

6

パルス/サーボプレス

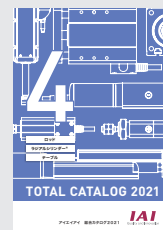
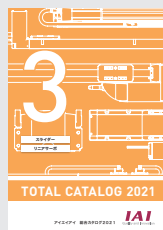
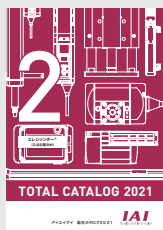
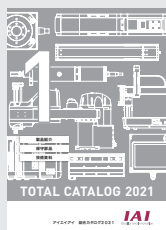
グリッパー

ロータリー

特殊用途

TOTAL CATALOG 2021

IAI 総合カタログ2021 / ラインナップ



1

製品紹介
保守部品
技術資料

注意事項

アイエイアイの技術

アイエイアイ製品の機能

アプリケーション事例

カタログの見方

保守部品

技術資料

生産中止品と後継機種

旧型式変換表

サポート体制

2

エレシリンダー®
(2点位置決め)

スライダー



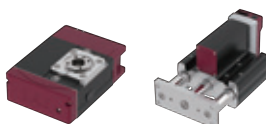
ロッド
ラジアルシリンダー®



テーブル グリッパー



ロータリー ストッパー



クリーン仕様 防塵防滴



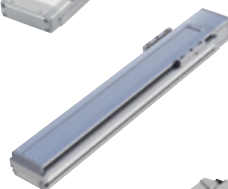
制御関連機器



3

スライダー
リニアサーボ

スライダー



リニアサーボ



4

ロッド
ラジアルシリンダー®
テーブル

ロッドタイプ

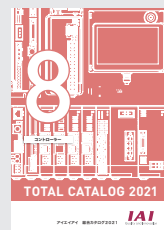
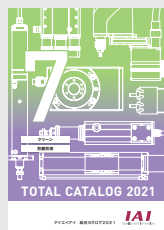
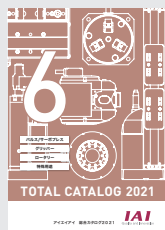
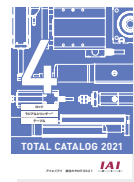
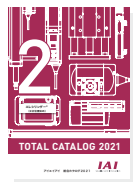
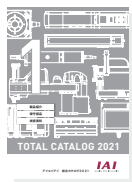


ラジアルシリンダー®



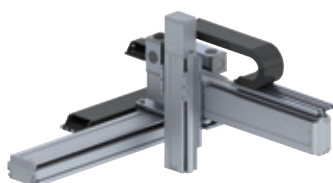
テーブルタイプ



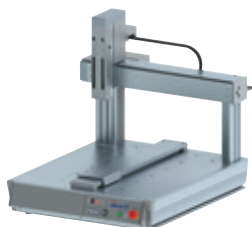


5 直交 テーブルトップ 直交型6軸 スカラ

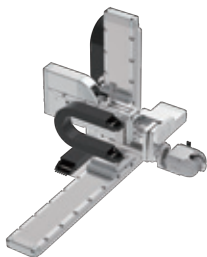
直交ロボット



テーブルトップロボット



直交型6軸ロボット



スカラロボット



6 パルスプレス サーボプレス グリッパー ロータリー 特殊用途

パルスプレス



サーボプレス



グリッパータイプ



ロータリータイプ



特定機能機種

手首ユニット



ロータリー
チャック

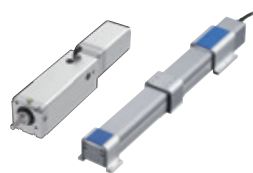


7 クリーン 防塵防滴

クリーン仕様



防塵防滴仕様



8 コントローラー

単軸コントローラー



多軸コントローラー



DC24V電源



ティーチングボックス

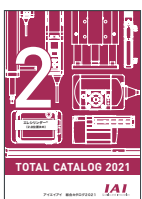
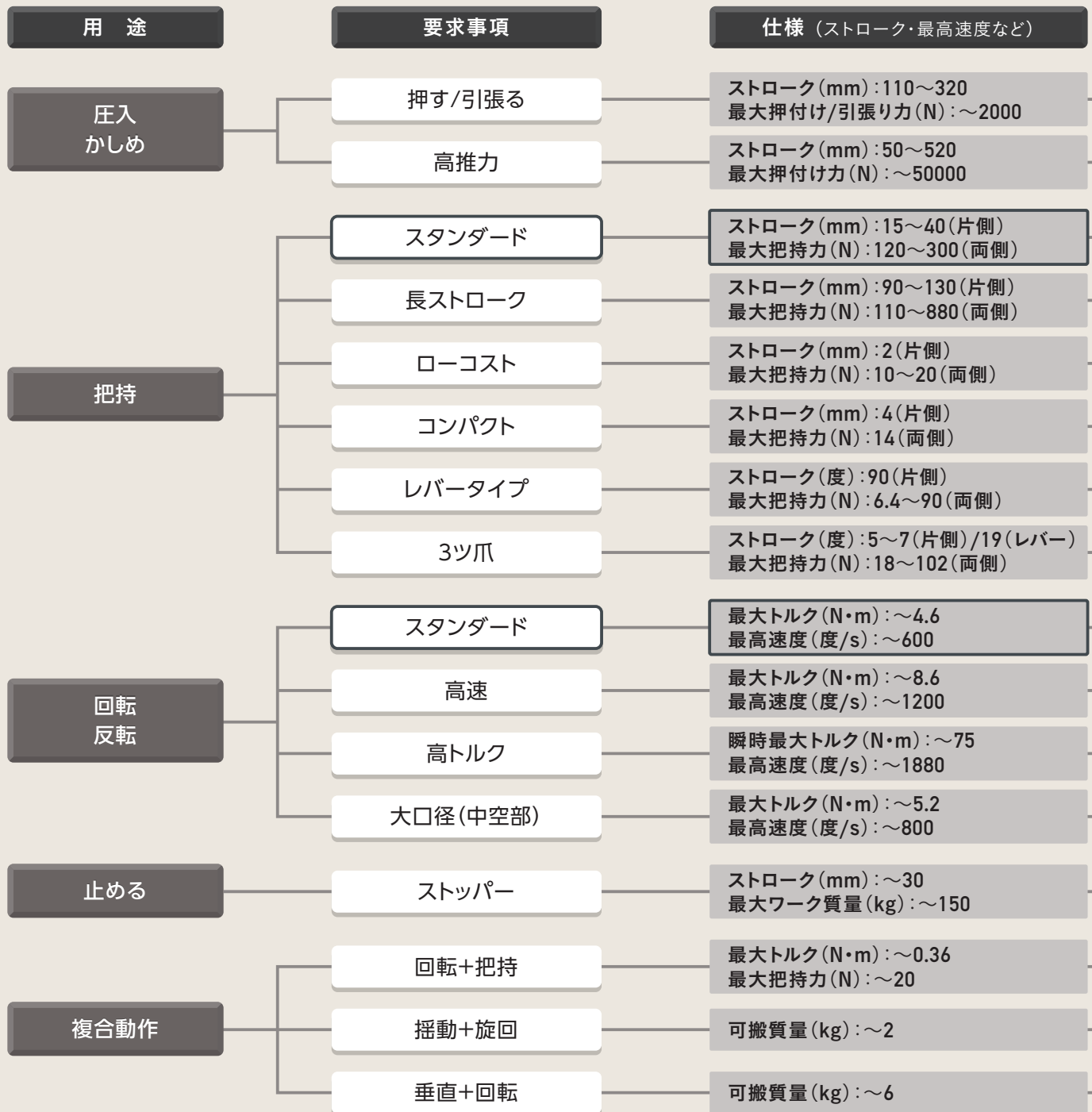


ソフトの紹介



IAI 機種選定フロー

～パルスプレス/サーボプレス/グリッパー/ロータリー/特殊用途～



2点間位置決めの場合、
コントローラー内蔵で低価格な
『エレシリンダー®』がおすすめです。



クリーンルーム、防塵防滴仕様の
グリッパー・ロータリーをお探しの方は、
7巻をご覧ください。

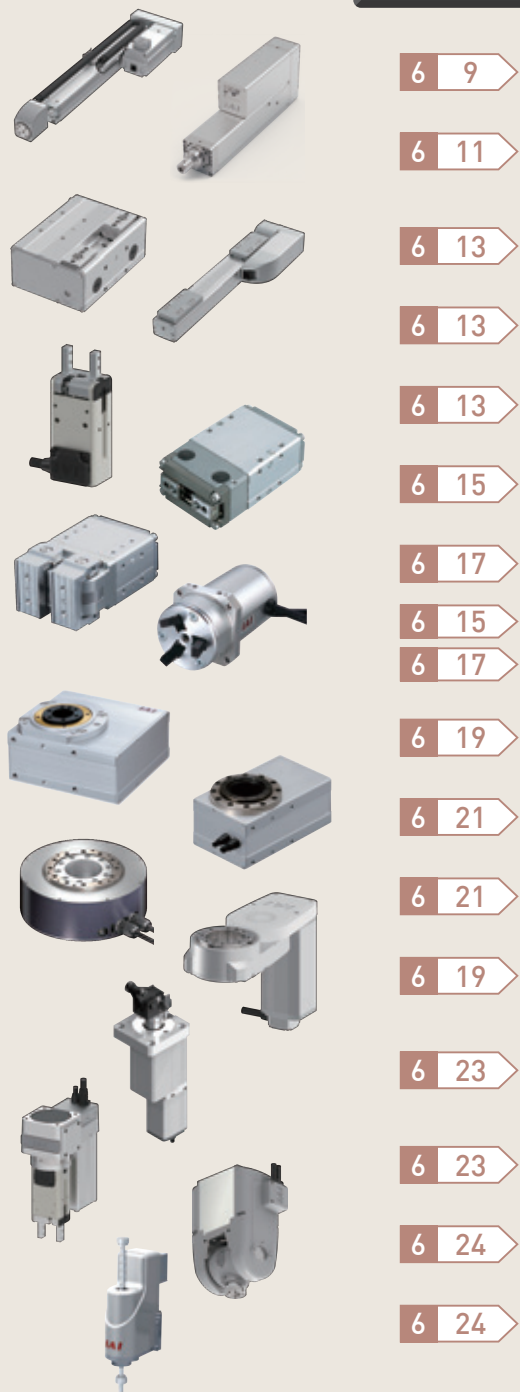
お困りの際は、お気軽に最寄りの営業所または代理店へご相談ください。

お客様の「あったらいいな」を形にします。

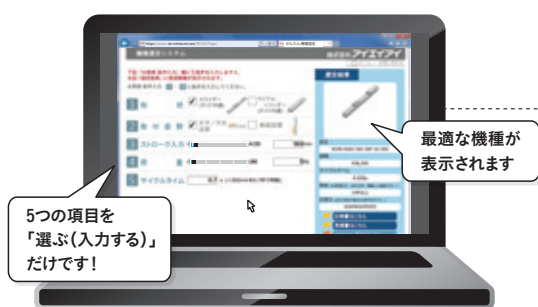
シリーズ・タイプ

- RCP6-RRR
- RCS2-RRR/RCS3-RRR
- RCP6-GRT
- RCP6-GRST
- GRS
- RCP2-GRSS
- RCP2-GRLS/RCP4-GRL
- RCP2-GR3
- RCP2-RTB/RTC
- RCS2-RTC
- DDA
- RCP6-RTFML
- RCP4-ST
- RCP6-RTCK
- WU
- ZR

詳細ページ



- 6 9
- 6 11
- 6 13
- 6 13
- 6 13
- 6 15
- 6 17
- 6 15
- 6 17
- 6 19
- 6 21
- 6 21
- 6 19
- 6 23
- 6 23
- 6 24
- 6 24



ロータリータイプをお探しのお客様、
機種選定ソフトを是非ご活用ください!

アイエイアイの全シリーズ約100万アイテムから
最適機種を10秒で一発選定します。

アイエイアイホームページ ▶ 機種選定ソフト

アイエイアイ 選定

検索

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



“ストローク”と“最大把持力”から選ぶ

グリッパータイプ

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

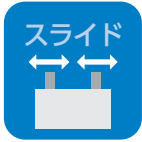
GRS

RCD

RCP6

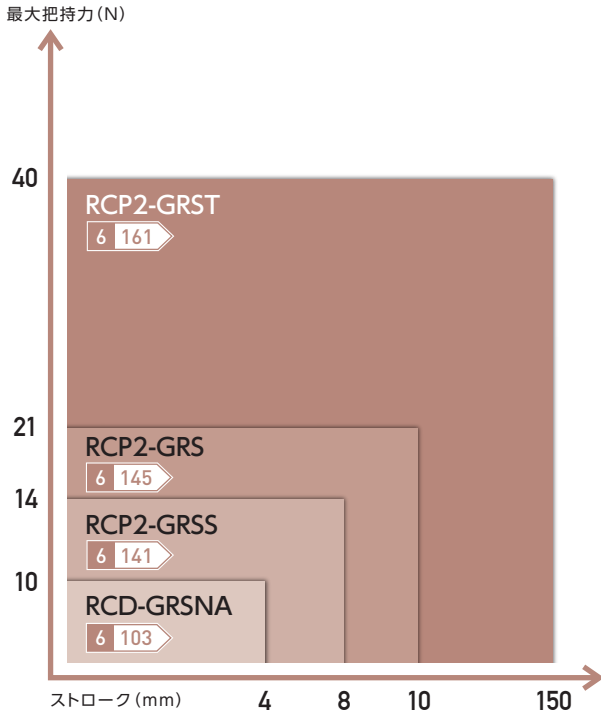
RCP4

RCP2

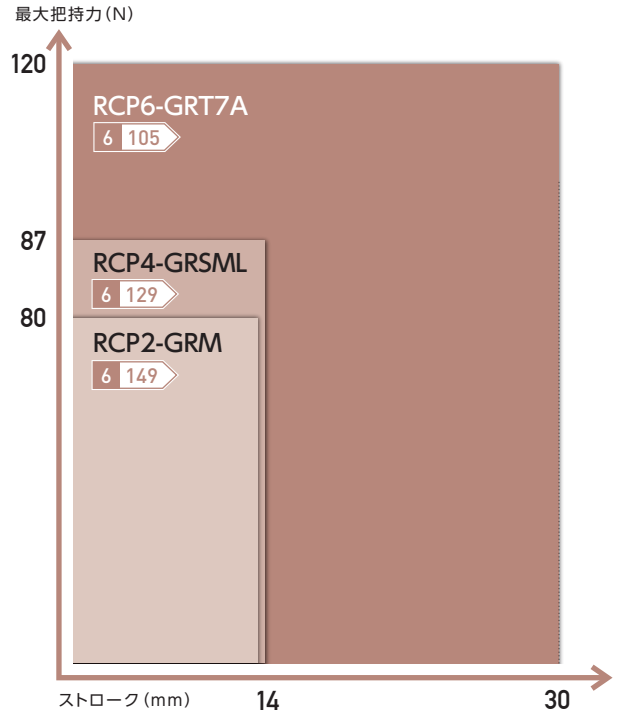


スライドタイプ(二つ爪)

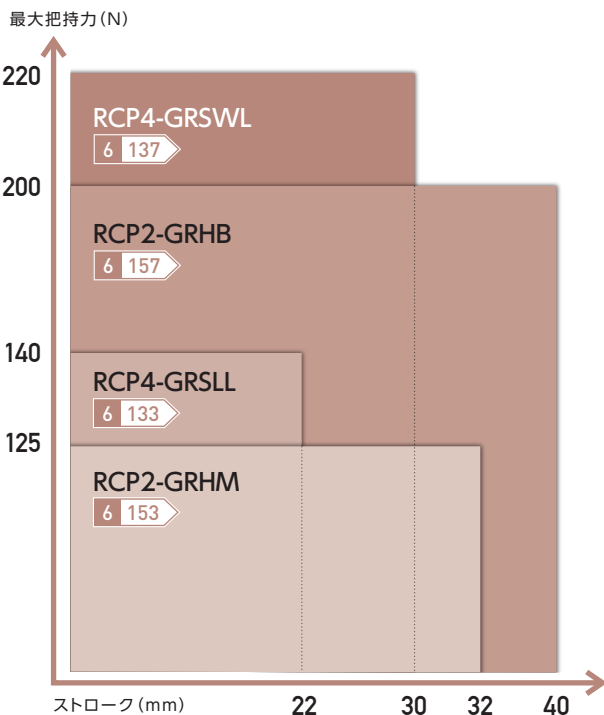
スライド 最大把持力 40N以下



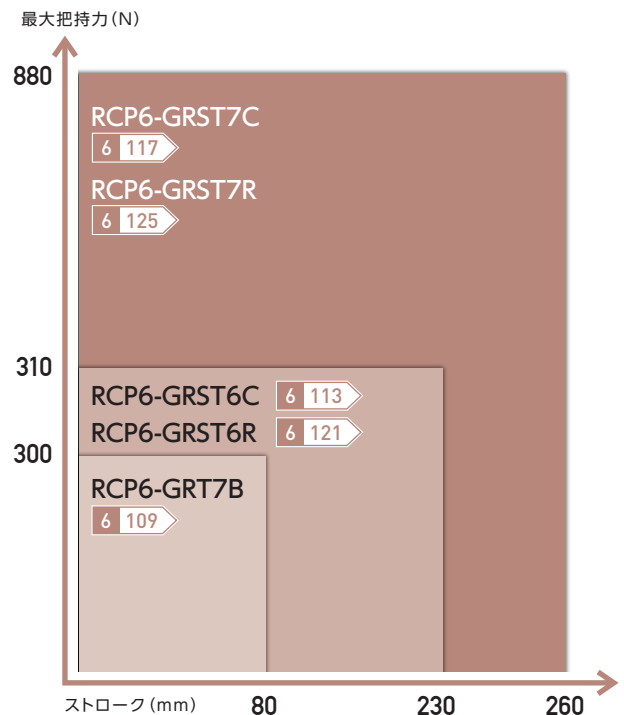
スライド 最大把持力 120N以下

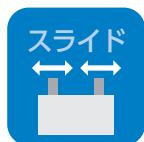


スライド 最大把持力 220N以下

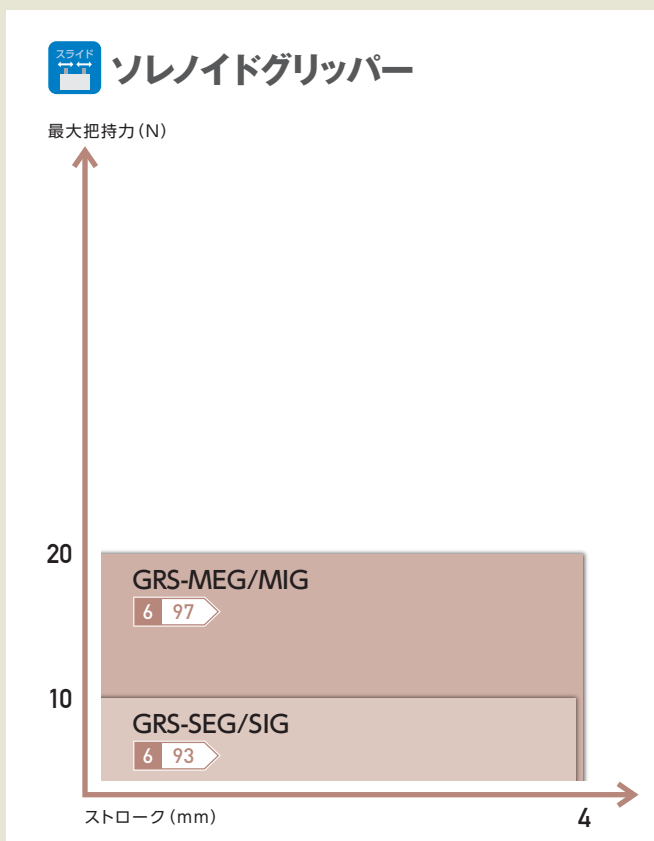
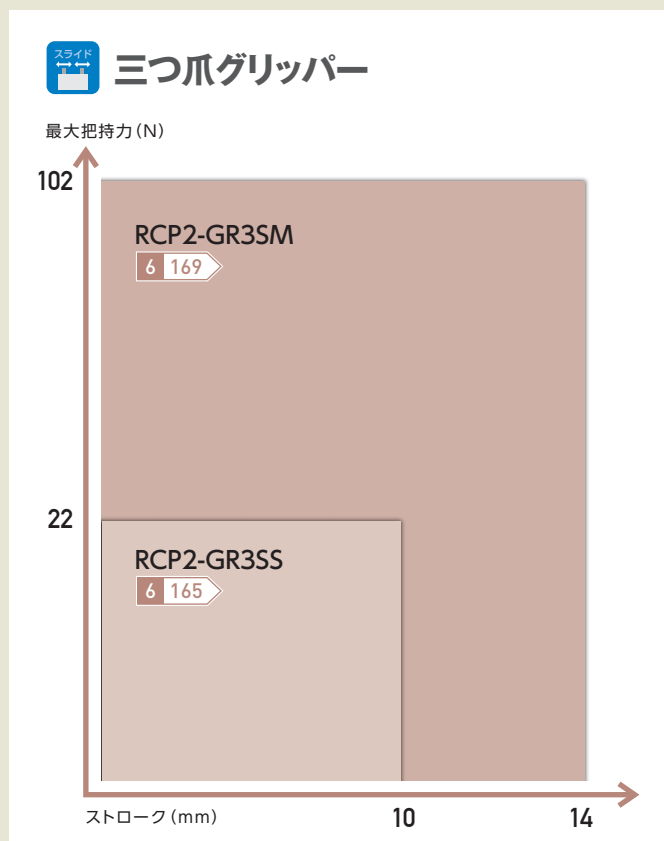


スライド 最大把持力 880N以下





スライドタイプ(三つ爪・ソレノイド)



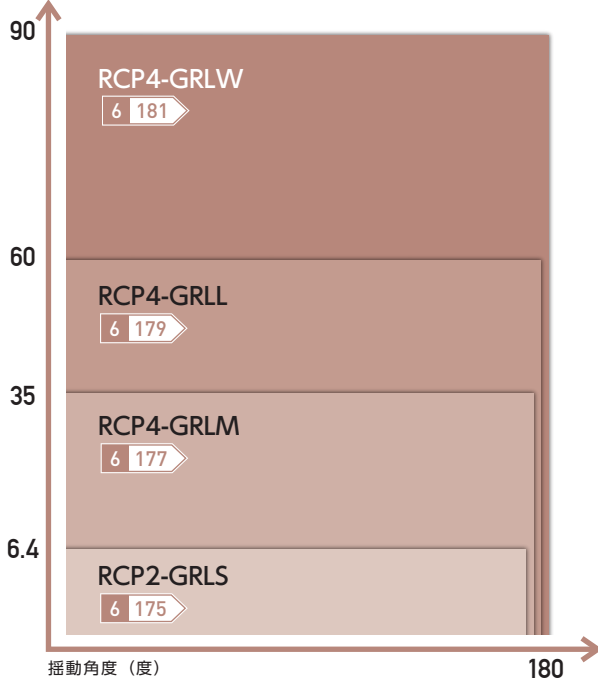


レバータイプ



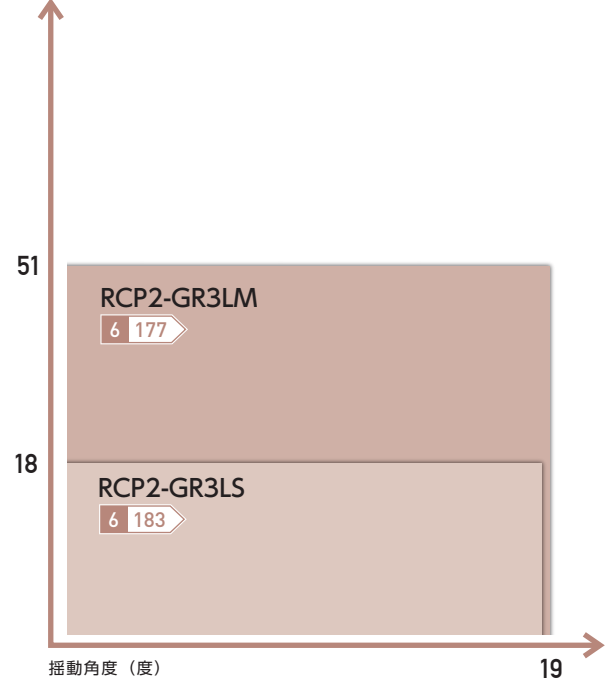
二つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



三つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



“揺動角度”と“最大トルク”から選ぶ

ロータリータイプ



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

RCP2

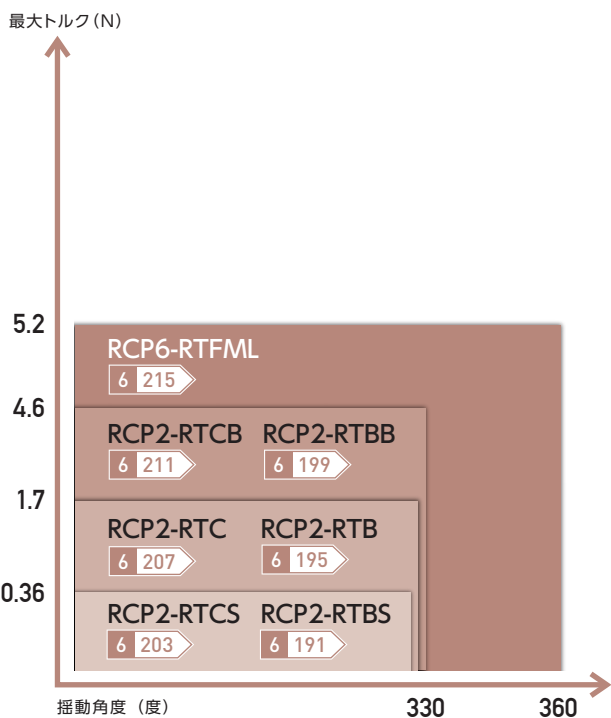
RCP6

RCS2

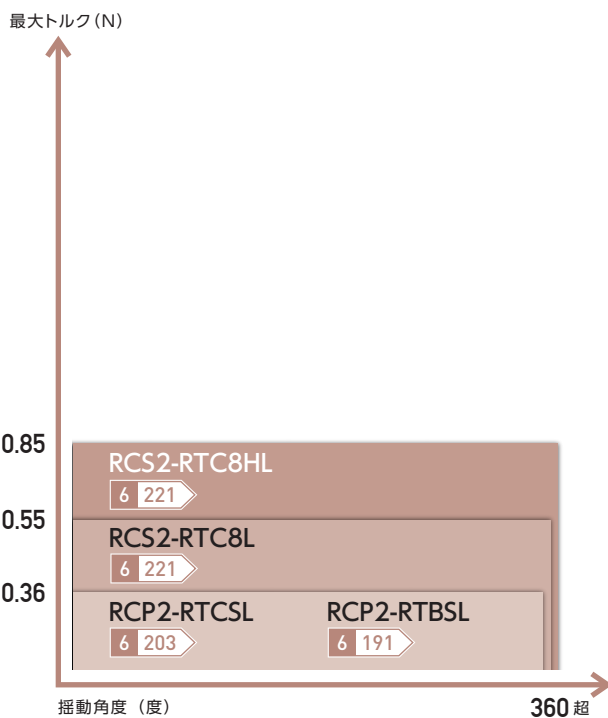
DDA

RS

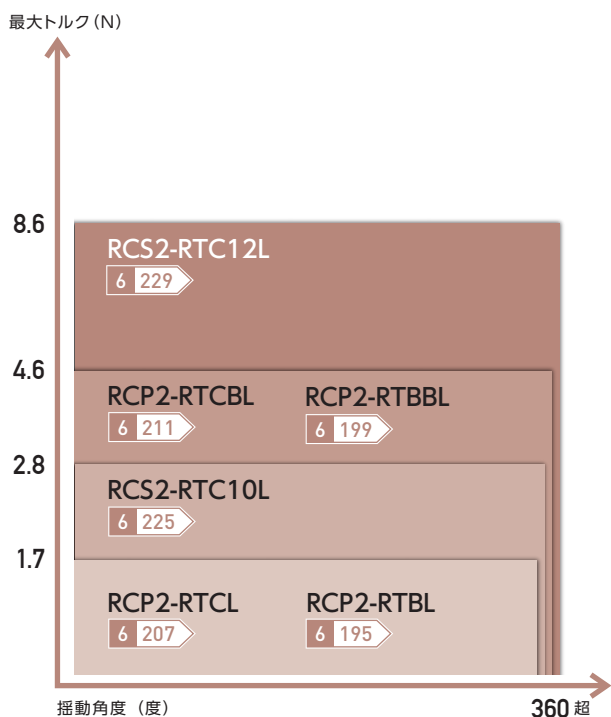
揺動角度 360度以下 最大トルク5.2N以下



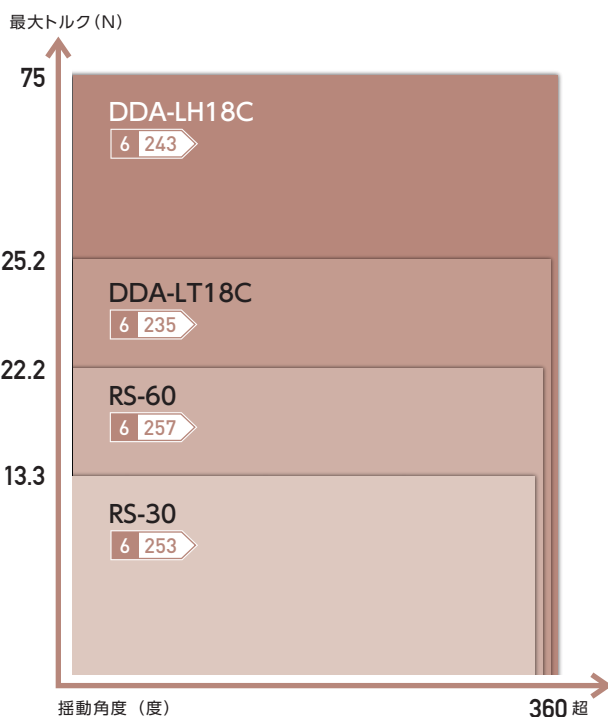
揺動角度 360度超(多回転) 最大トルク 0.85N以下



揺動角度 360度超(多回転) 最大トルク8.6N以下



揺動角度 360度超(多回転) 最大トルク 75N以下



RCP6 シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCP6-RRA4R

6 39



RCP6-RRA6R

6 43



RCP6-RRA7R

6 47



適応コントローラー

1軸

RCP6

RCS3

RCS2

PCON コントローラー 8 169
(パルスプレス仕様)



アクチュエーター

■ 1軸

6-9 パルスプレス

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RRA4Rは110~310mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。

**3 最大押付け力
最大引張り力**

押付け力
引張り力

4 可搬質量

重さ
重さ

水平 垂直

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)							リード (mm)	最大押付け力 / 引張り力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
	110	115	120	~	ストロークは50mm間隔で選択可能	~	310			315	320		
RRA4R	200							2.5	300	3	3	—	6 39
RRA6R	110							1.5	600	10	10	—	6 43
RRA7R	160							4	1000	10	10	—	6 47
	85							2	2000	10	10	—	6 47

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6

RCS3

RCS2

RCS3/RCS2-RA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



適応コントローラー

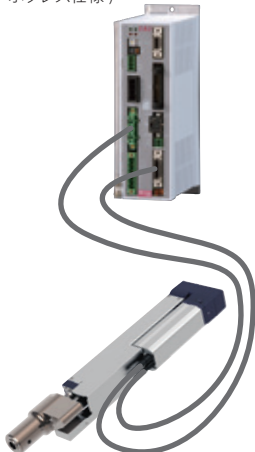
1軸

RCP6

RCS3

RCS2

SCON コントローラー 8 231
(サーボプレス仕様)



アクチュエーター

■ 1軸

表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA4Rは110~410mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。

3 最大押付け力

4 可搬質量

※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と 最高速度 (mm/s)										リード (mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度													水平	垂直		
		50	75	100	150	200	250	300	400	500	600							
RCS3	RA4R	125										2.5	126	200	3	3	-	6 51
	RA6R	75										1.5	566	600	10	10	-	6 55
	RA7R	100										2	849	1200	10	10	-	6 59
	RA8R	125										2.5	1367	2000	10	10	-	6 63
	RA10R	125										2.5	2713	6000	50	50	-	6 67
RCS2	RA13R	85 120 125										2.5	5106	9800	100	100	-	6 71
		62										1.25	10211	19600	200	200	-	
RCS3	RA15R	240										3.6	15577	30000	15	220	-	6 75
	RA20R	220										4	25902	50000	15	220	-	6 79

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6

RCS3

RCS2

RCP6 シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCP6-GRT7A

6 105



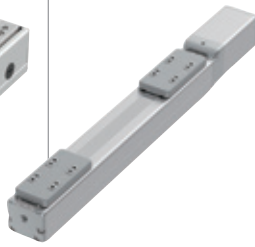
RCP6-GRT7B

6 109



RCP6-GRST6C

6 113



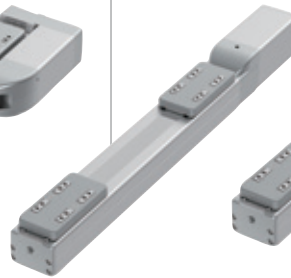
RCP6-GRST6R

6 121



RCP6-GRST7C

6 117



RCP6-GRST7R

6 125



GRS シリーズ



RCD シリーズ



GRS-SEG/SIG

6 93



GRS-MEG/MIG

6 97



RCD-GRSNA

6 103



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

PCON/DCON コントローラー

8 153 8 189

(注) GRS シリーズを動作させるためには、
ドライバーボックスが必要です。

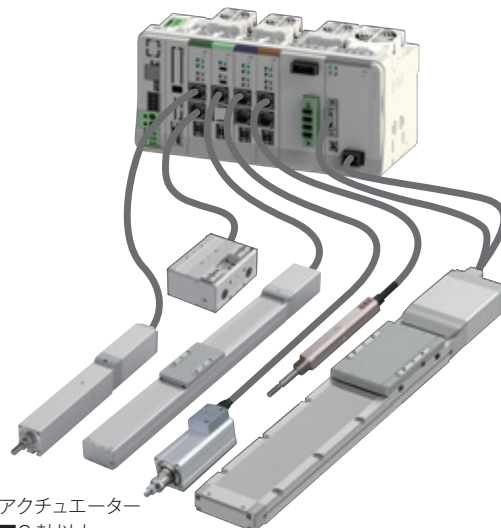


アクチュエーター

■ 1軸

RCON コントローラー

8 45

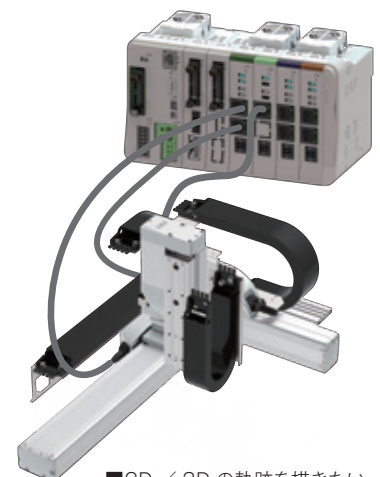


アクチュエーター

■ 2軸以上

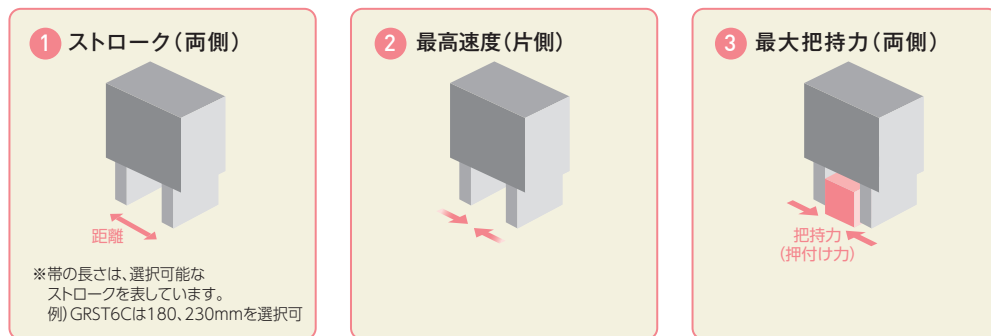
RSEL コントローラー

8 45



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索



シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)											リード(mm)	最大把持力(両側)(N)	標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最高速度														
		4	20	30	40	60	80	100	180	210	230	260				
RCP6	GRST6C								180		180		8	110	—	6 113
									45		45		2	310		
	GRST6R								180		180		8	110	—	6 121
									45		45		2	310		
	GRST7C								180 [140]		180 [140]		8	340	—	6 117
									45		45		2	880		
	GRST7R								180 [140]		180 [140]		8	340	—	6 125
								45		45		2	880			
	GRT7A			75									—	120	—	6 105
	GRT7B (高速タイプ)				120		120						—	150	—	6 109
	GRT7B (標準タイプ)				60		60						—	300		
RCD	GRSNA	67											—	10	—	6 103
GRS	SEG SIG	動作時間【開/閉】0.03s以下											—	10	—	6 93
	MEG MIG	動作時間【開/閉】0.03s以下											—	20	—	6 97

※ 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP4/RCP2 シリーズ

スライド

24V
パルス
モーター

RCP4-GRSML

6 129



RCP4-GRSLL

6 133



RCP4-GRSWL

6 137



RCP2-GRSS

6 141



RCP2-GRS

6 145



RCP2-GRM

6 149



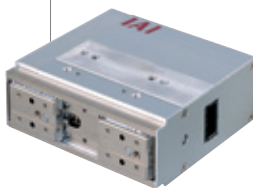
RCP2-GRHM

6 153



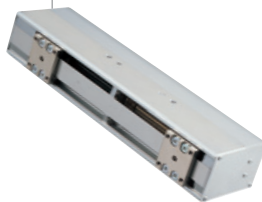
RCP2-GRHB

6 157



RCP2-GRST

6 161



RCP2-GR3SS

6 165



RCP2-GR3SM

6 169



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

GRS

RCD

RCP6

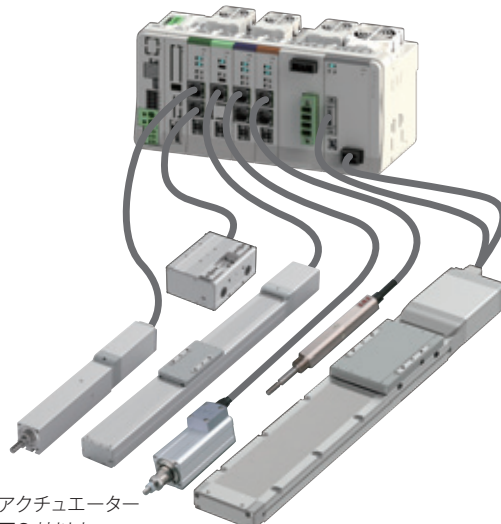
RCP4

RCP2

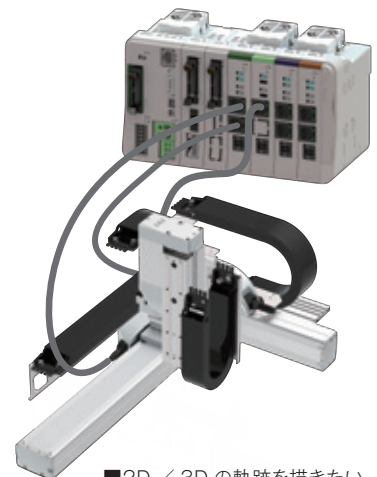
PCON コントローラー 8 153



RCON コントローラー 8 45



RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター

■1軸

アクチュエーター

■2軸以上

- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索



シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)											リード (mm)	最大把持力 (両側) (N)	標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度														
		8	10	14	22	30	32	40	60	80	100	150				
RCP4	GRSML			94									—	87	—	6 129
	GRSLL				125								—	140	—	6 133
	GRSWL					157							—	220	—	6 137
RCP2	GRSS	78											—	14	—	6 141
	GRS		33										—	21	—	6 145
	GRM			36									—	80	—	6 149
	GRST 《高速タイプ》							75					—	20	—	6 161
	GRST 《標準タイプ》								34				—	40	—	6 161
	GRHM					100							—	125	—	6 153
	GRHB							100					—	200	—	6 157
	GR3SS		40										—	22	—	6 165
	GR3SM			50									—	102	—	6 169

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP4/RCP2 シリーズ

レバー

24V
パルス
モーター

RCP2-GRLS

6 175



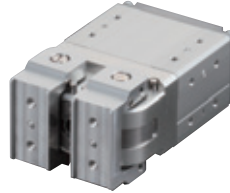
PCP4-GRLM

6 177



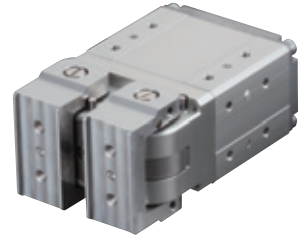
RCP4-GRLL

6 179



RCP4-GRLW

6 181



RCP2-GR3LS

6 183



RCP2-GR3LM

6 185



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

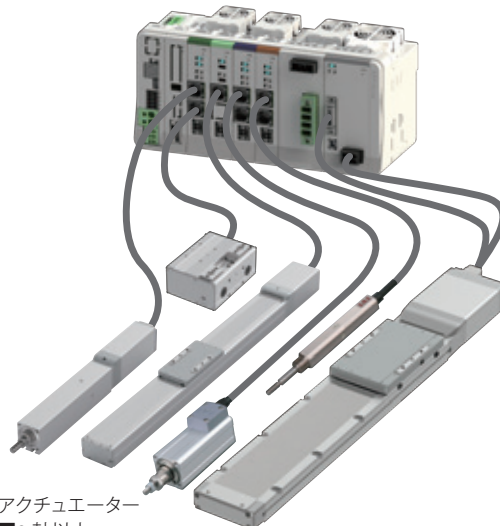
PCON コントローラー 8 153



アクチュエーター

■1軸

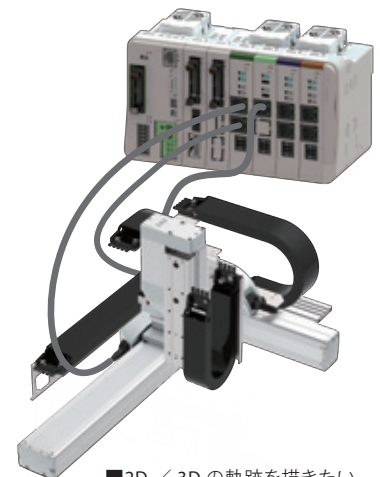
RCON コントローラー 8 45



アクチュエーター

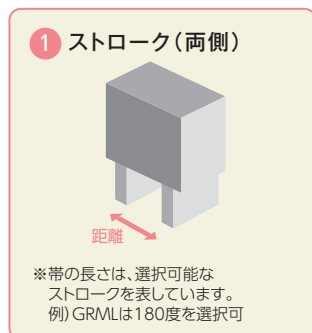
■2軸以上

RSEL コントローラー 8 45



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレットサイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索



シリーズ	タイプ	ストローク(度)と最高速度(度/s)		リード(mm)	最大把持力(両側)(N)	標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度					
		19度	180度				
RCP4	GRLM	600		—	35	—	6 177
	GRL	600		—	60	—	6 179
	GRLW	643		—	90	—	6 181
	GRLS	600		—	6.4	—	6 175
RCP2	GR3LS	200		—	18	—	6 183
	GR3LM	200		—	51	—	6 185

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP6/RCP2 シリーズ

24V
パルス
モーター

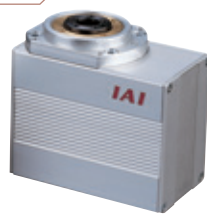
RCP2-RTBS/RTBSL

6 191



RCP2-RTB/RTBL

6 195



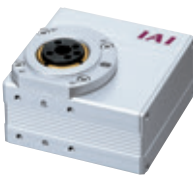
RCP2-RTBB/RTBBL

6 199



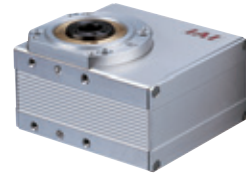
RCP2-RTCS/RTCSL

6 203



RCP2-RTC/RTCL

6 207



RCP2-RTCB/RTCBL

6 211



RCP6-RTFML

6 215



適応コントローラー

1軸

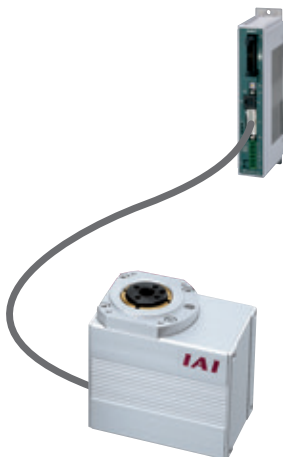
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON コントローラー 8 153

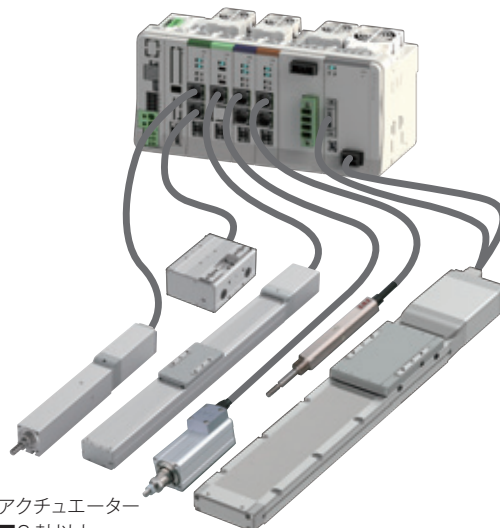
RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45



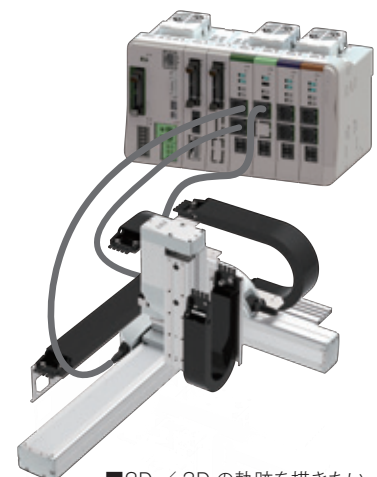
アクチュエーター

■1軸



アクチュエーター

■2軸以上



- 2D / 3Dの軌跡を描きたい
- パレット動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 揺動角度

※帯の長さは、動作可能な揺動角度を表示しています。

2 最高速度(回転速度)

3 許容慣性モーメント

※回転速度によって許容慣性モーメントは異なります。

シリーズ	タイプ	揺動角度(度)と最高速度(度/s)				最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	標準価格	掲載ページ	
		180	330	360	多回転					
RCP2	RTBS	400				0.24	0.0023	-	6 191	
	RTCS	266				0.36	0.0035	-	6 203	
	RTBSL	400				0.24	0.0023	-	6 191	
	RTCSL	266				0.36	0.0035	-	6 203	
	RTB	600				1.1	0.01	-	6 195	
	RTC	400				1.7	0.015	-	6 207	
	RTBL	600				1.1	0.01	-	6 195	
	RTCL	400				1.7	0.015	-	6 207	
	RTBB	600				3	0.02	-	6 199	
	RTCB	400				4.6	0.03	-	6 211	
	RTBBL	600				3	0.02	-	6 199	
	RTCBL	400				4.6	0.03	-	6 211	
	RCP6	RTFML	800				5.2	0.08	-	6 215

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

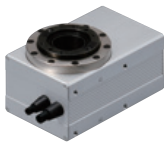
RCS2/RS シリーズ

DDA シリーズ

200V
ACサーボ
モーターダイレクト
ドライブ
モーター

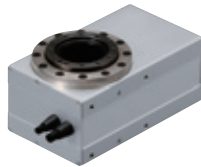
RCS2-RTC8L

6 221



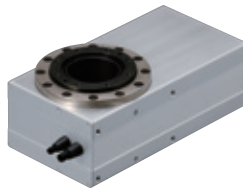
RCS2-RTC10L

6 225



RCS2-RTC12L

6 229



DDA-LT18C

6 235



DDA-LT18C-B

6 239



RS-30

6 253



RS-60

6 257



DDA-LH18C

6 243



DDA-LH18C-B

6 247



適応コントローラー

1軸

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 215

RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45

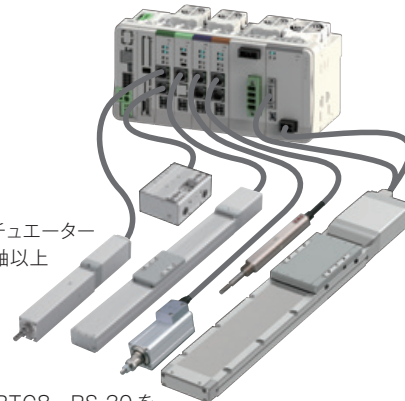


アクチュエーター

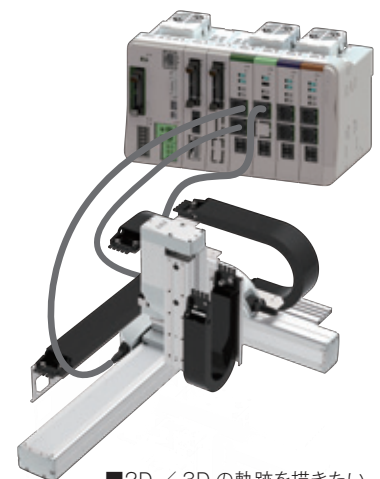
■1軸

アクチュエーター

■2軸以上



RCS2-RTC8、RS-30を
Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、
拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。
【ご注意】DDAシリーズは、動作タイプや分解能によって
接続可能なコントローラーが異なります。
詳細は各アクチュエーターページをご確認ください。



■2D / 3Dの軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

表の見方と掲載ページ検索

1 揺動角度

※帯の長さは、動作可能な揺動角度を表示しています。

2 最高速度(回転速度)

3 許容慣性モーメント

※回転速度によって許容慣性モーメントは異なります。

シリーズ	タイプ	揺動角度(度)と最高速度(度/s)				最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	標準価格	掲載ページ
		※帯の長さ=揺動角度 ※帯の中の数字=最高速度							
		180	330	360	多回転				
RCS2	RTC8L (12W)	750				0.55	0.011	—	6 221
	RTC8HL (20W)	1200				0.53	0.01	—	6 221
RCS2		RTC10L	750				0.85	0.017	—
	1200				1.7	0.033	—	6 225	
	RTC12L	800				5.2	0.1	—	6 229
		600				8.6	0.17	—	6 229
DDA	LT18C	1800				25.2	0.6	—	6 235
	LT18C-B	1800				25.2	0.6	—	6 239
	LH18C	1440				75	1.8	—	6 243
	LH18C-B	1440				75	1.8	—	6 247
RS	30	360				6.6	0.0578	—	6 253
		180				13.3	0.2303	—	6 253
	60	360				11.17	0.108	—	6 257
		180				22.28	0.421	—	6 257

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

特殊用途機種

RCP4 シリーズ

24V
パルス
モーター

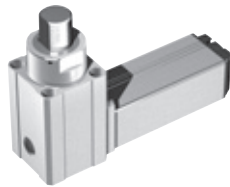
RCP4-ST

6 263



RCP4-ST4525E

6 265



RCP6 シリーズ

バッテリー
レスアプ

スライド

ソレノイド
グリッパ24V
パルス
モーター

RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI

6 279



RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI

6 283



RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI

6 287



RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI

6 291



適応コントローラー

1軸

RCP4

ZR

WU

RCP6

PCON コントローラー 8 153

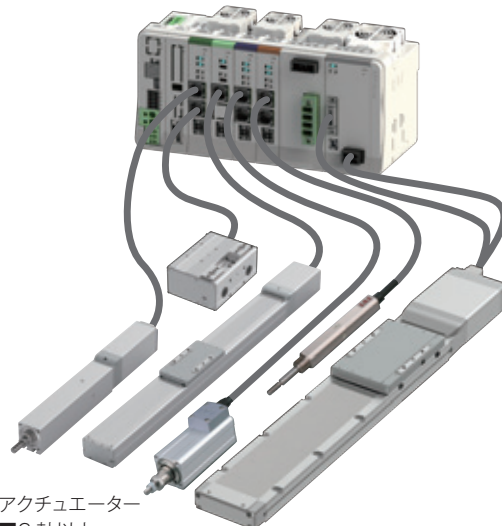
(注) RCP6-RTCK の把持部を動作させるためには、
ドライバーボックスが必要です。

アクチュエーター

■ 1 軸

2軸以上

RCON コントローラー 8 45

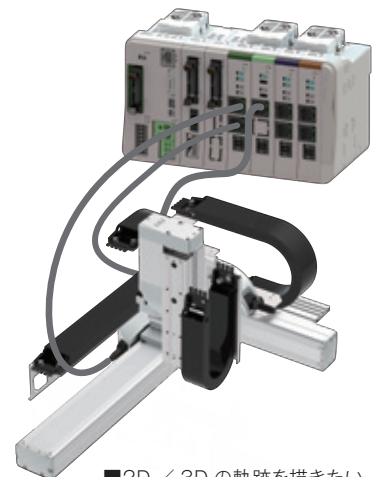


アクチュエーター

■ 2 軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー 8 45



- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

WU シリーズ

バッテリーレスアプソ
24v
パルス
モーター

WU-S

6 271



WU-M

6 275



ZR シリーズ

ZR-S

6 267



ZR-M

6 269



適応コントローラー

各アクチュエーターページでご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

揺動角度と
最大トルク
から選ぶ


スペック
一覧

RCP4

ZR

WU

RCP6



アイエイアイ
総合カタログ
2021

6

注意事項





機種を選定および当該製品のご使用前に、この「安全上のご注意」をよくお読みの上、正しくお使いください。

以下に示す注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、

お客様や他の人々への危害や財産の損害を未然に防止するためのものです。

JIS B 8433 (産業用ロボットのための安全要求事項)の安全規則とあわせて必ずお守りください。

指示事項は危険度、障害度により「危険」、「警告」、「注意」、「お願い」に区分けしています。

 危険	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る危険が差し迫って生じると想定される内容です。
 警告	取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る可能性が想定される内容です。
 注意	取扱いを誤ると、障害または物的損害の可能性が想定される内容です。
 お願い	傷害の可能性はないが、当該製品を適切に使用するために守っていただきたい内容です。

当該製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。

機器の選定および取扱いにあたっては、システム設計者または担当者など十分な知識と経験を持った人が必ず「カタログ」、「取扱説明書」を（特にその中の「安全ガイド」を）読んだ後に取扱ってください。取扱いを誤ると危険です。

取扱説明書は本体、コントローラーなどの全ての機器の取扱説明書を読んでください。

当該製品とお客様のシステムとの適合性はお客様の方で検証と判断を行った上で、お客様の責任によるご使用をお願いします。

「カタログ」、「取扱説明書」などをお読みになった後は、当該製品をお使いになる方がいつでも読むことができるように、必ず保管してください。

「カタログ」、「取扱説明書」などは、お使いになっている当該製品を譲渡されたり貸与される場合には、必ず新しく所有者となられる方が安全で正しい使い方を知るために製品本体の目立つところに添付してください。この「注意事項」に掲載しています危険・警告・注意はすべての場合を網羅していません。特に個別の内容は、その機器の「カタログ」「取扱説明書」をよく読んで安全で正しい取り扱いを行ってください。

危険

全般

- 下記の用途に使用しないでください。
 1. 人命および身体の維持、管理などに関わる医療器具
 2. 人の移動や搬送を目的とする機構、機械装置
 3. 機械装置の重要保安部品

当該製品は高度な安全性を必要とする用途に向けて企画、設計されていません。人命を保証できません。また、保証の範囲は納入する当該製品だけです。

設置

- 発火物、引火物、爆発物などの危険物が存在する場所では使用しないでください。発火、引火、爆発の恐れがあります。動作中または動作できる状態のときはロボットの可動範囲に立ち入ることができない様な安全対策（安全防護柵など）を施してください。動作中のロボットに接触すると死亡または重傷を負うことがあります。
- 製品を取り付ける際には、必ず確実な保持、固定（ワークを含む）を行ってください。製品の転倒、落下、異常動作などによって、ケガをしたり、製品・ワークなどを破損する恐れがあります。
- 本体、コントローラーに水滴、油滴などがかかる場所での使用は避けてください。
- 製品のケーブルの長さを延長または短縮するために、ケーブルの切断、再接続は絶対に行わないでください。火災の恐れがあります。

運転

- 製品の動作中または動作できる状態のときは、機械の可動範囲に立ち入らないでください。アクチュエーターが不意に動くなどして、ケガをする恐れがあります。
- ペースメーカーなどの医療機器を装着された方は、影響を受ける場合がありますので、本製品および配線には近づかないようにしてください。製品内の強力なマグネットの磁気により、ペースメーカーが誤作動を起こす恐れがあります。
- 防滴仕様以外の製品に水をかけないでください。水をかけたり、洗浄したり、水中で使用すると、異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。

保守、点検、修理

- 製品は絶対に改造しないでください。異常動作によるケガ、感電、火災などの原因になります。
- 製品の基本構造や性能・機能に関わる不適切な分解組立は行わないでください。ケガ、感電、火災などの原因になります。

警告

全般

- 製品の仕様範囲外では使用しないでください。仕様範囲外で使用されると、製品の故障、機能停止や破損の原因となります。また著しい寿命の低下を招きます。特に、最大積載重量や最大速度・加減速度は守ってください。

設置

- 非常停止、停電などシステムの異常時に、機械が停止する場合、装置の破損・人身事故などが発生しないよう、安全回路あるいは装置の設計をしてください。
- 感電防止、静電気帯電の防止、耐ノイズ性能の向上および不要な電磁放射の抑制のため、アクチュエーター、コントローラーは必ず、D種接地工事(旧第3種接地工事、接地抵抗 100 Ω以下) をしてください。漏電した場合、感電や誤作動の恐れがあります。
- 製品に電気を供給する前および動作させる前には、必ず機器の動作範囲の安全確認を行ってください。不用意に電気を供給すると、感電したり、可動部との接触によりケガをする恐れがあります。
- 製品の配線は「取扱説明書」を確認しながら誤配線がないように行ってください。ケーブル、コネクターの接続は、抜けるみのないように確実に行ってください。製品の異常動作、火災の原因になります。

運転

- 電源を入れた状態で、端子台、各種設定スイッチなどに触れないでください。感電や異常動作の恐れがあります。
- 製品の可動部を手で動かすとき(手動位置合わせなど)はサーボオフ(ティーチングツール使用で)していることを確認してから行ってください。ケガの原因になります。
- ケーブルは傷をつけないでください。ケーブルに傷をつけたり、無理に曲げたり、引張ったり、巻き付けたり、重いものを載せたり、挟み込んだりすると、漏電や導通不良による火災や感電、異常動作などの原因になります。
- 停電したときは電源を切ってください。停電復旧時に製品が突然動き出し、ケガ、製品破損の原因になります。その際、ワークなどが落下しない対策を施してください。
- 製品に異常な発熱、発煙、異臭が生じた場合は、ただちに電源を切ってください。そのまま使用すると製品の破損や火災の恐れがあります。
- 異音が発生したり振動が非常に高くなった場合は、ただちに運転を停止してください。そのまま使用すると製品の破損、損傷による異常動作の原因になります。
- 製品の保護装置(アラーム) がはたらいた場合は、ただちに電源を切ってください。製品の異常動作によるケガ、製品の破損、損傷の恐れがあります。電源を切った後、原因を調べ、その原因を取り除き、電源を再投入してください。
- 電源を入れても製品のLED が点灯しないときはただちに電源を切ってください。
- 製品の上に乗ったり、足場にしたり、物を置かないでください。転倒事故、製品の転倒、落下によるケガ、製品の破損、損傷による誤作動、異常動作などの原因となります。
- モーター出力、最大速度・加減速度、エンコーダーパルスなどに係るパラメーターを変更して使用しないでください。アクチュエーター構成部品の破損の原因になります。

保守、点検、修理

- 製品に関する保守点検、整備または交換などの各種作業は、必ず電気の供給を完全に遮断してから行ってください。なお、この時以下の事項を守ってください。
 1. 作業中、第三者が不用意に電源を入れないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示を見やすい場所に掲げてください。
 2. 複数の作業者が保守点検を行う場合は、主と従の関係を明確にし、電源の入り切り、軸の移動は必ず声をかけて安全を確認してから行ってください。

廃棄

- 製品は火中に投げないでください。製品が破裂したり、有毒ガスが発生する恐れがあります。

注意事項

⚠ 注意

設置

- 大きな熱源からの放射熱があたる場所や、周囲温度が 0 ~ 40° C の範囲を超える場所での使用は行わないでください。製品寿命低下の原因となります。
- 直射日光(紫外線)があたる場所、塩分のある場所、多湿状態の場所、有機溶剤、リン酸エステル系作動油が含まれている雰囲気中で、使用しないでください。
短期間で機能が喪失したり、急激な性能低下もしくは寿命の低下を招きます。
また製品の異常動作の恐れがあります。
- 腐食ガス(硫酸や塩酸など)などの雰囲気で使用しないでください。錆の発生による強度劣化の恐れがあります。
- 以下の場所で使用の際は、遮蔽対策を十分行ってください。対策を行わない場合は、誤作動を起こす恐れがあります。
 1. 大電流や高磁界が発生している場所
 2. 溶接作業などアーク放電の生じる場所
 3. 静電気などによるノイズが発生する場所
 4. 放射線により被爆する可能性がある場所
- 本体およびコントローラーは、ちり、ほこりの少ない場所、鉄粉のない場所に設置してください。ちり、ほこりの多い場所、鉄粉のある場所に設置した場合には、誤作動を起こす恐れがあります。
- 大きな振動や衝撃が伝わる場所 (4.9m/s² 以上) に設置しないでください。大きな振動や衝撃が伝わると誤作動を起こす恐れがあります。
- 運転中になにか危険なことがあったとき直ちに非常停止が掛けられる位置に非常停止装置を設けてください。ケガの原因になります。
- 製品の取付けには、保守作業のスペース確保をお願いします。
スペースが確保されないと、日常点検やメンテナンスなどができなくなり、装置の停止、製品の破損や作業中のケガにつながります。
- 製品の運搬、取付時は、リフトや支持具で確実に支えたり、複数の人により行うなど、人身の安全を確保して十分に注意して行ってください。
- クレーンなどを使用する場合は、クレーンなどの定格荷重を超える荷物は絶対に吊らないでください。
- 荷物にふさわしい吊具を使用してください。吊具の切断荷重などに安全を見込んでください。
また、吊具に損傷がないか確認してください。
- 設置のとき、製品の可動部、ケーブルを持たないでください。ケガの原因になります。
- アクチュエーター、コントローラー間のケーブルは、必ず弊社の純正部品を使用してください。
なお、アクチュエーター、コントローラー、ティーチングツールなど各構成部品は弊社の純正部品の組合せで使用してください。
- ブレーキ機構は、垂直軸電源オフ時のスライダー、ロッドなどの落下防止用です。
安全ブレーキなど(制動用ブレーキ)に使用しないでください。
- 据付・調整などの作業を行う場合は、不意に電源などが入らないよう「作業中、電源投入禁止」などの表示をしてください。
不意に電源などが入ると感電や突然のアクチュエーターの動作によりケガをする恐れがあります。

運転

- 電源を投入するときは上位の機器から順に投入してください。製品が急に起動し、ケガ、製品破損の原因になります。
- 製品の開口部に指や物を入れしないでください。火災、感電、ケガの原因になります。
- 製品の1メートル以内に磁気カードなどの磁気媒体を近づけないでください。
マグネットの磁気により磁気カード内のデータが破壊される恐れがあります。

保守、点検、修理

- アクチュエーターのグリースを塗布するときは保護メガネを使用してください。
グリースが飛び、目に入ると目の炎症をおこします。
- 万が一、グリースが目に入った場合は、直ちに専門医の適切な処置を受けてください。
- バッテリー交換などのため電源を切り、内部を開けたときは、電源を切った直後(30秒以内)は製品のコンデンサー接続端子に触れないでください。
残留電圧により感電の原因になります。
- 絶縁抵抗試験を行うときは端子に触れないでください。感電の原因になります。
(ただし、DC電源を使用する製品は絶縁耐圧試験を行わないでください。)

⚠ お願い

全般

- 「カタログ」、「取扱説明書」などに記載のない条件や環境での使用、および航空施設、燃焼装置、娯楽機械、クリーンルーム内、安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途への使用をご検討の場合は、定格、性能に対し余裕を持った使い方やフェイルセーフなどの安全対策に十分な配慮をしてください。なお必ず営業担当までご相談ください。

！ お願い

設置

- コントローラーの周辺には通風を妨げる障害物を置かないでください。コントローラー破損の原因になります。
- 製品を垂直に取り付けて使用する場合は、必ずブレーキ付きを使用してください。
- 機械装置などの動作部分は、人体が直接触れることがないように防護カバーなどで隔離してください。
- 停電時にワークが落下するような制御を構成しないでください。機械装置の停電時や非常停止時における、スライダーやロッド、ワークなどの落下防止制御を構成してください。
- スライダー、テーブルなどの直進精度を上げ、ボールねじおよびリニアガイドの滑らかな運動を確保するために下記の事項に注意してください。
 1. 本体の取付面は平面度 0.05 mm以内に仕上げてください。
 2. アクチュエーターの剛性を得るために、設置取り付け面を十分とってください。
- アクチュエーター / コントローラーの設置にあたっては次の条件を満たす環境としてください。
 - ・ 直射日光があたらないこと。
 - ・ 熱処理炉など、大きな熱源からの輻射熱が機械本体に加わらないこと。
 - ・ 周囲温度は 0 ~ 40°C。
 - ・ 湿度 85%以下、結露のないこと。
 - ・ 腐食性ガス、可燃性ガスのないこと。
 - ・ 通常の組立作業環境であり、ちり、ほこりが多くないこと。(防塵・防滴仕様を除く。)
 - ・ オイルミスト、切削液がかからないこと。
 - ・ 甚だしい電磁波、紫外線、放射線がないこと。
 - ・ 本製品は耐薬品性の考慮はされておりません。
 一般には作業者が保護具または保護着なしで作業できる環境です。
- 製品に貼付されている製造番号シールをはがさないでください。お問い合わせいただく際の重要な情報になります。

保管

- 長期保管・保存では結露の発生がないようにしてください。結露により錆が発生し動作異常を起こす原因になります。
- 保管・保存温度は短期間なら 60° Cまで耐えますが、1ヶ月以上の保管・保存の場合は 50° Cまでとってください。グリース成分の変化による動作異常や、製品の低寿命化を招く恐れがあります。
- 保管・保存時は、水平平置きとしてください。梱包状態で保管する場合、姿勢表示のある場合は従ってください。製品が変形する恐れがあります。

設置・運転・保守

- 製品を扱う場合は、必要に応じて保護手袋、保護メガネ、安全靴などを着用して安全を確保してください。
 - 保守のとき、ボールねじ用グリースは指定のグリースを使用してください。特に、フッ素系グリースとリチウム系グリースが混ざるとグリース機能の低下を招き、機械に損傷を与えます。
 - アクチュエーターの機能を十分に発揮させるためには、潤滑が必要となります。潤滑が不足すると転がり部の摩耗が増加したり、早期破損の原因となりますので、以下の給油時期の目安を基に、定期的に給油を行ってください。
- グリース給油時期の目安
- ・ 稼働状況は 1日 8 時間の場合です。
 - ・ 昼夜連続運転など、稼働率の高い場合は状況に応じ短縮してください。
 - ・ 走行距離か月数のいずれか先に達した方を優先してください。

使用速度 (mm/sec)	給油時期	
	走行距離	月数
0を超え750以下	625km	6ヶ月
750を超え1500以下	1,250km	
1500を超え2500以下	2,500km	

(注) アクチュエーターによっては、上の表の値が異なります。取扱説明書をご確認ください。

保証

- 保証期間は、以下のいずれか先に達した期間内といたします。
 - ・ 弊社出荷後 18 ヶ月
 - ・ ご指定場所に納入後 12 ヶ月
 - ・ 稼働 2500 時間
 上記期間中に適正な使用状況のもとに発生した故障で、かつ明らかに弊社の責任により故障を生じた場合は無料で修理を行います。ただし、カタログ・取扱説明書に記載されている以外の条件及び環境でのご使用に関しましては保証範囲から除外させていただきます。また保証は弊社納入単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害は、保証の対象から除かせて頂きます。修理は引取修理対応といたします。詳細につきましては、取扱説明書をご確認ください。

廃棄

- 製品が使用不能、または不要になった場合は、産業廃棄物として適切な廃棄処置を行ってください。
- コントローラーにはバッテリーを使用している製品もありますので、廃棄する際にはバッテリーを取り外してください。処置については、営業担当にお問い合わせください。

その他

- 「安全上のご注意」全般についてお守りいただけない場合は、弊社は一切の責任を負いません。
- 製品に関しての、お問い合わせあるいは修理依頼は、営業担当までご連絡をお願いいたします。

製品取扱い上の注意点 [全機種共通]

目次

	1. 速度	6-31
	2. 加速度／減速度	6-31
	3. デューティー比	6-32
	4. すべりネジ仕様の製品について	6-32
	5. 原点	6-32
	6. エンコーダー種類	6-32
	7. エンコーダーパルス数	6-33
	8. モーター	6-33
	9. 取付け姿勢	6-33
	10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	6-34
	11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	6-34
	12. 張出し負荷長	6-34
	13. 寿命	6-35
	14. 本体精度	6-35
	15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	6-35
	16. 垂直設置での使用について	6-35
	17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル	6-36
	18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	6-36
	19. 海外規格への対応について	6-36

1. 速度

速度は、アクチュエーターのスライダ（またはロッド、アーム、出力軸）を移動させるときの設定速度です。スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

ご注意ください

- ①パルスモーター搭載機種（RCP6、RCP5、RCP4、RCP3、RCP2、TTA）は、搬送物の質量によって最高速度が変化します。機種選定の際は、「速度と可搬質量の相関図」（各機種掲載ページに掲載）をご参照ください。
- ②ストロークの短い軸や、ストロークの長い軸でも移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しない場合があります。
- ③ストロークが長くなると危険回転速度の関係から最高速度が低下します。詳細は各機種の掲載ページの「ストロークと最高速度」の表をご覧ください。
- ④RCP5ベルトタイプは、低速で動作すると振動や共振が発生する場合がありますので、100mm/sec以上でご使用ください。
- ⑤ポジションコントローラー（PCON-□/ACON-□/SCON-□/DCON-□/RCON/RCP6S）は最低速度がアクチュエーター毎に設定されています。詳細は、各コントローラーの取扱説明書をご覧ください。
- ⑥移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速・収束の時間も考慮する必要があります。詳細な移動時間はサイクルタイム計算ソフトを使用することで算出可能です。（サイクルタイム計算ソフトのダウンロードはこちらから→<http://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html>）

2. 加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します（1G≒9807mm/s²）。

※ロータリーは1G≒9807度/s²

ご注意ください

- 加速（減速）度は、数字を大きくすると急加速（急減速）となり移動時間は短縮しますが、可搬重量に合った加減速度以下でご使用ください。
- 定格加速（減速）度は各機種の掲載ページをご覧ください。

3. デューティー比

デューティー比とはアクチュエーターの稼働率(1サイクル中のアクチュエーターが動作している時間)を表します。アクチュエーターにかかる負荷、速度、加速度に対してデューティー比が高すぎると、過負荷エラーが発生する場合があります。条件に応じたデューティー比の範囲内でご使用ください。

$$\text{デューティー比} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \%$$

〈パルスモーター〉

パルスモーターを使用したアクチュエーターに関しては、100%のデューティー比で動作可能です。

対象機種: EC※1、RCP2、RCP3、RCP4、RCP5、RCP6※1、WU、TTA、IXP

※1: RCP6S、EC一部機種はモーターの発熱を抑えるため、デューティー比に制限を設けています。詳しくは1-280ページをご参照ください。

〈サーボモーター〉

サーボモーターを使用したアクチュエーターに関しては、動作条件によってデューティー比が制限されます。サーボモーターにおけるデューティー算出方法は1-282ページをご参照ください。

4. すべりネジ仕様の製品について

すべりネジタイプのアクチュエーター(RCP3-SA2□□/RA2□□、RCA2-□□3NA/□□4NA、RCDシリーズ)をご使用になる場合は、以下の点についてご注意ください。

ご注意ください

- 動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼働、年240日稼働の場合寿命は約5年となります)
- 搬送重量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
- ±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としない用途にお使いください。
- メンテナンスしやすい場所に設置してください。

5. 原点

原点はアクチュエーターが位置決めを行う際の座標の基準点です。原点がずれると移動する位置も同じ分だけずれますのでご注意ください。

ご注意ください

- ①原点復帰動作中は、可動部がメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意ください。
- ②原点は標準がモーター側(グリッパーは開側、ロータリーは出力軸を上から見て左回転側)です。オプションで原点を逆(反モーター側)にすることが可能ですが、納品後に原点方向を変更する場合は弊社に返却して頂き調整が必要なケースもございますのでご注意ください。
- ③オプションで原点逆仕様(記号NM)が設定されていない機種は原点逆仕様ができませぬのでご注意ください。
- ④原点復帰動作はメカエンドを基準として原点を決めています。このため原点復帰動作中に外的要因で動作できなくなった場合、メカエンドから阻害された距離だけずれる可能性があります。

6. エンコーダの種類

アクチュエーターに搭載されるエンコーダは、以下の4種類があります。

- インクリメンタルタイプ 原点位置データを保持しないため、電源投入毎に原点復帰動作が必要なタイプです。
- アブソリュートタイプ 電源を落としても原点位置データをバッテリーで保持していますので、電源投入時に原点復帰をしなくても動作が可能ですが、データ保持用のバッテリーが切れると動作ができなくなりますので注意が必要です。バッテリー寿命の目安については1-235(メンテナンス部品リスト_交換用バッテリー)をご確認ください。
- 擬似アブソリュートタイプ 電源投入時に約16mmの範囲で移動しその場から動作が可能。位置データを電源オフ時は保持しないため、アブソバッテリーは不要です。
- バッテリーレスアブソリュートタイプ 電源を落としてもバッテリーレスアブソリュートエンコーダ(特許取得済)が原点位置データを保持していますので、電源投入時に原点復帰動作を行う必要はありません。また、原点位置データ保持用のバッテリーも不要です。

ご注意ください

上記4タイプの他に「簡易アブソリュートタイプ」がありますが、これはインクリメンタルタイプのエンコーダを搭載したアクチュエーターのコントローラーに専用の簡易アブソリュートユニットを接続するタイプです。「簡易アブソリュートタイプ」は電源を落としても原点位置データを保持するため電源投入時に原点復帰動作が不要になります。

したがって簡易アブソリュートタイプのアクチュエーター(エンコーダ)は、アブソリュートタイプではなくインクリメンタルタイプとなりますのでご注意ください。

7. エンコーダーパルス数

エンコーダーのパルス数はアクチュエーターによって異なります。各アクチュエーターのパルス数は以下の表をご参照ください。

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
RCP6	全機種	8192
RCP5	全機種	800
RCP4		
RCP3		
RCP2		
RCA2	□□3NA/□□4NA	1048
	上記機種以外	800
RCA	インクリメンタルタイプ	800
	アブソリュートタイプ	16384
RCD	RA1DA/GRSNA	480
RCS4	全機種	16384
RCS3		
RCS2	□□5N(インクリメンタル)	1600
	□□5N(アブソリュート)	16384
	SR□7BD	3072
	上記機種以外	16384
WU	全機種	8192
TTA	パルスモーター仕様全機種	8192
TTA-S	サーボモーター仕様全機種	16384

シリーズ	タイプ	エンコーダーパルス数
ISB ISDB	バッテリーレス アブソリュート	131072
	インクリメンタルタイプ アブソリュートタイプ	16384
ISDBCR	全機種	16384
SSPA		
ISA		
ISDA		
IF		
RS		
NSA	全機種	131072
NS	S□M□(インクリメンタル)	2400
	上記機種以外	16384
LSA LSAS	全機種	分解能0.001mm
	□18S	131072
DD/DDA	□18P	1048576
	IXA-NNN IXA-NSW	全機種
IXA-NSN	全機種	131072
IX IXP	全機種	16384
		8192

ご注意ください

RCP6、TTA、IXPの移動時の速度は800パルスで制御しますが、位置決め時は8192パルスで制御します。
RCP6をパルス列制御する場合の電子ギアは、8192パルスで計算してください。

8. モーター

シリーズによって使用しているモーターが異なります。

- RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2/WU/TTA/IXP:パルスモーター
- RCD:DCブラシレスモーター
- RCA/RCA2/TTA-S:サーボモーター (DC24V)
- RCS4/RCS3/RCS2/ISB/ISDB(CR)/ISA/ISDA(CR)/NS/NSA/IF/RS/DDA/IX/IXA:サーボモーター (AC200V)
- LSA/LSAS:リニアサーボモーター (AC200V)

ご注意ください

パルスモーターと24Vサーボモーターは、電源投入後、初回のサーボON時に振動が発生する場合があります。

9. 取付け姿勢

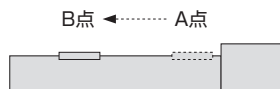
取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-261ページをご参照ください。

10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

あらかじ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。

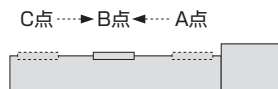
〈繰返し位置決め精度〉

同一のポイントへ同一方向から繰返し位置決めを行った場合の停止位置精度のばらつき。



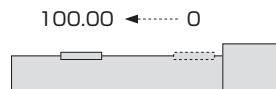
〈ロストモーション〉

同一のポイントへ正と負の方向から繰返し位置決めを行った場合の停止位置精度のばらつき。



〈絶対位置決め精度〉

座標値で指定された任意の位置決めポイントに、位置決めを行った場合の、座標値と実測値の差。



ご注意ください

下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。

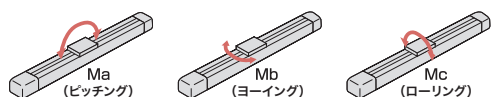
- ① 繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ② ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤ アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥ 動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント (Ma、Mb、Mc)

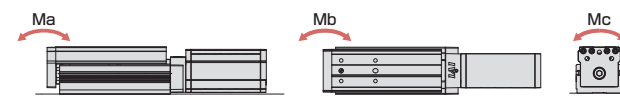
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-243ページの技術資料をご参照ください。

※走行寿命の設定は機種によって異なります。詳細は各機種の掲載ページをご参照ください。

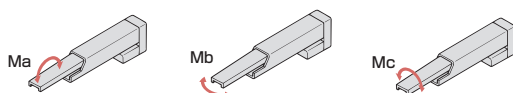
〈スライダタイプモーメント方向〉



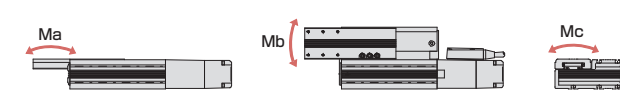
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈アームタイプモーメント方向〉

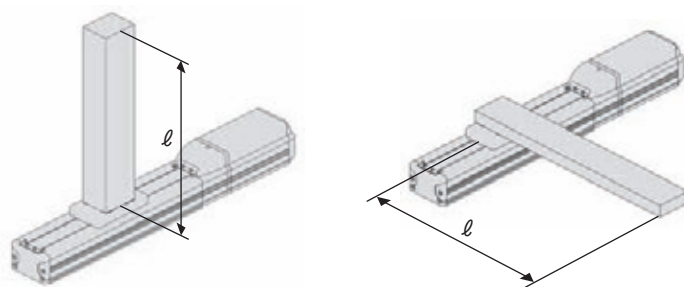


〈フラットタイプモーメント方向〉



12. 張出し負荷長(ℓ)

ワークやブラケット等をアクチュエーターのスライダーからオフセットして取付けた場合に、アクチュエーターが円滑に動作できるオフセット量の目安です。目安となる長さを大きく超えた場合、振動などで故障に至る可能性があります。目安となる長さ以内でご使用ください。詳細な数値は各機種の掲載ページをご覧ください。



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

注意事項

製品
取扱い上
の注意点

13. 寿命

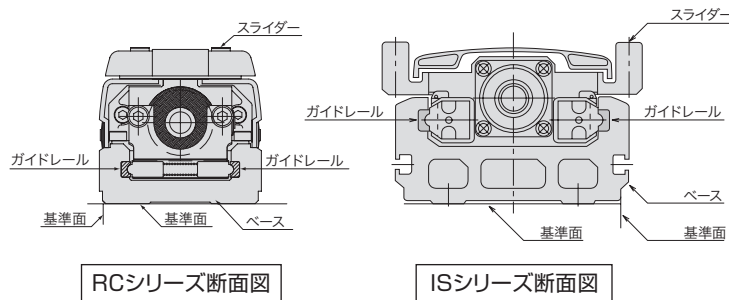
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品(ガイド、ボールネジ、モーター等)の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。

例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント(1-243ページ参照)が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。

余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

14. 本体精度

スライダタイプの本体精度は以下の通りです(回転軸は除く)。
また、本体のベース側面と下面はスライダの走りに対する基準面となっていますので、本体取付け時の平行の目安にご使用ください。

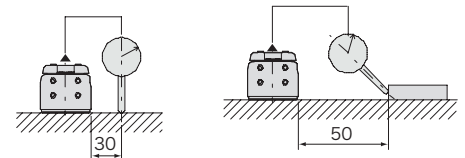


フレーム取付け時の平行度(平滑面上※1に固定した場合)

RCP3-SA2AC/SA2BC 上下0.5mm/全ストローク
左右0.1mm/全ストローク

RCP4W 0.1~0.18mm以下
(ストロークにより平行度が異なります。
詳細は取扱い説明書をご覧ください。)

上記以外の機種 0.05mm/m以下



条件 ・上記値は20°Cにおける値です。
・架台の基準面に対してアクチュエーターの基準面を押し当てて取付けた場合。
*詳細はアクチュエーターの取扱説明書をご参照ください。

※1 平面度0.05mm以下。

15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)

ガイドなしロッドタイプはロッド先端の振れや耐荷重を考慮していません(アクチュエーター仕様に記載されているロッド不回転精度は工場出荷時の初期値で、動作と共にガタ量は大きくなります)。ロッドの振れ幅の制限や不回転精度が必要な場合、また直進方向以外から力がかかる場合はガイド付タイプをご使用になるか外付けガイドを併用してください。

ガイド付ロッドタイプ:RCP6-RRA/WRA、RCP5-RA、RCP4-RA、RC□□-RGS/RGD/SRGS/SRGD

ご注意ください

ラジアルシリンダータイプの外付けガイドとの固定はフローティングジョイントを使用し、ガイドなしロッドタイプ(回り止めロッドタイプ)はリジッドで固定する事を推奨いたします。

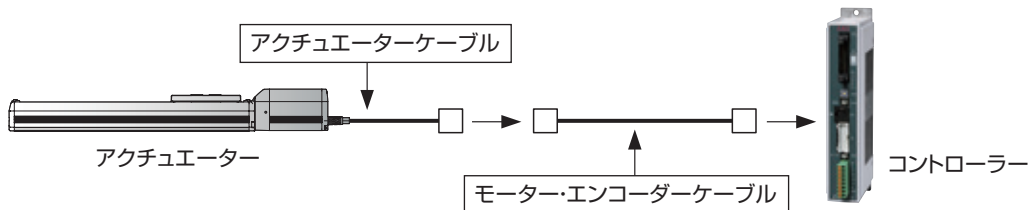
詳細は1-246ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

16. 垂直設置での使用について

アクチュエーターを垂直設置で使用する場合は、電源OFFまたは非常停止が入った場合に可動部が下降して装置を壊さないように、ブレーキ(オプション)をご指定ください。ただしブレーキ付タイプは、コントローラーと接続してブレーキ解除を行わないと可動部が動きませんので、ご注意ください。

17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル

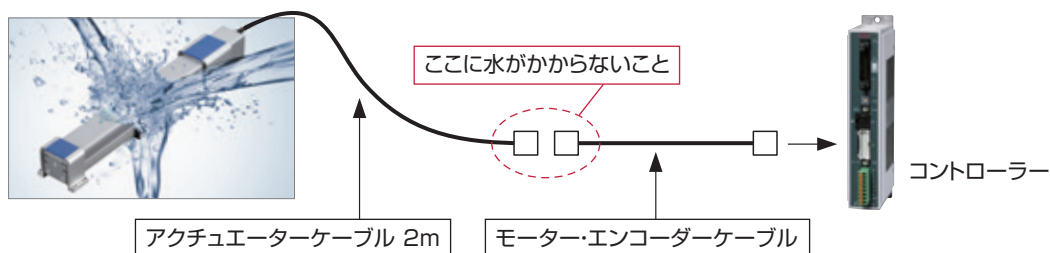
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコネクターとコントローラーを接続するケーブルが、モーター・エンコーダーケーブルになります。モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターの種類によって、モーターケーブルとエンコーダーケーブルが分かれている機種とモーターケーブルとエンコーダーケーブルが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と耐屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルベアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用いただき、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用ください(最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています)。機種毎のケーブル型式を確認する場合は、1-109ページの「アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表」をご覧ください。

18. 防滴仕様のアクチュエーターについて

保護等級はケーブルまで含んで規定されていますが、ケーブル末端コネクターは防滴処理されていないので、保護構造の対象とはなりません (ISWAシリーズは除く)。したがって、ケーブル末端から水が浸入する恐れがある使用方法是避けてください。



19. 海外規格への対応について

海外規格対応品については1-353ページの「改正RoHS/CEマーク/UL規格対応表」をご参照ください。また、海外規格対応品については各機種の掲載ページにアイコンを記載しておりますので、そちらでもご確認いただけます。

〈海外規格アイコン一覧〉



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

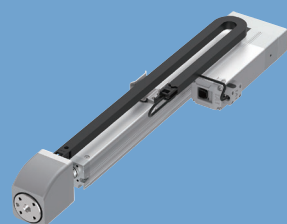
ロータリー

特殊用途機種

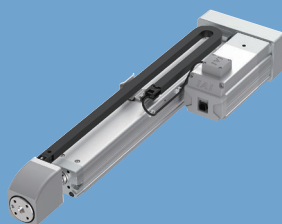
ケーブル型式
一覧表

パルスプレス／サーボプレス

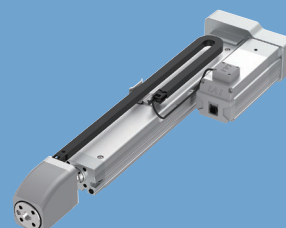
RCP6 RCS3 RCS2



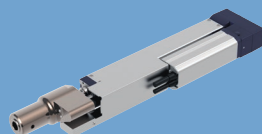
RCP6-RAA4R



RCP6-RAA6R



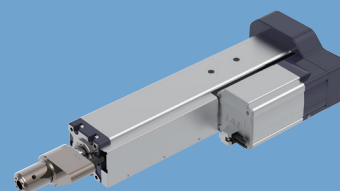
RCP6-RAA7R



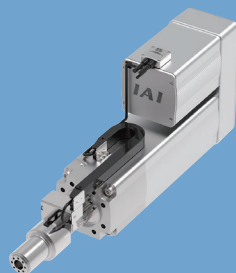
RCS3-RA4R



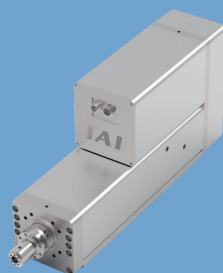
RCS3-RA8R



RCS3-RA10R



RCS2-RA13R



RCS3-RA20R

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

RCP6	パルスプレス	RCP6-RAA4R	6-39
		RCP6-RAA6R	6-43
		RCP6-RAA7R	6-47
RCS3 RCS2 サーボモーター200V	サーボプレス	RCS3-RA4R	6-51
		RCS3-RA6R	6-55
		RCS3-RA7R	6-59
		RCS3-RA8R	6-63
		RCS3-RA10R	6-67
		RCS2-RA13R	6-71
		RCS3-RA15R	6-75
		RCS3-RA20R	6-79
		オプション	

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

RCP6-RAA4R

(パルスプレス仕様)



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCP6	-	RRA4R	-	WA	-	35P	-	2.5	-	P3	-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプン	-	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	-	リード 2.5 2.5mm	-	ストローク 110 110mm 310 310mm (50mm毎)	-	適応コントローラー P3 PCON
								ケーブル長		オプション 下記オプション 価格表参照		
								N 無し				
								P 1m				
								S 3m				
								M 5m				
								X□ 長さ指定				
								R□ ロボットケーブル				



(注) 上写真はモーター折返し仕様 (ML) です。



POINT
選定上の注意

- 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-88 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- ロードセルに関しては 6-88 ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
110	-
160	-
210	-
260	-
310	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

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

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 (注1)	B	6-83	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-83	-
フランジ (前) (注1)	FL	6-83	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-87	-

(注1) ストローク110mmでブレーキ(B)を選択する場合は、ケーブル取出し方向(CJB/CJO/CJT)とフランジ(前)(FL)の選択はできません。
 (注2) ケーブル取出し方向(下側)(CJB)を選択する場合は、フット金具(FT)を選択できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-86ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3
	最高速度 (mm/s)	200	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	3
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	3
	最高速度 (mm/s)	200	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	300	
	押付け時最低推力 (N)	60	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	
引張り	引張り時最大推力 (N)	300	
	引張り時最低推力 (N)	60	
	引張り最高速度 (mm/s)	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kg)	3	
ストローク	最小ストローク (mm)	110	
	最大ストローク (mm)	310	
	ストロークピッチ (mm)	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロードセル定格容量	600N R.C. (注6)
繰返し荷重精度 (注7)	±1.0% F.S. (注8)
ロードセル総合精度	±1.0% R.C. (注6)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注6) R.C. : Rated Capacity ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重です。
 (注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注8) F.S. : Full Scale 測定可能な最大値です。

速度・加速度別可搬質量表

■ 高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.5	0.5
0	3	3
40	3	3
85	3	3
130	3	3
150	3	3
200	3	3

■ 高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

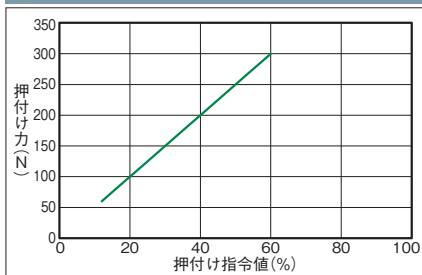
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.5	0.5
0	3	3
40	3	3
85	3	3
130	3	3
150	3	3

ストロークと最高速度

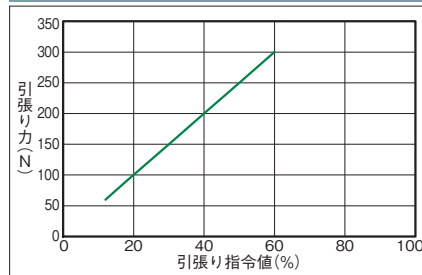
高出力設定	ストローク (mm)				
	110	160	210	260	310
有効	200				
無効	150				

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型
式一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

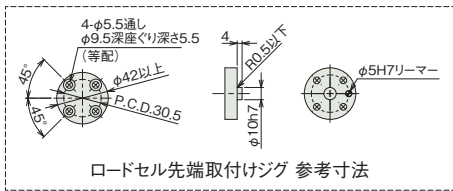
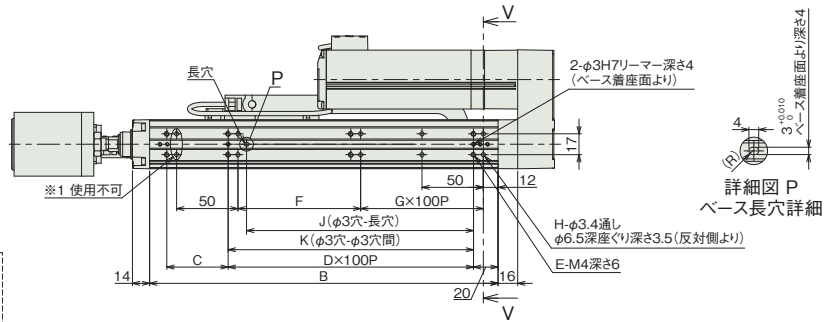
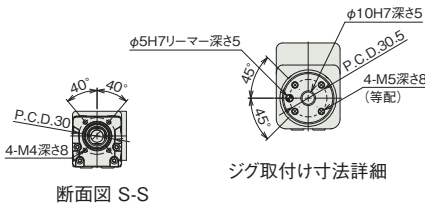
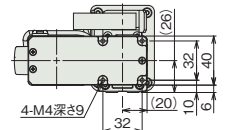
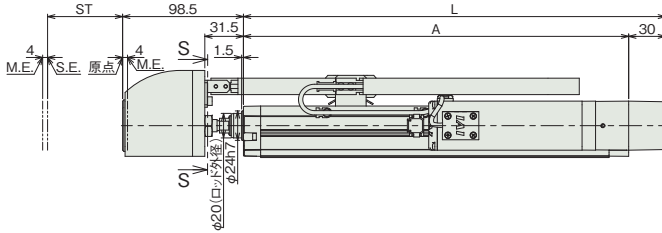
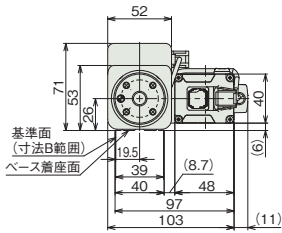
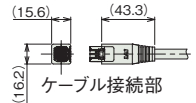
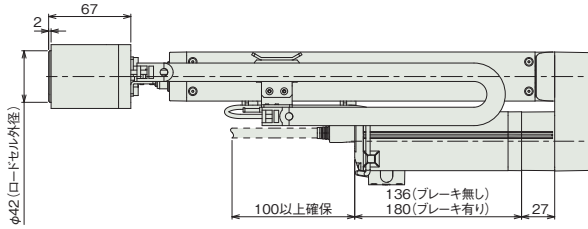
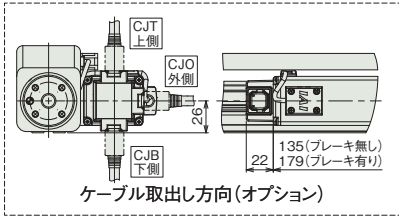
寸法図

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



※1 図示の取付け用座ぐり穴2個は使用できません。
(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
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

ストローク	110	160	210	260	310
L	244	294	344	394	444
A	214	264	314	364	414
B	184	234	284	334	384
C	50	100	50	100	50
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
F	100	50	100	50	100
G	0	1	1	2	2
H	8	10	10	12	12
J	85	85	185	185	285
K	100	100	200	200	300

■ストローク別質量

ストローク	110	160	210	260	310	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7
	ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
PCON-CBP/CGBP		1	DC24V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-169

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

RCP6-RAA6R

(パルスプレス仕様)



本体幅
60
mm

24V
パルス
モーター

選定

注意事項

パルスプレス
サイボプレス

グリッパー

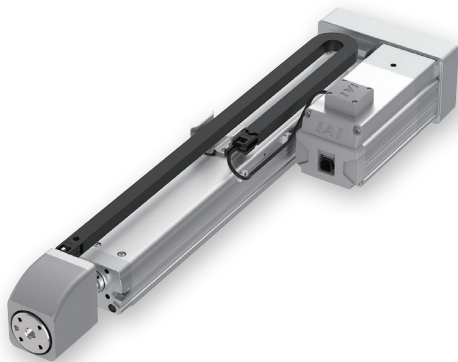
ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCP6	-	RAA6R	-	WA	-	42P	-	1.5	-		-	P3	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	-	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	-	リード 1.5 1.5mm	-	ストローク 115 115mm 315 315mm (50mm毎)	-	適応コントローラー P3 PCON	-	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



(注) 上写真はモーター折返し仕様 (ML) です。



POINT
選定上の注意

- 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-88 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- ロードセルに関しては 6-88 ページをご参照ください。

ストローク (mm)	標準価格
115	-
165	-
215	-
265	-
315	-

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

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	6-83	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フット金具 (注1、2)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-87	-

(注1) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フット金具 (FT) を選択できません。
 (注2) 付属する金具の数量については、6-86 ページをご参照ください。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm) 1.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効) 10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効) 10
		最高速度(mm/s) 110
	速度/加減速度	定格加減速度(G) 0.3
		最高加減速度(G) 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効) 10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効) 10
		最高速度(mm/s) 110
	速度/加減速度	定格加減速度(G) 0.3
		最高加減速度(G) 0.3
押付け	押付け時最大推力(N) 600	
	押付け時最低推力(N) 60	
	押付け最高速度(mm/s) 10	
引張り	引張り時最大推力(N) 600	
	引張り時最低推力(N) 60	
	引張り最高速度(mm/s) 10	
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kg) 10	
ストローク	最小ストローク(mm) 115	
	最大ストローク(mm) 315	
	ストロークピッチ(mm) 50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ロードセル定格容量	600N R.C. (注5)
繰返し荷重精度 (注6)	±1.0% F.S. (注7)
ロードセル総合精度	±1.0% R.C. (注5)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) R.C. : Rated Capacity ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重です。
 (注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S. : Full Scale 測定可能な最大値です。

速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
100	10	10
110	10	10

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

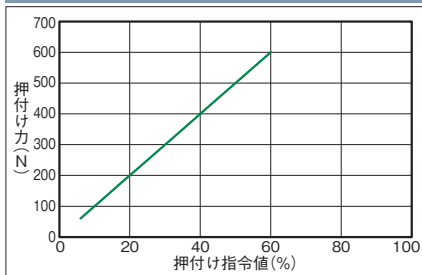
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
80	10	10

ストロークと最高速度

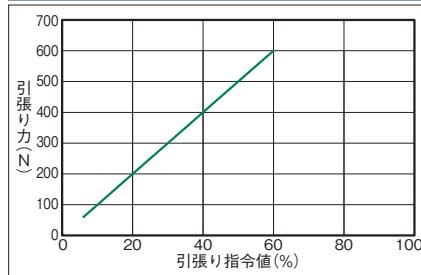
高出力設定	ストローク(mm)				
	115	165	215	265	315
有効	110				
無効	80				

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

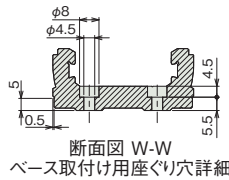
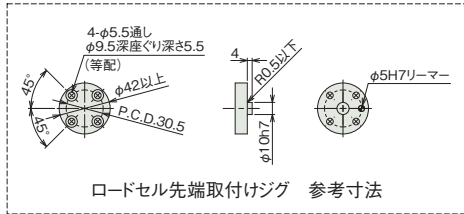
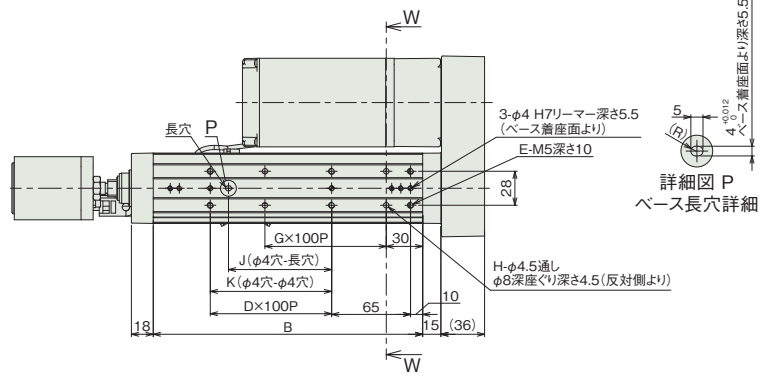
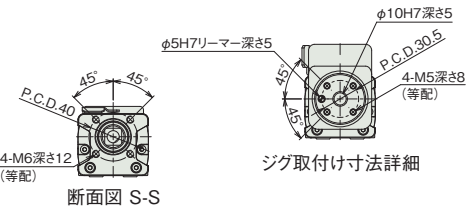
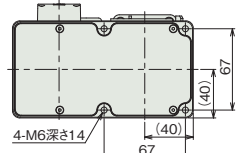
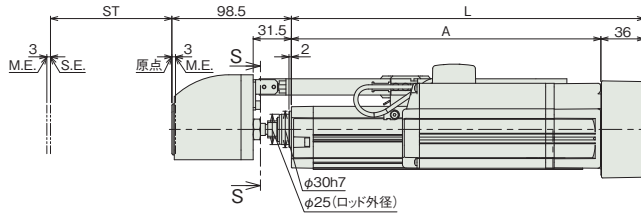
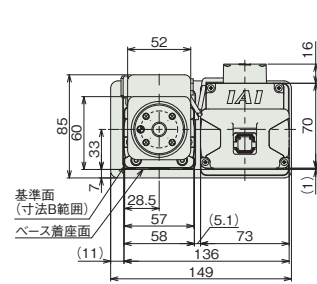
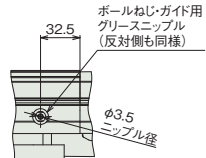
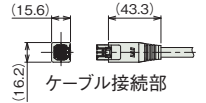
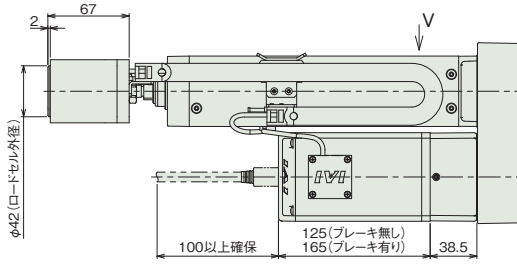
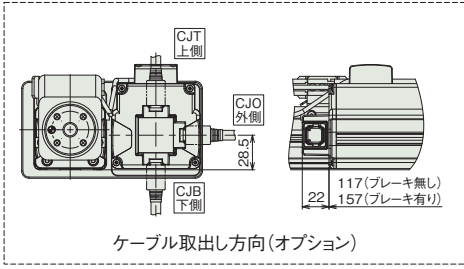
寸法図

CAD図面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

(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
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

ストローク	115	165	215	265	315
L	291	341	391	441	491
A	255	305	355	405	455
B	222	272	322	372	422
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
G	1	2	2	3	3
H	4	6	6	8	8
J	85	85	185	185	285
K	100	100	200	200	300

■ストローク別質量

ストローク	115	165	215	265	315
質量 (kg)	ブレーキ無し 4.0	4.2	4.5	4.7	4.9
	ブレーキ有り 4.2	4.4	4.6	4.9	5.1

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
PCON-CBP/CGBP		1	DC24V	● ※選択	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-169

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

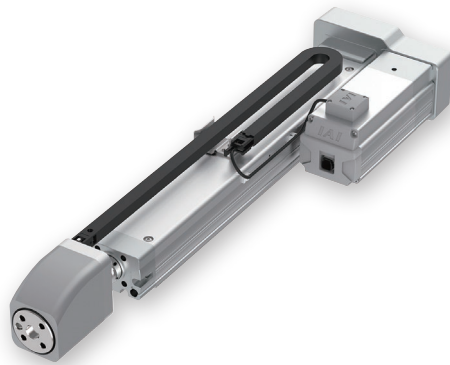
RCP6-RAA7R

(パルスプレッス仕様)



■型式項目

RCP6	-	RAA7R	-	WA	-	56P	-		-		-	P3	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプン	-	モーター種類 56P パルスモーター 56□サイズ	-	リード 4 4mm 2 2mm	-	ストローク 120 120mm 320 320mm (50mm毎)	-	適応コントローラー P3 PCON	-	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



(注) 上写真はモーター折返し仕様 (ML) です。



POINT
選定上の注意

- 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-88 ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- ロードセルに関しては 6-88 ページをご参照ください。

ストローク (mm)	標準価格	
	リード4 (1000N)	リード2 (2000N)
120	-	-
170	-	-
220	-	-
270	-	-
320	-	-

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	6-83	-
ケーブル取だし方向 (下側) (注1)	CJB	6-83	-
ケーブル取だし方向 (外側)	CJO	6-83	-
ケーブル取だし方向 (上側)	CJT	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フート金具 (注1、2)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-87	-

(注1) ケーブル取だし方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フート金具 (FT) を選択できません。
 (注2) 付属する金具の数量については、6-86 ページをご参照ください。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

種類	ケーブル記号	P3
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)	-

メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	10
	最高速度(mm/s)	160	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3
		最高加減速度(G)	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	10
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	10
	最高速度(mm/s)	160	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3
		最高加減速度(G)	0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	1000	
	押付け時最低推力(N)	200	
	押付け最高速度(mm/s)	10	
	引張り	引張り時最大推力(N)	1000
引張り	引張り時最低推力(N)	200	
	引張り最高速度(mm/s)	10	
	ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kg)	10
ストローク		最小ストローク(mm)	120
	最大ストローク(mm)	320	
	ストロークピッチ(mm)	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ 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
ロードセル定格容量	2000N R.C. (注5)
繰返し荷重精度 (注6)	±1.0% F.S. (注7)
ロードセル総合精度	±1.0% R.C. (注5)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) R.C. : Rated Capacity ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重です。
 (注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S. : Full Scale 測定可能な最大値です。

速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

リード4(1000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直 加速度(G)
	0.3	0.3	
0	10	10	10
35	10	10	10
70	10	10	10
115	10	10	10
160	10	10	10

リード2(2000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直 加速度(G)
	0.3	0.3	
0	10	10	10
35	10	10	10
70	10	10	10
85	10	10	10

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

リード4(1000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直 加速度(G)
	0.3	0.3	
0	10	10	10
35	10	10	10
70	10	10	10
115	10	10	10

リード2(2000N)

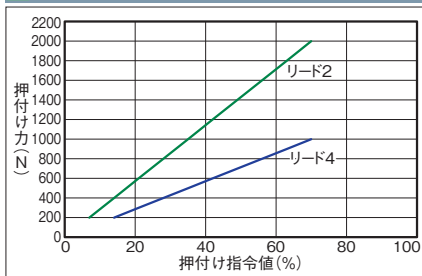
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		垂直 加速度(G)
	0.3	0.3	
0	10	10	10
35	10	10	10
60	10	10	10

ストロークと最高速度

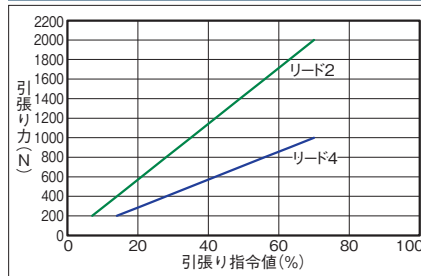
リード (mm)	押付け力 引張り力	高出力設定	ストローク(mm)				
			120	170	220	270	320
4	1000N	有効	160				
		無効	115				
2	2000N	有効	85				
		無効	60				

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

寸法図

CAD図面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

選定

注意事項

パルスアンプレス
サーボアンプレス

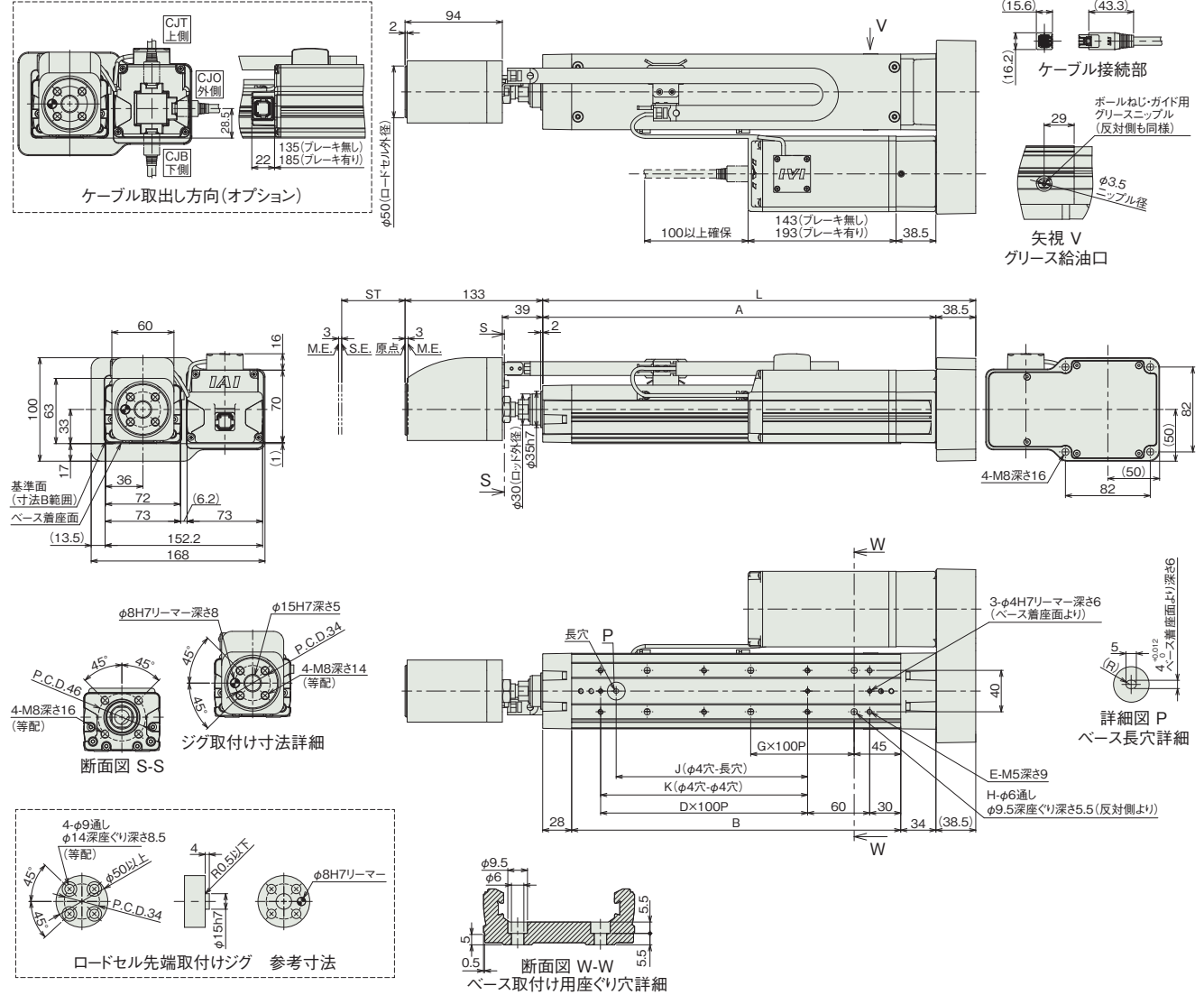
グリッパー

ロータリー

特殊用途機種種

ケーブル型式
一覧表

(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320
L	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5
A	280	330	380	430	480
B	218	268	318	368	418
D	1	1	2	2	3
E	6	6	8	8	10
G	1	2	2	3	3
H	4	6	6	8	8
J	85	85	185	185	285
K	100	100	200	200	300

■ストローク別質量

ストローク	120	170	220	270	320
質量 (kg)					
ブレーキ無し	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2
ブレーキ有り	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
PCON-CBP/CGBP		1	DC24V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-169

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

RCS3-RA4R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅
40mm

200V
ACサーボ
モーター

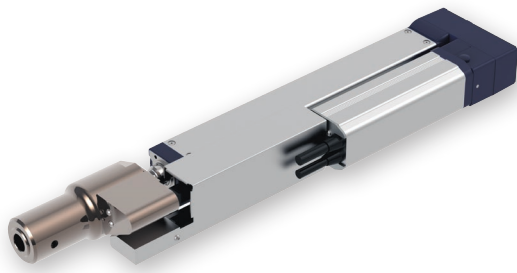
30W

■型式項目

RCS3	- RA4R	- WA	- 30	- 2.5		- T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 30 サーボモーター 30W	リード 2.5 2.5mm	ストローク 110 110mm 410 410mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON	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



(注) CEはオプションになります。



POINT
選定上の注意

(1) 連続押付け時間の制限はありません。デューティー比も 100% で連続運転可能です。

(2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。

(3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-264 ページ「取付け時の注意点」参照)

(4) ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。

(5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

(6) 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
110	-
160	-
210	-
260	-
310	-
360	-
410	-

■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	6-83	-
CE対応	CE	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フット金具 (注1)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注2)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注3)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注3)	MR	6-87	-

(注1) 付属する金具の数量については、6-86ページをご参照ください。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3
		最高速度 (mm/s)	125
		定格加減速度 (G)	0.5
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3
		最高速度 (mm/s)	125
		定格加減速度 (G)	0.5
垂直	最高加減速度 (G)	0.5	
	推力	定格推力 (N)	126
		最大押付力 (N)	200
		押付け最高速度 (mm/s)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	3	
	最小ストローク (mm)	110	
ストローク	最大ストローク (mm)	410	
	ストロークピッチ (mm)	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注4)	±0.5% F.S. (注5)
ロードセル定格容量	200N
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注6)	±0.2度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

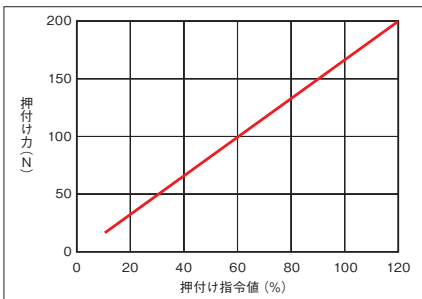
(注4) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注5) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
110~410	125
2.5	125

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、12%以上でご使用ください。

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

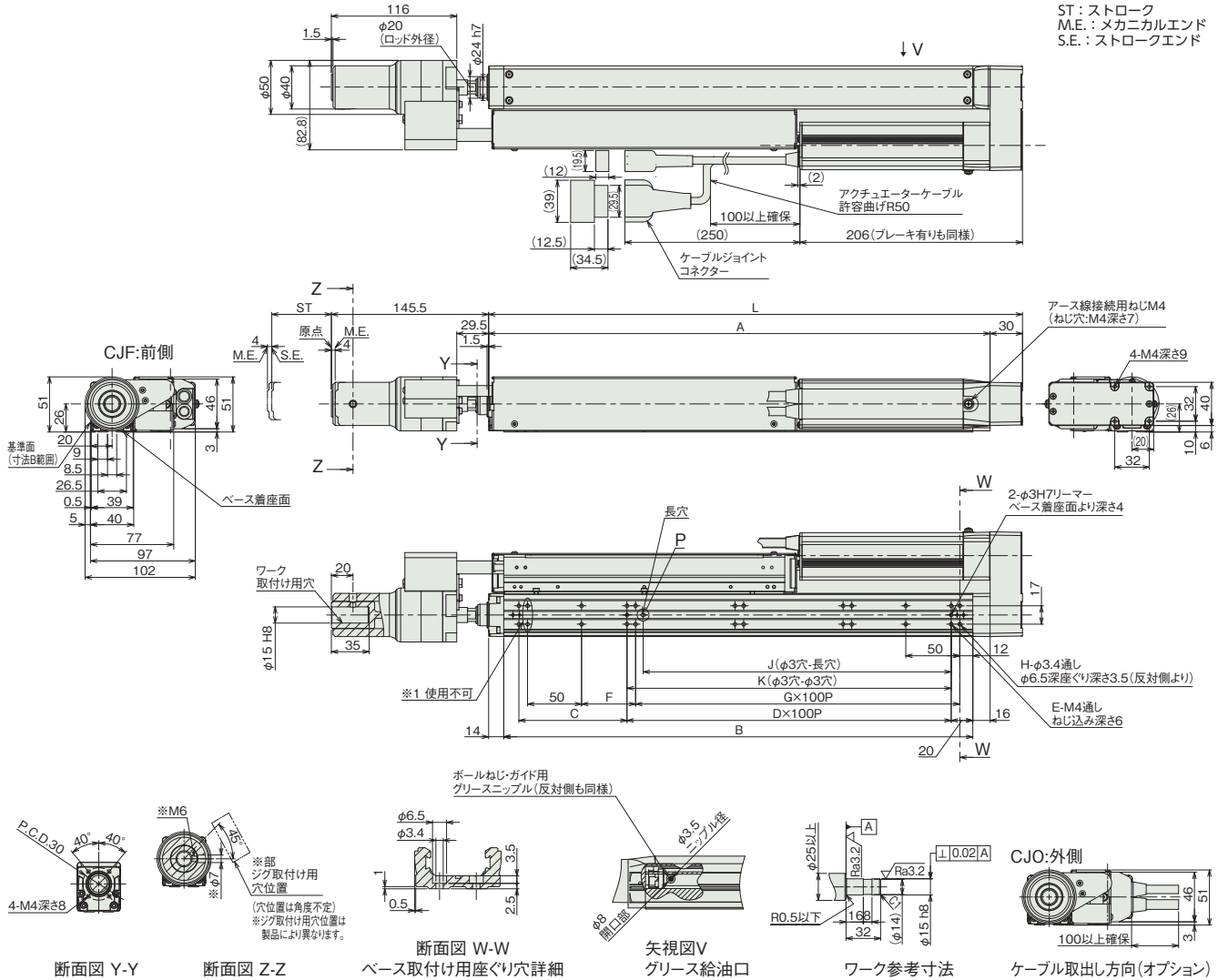
寸法図

※1 取付け用座ぐり穴2個は使用できません。
 (注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。

CAD図面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

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



断面図 Y-Y

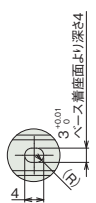
断面図 Z-Z

断面図 W-W
ベース取付け用座ぐり穴詳細

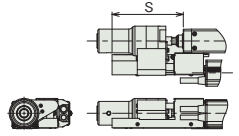
矢視図V
グリース給油口

ワーク参考寸法

ケーブル出し方向(オプション)



詳細図 P
ベース長穴詳細



110st~310stのベアカバー形状

■ストローク別寸法

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
L	244	294	344	394	444	494	544
A	214	264	314	364	414	464	514
B	184	234	284	334	384	434	484
C	50	100	50	100	50	100	50
D	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	8	8	10	10	12
F	100	50	100	50	100	50	100
G	0	1	1	2	2	3	3
H	8	10	10	12	12	14	14
J	85	85	185	185	285	285	385
K	100	100	200	200	300	300	400
S	120	100	75	50	25	-	-

■ストローク別質量

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
質量 (kg)	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1
	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	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	●	●	-	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	(プレスプログラム)	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

選定

注意事項

パルスアンプ
サーボアンプ

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

RCS3-RA6R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプン

モーター折返し

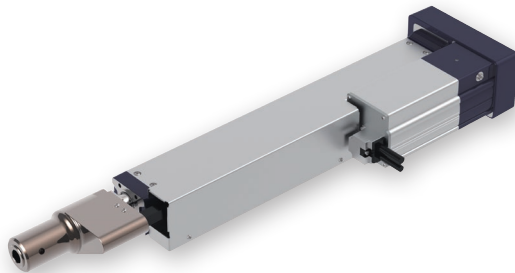
本体幅 60mm

200V ACサーボモーター

60W

■型式項目

RCS3	- RA6R	- WA	- 60	- 1.5		- T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプン	モーター種類 60 サーボモーター 60W	リード 1.5 1.5mm	ストローク 115 115mm 415 415mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON	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



- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティーを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」及び 1-269 ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-264 ページ「取付時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (6) 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
115	-
165	-
215	-
265	-
315	-
365	-
415	-

■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	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-83	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-87	-

- (注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) ストローク365mm以下の場合、フット金具と一緒に選択できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-86ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

選定

注意事項

パルスアプン
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

■ メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	1.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	10
		最高速度 (mm/s)	75
		定格加減速度 (G)	0.3
速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	10
		最高速度 (mm/s)	75
		定格加減速度 (G)	0.3
垂直	最高加減速度 (G)	0.3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	10
		最高速度 (mm/s)	75
		定格加減速度 (G)	0.3
推力	定格推力 (N)	566	
	最大押付力 (N)	600	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	10	
	最小ストローク (mm)	115	
ストローク	最大ストローク (mm)	415	
	ストロークピッチ (mm)	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注6)	±0.5% F.S. (注7)
ロードセル定格容量	600N
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスリリースアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

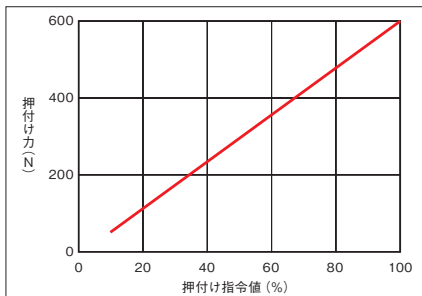
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
1.5	75
115~415	75

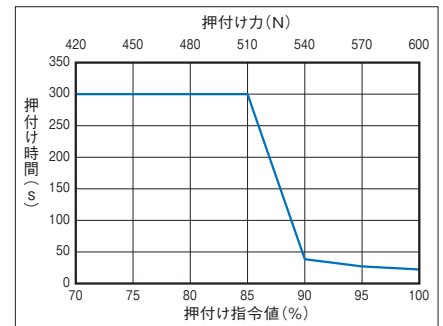
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、10%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~85	300
90	38
95	27
100	21



選定

注意事項

パルスリリース
サーボブレーキ

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

寸法図

CAD図面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

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

選定

注意事項

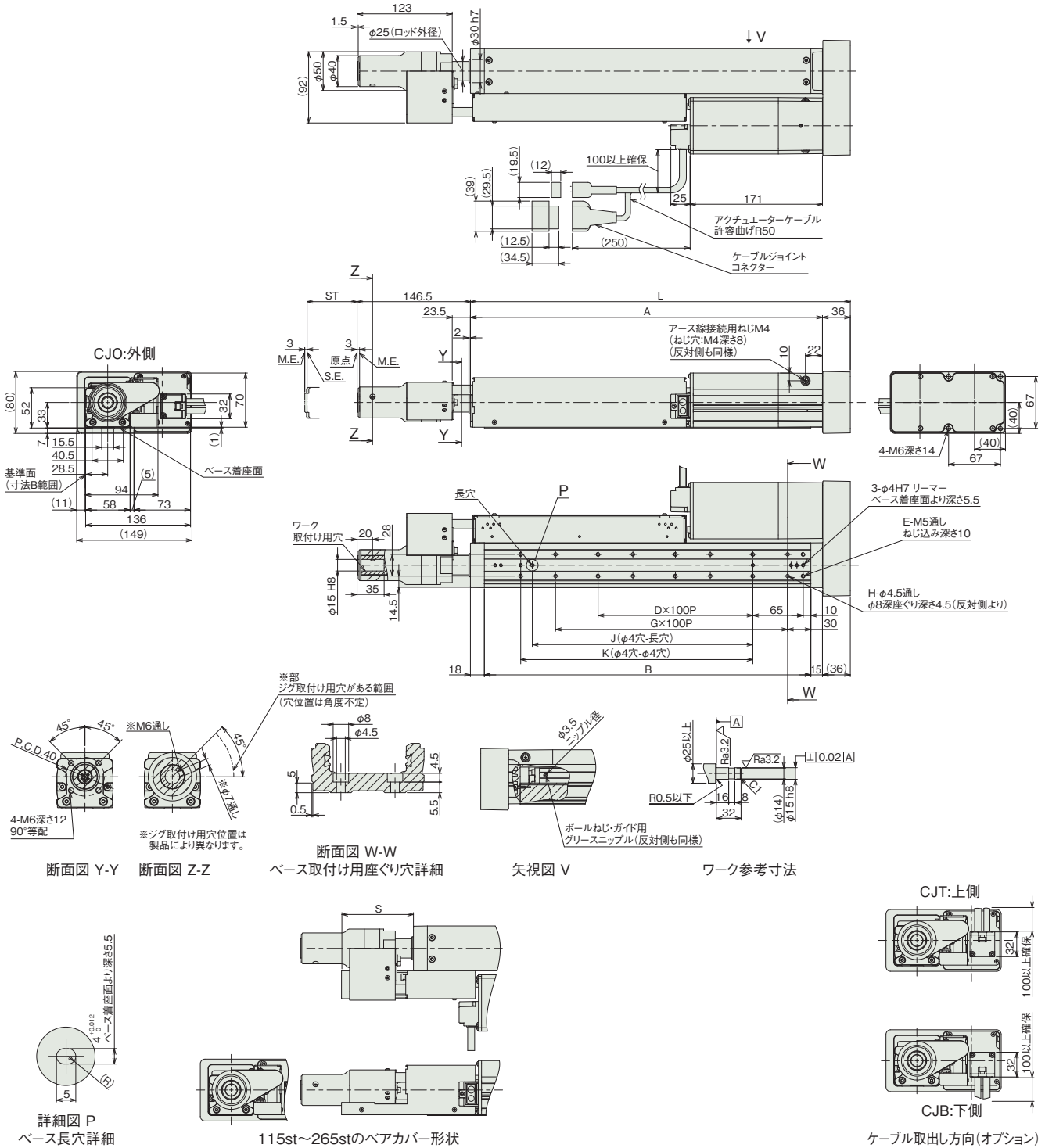
パルスアプレス
サーボアプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表



■ストローク別寸法

ストローク	115	165	215	265	315	365	415
L	291	341	391	441	491	541	591
A	255	305	355	405	455	505	555
B	222	272	322	372	422	472	522
D	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	8	8	10	10	12
G	1	2	2	3	3	4	4
H	4	6	6	8	8	10	10
J	85	85	185	185	285	285	385
K	100	100	200	200	300	300	400
S	93	70	49	27	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク		115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4
	ブレーキ有り	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN				ECM
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	● (プレスプログラム)	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-			

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

RCS3-RA7R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアップ

モーター折返し

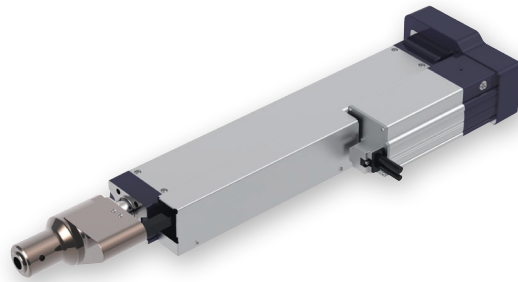
本体幅
70mm

200V
ACサーボ
モーター

100W

型式項目

RCS3	-	RA7R	-	WA	-	100	-	2	-	T2	-	-	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ		モーター種類 100 サーボモーター 100W		リード 2 2mm		適応コントローラー T2 SCON		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



- POINT**
選定上の注意

 - (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティーを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」及び 1-269 ページをご参照ください。
 - (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
 - (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-264 ページ「取付時の注意点」参照)
 - (4) ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
 - (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - (6) 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
120	-
170	-
220	-
270	-
320	-
370	-
420	-
470	-
520	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

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	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-83	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フット金具 (注2)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-87	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) 付属する金具の数量については、6-86ページをご参照ください。
 (注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

メインスペック

項目		内容
リード	ボールねじリード (mm)	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 100
		定格加減速度 (G) 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 100
		定格加減速度 (G) 0.3
推力	定格推力 (N)	849
	最大押付力 (N)	1200
	押付け最高速度 (mm/s)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	10
ストローク	最小ストローク (mm)	120
	最大ストローク (mm)	520
	ストロークピッチ (mm)	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注5)	±0.5% F.S. (注6)
ロードセル定格容量	2000N
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注7)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

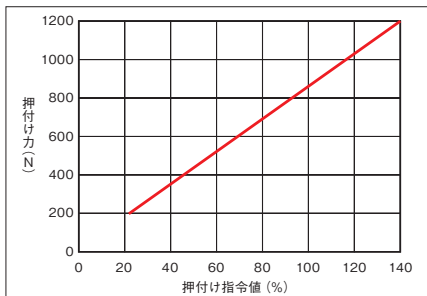
(注5) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注6) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注7) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
120~520	100
2	100

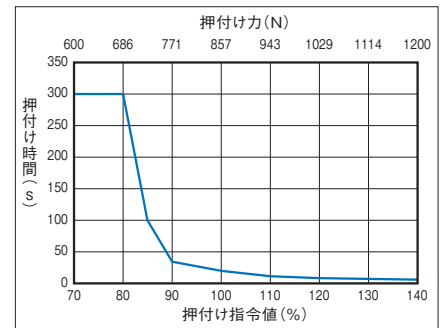
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、24%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~80	300
85	94
90	33
95	24
100	18
105	15
110	12
115	11
120	9
125	8
130	7
135	6
140	5



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリップ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

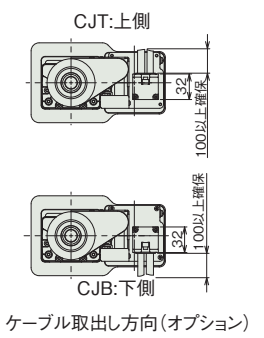
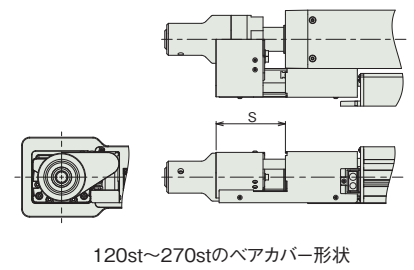
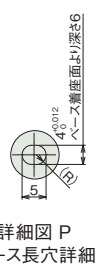
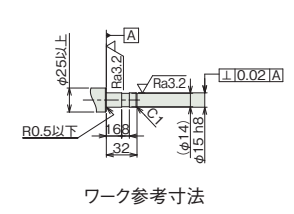
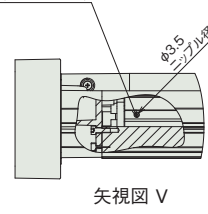
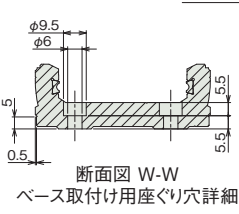
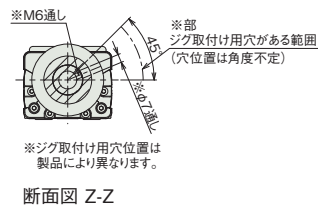
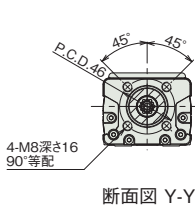
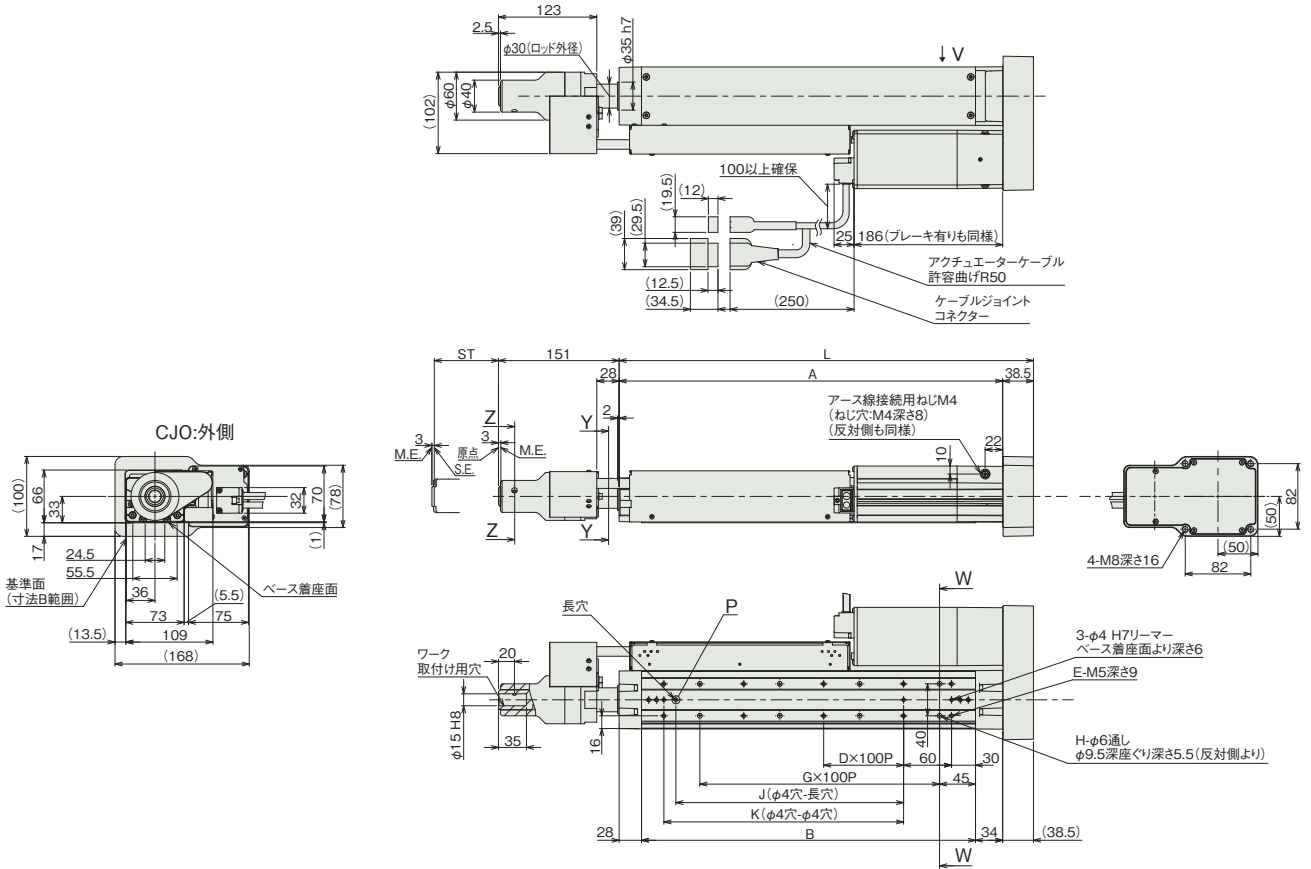
寸法図

CAD図面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

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。

ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定

注意事項

パルスアプレス
 サーボアプレス

グリッパ

ロータリー
 特殊用途機種

ケーブル型式
 一覧表

RCP6
 RCS3
 RCS2
 オプション

■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680
B	218	268	318	368	418	468	518	568	618
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	100	200	200	300	300	400	400	500
S	83	60	39	17	-	-	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9
	ブレーキ有り	6.3	6.7	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN				ECM
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	● (プレスプログラム)	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-			

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

RCS3-RA8R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

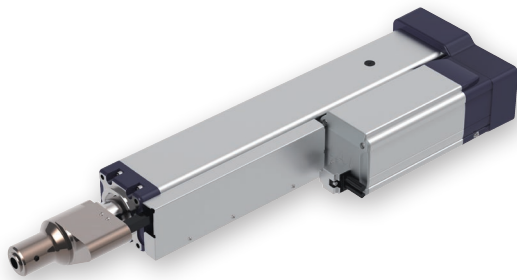
本体幅
90mm

200V
ACサーボ
モーター

200W

型式項目

RCS3	- RA8R	- WA	- 200	- 2.5		- T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 2.5 2.5mm	ストローク 100 100mm 500 500mm (50mm毎)	適応コントローラー T2 SCON	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



- POINT**
選定上の注意

 - 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティーを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」及び 1-269 ページをご参照ください。
 - お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
 - 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-264 ページ「取付時の注意点」参照)
 - ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

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	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-83	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-87	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) ストローク100mm以下の場合、フット金具と一緒に選択できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-86ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

選定

注意事項

パルスアプソ
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	10
		最高速度(mm/s)	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.2
		最高加減速度(G)	0.2
		最高速度(mm/s)	125
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	10
		最高速度(mm/s)	125
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.2
最高加減速度(G)		0.2	
推力	定格推力(N)	1367	
	最大押付力(N)	2000	
	押付け最高速度(mm/s)	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	
	最大ストローク(mm)	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度(注6)	±0.5% F.S.(注7)
ロードセル定格容量	2000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注8)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

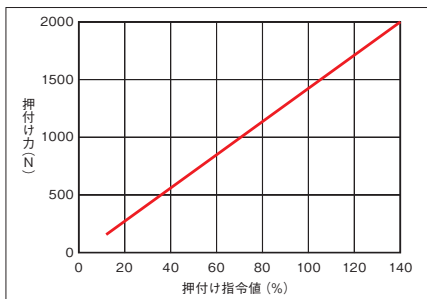
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
2.5	125
100~500	10

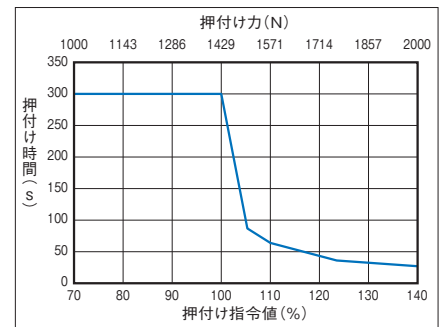
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、14%以上でご使用ください。

押付け指令値(%)	最大押付け時間(s)
70以下	連続押付け可能
71~100	300
105	92
110	67
115	54
120	44
125	38
130	33
135	29
140	25



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

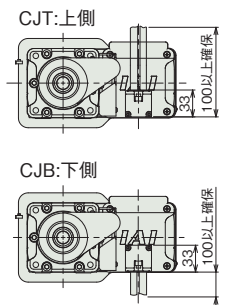
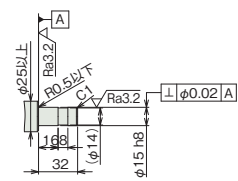
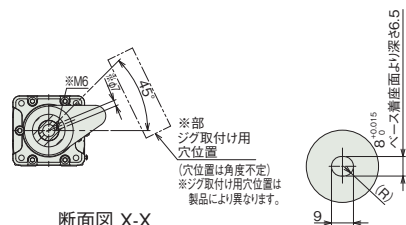
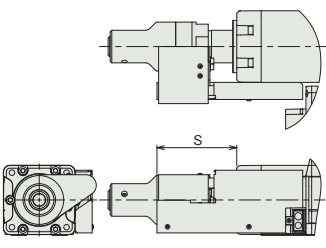
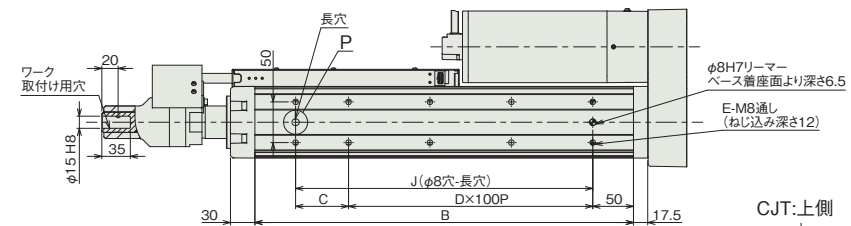
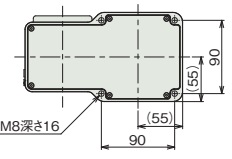
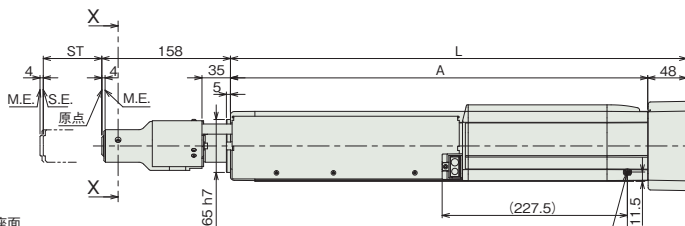
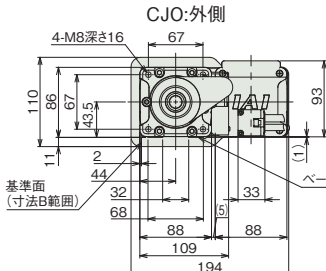
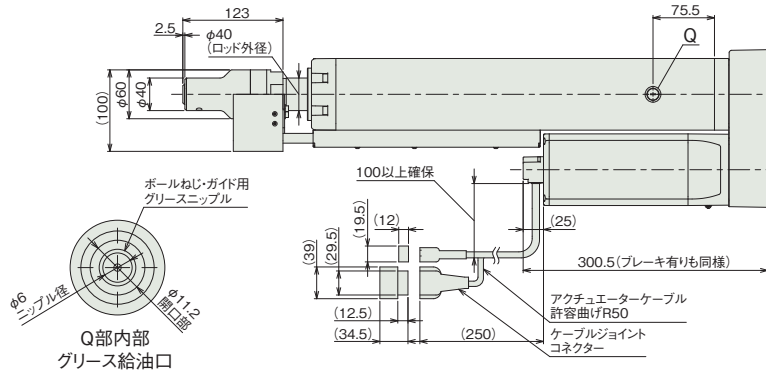
寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。

CAD図面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

ST: ストローク
 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

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5
A	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
B	265	315	365	415	465	515	565	615	665
C	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	165	215	265	315	365	415	465	515	565
S	98	63	42	21	-	-	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	10.2	10.8	11.3	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7
	ブレーキ有り	10.7	11.3	11.8	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	(プレスプログラム)	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	-	-	8-231

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

注意事項

パルスブレス サイボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式 一覧表

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

RCS3-RA10R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

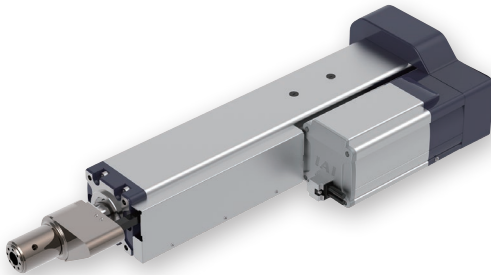
本体幅
110mm

200V
ACサーボ
モーター

400W

■型式項目

RCS3 - RA10R -		WA	400		2.5		T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 400 サーボモーター 400W	リード 2.5 2.5mm	ストローク 100 100mm 500 500mm (50mm毎)	適応コントローラ T2 SCON	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	



- POINT**
選定上の注意

 - (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」及び 1-269 ページをご参照ください。
 - (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
 - (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-264 ページ「取付け時の注意点」参照)
 - (4) ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
 - (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
 - (6) 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

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

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

■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	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-83	-
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-83	-
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-83	-
フランジ (前)	FL	6-83	-
フット金具 (注2、3)	FT	6-85	-
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-87	-
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-87	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) ストローク100mmの場合は、フット金具と一緒に選択できません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-86ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注5) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

■ メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	50
		最高速度 (mm/s)	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2
		最高速度 (mm/s)	125
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	50
		最高速度 (mm/s)	125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2
最高加減速度 (G)		0.2	
推力	定格推力 (N)	2713	
	最大押付力 (N)	6000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	50	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	
	最大ストローク (mm)	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注6)	±0.5% F.S. (注7)
ロードセル定格容量	6000N
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	パルスリリースアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

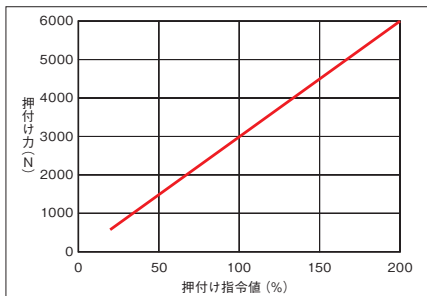
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注7) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
2.5	125
100~500	10

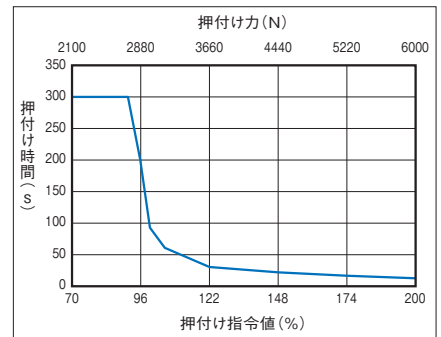
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~90	300
95	210
100	95
105	70
110	56
115	46
120	39
125	34
130	30
135	26
140	24
145	21
150	19
155	17
160	16
165	14
170	13
175	12
180	11
185	10
190	9
195	9
200	8



選定

注意事項

パルスリリース
サーボブレーキ

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5
A	353	403	453	503	553	603	653	703	753
B	302	352	402	452	502	552	602	652	702
C	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	182	232	282	332	382	432	482	532	582
S	65.5	41.5	11.5	-	-	-	-	-	-

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	17.1	17.9	18.7	19.5	20.4	21.2	22.0	22.9	23.7
	ブレーキ有り	17.6	18.4	19.2	20.0	20.9	21.7	22.5	23.4	24.2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN				ECM	
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

RCS2-RA13R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアップ

モーター折返し

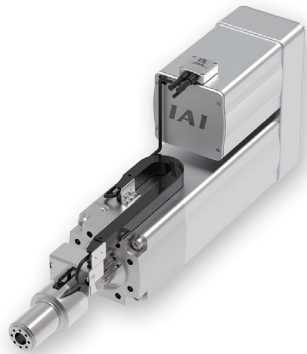
本体幅
130
mm

200V
ACサーボ
モーター

750
W

■型式項目

RCS2	-	RA13R	-	WA	-	750	-	-	-	T2	-	-	
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類 WA バッテリーレスアップ		モーター種類 750 サーボモーター 750W		リード 2.5 2.5mm 1.25 1.25mm		ストローク 50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm (50mm毎設定)		適応コントローラー T2 SCON	
												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



(注) 上写真はモーター上折返し、ケーブル上取出し仕様(MT1)です。



- (1) 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティーを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さいこと、デューティー 50% 以下であることを確認してください。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」及び 1-269 ページをご参照ください。
- (2) 可搬質量はリード 2.5 が加速度 0.02G、リード 1.25 が加速度 0.01G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- (3) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- (4) ブレーキ有り (オプション) の場合は、本体とコントローラー以外にブレーキボックス (6-74 ページ参照) が必要となります。
- (5) ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- (7) 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	1tタイプ (リード2.5)	2tタイプ (リード1.25)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-

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 (ブレーキボックス付き)	B	6-83	-
ブレーキ (ブレーキボックス無し) (注1)	BN	6-83	-
フランジ (前) (注2)	FL	6-83	-
フット金具 (注3、6)	FT	6-85	-
ロードセル付き (配線用ケーブルペア付き) (注2、4)	LCT	6-87	-
ロードセル付き (配線用ケーブルペア無し) (注4)	LCN	6-87	-
モーター上側折返し (注5)	MT1 / MT2 / MT3	6-87	-
モーター右側折返し (注5、6)	MR1 / MR2	6-87	-
モーター左側折返し (注5、6)	ML1 / ML3	6-87	-

- (注1) ブレーキ (ブレーキボックス無し) [BN] を選択し、ブレーキボックスの2軸目として使用される場合は、別途ケーブルの購入が必要となります。詳細は8-234ページをご参照ください。
 (注2) ロードセル付きオプション (配線用ケーブルペア付き) [LCT] とフランジオプション [FL] を同時に選択することは出来ません。
 (注3) 付属する金具の数量については、6-86ページをご参照ください。
 (注4) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注5) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注6) MR1/MR2/ML1/ML3とFTを同時に選択することは出来ません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

■ メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	2.5	1.25	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	100	200
		最高速度(mm/s)	125	62
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.02	0.01
		最高加減速度(G)	0.02	0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	100	200
		最高速度(mm/s)	125	62
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.02	0.01
		最高加減速度(G)	0.02	0.01
	推力	定格推力(N)	5106	10211
最大押付力(N)		9800	19600	
押付け最高速度(mm/s)		10	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	100	200	
	最小ストローク(mm)	50	50	
ストローク	最大ストローク(mm)	200	200	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ32mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度(注7)	±0.5% F.S.(注8)
ロードセル定格容量	20000N
ロストモーション	0.2mm以下
ロッド	φ50mm ボールスプライン
ロッド不回転精度(注9)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

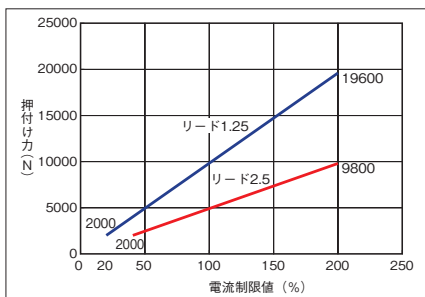
(注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注8) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注9) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

■ ストロークと最高速度

リード	ストローク			
	50	100	150	200
2.5	85	120		125
1.25			62	

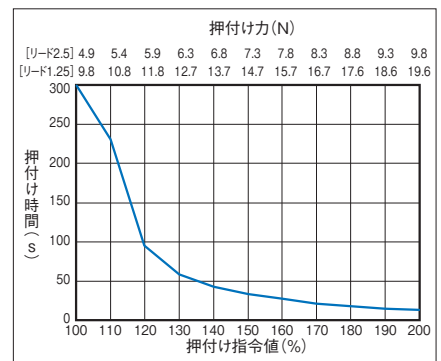
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



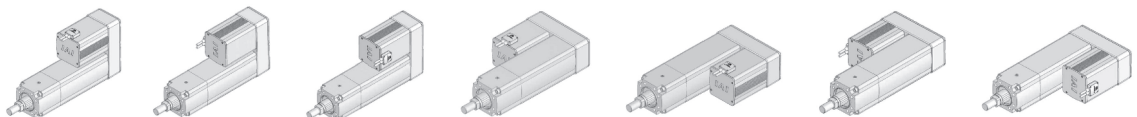
(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合があります。リード1.25は20%以上、リード2.5は41%以上でご使用ください。

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



■ モーター折返し方向/ケーブル取出位置(オプション)

モーター折返し方向/ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。



オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側(標準)	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

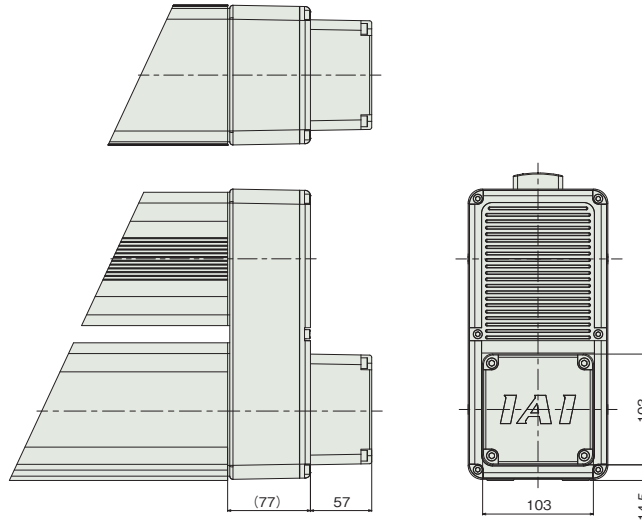
RCS3

RCS2

オプション

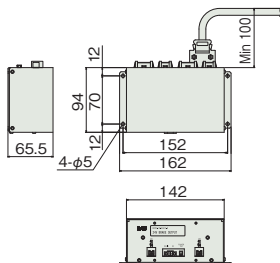
■ブレーキ有り

(注) ブレーキ有り仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。
(注) ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。



■ブレーキボックス(付属品)

単品型式: RCB-110-RA13-0



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	489.5	539.5	589.5	639.5
A	412.5	462.5	512.5	562.5
B	282.5	332.5	382.5	432.5
C	40	65	40	65
D	2	2	3	3
E	6	6	8	8
K	90	115	90	115
R	42.5	67.5	42.5	67.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	
質量 (kg)	ブレーキ無し	38.5	39.5	40.5	41.5
	ブレーキ有り	40.5	41.5	42.5	43.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		-	-	(プレスプログラム)	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。プレスプログラム用(SCON-CB-F)は接続できません。

RCP6
RCS3
RCS2
オプション

選定
注意事項
パルスプレス
サーボプレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスプレスの
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCS3-RA15R

(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

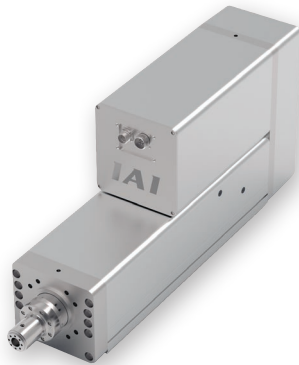
本体幅
150mm

200V
ACサーボ
モーター

3300W

■型式項目

RCS3 - RA15R - WA - 3300 - 3.6 - T3	
シリーズ	タイプ
エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 3300 サーボモーター 3300W
リード 3.6 3.6mm	ストローク 100 100mm 500 500mm (100mm毎)
適応コントローラー T3 SCON-CGB (プレスプログラム用)	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定
オプション 下記オプション 価格表参照	



- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティーを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」及び1-269ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時は、支持台を設けてください。(1-264ページ「取付け時の注意」参照)
- (4) ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (5) 垂直設置時の可搬質量は、ロードセル先端のM5 タップ穴を使用した場合に、最大220kgとなります。ロードセル先端側面のM8 タップ穴を使用し止めねじで固定する場合、15kg以下としてください。M8 タップ穴とM5 タップ穴は、どちらか一方のみ使用してください。
- (6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- (7) 押付け動作については1-269ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
500	-

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	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-83	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	6-83	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	6-83	-
ロードセル付き (標準装備) (注1)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	6-87	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	-

(注) ロボットケーブルです。

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

■ メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	3.6	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	240
		定格加減速度(G)	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	220
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	240
		定格加減速度(G)	0.1
推力	定格推力(N)	15577	
	最大押付力(N)	30000	
	押付け最高速度(mm/s)	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	220	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	
	最大ストローク(mm)	500	
	ストロークピッチ(mm)	100	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ36mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度(注2)	±0.5% F.S.(注3)
ロードセル定格容量	50000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ60 材質:ステンレス
ロッド不回転精度(注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パッシブレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

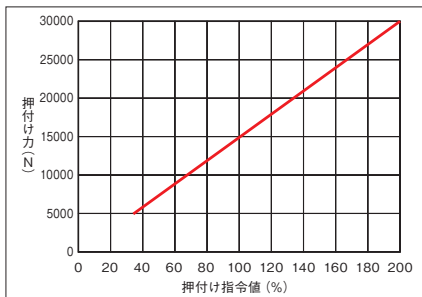
(注2) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注3) F.S.: Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500	240
3.6	240

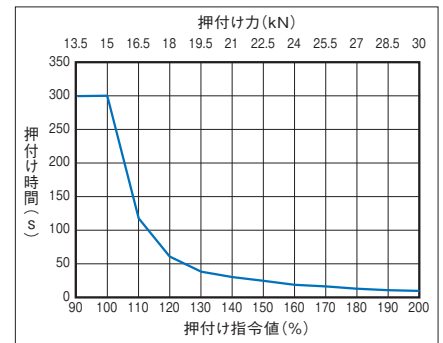
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、34%以上でご使用ください。

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



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

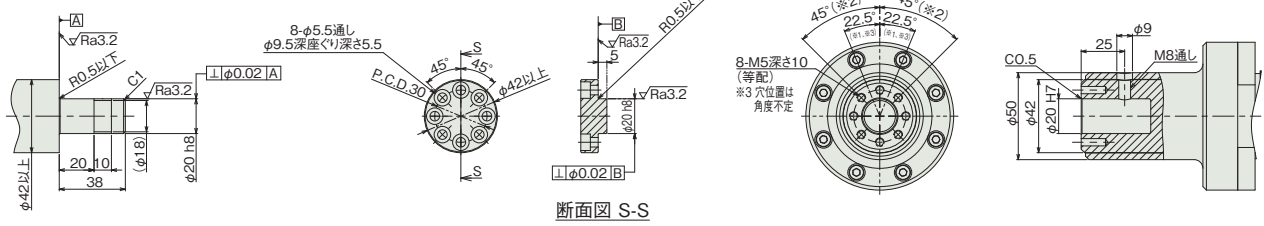
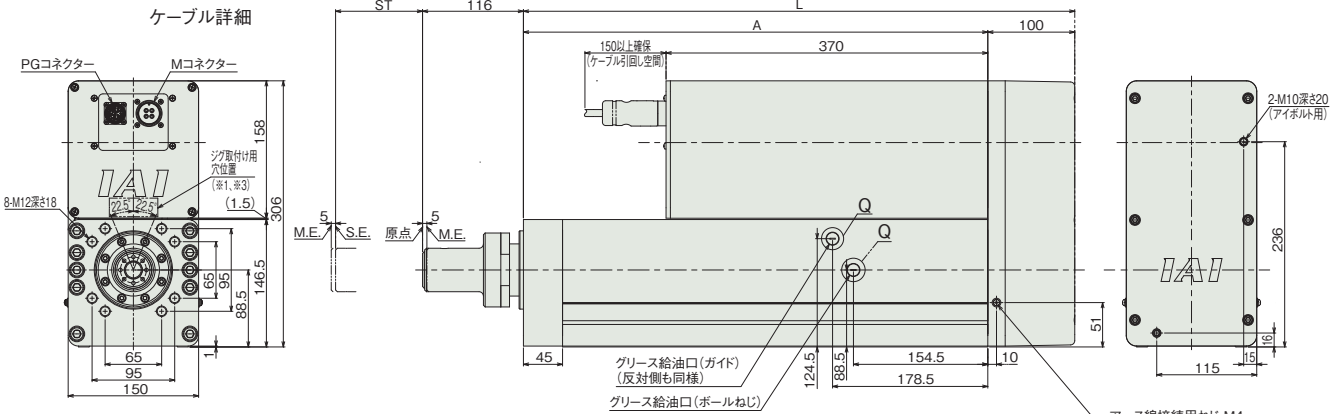
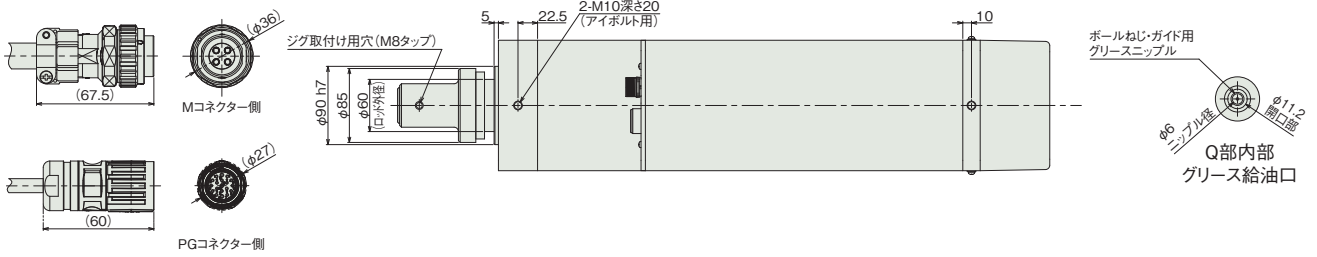
寸法図

CAD図面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 ジグ取付け用穴 (M8タップ)がある範囲です。
- ※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
- ※3 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

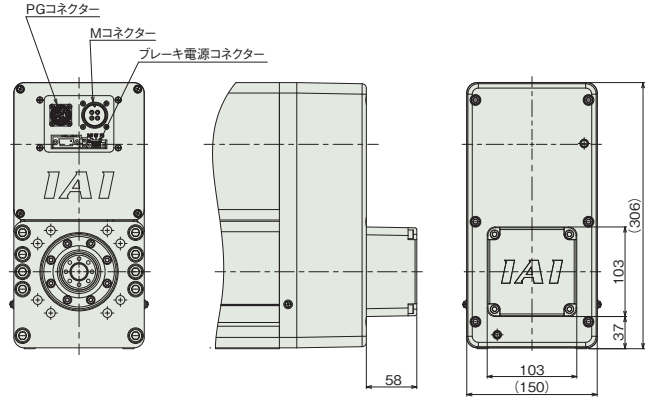


ロードセル先端取付けジグ 参考寸法 (ジグ重量15kg以下の場合のみ有効)

ロードセル先端取付けジグ 参考寸法

ロードセル先端取付け寸法

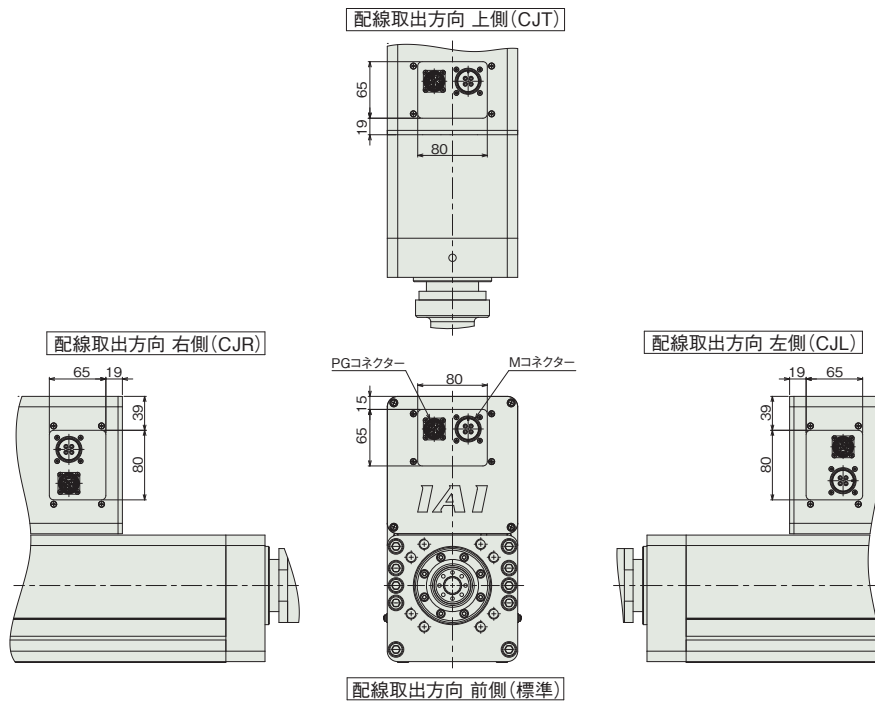
ブレーキ部分



選定
注意事項
パルスアンプ
サーボアンプ
グリップ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

RCP6
RCS3
RCS2
オプション

■ケーブル取出し方向



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	534	634	734	834	934
A	434	534	634	734	834

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	61.0	64.9	68.7	72.6	76.5
	ブレーキ有り	63.0	66.9	70.7	74.6	78.5

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ				
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
SCON-CGB (プレスプログラム用)		1	三相AC200V	-	-	●	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	-	-	8-231

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

選定

注意事項

パルスレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCS3-RA20R

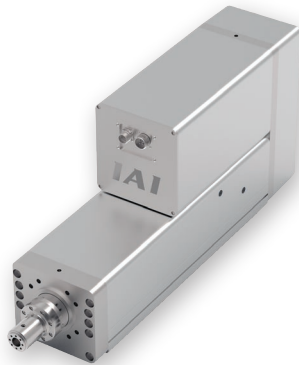
(サーボプレス仕様)

バッテリーレスアプン	モーター折返し	本体幅 200mm	200V ACサーボモーター	3000W
------------	---------	-----------	----------------	-------

■型式項目

RCS3 - RA20R - WA - 3000 - 4 - [] - T3 - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプン	モーター種類 3000 サーボモーター 3000W	リード 4 4mm	ストローク 100 ? 100mm ? 500 ? 500mm (100mm毎)	適応コントローラー T3 SCON-CGB (プレスプログラム用)	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-----------------------------	-----------------------------------	----------------	--	---	---	---------------------------



- 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティーを考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」及び1-269ページをご参照ください。
- お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイド等を設けてください。
- 水平設置の正面取付け時は、支持台を設けてください。(1-264ページ「取付け時の注意」参照)
- ロードセルに引っ張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- 垂直設置時の可搬質量は、ロードセル先端のM5タップ穴を使用した場合に、最大220kgとなります。ロードセル先端側面のM8タップ穴を使用し止めねじで固定する場合、15kg以下としてください。M8タップ穴とM5タップ穴は、どちらか一方のみ使用してください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。
- 押付け動作については1-269ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
100	-
200	-
300	-
400	-
500	-

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	6-83	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-83	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	6-83	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	6-83	-
ロードセル付き (標準装備) (注1)	LCT	6-87	-
モーター折返し方向 (上側) (注1)	MT	6-87	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	-

(注) ロボットケーブルです。

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

■ メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15
		最高速度 (mm/s)	220
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.1
		最高加減速度 (G)	0.1
		最高加減速度 (G)	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	220
		最高速度 (mm/s)	220
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)
推力	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.1
		定格推力 (N)	25902
		最大押付力 (N)	50000
ブレーキ	ストローク	押付け最高速度 (mm/s)	10
		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力 (kgf)	220
ストローク	ストローク	最小ストローク (mm)	100
		最大ストローク (mm)	500
		ストロークピッチ (mm)	100

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ40m 研削
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注2)	±0.5% F.S. (注3)
ロードセル定格容量	50000N
ロストモーション	0.1mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ80 材質：ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	パッシブレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

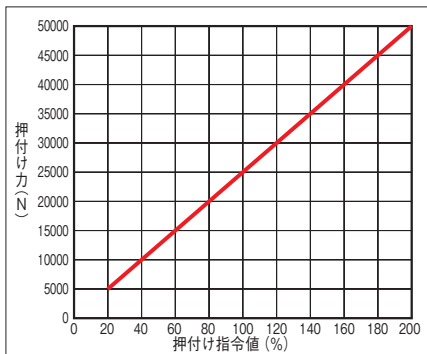
(注2) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注3) F.S. : Full Scale 測定可能な最大値です。
 (注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

■ ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
リード	100~500
4	220

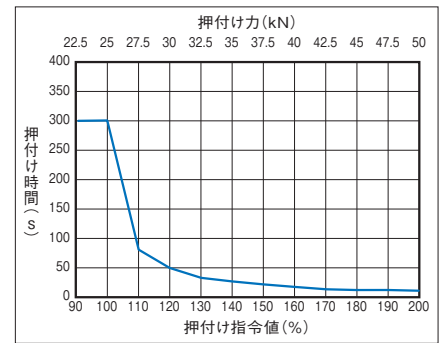
(単位はmm/s)

■ 押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

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



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

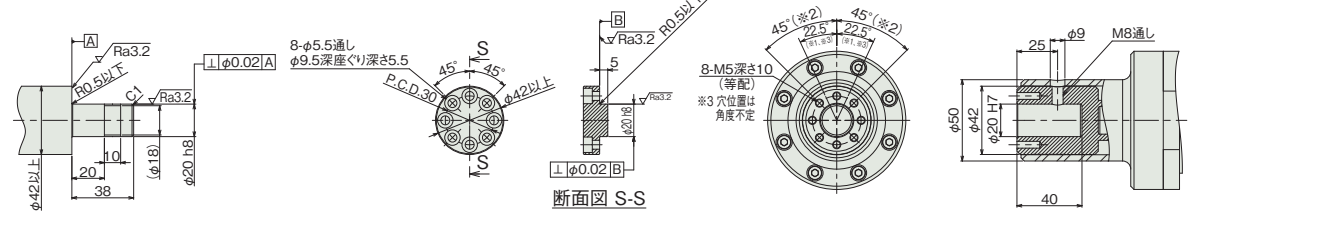
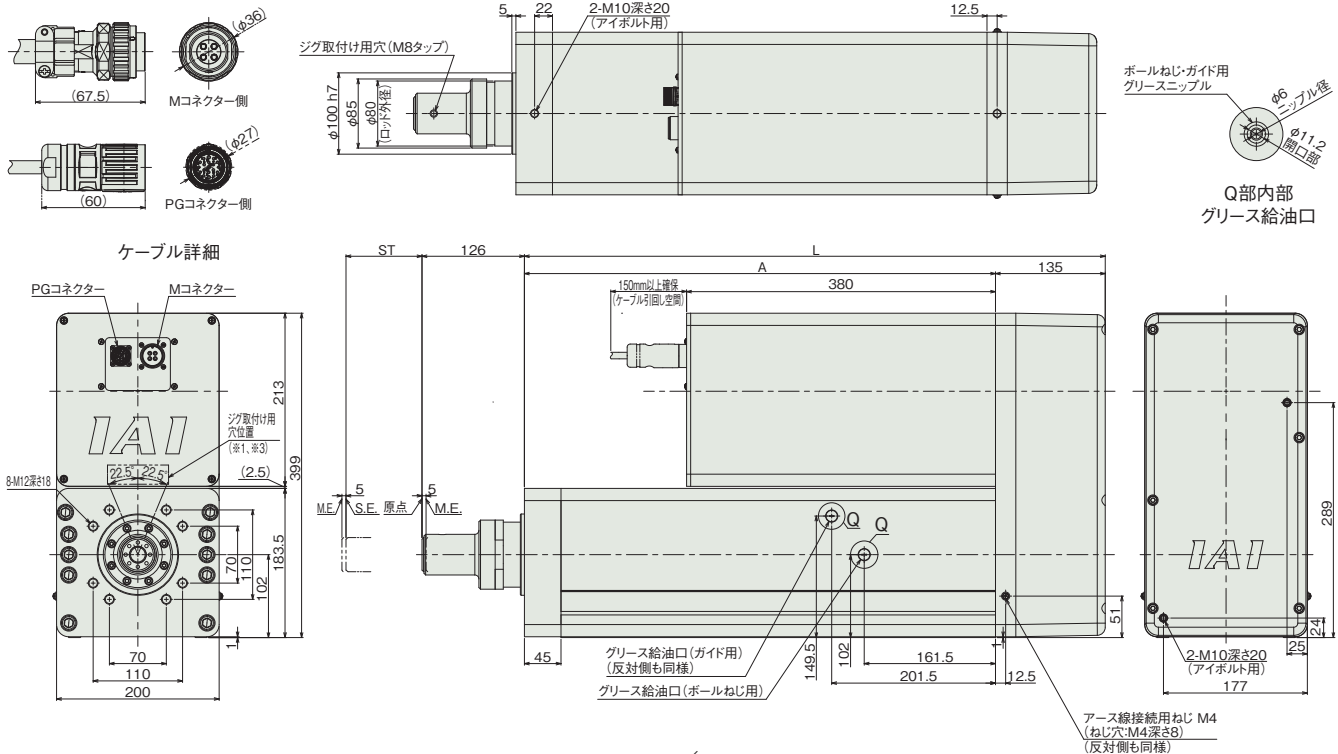
寸法図

CAD図面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

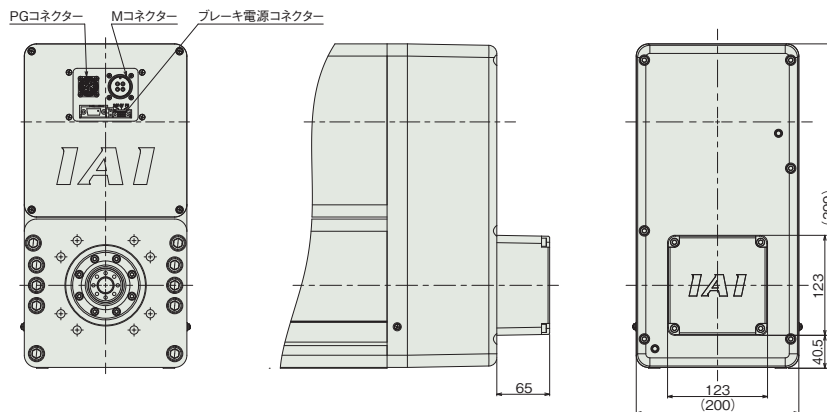
- ※1 ジグ取付け用穴 (M8タップ)がある範囲です。
- ※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
- ※3 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
- (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-113ページをご参照ください。
- (注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ロードセル先端取付けジグ 参考寸法 (ジグ重量15kg以下の場合のみ有効) ロードセル先端取付けジグ 参考寸法 ロードセル先端取付け部寸法

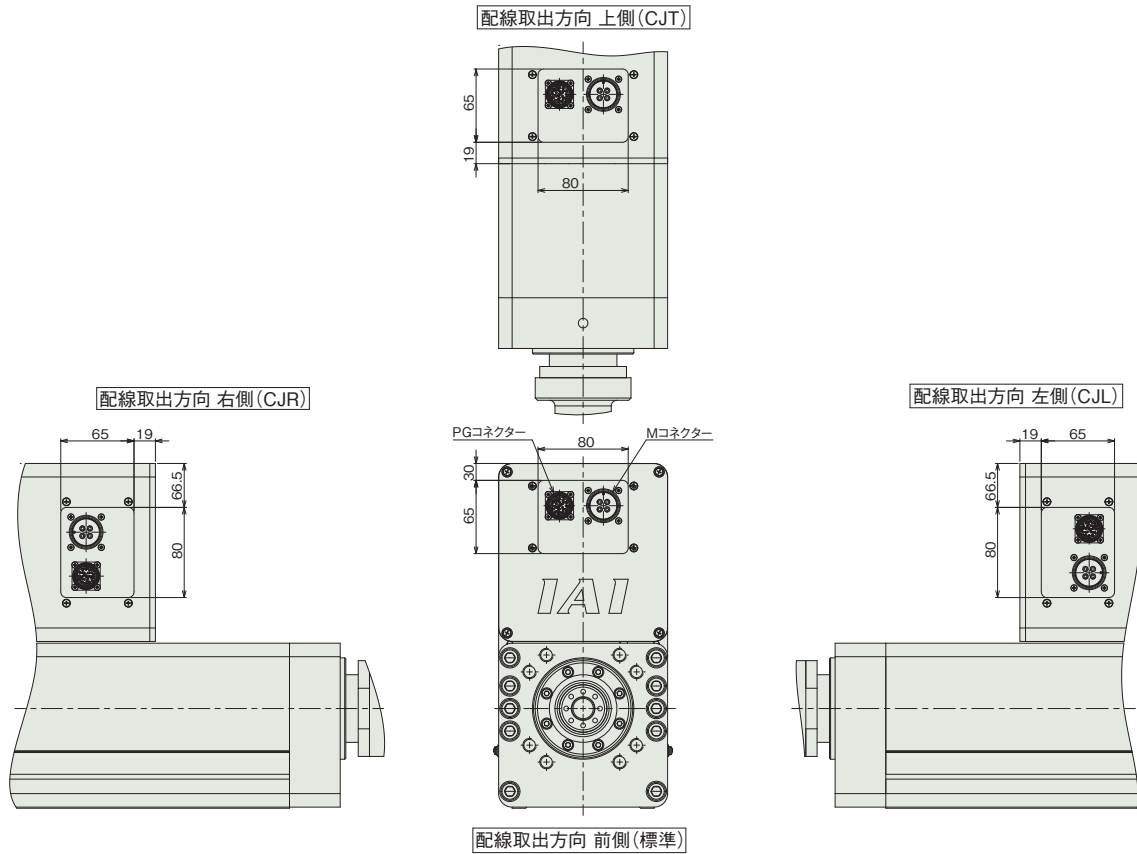
ブレーキ部分



選定
注意事項
パルスブレス
サーボブレス
グリッパー
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

RCP6
RCS3
RCS2
オプション

■ケーブル取り出し方向



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	614.5	714.5	814.5	914.5	1014.5
A	479.5	579.5	679.5	779.5	879.5

■ストローク別質量

ストローク		100	200	300	400	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
	ブレーキ有り	96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

■適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
SCON-CGB (プレスプログラム用)		1	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	8-231

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定
注意事項
パルスブレス
サーボブレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

パルスプレス / サーボプレス

パルスプレス / サーボプレス オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ブレーキ

型式 **B / BN** (ブレーキボックス無)

説明 アクチュエーター垂直設置時、電源 OFF またはサーボ OFF の際に取付け物が落下しないための保持機構です。

CE 対応

型式 **CE**

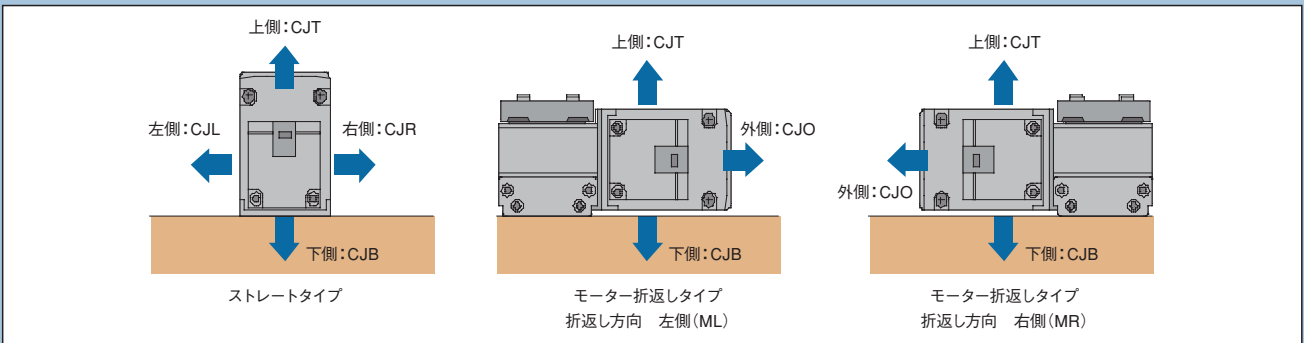
説明 1-353 ページ CE マーク対応表をご参照ください。

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。

ケーブル取だし方向変更

型式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

説明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。



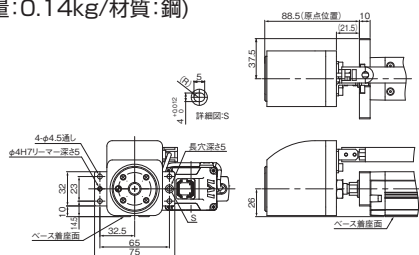
フランジ (前)

型式 **FL**

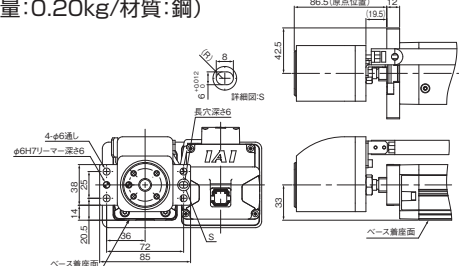
説明 アクチュエーター本体側よりボルトで固定するための金具です。

出荷後、お客様で取付けることはできません。フランジ (前) が必要な場合は、ご発注時にオプション「FL」をご指定ください。

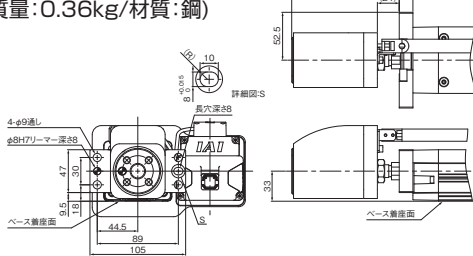
RCP6-RR44R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR44 (注1)
(単品質量:0.14kg/材質:鋼)



RCP6-RR46R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR46 (注1)
(単品質量:0.20kg/材質:鋼)



RCP6-RR47R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR47 (注1)
(単品質量:0.36kg/材質:鋼)



(注1)六角穴付きボルト4本付属

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

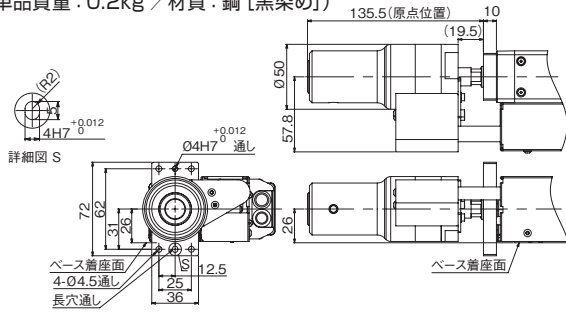
グリッパ

ロータリー

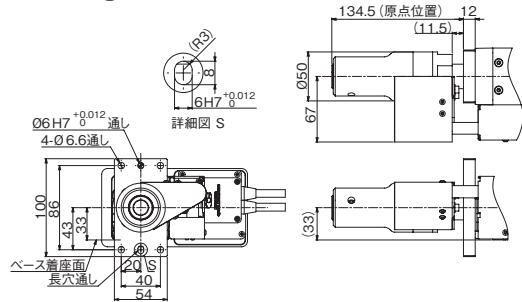
特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

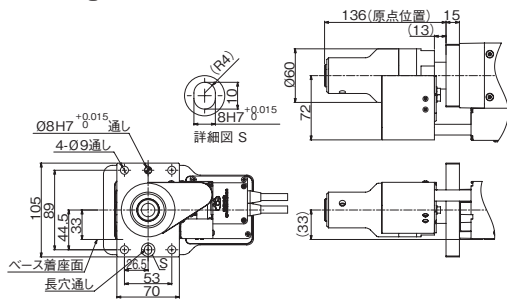
RCS3-RA4R
(単品質量: 0.2kg / 材質: 鋼 [黒染め])



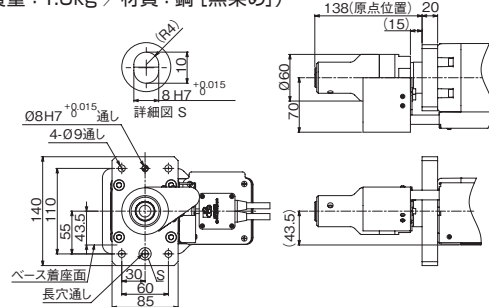
RCS3-RA6R
(単品質量: 0.5kg / 材質: 鋼 [黒染め])



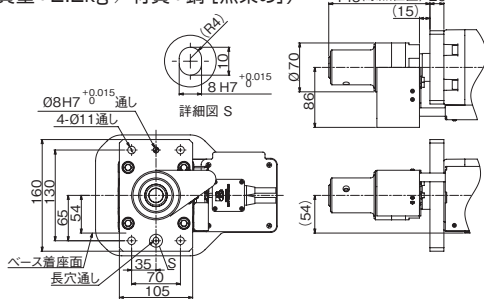
RCS3-RA7R
(単品質量: 0.8kg / 材質: 鋼 [黒染め])



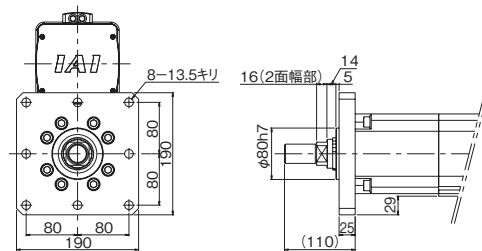
RCS3-RA8R
(単品質量: 1.5kg / 材質: 鋼 [黒染め])



RCS3-RA10R
(単品質量: 2.2kg / 材質: 鋼 [黒染め])



RCS2-RA13R
(単品質量: 6.2kg / 材質: 鋼 [黒染め])



RCP6

RCS3

RCS2

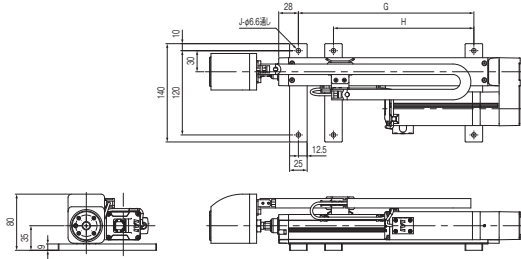
オプション

フート金具

型式 FT

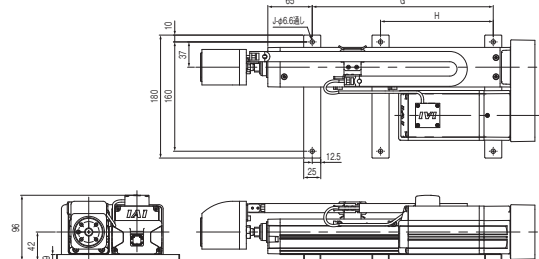
説明 アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。
フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※フート金具間の取付けピッチ寸法はアクチュエーター図面の取付けピッチ寸法をご参照ください。

RCP6-RA4R
単品型式 RCS3-FT-RA4-2 (注1)



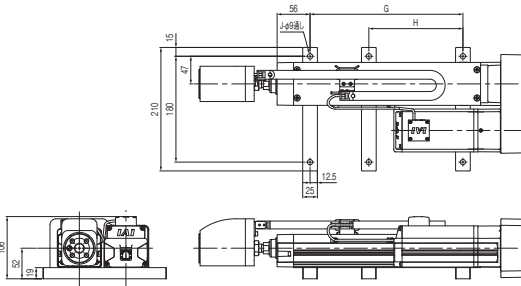
ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数	
110	150	0	4	2	4
160	200	0	4	2	4
210	250	200	6	3	6
260	300	200	6	3	6
310	350	200	6	3	6

RCP6-RA6R
単品型式 RCS3-FT-RA6-2 (注1)



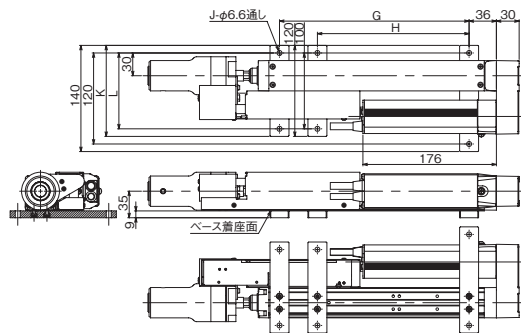
ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数	
115	165	0	4	2	4
165	165	0	4	2	4
215	265	165	6	3	6
265	265	165	6	3	6
315	365	165	6	3	6

RCP6-RA7R
単品型式 RCS3-FT-RA7-2 (注1)



ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数	
120	160	0	4	2	4
170	160	0	4	2	4
220	260	160	6	3	6
270	260	160	6	3	6
320	360	160	6	3	6

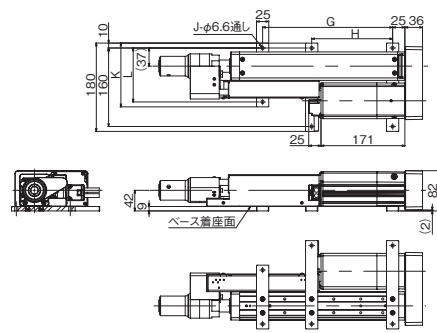
RCS3-RA4R
単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA4-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA4-2 (注1)



フート金具 標準取付け位置

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
G	150	200	250	300	350	400	450
H	0	0	200	200	200	200	200
J	4	4	6	6	6	6	6
K	140	120	120	120	120	120	120
L	120	100	100	100	100	100	100

RCS3-RA6R
単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA6-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA6-2 (注1)



フート金具 標準取付け位置

ストローク	115	165	215	265	315	365	415
G	165	165	265	265	365	365	465
H	0	0	165	165	165	165	265
J	4	4	6	6	6	6	6
K	180	180	130	130	130	130	130
L	160	160	110	110	110	110	110

(注1)六角穴付きボルト2本付属

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

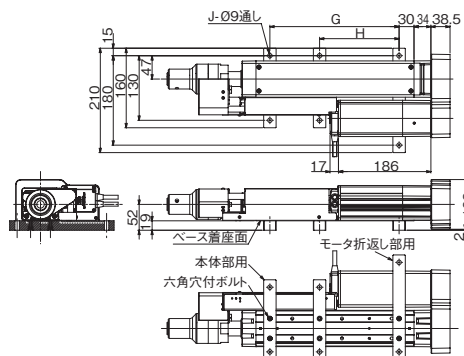
RCS3

RCS2

オプション

RCS3-RA7R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA7-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA7-2 (注1)

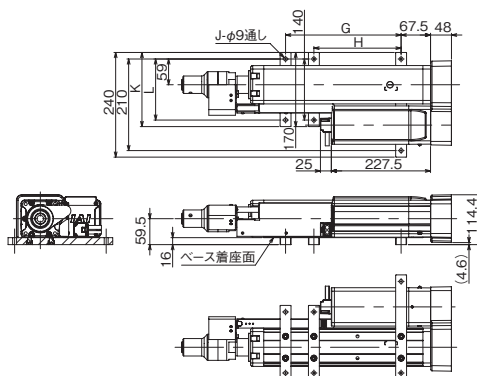


フート金具 標準取付け位置

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520
G	160	160	260	260	360	360	460	460	560
H	0	0	160	160	160	160	260	260	260
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6

RCS3-RA8R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA8-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA8-2 (注1)

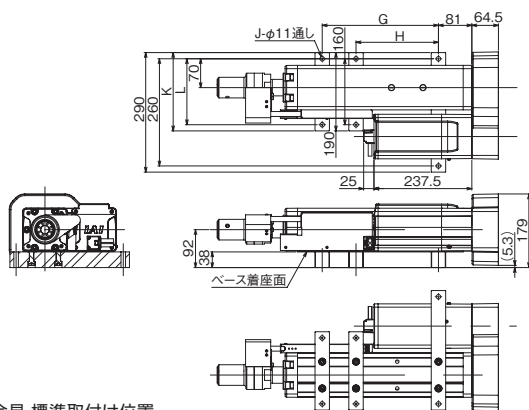


フート金具 標準取付け位置

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
G	165	215	265	315	365	415	465	515	565
H	0	0	200	200	200	200	200	300	300
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6
K	240	170	170	170	170	170	170	170	170
L	210	140	140	140	140	140	140	140	140

RCS3-RA10R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA10-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA10-2 (注1)



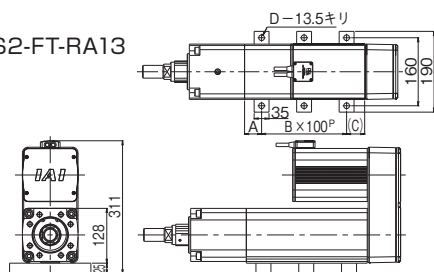
フート金具 標準取付け位置

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
G	182	232	282	332	382	432	482	532	582
H	0	0	200	200	200	200	200	300	300
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6
K	290	190	190	190	190	190	190	190	190
L	260	160	160	160	160	160	160	160	160

(注1)六角穴付ボルト2本付属

RCS2-RA13R

単品型式 RCS2-FT-RA13



ストローク	50	100	150	200
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8

●付属数量

アクチュエーター購入時、オプションでフート金具(型式:FT)を選択した場合の付属数量は以下のとおりです。

機種	ストローク (mm)	フート金具	付属数量	六角穴付ボルト 付属数量
RCS3-RA4R	110	ロングタイプ	2	4
	160	ショートタイプ	1	4
		ロングタイプ	1	4
RCS3-RA6R	210~410	ショートタイプ	2	6
		ロングタイプ	1	6
	115~165	ロングタイプ	2	4
RCS3-RA7R	215~415	ショートタイプ	1	6
		ロングタイプ	2	6
	120~170	ロングタイプ	1	4
RCS3-RA8R	220~520	ショートタイプ	2	6
		ロングタイプ	1	6
	100	ロングタイプ	1	4
RCS3-RA10R	150	ショートタイプ	2	4
		ロングタイプ	1	4
	200~500	ショートタイプ	2	6
RCS2-RA13R	100	ロングタイプ	2	4
		ショートタイプ	1	4
	150	ショートタイプ	2	6
RCS2-RA13R	50~100	—	3	6
	150~200	—	4	8

ロードセル付き

型式 LCT / LCN

説明 ロッド先端にロードセルを装着し、力制御で動作させるためのオプションです。LCTはロードセル配線用ケーブルベア付き、LCNはお客様で配線をされるためのケーブルベアなしの仕様となります。
※RCP6・RCS3シリーズは、LCTを必ずご記入ください。



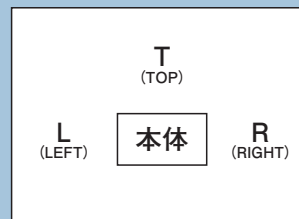
注意

RCS2-RA13Rを力制御で動作させる場合のコントローラーは、SCON-CBのみ対応となります。

モーター折返し方向

型式 ML / MR / MT

説明 モーター折返しタイプのモーター折返し方向を指定する記号です。
モーター側から見て、左側折返しがML、右側折返しがMR、上側折返しがMTとなります。



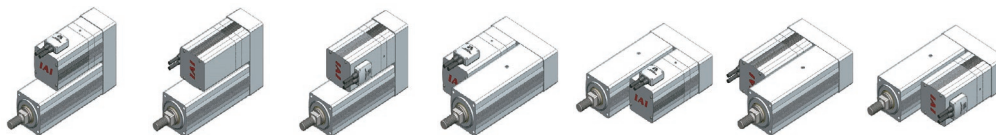
モーター折返し方向／ケーブル取出し位置

型式 MT□ / MR□ / ML□

説明 モーター折返し方向とケーブル取出し方向の組合せを指定できます。

ご注意

モーター折返し方向／ケーブル取出し位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。

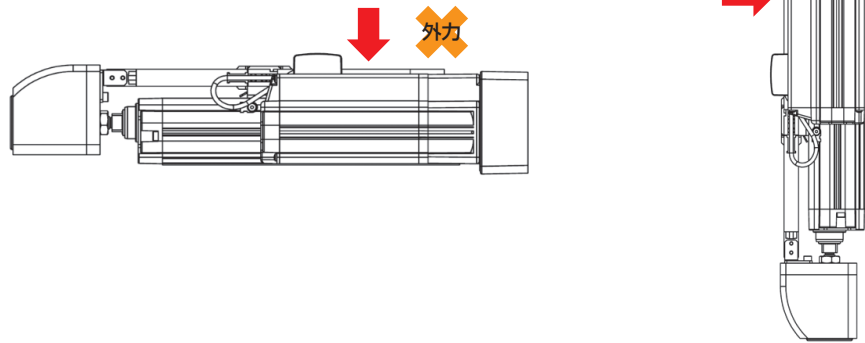


オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出し位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

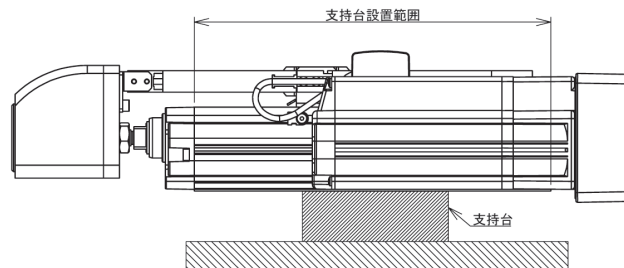
取付け上の注意事項

タップ穴固定やフット金具を使用して固定する場合は、以下のことに注意してください。

- 1 ロボシリンダー本体部に外力が作用しないようにしてください。
外力により動作不良や部品破損が生じる恐れがあります。

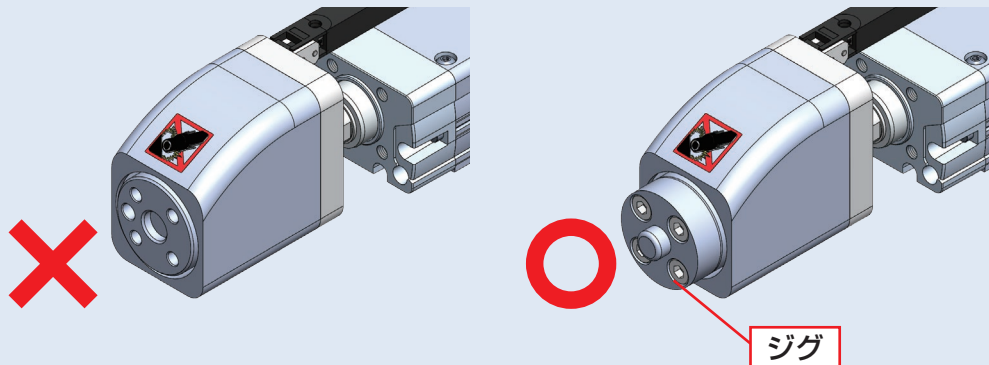


- 2 外力が作用しない場合でも水平設置でベース着座面を固定しない場合は、
下図のように支持台を設けて本体を支えるようにしてください。



ロードセル取扱いの注意

- 位置決め動作での押付け/引張りはロードセルが破損しますので絶対に行わないでください。
- ロードセルにジグを取付けて使用してください。



- ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重を加えないでください。
- ロードセル本体に衝突などにより定格以上の衝撃を加えないでください。
特に取付け時にロードセル部を誤って衝突させないように十分注意してください。
- 製品の搬送時などにロードセル部を持たないように注意してください。
- ロードセルの校正を定期的に行う必要があります。
校正に関しては、取扱説明書を参照してください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

オプション

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

グリッパータイプ

スライドタイプ






ソレノイド

GRS-SEG/SIG	6-93	
GRS-MEG/MIG	6-97	


DCブラシレスサーボモーター

RCD-GRSNA	6-103	
-----------	-------	---

パルスモーター


RCP6-GRT7A	6-105	
RCP6-GRT7B	6-109	
RCP6/RCP6S-GRST6C	6-113	
RCP6/RCP6S-GRST7C	6-117	
RCP6/RCP6S-GRST6R	6-121	
RCP6/RCP6S-GRST7R	6-125	
RCP4-GRSML	6-129	
RCP4-GRSLL	6-133	
RCP4-GRSWL	6-137	
RCP2-GRSS	6-141	
RCP2-GRS	6-145	
RCP2-GRM	6-149	
RCP2-GRHM	6-153	
RCP2-GRHB	6-157	
RCP2-GRST	6-161	

パルスモーター (3ツ爪)


RCP2-GR3SS	6-165	
RCP2-GR3SM	6-169	

レバータイプ

パルスモーター

RCP2-GRLS	6-175	
RCP4-GRLM	6-177	
RCP4-GRLL	6-179	
RCP4-GRLW	6-181	

パルスモーター (3ツ爪)

RCP2-GR3LS	6-183	
RCP2-GR3LM	6-185	

オプション

6-297

総合カタログ2021非掲載機種

下記機種は、2021年度版の総合カタログに掲載していませんが、販売は継続しております。
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ

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



Web製品情報

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/grip.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
グリッパ	RCS2-GR8	2018総合カタログ	○

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

スライドタイプ

ソレノイド				
GRS	2 ツ爪スライド	GRS-SEG/SIG	6-93	
		GRS-MEG/MIG	6-97	
DCブラシレスサーボモーター				
RCD	2 ツ爪スライド	RCD-GRSNA	6-103	
パルスモーター				
RCP2 RCP4 RCP6	2 ツ爪スライド	RCP6-GRT7A	6-105	
		RCP6-GRT7B	6-109	
		RCP6/RCP6S-GRST6C	6-113	
		RCP6/RCP6S-GRST7C	6-117	
		RCP6/RCP6S-GRST6R	6-121	
		RCP6/RCP6S-GRST7R	6-125	
		RCP4-GRSML	6-129	
		RCP4-GRSLL	6-133	
		RCP4-GRSWL	6-137	
		RCP2-GRSS	6-141	
		RCP2-GRS	6-145	
		RCP2-GRM	6-149	
		RCP2-GRHM	6-153	
		RCP2-GRHB	6-157	
		RCP2-GRST	6-161	
	3 ツ爪スライド	RCP2-GR3SS	6-165	
		RCP2-GR3SM	6-169	

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリップー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS-SEG GRS-SIG

スライド 2ツ爪 ソレノイドグリップー 本体幅 30mm

型式項目

GRS		4			
シリーズ	タイプ	ストローク	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
SEG	外径把持	4mm (片側2mm)	DBN ドライバーボックス (NPN仕様)	N 無し	下記オプション 価格表参照
SIG	内径把持		DBP ドライバーボックス (PNP仕様)	P 1m	
			N ドライバーボックス無し	S 3m	
				M 5m	
				X□□ 長さ指定	



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

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
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-297	-
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-298	-
センサー1個取付(NPN仕様)(注1)	S1N	6-302	-
センサー2個取付(NPN仕様)(注1)	S2N	6-302	-
センサー1個取付(PNP仕様)(注1)	S1P	6-302	-
センサー2個取付(PNP仕様)(注1)	S2P	6-302	-
ゴムカバー取付(クロロブレンゴム)	RCH	6-302	-
ゴムカバー取付(シリコンゴム)	RSL	6-302	-

(注1) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

POINT
選定上の注意

- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます(常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます(常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- ソレノイドグリップーを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。付属の有無は型式で選択します。詳細は6-101をご参照ください。
- グリップーの選定方法は1-307をご参照ください。

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)	-

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

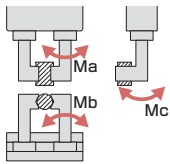
メインスペック

項目	内容	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	10
	把持動作時間(s) (両側)	0.03以下
	動作頻度(CPM)	120
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	2
	最大ストローク(mm) (片側)	2

CPM : Cycle per minute

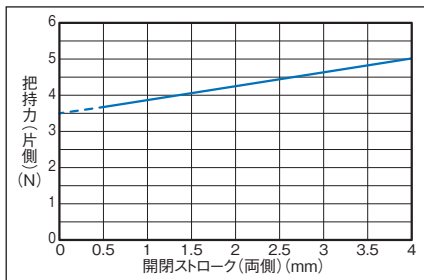
項目	内容
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
繰返し位置決め精度	±0.1mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.5mm以下
ロストモーション	-
フィンガーガイド	すべり案内
静的許容モーメント	Ma : 0.62N·m
	Mb : 0.62N·m
	Mc : 0.99N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	150N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	-
エンコーダー種類	-
エンコーダーパルス数	-
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



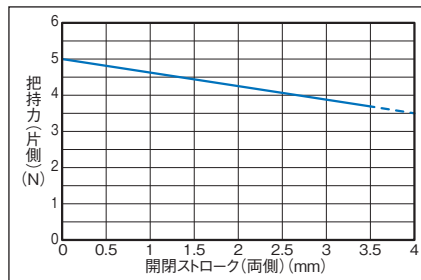
把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)



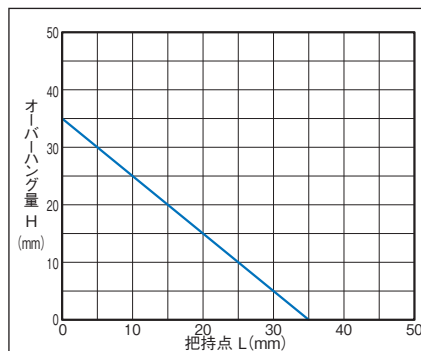
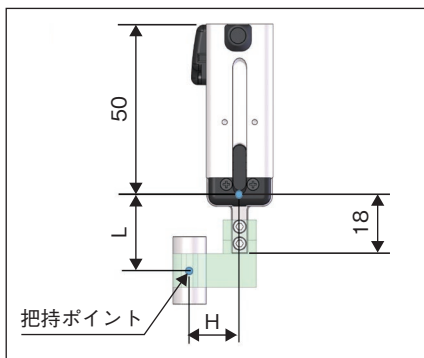
(注) 把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。

内径把持力(片側)



把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となりますのでご注意ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。

CAD図面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

選定

注意事項

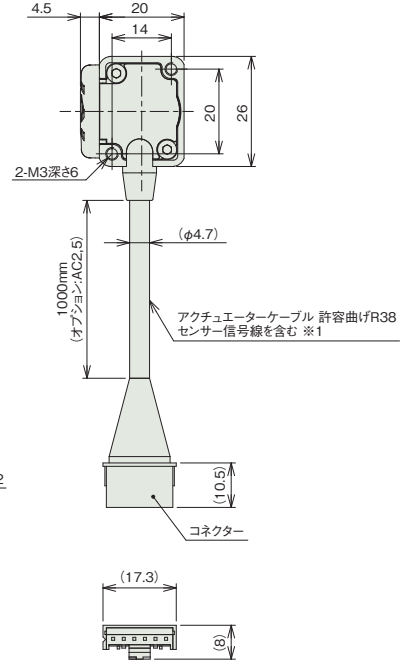
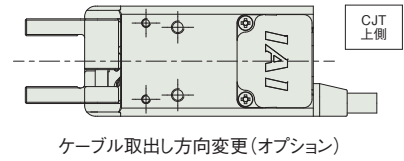
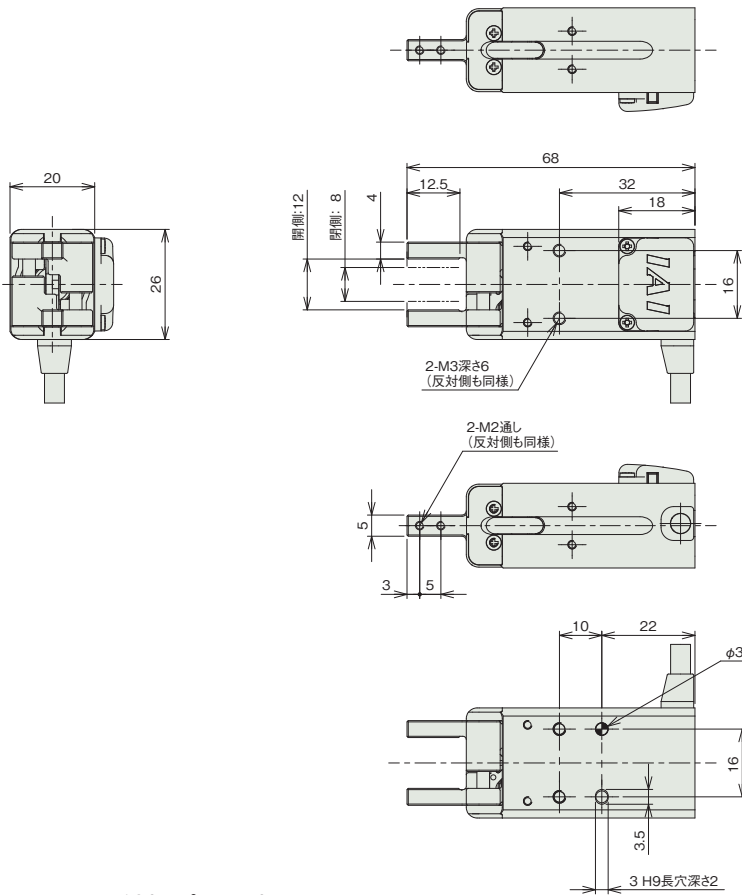
パルスプレス
サーボプレス

グリップー

ロータリー

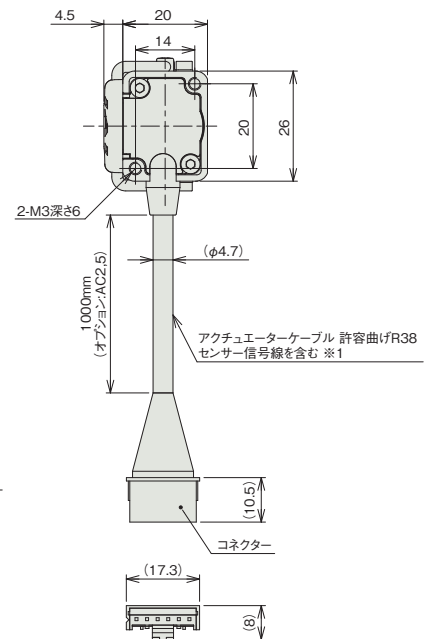
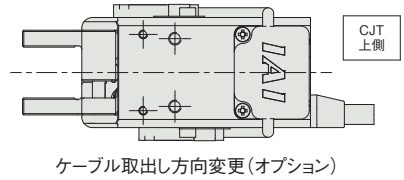
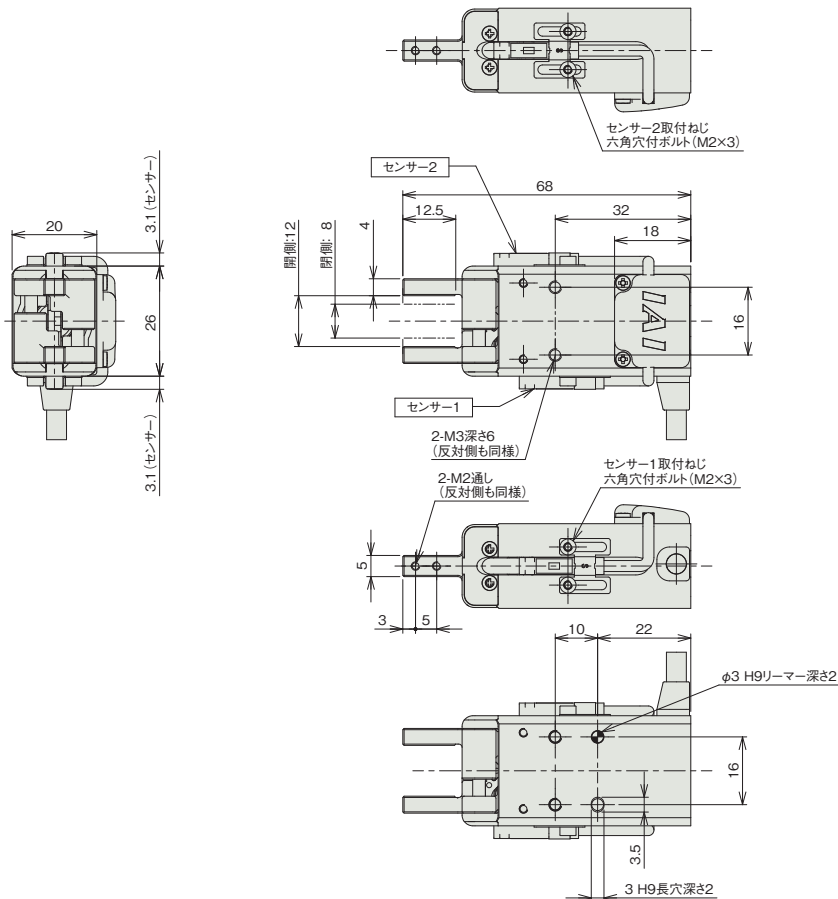
特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表



■センサー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



GRS

RCD

RCP6

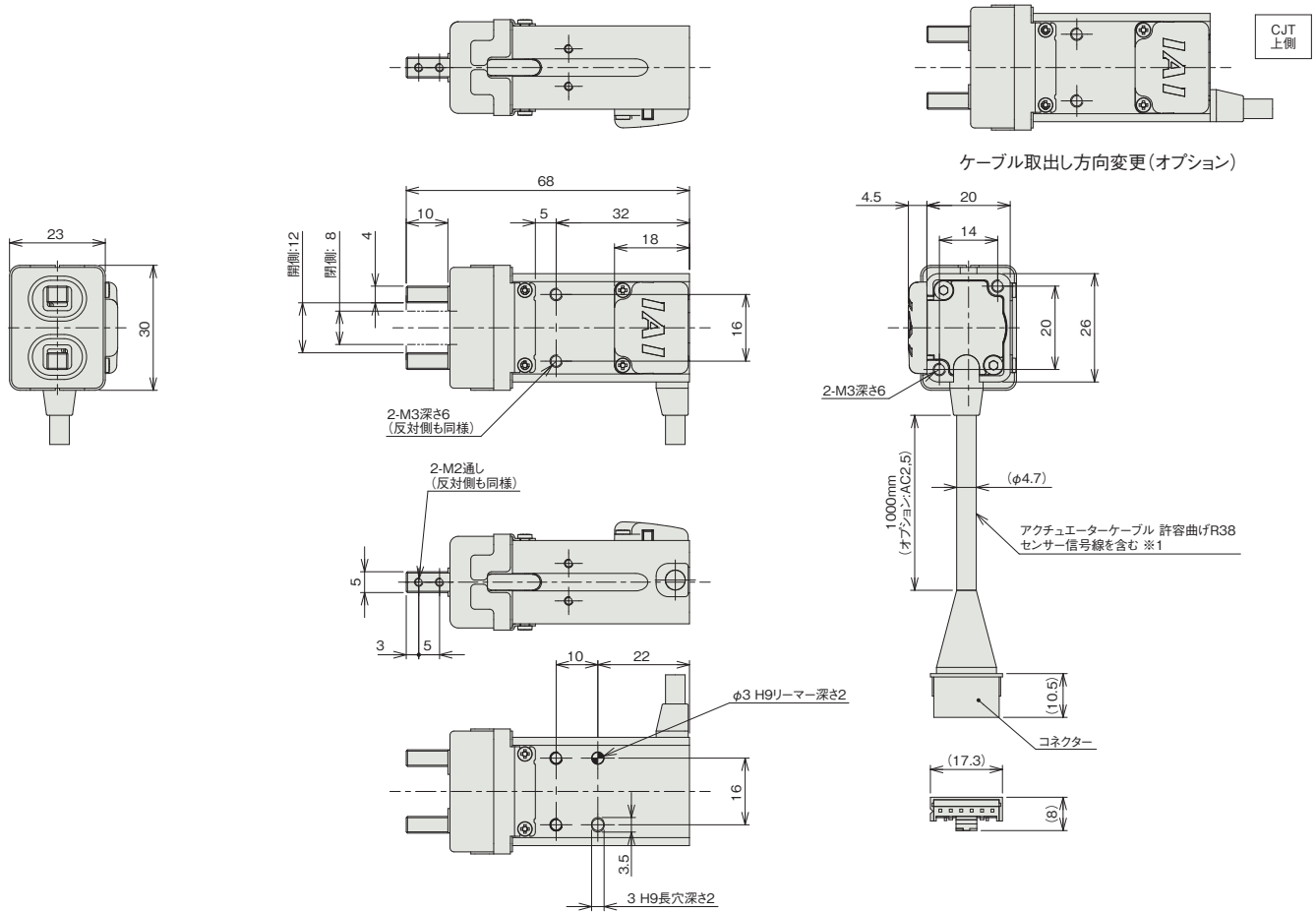
RCP4

RCP2

オプション

■ゴムカバー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



■質量

項目	内容
質量	0.16kg

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

(注) GRSシリーズを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-101ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS-MEG GRS-MIG

スライド 2ツ爪 ソレノイドグリッパー 本体幅 30mm

型式項目

GRS		4			
シリーズ	タイプ	ストローク	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
MEG	外径把持	4 4mm (片側2mm)	DBN ドライバーボックス (NPN仕様)	N 無し	オプション 下記オプション 価格表参照
MIG	内径把持		DBP ドライバーボックス (PNP仕様)	P 1m	
			N ドライバーボックス無し	S 3m	
				M 5m	
				X□□ 長さ指定	



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

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
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-297	-
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-298	-
センサー1個取付(NPN仕様)(注1)	S1N	6-302	-
センサー2個取付(NPN仕様)(注1)	S2N	6-302	-
センサー1個取付(PNP仕様)(注1)	S1P	6-302	-
センサー2個取付(PNP仕様)(注1)	S2P	6-302	-
ゴムカバー取付(クロロブレンゴム)	RCH	6-302	-
ゴムカバー取付(シリコンゴム)	RSL	6-302	-

(注1) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

POINT
選定上の注意

- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます(常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます(常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- ソレノイドグリッパーを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。付属の有無は型式で選択します。詳細は6-101をご参照ください。
- グリッパーの選定方法は1-307をご参照ください。

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)	-

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

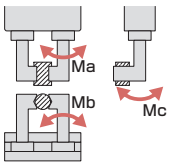
メインスペック

項目	内容	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	20
	把持動作時間(s) (両側)	0.03以下
	動作頻度(CPM)	120
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	2
	最大ストローク(mm) (片側)	2

CPM : Cycle per minute

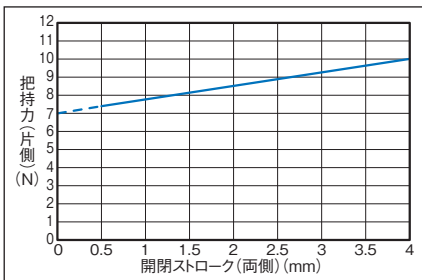
項目	内容
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
繰返し位置決め精度	±0.1mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.5mm以下
ロストモーション	-
フィンガーガイド	すべり案内
静的許容モーメント	Ma : 1.08N·m
	Mb : 1.08N·m
	Mc : 2.64N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	240N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	-
エンコーダー種類	-
エンコーダーパルス数	-
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



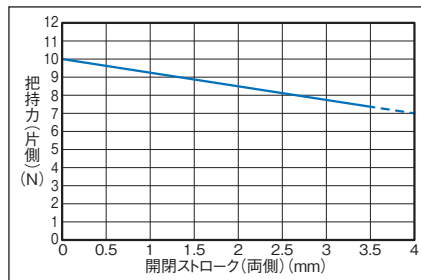
把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)



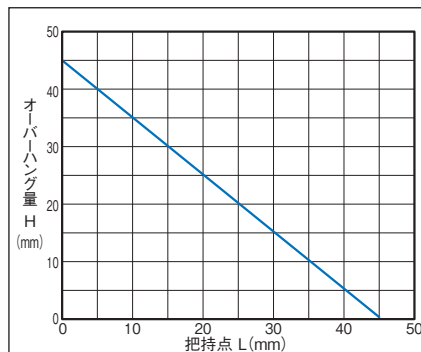
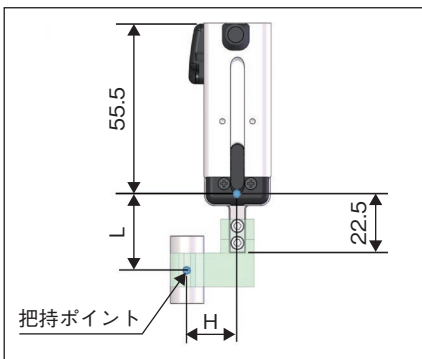
(注) 把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。

内径把持力(片側)



把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となりますのでご注意ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

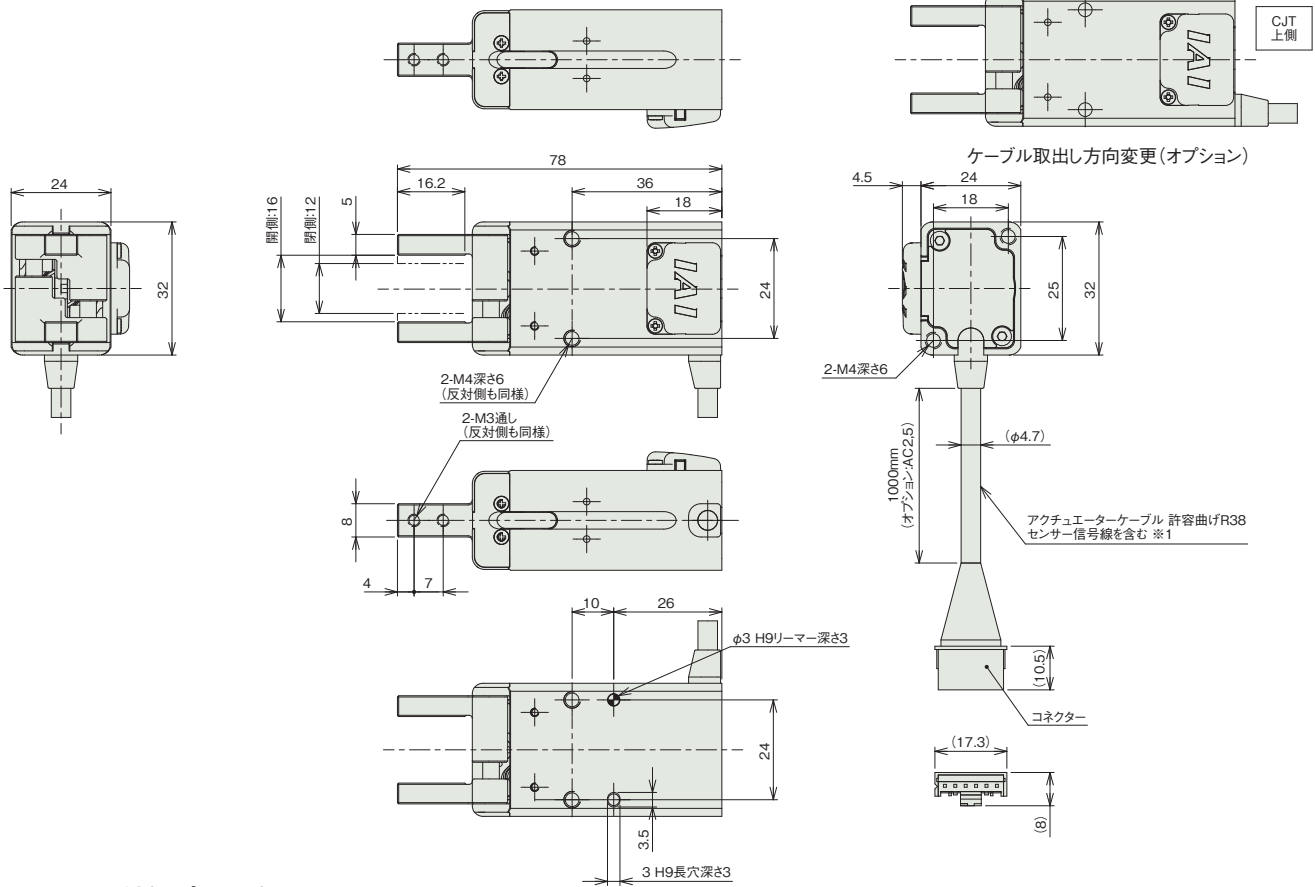
オプション

寸法図

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

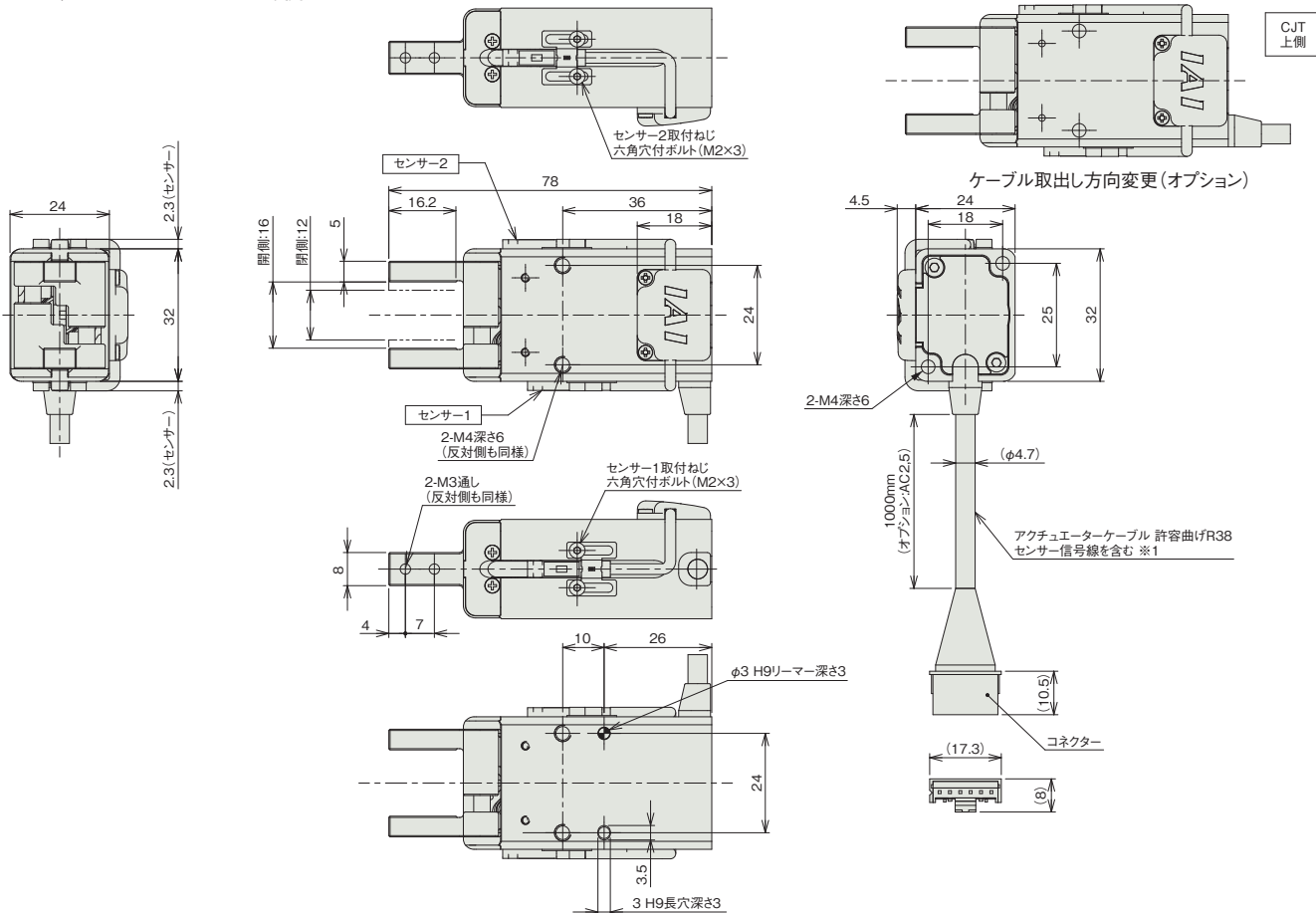
2次元 CAD
3次元 CAD

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



■センサー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グripper

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

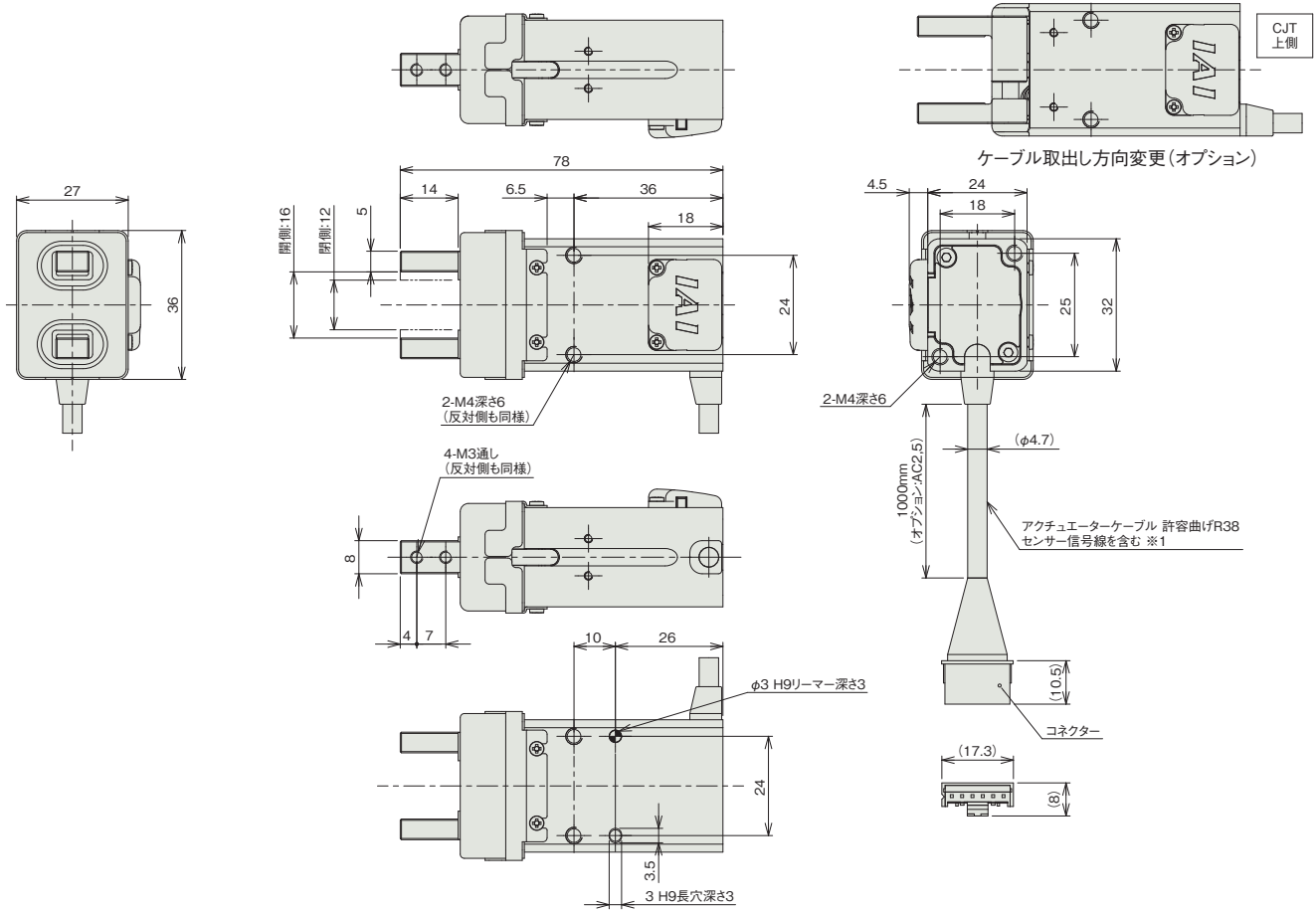
RCP4

RCP2

オプション

■ゴムカバー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



■質量

項目	内容
質量	0.27kg

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

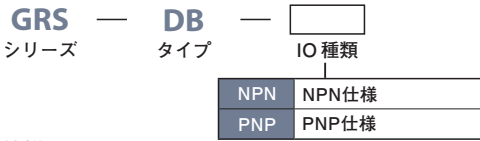
適応コントローラー

(注) GRSシリーズを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-101ページをご確認ください。

ドライバーボックス (アクチュエーター付属品)

ドライバーボックスは、外部制御機器のON/OFF信号に従い、ソレノイドグリッパーの発熱を抑えるように電流を制御し、ソレノイドグリッパーを動作させます。保守用部品として単品購入も可能です。

型式構成



仕様

項目	内容	
	GRS-S	GRS-M
制御対象	GRS-S	
制御方式	PWM電流制御	
電源電圧	DC24V ± 10%	
最大出力電流 (解放初期瞬時 40ms)	2.8A	3.7A
最大消費電力 (解放初期瞬時 40ms)	74W	97W
解放保持消費電力 (解放状態維持)	2.0W	2.1W
把持状態消費電力	0W	0W
開閉信号入力	DC24V専用信号入力(NPN/PNP 選択)	
位置センサー信号出力	DC24V専用信号出力(NPN/PNP 選択)	
表示灯	解放動作時LED: 点灯(緑) 把持動作時LED: 消灯	
手動スイッチ	通常運転時OFF 開閉信号入力OFF時のみ手動スイッチON有効	
使用周囲温度	0~40℃	
使用周囲湿度	85% RH以下(結露無き事)	
使用周囲雰囲気	腐食性ガス無き事	
保存周囲温度	-10~65℃	
保存周囲湿度	90% RH以下(結露無き事)	
保護等級	IP20	
質量	22g	
外形寸法	58mm(W) * 58.1mm(H) * 16mm(T)	

標準価格

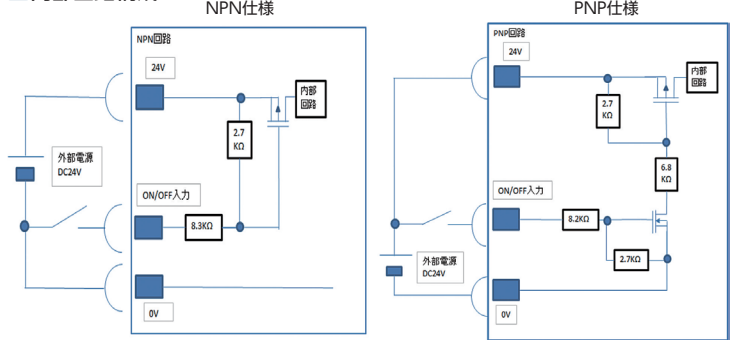
ドライバーボックス 型式	標準価格
GRS-DB-NPN (NPN仕様)	-
GRS-DB-PNP (PNP仕様)	-



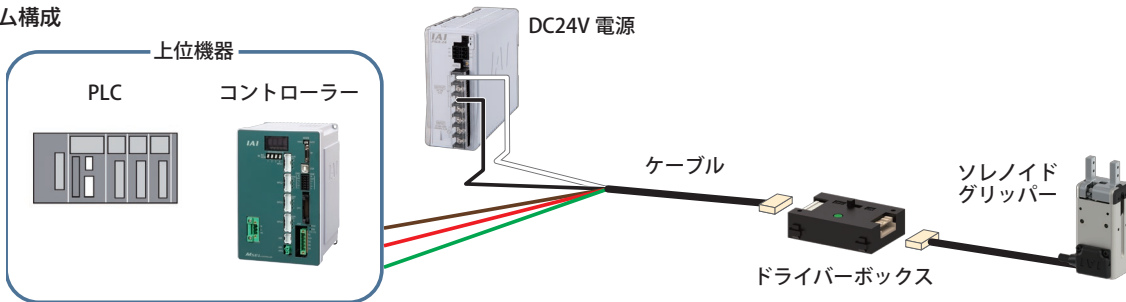
開閉信号入力仕様

項目	NPN仕様	PNP仕様
入力電圧	24V ± 10%	24V ± 10%
入力電流	2mA	2mA
漏洩電流	0.25mA Max	0.25mA Max
動作電圧	ON 電圧: 6.0V 以下	ON 電圧: 18.0V 以上
	OFF 電圧: 入力電圧 - 3.0V 以上	OFF 電圧: 入力電圧 3.0V 以下
絶縁方式	非絶縁	非絶縁

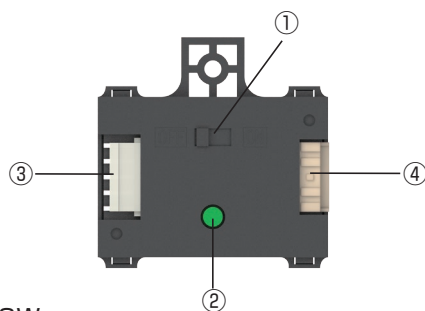
内部回路構成



システム構成



各部の名称



①スライド SW

手動で把持・解放を行います。
(外部機器からの開閉信号が OFF の場合のみ有効です)

② LED 表示

外部制御機器からの信号により点灯します。
また、スライドSWによる強制ON時にも、点灯状態となります。

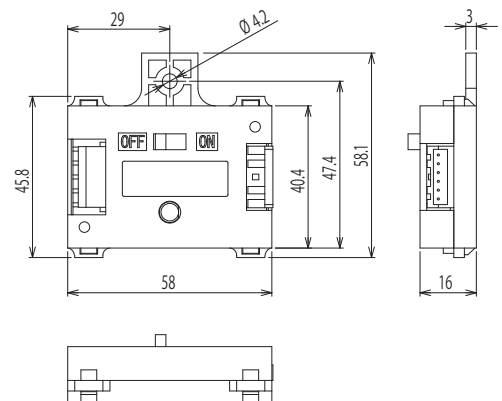
③電源・制御機器側コネクタ

電源の供給、上位機器と制御を行うケーブルを接続します。

④グリッパー側コネクタ

ソレノイドグリッパーを接続します。

外観図



信号名称 (電源・制御機器側)

ワイヤー色	信号名称	内容
白	24V	ドライバーボックス、ソレノイドグリッパーセンサー用のDC24V ± 10%電源入力
黒	0V	0V (GND)
茶	ON/OFF	ソレノイドグリッパーの開閉信号入力
赤	センサー1	ソレノイドグリッパー センサー1の出力
緑	センサー2	ソレノイドグリッパー センサー2の出力

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

MEMO

Dotted lines for writing a memo.

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

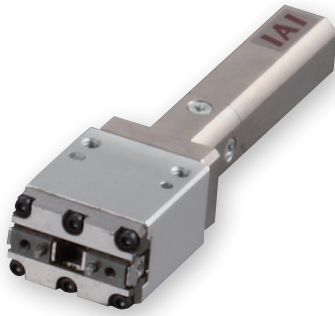
RCD-GRSNA

スライド 2ツ爪 本体幅 20mm 24v DCブラシレスモーター

型式項目

RCD - GRSNA - I - 3 - 2 - 4 - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 3W	すべりねじリード 2 2mm	ストローク 4 4mm (片側2mm)	適応コントローラー D3 DCON D6 RCON RSEL	ケーブル長
							N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル



- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の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。
 - 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
4	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

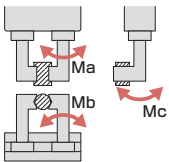
種類	ケーブル記号	D3	D6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m)	-	-

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 10
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側) 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側) 67
	最低速度 (mm/s) (片側) 5
	定格加減速度 (G) (片側) 1
	最高加減速度 (G) (片側) 1
ブレーキ仕様	-
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf) -
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2
	最大ストローク (mm) (片側) 2

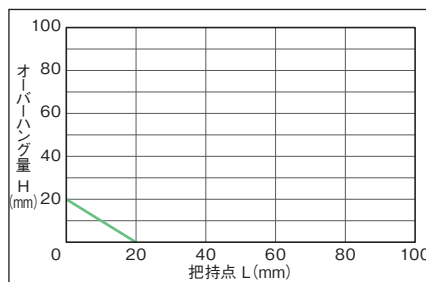
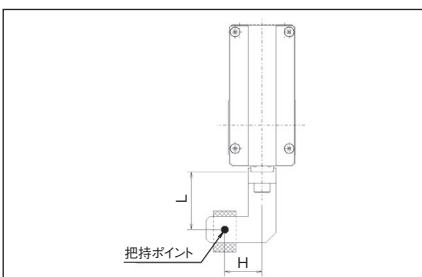
項目	内容
駆動方式	すべりねじ+溝カム
繰返し位置決め精度	±0.05mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.4mm以下
ロストモーション	片側0.25mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.04N・m
	Mb : 0.04N・m
	Mc : 0.07N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	DCブラシレスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	480 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

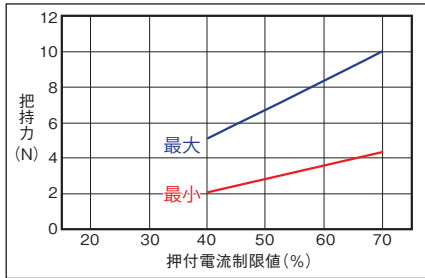
RCP4

RCP2

オプション

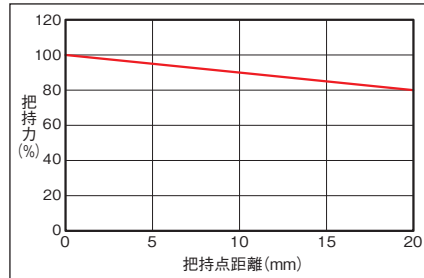
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガの合計値です。
(注) 目安の数字です。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



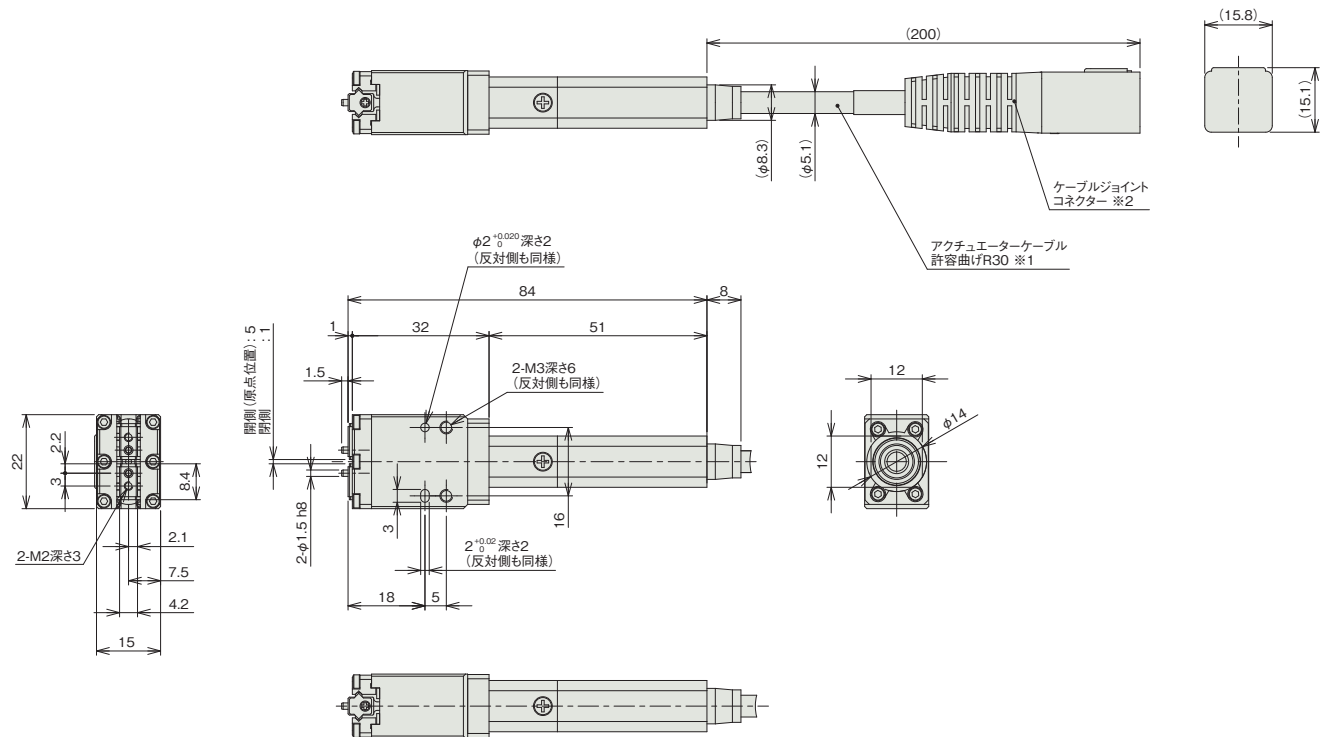
(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

■寸法図

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



*1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
*2 モーター・エンコーダーケーブルに接続します。



■質量

項目	内容
質量	0.085 kg

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
DCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512	-	8-189	
DCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) 簡易アプユニットの対応はありません。

選定
注意事項
パルスプレス
サーボプレス
グリッパー
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

GRS
RCD
RCP6
RCP4
RCP2
オプション

RCP6-GRT7A

バッテリーレスアプソ

スライド

2ツ爪

本体幅
90mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP6 - GRT7A - WA - 28P - 1 - 30								
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比パターン 1 送りねじ リード1.5mm プーリー減速比1.5	ストローク 30 30mm	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



水平

垂直

横立て

天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-297	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-297	-
背面ケーブル上側取出し (注1)	CJTB	6-298	-
背面ケーブル左側取出し (注1)	CJLB	6-298	-
背面ケーブル右側取出し (注1)	CJRB	6-298	-
背面ケーブル下側取出し (注1)	CJBB	6-298	-
側面ケーブル上側取出し (注1)	CJTS	6-298	-
側面ケーブル左側取出し (注1)	CJLS	6-298	-
側面ケーブル右側取出し (注1)	CJRS	6-298	-
側面ケーブル下側取出し (注1)	CJBS	6-298	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-

(注) アクチュエーター・コントローラー間のケーブルです。オプションでアクチュエーターケーブル長を変更した場合は、アクチュエーター・コントローラー間のケーブル長との合計が20m以内になるようにしてください。

POINT

選定上の
注意

(1) 「メインスペック」の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2倍の値となります。

(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。

(3) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

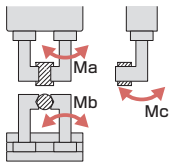
選定
 注意事項
 パルスプレレス
 サーパープレレス
 グリッパ
 ロータリー
 特殊用途機種
 ケーブル型式
 一覧表

メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	1.5
	プーリー減速比	1.5
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	120
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
	最高速度 (mm/s) (片側)	75
アプローチ動作	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	15
	最大ストローク (mm) (片側)	15

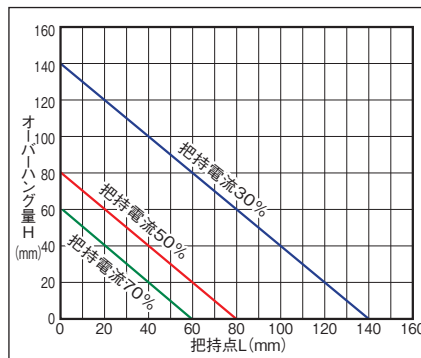
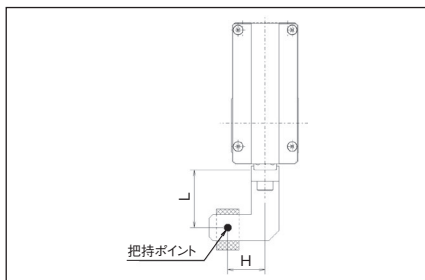
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 3.6N·m
	Mb: 3.6N·m
	Mc: 10.2N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	598N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



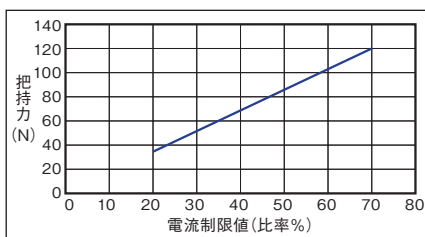
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取り付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図



- (注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

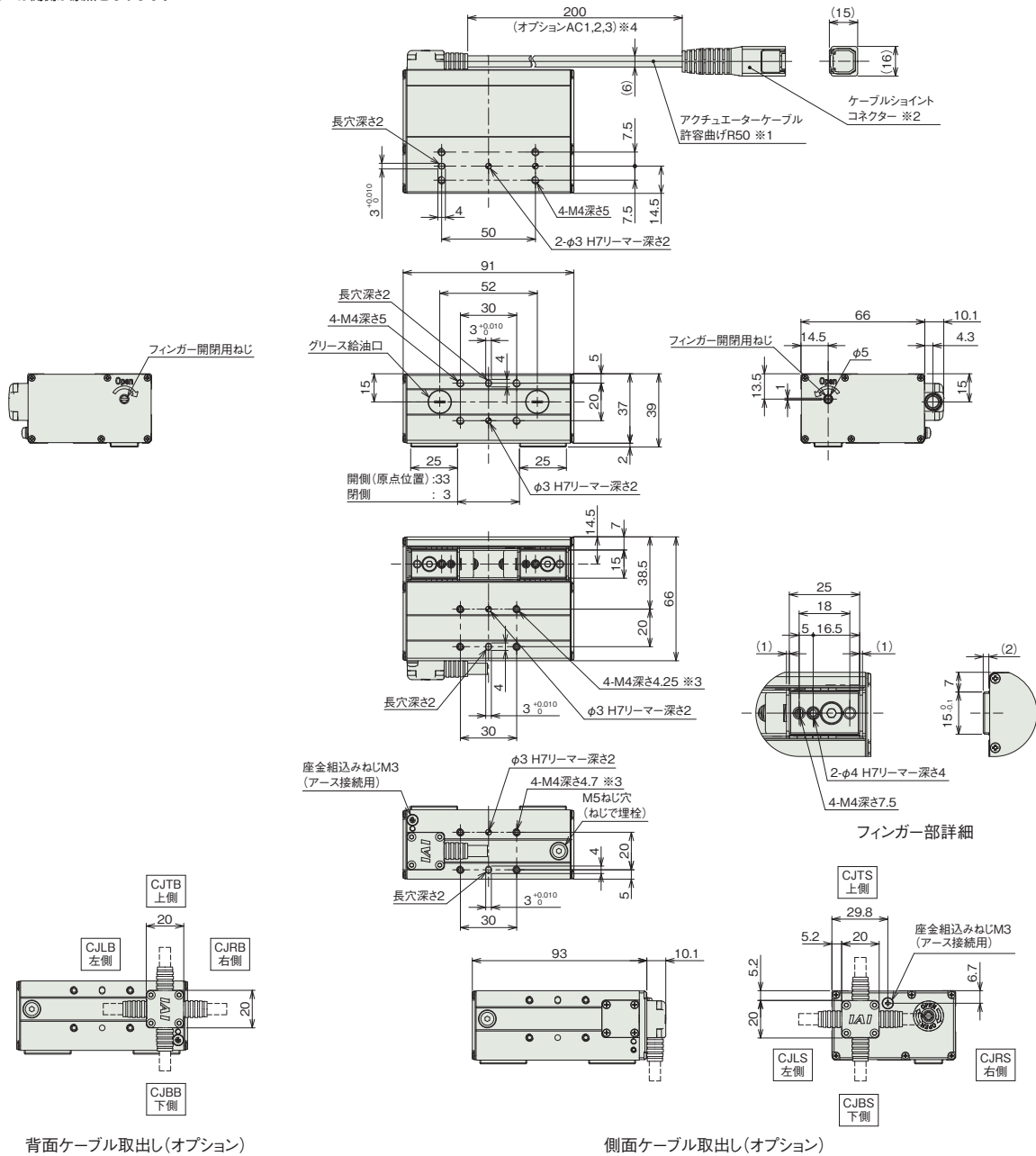
オプション

寸法図

CAD図面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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付面として使用する場合は取外してください。
 - ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
- (注) フィンガーは開側が原点となります。



質量

項目	内容
質量	0.46kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	DC24V 単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

ブリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP6-GRT7B

バッテリーレスアプン
スライド
2ツ爪
本体幅 120mm
24V パルスモーター

■型式項目

RCP6 - GRT7B - WA - 28P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプン	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速パターン 1 送りねじ リード2mm プーリー減速比1.25 2 送りねじ リード2mm プーリー減速比2.5	ストローク 40 40mm 80 80mm	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCN RSEL	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
------	-----	---------------------------	---------------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



CE
RoHS 10
水平
垂直
横立て
天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
40	-
80	-

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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-297	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-297	-
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	6-298	-
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	6-298	-
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	6-298	-
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	6-298	-
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	6-298	-
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	6-298	-
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	6-298	-
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	6-298	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	長さ指定	標準	長さ指定
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-

(注) アクチュエーター・コントローラー間のケーブルです。オプションでアクチュエーターケーブル長を変更した場合は、アクチュエーター・コントローラー間のケーブル長との合計が20m以内になるようにしてください。



- (1) 「メインスペック」の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2倍の値となります。
- (2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- (3) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

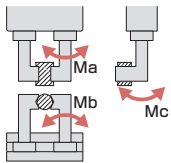
オプション

メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	2 2
	プーリー減速比	1.25 2.5
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	150 300
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	120 60
	最低速度 (mm/s) (片側)	5 5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	- -
	ブレーキ保持力 (kgf)	- -
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	20 20
	最大ストローク (mm) (片側)	40 40

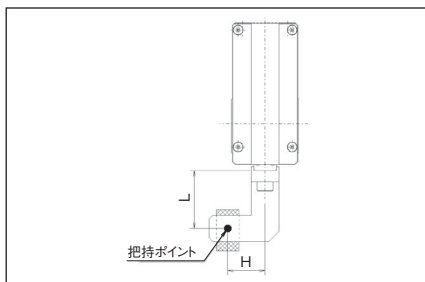
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 7.5N·m
	Mb : 7.5N·m
	Mc : 15.3N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	898N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

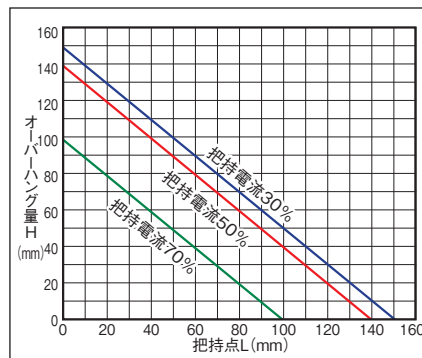


把持点距離の確認

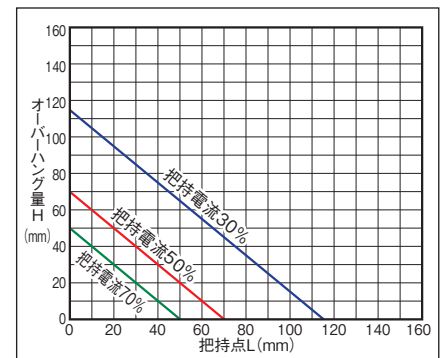
フィンガー (爪) 取り付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



減速比 : 1

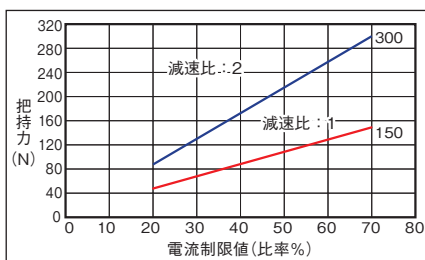


減速比 : 2



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

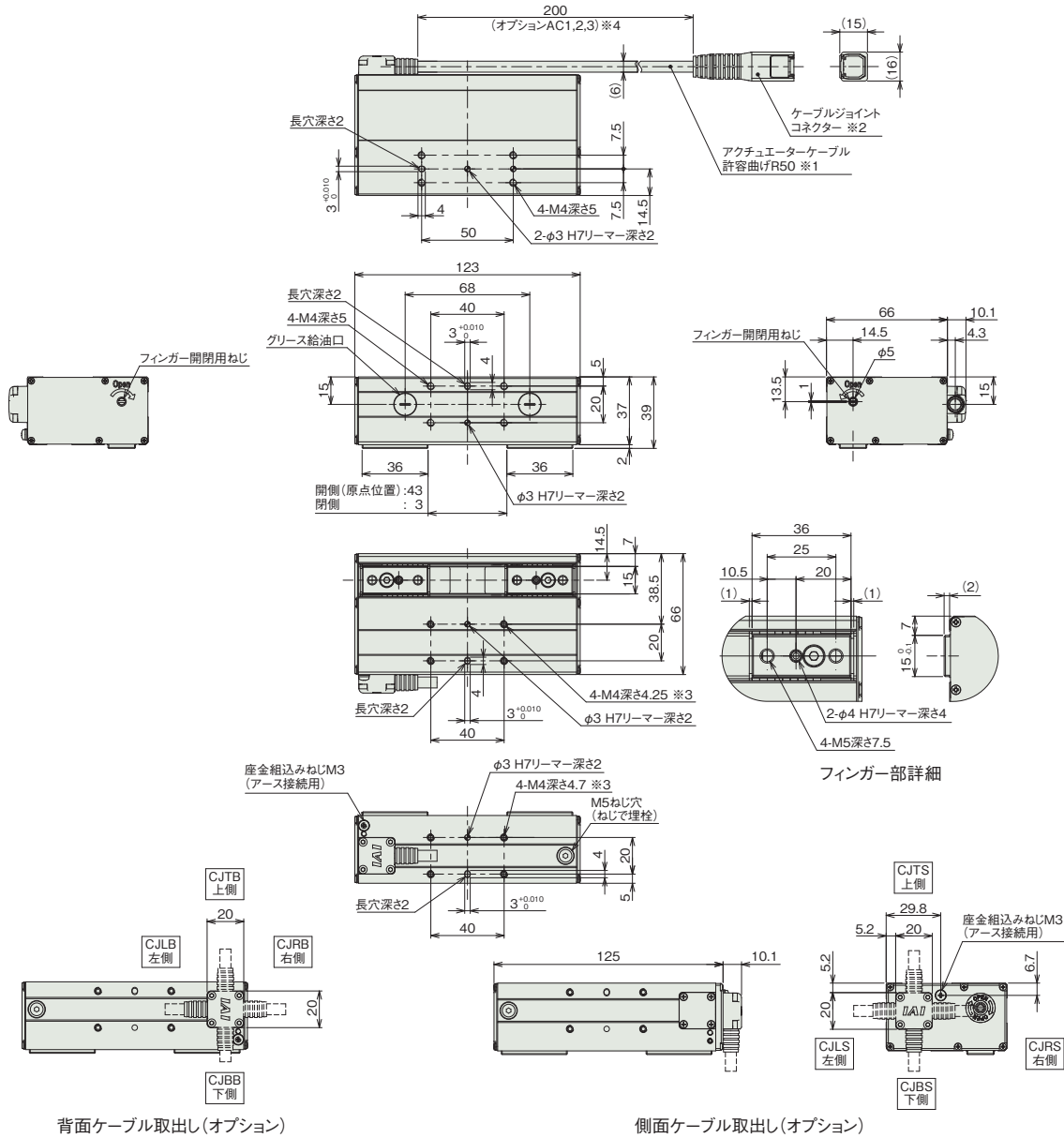
寸法図

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



■40ストローク

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付面として使用する場合は取外してください。
 - ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
- (注) フィンガーは開側が原点となります。



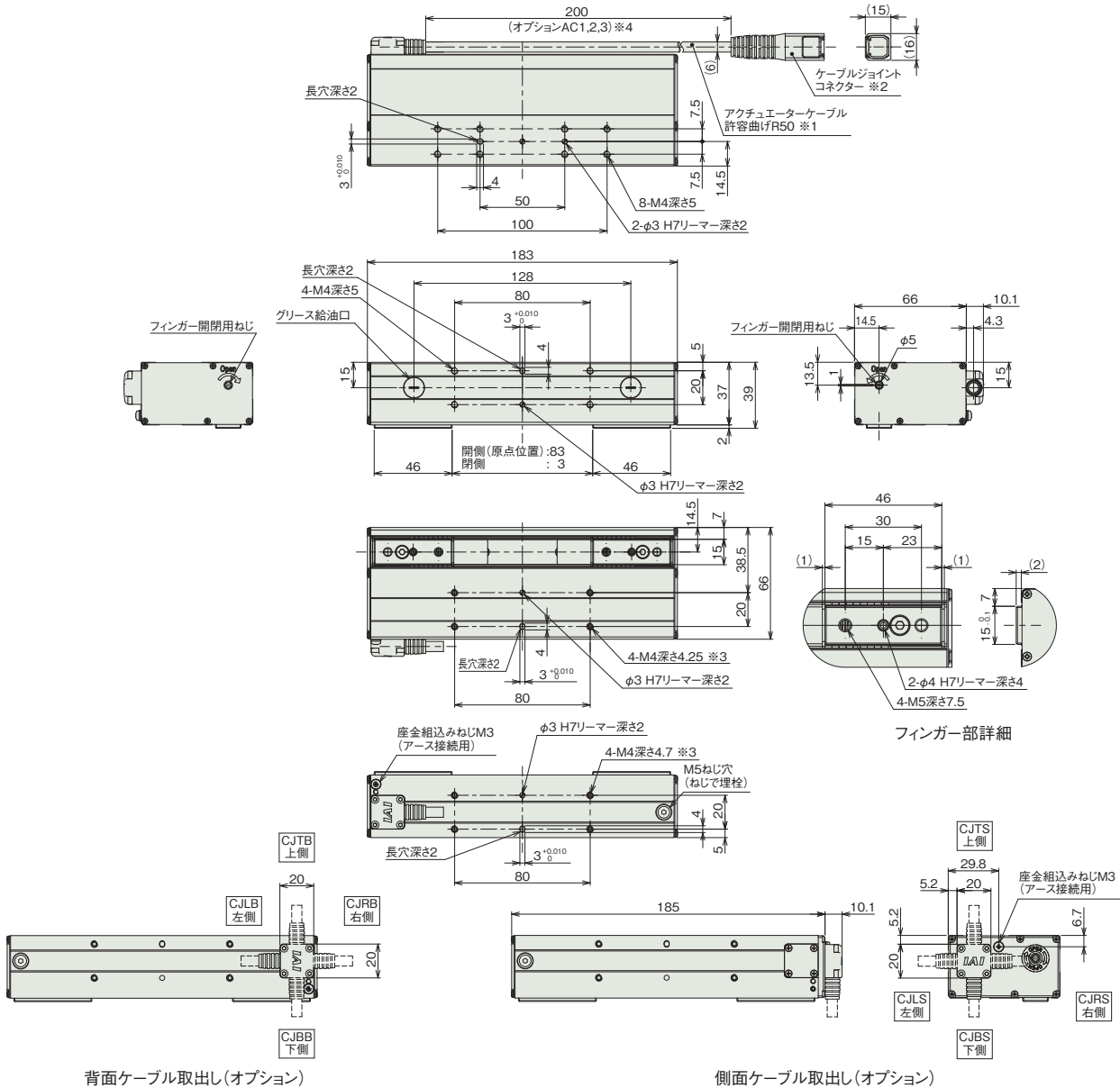
■質量

ストローク	40
質量 (kg)	0.68

選定
 注意事項
 パルスプレレス
 サーパープレス
 グリッパ
 ロータリー
 特殊用途機種
 ケーブル型式
 一覧表

■80ストローク

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 ケーブルジョイントコネクタにエンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付面として使用する場合は取外してください。
 - ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
- (注) フィンガーは開側が原点となります。



■質量

ストローク	80
質量 (kg)	0.84

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCP6-GRST6C

RCP6S-GRST6C

簡易防塵
バッテリーレスアプソ
スライド
2ツ爪
モーターストレート
本体幅 60mm
24V パルスモーター

型式項目

GRST6C		WA		42P											
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ		ケーブル長		オプション					
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42 サイズ	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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					



水平
垂直
横立て
天吊り

CE
RoHS 10

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
180	-	-
230	-	-

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	6-297	-
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-298	-
ケーブル取出し方向 (右側)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向 (左側)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向 (下側)	CJB	6-298	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-301	-
原点逆仕様	NM	6-302	-
スライダー部ローラー仕様	SR	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST6C			RCP6S-GRST6C
		P3	P5	SE	
GRS	標準タイプ	P(1m)	-	-	-
		S(3m)	-	-	-
		M(5m)	-	-	-
RCD	長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
		X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
		X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
			-	-	-
RCP6	ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
		R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
RCP4	ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
		R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
RCP2	ロボットケーブル	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
			-	-	-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力はスライダー上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダー把持力の合計値です。
- [把持力と電流制限値の相関図] のバラツキは± 25% (F.S.) (目安) です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長は 1-16 ページの図をご確認ください。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

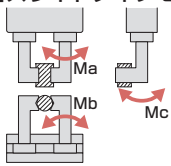
メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード(mm)	8 2
把持動作	最大把持力(N) (両側)	110 310
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	10 5
	最高速度(mm/s) (片側)	180 45
アプローチ動作	最低速度(mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3 0.3
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	5.5 15.5
	最小ストローク(mm) (片側)	90 90
ストローク(片側)	最大ストローク(mm) (片側)	115 115

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 48.5N・m
	Mb: 69.3N・m
	Mc: 103N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	1080N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

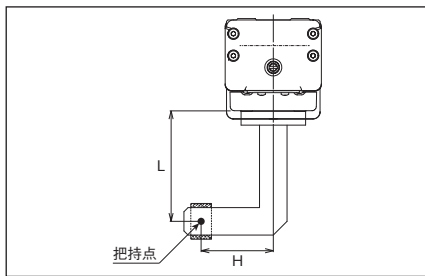
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

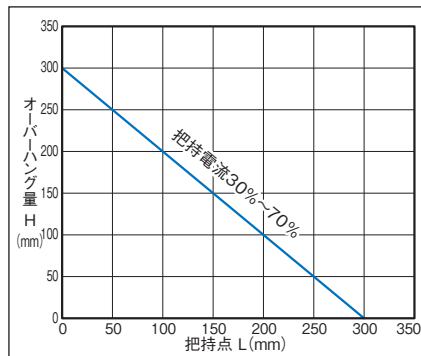


把持点距離の確認

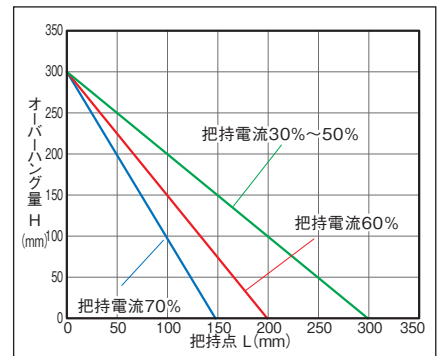
フィンガー(爪)取付け面から把持点までの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



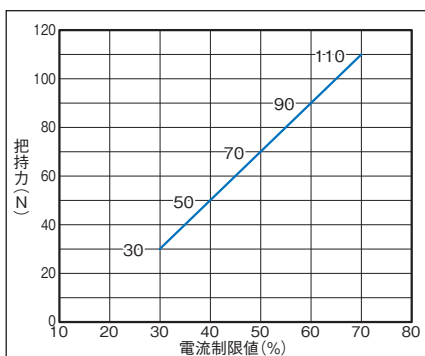
リード2



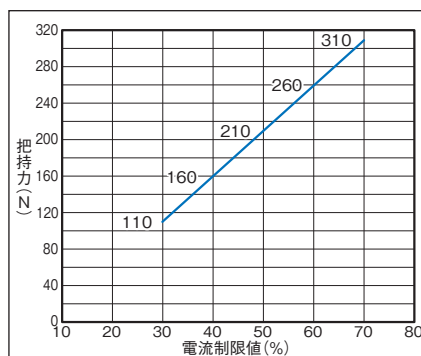
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパー

ロータリー

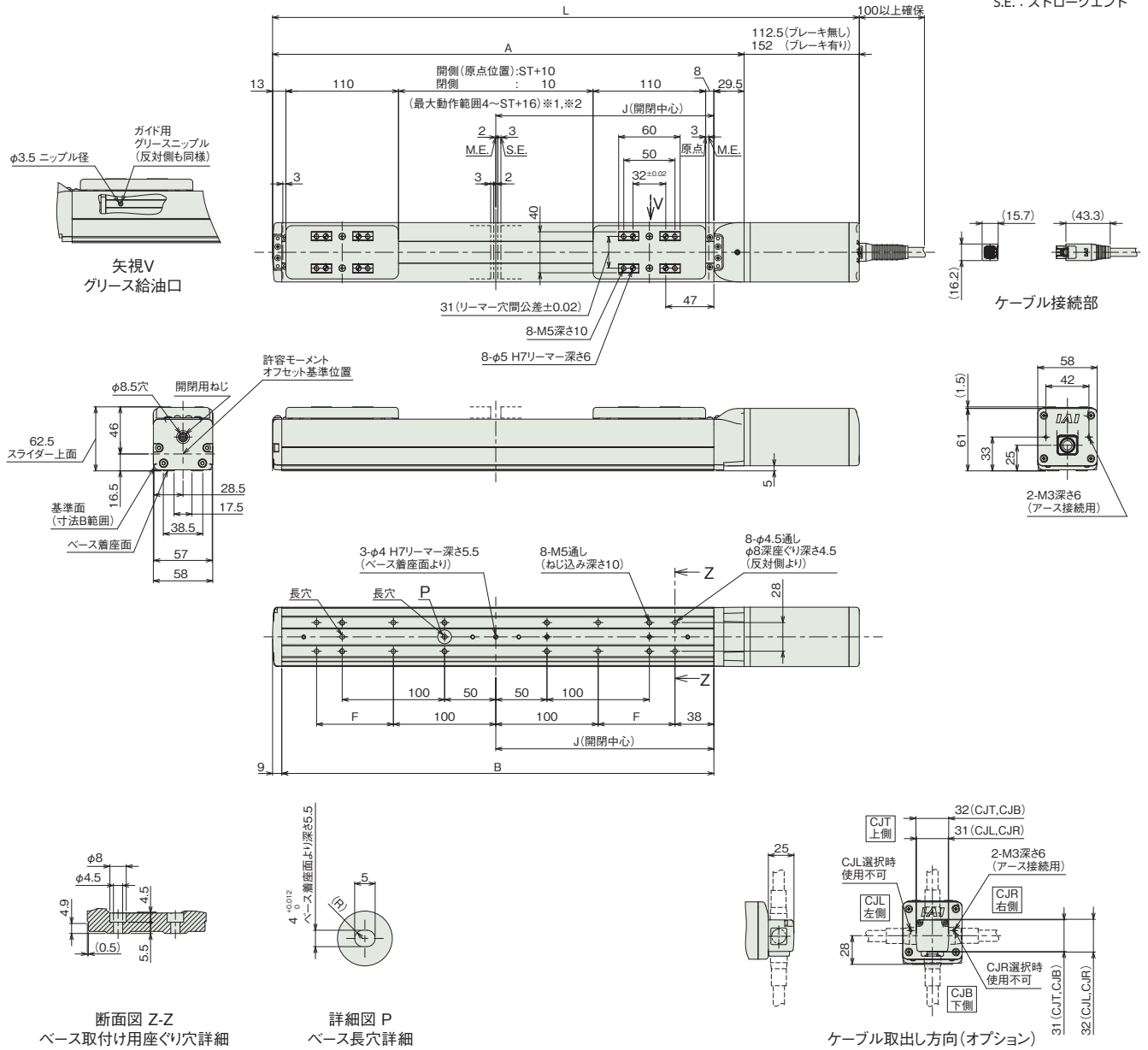
特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■RCP6-GRST6C

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
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

RCP6	ストローク		180	230
	L	ブレーキ無し		573
ブレーキ有り			612.5	662.5
RCP4	A		460.5	510.5
	B		422	472
RCP2	F		75	100
	J		213	238

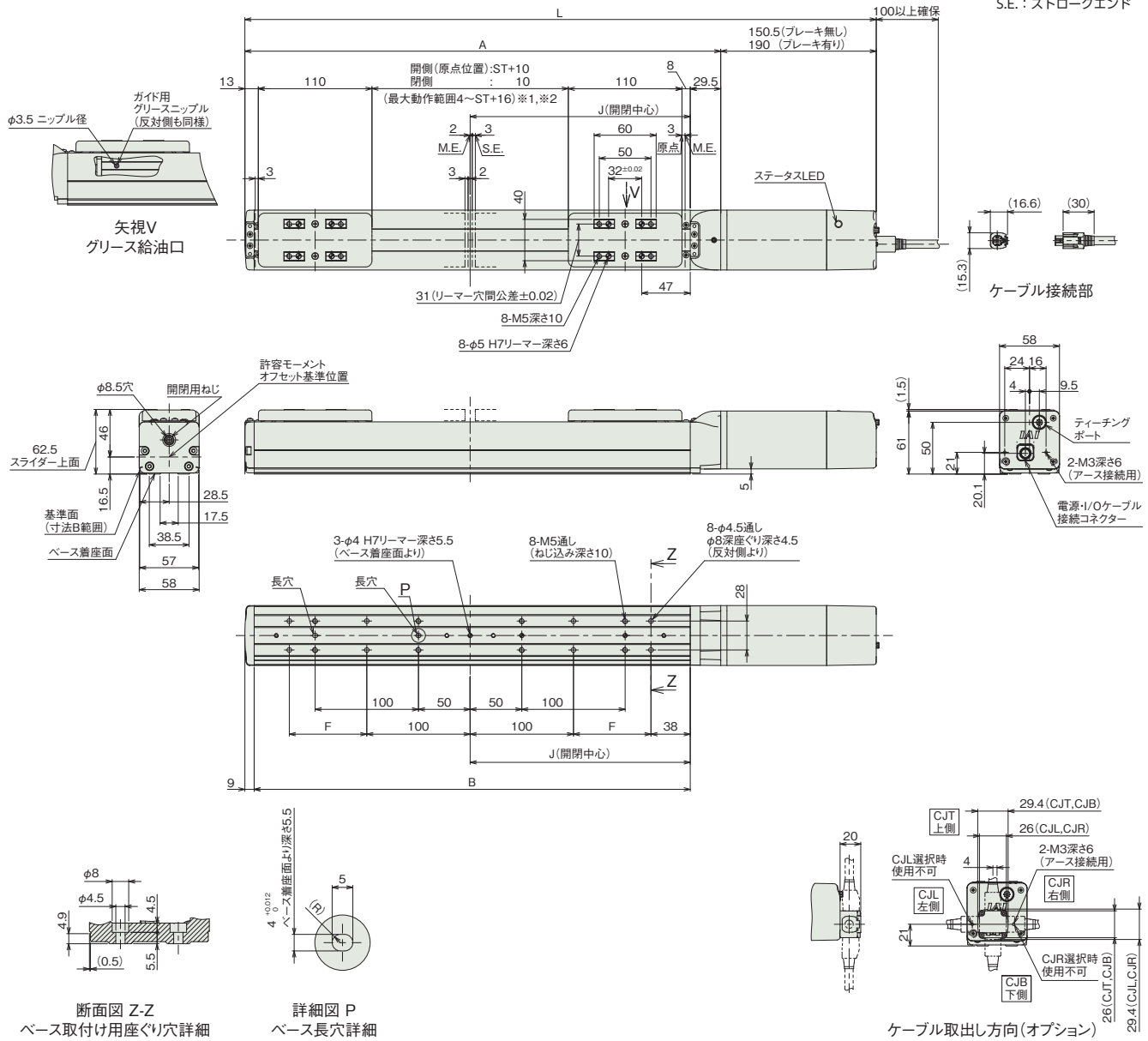
■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		180	230
		ブレーキ無し		3.2
	ブレーキ有り		3.4	3.6

■RCP6S-GRST6C

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
パルスプレス
サーボプレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク		180	230
L	ブレーキ無し	611	661
	ブレーキ有り	650.5	700.5
A		460.5	510.5
B		422	472
F		75	100
J		213	238

■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.3	3.5
	ブレーキ有り	3.5	3.7

GRS
RCD
RCP6
RCP4
RCP2
オプション

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ					
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択										
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM								
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP6-GRST7C RCP6S-GRST7C

簡易防塵 | バッテリーレスアプン | スライド | 2ツ爪 | モーターストレート | 本体幅 70mm | 24V パルスモーター

型式項目

GRST7C		WA	56P					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプン	56P パルスモーター 56□サイズ	8 8mm 2 2mm	210 210mm (片側105mm) 260 260mm (片側130mm)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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



CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
210	-	-
260	-	-

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	6-297	-
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-298	-
ケーブル取出し方向(右側)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向(左側)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向(下側)	CJB	6-298	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-301	-
原点逆仕様	NM	6-302	-
スライダー部ローラー仕様	SR	6-304	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST7C			RCP6S-GRST7C
		P3	P5	SE	
GRS	標準タイプ	P(1m)	-	-	-
		S(3m)	-	-	-
		M(5m)	-	-	-
RCD	長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
		X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
		X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
			-	-	-
RCP6	ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
		R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
RCP4	ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
		R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
RCP2	ロボットケーブル	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-
			-	-	-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力はスライダー上面(把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダー把持力の合計値です。
- [把持力と電流制限値の相関図] のバラツキは± 25% (F.S.) (目安) です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 400mm 以下です。張出し負荷長は 1-16 ページの図をご確認ください。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

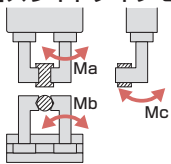
項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	8 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	340 880
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	10 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	180 45
	最低速度 (mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	17 44
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	105 105
	最大ストローク (mm) (片側)	130 130

(注) 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 115N・m
	Mb: 115N・m
	Mc: 229N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 44.7N・m
	Mb: 44.7N・m
	Mc: 89.1N・m
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	1400N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

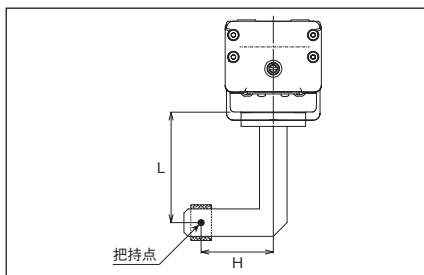
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

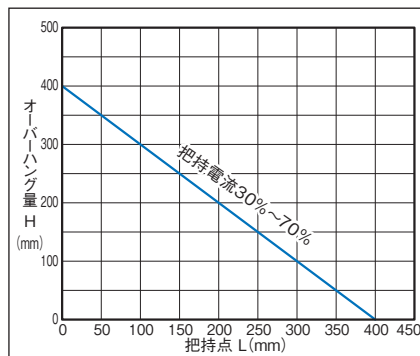


把持点距離の確認

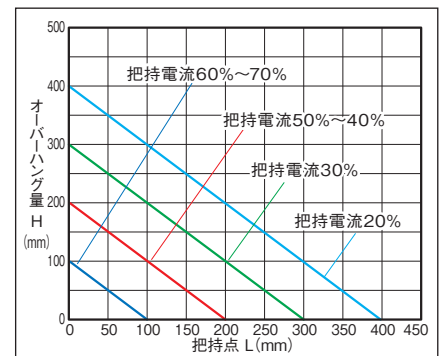
フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



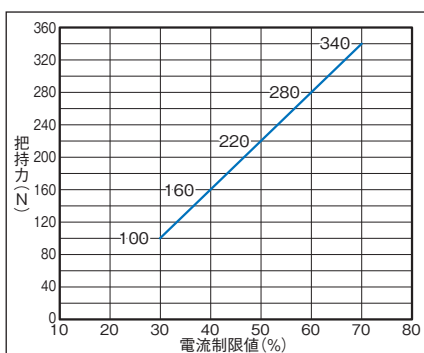
リード2



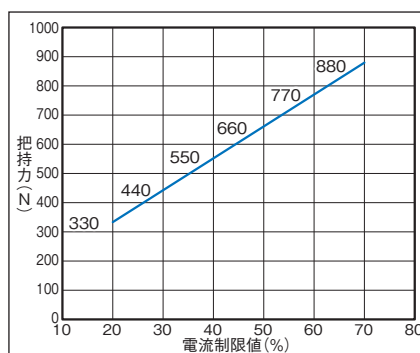
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

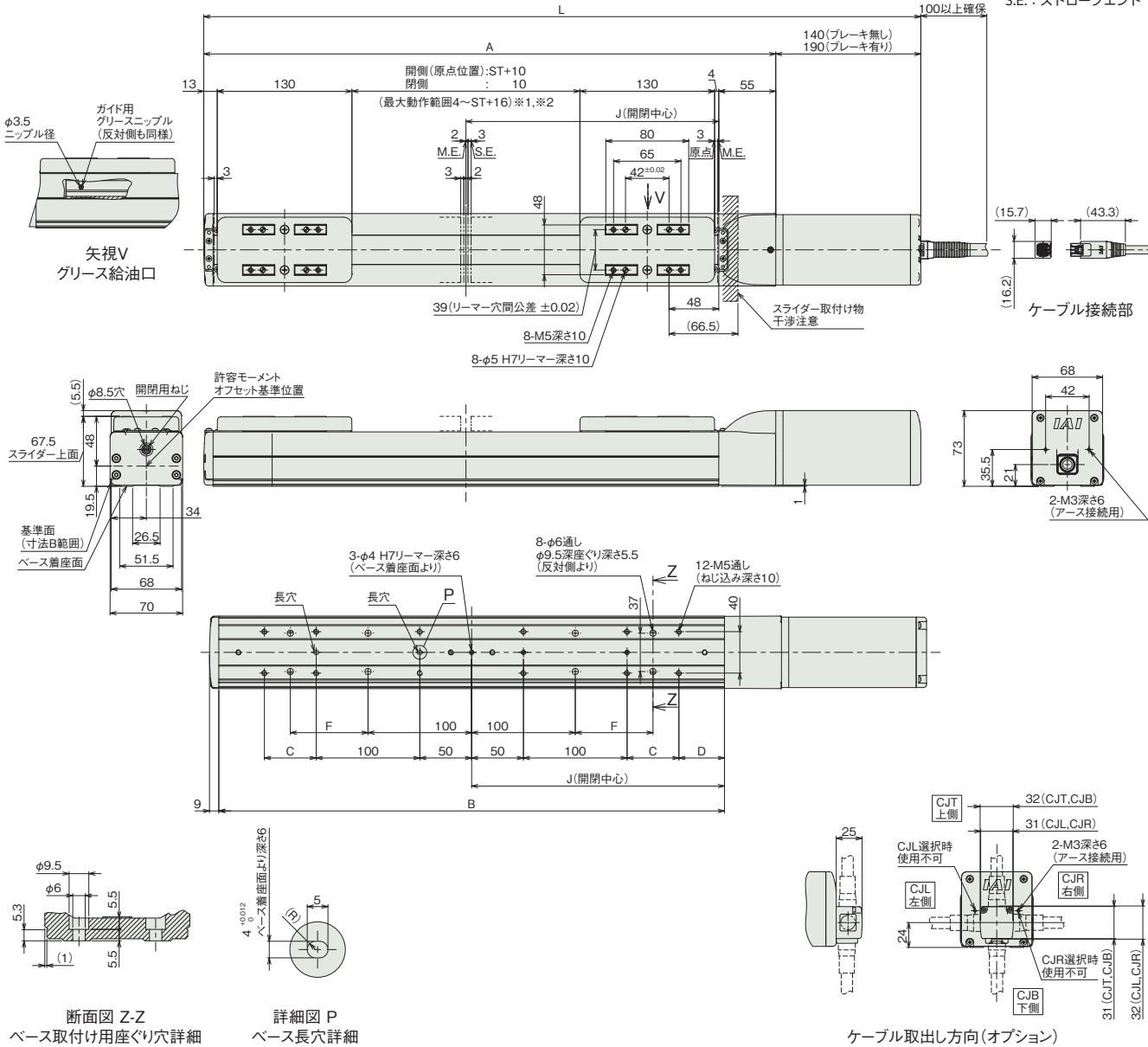
RCP2

オプション

■RCP6-GRST7C

- ※1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
- ※2 両スライダは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
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

ストローク		210	260
L	ブレーキ無し	692	742
	ブレーキ有り	742	792
A		552	602
B		488	538
C		50	100
D		44	19
F		75	100
J		244	269

■ストローク別質量

ストローク		210	260
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.4	5.6
	ブレーキ有り	5.8	6.0

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

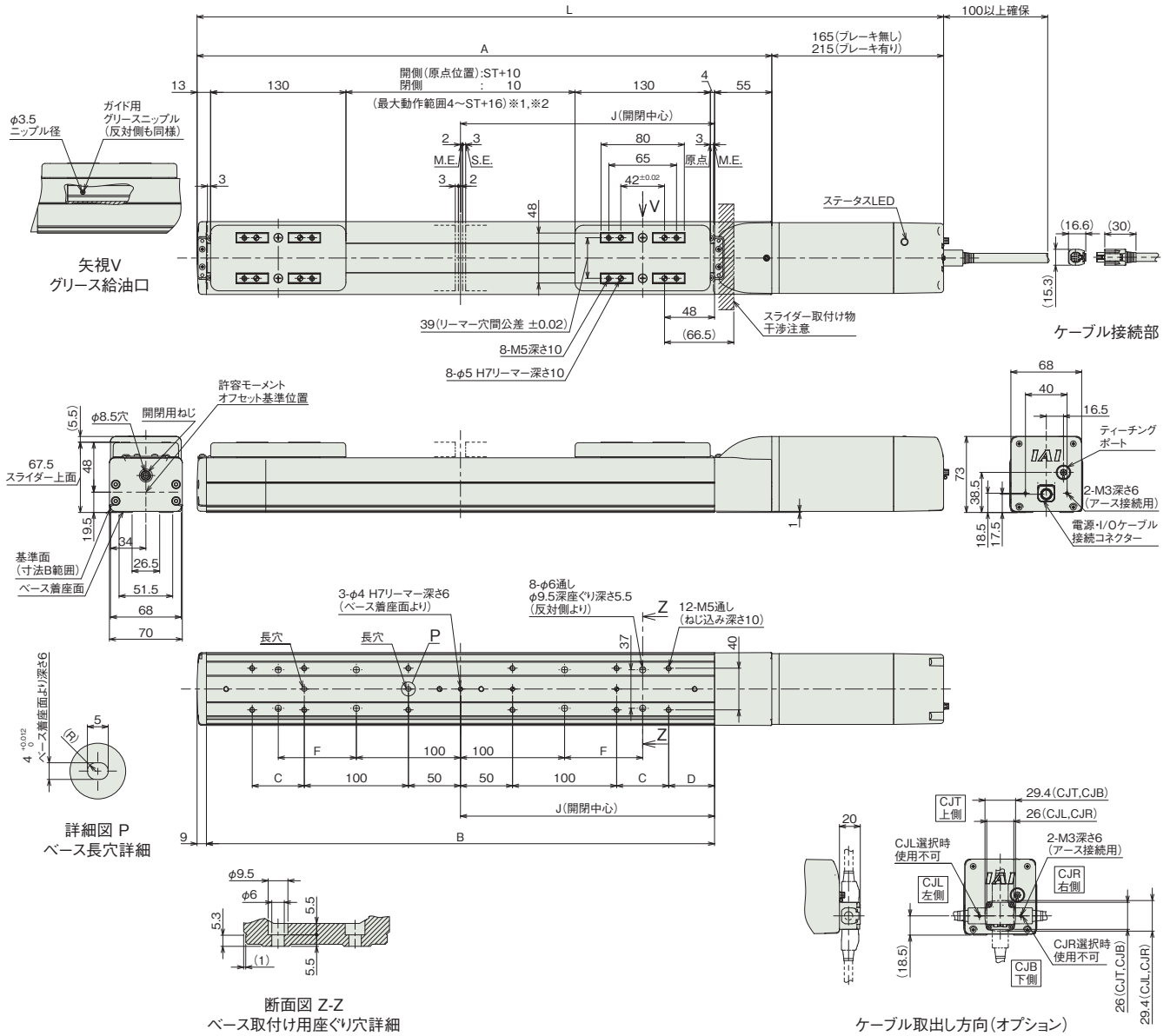
RCP2

オプション

■RCP6S-GRST7C

※1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
※2 両スライダは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



選定
注意事項
パルスプレス
サーボプレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

L	ストローク	
	ブレーキ無し	ブレーキ有り
A	552	602
B	488	538
C	50	100
D	44	19
F	75	100
J	244	269

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	
	ブレーキ無し	ブレーキ有り
	5.5	5.8
	6.0	6.2

GRS
RCD
RCP6
RCP4
RCP2
オプション

■適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ						
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM									
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP6-GRST6R

RCP6S-GRST6R

簡易防塵 | バッテリーレスアップ | スライド | 2ツ爪 | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24V パルスモーター

■型式項目

シリーズ	GRST6R	WA	42P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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



CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
180	-	-
230	-	-

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	6-297	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-298	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-301	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	6-301	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	6-301	-
原点逆仕様	NM	6-302	-
スライダー部ローラー仕様	SR	6-304	-

(注1) 型式項目オプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST6R			RCP6S-GRST6R		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
GRS	標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-	-
		S(3m)	-	-	-	-	-
		M(5m)	-	-	-	-	-
RCD	長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-	-
		X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-	-
		X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-	-
RCP6	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)	-	-	-	-	-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力はスライダー上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダー把持力の合計値です。
- [把持力と電流制限値の相関図] のバラツキは± 25% (F.S.) (目安) です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長は 1-16 ページの図をご確認ください。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

オプション

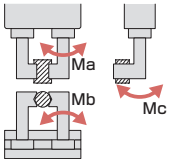
メインスペック

項目	内容	
リード	送りねじリード(mm)	8 2
把持動作	最大把持力(N) (両側)	110 310
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	10 5
	最高速度(mm/s) (片側)	180 45
アプローチ動作	最低速度(mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3 0.3
	ブレーキ	ブレーキ仕様
ストローク(片側)	ブレーキ保持力(kgf)	5.5 15.5
	最小ストローク(mm) (片側)	90 90
	最大ストローク(mm) (片側)	115 115

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ロスモーション	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 48.5N・m
	Mb: 69.3N・m
	Mc: 103N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	1080N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

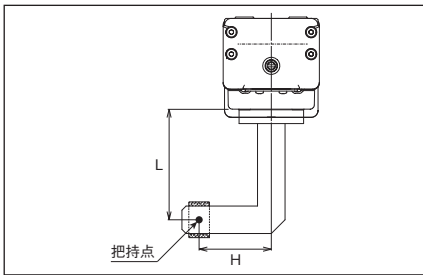
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

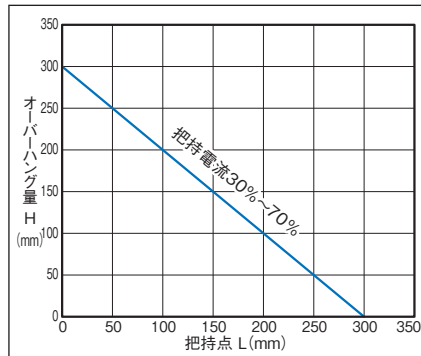


把持点距離の確認

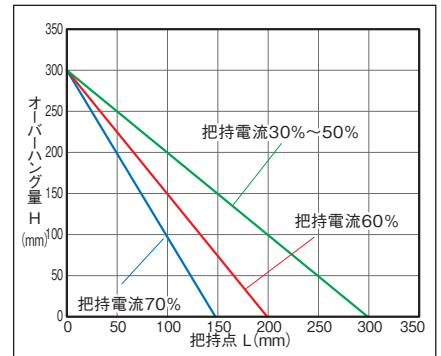
フィンガー(爪)取付け面から把持点までの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



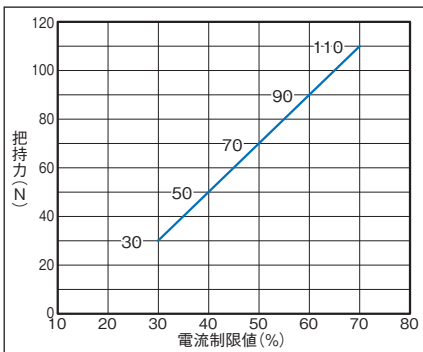
リード2



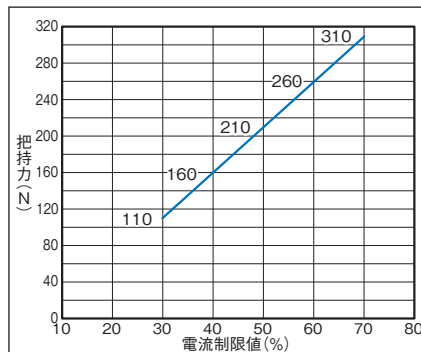
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

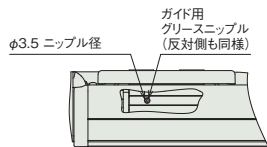
RCP2

オプション

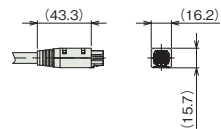
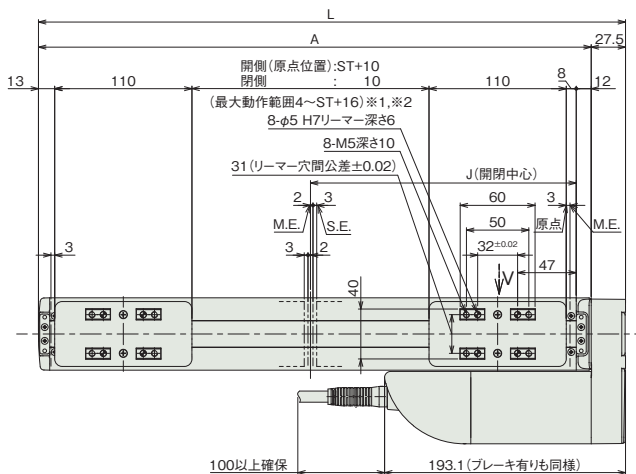
■RCP6-GRST6R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
 ※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合はモーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

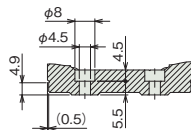
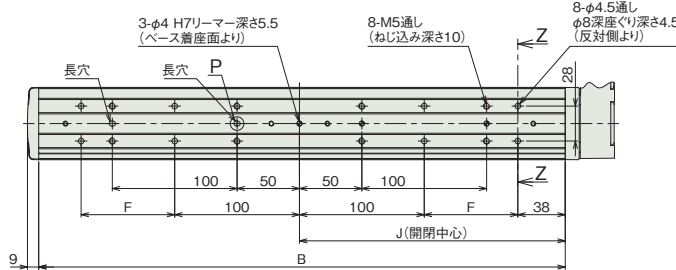
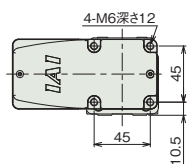
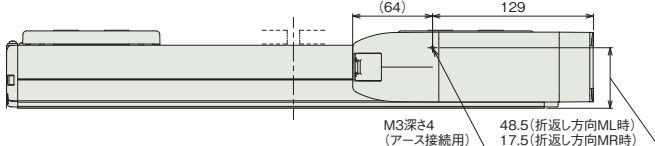
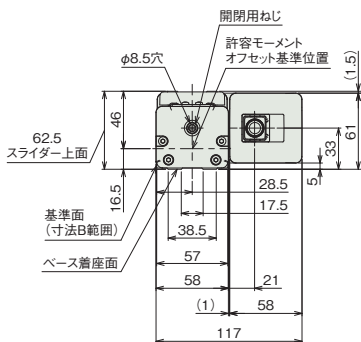
ST: 開閉ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



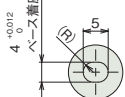
矢視V
グリース給油口



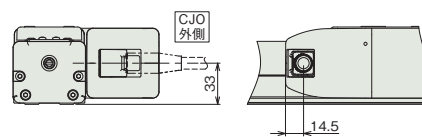
ケーブル接続部



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



詳細図 P
ベース長穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		180	230
L	ブレーキ無し	470.5	520.5
	ブレーキ有り		
A		443	493
B		422	472
F		75	100
J		213	238

■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.5	3.6
	ブレーキ有り	3.5	3.7

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

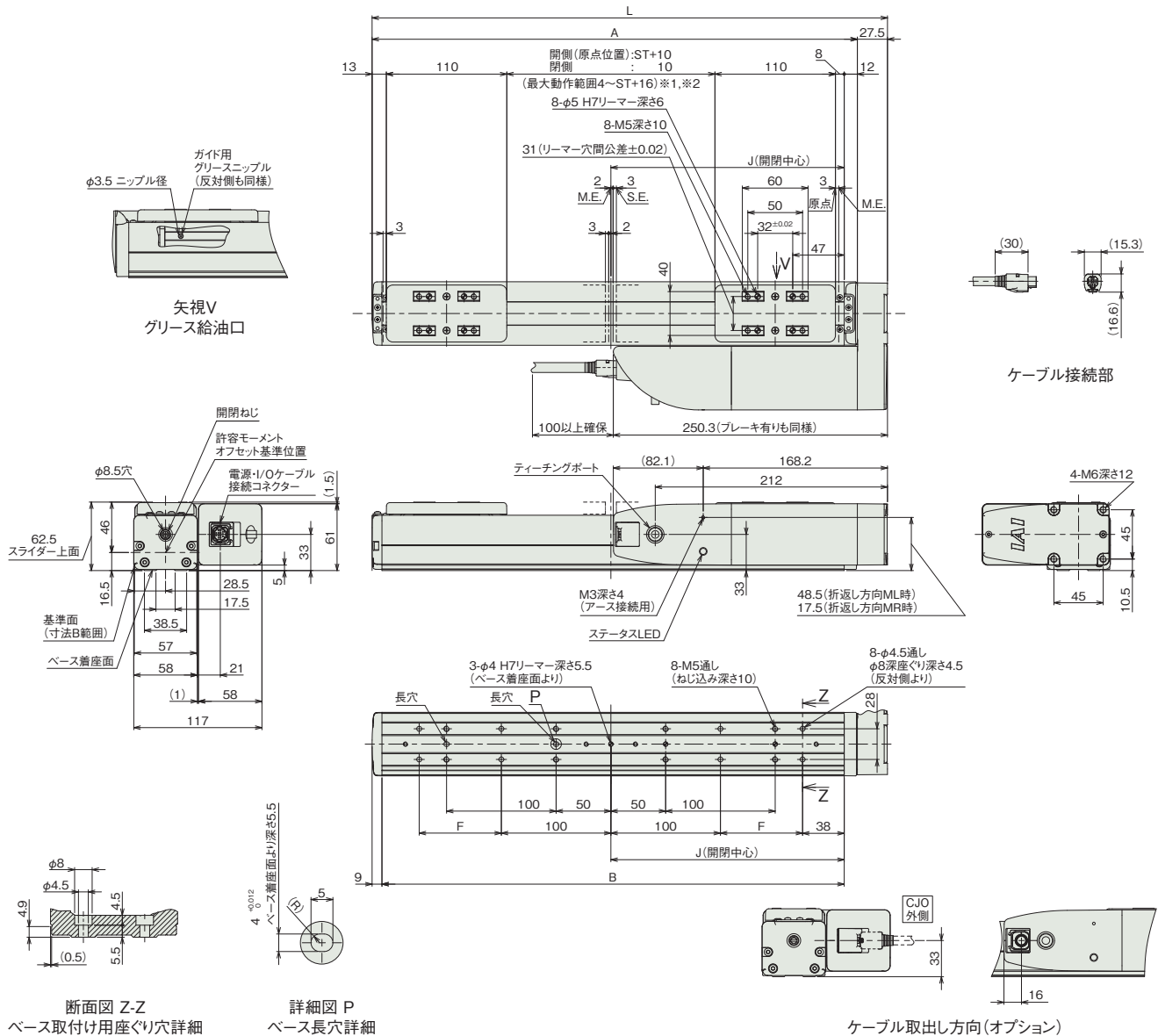
RCP2

オプション

■RCP6S-GRST6R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
 ※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合はモーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: 開閉ストローク
 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

ストローク		180	230
L	ブレーキ無し	470.5	520.5
	ブレーキ有り		
A		443	493
B		422	472
F		75	100
J		213	238

■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.6	3.8
	ブレーキ有り	3.7	3.8

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP6-GRST7R

RCP6S-GRST7R

簡易防塵 | バッテリーレスアップ | スライド | 2ツ爪 | モーター折返し | 本体幅 70mm | 24V パルスモーター

型式項目

シリーズ	GRST7R	WA	56P	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	モーター種類 56P パルスモーター 56□サイズ	8 8mm 2 2mm	210 210mm (片側105mm) 260 260mm (片側130mm)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL 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



CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
210	-	-
260	-	-

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	6-297	-
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-298	-
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-301	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	6-301	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	6-301	-
原点逆仕様	NM	6-302	-
スライダ一部ローラー仕様	SR	6-304	-
スライダスペーサー	SS	6-304	-

(注1) 型式項目オプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST7R			RCP6S-GRST7R		
		P3	P5	SE	P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-	-	-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力はスライダ上面 (把持位置 0mm、オーバーハング量 0mm) の場合の両スライダ把持力の合計値です。
- [把持力と電流制限値の相関図] のバラツキは± 25% (F.S.) (目安) です。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 400mm 以下です。張出し負荷長は 1-16 ページの図をご確認ください。
- リード 2 はセルフロックにより、サーボ OFF やコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード 8 はセルフロックがありません。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

メインスペック

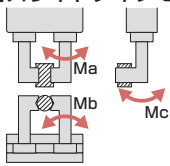
項目	内容	
リード	送りねじリード (mm)	8 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	340 880
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	10 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	180 45
	最低速度 (mm/s) (片側)	10 5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3 0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	17 44
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	105 105
	最大ストローク (mm) (片側)	130 130

(注) 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm:片側0.3mm以下、リード2mm:片側0.25mm以下
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 115N・m
	Mb: 115N・m
	Mc: 229N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 44.7N・m
	Mb: 44.7N・m
	Mc: 89.1N・m
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	1400N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

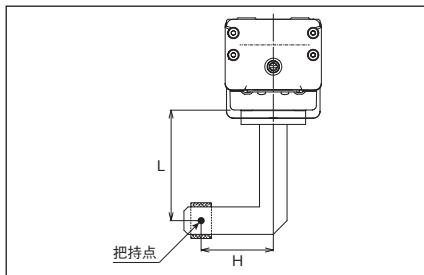
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

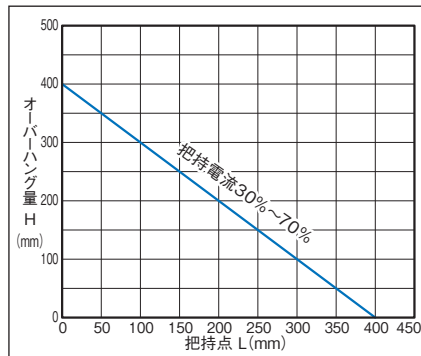


把持点距離の確認

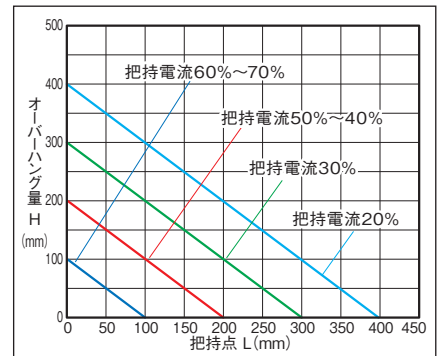
フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



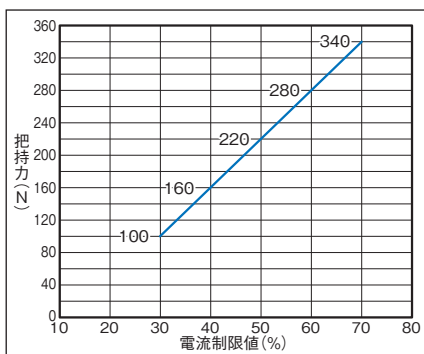
リード2



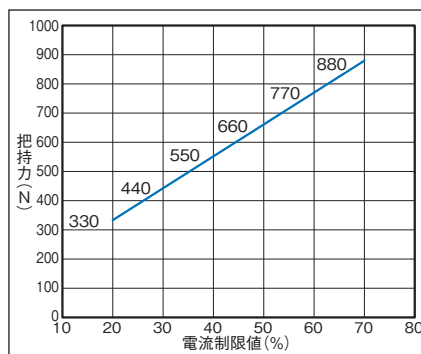
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

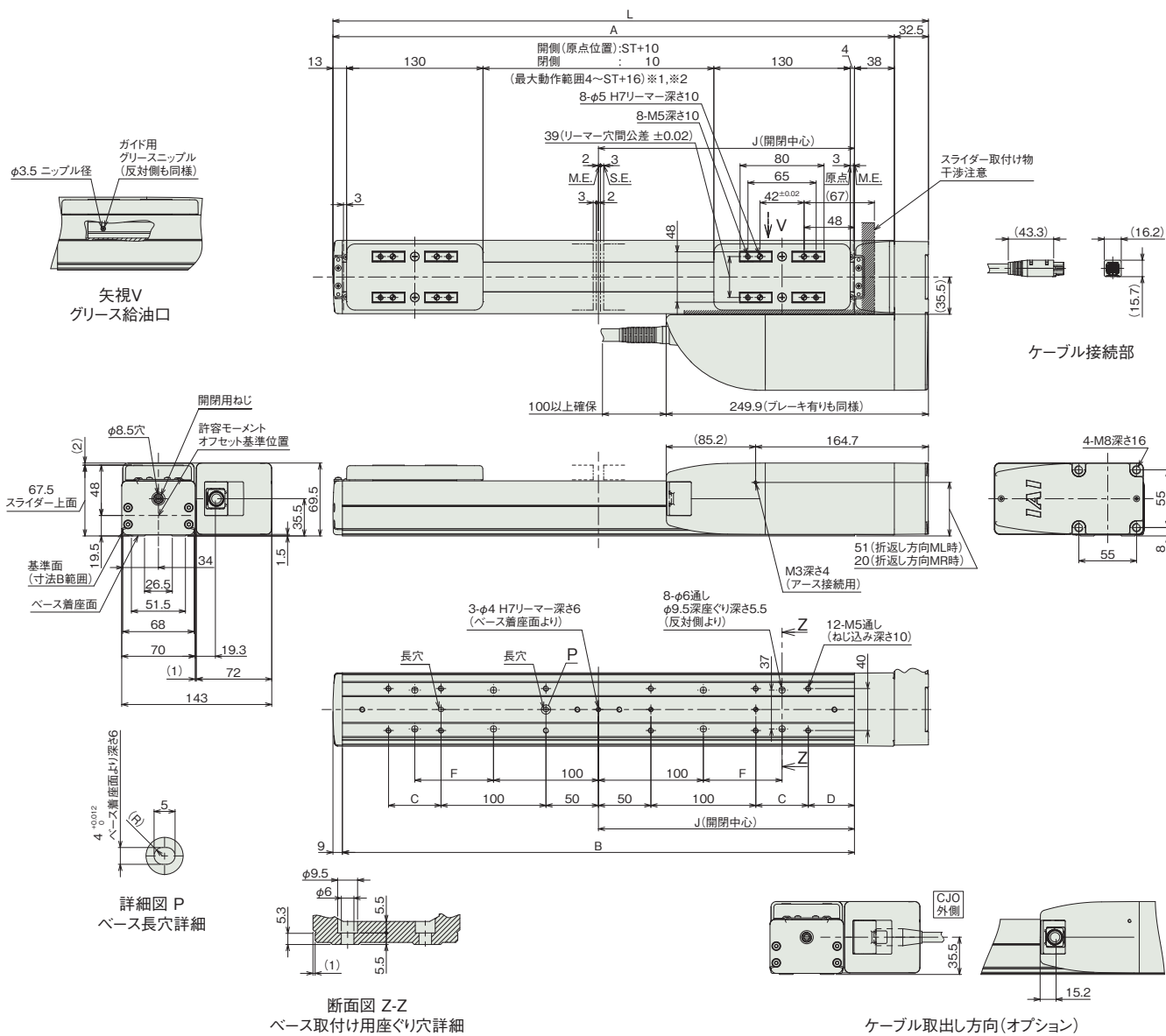
RCP2

オプション

■RCP6-GRST7R

*1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
*2 両スライダは同時に反対方向に動作します。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合はモーターカバーを外してからサイドカバーを外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST : 開閉ストローク
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

ストローク	210	260
L	567.5	617.5
A	535	585
B	488	538
C	50	100
D	44	19
F	75	100
J	244	269

■ストローク別質量

ストローク	210	260
質量 (kg)	6.0	6.2
	6.1	6.3

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

ブリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

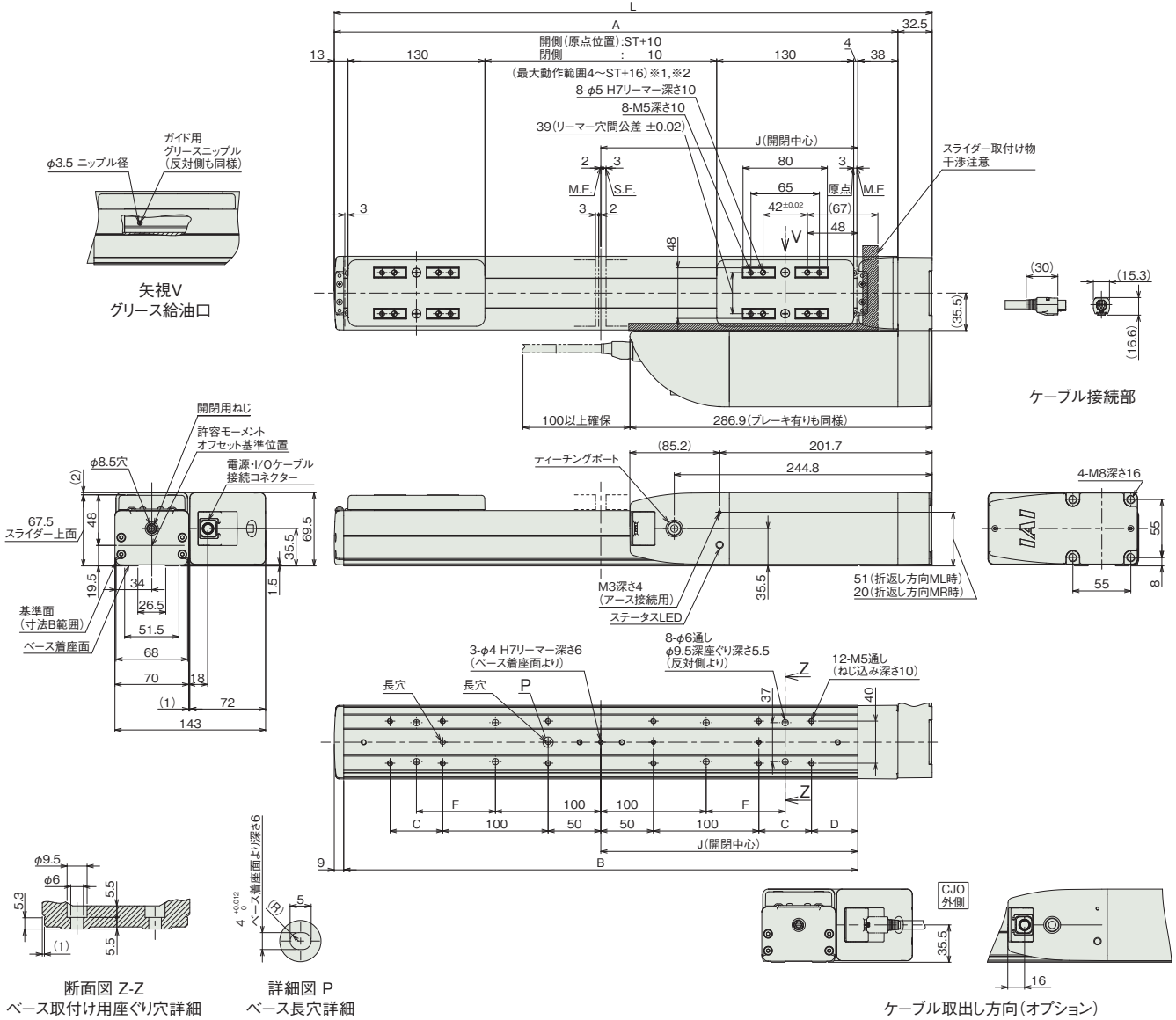
RCP2

オプション

■RCP6S-GRST7R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
 ※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合はモーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: 開閉ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



選定
 注意事項
 パルスプレッス
 サイボプレス
 グリッパ
 ロータリー
 特殊用途機種
 ケーブル型式
 一覧表

■ストローク別寸法

L	ストローク		210	260
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	567.5
A			535	585
B			488	538
C			50	100
D			44	19
F			75	100
J			244	269

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		210	260
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	6.1
			6.2	6.4

GRS
 RCD
 RCP6
 RCP4
 RCP2
 オプション

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-139ページをご確認ください。

RCP4-GRSML

スライド 2ツ爪 本体幅 50mm 24V パルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRSML - I - 28P - 30 - 14

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 30 1/30	ストローク 14 14mm (片側7mm)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------	---------------------------------	------------------	--------------------------------	---	---	---------------------------



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	-

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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-297	-
防錆黒色被膜処理	AR	6-297	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-
		-	-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

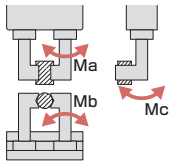
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	1.88相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	87
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	94
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	7
	最大ストローク (mm) (片側)	7

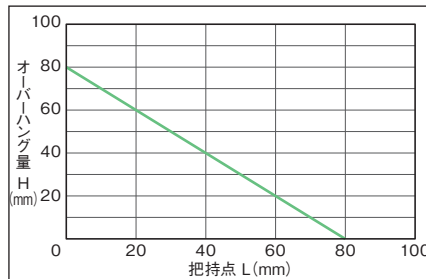
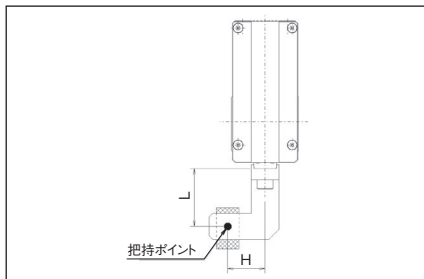
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 1.9N·m
	Mb: 2.7N·m
	Mc: 4.6N·m
動的許容モーメント	-
	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	356N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

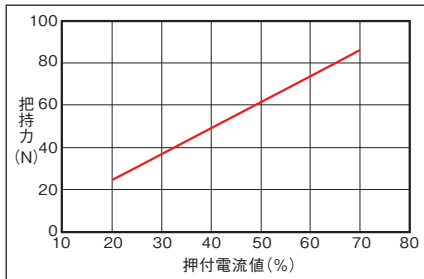
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

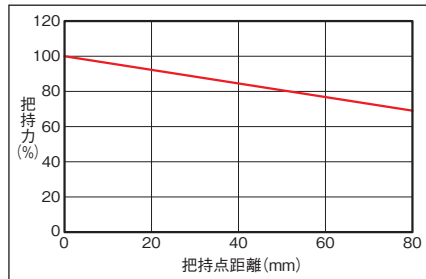
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

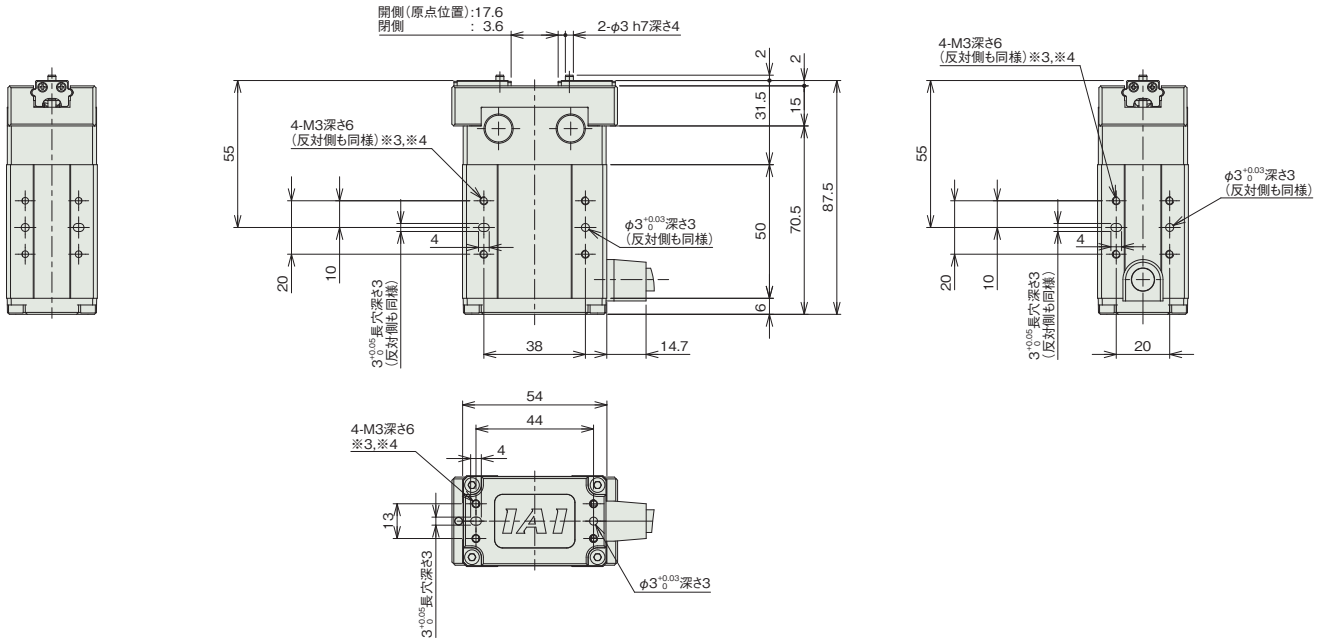
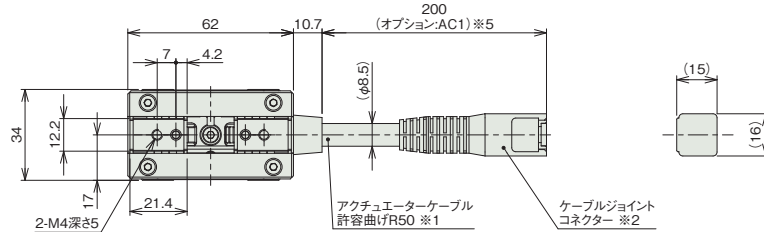
オプション

寸法図

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



- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。



質量

項目	内容
質量	0.5kg

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM							
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP4-GRSLL

スライド 2ツ爪 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRSLL - I - 35P - 30 - 22 - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	減速比 30 1/30	ストローク 22mm (片側11mm)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	--------------------------	------------------------------------	----------------	---------------------------	---	---	---------------------------



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
22	-

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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-297	-
防錆黒色被膜処理	AR	6-297	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	オプション	標準	オプション
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

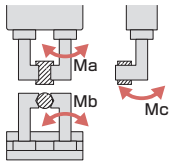
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	2.52相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	140
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	125
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	11
	最大ストローク (mm) (片側)	11

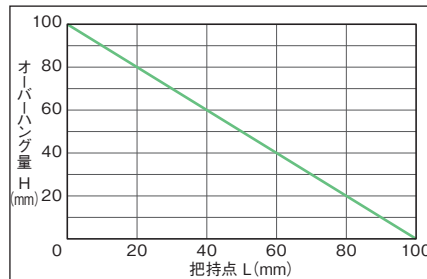
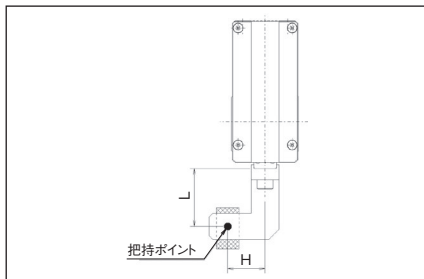
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.4mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 3.8N・m
	Mb: 5.5N・m
	Mc: 9.5N・m
動的許容モーメント	-
	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	558N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

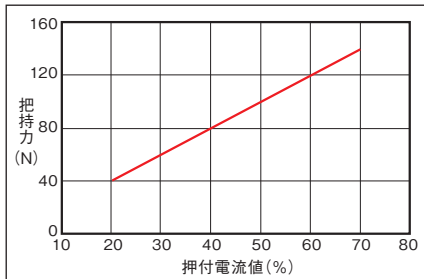
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

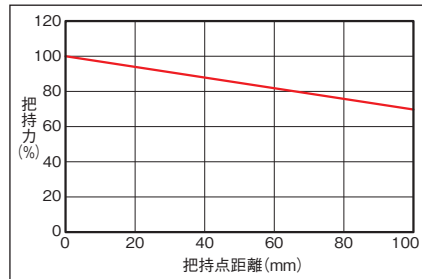
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

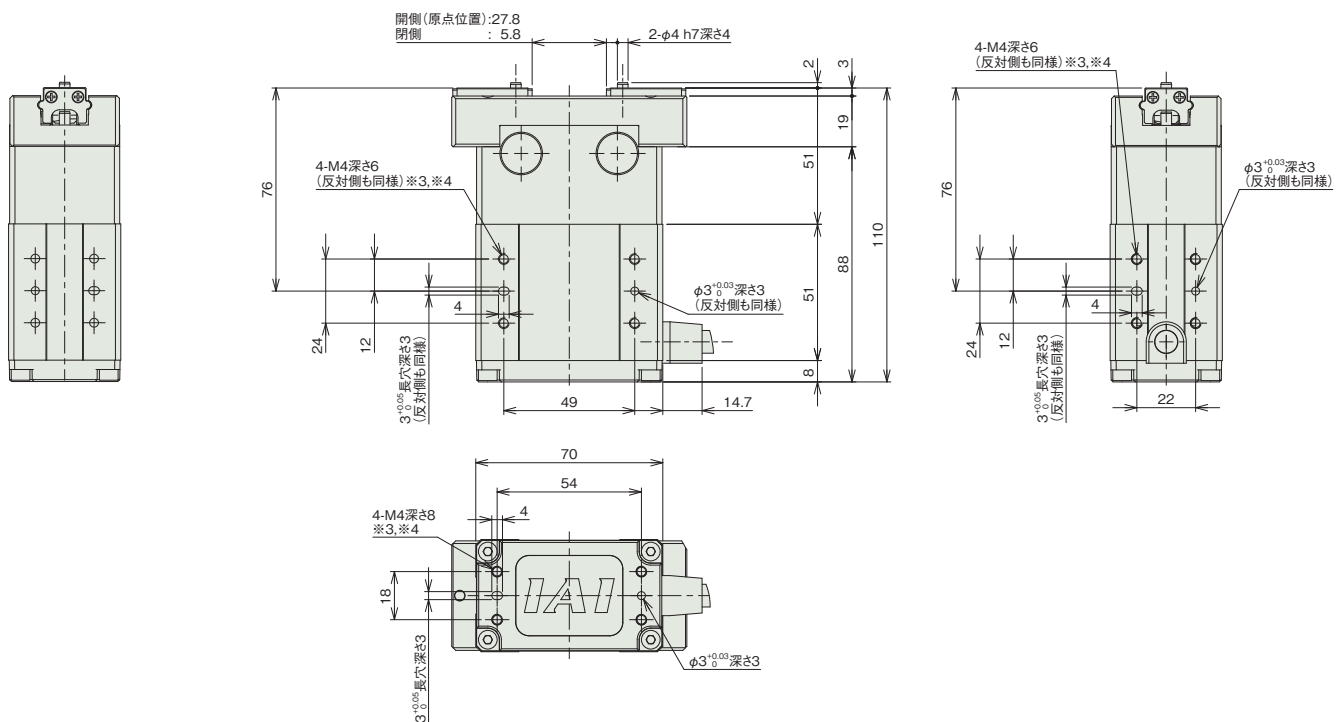
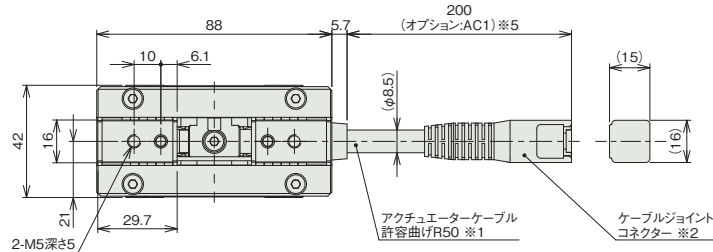
オプション

寸法図

CAD図面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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。



質量

項目	内容
質量	1.0kg

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

ブリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP4-GRSWL

スライド 2ツ爪 本体幅 80mm 24V パルスモーター

■型式項目

RCP4 - GRSWL - I - 42P - 28 - 30

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	減速比 28 1/28	ストローク 30 30mm (片側15mm)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	-----------------------	---------------------------------	------------------	---------------------------------	---	---	---------------------------



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-297	-
防錆黒色被膜処理	AR	6-297	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準価格	オプション	標準価格	オプション
標準タイプ	P(1m)	-	-	-	-
	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-	-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

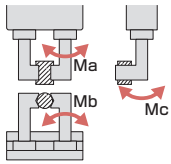
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/28	
リード	ボールねじリード (mm)	3.14相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	220
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	157
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	15
	最大ストローク (mm) (片側)	15

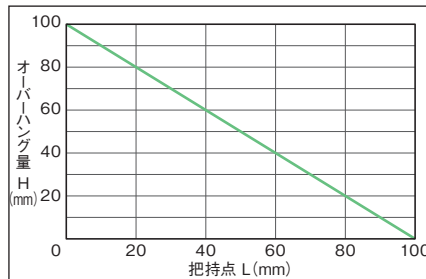
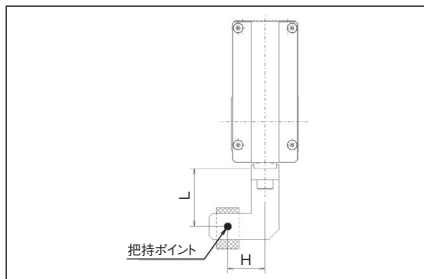
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.4mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 5.1N·m
	Mb: 7.2N·m
	Mc: 12.4N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	651N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

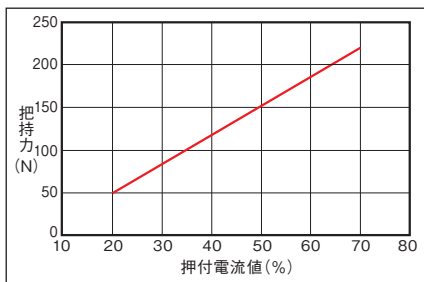
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

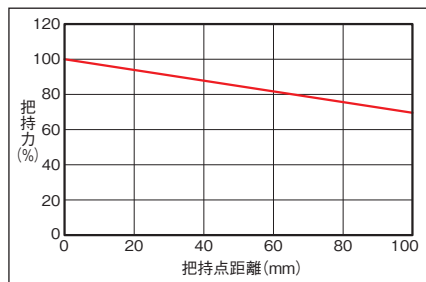
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

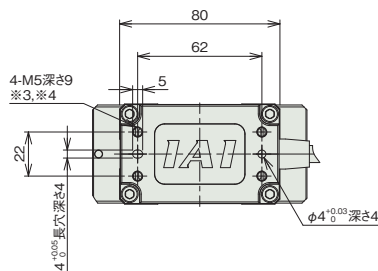
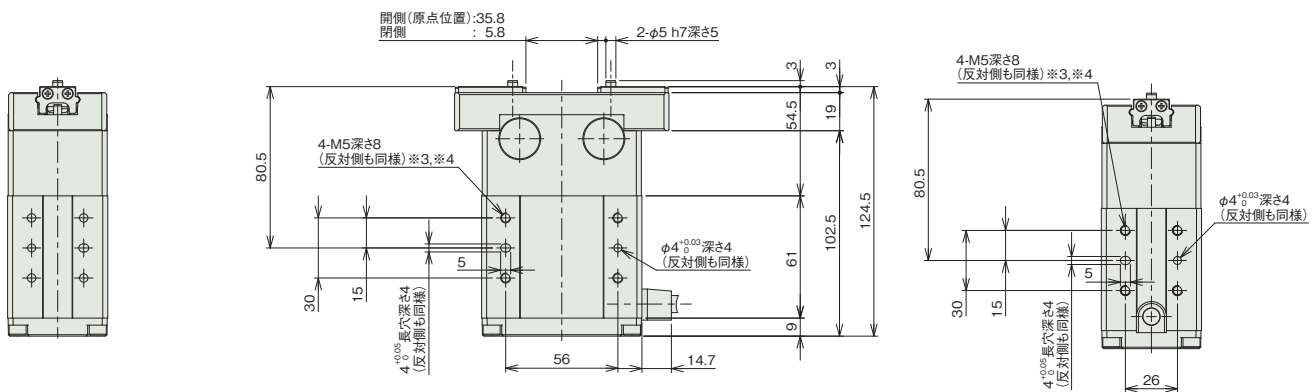
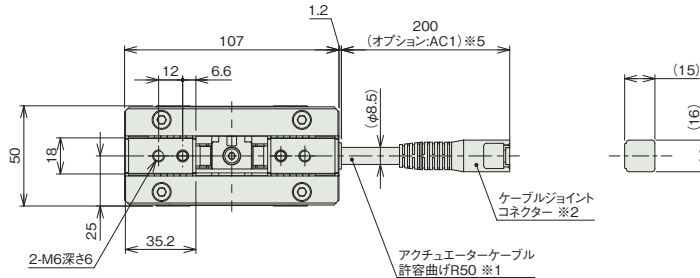
オプション

寸法図

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



- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 - ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。



質量

項目	内容
質量	1.6Kg

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

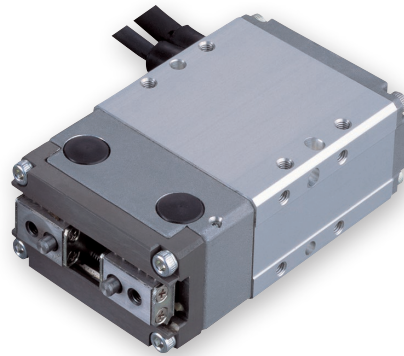
RCP2-GRSS

スライド
2ツ爪
本体幅 40mm
24V パルスモーター

■ 型式項目

RCP2 - GRSS - I - 20P - 30 - 8

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 8 8mm (片側4mm)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	----------------------------	------------------------------------	--------------------------	------------------------------	---	---	---------------------------



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
8	-

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
防錆黒色被膜処理	AR	6-297	-
原点逆仕様	NM	6-302	-
フランジブラケット	FB	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は、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ー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 1-307 ページをご参照ください
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

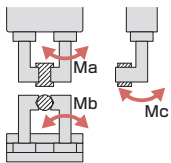
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	1.57相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	14
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	78
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	4
	最大ストローク (mm) (片側)	4

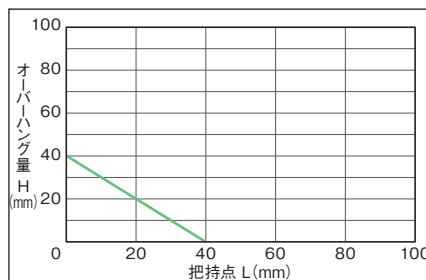
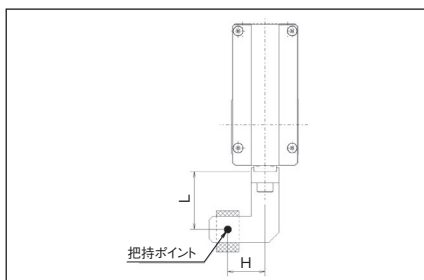
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.5N·m
	Mb : 0.5N·m
	Mc : 1.5N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

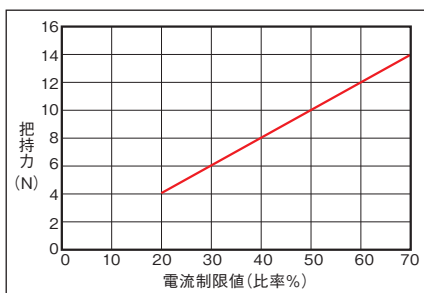
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

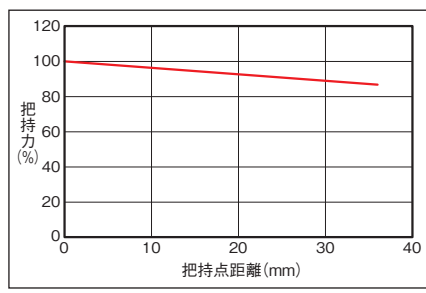
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

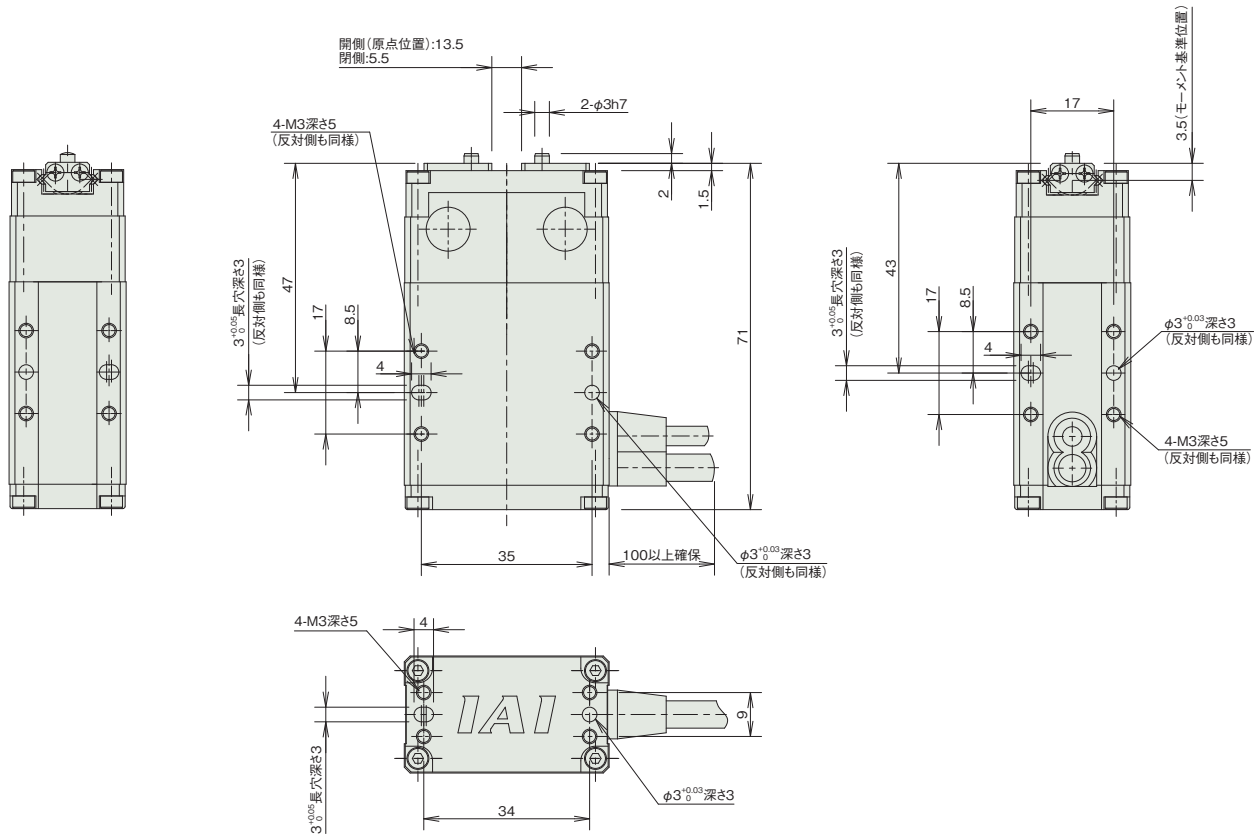
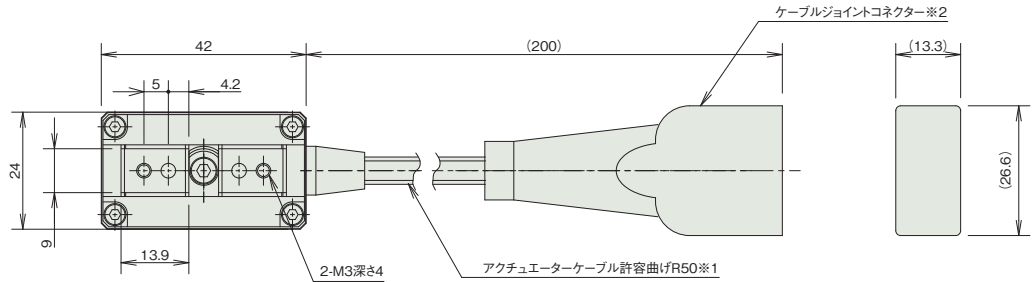
オプション

寸法図

CAD図面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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) スライダーは開側が原点となります。
(注) 標準は開側が原点となります。



■質量

項目	内容
質量	0.2kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サイボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP2-GRS

スライド 2ツ爪 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2		GRS		I		20P		1		10							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 インクリメンタル		モーター種類 パルスモーター 20□サイズ		減速比 1 減速比 1/1		ストローク 10mm (片側5mm)		適応コントローラ		ケーブル長		オプション		下記オプション 価格表参照	
		I		20P		1		10		P3	PCON	N	無し				
										P5	RCON	P	1m				
											RSEL	S	3m				
												M	5m				
												X□□	長さ指定				



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	-

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	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-
		-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は、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ー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は8-121ページをご参照ください。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

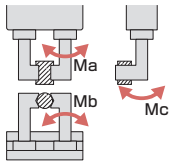
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード(mm) 1.0相当	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	21
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	33
	最低速度(mm/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力(kgf)	-
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	5
	最大ストローク(mm) (片側)	5

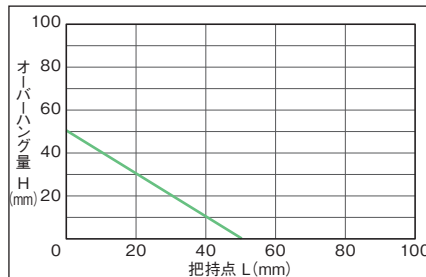
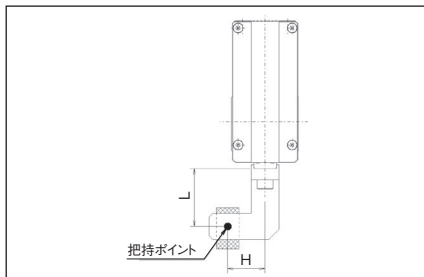
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N·m
	Mc: 7.0N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

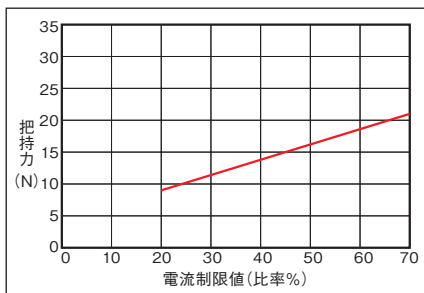
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

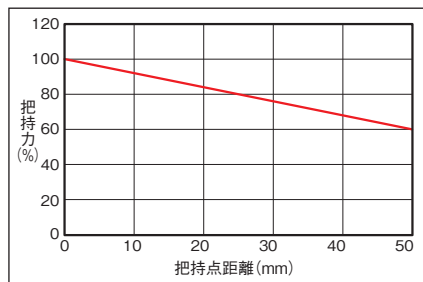
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

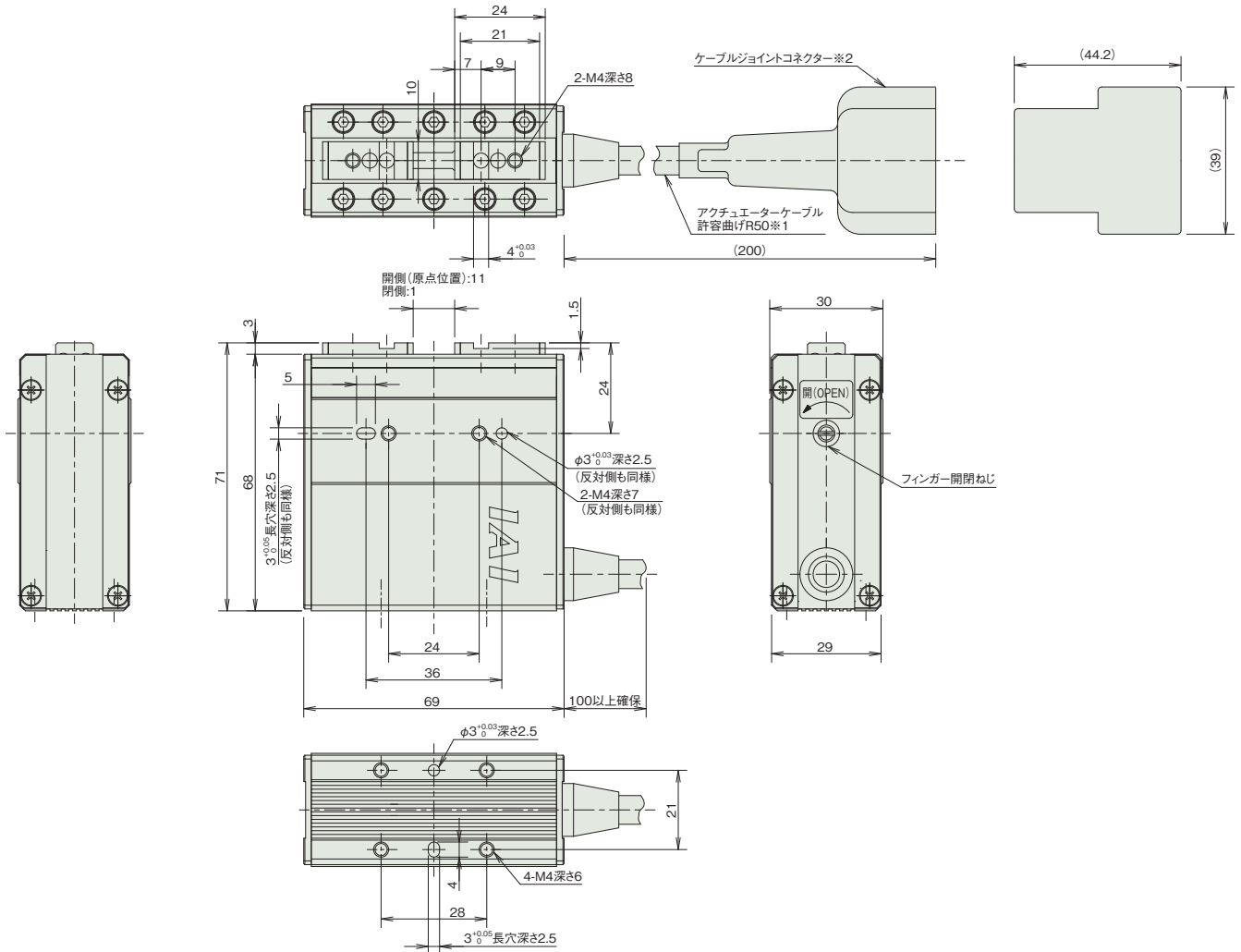
オプション

寸法図

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



- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
- (注) スライダーは開側が原点となります。
- (注) 標準は開側が原点となります。
- (注) スライダーのタップ穴以外の穴は本体に取付けるための穴ですので、フィンガの位置決め穴には使用出来ません。フィンガの位置決めにはキープ溝をご使用ください。



質量

項目	内容
質量	0.4kg

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP2-GRM

スライド 2ツ爪 本体幅 70mm 24V パルス モーター

■型式項目

RCP2 - GRM - I - 28P - 1 - 14

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 1 減速比 1/1	ストローク 14 14mm (片側7mm)	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
						P3 PCON 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
						P5 RCON RSEL		



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	-

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	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-
		-	-

(注) ロボットケーブルです。



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は、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ー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は8-121ページをご参照ください。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

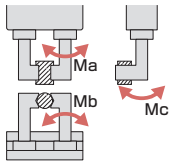
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード(mm) 1.1相当	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	80
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	36
	最低速度(mm/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力(kgf)	-
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	7
	最大ストローク(mm) (片側)	7

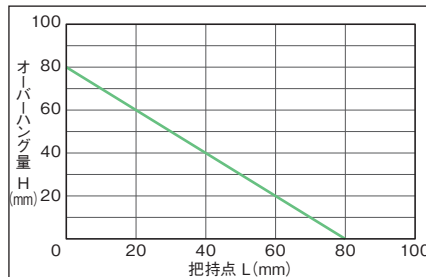
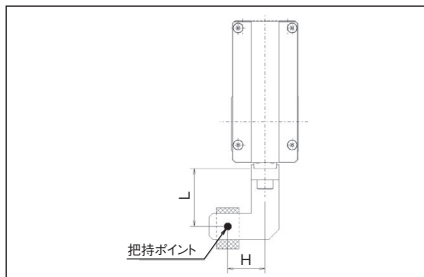
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N·m
	Mc: 8.3N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

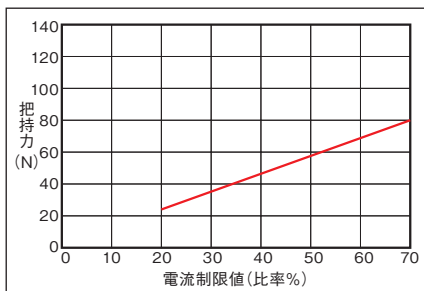
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

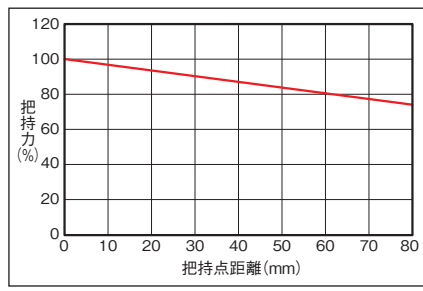
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離(L、H)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

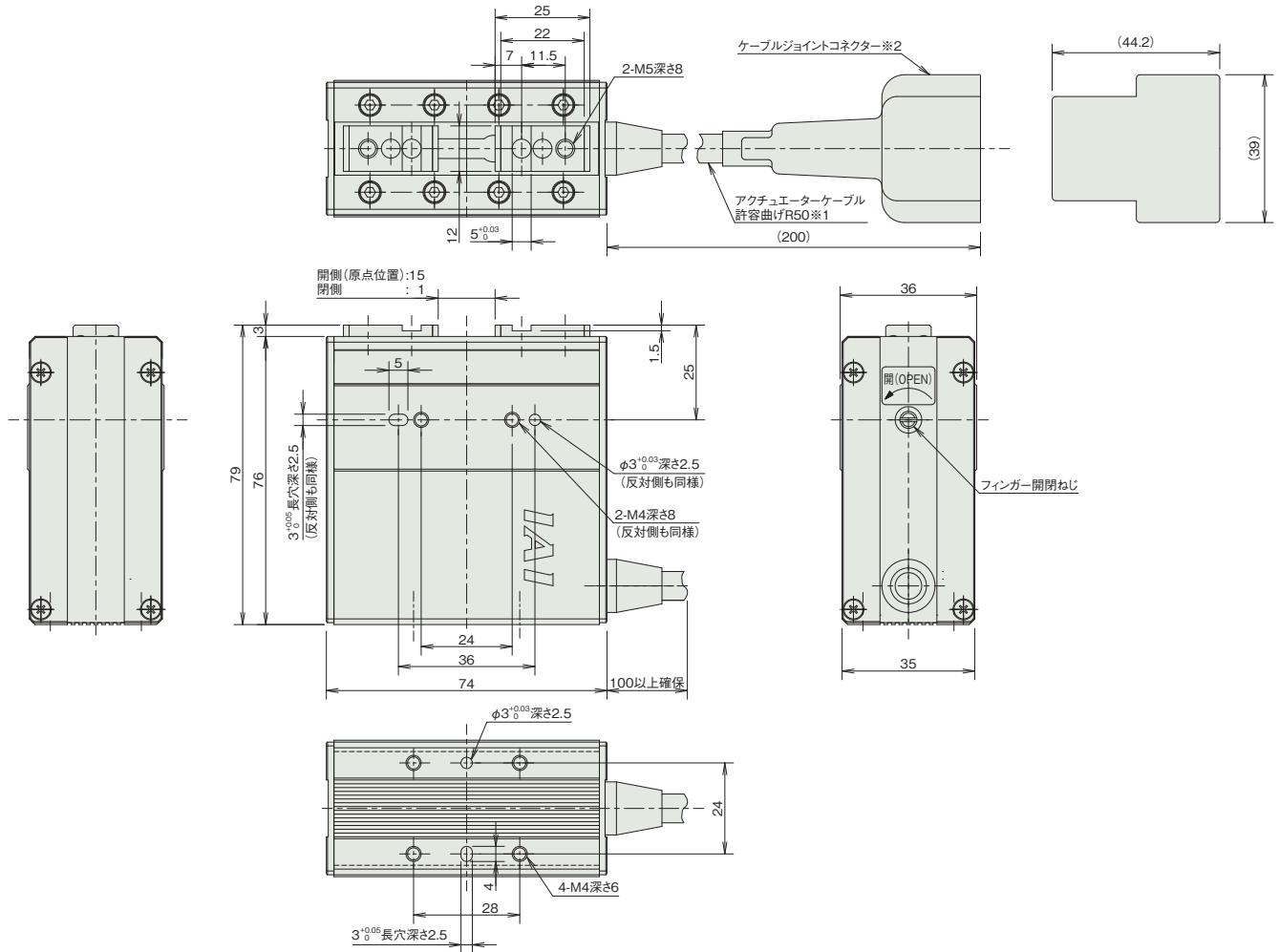
オプション

寸法図

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



- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
- (注) スライダーは開側が原点となります。
- (注) 標準は開側が原点となります。
- (注) スライダーのタップ穴以外の穴は本体に取付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めにはキープ溝をご使用ください。



■質量

項目	内容
質量	0.58kg

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

ブリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP2-GRHM

スライド 2ツ爪 本体幅 120mm 24V パルス モーター

■型式項目

RCP2 - GRHM - I - 35P - 2 - 32

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35mmサイズ	リード 2 送りねじ リード2	ストローク 32 32mm (片側16mm)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	------------------------	----------------------------------	-----------------------	------------------------------	--	---	---------------------------



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
32	-

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
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	6-298	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	6-298	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	6-298	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	6-298	-
フランジブラケット	FB	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は、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ー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I1」になります。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

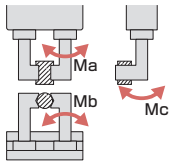
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード (mm) 2相当	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	125
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	100
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	16
	最大ストローク (mm) (片側)	16

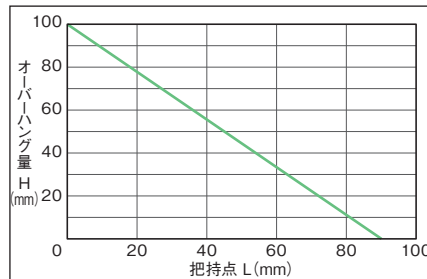
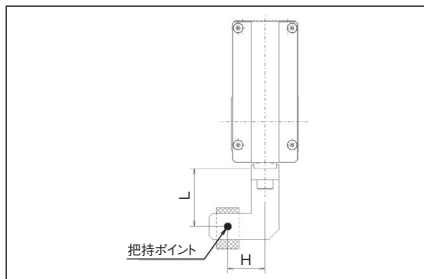
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 11.7N·m
	Mb: 16.7N·m
	Mc: 46.5N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

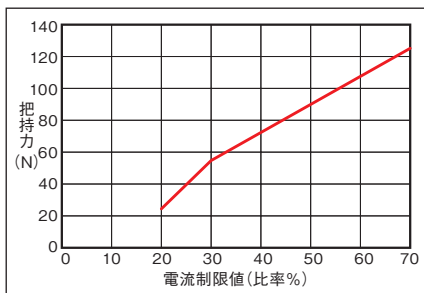
フィンガー (爪) 取り付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

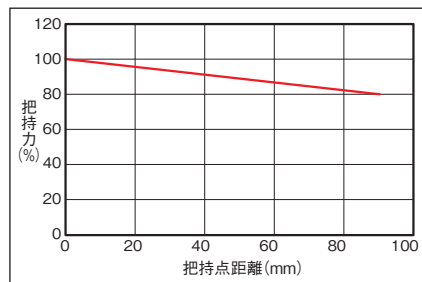
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
(注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

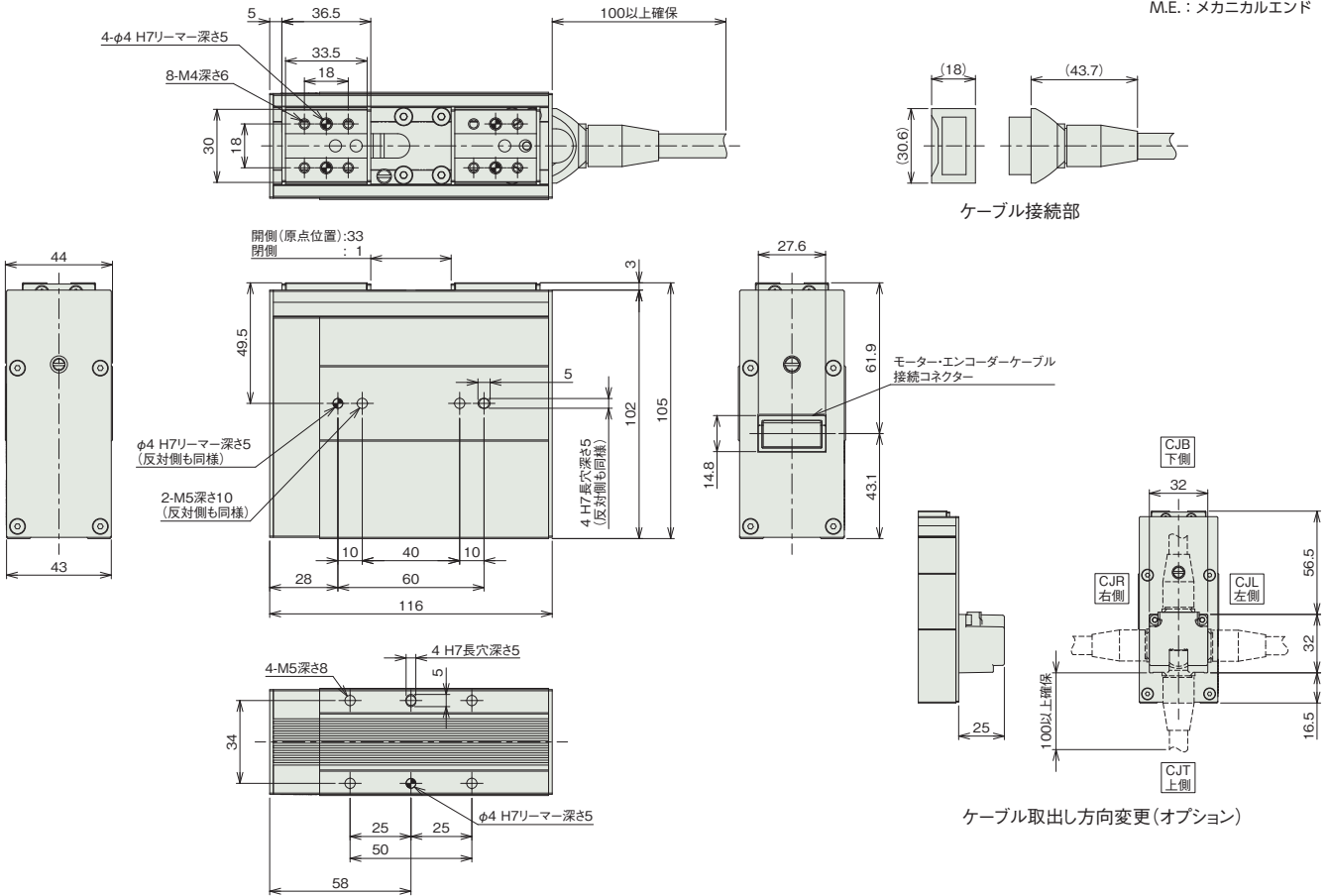
寸法図

CAD図面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

(注) スライダーは開側が原点となります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



質量

項目	内容
質量	1.14kg

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP2-GRHB

スライド 2ツ爪 本体幅 130mm 24V パルス モーター

■型式項目

RCP2 - GRHB - I - 42P - 2 - 40

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 2 送りねじ リード2	ストローク 40 40mm (片側20mm)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	-----------------------	---------------------------------	---	---	---------------------------



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
40	-

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
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	6-298	-
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	6-298	-
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	6-298	-
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	6-298	-
フランジブラケット	FB	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は、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ー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

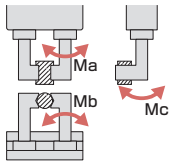
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	送りねじリード (mm) 2相当	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	200
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	100
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	20
	最大ストローク (mm) (片側)	20

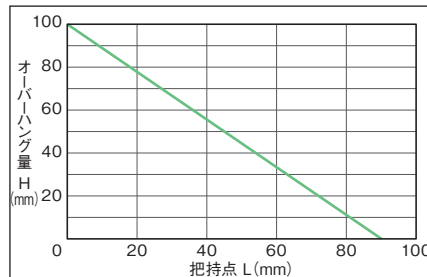
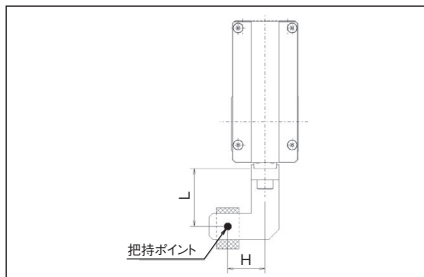
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 15.7N·m
	Mb: 26.4N·m
	Mc: 59.8N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

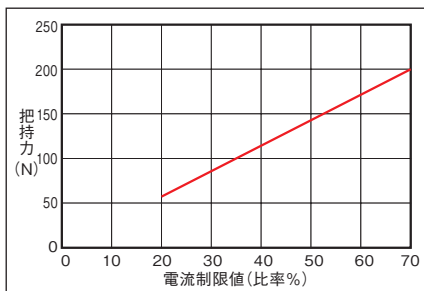
フィンガー (爪) 取り付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

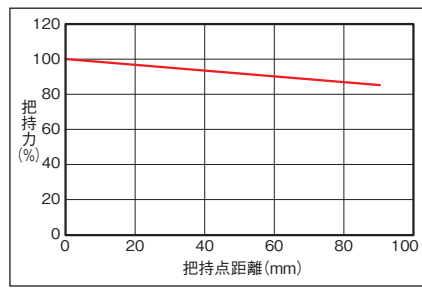
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

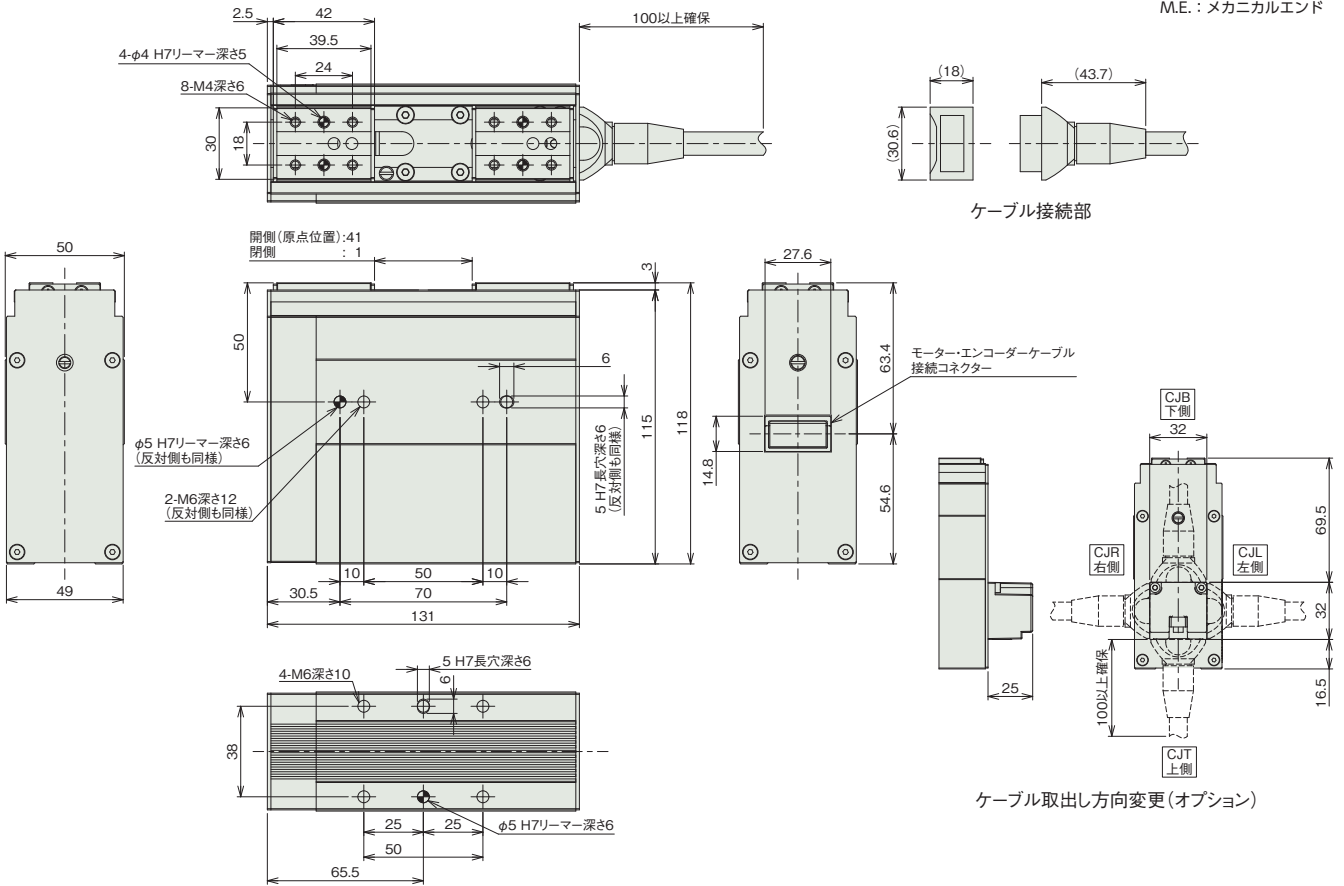
寸法図

CAD図面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

(注) スライダーは開側が原点となります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



質量

項目	内容
質量	1.5kg

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

ブリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ									
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク										※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM														
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259								
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153								
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179								
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47								
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49									

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP2-GRST

スライド 2ツ爪 本体幅 130mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2 - GRST - I - 20P

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	減速比 1 減速比1/1 高速タイプ 2 減速比1/2 標準タイプ	ストローク 40 40mm 60 60mm 80 80mm 100 100mm 120 120mm 150 150mm	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	--------------------------	-----------------------------------	---	---	---	---	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	-
60	-
80	-
100	-
120	-
150	-

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	6-302	-
ケーブル底面取出し (注1)	A0	6-297	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-297	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は、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ー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

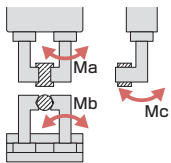
オプション

メインスペック

項目		内容	
減速比		1/1	1/2
リード	ボールねじリード (mm)	2.27相当	1.05相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	20	40
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	75	34
	最低速度 (mm/s) (片側)	5	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	20	20
	最大ストローク (mm) (片側)	75	75

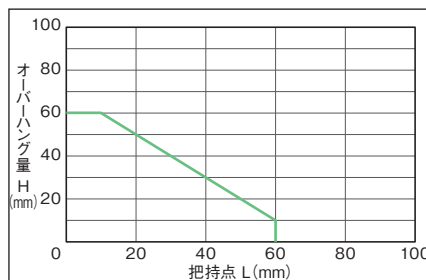
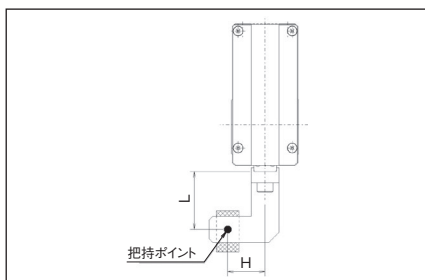
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ウォーム・ラックギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	-
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 2.93N·m
	Mb : 2.93N·m
	Mc : 5.0N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

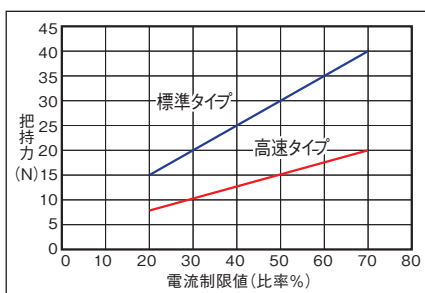
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力

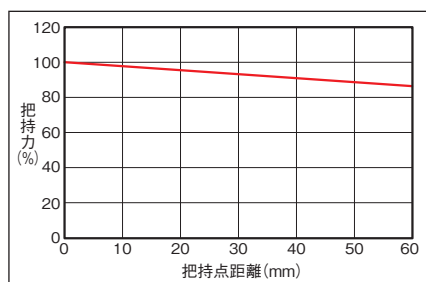
■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

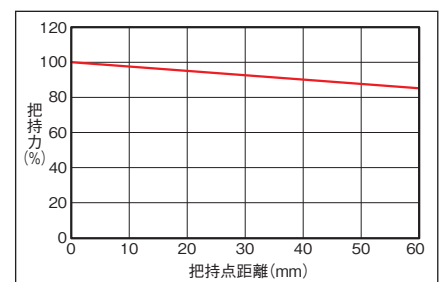
■把持点距離と把持力の目安

標準タイプ



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

高速タイプ



GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

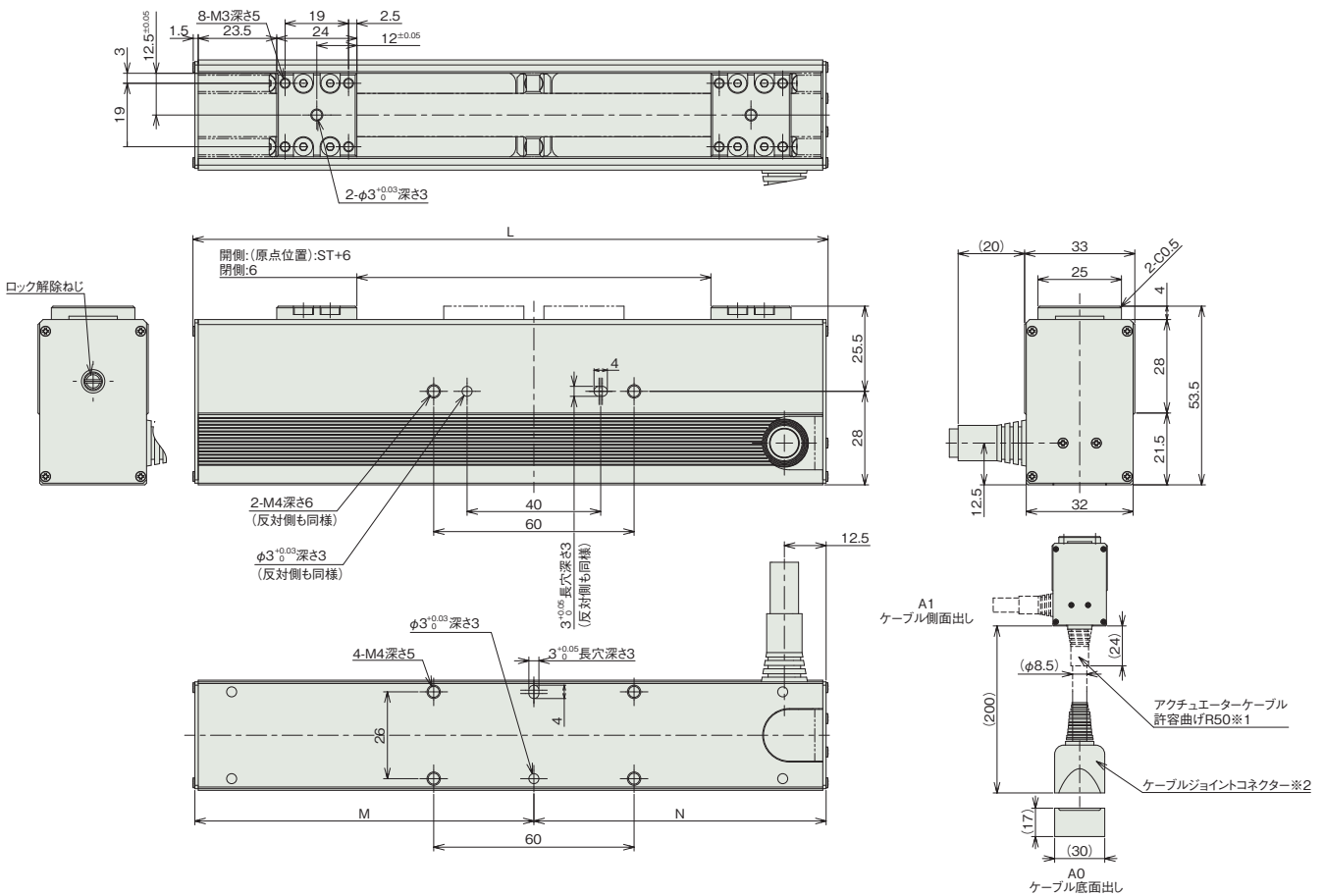
寸法図

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



ST: 閉閉ストローク

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) スライダーは開側が原点となります。
 (注) スライダーは現状位置が原点となります。



■ストローク別寸法

ストローク	40	60	80	100	120	150
L	130	150	170	190	210	240
M	71.5	81.5	91.5	101.5	111.5	126.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5	97.5	112.5

■ストローク別質量

ストローク	40	60	80	100	120	150
質量 (kg)	0.51	0.56	0.61	0.66	0.71	0.78

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM				
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	DC24V 単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP2-GR3SS

スライド 3ツ爪 本体幅 60mm 24V パルスモーター

■型式項目

RCP2 - GR3SS - I - 28P - 30 - 10 -				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 30 減速比 1/30
			ストローク 10 10mm (片側5mm)	適応コントローラ P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL
				ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定
				オプション 下記オプション 価格表参照



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
10	-

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	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-
		-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

GR5

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

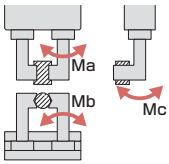
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	2.5相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	22
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	40
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	5
	最大ストローク (mm) (片側)	5

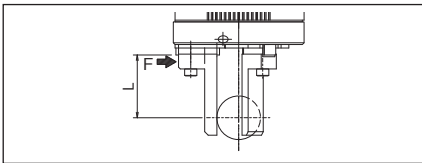
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 3.8N・m
	Mb: 3.8N・m
	Mc: 3.0N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

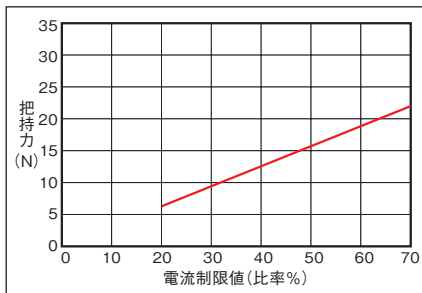
把持点距離(L)は50mm以下でご使用ください。



(注) 把持点距離が制限範囲内であっても出来るだけ小形、軽量にしてください。フィンガーの長さや質量が大きい場合は開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

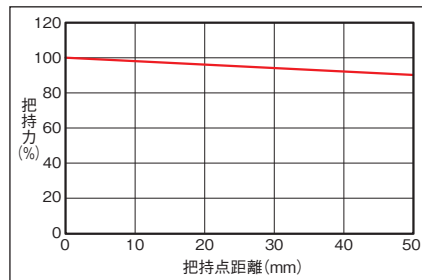
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離(L)が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

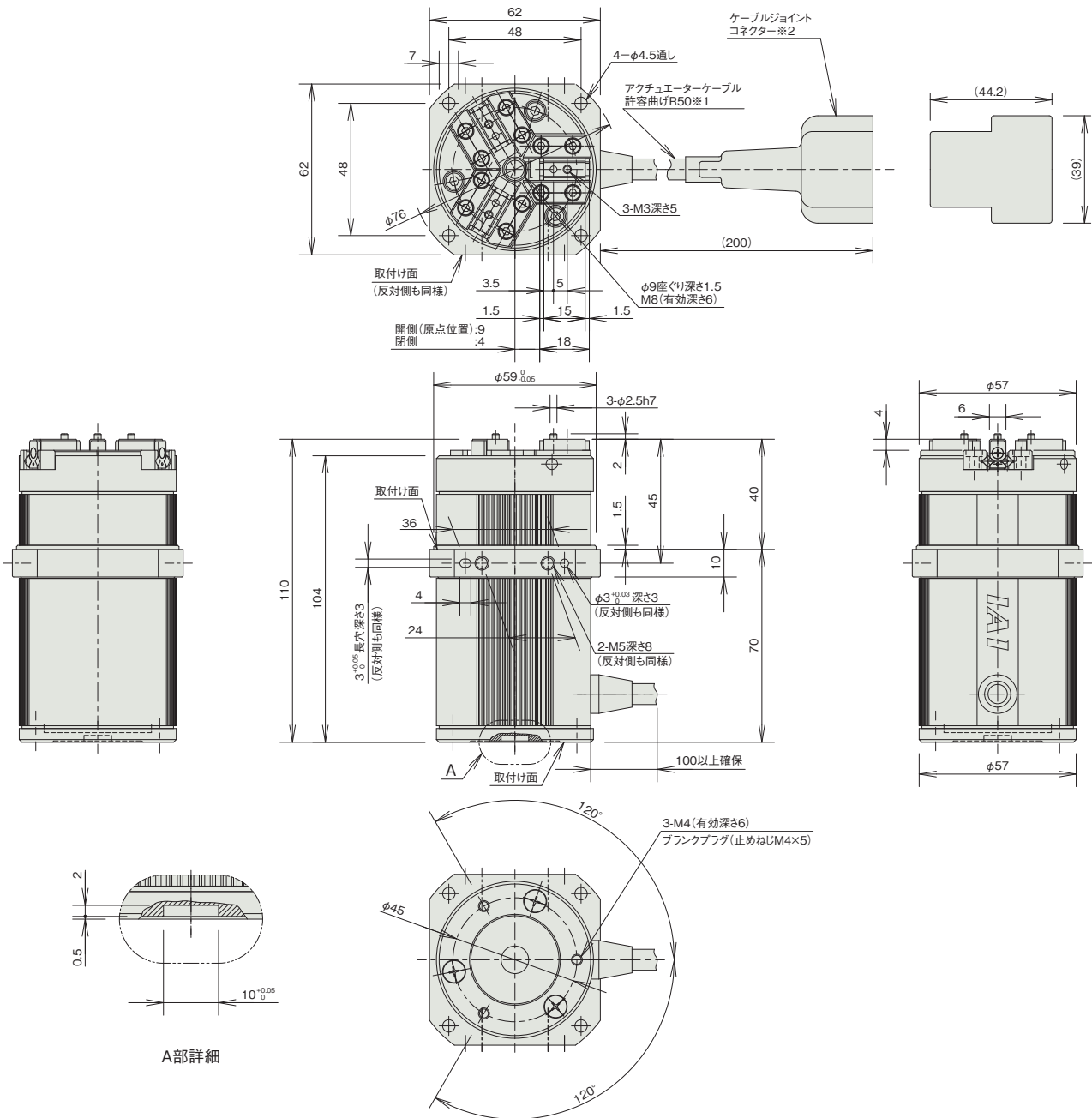
RCP2

オプション

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行った場合は原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



質量

項目	内容
質量	0.6kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP2-GR3SM

スライド 3ツ爪 本体幅 80mm 24V パルス モーター

■ 型式項目

RCP2 - GR3SM - I - 42P - 30 - 14

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 14 14mm (片側7mm)	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
						P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
14	-

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	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離 10、オーバーハング距離 0 の場合の全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

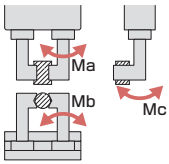
オプション

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
リード	ボールねじリード (mm)	3.0相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	102
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	50
	最低速度 (mm/s) (片側)	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持力 (kgf)	-
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	7
	最大ストローク (mm) (片側)	7

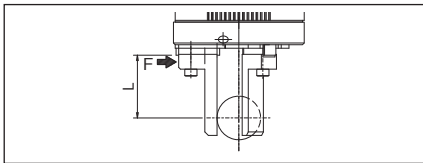
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N·m
	Mb : 6.3N·m
	Mc : 5.7N·m
動的許容モーメント	-
	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

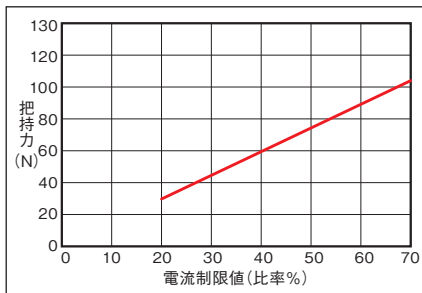
把持点距離 (L) は80mm以下でご使用ください。



(注) 把持点距離が制限範囲内であっても出来るだけ小形、軽量にしてください。フィンガーの長さや質量が大きい場合は開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

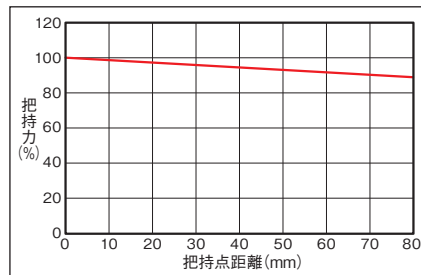
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持力は把持点距離 (L) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

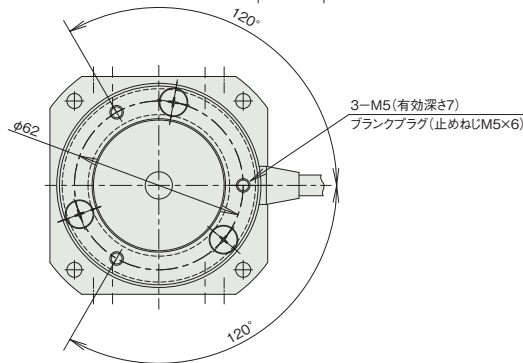
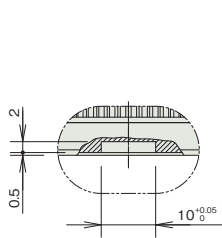
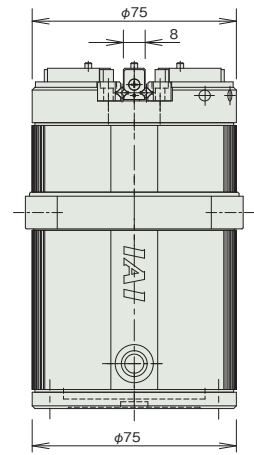
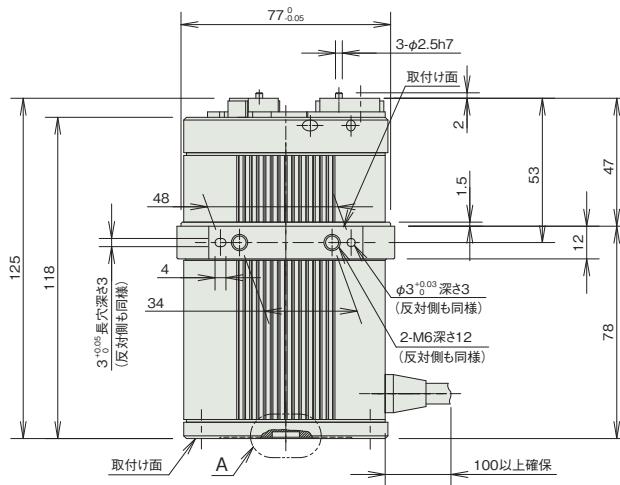
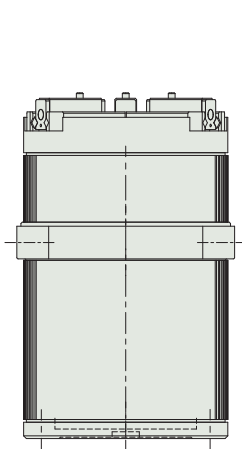
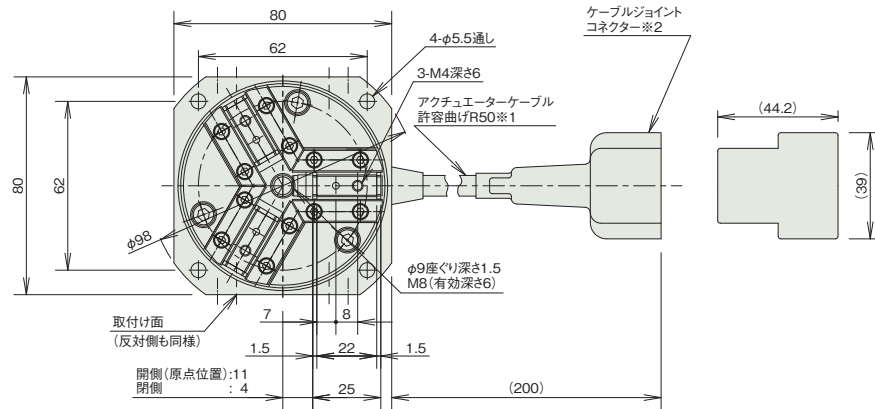
オプション

寸法図

CAD図面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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行った場合は原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、周囲物との干渉にご注意ください。



A部詳細

質量

項目	内容
質量	1.2kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

レバータイプ

パルスモーター			
RCP2 RCP4	2 ツ爪レバー	RCP2-GRLS	6-175
		RCP4-GRLM	6-177
		RCP4-GRLL	6-179
		RCP4-GRLW	6-181
RCP2 RCP4	3 ツ爪レバー	RCP2-GR3LS	6-183
		RCP2-GR3LM	6-185



選定

注意事項

パルスプレッサー
サーボプレッサー

グリッパータイプ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

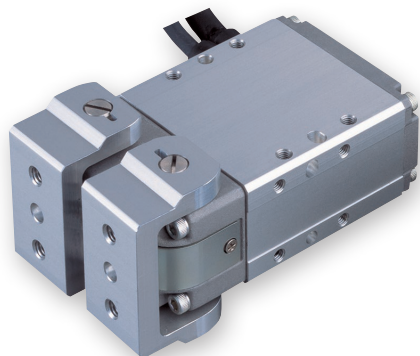
RCP2-GRLS

レバー 2ツ爪 本体幅 40mm 24V パルスモーター

型式項目

RCP2 - GRLS - I - 20P - 30 - 180

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20サイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 180 180度 (片側90度)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	-----	---------------------------	-----------------------------------	--------------------------	---------------------------------	---	---	---------------------------



- POINT**
選定上の注意
- [メインスペック] の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。
 - [メインスペック] の最大把持力は、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ー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
 - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

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	6-302	-
フランジブラケット	FB	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) P3はロボットケーブルです。

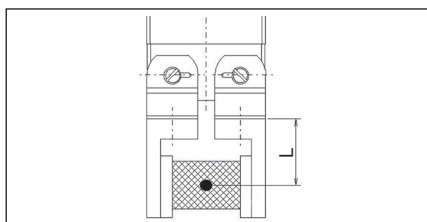
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	6.4
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
	最高速度(度/s) (片側)	600
アプローチ動作	最低速度(度/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最小ストローク(度) (片側)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

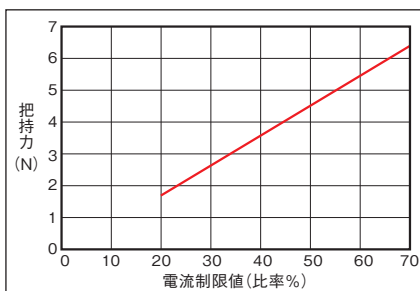
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下(ただしスプリングにより常時開閉に加圧)
ロストモーション	片側0.1度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は40mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図



- (注) 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。実効把持力は次の計算式より計算してください。
 実効把持力 (GRLS) = $F \times 15.5 / (L + 15.5)$
 (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

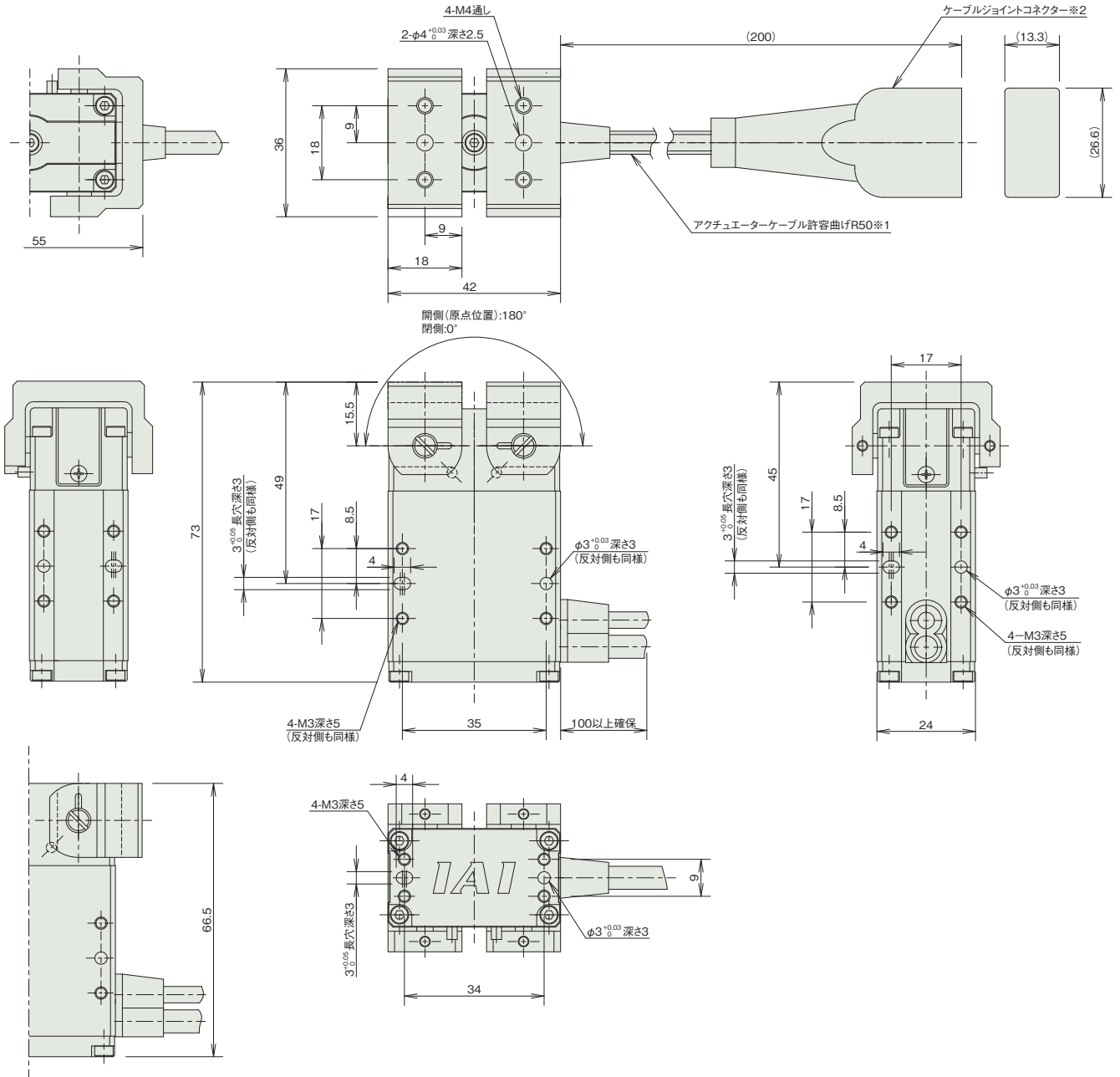
ケーブル型式
一覧表

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) スライダーは開側が原点となります。
 (注) 標準は開側が原点となります。

CAD図面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



質量

項目	内容
質量	0.2kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク													※選択	
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定
 注意事項
 パルスプレレス
 サーボプレレス
 グリッパ
 ローター
 特殊用途機種
 ケーブル型式
 一覧表

GRS
 RCD
 RCP6
 RCP4
 RCP2
 オプション

RCP4-GRLM

レバー 2ツ爪 本体幅 50mm 24Vパルスモーター

型式項目

RCP4 - GRLM - I - 28P - 30 - 180

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 30 1/30	ストローク 180 180度 (片側90度)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCAN RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	------------------	---------------------------------	---	---	---------------------------



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-297	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	オプション	標準	オプション
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)	-	-	-	-
			-	-	-

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

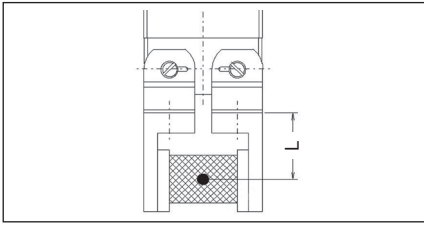
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	35
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
アプローチ動作	最高速度(度/s) (片側)	600
	最低速度(度/s) (片側)	20
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最小ストローク(度) (片側)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

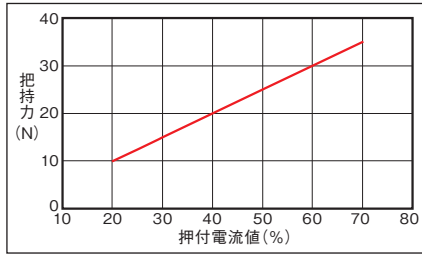
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開閉に加圧)
ロスモーション	片側0.3度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	49N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

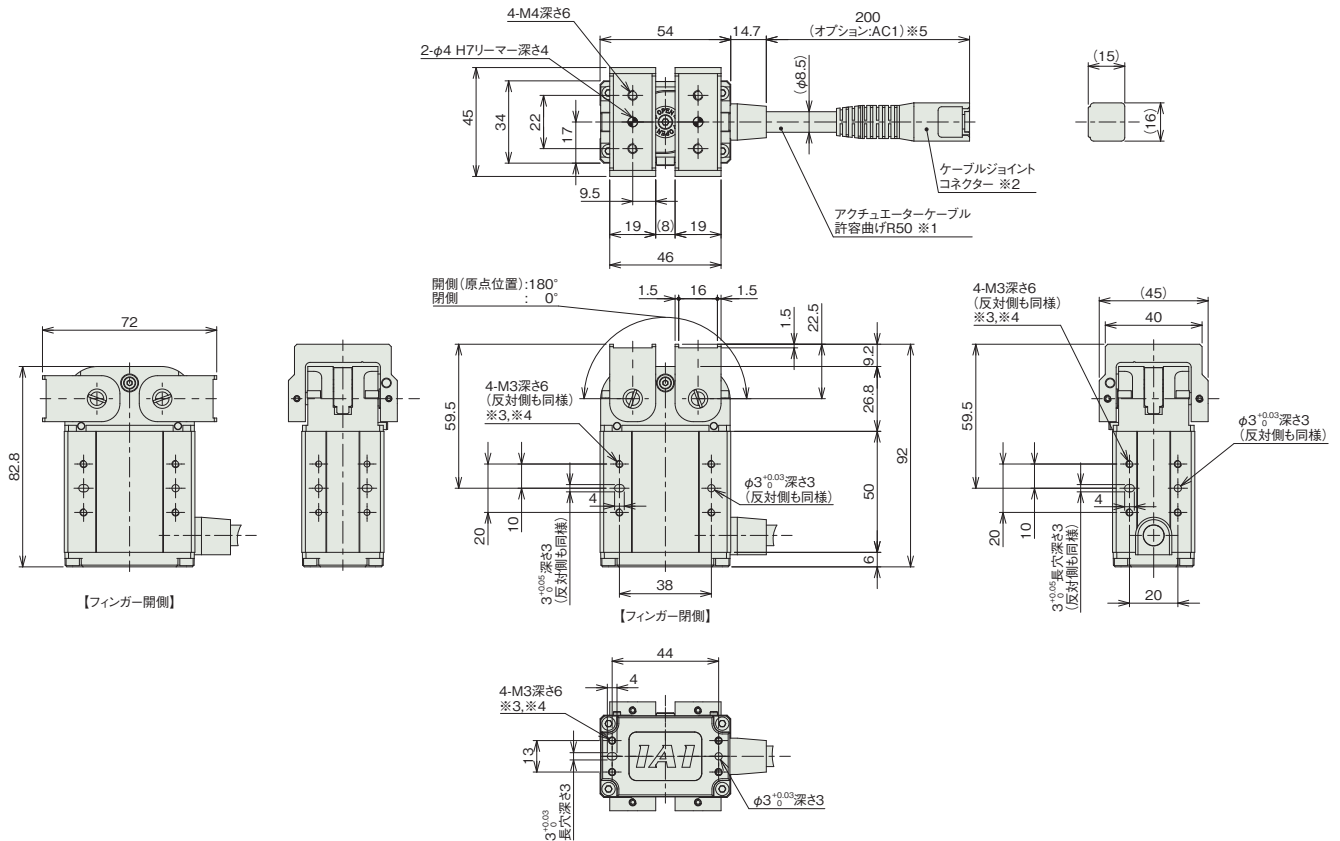


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLM) = $F \times 20 / (L + 20)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ(4箇所)すべてを使用してください。
- ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
- ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を開側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	0.5kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								ECM					
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定
注意事項
パルスプレス
サーボプレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

GRS
RCD
RCP6
RCP4
RCP2
オプション

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

RCP4-GRLL

レバー

2ツ爪

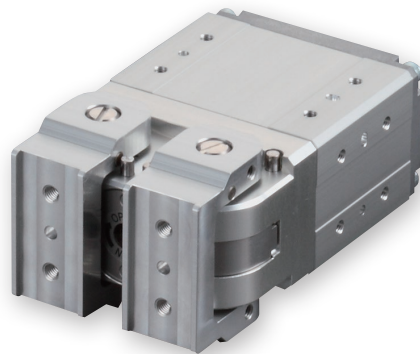
本体幅
70mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP4 - GRLL - I - 35P - 30 - 180

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	減速比 30 1/30	ストローク 180 180度 (片側90度)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	------------------	---------------------------------	---	---	---------------------------



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-297	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-
			-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

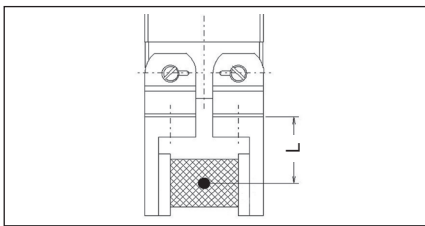
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	60
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
アプローチ動作	最高速度(度/s) (片側)	600
	最低速度(度/s) (片側)	20
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最高加減速度(G) (片側)	0.3
	最小ストローク(度) (片側)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

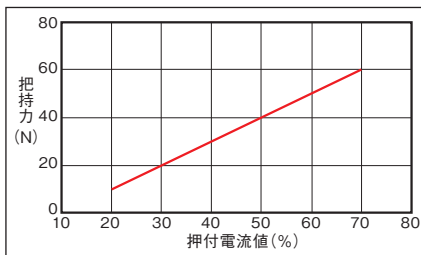
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開閉に加圧)
ロスモーション	片側0.3度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	73.5N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

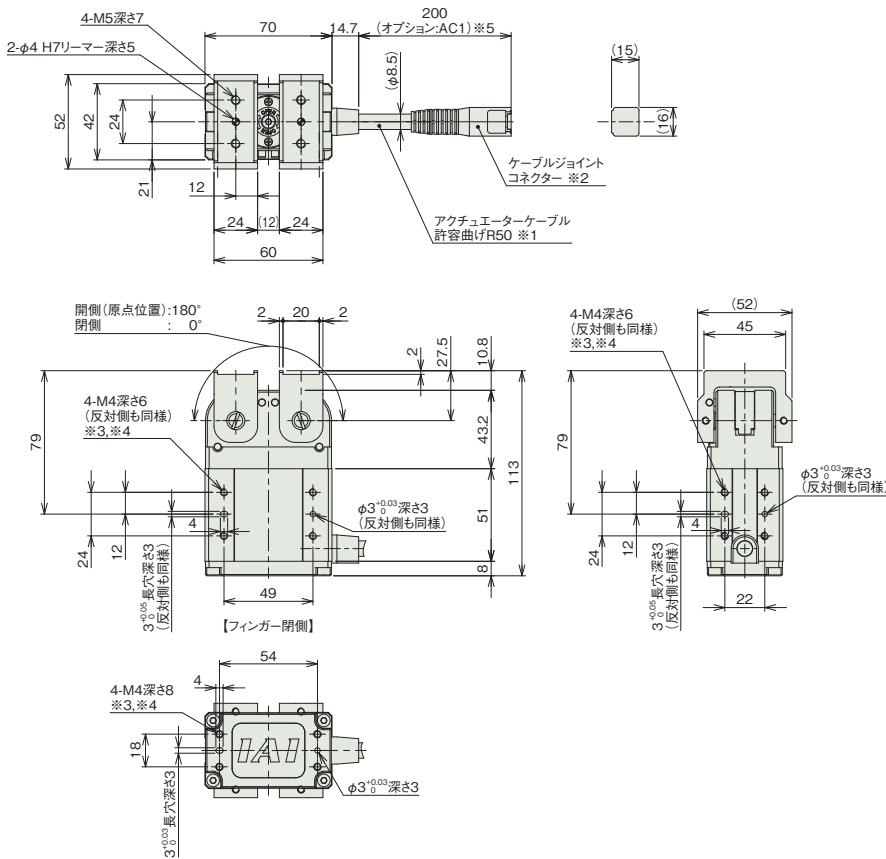


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLL) = $F \times 26 / (L + 26)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ(4箇所)すべてを使用してください。
- ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
- ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	1.0kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

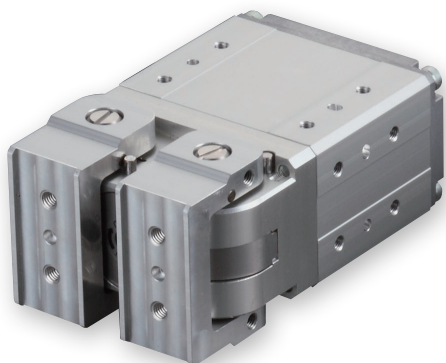
RCP4-GRLW

レバー 2ツ爪 本体幅 80mm 24Vパルスモーター

型式項目

RCP4 - GRLW - I - 42P - 28 - 180

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	減速比 28 1/28	ストローク 180 180度 (片側90度)	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCN RSEL	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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	------------------	--------------------------------	--	---	---------------------------



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
180	-

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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-297	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-



- [メインスペック] の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。
- [メインスペック] の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

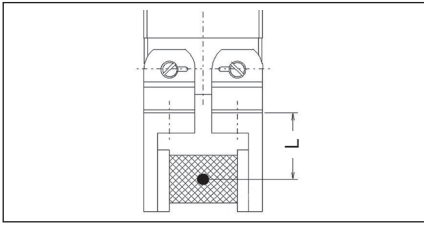
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/28	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	90
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
アプローチ動作	最高速度(度/s) (片側)	643
	最低速度(度/s) (片側)	20
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最高加減速度(G) (片側)	0.3
	最小ストローク(度) (片側)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

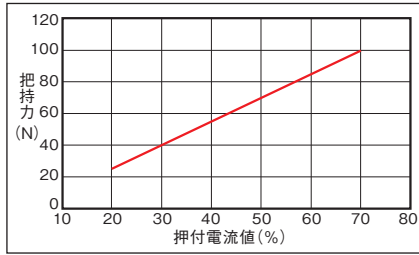
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ヘリカルギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.3度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	127N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

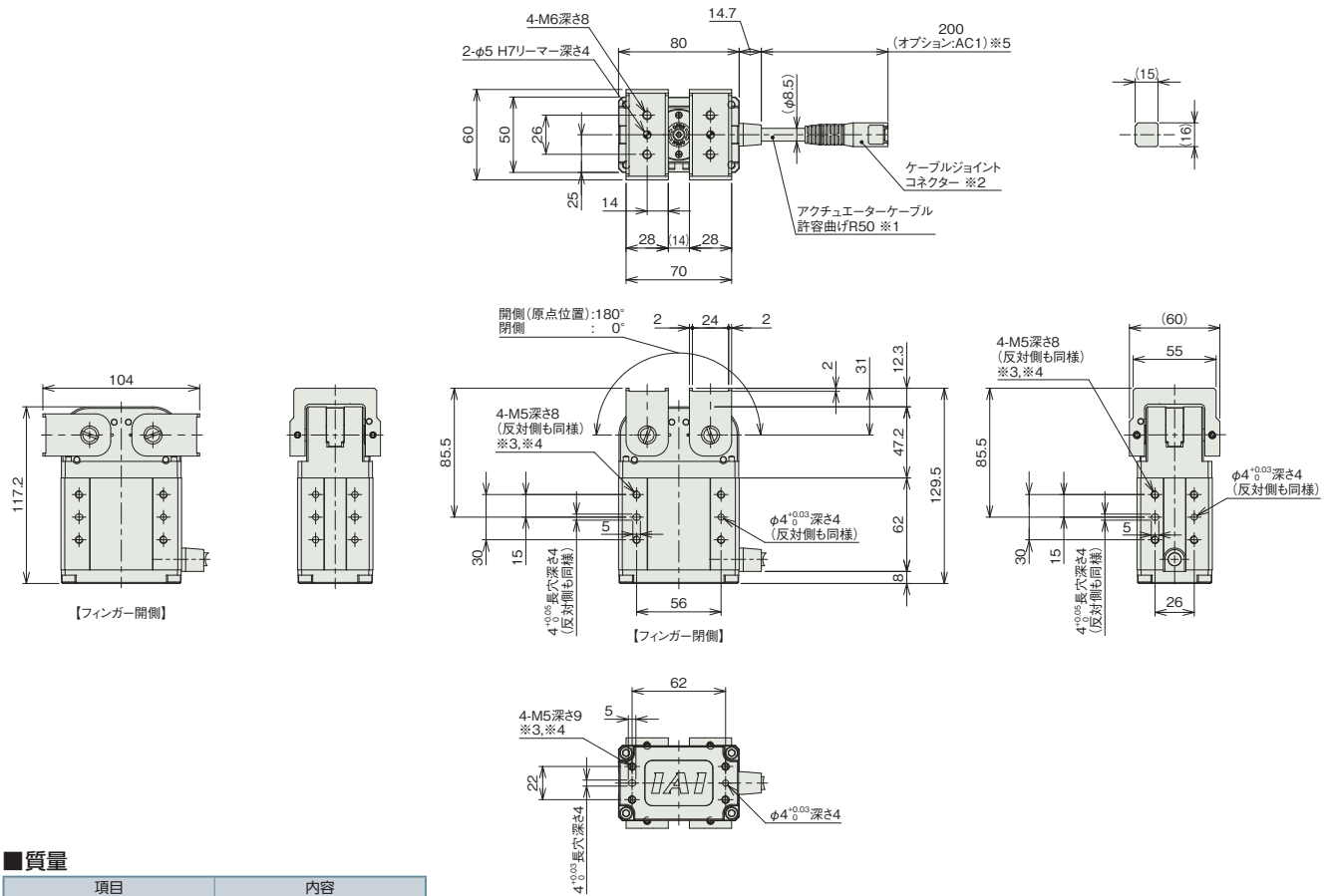


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLW) = $F \times 30 / (L + 30)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 本体固定の際、同一取付面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
- ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
- ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	1.4kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	DC24V (ML3,SSN,ECMは8)	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定
注意事項
パルスプレス
サーボプレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

GRS
RCD
RCP6
RCP4
RCP2
オプション

RCP2-GR3LS

レバー 3ツ爪 本体幅 60mm 24Vパルスモーター

型式項目

RCP2 - GR3LS - I - 28P - 30 - 19

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 19 19度	対応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	--------------------------	------------------------------------	--------------------------	--------------------	---	---	---------------------------



- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の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。
 - 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-313ページをご参照ください。
 - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
 - RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は8-121ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
19	-

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	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

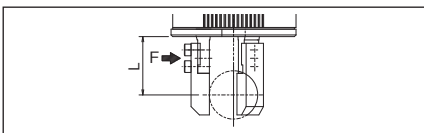
(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

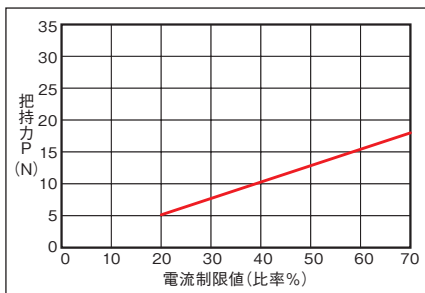
項目	内容	項目	内容
減速比	1/30	駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
把持動作	最大把持力(N)(両側)	繰返し位置決め精度	±0.01度
	把持動作時の最高速度(度/s)(片側)	原点復帰精度	-
	最高速度(度/s)(片側)	バックラッシュ	片側1度以下(ただしトーションばねにより常時開側に加圧)
アプローチ動作	最低速度(度/s)(片側)	ロストモーション	片側0.15度以下
	定格加減速度(G)(片側)	許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
	最高加減速度(G)(片側)	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
	ストローク(片側)	保護等級	-
	最大ストローク(度)(片側)	耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
		海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
		モーター種類	パルスモーター
		エンコーダ種類	インクリメンタル
		エンコーダパルス数	800 pulse/rev
		納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は50mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図



- (注) 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。実効把持力は次の計算式より計算してください。
 実効把持力 (GR3LS) = $P \times 24 / (L + 14)$
 (P=グラフの把持力、L=フィンガー取付け面から把持ポイントまでの距離)
 (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行った場合は原点より1度外側に広がって戻りますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

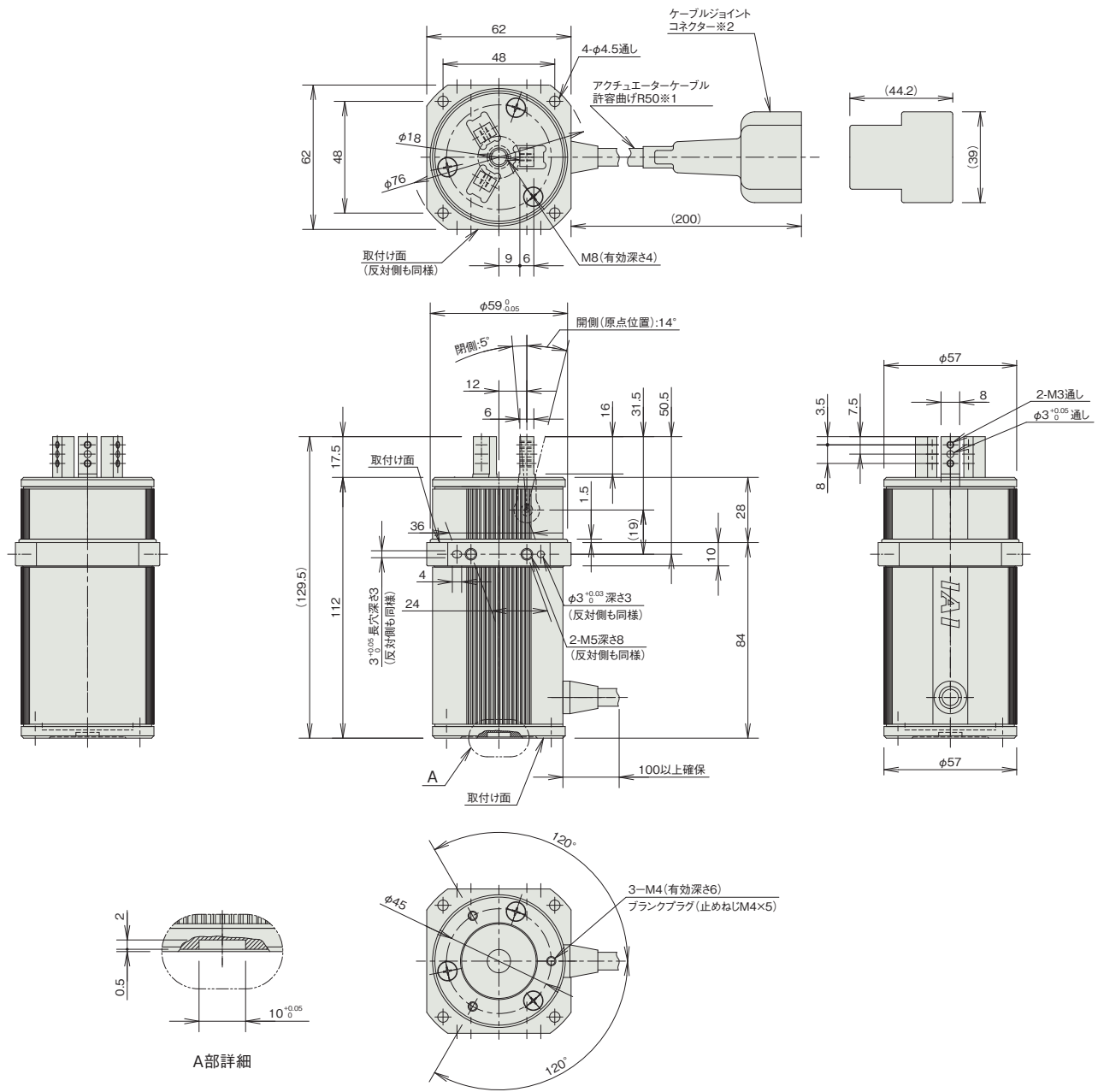
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション



質量

項目	内容
質量	0.6kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク													※選択		
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

RCP2-GR3LM

レバー	3ツ爪	本体幅 80mm	24V パルス モーター
-----	-----	-------------	--------------------

■型式項目

RCP2 - GR3LM - I - 42P - 30 - 19

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 II インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42mmサイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 19 19度	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	---------------------------	-------------------------------------	--------------------------	-------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の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。
 - 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
 - ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は1-313ページをご参照ください。
 - 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
 - RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は8-121ページをご参照ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(度)	標準価格
19	-

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	6-299	-
シャフトブラケット	SB	6-304	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

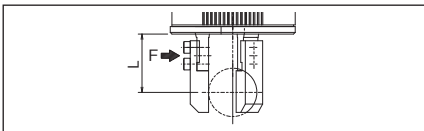
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
把持動作	最大把持力(N) (両側)	51
	把持動作時の最高速度(度/s) (片側)	20
アプローチ動作	最高速度(度/s) (片側)	200
	最低速度(度/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ストローク(片側)	最小ストローク(度) (片側)	19
	最大ストローク(度) (片側)	19

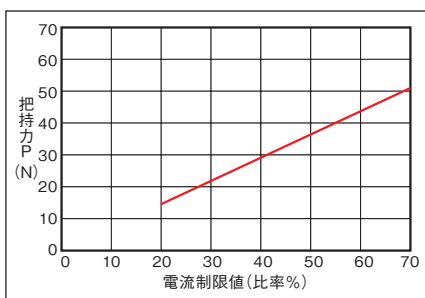
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下(ただしトーションばねにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.15度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は80mm以下で使用ください。



把持力と電流制限値の相関図



- (注) 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。実効把持力は次の計算式より計算してください。
 実効把持力(GR3LM) = $P \times 28.5 / (L + 18.5)$
 (P=グラフの把持力、L=フィンガー取付け面から把持ポイントまでの距離)
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

寸法図

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行った場合は原点より1度外側に広がって戻りますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

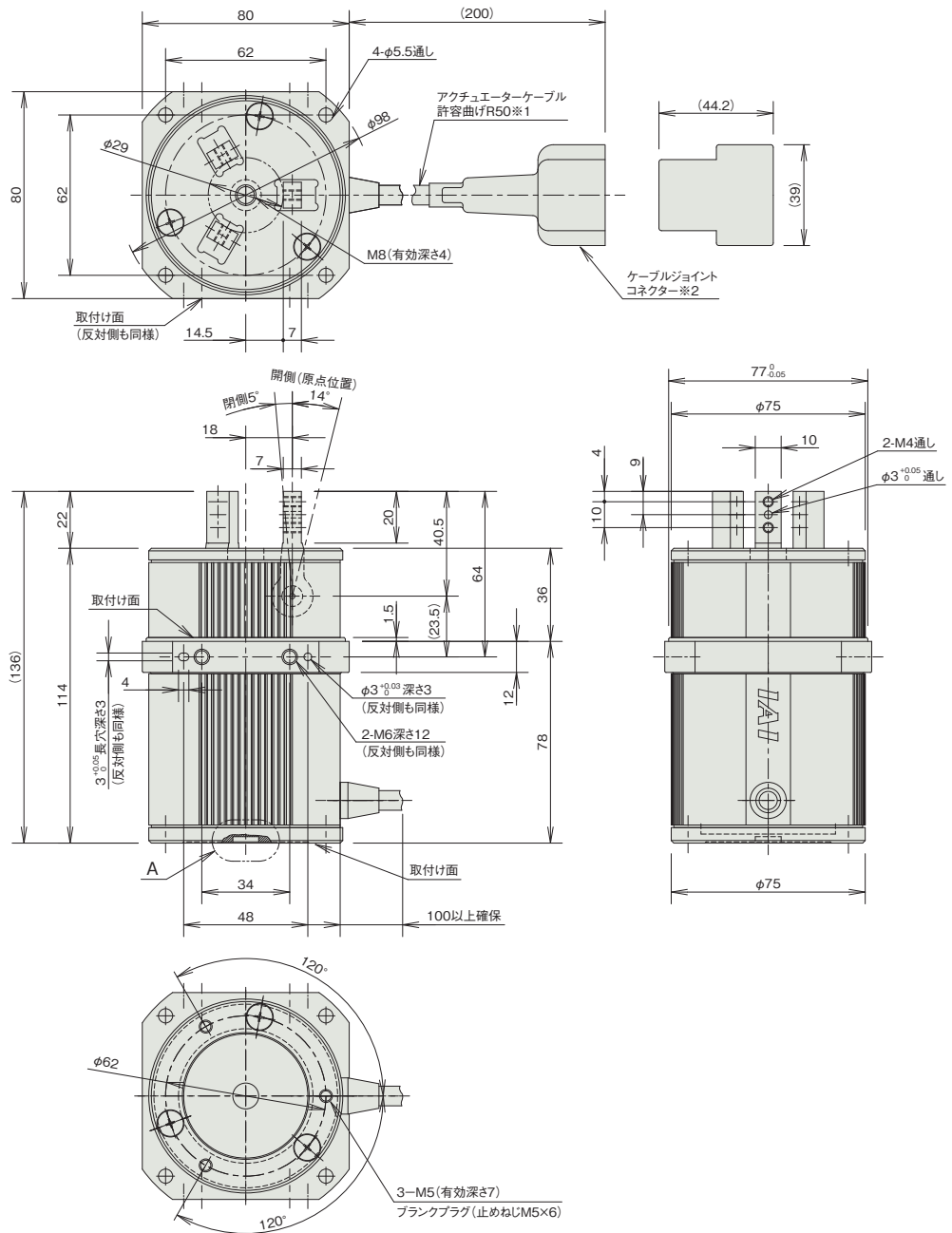
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション



質量

項目	内容
質量	1.1kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

ロータリータイプ

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

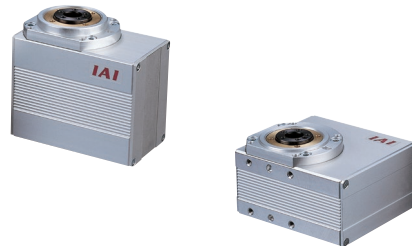
ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

パルスモーター

RCP2-RTBS/RTBSL	6-191
RCP2-RTB/RTBL	6-195
RCP2-RTBB/RTBBL	6-199
RCP2-RTCS/RTCSL	6-203
RCP2-RTC/RTCL	6-207
RCP2-RTCB/RTCBL	6-211

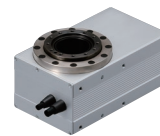


RCP6-RTFML	6-215
------------	-------



サーボモーター 200V

RCS2-RTC8L/RTC8HL	6-221
RCS2-RTC10L	6-225
RCS2-RTC12L	6-229



ダイレクトドライブモーター

DDA-LT18C	6-235
DDA-LT18C-B	6-239
DDA-LH18C	6-243
DDA-LH18C-B	6-247



サーボモーター 200V

RS-30	6-253
RS-60	6-257



オプション	6-297
-------	-------

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

総合カタログ2021非掲載機種

下記機種は、2021年度版の総合カタログに掲載していませんが、販売は継続しております。
製品の詳細は最終掲載カタログ、または web 製品情報をご覧ください。

過去の総合カタログ

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



Web製品情報

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rotary.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
ロータリータイプ	RCS2-RT6	2018総合カタログ	○
DD ダイレクトドライブモーター	DD-LT18C	2016総合カタログ	—
	DD-LH18C		
	DD-LT18	2018総合カタログ	○
	DD-LH18		

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

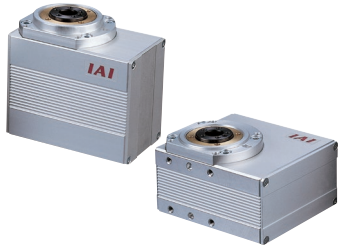

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2 / RCP6

パルスモーター				
RCP2 RCP6	ロータリー	RCP2-RTBS/RTBSL	6-191	
		RCP2-RTB/RTBL	6-195	
		RCP2-RTBB/RTBBL	6-199	
		RCP2-RTCS/RTCSL	6-203	
		RCP2-RTC/RTCL	6-207	
		RCP2-RTCB/RTCBL	6-211	
	中空ロータリー	RCP6-RTFML	6-215	

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

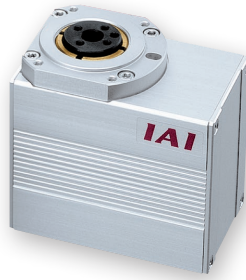
RCP2-RTBS RCP2-RTBSL

本体幅
50mm
24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - I - 20P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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
RTBS	330度回転仕様	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	330 330度回転 (RTBS専用) 360 360度多回転 (RTBSL専用)	P3 PCON P5 RCON	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



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

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	-

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	6-302	-
シャフトアダプタ	SA	6-303	-
テーブルアダプタ	TA	6-305	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、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。詳細は「動作モードとコントローラとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容		
減速比	1/30	1/45	
最大トルク(N・m)	0.24	0.36	
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	400	266
	定格加減速度(G)	0.2	0.2
	最高加減速度(G)	0.2	0.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	
	ブレーキ保持トルク(N・m)	-	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

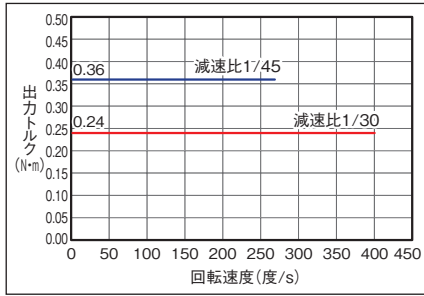
■ロータリータイプモーメント方向



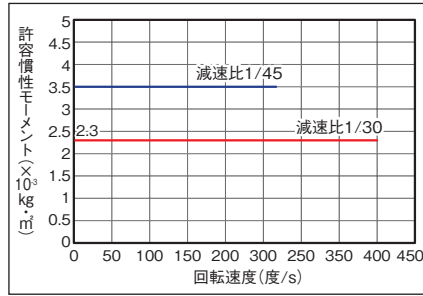
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m ²
	減速比 1/45	0.0035kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

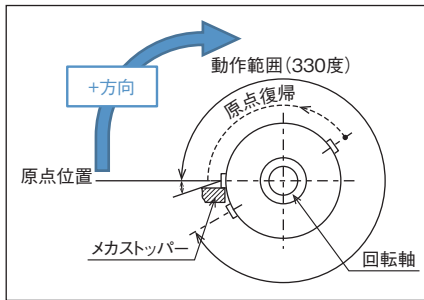


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



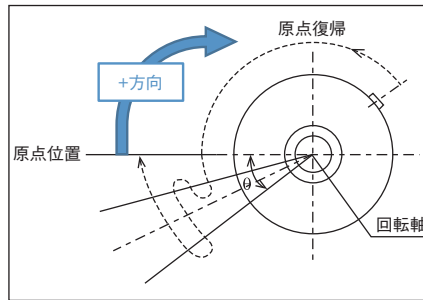
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

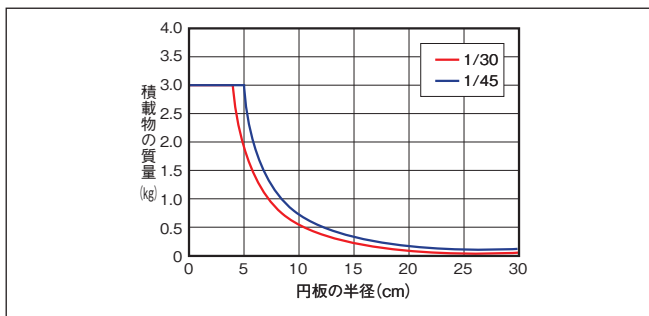
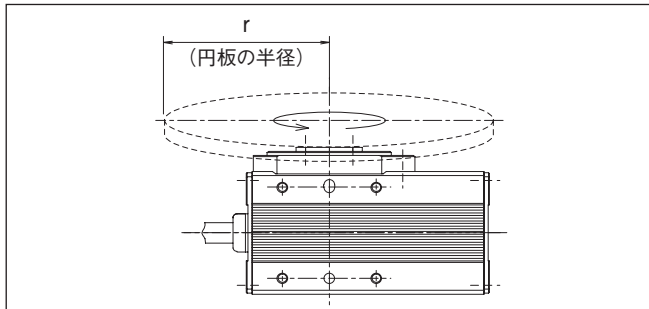
■360度多回転仕様



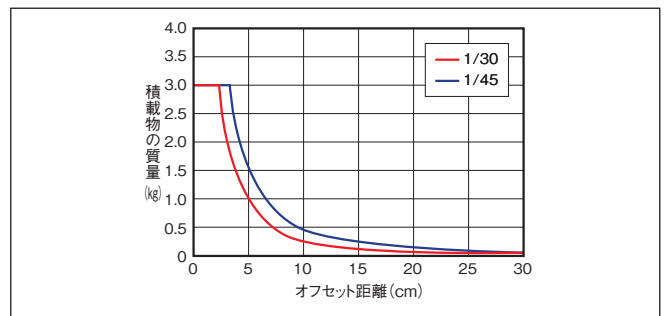
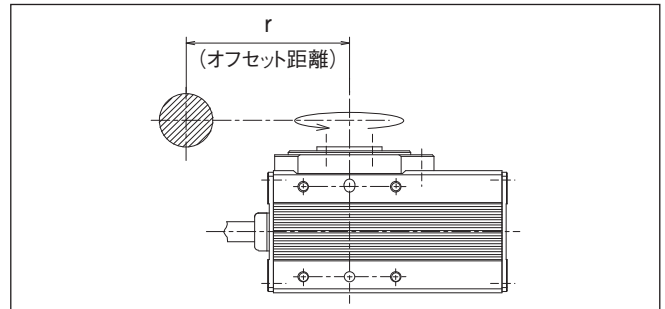
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

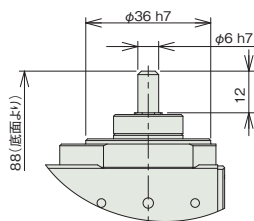
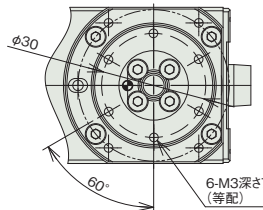
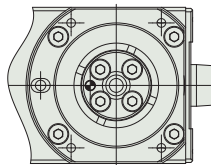
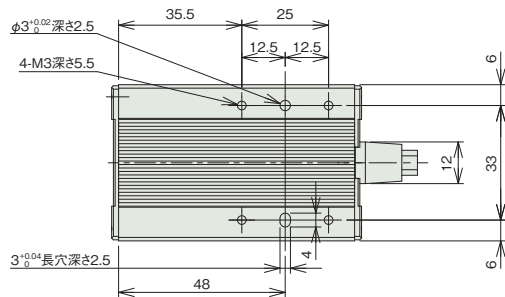
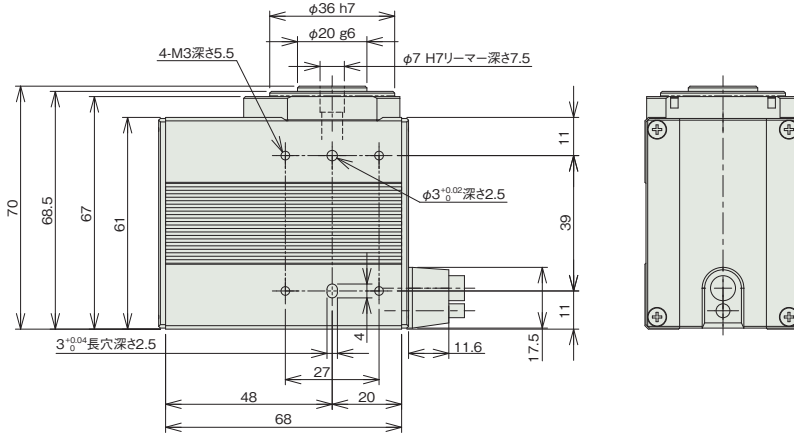
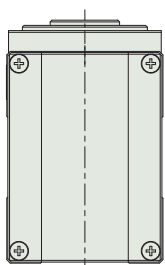
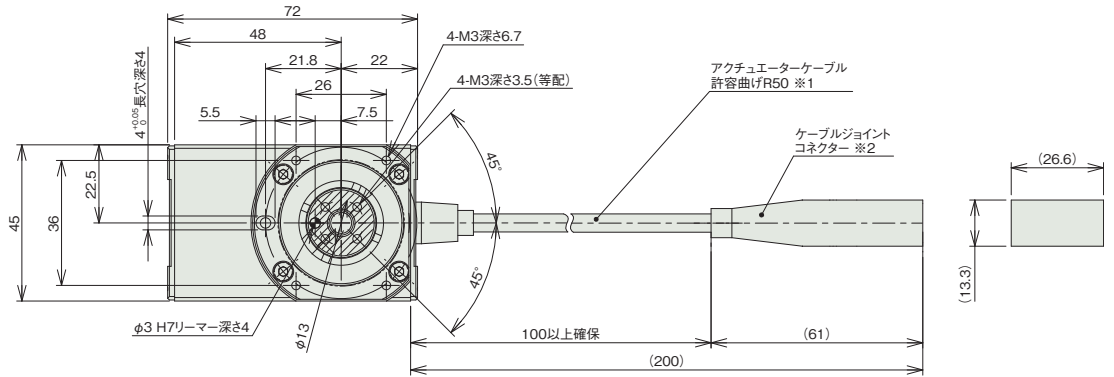
オプション

寸法図

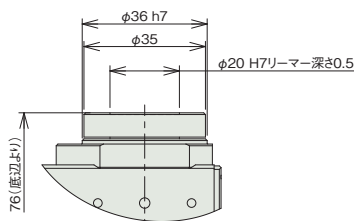
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下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できませんのでご注意ください。



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

質量

項目	内容
質量	0.52kg

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2-RTB RCP2-RTBL

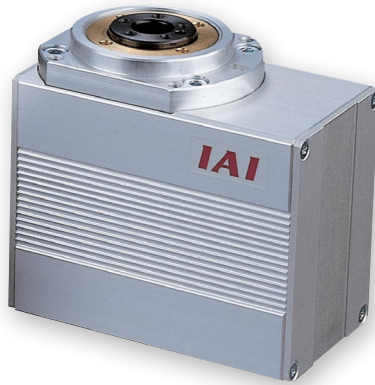
本体幅
50 mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - I - 28P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTB RTBL	330度回転仕様 360度多回転仕様	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTB専用) 360 360度多回転 (RTBL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

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	-

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	6-297	-
逆回転仕様	NM	6-302	-
シャフトアダプタ	SA	6-303	-
テーブルアダプタ	TA	6-305	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラー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。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要です。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	1.1	1.7
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.4
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

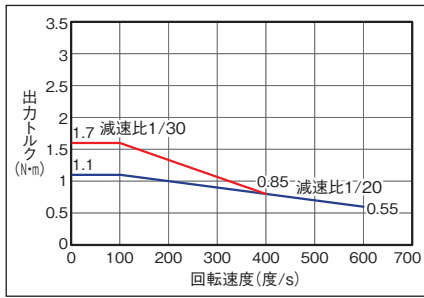
■ロータリータイプモーメント方向



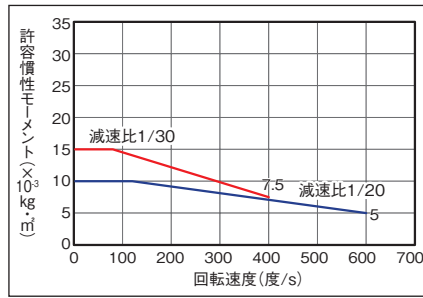
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m ²
	減速比 1/30	0.015kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

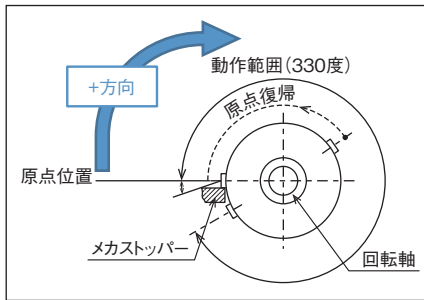


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



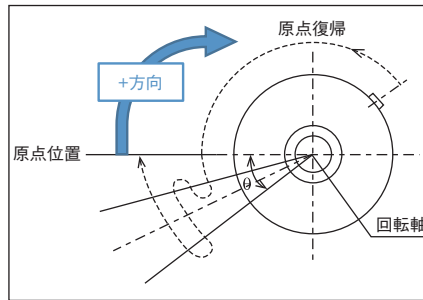
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

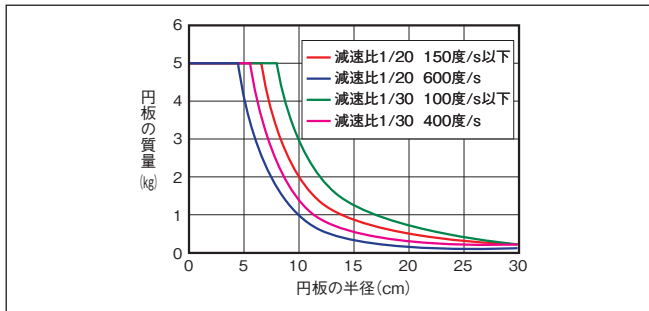
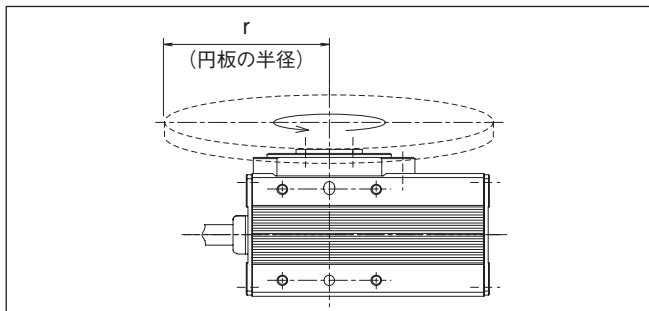
■360度多回転仕様



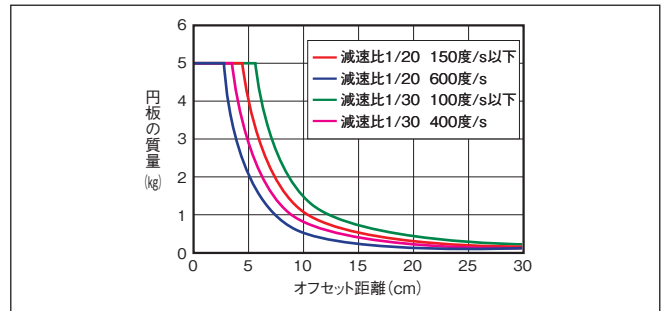
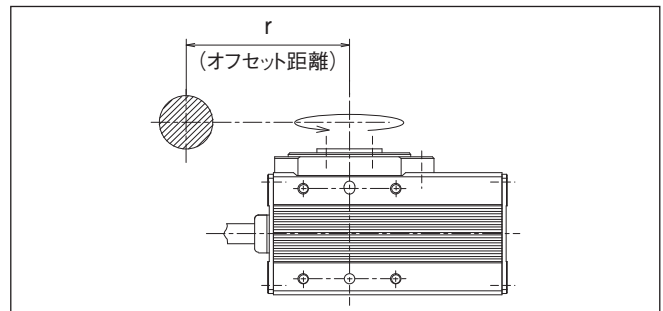
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出して θ の範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲 θ ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定
注意事項
パルスブレス
サーボブレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

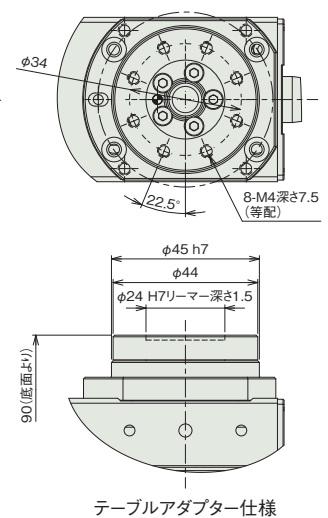
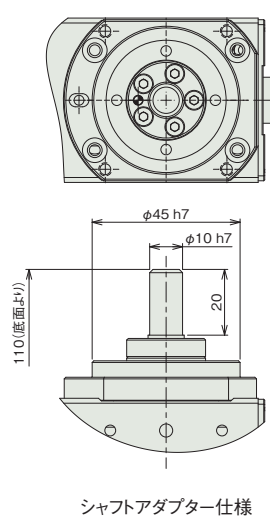
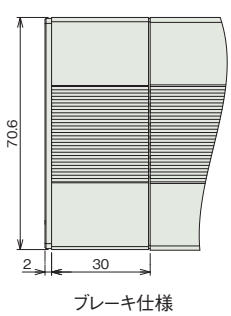
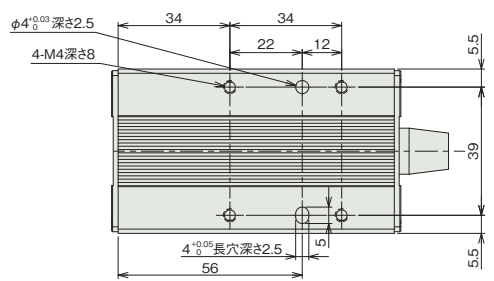
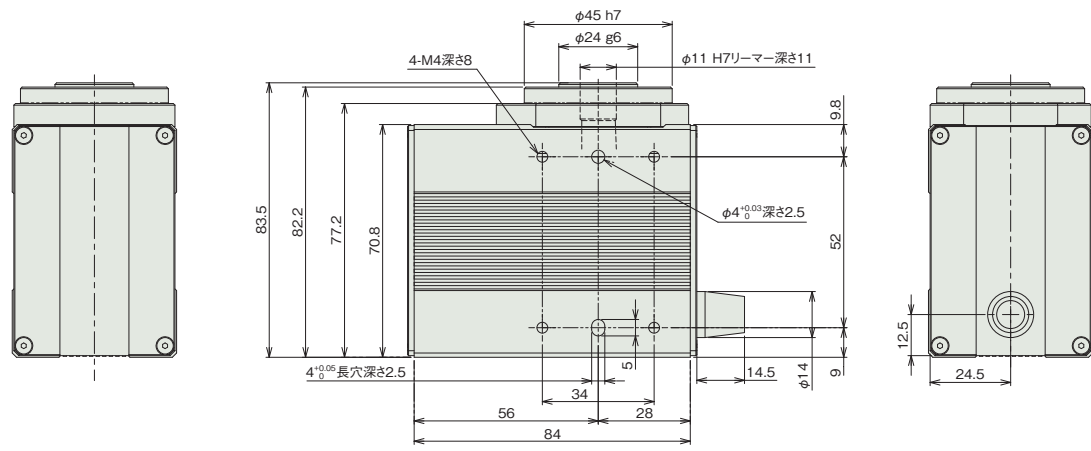
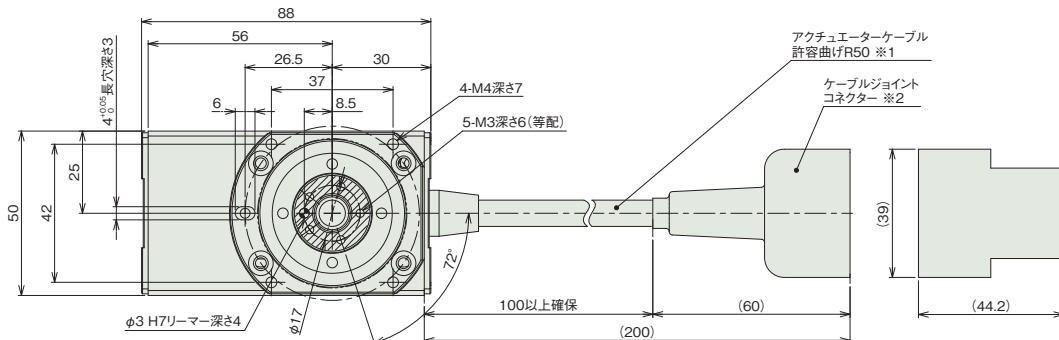
RCP2
RCP6
RCS2
DDA
RS
オプション

寸法図

CAD図面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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下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できませんのでご注意ください。
- (注) ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.86kg
	ブレーキ有り	1.2kg

選定

注意事項

パルスプレッス
 サイボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
 一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手动設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	※選択	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2-RTBB RCP2-RTBBL

本体幅
80 mm
24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - **I** - **35P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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 RTBBL	330度回転仕様 360度多回転仕様	II インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTBB専用) 360 360度多回転 (RTBBL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

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	-

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	6-297	-
逆回転仕様	NM	6-302	-
シャフトアダプタ	SA	6-303	-
テーブルアダプタ	TA	6-305	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		P3	P5
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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、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。詳細は「動作モードとコントローラとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3	4.6
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	2.9
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

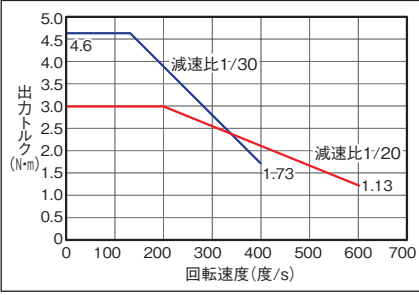
■ロータリータイプモーメント方向



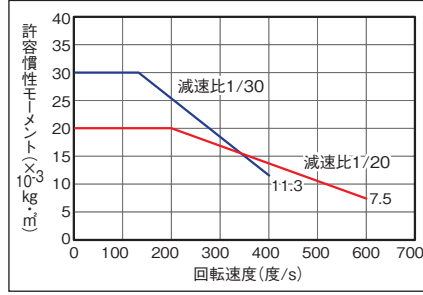
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.03度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m ²
	減速比 1/30	0.03kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

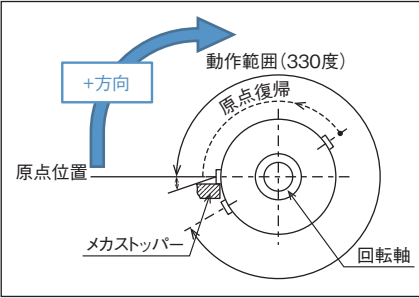


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



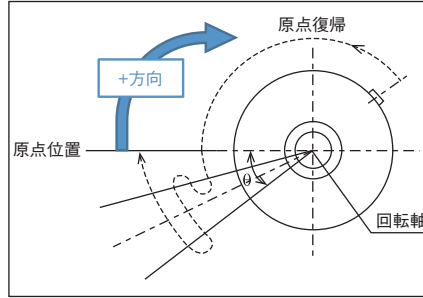
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

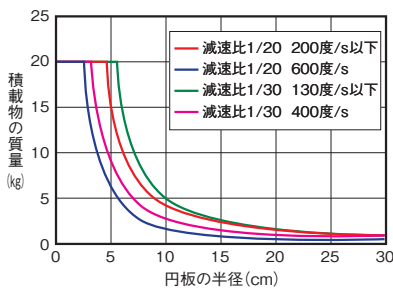
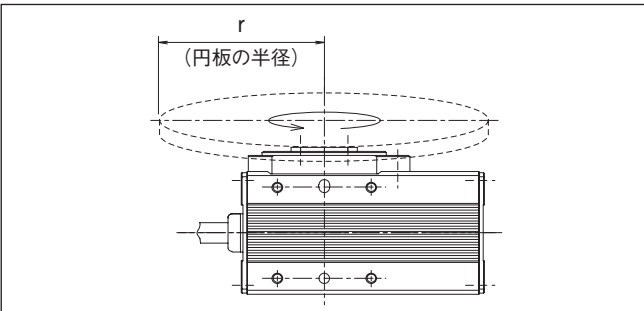
■360度多回転仕様



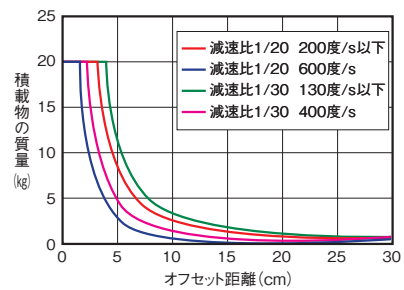
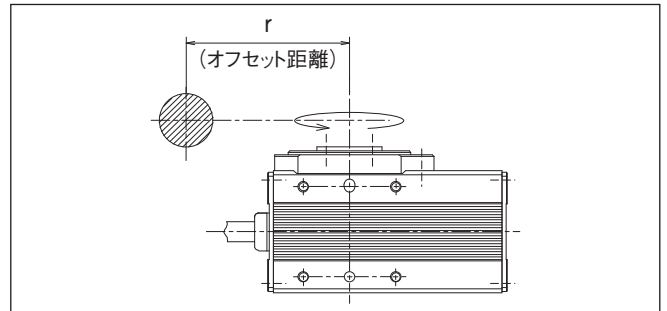
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

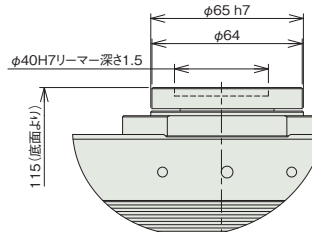
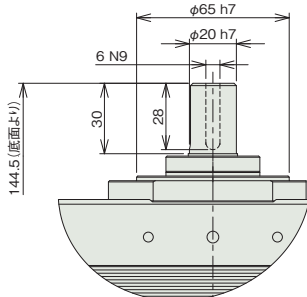
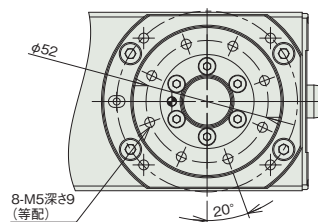
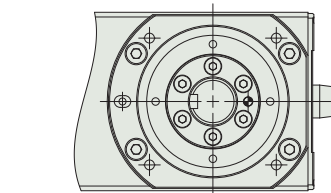
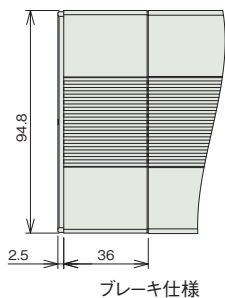
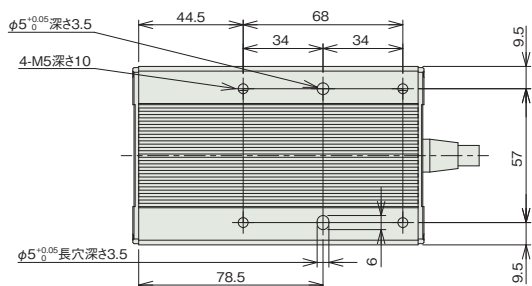
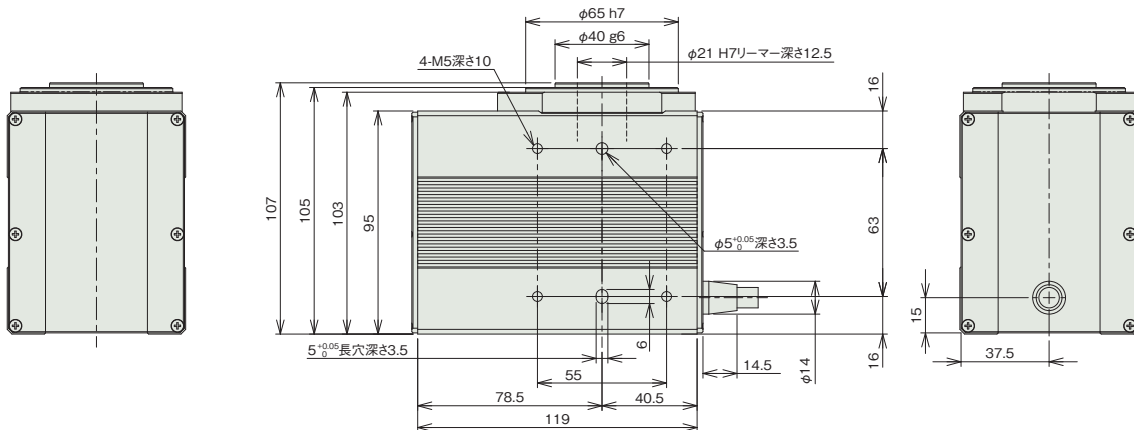
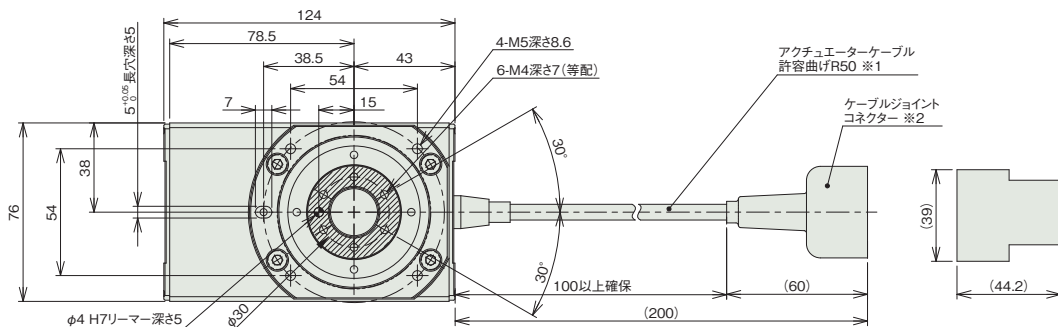
オプション

寸法図

CAD図面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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下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できませんのでご注意ください。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	2.3kg
	ブレーキ有り	3.0kg

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手动設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2-RTCS RCP2-RTCSL

本体幅
70mm
24V
パルス
モーター

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

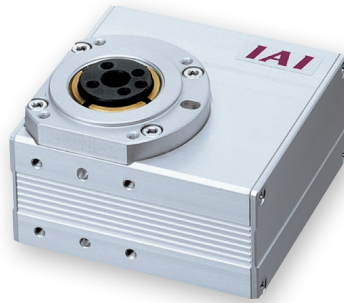
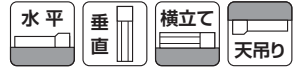
ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCP2 - [] - **I** - **20P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTCS	330度回転仕様	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTCS専用)	P3 PCON P5 RCON	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
RTCSL	360度多回転仕様			45 減速比 1/45	360 360度多回転 (RTCSL専用)			

CE RoHS 10



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	-

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	6-302	-
シャフトアダプタ	SA	6-303	-
テーブルアダプタ	TA	6-305	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3		P5	
		標準	オプション	標準	オプション
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)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

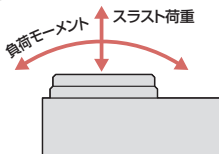
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要になります。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	1/45
最大トルク(N・m)	0.24	0.36
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	400 266
	定格加減速度(G)	0.2 0.2
	最高加減速度(G)	0.2 0.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク(N・m)	-
動作範囲(度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

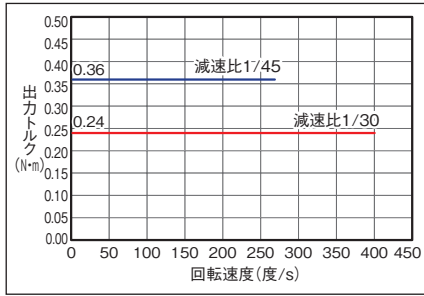
■ロータリータイプモーメント方向



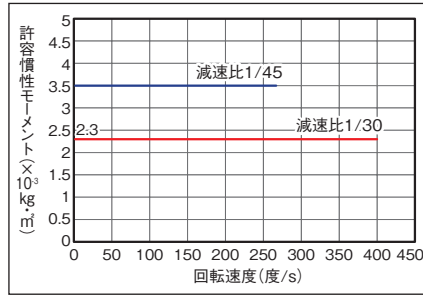
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m ²
	減速比 1/45	0.0035kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

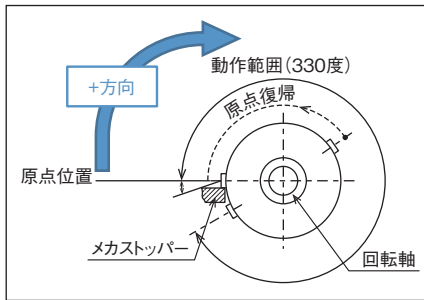


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



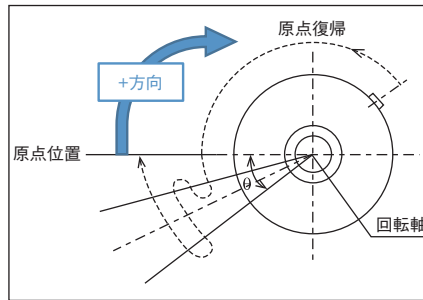
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

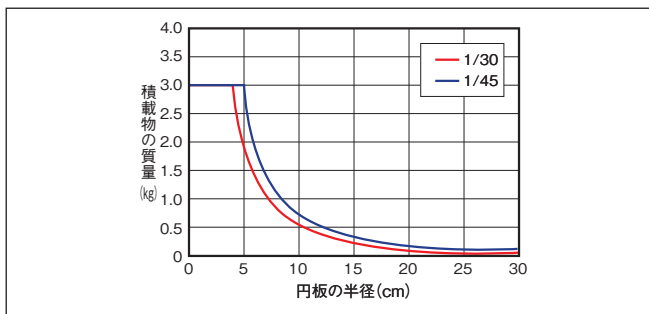
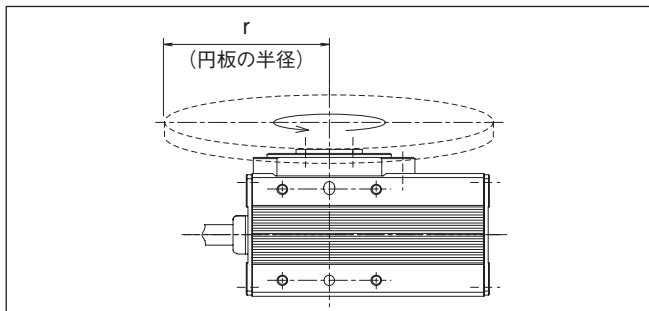
■360度多回転仕様



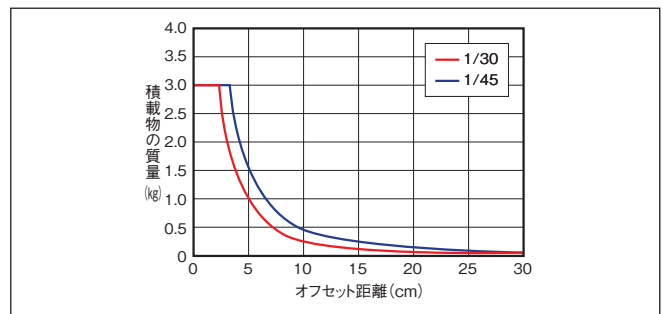
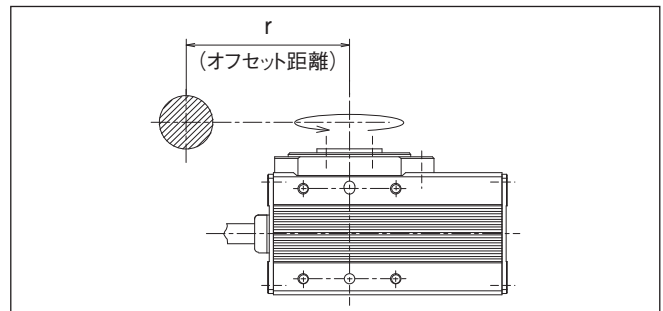
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

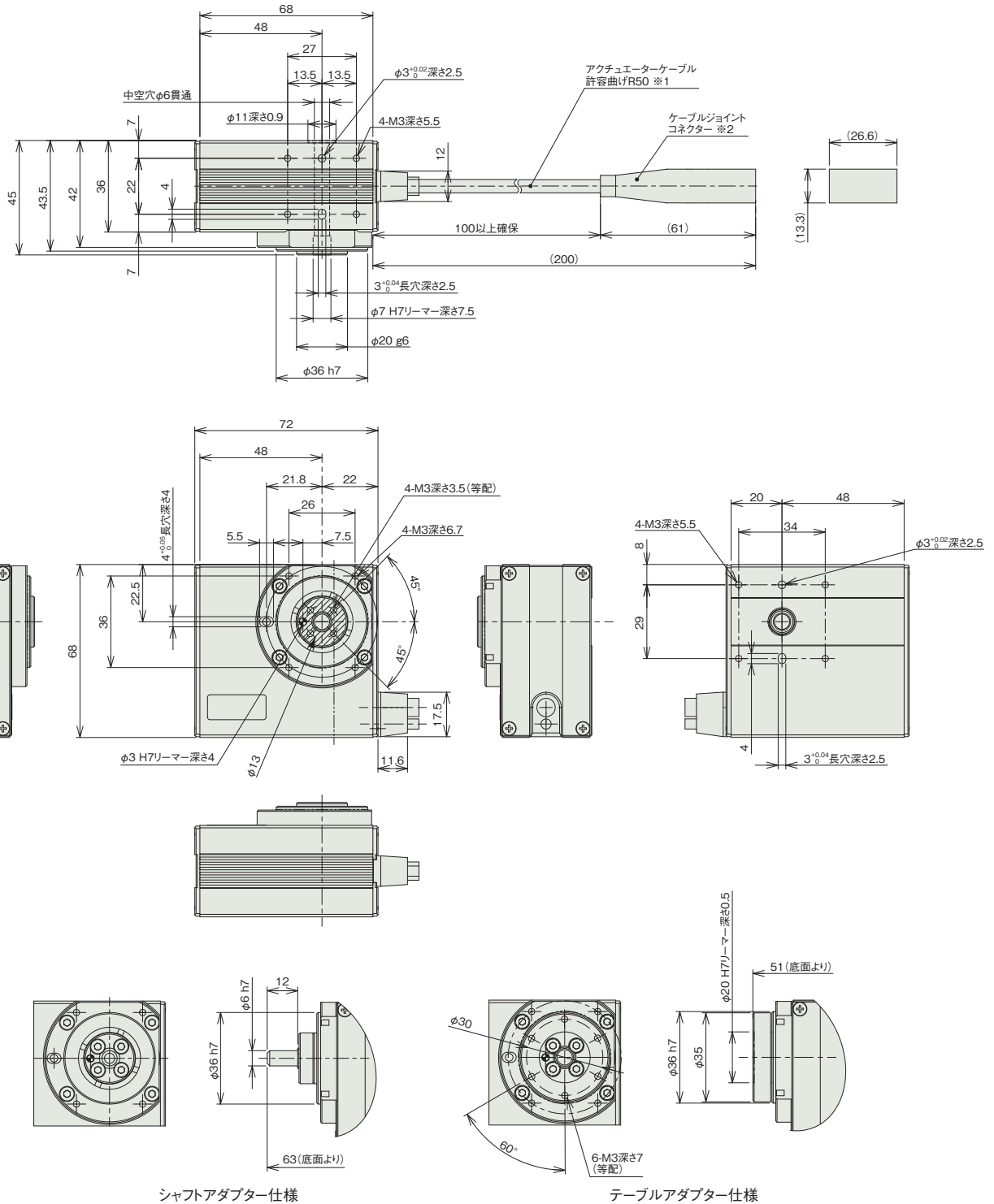
オプション

寸法図

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



※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 ※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様/逆回転仕様(オプション)とも下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できませんのでご注意ください。



質量

項目	内容
質量	0.48kg

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手动設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

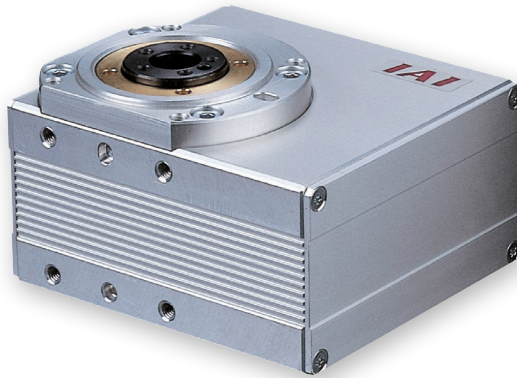
RCP2-RTC RCP2-RTCL

本体幅
80 mm
24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - I - 28P - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTC	330度回転仕様	I	パルスモーター 28□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTC専用) 360 360度多回転 (RTCL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

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	-

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	6-297	-
逆回転仕様	NM	6-302	-
シャフトアダプタ	SA	6-303	-
テーブルアダプタ	TA	6-305	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	1.1	1.7
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.4
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

■ロータリータイプモーメント方向



- POINT**
選定上の注意
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
 - 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
 - 360度多回転仕様は、コントローラー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。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
 - ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
 - 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
 - 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
 - RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要です。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

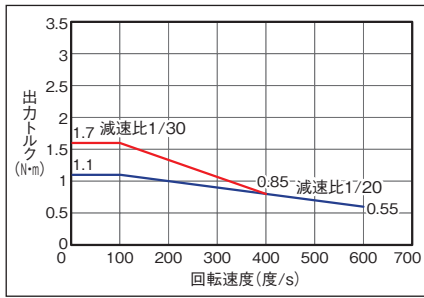
RS

オプション

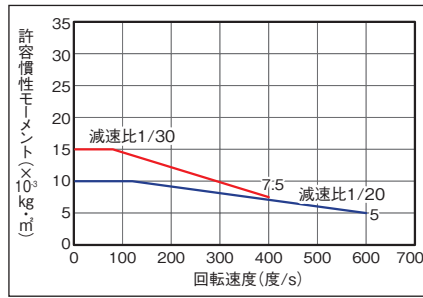
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様
	360度多回転仕様
原点復帰精度	330度回転仕様
	360度多回転仕様
ロストモーション	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/20
	減速比 1/30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

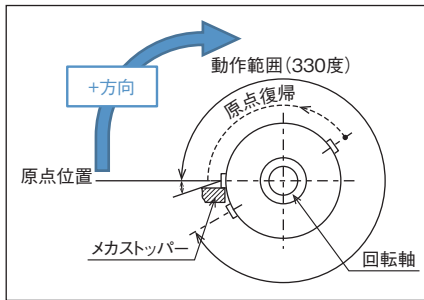


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



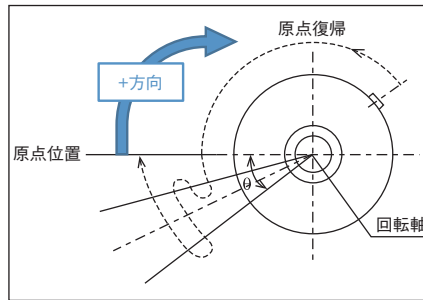
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

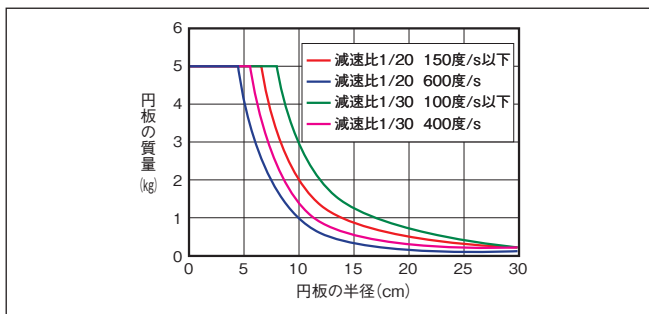
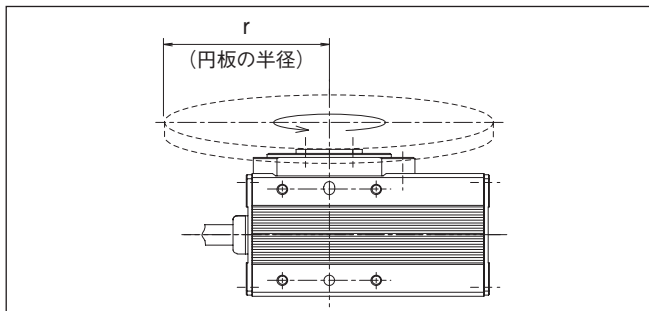
■360度多回転仕様



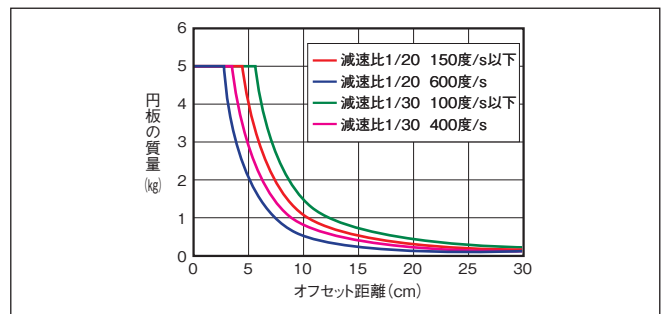
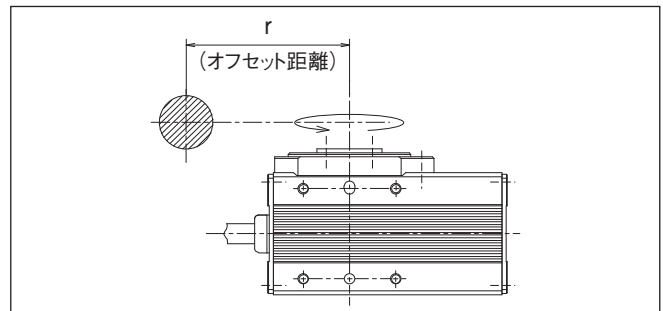
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

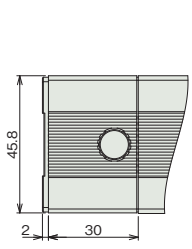
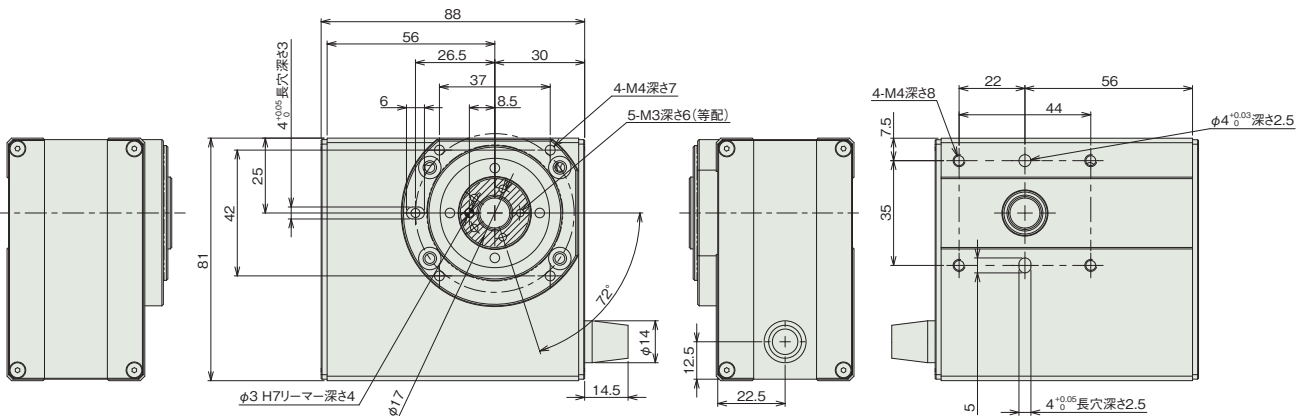
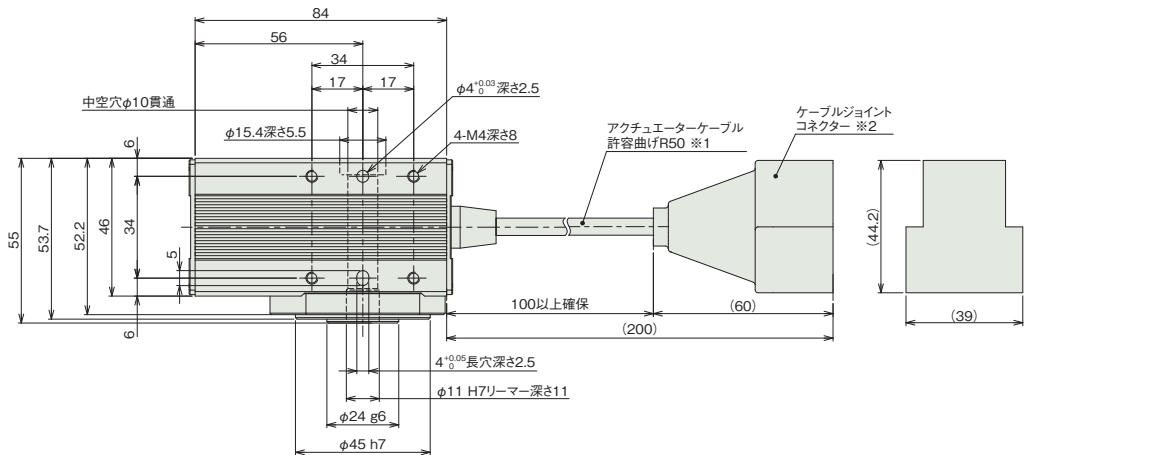
オプション

寸法図

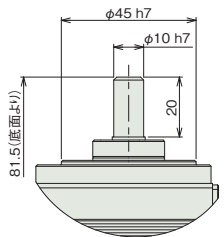
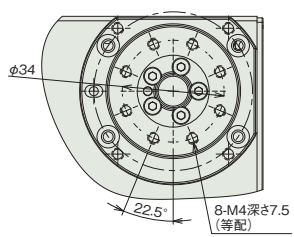
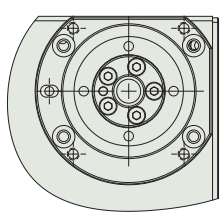
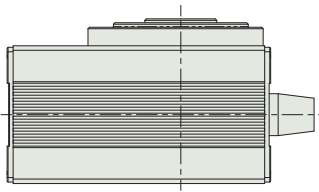
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

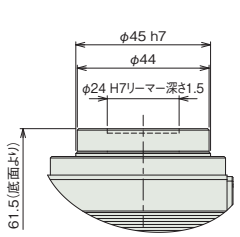
- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上できませんのでご注意ください。
- (注) ケーブルの曲げRは他機種と同様です。



ブレーキ仕様



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目	内容	質量
質量	ブレーキ無し	0.92kg
	ブレーキ有り	1.3kg

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手动設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2-RTCB RCP2-RTCBL

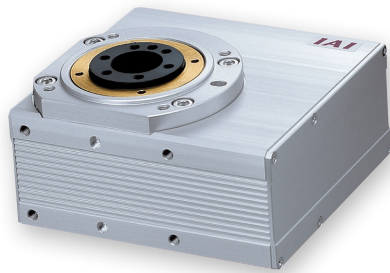
本体幅
110
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - [] - **I** - **35P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	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 RTCBL	330度回転仕様 360度多回転仕様	II インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTCB専用) 360 360度多回転 (RTCBL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

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	-

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	6-297	-
逆回転仕様	NM	6-302	-
シャフトアダプタ	SA	6-303	-
テーブルアダプタ	TA	6-305	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
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)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、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。詳細は「動作モードとコントローラとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要です。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/20	1/30
最大トルク (N・m)	3	4.6
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	600
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	2.9
動作範囲 (度)	330度回転仕様	330
	360度多回転仕様	360

(注1) 1G≒9807度/s²

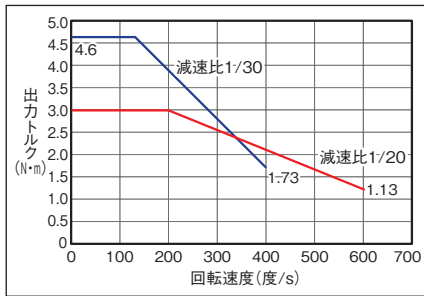
■ロータリータイプモーメント方向



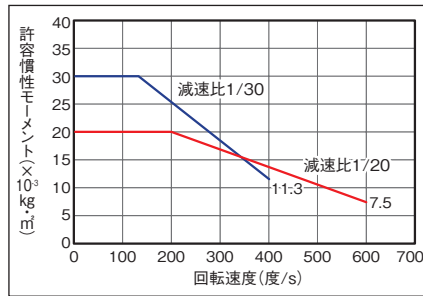
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.03度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m ²
	減速比 1/30	0.03kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダ種類	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

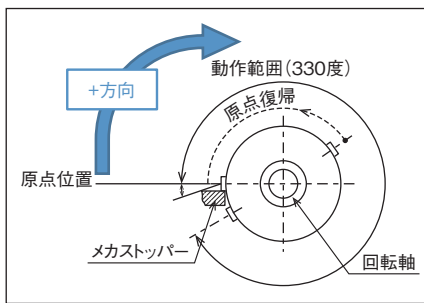


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



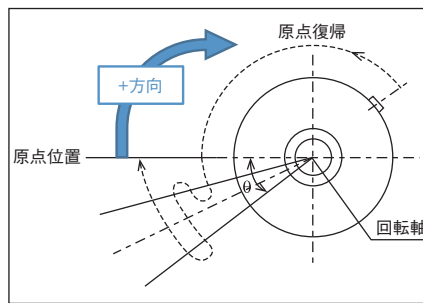
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。
原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

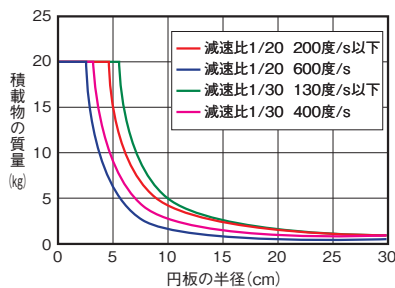
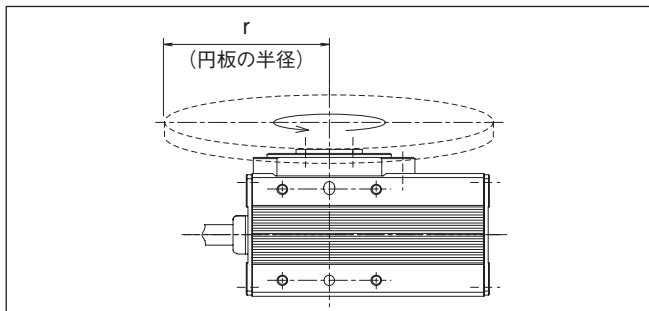
■360度多回転仕様



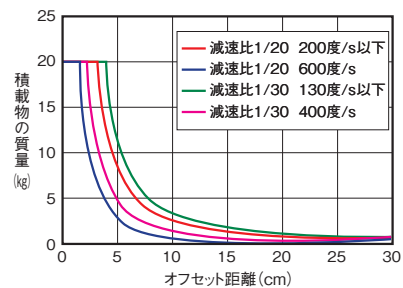
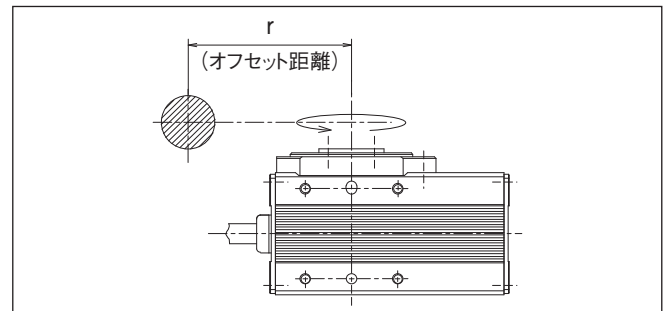
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

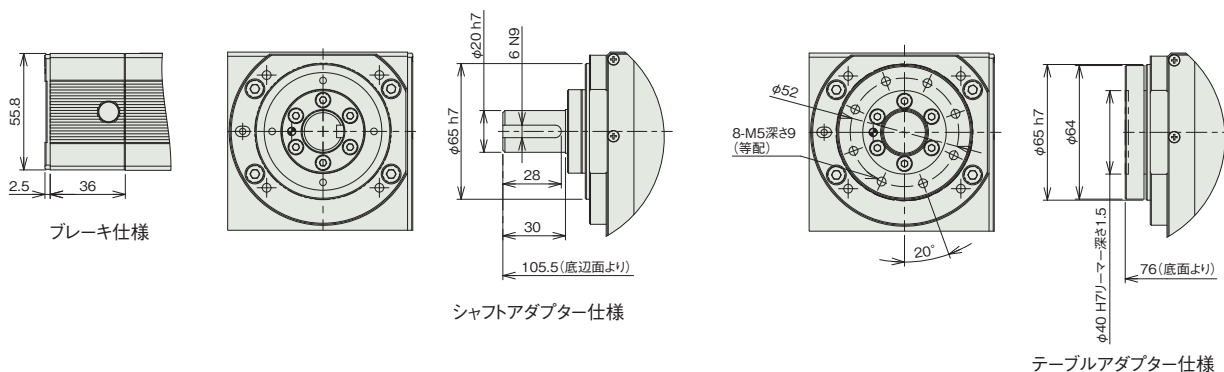
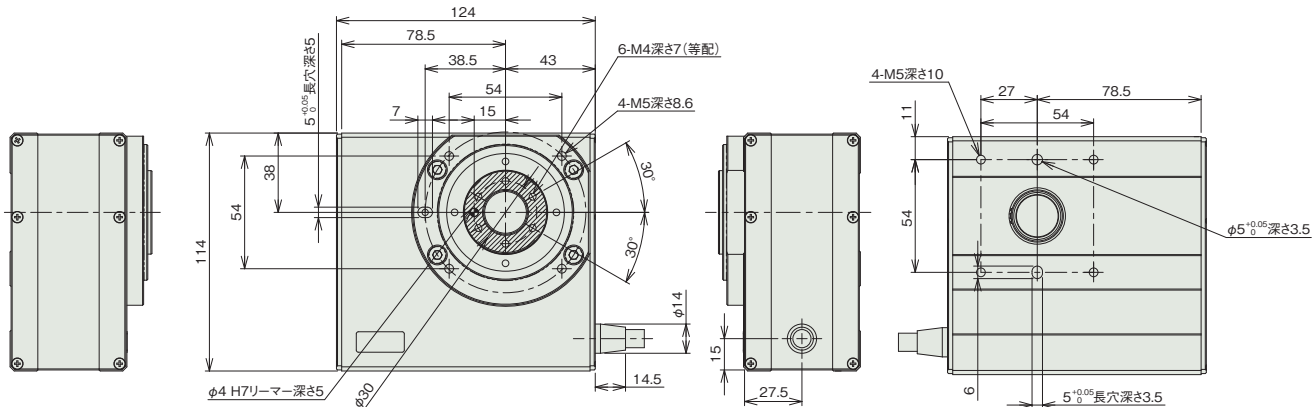
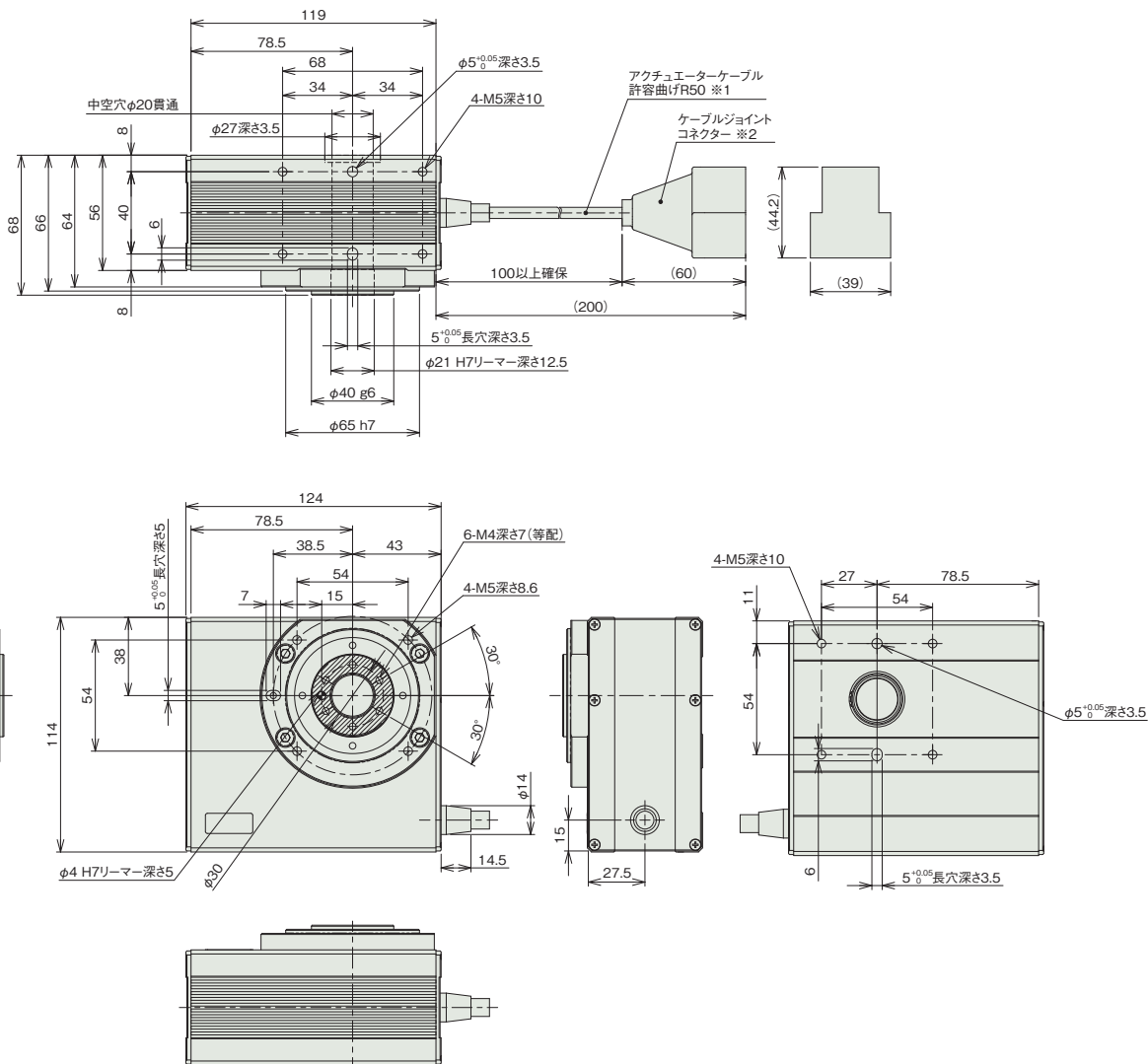
オプション

寸法図

CAD図面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 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
 ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下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できませんのでご注意ください。



質量

項目	内容	質量
質量	ブレーキ無し	2.2kg
	ブレーキ有り	2.9kg

選定
 注意事項
 パルスプレス
 グリッパ
 ロータリー
 特殊用途機種
 ケーブル型式
 一覧表

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

330度回転仕様はインデックスモードで使用できません。360度多回転仕様は以下の注意点があります。

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アプソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択								
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP6-RTFML

バッテリーレスアプソ 中空 24V パルスモーター

■型式項目

RCP6 - RTFML - WA - 42P - 30 - 360 - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプソ	42P	パルスモーター 42□サイズ	30 減速比 1/30	360 ±180度	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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



(注) 上写真はモーター上折返し仕様 (MT) です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RTFML	-

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
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	A1	6-297	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	A2	6-297	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	A3	6-297	-
ブレーキ	B	6-297	-
モーター左折返し (注1) (注2)	ML	6-301	-
モーター右折返し (注1) (注2)	MR	6-301	-
モーター上折返し (注1) (注2)	MT	6-301	-

(注1) 方向は「寸法図」をご参照ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の最大トルクは低速動作時の最大値を表示していません。速度により出力トルクは変化します。詳細は「速度別出力トルク」をご参照ください。
- 「メインスペック」の最大許容慣性モーメントは回転させることができる最大の慣性モーメントを示します。詳細は「速度・加速度別許容慣性モーメント」をご参照ください。
- 選定を行う場合は「選定方法 (1-321 ページ)」の計算を行い使用条件を確認してください。
- インデックスモードでは使用できません。
- コントローラーの高出力設定は有効のみです。

ケーブル長価格表

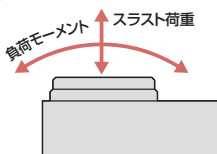
種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/30	
最大トルク (N・m)	5.2	
速度/加減速度 (注3)	最高速度 (度/s)	800
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.7
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ	
動作範囲 (度)	±180	

(注3) 1G≒9807度/s²

■ロータリータイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	タイミングプーリー+タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.01度
ロストモーション	0.05度
許容スラスト荷重	600N
許容負荷モーメント	30N・m
許容慣性モーメント	0.08kg・m ²
出力軸振れ	0.1mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP40
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

速度別出力トルク	
速度(度/s)	出力トルク
0	5.2
100	5.2
200	4.3
300	3.7
400	3.0
500	2.6
600	2.1
700	1.7
800	1.4

(単位はN・m)

速度・加速度別許容慣性モーメント		
速度(度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

(単位はkg・m²)

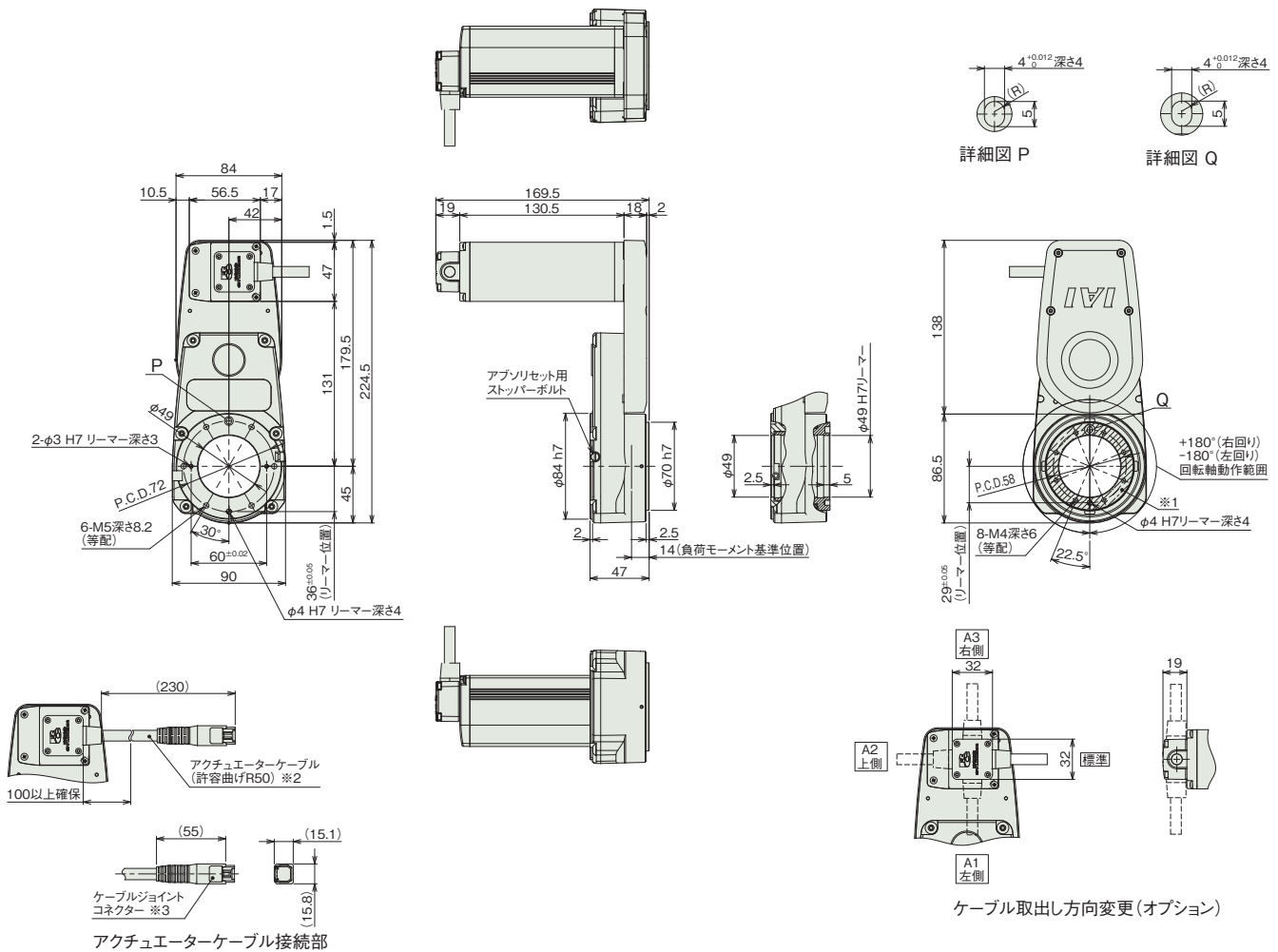
寸法図

CAD図面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

■モーター上折返し仕様(MT)

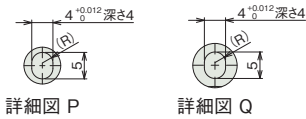
- ※1 斜線部が回転部となります。
- ※2 アクチュエーターケーブルは、ロボットケーブルではありません。
- ※3 ケーブルジョイントコネクターはモーター・エンコーダーケーブルを接続します。



選定
注意事項
パルスプレス
サーボプレス
グリッパ
ロータリー
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表
RCP2
RCP6
RCS2
DDA
RS
オプション

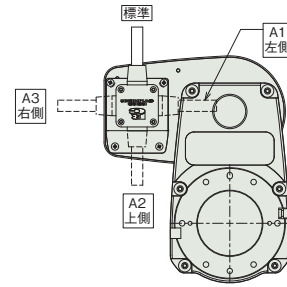
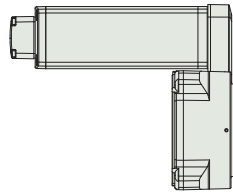
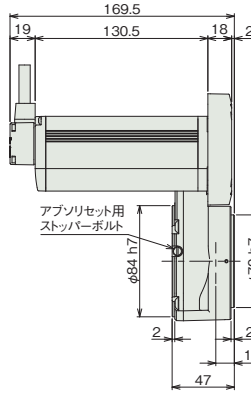
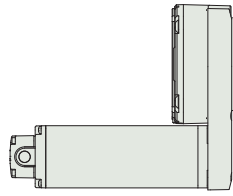
■モーター右折返し仕様 (MR)

- ※1 斜線部が回転部となります。
- ※2 モーター左取付は左右対称形状となります。
- ※3 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※4 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。

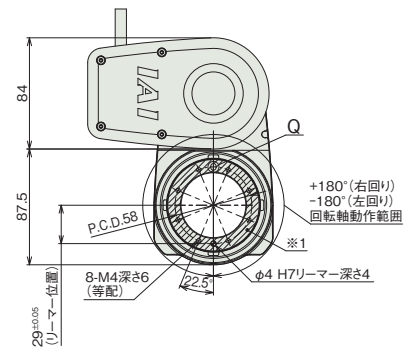


詳細図 P

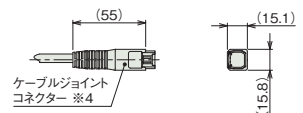
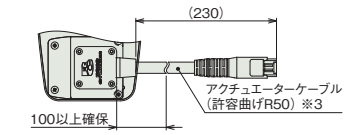
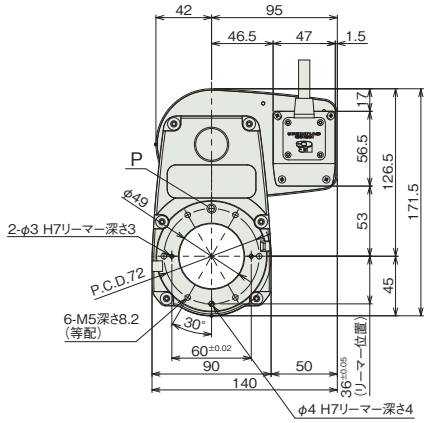
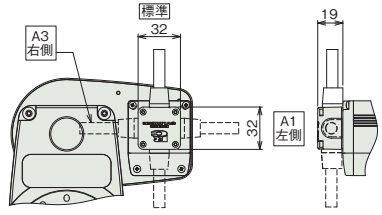
詳細図 Q



モーター左折返し (ML) ※2



ケーブル取出し方向 (オプション)



アクチュエーターケーブル接続部

■質量

タイプ	内容
質量	ブレーキ無し 2.1kg
	ブレーキ有り 2.2kg

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。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	
				ボジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

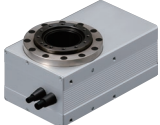
ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCS2

サーボモーター 200V

RCS2	ロータリー	RCS2-RTC8L/RTC8HL	6-221	
		RCS2-RTC10L	6-225	
		RCS2-RTC12L	6-229	

選定

注意事項

パルスプレスのサーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

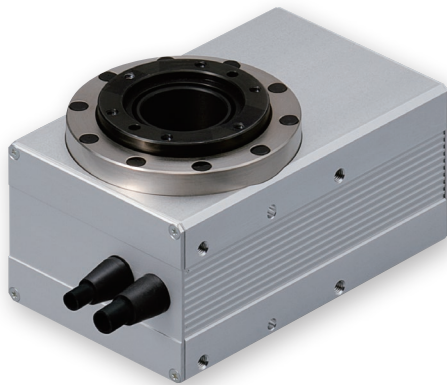
オプション

RCS2-RTC8L RCS2-RTC8HL

中空	本体幅 90mm	200V ACサーボ モーター	12 W	20 W
----	-------------	-----------------------	---------	---------

■ 型式項目

RCS2					360	T2		
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	対応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTC8L	小型標準 タイプ(12W)	I インクリメンタル	12 サーボモーター 12W	15 減速比 1/15	360 360度 (多回転)	T2 SCON 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	オプション 下記オプション 価格表参照
RTC8HL	小型高出力 タイプ(20W)	A アブソリュート	20 サーボモーター 20W	24 減速比 1/24				



(注) CEはオプション
になります。



選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■ エンコーダー種類/タイプ別価格表 (標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC8L	-	-
RTC8HL	-	-

■ 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	6-297	-
CE対応仕様	CE	6-298	-
リミットスイッチ (標準装備)	L	6-300	-
逆回転仕様	NM	6-302	-

■ ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
		LS付
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-



- 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード (多回転動作) が 0 ~ 9999.99 度、インデックスモード (無限回転動作) が 0 ~ 359.99 度 (無限回転動作時は 359.99 度を超過すると 0 に戻ってカウント) になります。減速比が 1/24 の場合は、ノーマルモードの動作範囲は 0 ~ 7670.99 度となりますのでご注意ください。
- 100 度 /s 以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ 100 度 /s より速い速度でご利用ください。
- コントローラー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。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。

DDA

RS

オプション

RS

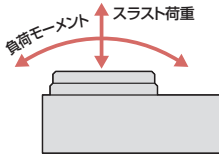
■ メインスペック

項目	内容		
	12	1/15	20
モーター出力 (W)	12		
減速比	1/24	1/15	1/24
最大トルク (N・m)	0.55	0.53	0.85
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	750	1200
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.42	
動作範囲 (度)	多回転	360 (注2)	

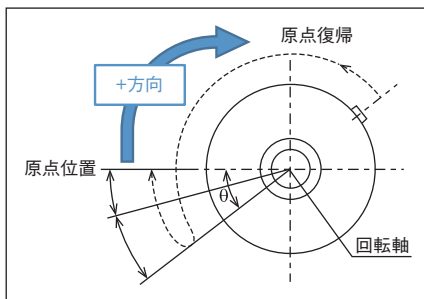
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	400N	
許容負荷モーメント	5N・m	
	12W減速比 1/24	0.011kg・m ²
	20W減速比 1/15	0.01kg・m ²
20W減速比 1/24	0.017kg・m ²	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

■ ロータリータイプモーメント方向

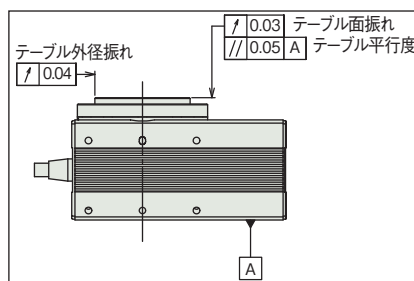


■ 原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注3)を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ: 18度

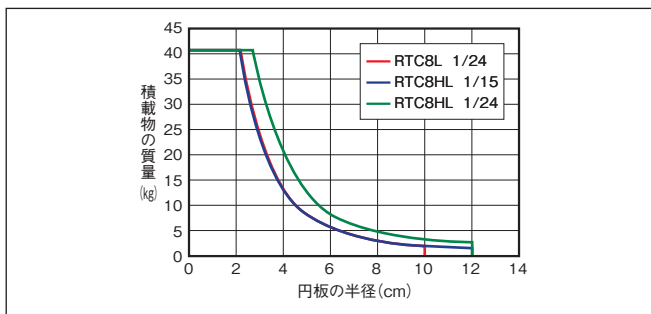
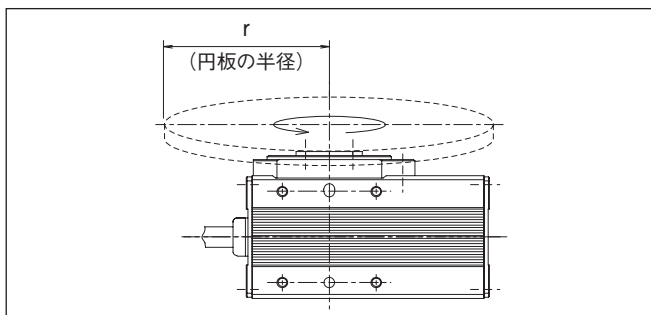
■ 振れ精度と平行度の目安



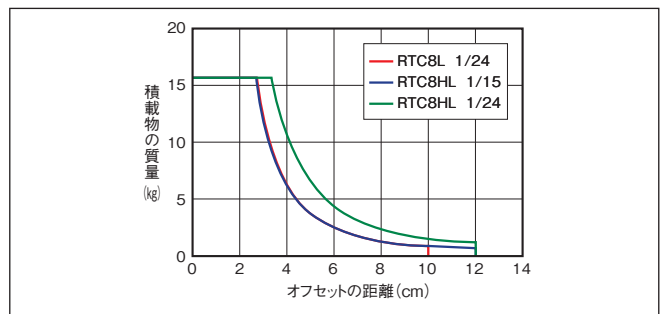
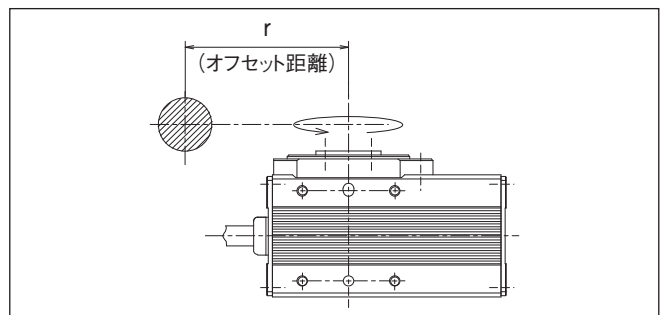
振れ精度と平行度については目安値です。

■ 積載物形状と質量の目安

■ 円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■ 出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

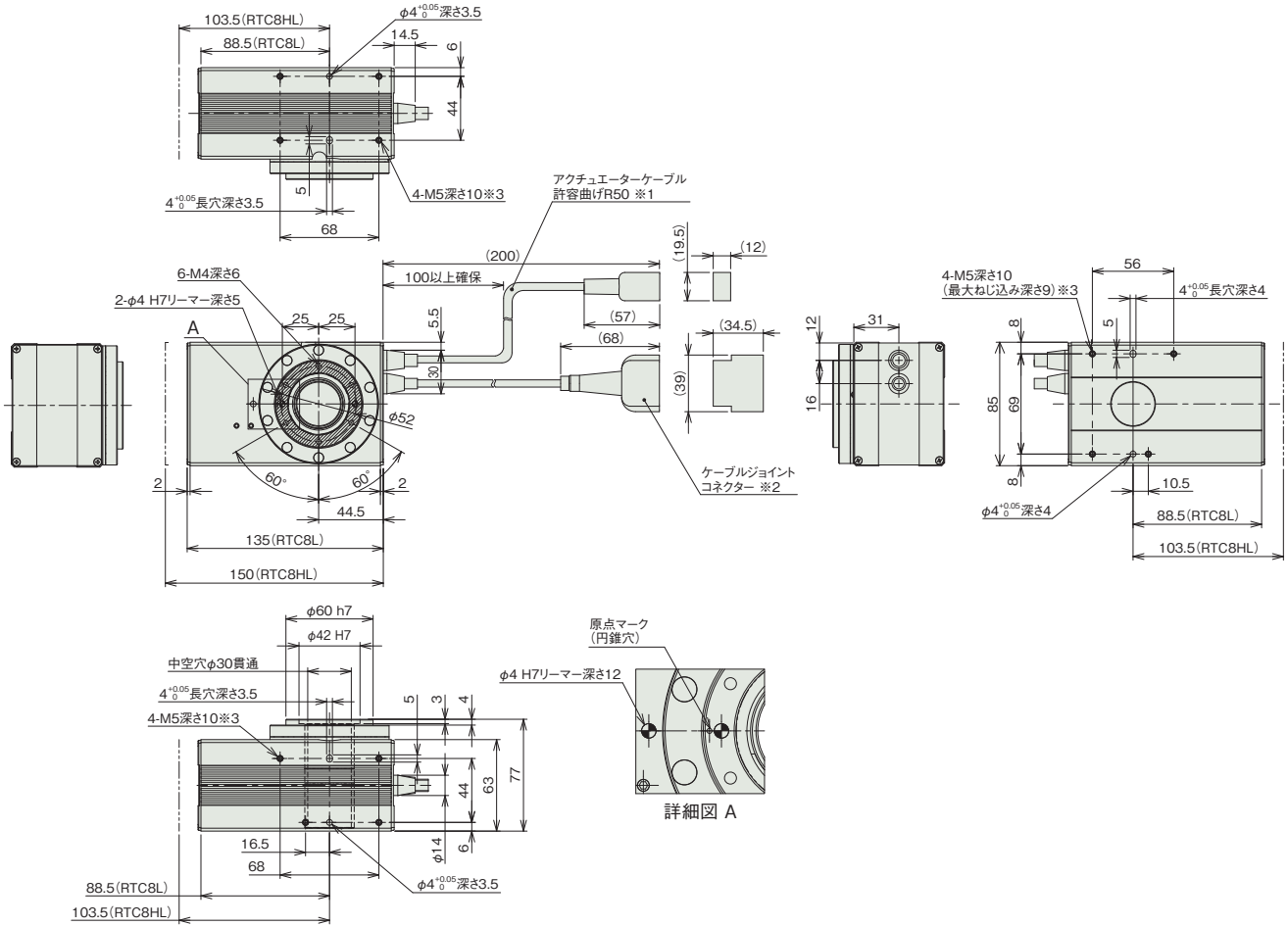
オプション

寸法図

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



- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 - ※2 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋められています。取付面として使用する場合は取外してください。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下記A部拡大図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。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	8L : 2.1kg/8HL : 2.2kg
	ブレーキ有り	8L : 2.3kg/8HL : 2.4kg

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I : インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I : インクリメンタル時 インデックスモード A : アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注4)	I : インクリメンタル A : アブソリュート		

(注4) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-215	
SSEL-CS		2		●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	20000	—	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	—	—	20000	—	8-273		
XSEL-RA/SA		8		—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-273	

- (注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
- (注) Rユニット(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONが別途必要です。
- (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCS2-RTC10L

中空

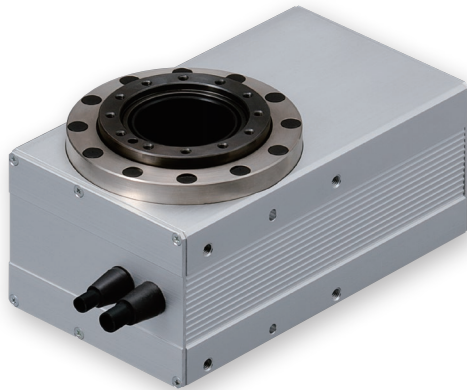
本体幅
100
mm

200V
ACサーボ
モーター

60
W

型式項目

RCS2 - RTC10L			60		360			
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RTC10L	中型タイプ	I インクリメンタル A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	15 減速比 1/15 24 減速比 1/24	360 360度 (多回転)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



(注) CEはオプション
になります。



エンコーダー種類／価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC10L	-	-

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	6-297	-
CE対応仕様	CE	6-298	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-300	-
逆回転仕様	NM	6-302	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
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)	-	-



- (1) 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~7670.99度となりますのでご注意ください。
- (2) コントローラー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。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。

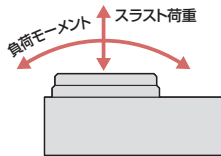
■メインスペック

項目	内容	
減速比	1/15	1/24
最大トルク (N・m)	1.7	2.8
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	1200
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.45
動作範囲 (度)	多回転 360(注2)	

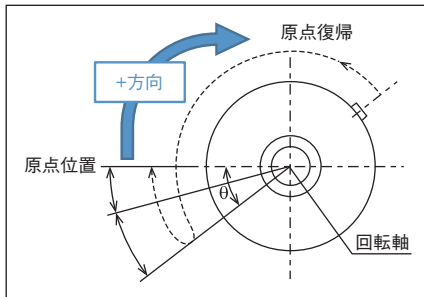
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	600N	
許容負荷モーメント	10N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/15	0.033kg・m ²
	減速比 1/24	0.054kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

■ロータリータイプモーメント方向

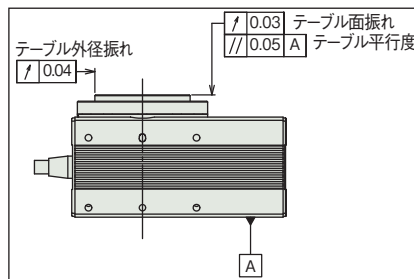


■原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注3)を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ: 15度

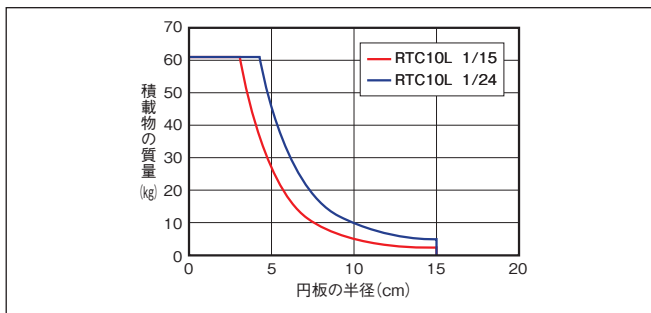
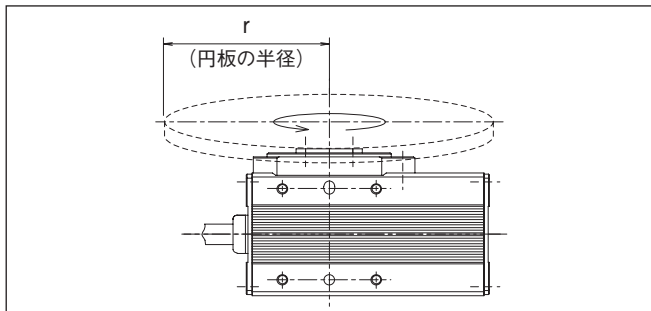
■振れ精度と平行度の目安



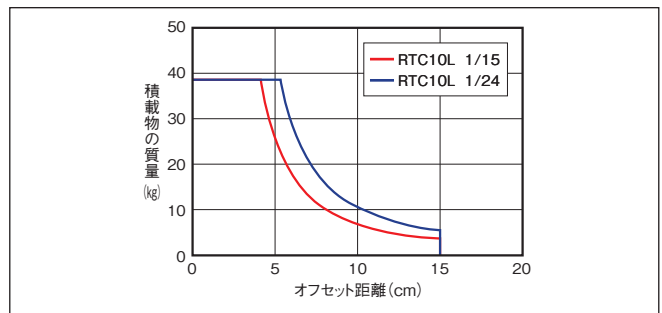
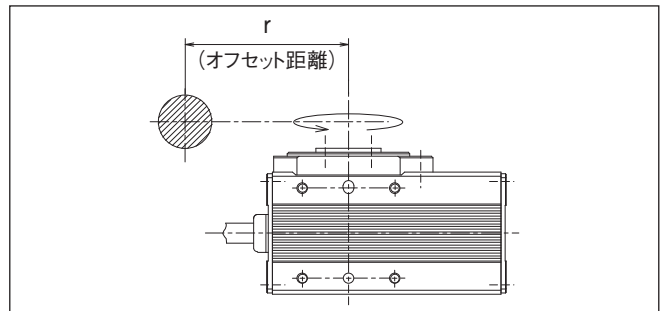
振れ精度と平行度については目安値です。

■積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

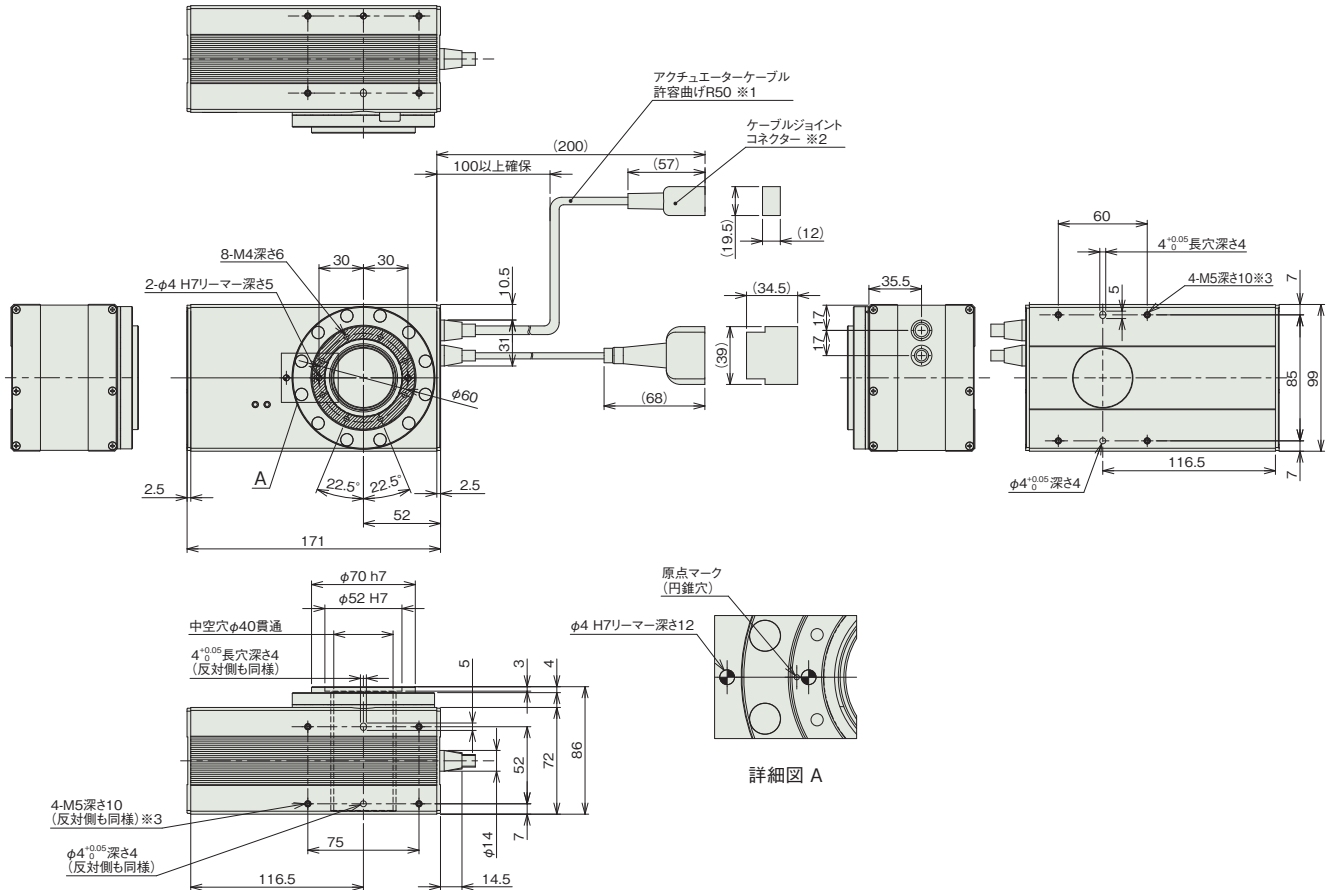
オプション

寸法図

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



- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
 - ※2 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋められています。取付面として使用する場合は取外してください。
- (注) 側面取付穴の寸法は左右対称です。
 (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
 (注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下記A部拡大図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。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	3.3kg
	ブレーキ有り	3.5kg

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
RCP2 RCP6 インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3, ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3, SSN, ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
RCS2 ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99(注4)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注4) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47		
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49		
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215		
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273		
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273		

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3, SSN, ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCS2-RTC12L

中空

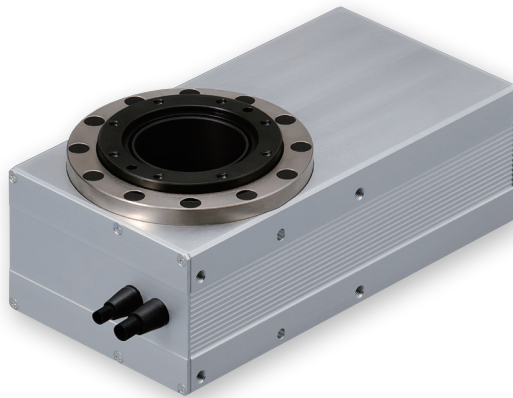
本体幅
120
mm

200V
ACサーボ
モーター

150
W

型式項目

RCS2		RTC12L			150		360				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類		モーター種類	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	
	RTC12L 大型タイプ	I	インクリメンタル	150 サーボモーター 150W	18 減速比 1/18 30 減速比 1/30	360 360度 (多回転)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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		



(注) CEはオプション
になります。



エンコーダ種類／価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC12L	-	-

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	6-297	-
CE対応仕様	CE	6-298	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-300	-
逆回転仕様	NM	6-302	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
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)	-	-



- (1) 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/30の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~6140.99度となりますのでご注意ください。
- (2) 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。詳細は「動作モードとコントローラとの組合せの注意事項」をご参照ください。

RCP2
RCP6
RCS2
DDA
RS
オプション

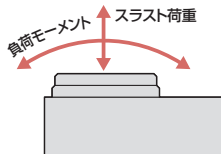
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/18	1/30
最大トルク (N・m)	5.2	8.6
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	800
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	1.0
動作範囲 (度)	多回転 360 (注2)	

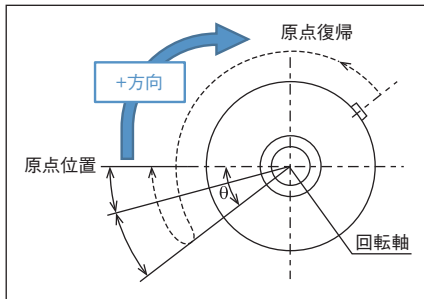
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	800N	
許容負荷モーメント	25N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/18	0.1kg・m ²
	減速比 1/30	0.17kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

■ロータリータイプモーメント方向

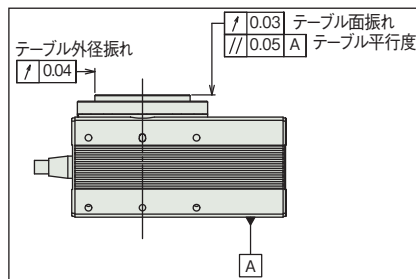


■原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注3)を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ：15度

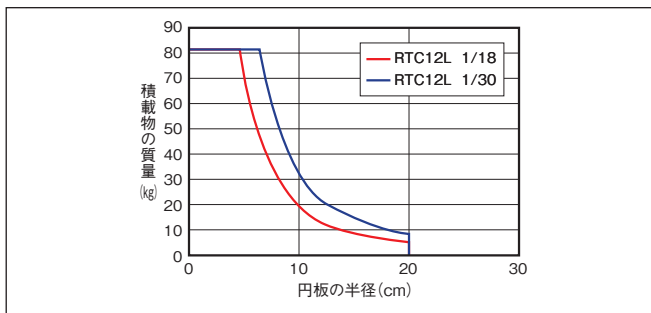
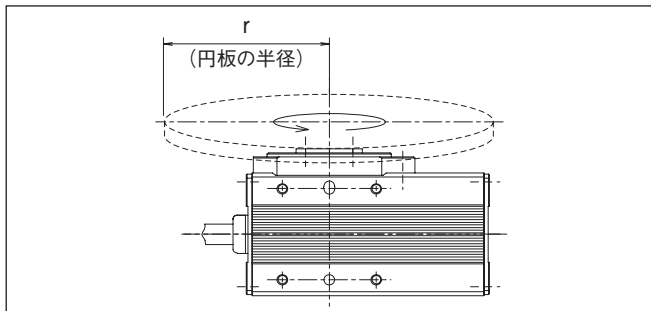
■振れ精度と平行度の目安



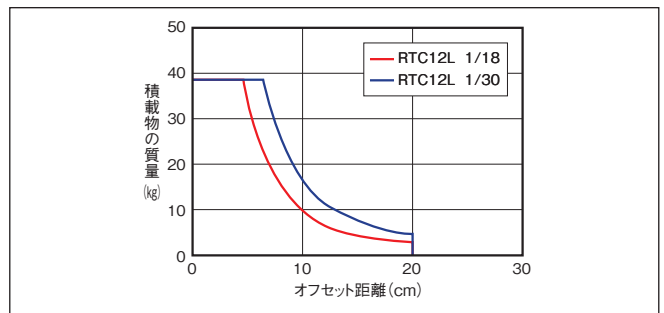
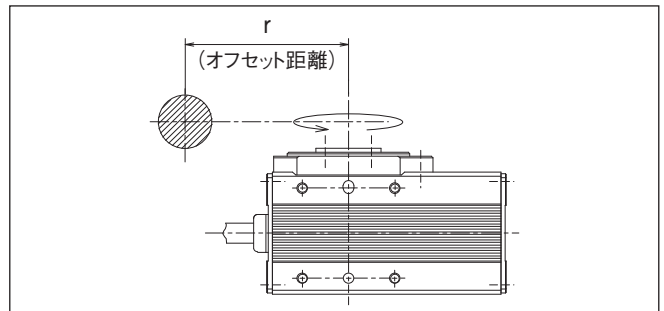
振れ精度と平行度については目安値です。

■積載物形状と質量の目安

■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

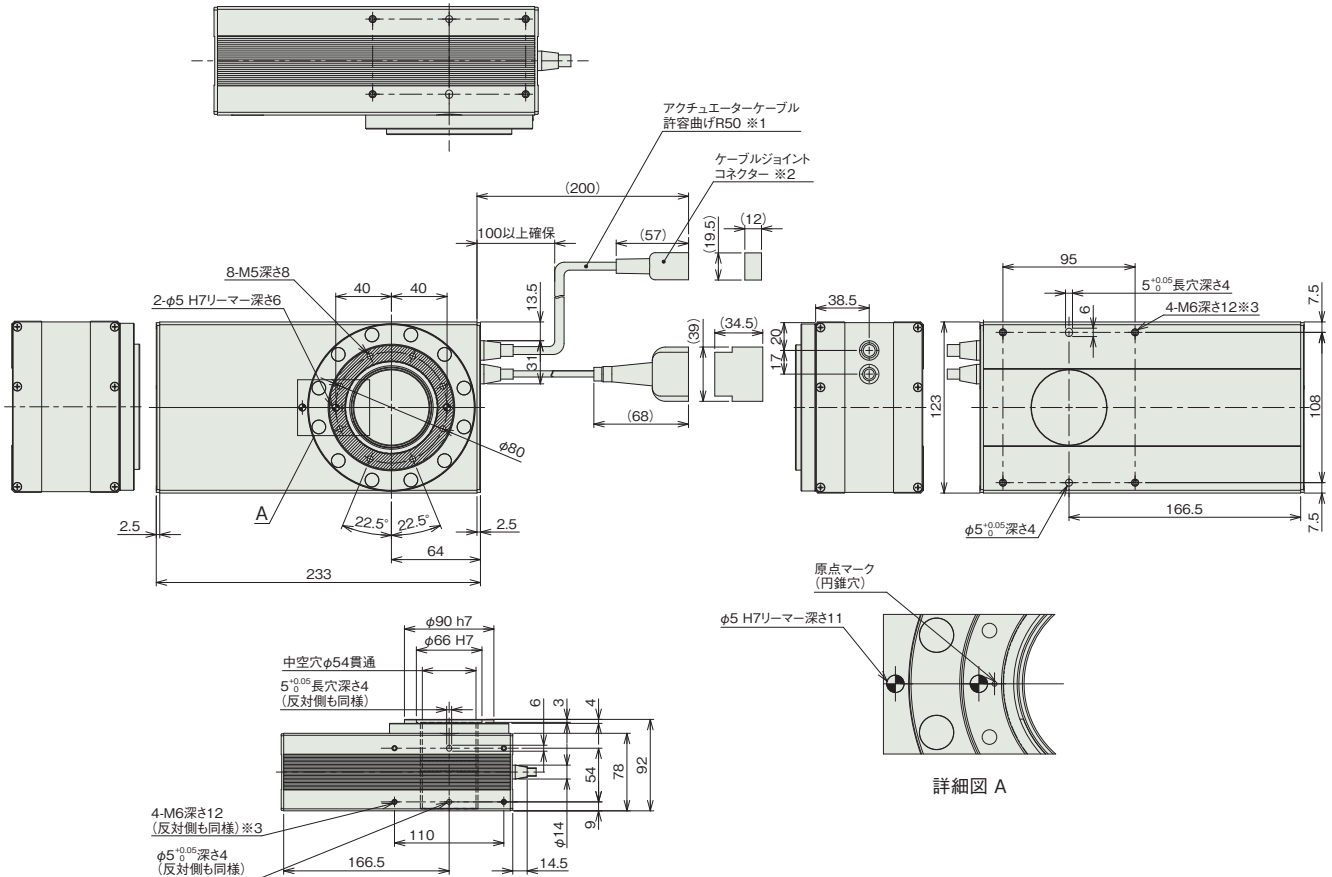
オプション

寸法図

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



- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※2 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダケーブルを接続します。
- ※3 異物侵入防止のため、セツスクリューで埋栓されています。取付面として使用する場合は取外してください。
- (注) 側面取付穴の寸法は左右対称です。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下記A部拡大図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。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	6.2kg
	ブレーキ有り	6.5kg

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダ種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
RCP2 RCP6 インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3, ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3, SSN, ECM	エンコーダ種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
RCS2 ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注4)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注4) ソフトリミットのパラメータの手動設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3, SSN, ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3, SSN, ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
(注) ML3, SSN, ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス


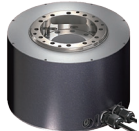
グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

DDA

ダイレクトドライブモーター				
DDA	ロータリー	DDA-LT18C	6-235	
		DDA-LT18C-B	6-239	
		DDA-LH18C	6-243	
		DDA-LH18C-B	6-247	

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

DDA-LT18C

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

DDA - LT18C [] - [] - **200** - **360** - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
S	標準 (17bit)	AI	200 200W	360 360度	T2 SCON 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
P	高分解能 (20bit)	AM			T4 RCON RSEL		



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LT18CS	-
DDA-LT18CP	-

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 (注1、2)	A0	6-297	-
ケーブル側面取出し (注2)	A1	6-297	-
フランジ (注1)	FL	6-300	-

(注1) 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。
 (注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2/T4
標準タイプ	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-

(注) ロボットケーブルです。



- (1) 「メインスペック」の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、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年となります。
- (2) パルス列制御時とMECHATROLINK III / EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップタイプを使用できません。
- (3) インデックスアップタイプでXSELを使用する場合は近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- (4) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

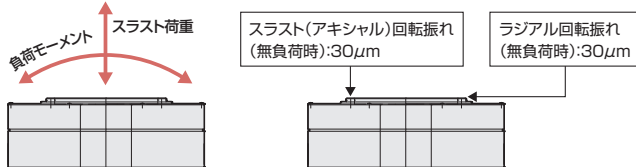
RCP2
RCP6
RCS2
DDA
RS
オプション

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	8.4	
瞬時最大トルク (N・m)	25.2	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	1080
	最高速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G)	9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク (N・m)	-
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-267ページをご参照ください。
 (注4) 1G=9807度/s²
 (注5) SCONと高分解能タイプ(20bit)を接続した場合は±2520となります。

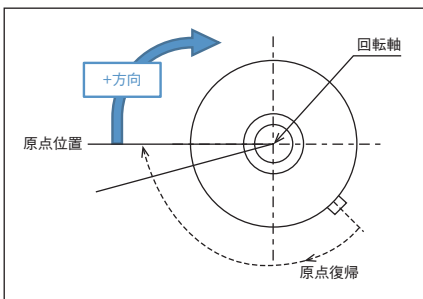
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



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	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
割出し精度 (注6)	17bit	±45秒 (±0.01249度)
	20bit	±30秒 (±0.00833度)
原点復帰方式	エンコーダー原点検出方式	
原点復帰精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒 (0.011度) 以下
	20bit	7.4秒 (0.00206度) 以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント	80N・m	
ロータイナーシャ	0.0043kg・m ²	
許容慣性モーメント	0.6kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
ベース材質	アルミ 側面塗装	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター出力	200W	
エンコーダー種類	アブソリュート	
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注6) 割出し精度はSCON-CBと接続した場合に対応します。

原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
 原点復帰動作は時計方向に回転します。
 原点位置を検出し、停止します。

コントローラー別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラーによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラーで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラー種類 動作タイプ	SCON-CB				RCON				RSEL				XSEL-P/Q				XSEL-RA/SA			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
分解能	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度 ±2520度		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度		—		0~359.999度 ±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度 (注7)		—		上記動作範囲内		180度 (注7) 上記動作範囲内	
無限回転動作	可		不可		可		—		可		—		可 (注8)		—		不可		可 (注8) 不可	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要 必要	
アブソリュートバッテリーパルス制御	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要 必要	
パルス列制御	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可		不可	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可		不可	
補間動作	—		不可		—		不可		—		不可		—		可		—		可	
シンクロ動作	—		不可		—		不可		—		不可		—		可		—		不可 可	

(注7) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
 (注8) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
45度移動時間 (s)	0.09	0.1	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.7	0.87	1.11
90度移動時間 (s)	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.2	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23
180度移動時間 (s)	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.6	0.89	1.01	1.22	1.42
270度移動時間 (s)	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1	1.14	1.36	1.68

(注) 表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
 (注) 表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

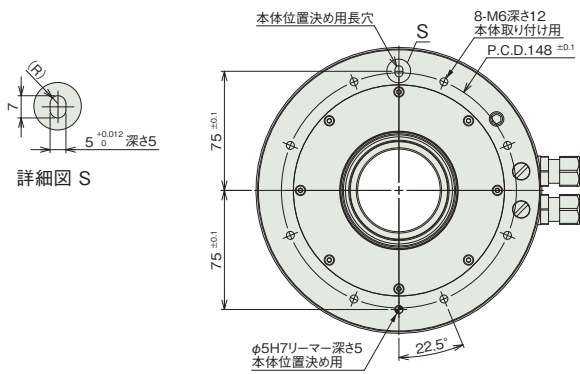
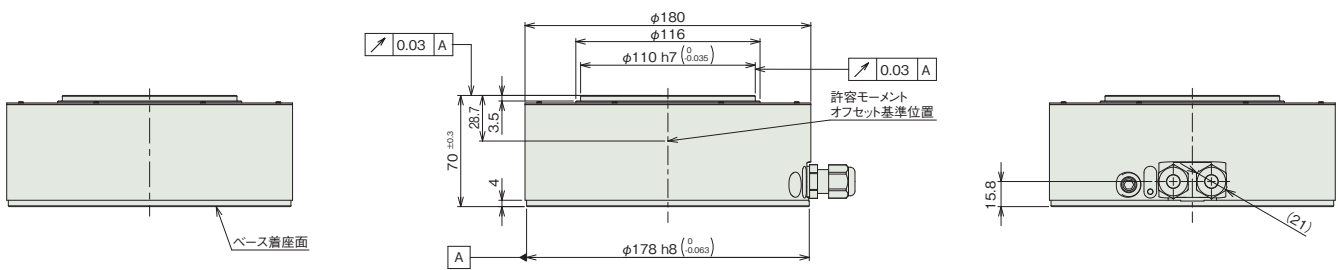
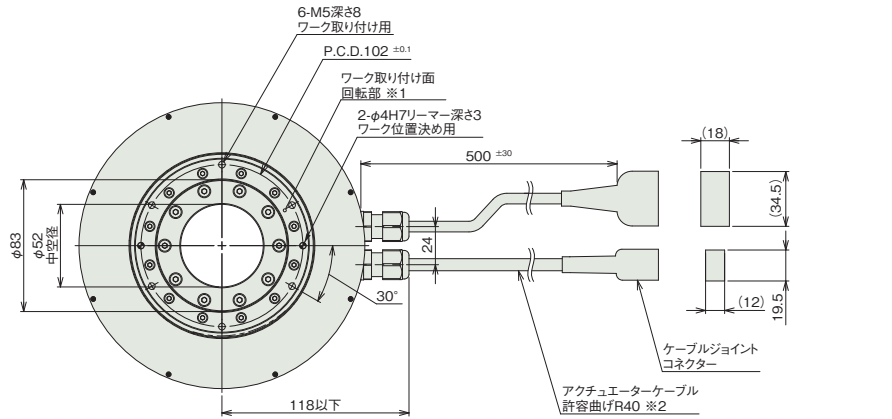
選定
 注意事項
 パルスプレレス
 サイボプレレス
 グリッパ
 ロタリー
 特殊用途機種
 ケーブル型式
 一覧表

RCP2
 RCP6
 RCS2

DDA
 RS
 オプション

■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 ワーク取り付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



■質量

項目	内容
質量	5.8kg

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

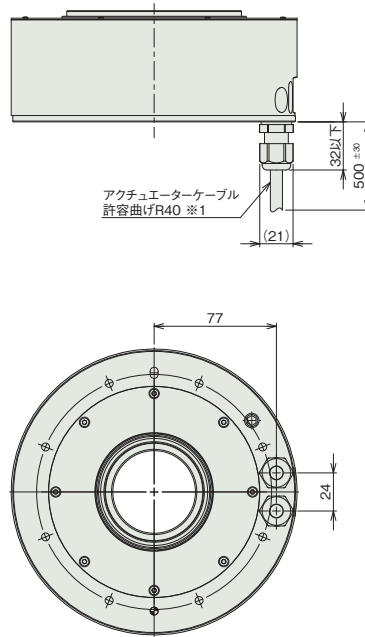
ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■ケーブル下側取出し (オプション記号A0)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) コントローラー選定上の注意点は1-325をご確認ください。
 (注) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) 多回転アプソのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

DDA-LT18C-B

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

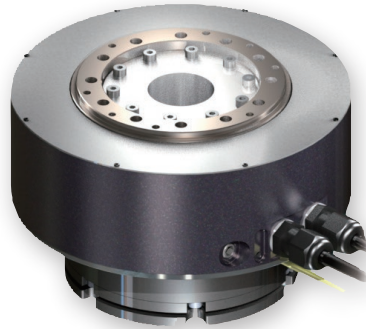
特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

DDA - LT18C [] - [] - 200 - 360 - [] - [] - [] - B

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	オプション
S	標準 (17bit)	AI インデックスアップタイプ	200 200W	360 360度	T2 SCON 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	B ブレーキ
P	高分解能 (20bit)	AM 多回転アップタイプ			T4 RCOM RSEL			



RoHS
10



タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
DDA-LT18CS	-
DDA-LT18CP	-

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 (注1)	A0	6-297	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-297	-
ブレーキ (ブレーキボックス付) (注2)	B	6-297	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) ケーブル長無し(N)で手記した場合はブレーキケーブルが付属されません。別途ブレーキケーブルの手配が必要になります。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2/T4	
		モーター/エンコーダーケーブル	ブレーキケーブル
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X20(20m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 価格はモーター/エンコーダーケーブルとブレーキケーブルを含めて算出ください。

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、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年となります。
- パルス列制御時と MECHATROLINK III /EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップタイプを使用できません。
- インデックスアップタイプで XSEL を使用する場合は近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- ブレーキは保持用です。制動に使用する場合は故障する恐れがありますのでご注意ください。
- 高分解能タイプは XSEL-P/Q には接続できません。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

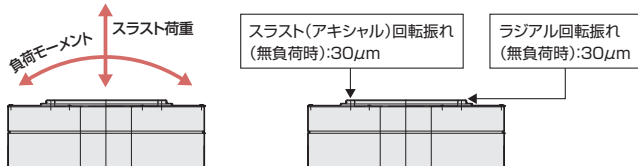
オプション

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	8.4	
瞬間最大トルク (N・m)	25.2	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	1080
	最高速度 (度/s)	1800
	最高加速減速 (G)	9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	25
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (度) (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-267ページをご参照ください。
 (注4) 1G=9807度/s²
 (注5) SCONと高分解能タイプ(20bit)を接続した場合は±2520となります。

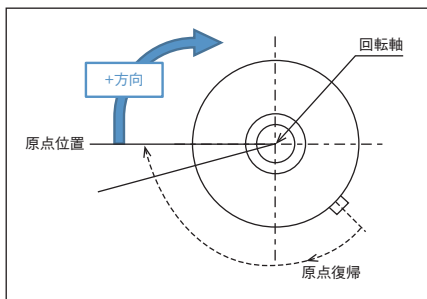
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



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	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
割出し精度 (注6)	17bit	±45秒 (±0.01249度)
	20bit	±30秒 (±0.00833度)
原点復帰方式	エンコーダー原点検出方式	
原点復帰精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒 (0.011度) 以下
	20bit	7.4秒 (0.00206度) 以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント	80N・m	
ロータイナーシャ	0.0043kg・m ²	
許容慣性モーメント	0.6kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
ベース材質	アルミ 側面塗装	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター出力	200W	
エンコーダー種類	アブソリュート	
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注6) 割出し精度はSCON-CBと接続した場合に対応します。

原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
 原点復帰動作は時計方向に回転します。
 原点位置を検出し、停止します。

コントローラー別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラーによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラーで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラー種類 動作タイプ	SCON-CB				RCON				RSEL				XSEL-P/Q				XSEL-RA/SA			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
分解能	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度 ±2520度		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度		—		0~359.999度 ±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度 (注7)		—		上記動作範囲内		180度 (注7) 上記動作範囲内	
無限回転動作	可		不可		可		—		可		—		可 (注8)		—		不可		可 (注8) 不可	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要 必要	
アブソリュートバッテリーパルス制御	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		—		必要		不要 必要	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可		不可	
補間動作	不可		不可		不可		—		可		—		可		—		可		可	
シンクロ動作	不可		不可		不可		—		不可		—		不可		—		可		不可 可	

(注7) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
 (注8) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
45度移動時間 (s)	0.09	0.1	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.7	0.87	1.11
90度移動時間 (s)	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.2	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23
180度移動時間 (s)	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.6	0.89	1.01	1.22	1.42
270度移動時間 (s)	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1	1.14	1.36	1.68

(注) 表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
 (注) 表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボモーター

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

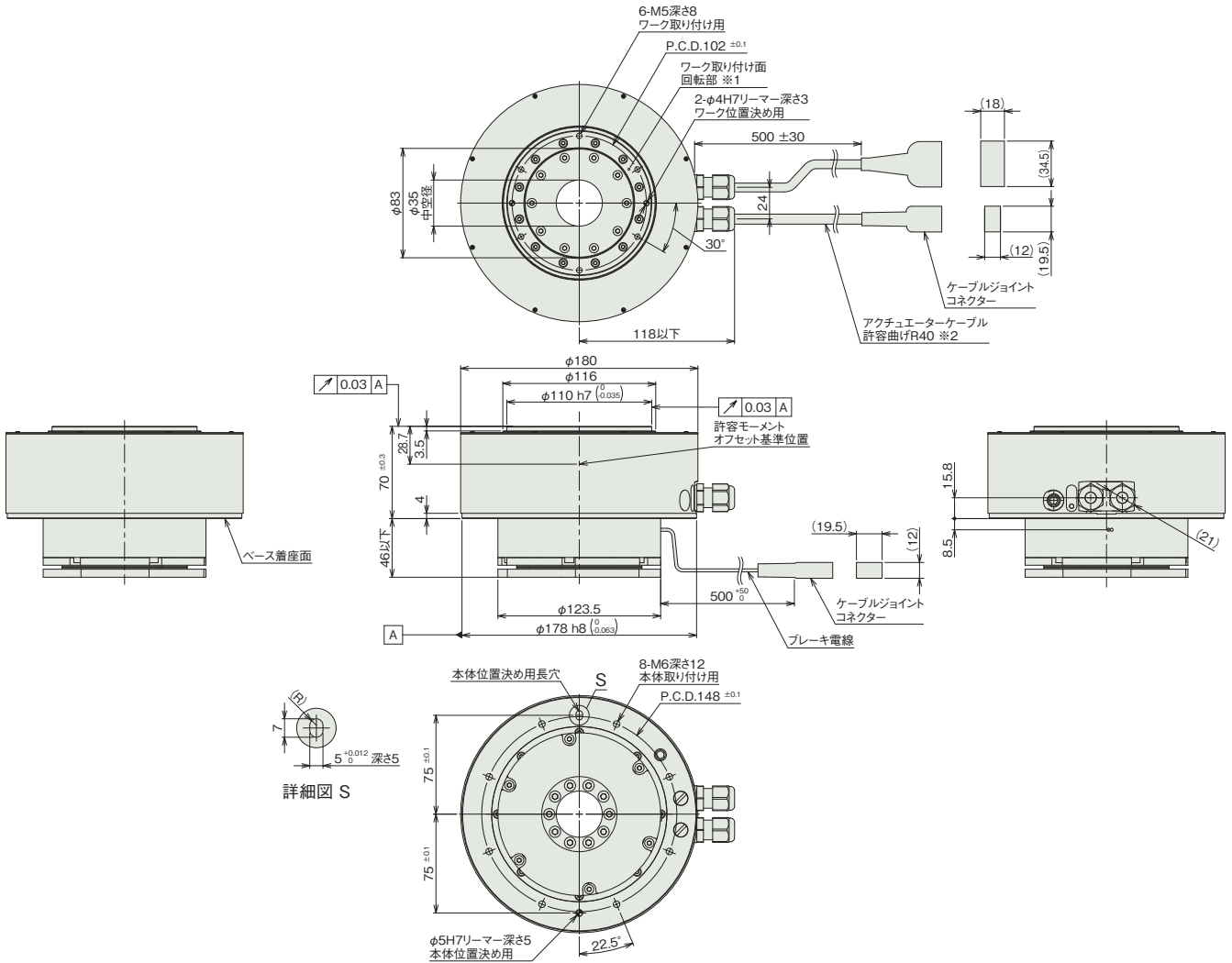
DDA

RS

オプション

■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 ワーク取り付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



■質量

項目	内容
質量	8.7kg

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

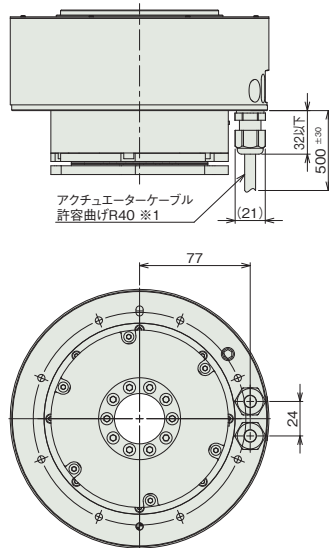
DDA

RS

オプション

■ケーブル下側取出し(オプション記号A0)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) コントローラー選定上の注意点は1-325をご確認ください。
 (注) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) 多回転アソのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

DDA-LH18C

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

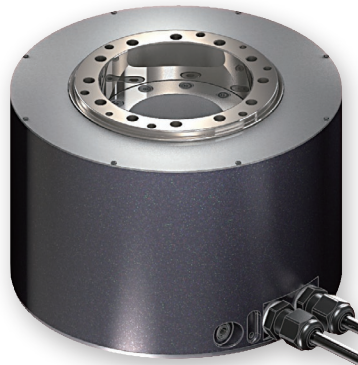
特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

DDA - LH18C - [] - **600 - 360** - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
S	標準 (17bit)	AI	600 600W	360 360度	T2 SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N 無し S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照
P	高分解能 (20bit)	AM			T4 RCON RSEL	X□□ 長さ指定	



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LH18CS	-
DDA-LH18CP	-

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 (注1、2)	A0	6-297	-
ケーブル側面取出し (注2)	A1	6-297	-
フランジ (注1)	FL	6-300	-

(注1) 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。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2/T4
標準タイプ	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-

(注) ロボットケーブルです。



- (1) 「メインスペック」の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、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年となります。
- (2) パルス列制御時とMECHATROLINK III / EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップソタイプを使用できません。
- (3) インデックスアップソタイプでXSELを使用する場合は近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- (4) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
- (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

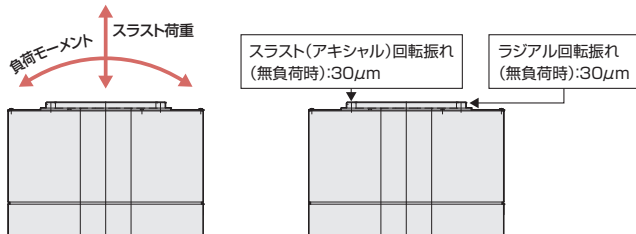
RCP2
RCP6
RCS2
DDA
RS
オプション

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	25	
瞬時最大トルク (N・m)	75	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	800
	最高速度 (度/s)	1440
	最高加減速度 (G)	9.99
	ブレーキ仕様	—
ブレーキ	ブレーキ保持トルク (N・m)	—
	インデックスタイプ (度)	0~359.99
動作範囲	多回転アプソタイプ (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-267ページをご参照ください。
 (注4) 1G=9807度/s²
 (注5) SCONと高分解能タイプ(20bit)を接続した場合は±2520となります。

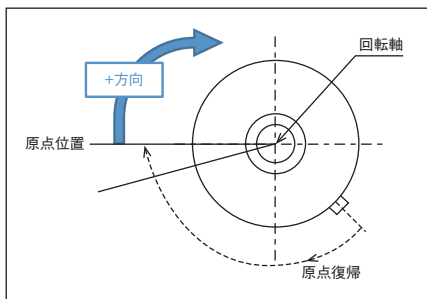
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



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	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
割出し精度 (注6)	17bit	±45秒 (±0.01249度)
	20bit	±30秒 (±0.00833度)
原点復帰方式	エンコーダー原点検出方式	
原点復帰精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒 (0.011度) 以下
	20bit	7.4秒 (0.00206度) 以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント	80N・m	
ロータイナーシャ	0.0092kg・m ²	
許容慣性モーメント	1.8kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
ベース材質	アルミ 側面塗装	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター出力	600W	
エンコーダー種類	アブソリュート	
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注6) 割出し精度はSCON-CBと接続した場合に対応します。

原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
 原点復帰動作は時計方向に回転します。
 原点位置を検出し、停止します。

コントローラー別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラーによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラーで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラー種類	SCON-CB				RCON				RSEL				XSEL-P/Q				XSEL-RA/SA			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
動作タイプ	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度 ±2520度		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度 (注7)		—		180度 (注7)		上記動作範囲内	
無限回転動作	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要
アブソリュートバッテリーパルス列制御	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要	不要	必要
モーションネットワーク対応	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可	不可	可
補間動作	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可
シンクロ動作	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可	不可

(注7) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
 (注8) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8	1.8
45度移動時間 (s)	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875	0.875
90度移動時間 (s)	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035	1.035
180度移動時間 (s)	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257	1.257
270度移動時間 (s)	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415	1.415

(注) 表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
 (注) 表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RC52

DDA

RS

オプション

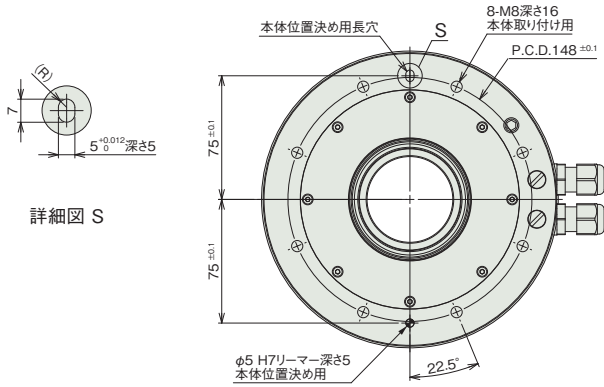
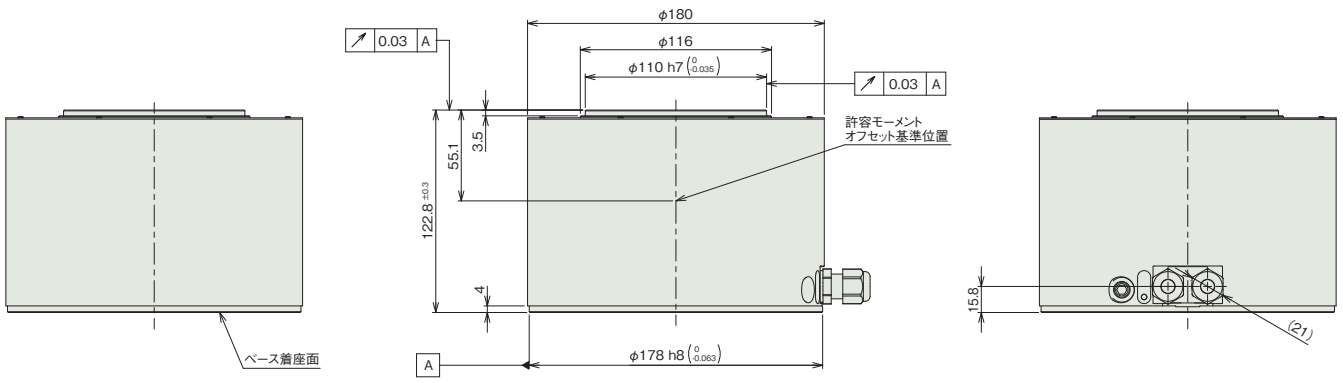
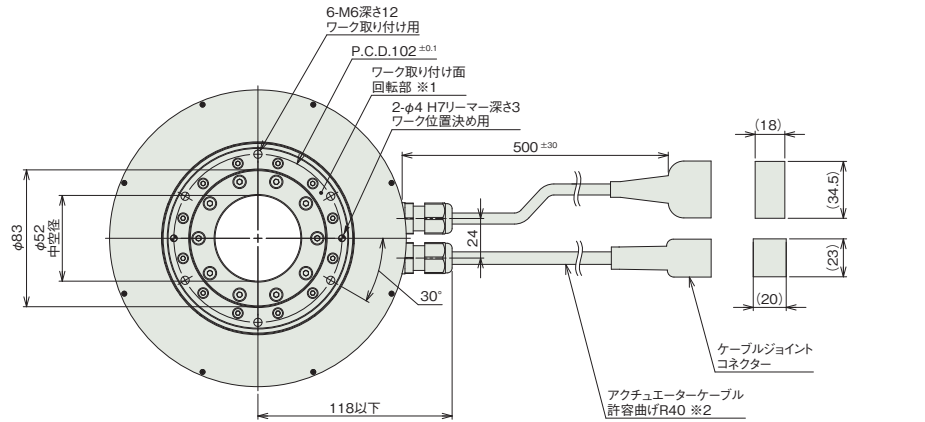
寸法図

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



■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 ワーク取り付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
 ※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



■質量

項目	内容
質量	13kg

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

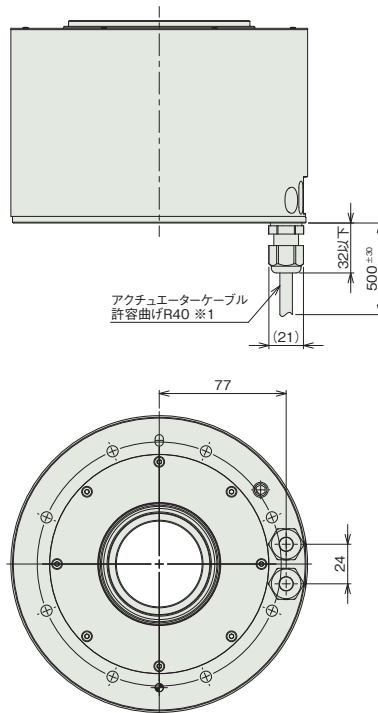
DDA

RS

オプション

■ケーブル下側取出し(オプション記号A0)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) コントローラー選定上の注意点は1-325をご確認ください。
 (注) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) 多回転アソのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

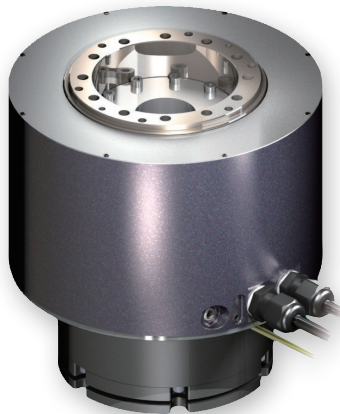
ケーブル型式
一覧表

DDA-LH18C-B

■型式項目

DDA - LH18C [] - [] - 600 - 360 - [] - [] - [] - B

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	オプション
S	標準 (17bit)	AI インデックスアップタイプ	600 600W	360 360度	T2 SCON 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	B ブレーキ
P	高分解能 (20bit)	AM 多回転アップタイプ			T4 RCON RSEL			



RoHS
10



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LH18CS	-
DDA-LH18CP	-

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 (注1)	A0	6-297	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-297	-
ブレーキ (ブレーキボックス付) (注2)	B	6-297	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
 (注2) ケーブル長無し(N)で手記した場合は、ブレーキケーブルが付属されません。別途ブレーキケーブルの手配が必要になります。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2/T4	
		モーター/エンコーダーケーブル	ブレーキケーブル
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X20(20m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 価格はモーター/エンコーダーケーブルとブレーキケーブルを含めて算出ください。

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、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年となります。
- パルス列制御時とMECHATROLINK III /EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップタイプを使用できません。
- インデックスアップタイプでXSELを使用する場合は近回り制御しかできませんのでご注意ください。
- ブレーキは保持用です。制動に使用する場合は故障する恐れがありますのでご注意ください。
- 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

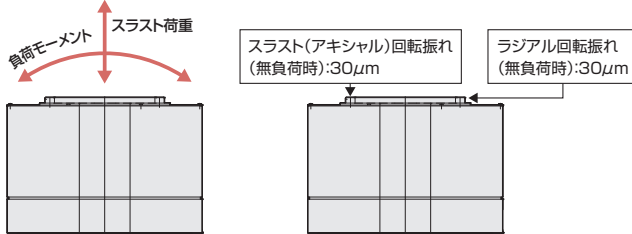
オプション

メインスペック

項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	25	
瞬時最大トルク (N・m)	75	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	800
	最高速度 (度/s)	1440
	最高加速減速 (G)	9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	50
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (度) (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-267ページをご参照ください。
 (注4) 1G=9807度/s²
 (注5) SCONと高分解能タイプ(20bit)を接続した場合は±2520となります。

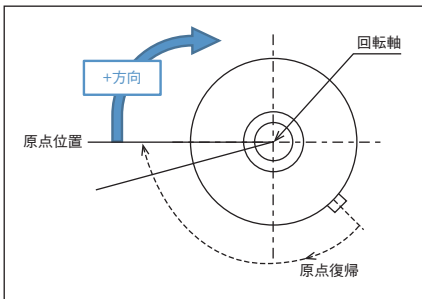
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



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	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
割出し精度 (注6)	17bit	±45秒 (±0.01249度)
	20bit	±30秒 (±0.00833度)
原点復帰方式	エンコーダー原点検出方式	
原点復帰精度	17bit	±19.8秒 (±0.0055度)
	20bit	±3.7秒 (±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒 (0.011度) 以下
	20bit	7.4秒 (0.00206度) 以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント	80N・m	
ロータイナーシャ	0.0092kg・m ²	
許容慣性モーメント	1.8kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
ベース材質	アルミ 側面塗装	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、20~85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP40	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター出力	600W	
エンコーダー種類	アブソリュート	
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注6) 割出し精度はSCON-CBと接続した場合に対応します。

原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
 原点復帰動作は時計方向に回転します。
 原点位置を検出し、停止します。

コントローラ別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラ種類	SCON-CB				RCON				RSEL				XSEL-P/Q				XSEL-RA/SA			
	動作タイプ		動作タイプ		動作タイプ		動作タイプ		動作タイプ		動作タイプ		動作タイプ		動作タイプ		動作タイプ			
分解能	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)		
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度 ±2520度		0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度		0~359.999度 ±9999度			
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度 (注7)		—		180度 (注7) 上記動作範囲内			
無限回転動作	可		不可		可		—		可		—		可 (注8)		—		不可 (注8) 不可			
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		必要		—		不要 必要			
アブソリュートバッテリーパルス制御	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可			
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		—		不可			
補間動作	不可		不可		不可		—		可		—		可		—		可			
シンクロ動作	不可		不可		不可		—		不可		—		可		—		不可 可			

(注7) XSELのインデックスアプソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
 (注8) インデックスアプソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間 (s)	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間 (s)	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間 (s)	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間 (s)	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

(注) 表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
 (注) 表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

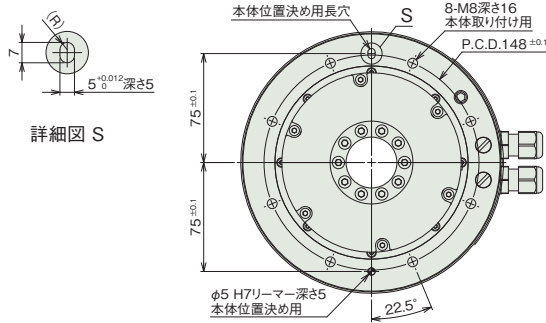
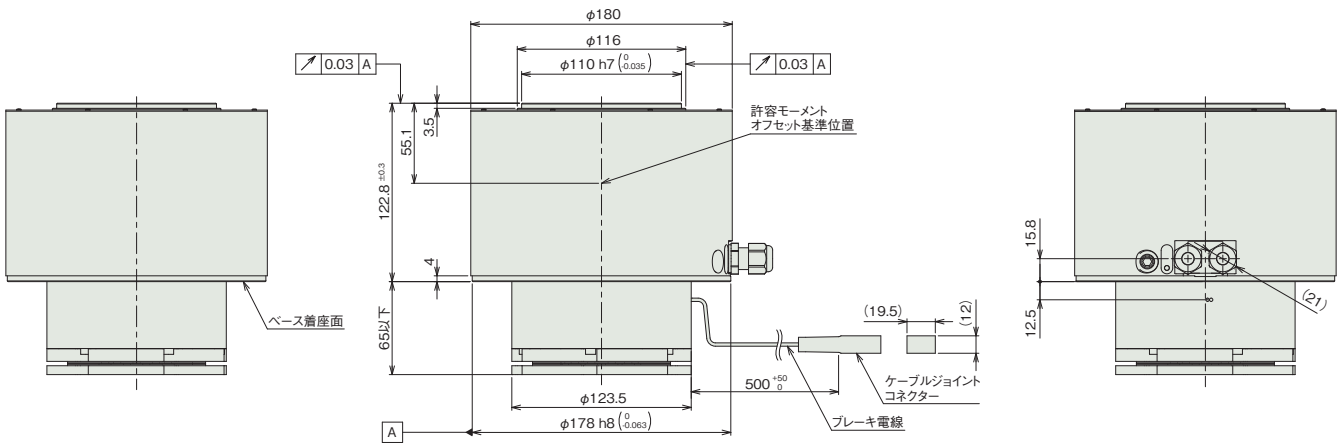
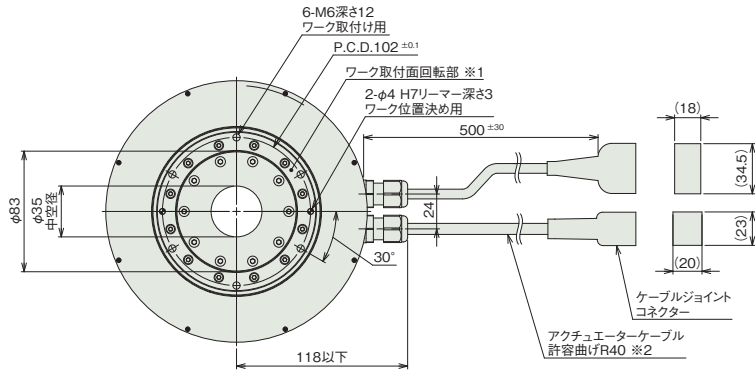
選定
 注意事項
 パルスプレレス
 サイボプレレス
 グリッパ
 ロータリー
 特殊用途機種
 ケーブル型式
 一覧表

RCP2
 RCP6
 RCS2

DDA
 RS
 オプション

■ケーブル側面取出し(オプション記号A1)

※1 ワーク取り付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



■質量

項目	内容
質量	17.4kg

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

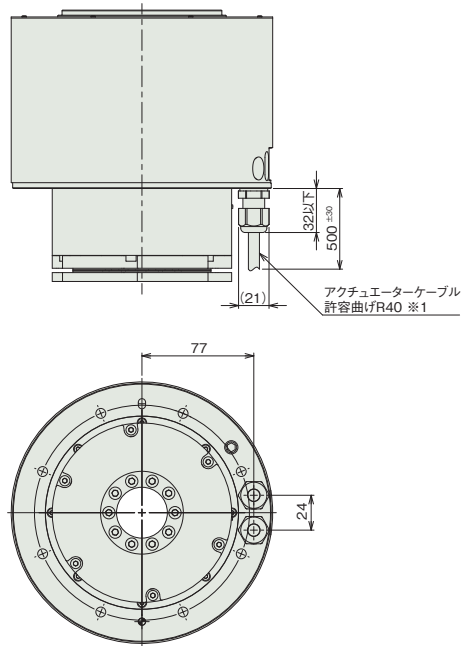
DDA

RS

オプション

■ケーブル下側取出し(オプション記号A0)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
 (注) コントローラー選定上の注意点は1-325をご確認ください。
 (注) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) 多回転アソのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
 (注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ


ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RS

サーボモーター 200V

RS	ロータリー	RS-30	6-253	
		RS-60	6-257	

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

RS-30

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RS - [] - 30 - [] - 360 - [] - [] - [] - L

シリーズ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アbsolute	モーター種類 30 30W	減速比 50 1/50 100 1/100	作動範囲 360 360度	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	オプション 下記オプション 価格表参照
------	--------------------------------------	------------------	-----------------------------	------------------	---	---	---------------------------



RoHS 10



エンコーダー種類別価格表 (標準価格)

型式	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-30	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き (出力シャフト)	K	6-300	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	6-300	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- ご使用になる条件から慣性モーメントを算出し、「メインスペック」の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。詳細は「積載物形状と質量の目安」をご参照ください。
- コントローラー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。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

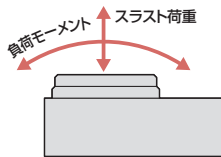
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/50	1/100
最大トルク (N・m)	6.6	13.3
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	360
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク (N・m)	-
動作範囲 (度)	360	

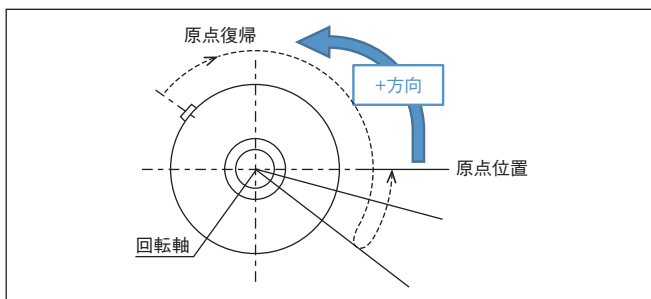
(注1) 1G≒9807度/s²

項目	内容	
駆動方式	ハーモニックドライブ	
繰返し位置決め精度	±0.028度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	-	
ロストモーション	1/50	0.05度
	1/100	0.025度
許容スラスト荷重	392N	
許容負荷モーメント	1/50	9.8N・m
	1/100	11.8N・m
許容慣性モーメント	1/50	0.0578kg・m ²
	1/100	0.2303kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

■ロータリータイプモーメント方向



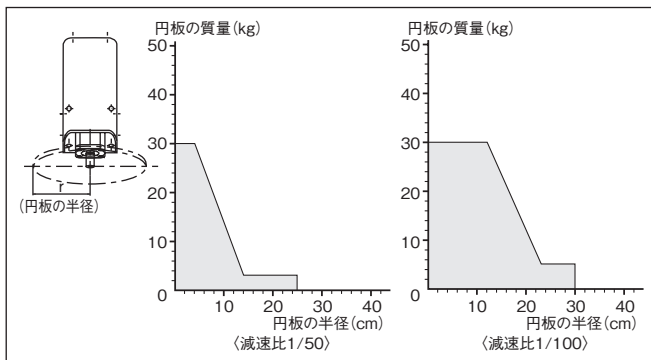
■原点復帰方法と正回転方向



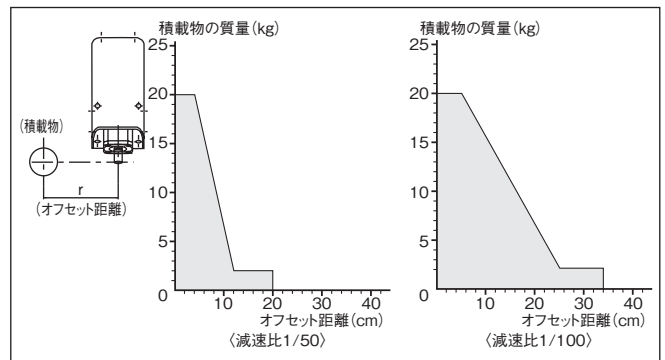
回転部先端から見て、反時計方向の回転が+方向になります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。

■積載物形状と質量の目安

■回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



■回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

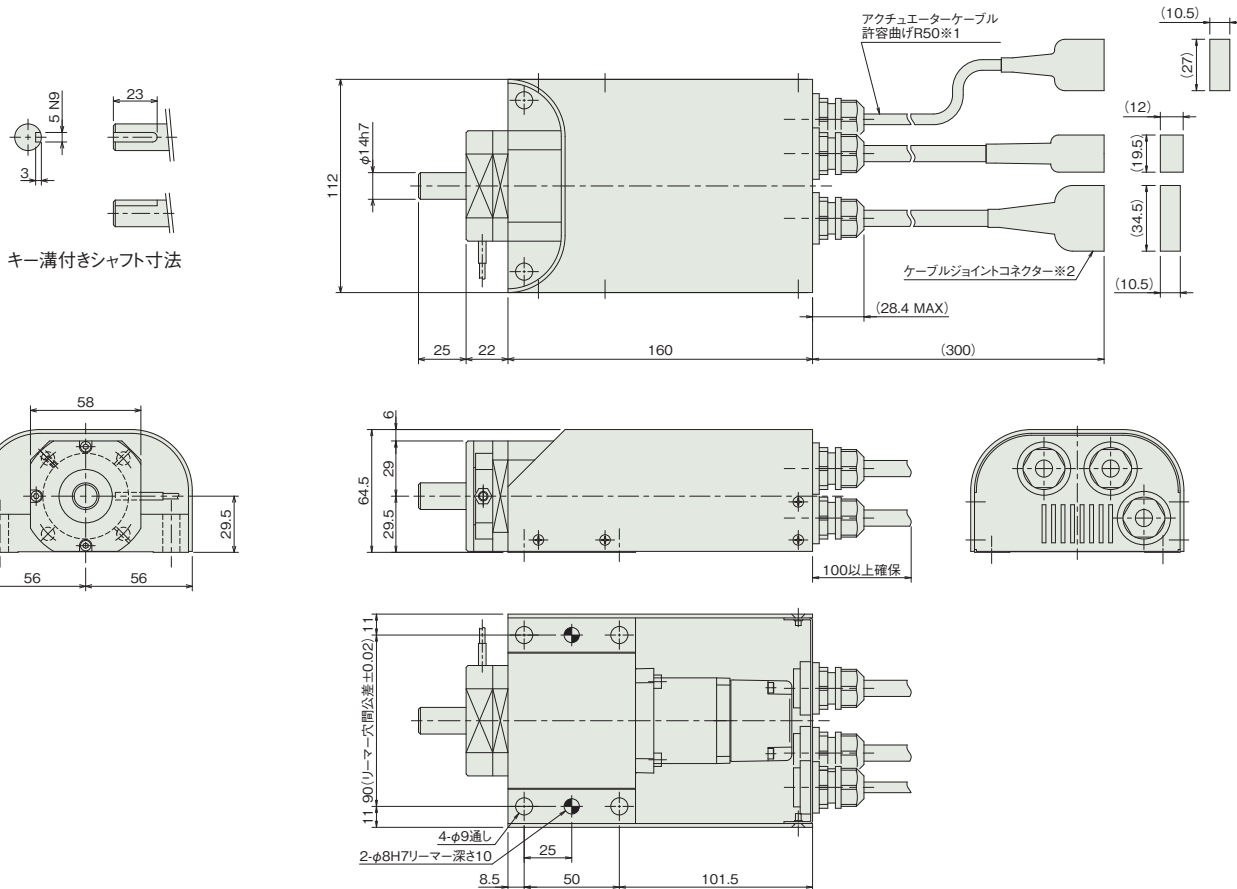
オプション

寸法図

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



※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーターエンコーダーケーブルを接続します。



質量

タイプ	RS-30
質量 (kg)	2.0

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99(注2)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注2) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RS-60

60
W

■型式項目

RS - [] - 60 - [] - 360 - [] - [] - [] - L

シリーズ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	作動範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
I A	インクリメンタル アブソリュート	60 60W	50 100 1/50 1/100	360 360度	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



RoHS
10



エンコーダー種類別価格表 (標準価格)

型式	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-60	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き (出力シャフト)	K	6-300	-
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	6-300	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- ご使用になる条件から慣性モーメントを算出し、「メインスペック」の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。詳細は「積載物形状と質量の目安」をご参照ください。
- コントローラー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。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

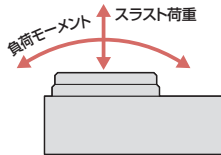
■メインスペック

項目	内容	
減速比	1/50	1/100
最大トルク (N・m)	11.17	22.28
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	360
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
	ブレーキ保持トルク (N・m)	-
動作範囲 (度)	360	

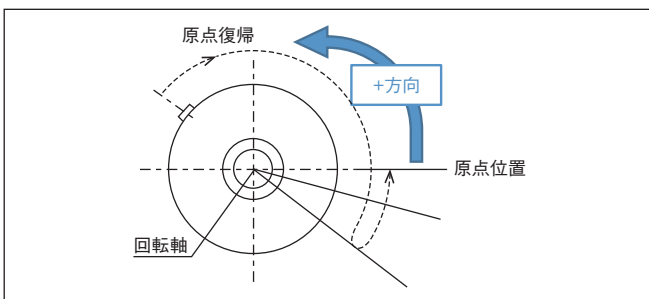
(注1) 1G≒9807度/s²

項目	内容	
駆動方式	ハーモニックドライブ	
繰返し位置決め精度	±0.028度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	-	
ロストモーション	0.025度	
許容スラスト荷重	980N	
許容負荷モーメント	1/50	24.5N・m
	1/100	23.5N・m
許容慣性モーメント	1/50	0.108kg・m ²
	1/100	0.421kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

■ロータリータイプモーメント方向



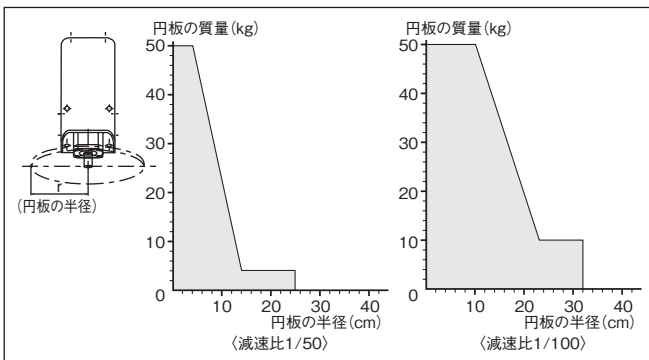
■原点復帰方法と正回転方向



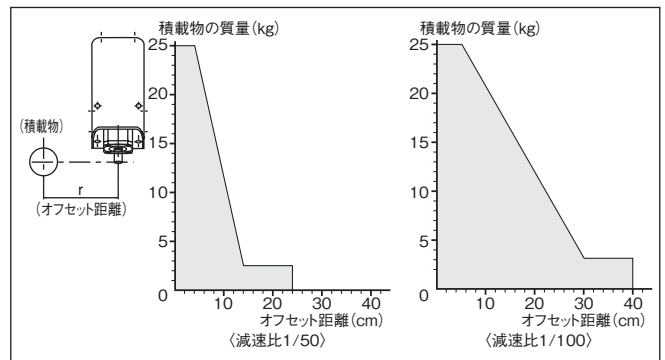
回転部先端から見て、反時計方向の回転が+方向になります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。

■積載物形状と質量の目安

■回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



■回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

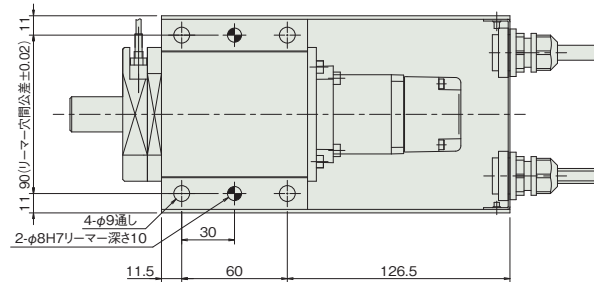
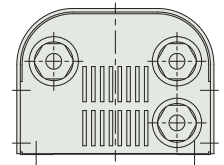
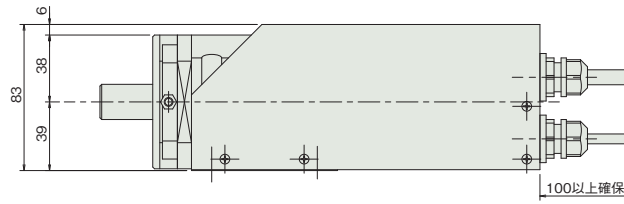
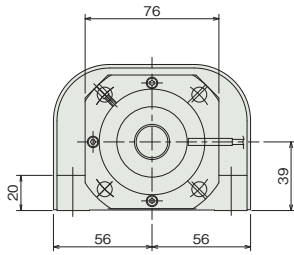
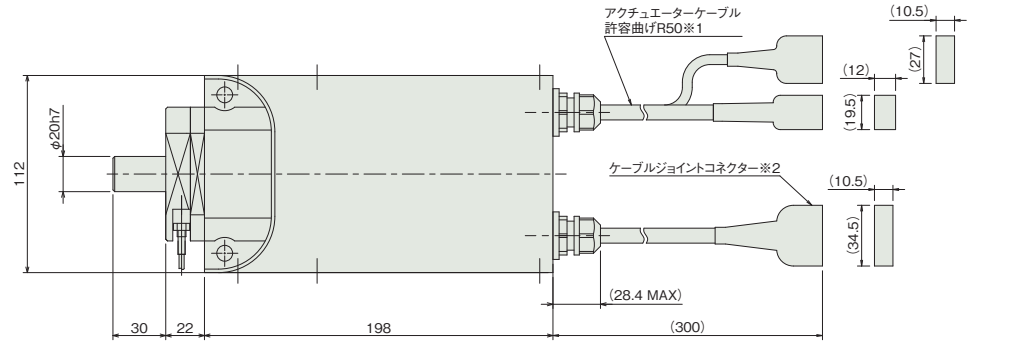
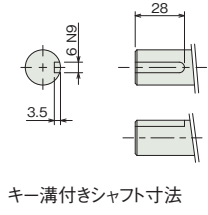
オプション

寸法図

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



※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーターエンコーダーケーブルを接続します。



質量

タイプ	RS-60
質量 (kg)	3.2

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
RCP2 インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
RCP6 ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99(注2)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注2) ソフトリミットのパラメーターの手动設定が必要です。

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

オプション

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

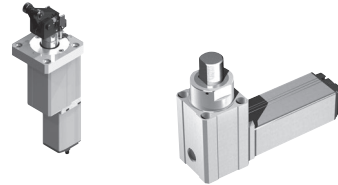
ケーブル型式
一覧表

特殊用途機種

ストッパーシリンダー

パルスモーター

RCP4-ST	6-263
RCP4-ST4525E	6-265



垂直 / 回転一体型

サーボモーター 200V

ZR-S	6-267
ZR-M	6-269



手首ユニット

パルスモーター

WU-S	6-271
WU-M	6-275



ロータリーチャック

パルスモーター

RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI	6-279
RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI	6-283
RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI	6-287
RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI	6-291



オプション	6-297
-------	-------

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

RCP4-ST

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

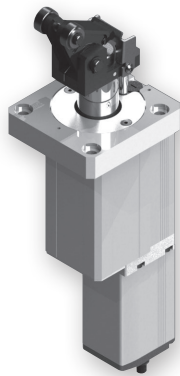
特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCP4 - **I** - **42P** - **N** - **30** - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ST68E	本体幅60mm 80kgタイプ	I インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	N 無し	30 30mm	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	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
ST615E	本体幅60mm 150kgタイプ							



タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST68E	-
RCP4-ST615E	-

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
ケーブル取出し方向変更 (前面)	CJT	6-298	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向変更 (背面)	CJB	6-298	-
保護カバー仕様	CO	6-298	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

POINT
選定上の注意

- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- ロッド上向き設置限定です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットもしくは変換ケーブルが必要です。詳細は 8-121 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

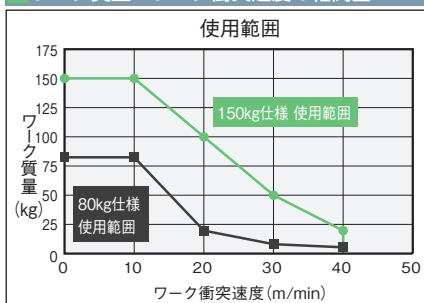
種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容	
	ST68E	ST615E
タイプ	ST68E	ST615E
最大ワーク質量 (kg)	80	150
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	65
	最高加減速度 (G)	0.2
最高ワーク衝突速度 (m/min)	40	
ストローク (mm)	30	

項目	内容	
	ST68E	ST615E
タイプ	ST68E	ST615E
駆動方式	台形ねじ	
繰返し位置決め精度	±0.5mm	±0.5mm
ロスモーション	1mm	1mm
ロッド	炭素鋼 硬質クロムメッキ処理	
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令	
モーター種類	パルスモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



RCP4-ST4525E

選定

注意事項

バルスプレレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

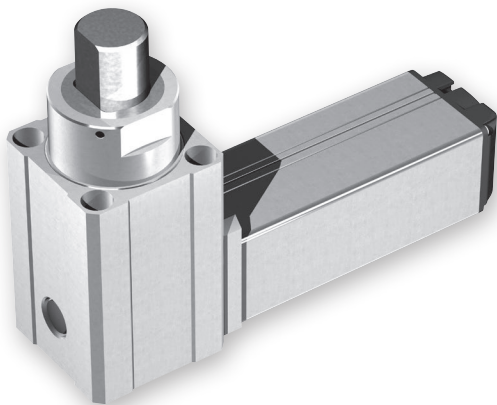
特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCP4 - ST4525E - I - 28P - N - 20

シリーズ	タイプ ST4525E 本体幅45mm 25kgタイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28Pサイズ	Z軸リード N 無し	Z軸ストローク 20 20mm	適応コントローラー P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
------	--------------------------------------	--------------------------	------------------------------------	-----------------	----------------------	---	---	---------------------------



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST4525E	-

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
本体前面 (反モーター側) 組み付け穴 タップ穴仕様 (標準はザグリ穴 (φ9))	AHT	6-297	-
軸先端Dカット仕様 (前面) (注1)	DCT	6-298	-
軸先端Dカット仕様 (左面) (注1)	DCL	6-298	-
軸先端Dカット仕様 (右面) (注1)	DCR	6-298	-
軸先端Dカット仕様 (背面) (注1)	DCB	6-298	-
原点逆仕様	NM	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。(「寸法図」参照)

POINT
選定上の注意

- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- ロッド上向き設置限定です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

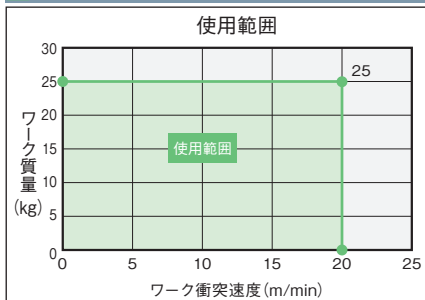
種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容	
タイプ	ST4525E	
最大ワーク質量 (kg)	25	
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	75
	最高加減速度 (G)	0.2
最高ワーク衝突速度 (m/min)	20	
ストローク (mm)	20	

項目	内容
タイプ	ST4525E
駆動方式	台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.5mm
ロストモーション	1mm
ロッド	炭素鋼 硬質クロムメッキ処理
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



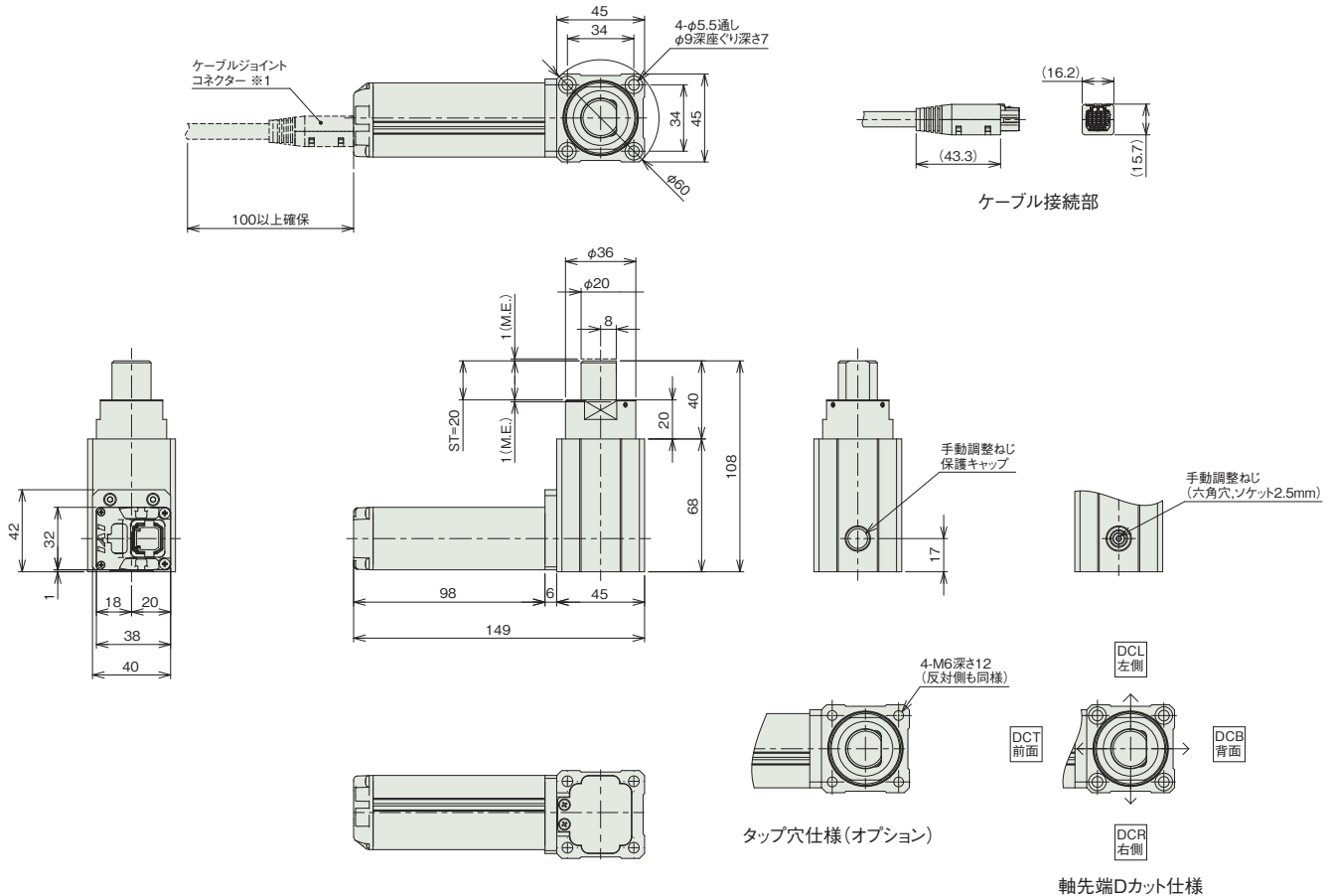
寸法図

CAD図面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 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点正常の場合はロッド上昇方向が原点となります。原点逆の場合はロッド下降側が原点となります。
 (注) 軸先端Dカット仕様オプションDCB(背面)の場合です。
 (注) メンテナンス用ケーブル型式
 標準：CB-CAN-MPA□□□□
 ロボットケーブル：CB-CAN-MPA□□□□-RB
 □□□□はケーブル長さを記入。最長20m 例)050=5m

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■質量

タイプ	内容
質量	0.7kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

ZR-S

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

型式項目

ZR - **S** - - **100** - **16** - **150** - **T2** - - **B** -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	
		I A	100 100W	16 16mm	150 150mm	T2 XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N S M X□□	無し 3m 5m 長さ指定	下記オプション 価格表参照



RoHS
10



エンコーダー種類別価格表 (標準価格)

型式	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
ZR-S	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	6-297	-
原点リミットスイッチ (注1)	L	6-300	-

(注1) インクリメンタル仕様は標準装備、アブソリュート仕様では不要です。
(注) アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)
アブソリュートリセット調整治具 (型式: JG-ZRS)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	
		アブソリュート	インクリメンタル
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の最大動作速度は、PTP 命令動作の場合です。
- 「メインスペック」の可搬質量、「定格」は加減速度 0.3G で動作した場合、「最大」は加減速度 0.1G で動作した場合です。
- 「メインスペック」の上下軸押し込み推力は、上下軸先端でものを押す力です。「押付動作時」は、プログラムの押付け命令実行時の最大押付け力です。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押付け命令を使用して行なってください。
- 「メインスペック」の許容慣性モーメントは、回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- ケーブル長は最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- 垂直設置での使用限定となります。
- 直交ロボットと組合せて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてください。
- アクチュエーターとコントローラーのエンコーダー配線の途中にブレーキボックス (付属品) の設置が必要となります。ブレーキボックスには DC24V (max1A) の電源が必要です。

メインスペック

項目	内容	
	上下軸	回転軸
軸構成		
リード	ボールねじリード (mm)	16
可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3
速度/加減速度	最高速度	1005mm/s
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
推力	最大推力 (N)	107
	押付け時最大推力 (N)	74.8
押付け	押付け最高速度 (mm/s)	20
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	3
ストローク		150mm ±360度

項目	内容	
	上下軸	回転軸
軸構成		
駆動方式	ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギア減速機+スプライン
繰返し位置決め精度	±0.010mm	±0.005度
ロストモーション	-	-
許容スラスト荷重	-	-
許容慣性モーメント	-	0.015kg・m ²
許容トルク	-	1.9N・m
寿命	-	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	アブソリュート/インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

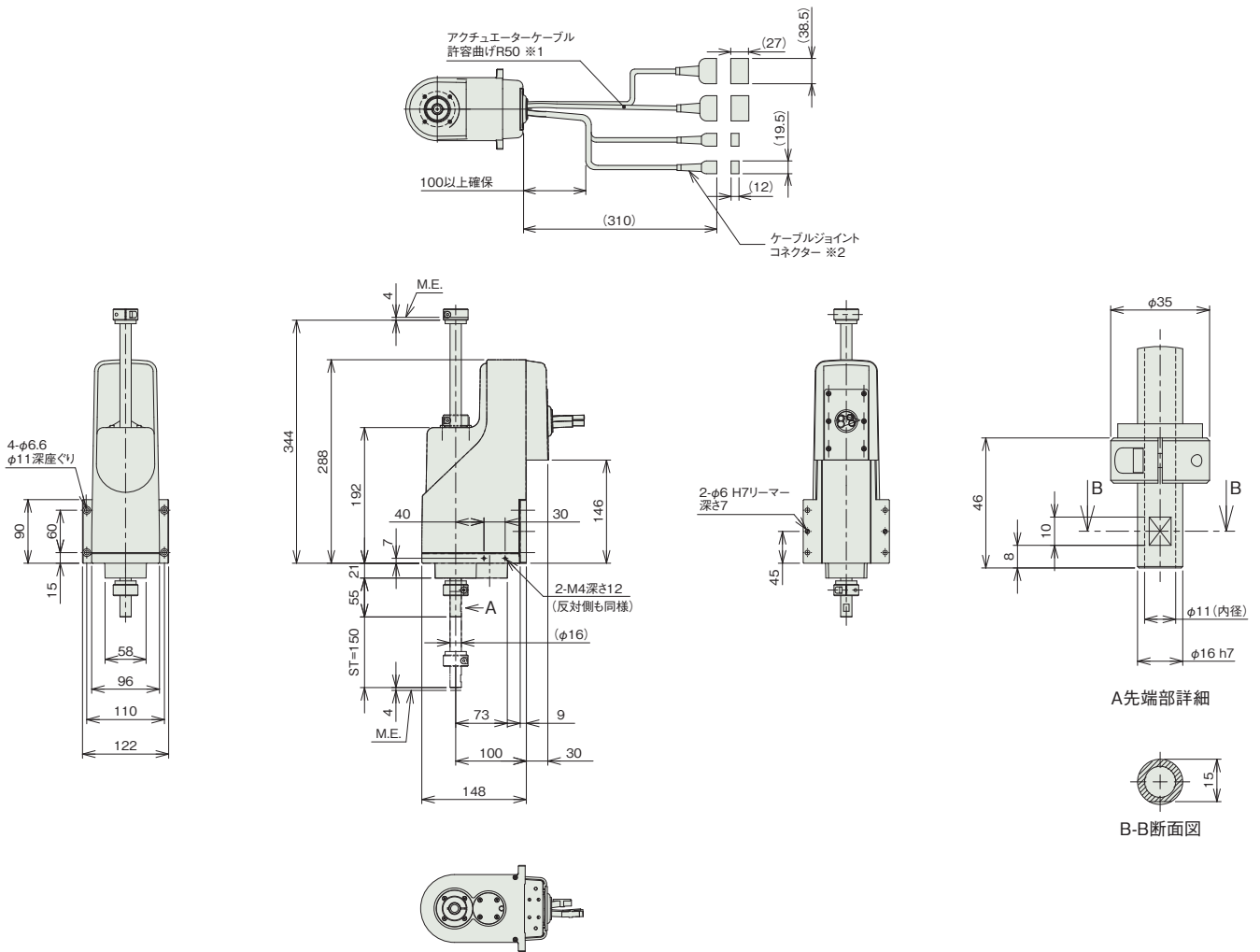
寸法図

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



※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダー・リミットスイッチケーブルを接続します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



質量

タイプ	内容
質量	5.5kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ZR 1台につき、コントローラーは2軸分使用します。

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

ZR-M

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

型式項目

ZR		-	M	-		-	200	-	20	-	200	-	T2	-		-	B	-	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類		モーター種類		Z軸リード		Z軸ストローク		適応コントローラー		ケーブル長		オプション					
		I インクリメンタル		200 200W		20 20mm		200 200mm		T2 XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N 無し		下記オプション 価格表参照					
		A アブソリュート										M 5m							
												X□□ 長さ指定							



RoHS
10



エンコーダー種類別価格表 (標準価格)

型式	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
ZR-M	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準)	B	6-297	-
原点リミットスイッチ (注1)	L	6-300	-

(注1) インクリメンタル仕様は標準装備、アブソリュート仕様では不要です。
(注) アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)
アブソリュートリセット調整治具 (型式: JG-ZRM)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	
		アブソリュート	インクリメンタル
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
	X26(26m) ~ X30(30m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の最大動作速度は、PTP 命令動作の場合です。
- 「メインスペック」の可搬質量、「定格」は加減速度 0.3G で動作した場合、「最大」は加減速度 0.1G で動作した場合です。
- 「メインスペック」の上下軸押し込み推力は、上下軸先端でものを押す力です。「押付動作時」は、プログラムの押付け命令実行時の最大押付け力です。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押付け命令を使用して行なってください。
- 「メインスペック」の許容慣性モーメントは、回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- ケーブル長は最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- 垂直設置での使用限定となります。
- 直交ロボットと組合せて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてください。
- アクチュエーターとコントローラーのエンコーダー配線の途中にブレーキボックス (付属品) の設置が必要となります。ブレーキボックスには DC24V (max1A) の電源が必要です。

メインスペック

項目	内容	
	上下軸	回転軸
軸構成	ボールねじリード (mm)	20
リード	20	-
可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6
速度/加減速度	最高速度	1256mm/s
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3
推力	最大推力 (N)	171
	押付け時最大推力 (N)	120
押付け	押付け最高速度 (mm/s)	20
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	6
	ストローク	200mm
		±360度

項目	内容	
	上下軸	回転軸
軸構成	ベルト+ボールねじスプライン	回転軸
駆動方式	ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギア減速機+スプライン
繰返し位置決め精度	±0.010mm	±0.005度
ロストモーション	-	-
許容スラスト荷重	-	-
許容慣性モーメント	-	0.03kg・m ²
許容トルク	-	3.8N・m
寿命	-	-
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²	
海外対応規格	RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	アブソリュート/インクリメンタル	
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

寸法図

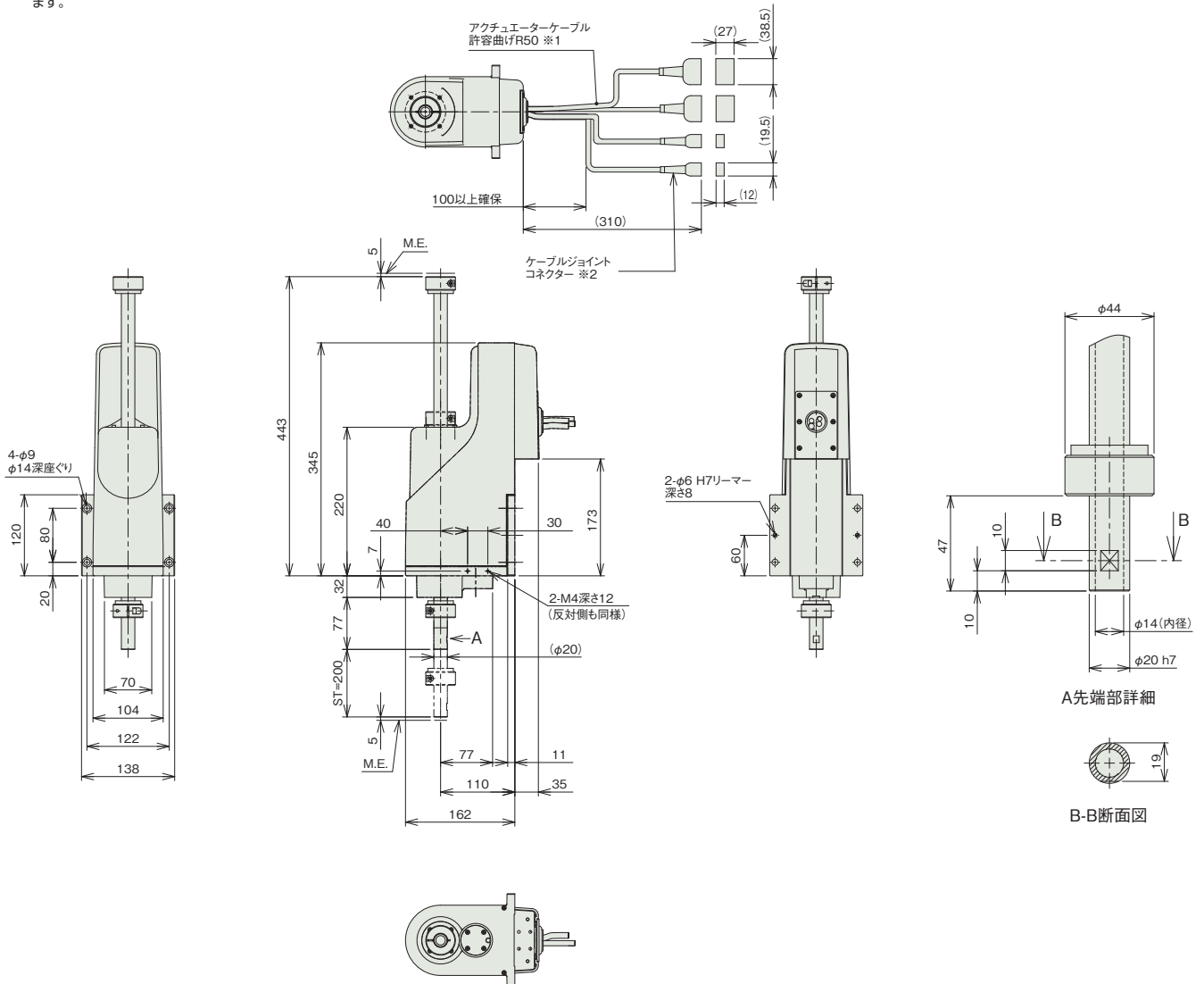
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。

※2 ケーブルジョイントコネクタにモーターケーブルおよびモーター・エンコーダー・リミットスイッチケーブルを接続します。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



質量

タイプ	内容
質量	8.0kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-273
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ZR 1台につき、コントローラーは2軸分使用します。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

WU-S

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

WU	-	S	-	WA	-		-		-	
シリーズ		タイプ 小型タイプ		エンコーダ種類 バッテリーレスアップ		適応コントローラ PM1 MSEL PM2 RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



価格表 (標準価格)

形式	標準価格
WU-S	-

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
ケーブル取出し方向変更 (右側)	A1	6-297	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	A2	6-297	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	A3	6-297	-
アクチュエーターケーブル長変更	AC1.5	6-297	-
ケーブル(エア継手)勝手違い	CVR	6-298	-
エア継手付き	VC	6-305	-
配線カラー付き	WCS	6-306	-

ケーブル長価格表 (標準価格) <2軸分(注1)>

種類	ケーブル記号	PM1	PM2
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)	-	-

(注1) B軸、T軸用に2軸分必要です。型式でケーブル長を選択すると2本付属されます。
 (注) アクチュエーター・コントローラ間のケーブルです。
 (注) オプションでアクチュエーターケーブル長変更[AC1.5]を選択した場合、長さ指定、ロボットケーブル共に、18m(X18、R18)が最大になります。

POINT
選定上の注意

- 選定を行う場合は慣性モーメントを許容する機種を使用する必要があります。B軸、T軸それぞれについて計算を行ってください。詳細は「機種選定の流れ (1-327 ページ)」をご参照ください。
- 「メインスペック」の最高速度は無負荷時の最大設定速度です。
- B軸、T軸の回転軸が床面に対して水平になる場合や、搬送物の重心が回転軸からオフセットしている場合は、搬送物の重さによる負荷トルクを受け、許容慣性モーメントが低下します。詳細は「機種選定の流れ (1-327 ページ)」と「メインスペック」の最大加減速度をご参照ください。
- 設置方法、設置姿勢の詳細は取扱説明書をご確認ください。
- コントローラの高出力設定は有効のみです。
- アプソデータが失われた場合はアプソリユートリセットを行う必要があります。アプソリユートリセットには調整ジグが必要になります。(本体には付属されません) 詳細は 6-300 ページをご参照ください。

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

メインスペック

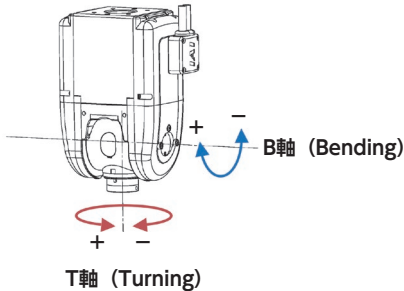
項目		内容	
軸構成		B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	
速度/加減速度 (注2)	最高速度(度/s)	単独動作 750	1200
	定格加減速度(G)	B軸・T軸 同時動作 0.3	0.3
	最高加減速度(G)	負荷トルクを受けない場合 0.7	0.7
		負荷トルクを受ける場合 0.3	0.3
ブレーキ (注3)	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N・m)	0.96	0.96
動作範囲(度)		±100	±360

(注2) 1G≒9807度/s²
(注3) 標準でブレーキ有ります。

項目		内容	
軸構成		B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
駆動方式		パルスモーター + タイミングベルト	パルスモーター + タイミングベルト + ベベルギア
繰返し位置決め精度		±0.015度	±0.15度
バックラッシュ		-	0.4度
ロストモーション		0.06度	0.4度
出力軸シャフト振れ		-	0.15mm
動的許容スラスト荷重(注4)		330N	
動的許容負荷モーメント(注4)		1.4N・m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		-	
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		パルスモーター	
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

(注4) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

■各軸の名称と座標



速度別出力トルク

空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸	T軸
0	0.65	0.65
150	0.65	0.65
300	0.62	0.62
450	0.6	0.6
600	0.58	0.58
750	0.52	0.52
900		0.45
1050		0.45
1200		0.45

(単位はN・m)

速度・加減速度別許容慣性モーメント

■負荷トルクを受けない場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度			
	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
150	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
300	0.0085	0.005	0.0065	0.0035
450	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
600	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
750		0.005	0.0065	0.0025
900			0.0065	0.0025
1050			0.0065	0.0025
1200			0.0065	0.0025

(単位はkg・m²)

■負荷トルクを受ける場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度			
	0.3G	0.3G	0.3G	0.3G
0	0.008		0.0035	
150	0.008		0.0035	
300	0.008		0.0035	
450	0.008		0.0035	
600	0.008		0.0035	
750			0.0035	
900			0.0035	
1050			0.0035	
1200			0.0025	

(単位はkg・m²)

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

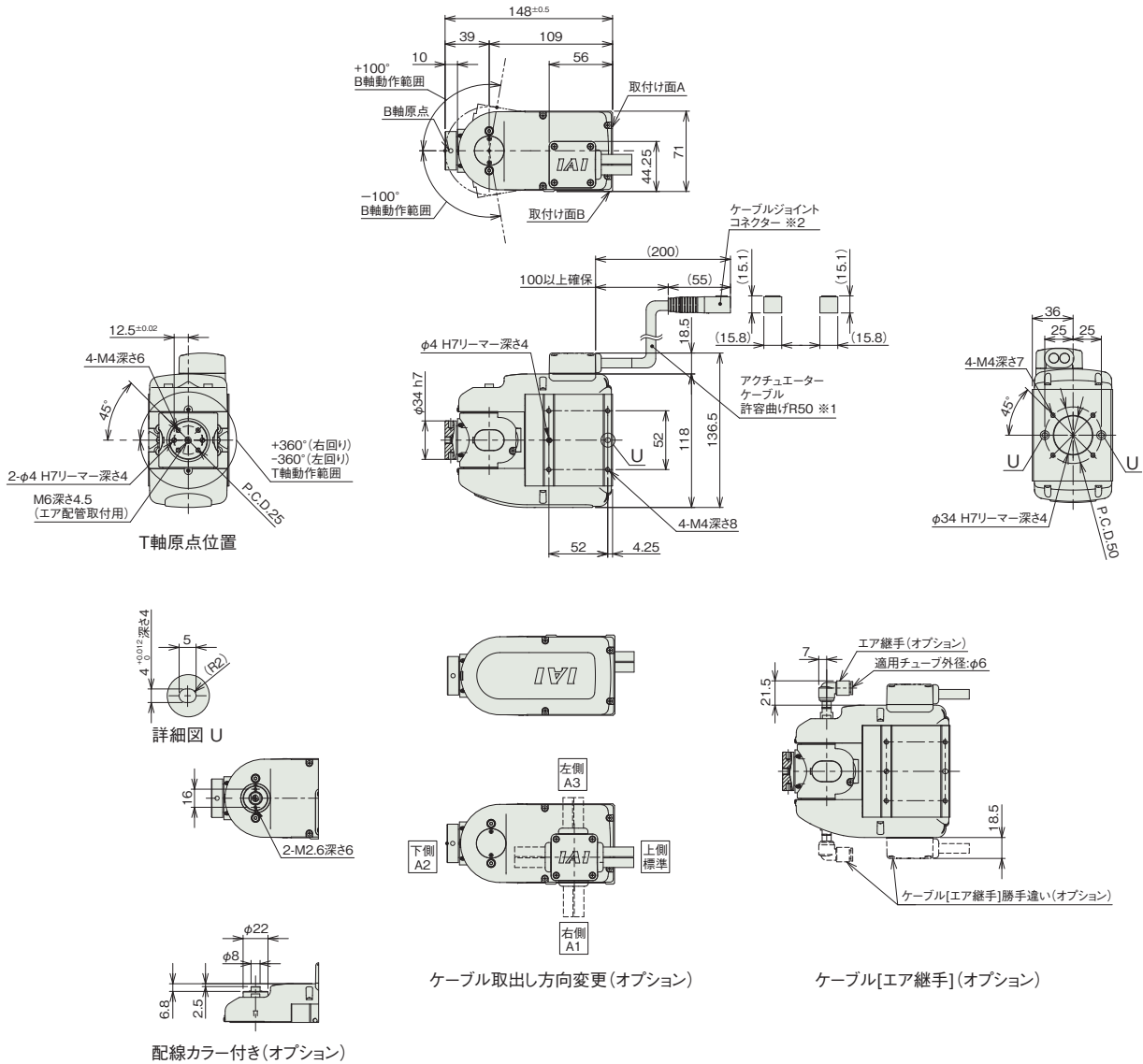
オプション

寸法図

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



※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が200mmで、オプション(型式: AC1.5)で1500mmに変更できます。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。



質量

タイプ	内容
RCP4 質量	1.6kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
RSEL		8	DC24V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

WU-M

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

WU	-	M	-	WA	-		-		-	
シリーズ		タイプ M 中型タイプ		エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ		適応コントローラー PM1 MSEL PM2 RSEL		ケーブル長 N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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



価格表 (標準価格)

形式	標準価格
WU-M	-

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
ケーブル取出し方向変更 (右側)	A1	6-297	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	A2	6-297	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	A3	6-297	-
アクチュエーターケーブル長変更	AC1.5	6-297	-
ケーブル (エア継手) 勝手違い	CVR	6-298	-
エア継手付き	VC	6-305	-
配線カラー付き	WCS	6-306	-

ケーブル長価格表 (標準価格) <2軸分 (注1)>

種類	ケーブル記号	PM1	PM2
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)	-	-

(注1) B軸、T軸用に2軸分が必要です。型式でケーブル長を選択すると2本付属されます。
 (注) アクチュエーター・コントローラー間のケーブルです。
 (注) オプションでアクチュエーターケーブル長変更[AC1.5]を選択した場合、長さ指定、ロボットケーブル共に、18m(X18、R18)が最大になります。

POINT
選定上の注意

- 選定を行う場合は慣性モーメントを許容する機種を使用する必要があります。B軸、T軸それぞれについて計算を行ってください。詳細は「機種選定の流れ (1-327 ページ)」をご参照ください。
- 「メインスペック」の最高速度は無負荷時の最大設定速度です。
- B軸、T軸の回転軸が床面に対して水平になる場合や、搬送物の重心が回転軸からオフセットしている場合は、搬送物の重さによる負荷トルクを受け、許容慣性モーメントが低下します。詳細は「機種選定の流れ (1-327 ページ)」と「メインスペック」の最大加減速度をご参照ください。
- 設置方法、設置姿勢の詳細は取扱説明書をご確認ください。
- コントローラーの高出力設定は有効のみです。
- アプソデータが失われた場合はアプソリユートリセットを行う必要があります。アプソリユートリセットには調整ジグが必要になります。(本体には付属されません) 詳細は 6-300 ページをご参照ください。

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

メインスペック

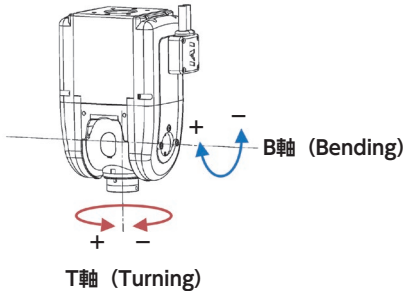
項目		内容	
軸構成		B軸(手首揺動) T軸(手首回転)	
可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	
速度/加減速度 (注2)	最高速度(度/s)	単独動作	900 1200
	定格加減速度(G)	B軸・T軸 同時動作	600 600
	最高加減速度(G)	負荷トルクを受けない場合	0.7 0.7
		負荷トルクを受ける場合	0.3 0.3
ブレーキ (注3)	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N・m)	2.8 2.8	
動作範囲(度)		±105 ±360	

(注2) 1G≒9807度/s²
(注3) 標準でブレーキ有ります。

項目		内容	
軸構成		B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
駆動方式		パルスモーター + タイミングベルト	パルスモーター + タイミングベルト + ベベルギア
繰返し位置決め精度		±0.015度	±0.15度
バックラッシュ		-	0.4度
ロストモーション		0.06度	0.4度
出力軸シャフト振れ		-	0.15mm
動的許容スラスト荷重(注4)		450N	
動的許容負荷モーメント(注4)		4.2N・m	
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		-	
耐振動・耐衝撃		4.9m/s ²	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		パルスモーター	
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev	
納期		ホームページ [納期照会] に記載	

(注4) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

■各軸の名称と座標



速度別出力トルク

空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸	T軸
0	1.65	1.65
150	1.65	1.65
300	1.65	1.65
450	1.65	1.65
600	1.58	1.58
750	1.36	1.36
900	1.14	1.14
1050		0.96
1200		0.79

(単位はN・m)

速度・加減速度別許容慣性モーメント

■負荷トルクを受けない場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度			
	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
150	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
300	0.015	0.0127	0.0165	0.009
450	0.0099	0.0045	0.0126	0.0063
600	0.009	0.0036	0.0108	0.0054
750		0.0036	0.0099	0.0054
900		0.0036	0.0099	0.0045
1050			0.0081	0.0045
1200			0.0081	0.0045

(単位はkg・m²)

■負荷トルクを受ける場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度			
	0.3G		0.3G	
0	0.015		0.0126	
150	0.015		0.0126	
300	0.0118		0.0072	
450	0.0055		0.0054	
600	0.0055		0.0054	
750			0.0054	
900			0.0036	
1050			0.0036	
1200			0.0036	

(単位はkg・m²)

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

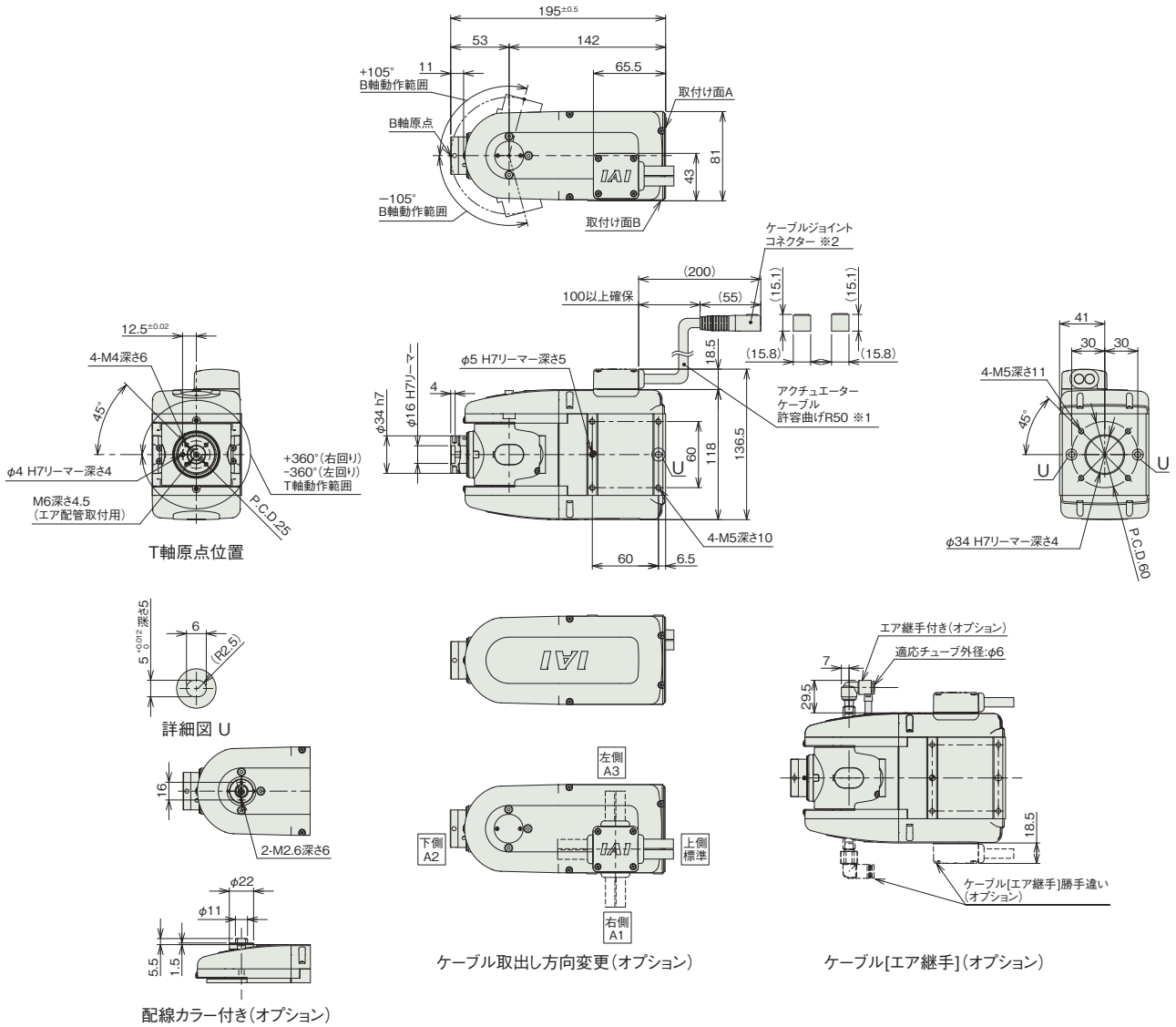
オプション

寸法図

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



※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が200mmで、オプション(型式: AC1.5)で1500mmに変更できます。
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。



■質量

タイプ	内容
質量	2.8kg

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
RSEL		8	DC24V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

RCP6-RTCKSRE

RCP6-RTCKSRI

バッテリーレスアプ
スライド
2ツ爪
ソレノイドグripper
モーター折返し
本体幅 40mm
24v パルスモーター

■型式項目

RCP6 - [] - **360** - **4** - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開動作範囲	適応コントローラー	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKSRE	折返し型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON MSEL	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックスなし	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> 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
RTCKSRI	折返し型/内径把持			P5 RCON RSEL			



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グripper

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

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
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-297	-
ブレーキ	B	6-297	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-298	-
ゴムカバー取付 (クロロプレンゴム)	RCH	6-302	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-302	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-302	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-302	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-302	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
 ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です



- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は 6-295 ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (120 度 /s 以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は 1-311 ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
		-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。

メインスペック

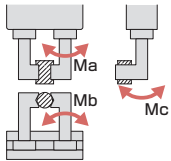
項目	内容	
減速比	1/4	
最大トルク (N・m)	0.29	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	10
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

CPM : Cycle Per minute

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

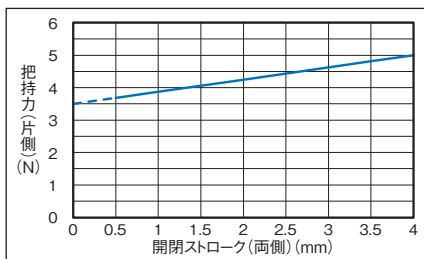
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 0.62N・m
	Mb : 0.62N・m
	Mc : 0.99N・m
許容スラスト荷重	150N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

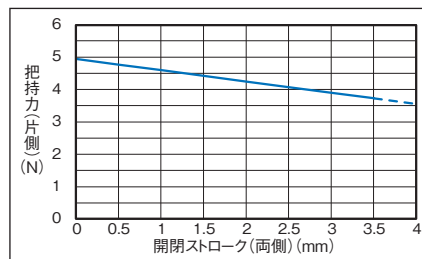


把持力と開閉ストロークの関連図

外径把持力 (片側)

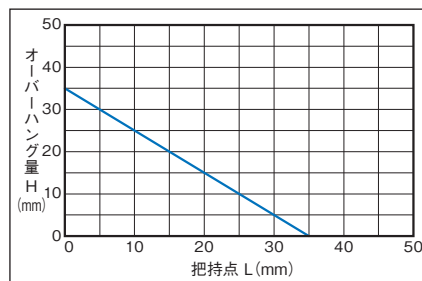
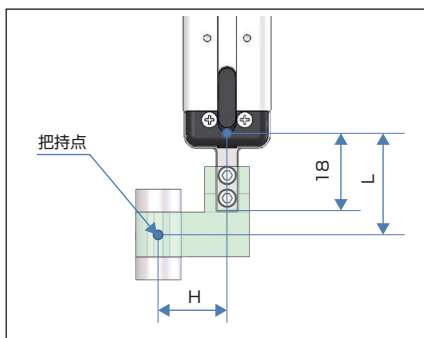


内径把持力 (片側)



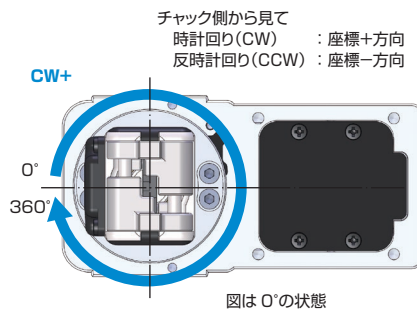
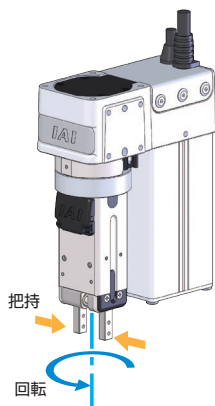
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取り付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り(CW) : 座標+方向
反時計回り(CCW) : 座標-方向

図は0°の状態

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

寸法図

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



選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレス

グリッパー

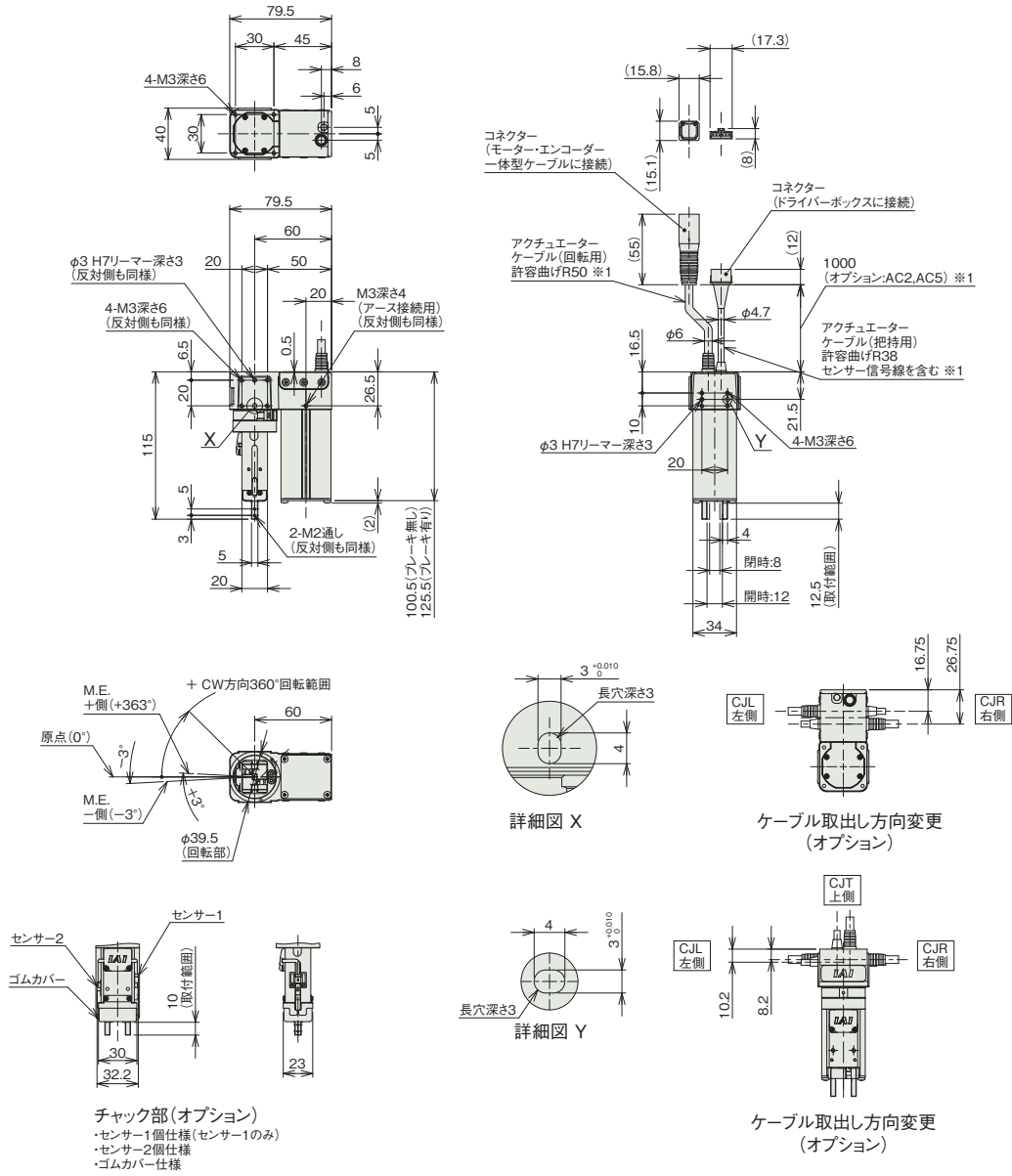
ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E.側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

M.E.: メカニカルエンド



チャック部(オプション)
・センサー1個仕様(センサー1のみ)
・センサー2個仕様
・ゴムカバー仕様

質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.68kg
	ブレーキ有り	0.74kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-295ページをご確認ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

RCP6-RTCKSPE RCP6-RTCKSPI

バッテリーレスアプ
スライド
2ツ爪
ソレノイドグリップ
モーターストレート
本体幅 40mm
24V パルスモーター

■型式項目

RCP6 - - **360** - **4** - - - -

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	適応コントローラー	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKSPE	平行型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON P5 RCON	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックスなし	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



水平
垂直
横立て
天吊り
CE
RoHS 10

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリップ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

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
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-297	-
ブレーキ	B	6-297	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-298	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-302	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-302	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-302	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-302	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-302	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
 ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。



- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は 6-295 ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (120 度 /s 以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は 1-311 ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。

メインスペック

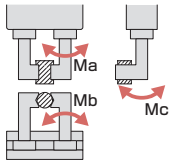
項目	内容	
減速比	1/4	
最大トルク (N・m)	0.29	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	10
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

CPM : Cycle Per minute

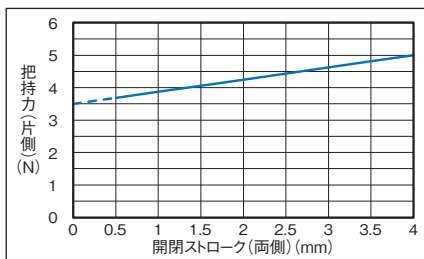
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 0.62N・m
	Mb : 0.62N・m
	Mc : 0.99N・m
許容スラスト荷重	150N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

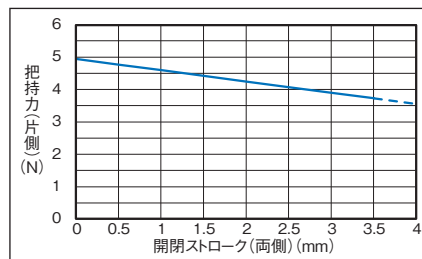


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力 (片側)

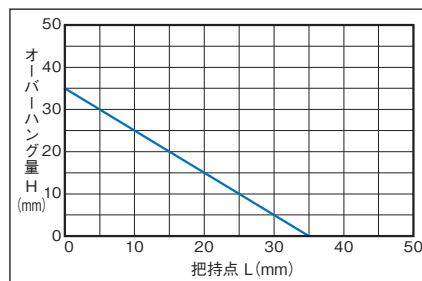
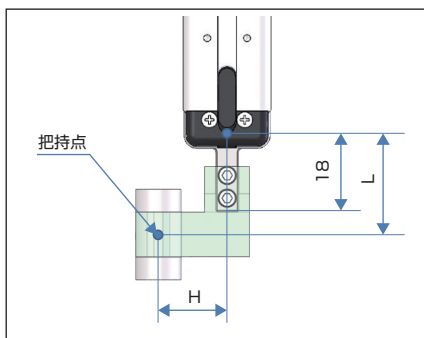


内径把持力 (片側)



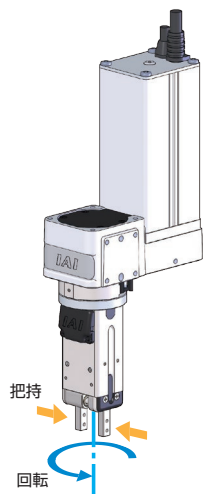
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取り付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

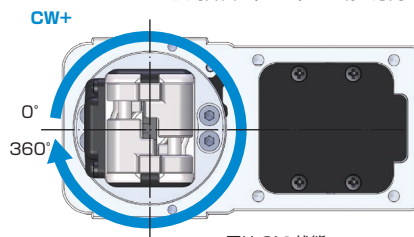


(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り (CW) : 座標+方向
反時計回り (CCW) : 座標-方向



図は 0° の状態

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

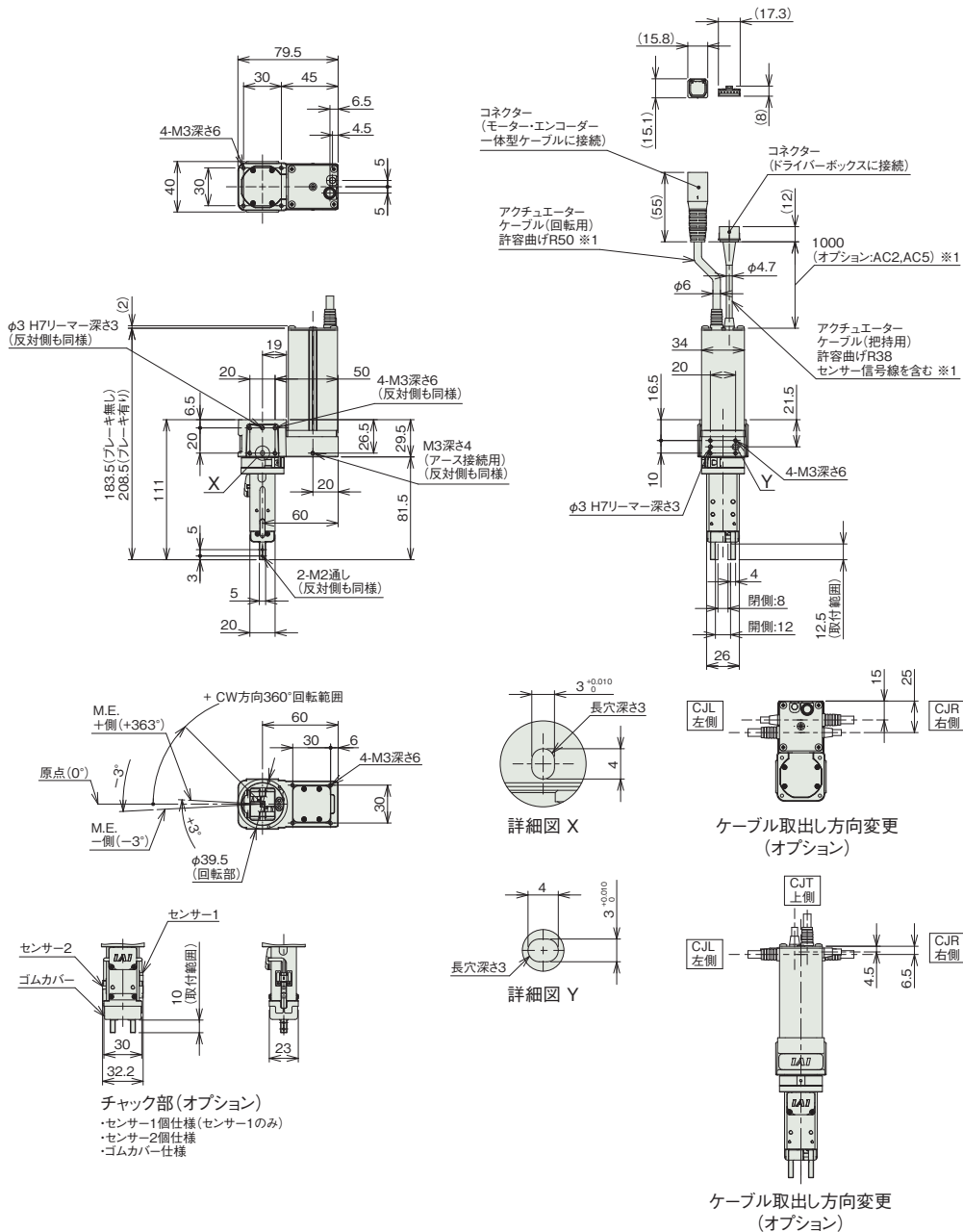
寸法図

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



※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E.側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

M.E.: メカニカルエンド



チャック部 (オプション)
 ・センサー1個仕様 (センサー-1のみ)
 ・センサー2個仕様
 ・ゴムカバー仕様

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.67kg
	ブレーキ有り	0.73kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。
把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-295ページをご確認ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク								※選択						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

RCP6-RTCKMRE

RCP6-RTCKMRI

バッテリーレスアプ
スライド
2ツ爪
ソレノイドグripper
モーター折返し
本体幅 50mm
24v パルスモーター

型式項目

RCP6 - **360** - **4** - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	適応コントローラー	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKMRE	折返し型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON MSEL	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックスなし	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グripper

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

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
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-297	-
プレーキ	B	6-297	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-298	-
ゴムカバー取付 (クロロプレンゴム)	RCH	6-302	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-302	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-302	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-302	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-302	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
 ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。



- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は 6-295 ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (90度 /s 以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は 1-311 ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。

メインスペック

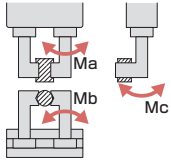
項目	内容	
減速比	1/5	
最大トルク (N・m)	0.36	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.125
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	20
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

CPM : Cycle Per minute

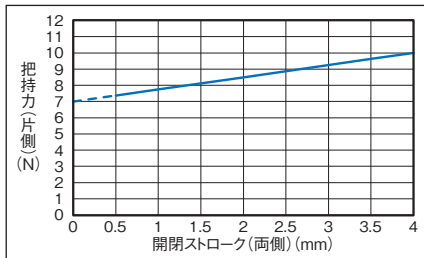
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダ種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 1.08N・m
	Mb : 1.08N・m
	Mc : 2.64N・m
許容スラスト荷重	240N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

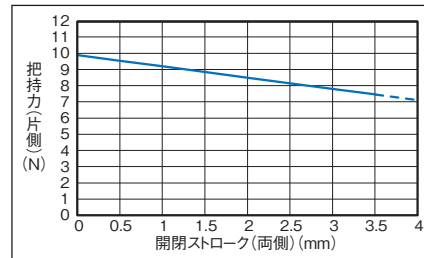


把持力と開閉ストロークの関連図

外径把持力 (片側)

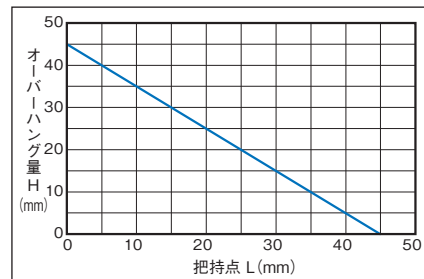
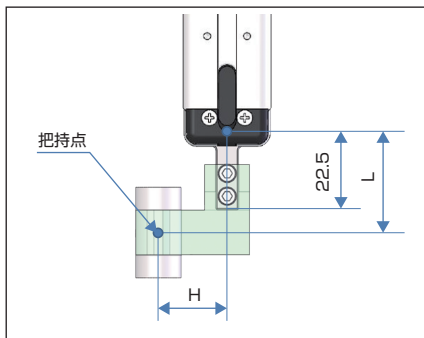


内径把持力 (片側)



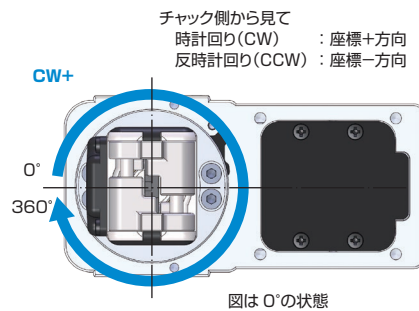
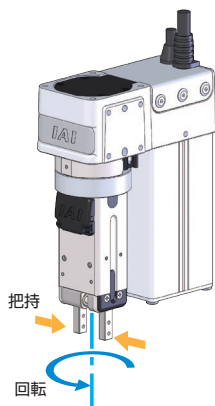
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取り付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り (CW) : 座標+方向
反時計回り (CCW) : 座標-方向

図は 0°の状態

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

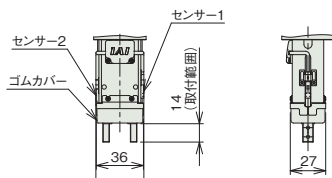
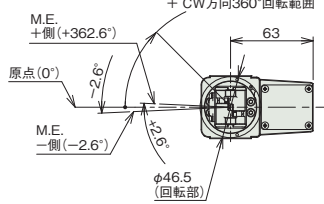
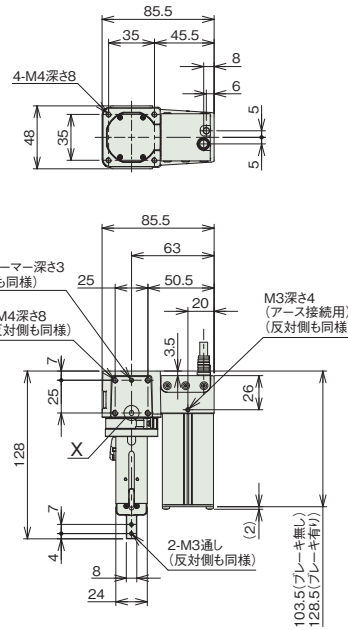
寸法図

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

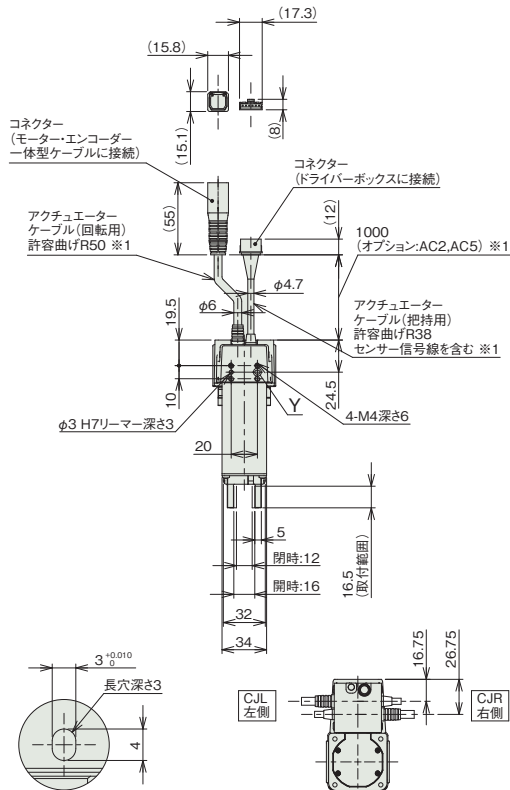
2次元 CAD 3次元 CAD

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E.側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

M.E.: メカニカルエンド

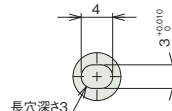


チャック部(オプション)
・センサー1個仕様(センサー1のみ)
・センサー2個仕様
・ゴムカバー仕様

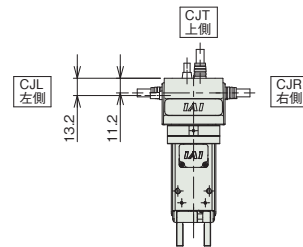


詳細図 X

ケーブル取出し方向変更(オプション)



詳細図 Y



ケーブル取出し方向変更(オプション)

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.88kg
	ブレーキ有り	0.94kg

適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-295ページをご確認ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-179
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーデータなし)	-	8-47
RSEL		8	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

RCP6-RTCKMPE

RCP6-RTCKMPI

バッテリーレスアプ
スライド
2ツ爪
ソレノイドグリップ
モーターストレート
本体幅 50mm
24Vパルスモーター

型式項目

RCP6 - **360** - **4** - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	適応コントローラー	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
RTCKMPE	平行型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON MSEL	DBN ドライバーボックス (NPN仕様) DBP ドライバーボックス (PNP仕様) N ドライバーボックスなし	N 無し P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 長さ指定 R <input type="checkbox"/> ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照
RTCKMPI	平行型/内径把持			P5 RCON RSEL			



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリップ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	-
	有り	-

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
アクチュエーターケーブル長2m	AC2	6-297	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-297	-
ブレーキ	B	6-297	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-298	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-298	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-298	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-302	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-302	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-302	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-302	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-302	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-302	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
 (注2) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
 ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。



- 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は 6-295 ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- 回転速度が低速 (90度/s以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- 選定方法は 1-311 ページをご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。

メインスペック

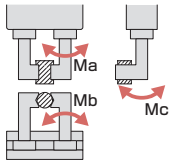
項目	内容	
減速比	1/5	
最大トルク (N・m)	0.36	
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s)	1800
	最高加減速度 (G) (注3)	3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.125
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)	
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	20
	把持動作時間 (s) (両側)	0.03以下
	動作頻度 (CPM)	120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)	2
	最大ストローク (mm) (片側)	2

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

CPM : Cycle Per minute

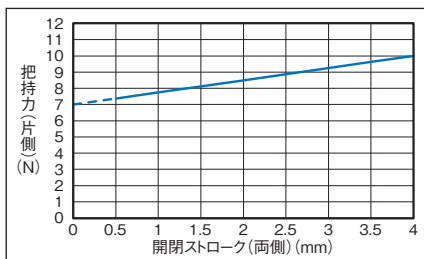
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 1.08N・m
	Mb : 1.08N・m
	Mc : 2.64N・m
許容スラスト荷重	240N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■スライドタイプモーメント方向

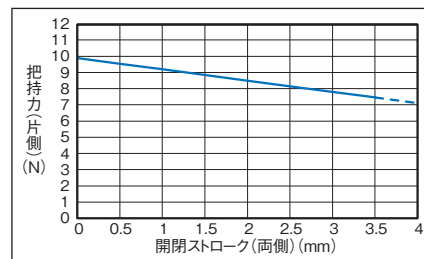


把持力と開閉ストロークの関連図

外径把持力 (片側)

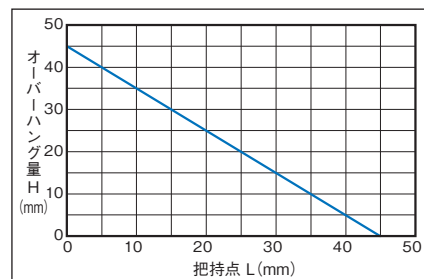
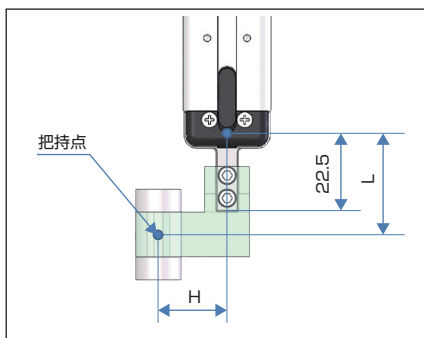


内径把持力 (片側)



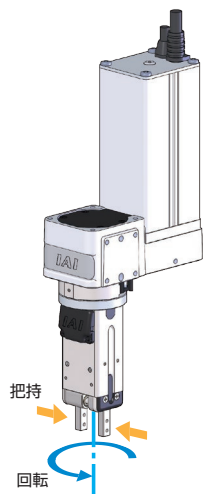
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

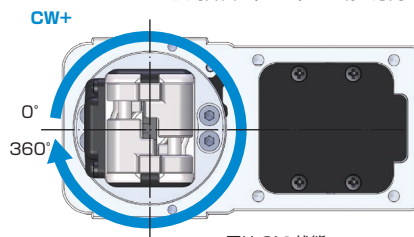


(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り (CW) : 座標+方向
反時計回り (CCW) : 座標-方向



図は 0° の状態

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

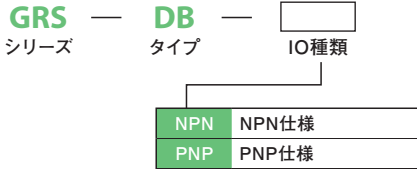
オプション

ドライバーボックス（アクチュエーター付属品）

ドライバーボックスはRCP6-RTCKのチャック部を動作させるために必要です。外部制御機器のON/OFF信号に従い、チャック部の発熱を抑えるように電流を制御し、チャックを動作させます。保守用部品として単品購入も可能です。



型式構成



仕様

項目	内容	
制御対象	RCP6-RTCKS	RCP6-RTCKM
制御方式	PWM電流制御	
電源電圧	DC24V±10%	
最大出力電流 (解放初期瞬時 40ms)	2.8A	3.7A
最大消費電力 (解放初期瞬時 40ms)	74W	97W
解放保持消費電力 (解放状態維持)	2.0W	2.1W
把持状態消費電力	0W	0W
開閉信号入力	DC24V専用信号入力(NPN/PNP 選択)	
位置センサー信号出力	DC24V専用信号出力(NPN/PNP 選択)	
表示灯	解放動作時LED:点灯(緑) 把持動作時LED:消灯	
手動スイッチ	通常運転時OFF 開閉信号入力OFF時のみ手動スイッチON有効	
使用周囲温度	0~40℃	
使用周囲湿度	85% RH以下(結露無き事)	
使用周囲雰囲気	腐食性ガス無き事	
保存周囲温度	-10~65℃	
保存周囲湿度	90% RH以下(結露無き事)	
保護等級	IP20	
質量	22g	
外形寸法	58mm(W) * 58.1mm(H) * 16mm(T)	

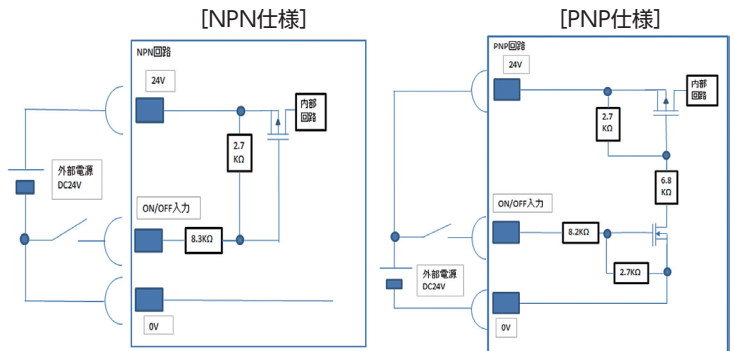
標準価格

ドライバーボックス 型式	標準価格
GRS-DB-NPN(NPN仕様)	-
GRS-DB-PNP(PNP仕様)	-

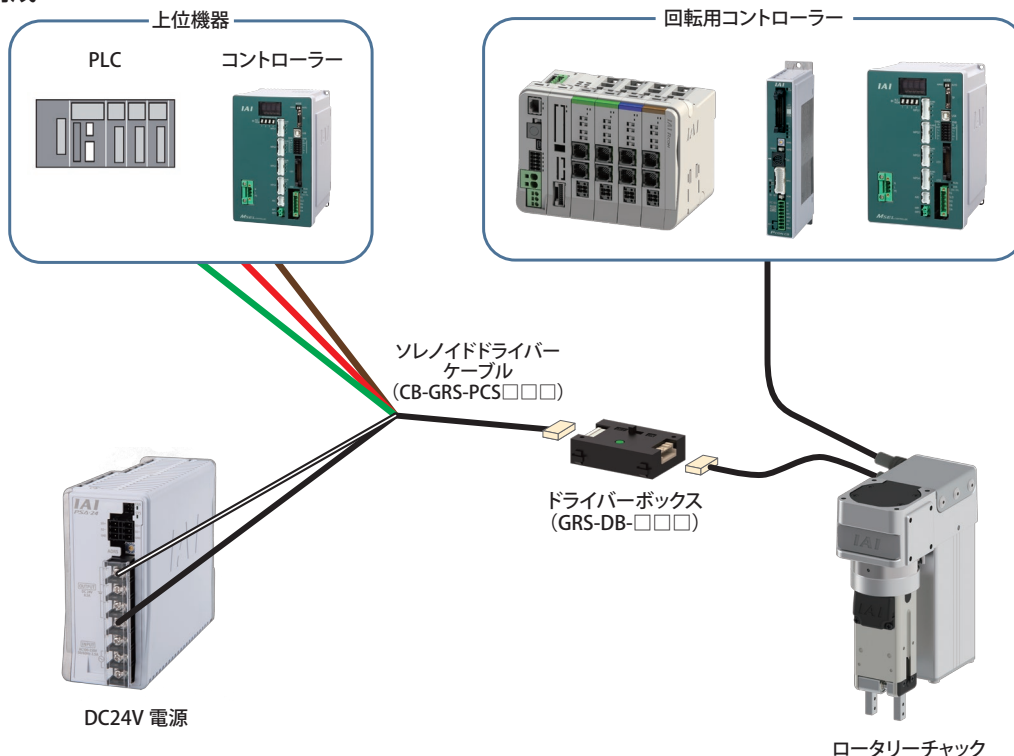
開閉信号入力仕様

項目	NPN仕様	PNP仕様
入力電圧	24V±10%	24V±10%
入力電流	2mA	2mA
漏洩電流	0.25mA Max	0.25mA Max
動作電圧	ON 電圧: 6.0V 以下	ON 電圧: 18.0V 以上
	OFF 電圧: 入力電圧-3.0V 以上	OFF 電圧: 入力電圧3.0V 以下
絶縁方式	非絶縁	非絶縁

内部回路構成



システム構成



選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

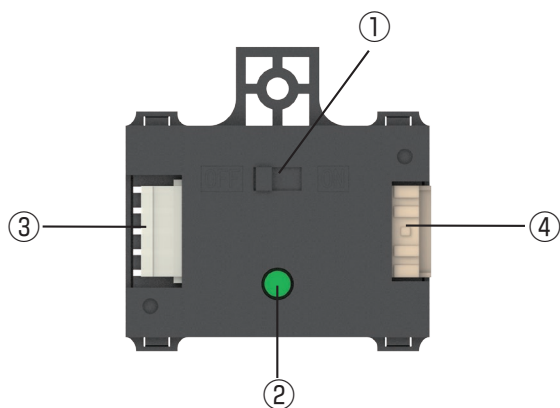
ZR

WU

RCP6

オプション

■各部の名称



①スライド SW

手で把持・解放を行います。
(外部機器からの開閉信号が OFF の場合のみ有効です)

② LED 表示

外部制御機器からの信号により点灯します。
また、スライドSWによる強制ON時にも、点灯状態となります。

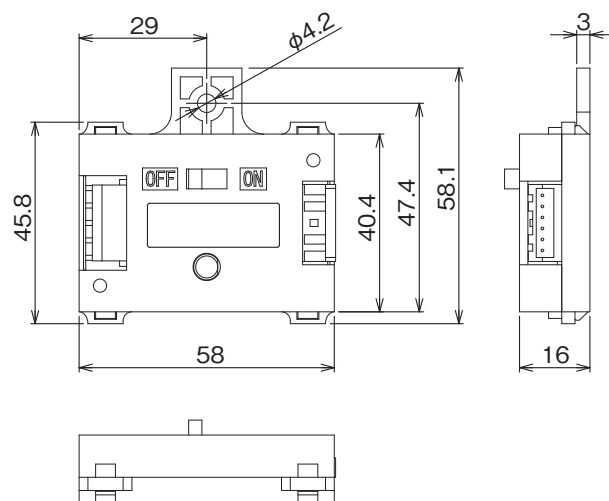
③電源・制御機器側コネクタ

電源の供給、上位機器と制御を行うケーブルを接続します。

④グリッパー側コネクタ

ロータリーチャック(把持用アクチュエーターケーブル)を接続します。

■外観図



■信号名称(電源・制御機器側)

ワイヤー色	信号名称	内容
白	24V	ドライバーボックス、 チャック部センサー用の DC24V±10% 電源入力
黒	0V	0V(GND)
茶	ON/OFF	チャック部の開閉信号入力
赤	センサー1	チャック部 センサー1の出力
緑	センサー2	チャック部 センサー2の出力

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

オプション

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

グリッパータイプ／ロータリータイプ／特殊用途機種 オプション

ケーブル取出し方向

型式 A0 / A1 / A2 / A3

説明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を、変更したい場合に指定します。方向は各製品ページの寸法図でご確認ください。

アクチュエーターケーブル□m仕様

型式 AC1 / AC1.5 / AC2 / AC3 / AC5

説明 アクチュエーターケーブルの長さを変更する場合に指定します。AC1 : 1m, AC1.5 : 1.5m, AC2 : 2m, AC3 : 3m, AC5 : 5m となります。

本体前面(反モーター側)組付け穴=タップ穴仕様(RCP4-ST4525E用)

型式 AHT **対象機種** RCP4-ST4525E

説明 標準では、本体の取付け穴がザグリの通し穴となっています。このザグリの通し穴をタップ穴に変更するオプションです。

防錆黒色被膜処理

型式 AR

説明 グリッパーフィンガー部に防錆のための黒色被膜処理を施すオプションです。

ブレーキ

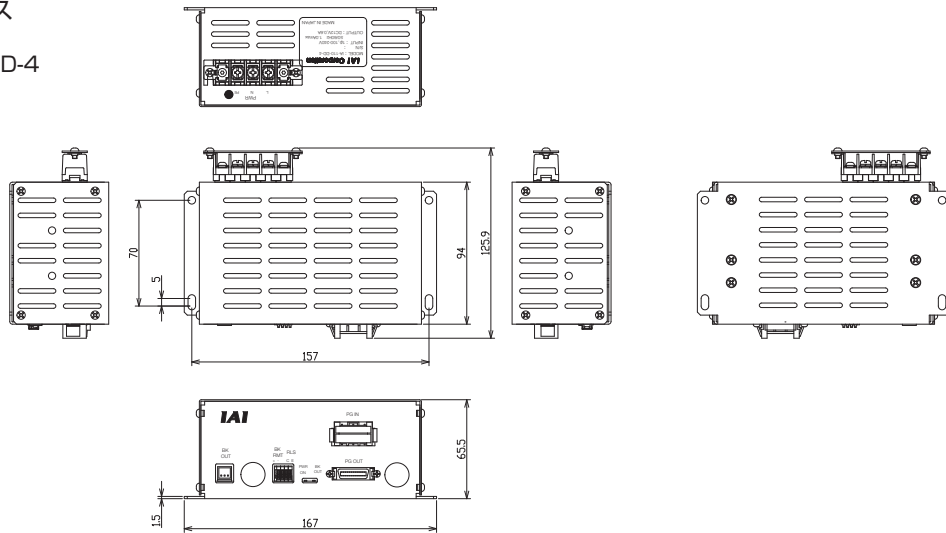
型式 B / BE / BL / BR

説明 アクチュエーター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付け物等を破損しないための保持機構です。

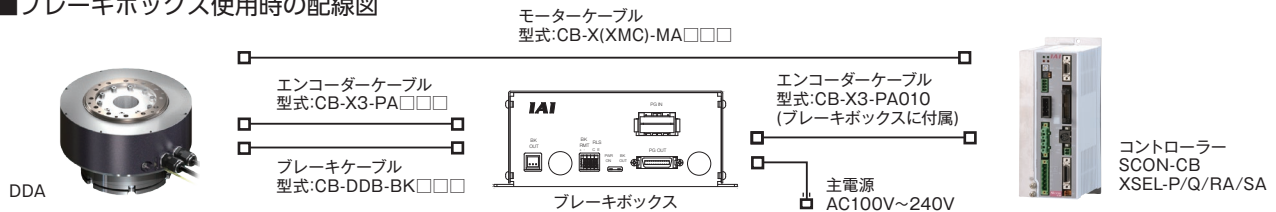
DDA用ブレーキボックス DDA はブレーキ付の場合にブレーキボックスの接続が必要です。

■ブレーキボックス

単品型式 : IA-110-DD-4



■ブレーキボックス使用時の配線図



GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

CE 対応

型式 **CE**

説明 1-353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。

ケーブル取出し方向変更

型式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

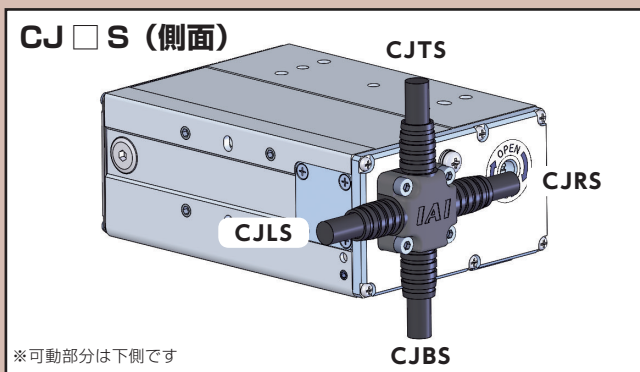
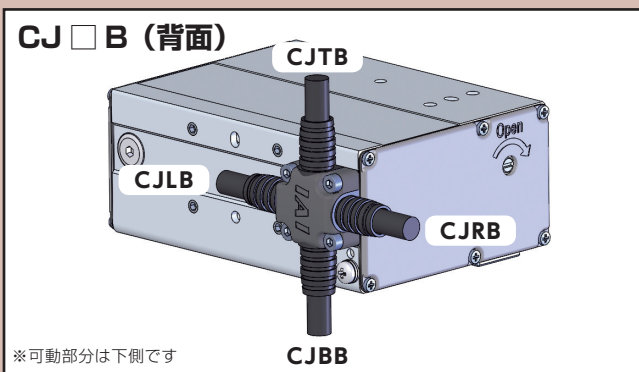
説明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。方向は各製品ページの寸法図をご確認ください。

ケーブル取出し方向

型式 **CJTB / CJLB / CJRB / CJBB / CJTS / CJLS / CJRS / CJBS**

対象機種 RCP6-GRT7

説明 アクチュエーターケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。



保護カバー仕様(ストッパーシリンダー)

型式 **CO**

対象機種 RCP4-ST

説明 ロッドが下がったときに指などを挟まないようにするための保護カバーです。

ケーブル(エア継手)勝手違い

型式 **CVR**

対象機種 WUシリーズ

説明 アクチュエーターケーブルの取出し、エア継手、配線カラー(オプション)の取付けを反対側(勝手違い)に設置したい場合のオプションです。寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。

軸先端Dカット仕様(RCP4-ST4525E用)

型式 **DCT / DCL / DCR / DCB**

対象機種 RCP4-ST4525E

説明 軸先端Dカット面の方向が変更できるオプションです。変更方向は、DCT(前面)、DCL(左面)、DCR(右面)、DCB(背面)の4種類です。

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

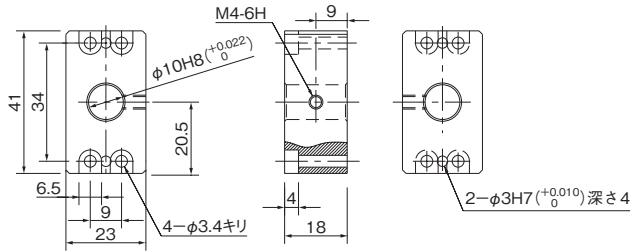
オプション

フランジブラケット

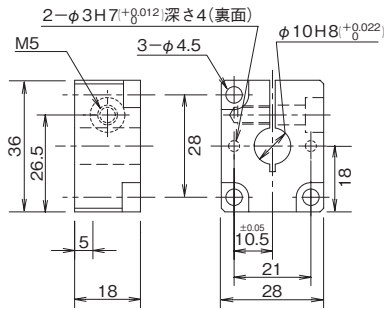
型式 FB

説明 グリッパー本体を固定するためのブラケットです。

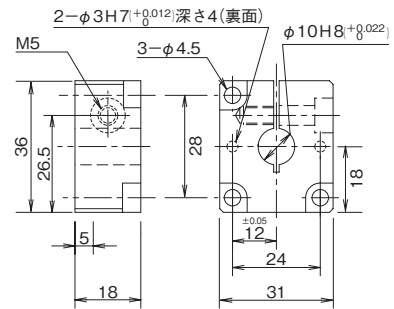
GRSS/GRLS用
単品型式 RCP2-FB-GRSS
(単品質量:0.05kg/材質:アルミ)



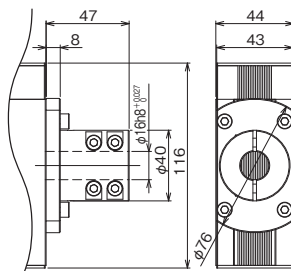
GRS用
単品型式 RCP2-FB-GRS
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



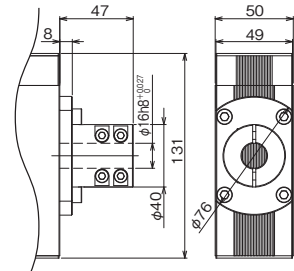
GRM用
単品型式 RCP2-FB-GRM
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



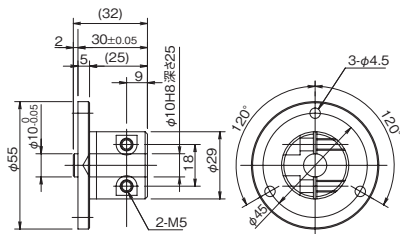
GRHM用
単品型式 RCP2-FB-GRHM
(単品質量:0.2kg/材質:アルミ)



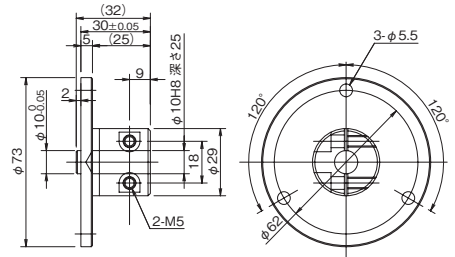
GRHB用
単品型式 RCP2-FB-GRHB
(単品質量:0.3kg/材質:アルミ)



GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-FB-GR3S
(単品質量:0.08kg/材質:アルミ)



GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-FB-GR3M
(単品質量:0.2kg/材質:アルミ)

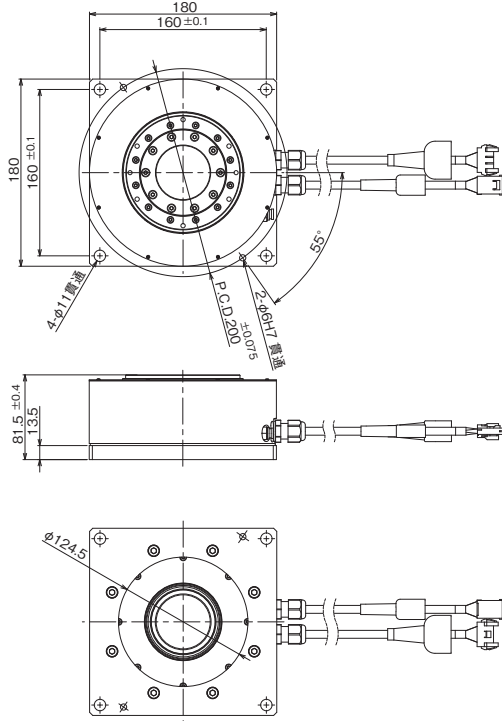


フランジ

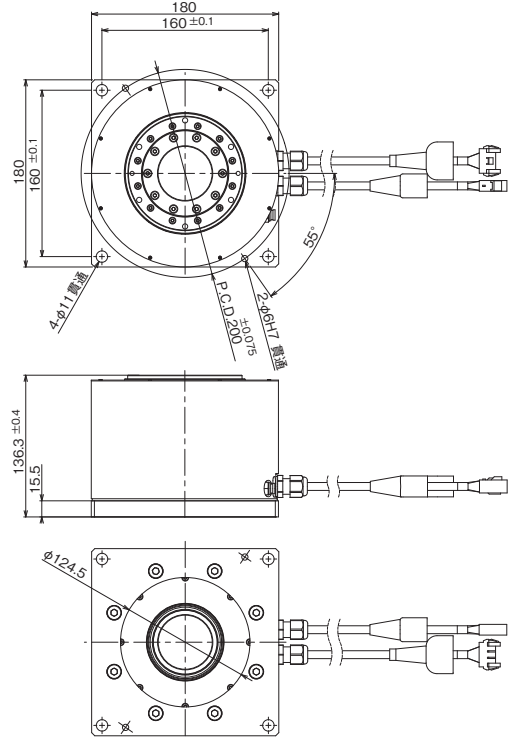
型式 **FL**

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
(単品質量：0.3kg / 材質：アルミ)



DDA-LH18C
単品型式 DDA-FL-LH18
(単品質量：0.4kg / 材質：アルミ)



アブソリュートリセット用ジグ

型式 **JG-WUS / JG-WUM** 対象機種 **WUシリーズ**

説明 アブソリュートリセットを行うための調整ジグです。アブソデータが失われた場合は、アブソリュートリセットを必ず行ってください。

JG-WUS(WU-S用)



- ・アブソリュートリセット用ジグ
- ・六角穴付きボルト M6×5 1本
- ・平行ピンB種φ4 全長40mm 1本
- ・平行ピンB種φ3 全長40mm 2本

JG-WUM(WU-M用)



- ・アブソリュートリセット用ジグ
- ・六角穴付きボルト M6×10 1本
- ・平行ピンB種φ4 全長40mm 3本

キー溝付仕様

型式 **K** 対象機種 **RSシリーズ**

説明 回転軸の出力シャフトに位置決め用のキー溝加工を行います。

リミットスイッチ

型式 **L**

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ーで行うためのオプションです。(但しロータリータイプは全機種標準設定となります。)

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

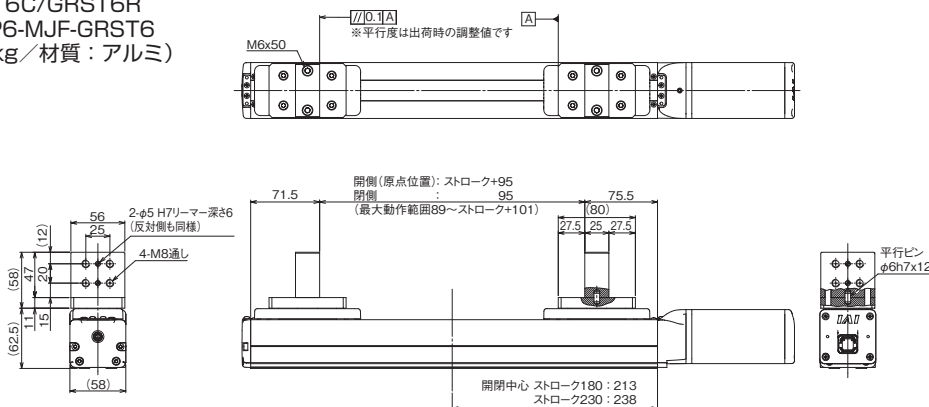
ケーブル型式
一覧表

フィンガーアタッチメント取付けジグ

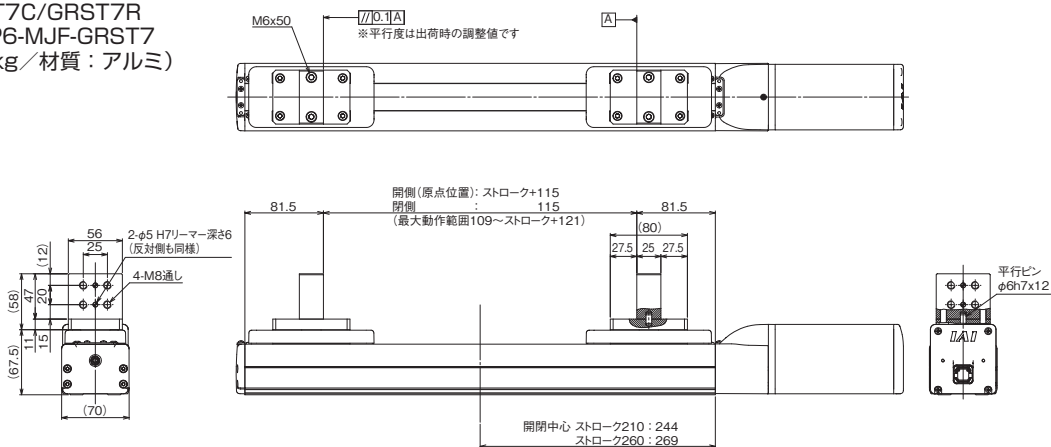
型式 **MJF** 対象機種 RCP6-GRST□C / GRST□R

説明 フィンガーアタッチメントをスライダーに取付けるジグです。

RCP6(S)-GRST6C/GRST6R
単品型式 RCP6-MJF-GRST6
(単品質量：0.7kg／材質：アルミ)



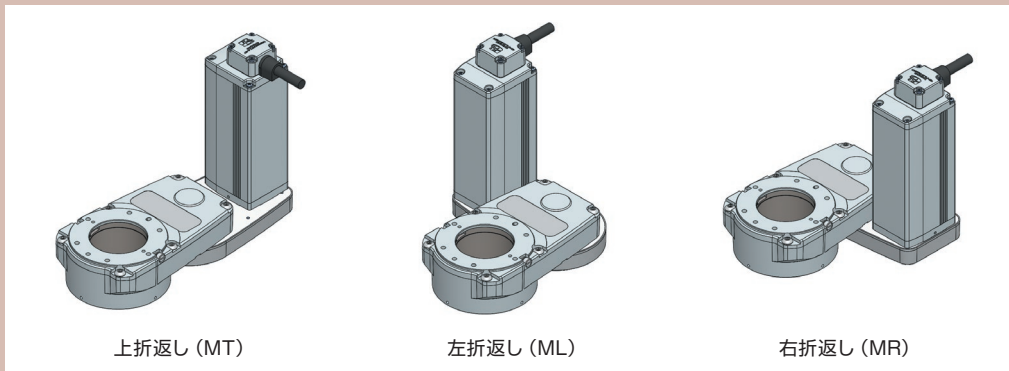
RCP6(S)-GRST7C/GRST7R
単品型式 RCP6-MJF-GRST7
(単品質量：0.7kg／材質：アルミ)



モーター折返し方向

型式 **MT / ML / MR** 対象機種 RCP6-RTFML

説明 モーターユニットの折返し方向を指定することができます。
上折返しが MT、左側折返しが ML、右側折返しが MR になります。
方向は各製品ページの寸法図でご確認ください。



上折返し (MT)

左折返し (ML)

右折返し (MR)

型式 **ML / MR** 対象機種 RCP6(S)-GRST□R

説明 モーター折返しタイプのモーター折返し方向を指定する記号です。
モーター側から見て左側折返しが ML、右側折返しが MR です。

L (LEFT) **本体** R (RIGHT)

原点逆仕様

型式 NM

説明 通常原点位置は、フィンガーが開く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できます。(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)

ゴムカバー取付け

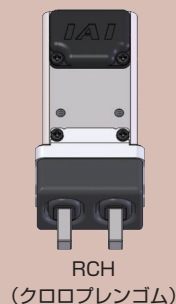
型式 RCH / RSL

対象機種 GRSシリーズ、RCP6-RTCK

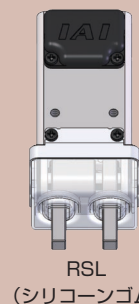
説明 チャック部にゴムカバーを追加することができます。

対象機種	ゴムカバー材質	質量(kg)	単品型式	標準価格
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	RCH (クロロブレンゴム)	0.01	GRS-RCH-S	-
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI		0.01	GRS-RCH-M	-
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	RSL (シリコーンゴム)	0.01	GRS-RSL-S	-
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI		0.01	GRS-RSL-M	-

(単品型式注文時には取付け金具、ねじも付属します)



RCH
(クロロブレンゴム)



RSL
(シリコーンゴム)

センサー

型式 S1N / S2N / S1P / S2P

対象機種 GRSシリーズ、RCP6-RTCK

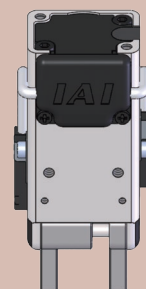
説明 チャック部に1個または2個のセンサーを取付けることができます。

対象機種	センサー仕様	センサー数	質量(kg)	単品型式	標準価格
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	NPN	1個	0.01	GRS-S1N-S	-
		2個	0.01	GRS-S2N-S	-
	PNP	1個	0.01	GRS-S1P-S	-
		2個	0.01	GRS-S2P-S	-
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI	NPN	1個	0.01	GRS-S1N-M	-
		2個	0.01	GRS-S2N-M	-
	PNP	1個	0.01	GRS-S1P-M	-
		2個	0.01	GRS-S2P-M	-

(単品型式注文時には取付け金具、ボルトも付属します)



センサー
1個



センサー
2個

選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

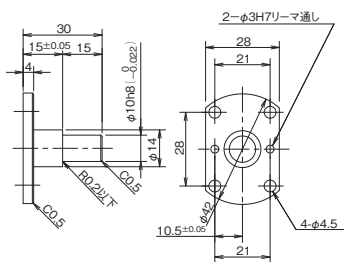
オプション

シャフトブラケット

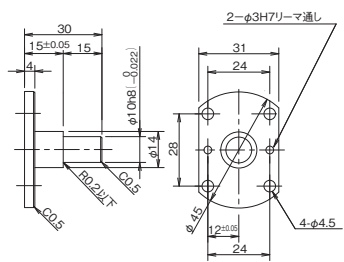
型式 **SB**

説明 グリッパー本体を取付けるための固定金具です。

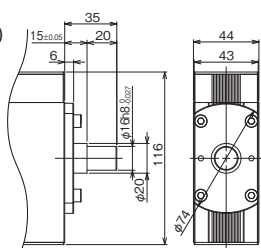
RCP2-GRS用 単品型式 RCP2-SB-GRS
(単品質量：0.07kg / 材質：鋼 [黒染め])



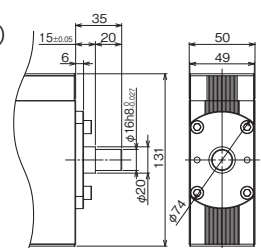
RCP2-GRM用 単品型式 RCP2-SB-GRM
(単品質量：0.07kg / 材質：鋼 [黒染め])



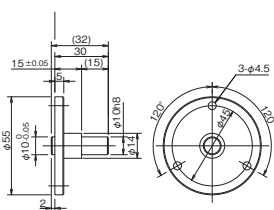
GRHM用
単品型式 RCP2-SB-GRHM
(単品質量：0.3kg / 材質：鋼 [黒染め])



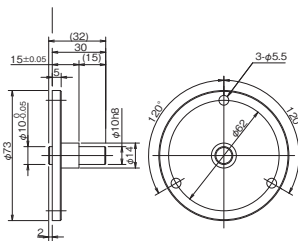
GRHB用
単品型式 RCP2-SB-GRHB
(単品質量：0.3kg / 材質：鋼 [黒染め])



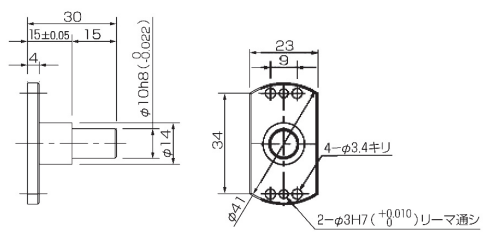
GR3LS/GR3SS用 単品型式 RCP2-SB-GR3S
(単品質量：0.2kg / 材質：鋼 [黒染め])



GR3LM/GR3SM用 単品型式 RCP2-SB-GR3M
(単品質量：0.2kg / 材質：鋼 [黒染め])



RCP2-GRSS/GRLS用 単品型式 RCP2-SB-GRSS
(単品質量：0.06kg / 材質：鋼 [黒染め])



スライダ部ローラー仕様

型式 **SR** 対象機種 RCP6-GRST□C / GRST□R

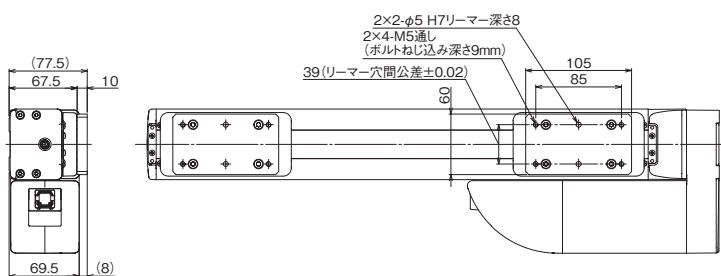
説明 標準仕様のスライダ構造を、クリーン対応仕様と同様のローラー構造に変更します。

スライダスペーサー

型式 **SS** 対象機種 RCP6(S)-GRST7R

説明 スライダ上面位置を、モーター高さ位置よりも上にするためのスペーサーです。

RCP6(S)-GRST7R
単品型式 RCP6-SS-GRST7
(単品質量：0.4kg / 材質：アルミ)



選定
注意事項
パルスプレス
サーボプレス
グリッパー
ローター
特殊用途機種
ケーブル型式
一覧表

GRS
RCD
RCP6
RCP4
RCP2
オプション

選定

注意事項

パルスアプレス
サーボアプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

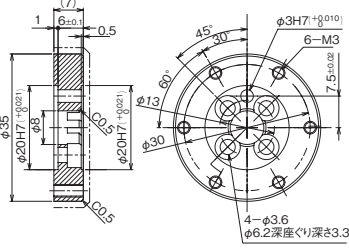
ケーブル型式
一覧表

テーブルアダプター

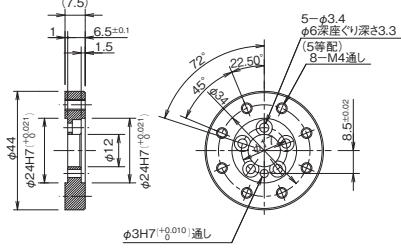
型式 TA

説明 ロータリータイプの回転部にジグ等を取付けるためのアダプターです。

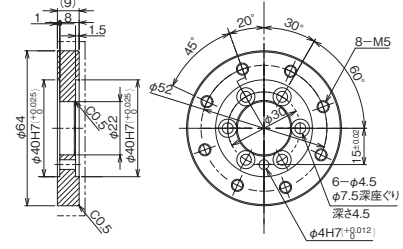
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

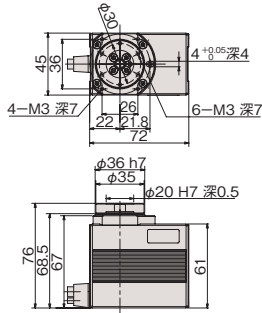


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



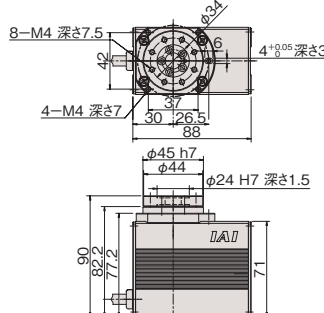
RCP2-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



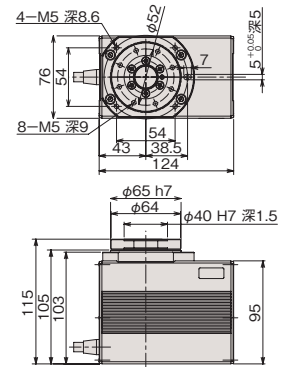
RCP2-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



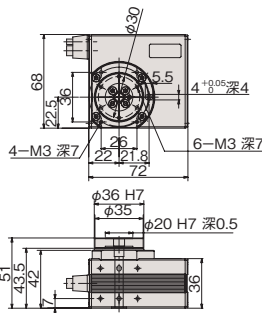
RCP2-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



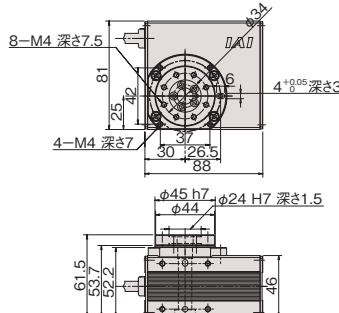
RCP2-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



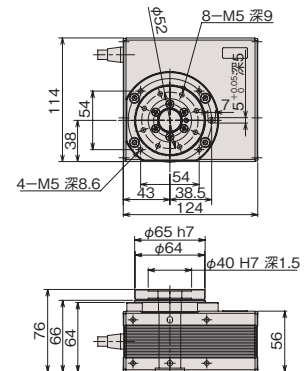
RCP2-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



RCP2-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



エア継手付き

型式 VC

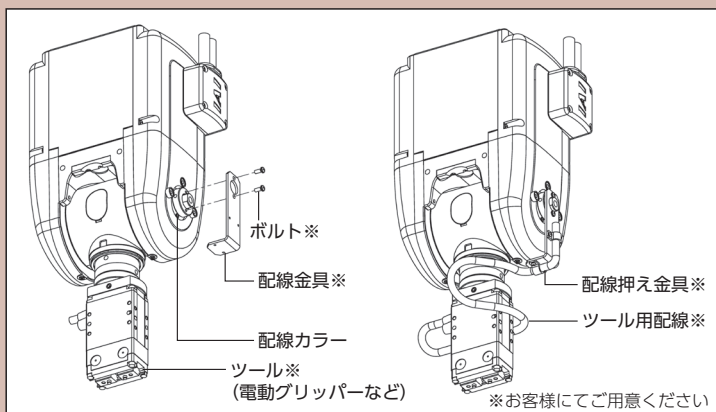
説明 真空パッド等のエア機器を接続する場合のエア継手(φ6)を本体側面に付けるオプションです。アクチュエーターケーブルの取出し側と同じ面に取付きます。寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。

配線カラー付き

型式 **WCS**

対象機種 **WUシリーズ**

説明 電動グリッパーなどを使用する場合、配線カラーを利用すると配線の取回しが容易になります。配線カラーは配線金具（お客様にて用意）を取付ける基部として使用してください。寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。



選定

注意事項

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

オプション

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

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

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー			
			PMEC/PSEP	MSEP/MCON PCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	PCON-C/CG/CY/ PL/PO/SE・PSEL	PCON-CFA/CFB/ CGFB
RCP6 RCP6CR RCP6W RCP5 RCP5CR RCP5W	高推力タイプ(注1) SA8/WA16 RA8/RA10/RRAB/WRA16	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□□ (→8-166ページ参照)
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA3-MPA□□□□-RB (→8-166ページ参照)
	高推力タイプ(注1)以外	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-166,187ページ参照)	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-166,187ページ参照)	-	-
RCP4 RCP4CR RCP4W	SA3/RA3 グリッタータイプ(全機種) ストッパーシリンダー	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-166,187ページ参照)	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-166,187ページ参照)	-	-
	高推力タイプ(注1) RA6(56SP)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA2-MPA□□□□ (→8-167ページ参照)
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA2-MPA□□□□-RB (→8-167ページ参照)
	上記以外の機種 SA5/SA6/SA7 RA5/RA6(56P)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CA-MPA□□□□ (→8-167,188ページ参照)	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CA-MPA□□□□-RB (→8-167,188ページ参照)	-	-
RCP3		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-167,188ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□□	-
RCP2	RTBS(L) RTCS(L)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-RPSEP-MPA□□□□	CB-RPSEP-MPA□□□□ (→8-168,188ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□□	-
RCP2 RCP2CR RCP2W	GRSS/GRLS/GRST GRHM/GRHB SRA4R/SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□□	CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-167,188ページ参照)	CB-PCS-MPA□□□□	-
	高推力タイプ(注1) HS8/RA8/RA10	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	CB-CFA-MPA□□□□ (→8-167ページ参照)
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	CB-CFA-MPA□□□□-RB (→8-167ページ参照)
	上記以外の機種 BA□/GR3LS/GR3LM/GRS/GRM RA2/RA3/RA4/RA6 RGS□C/RGD□C RTB(L)/RTBB(L)/RTC(L)/ RTCB(L) SA5/SA6/SA7 SS7/SS8	モーターロボットケーブル	-	-	CB-RCP2-MA□□□□	-
		エンコーダーケーブル	-	-	CB-RCP2-PB□□□□	-
エンコーダー ロボットケーブル		-	-	CB-RCP2-PB□□□□-RB	-	
モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-PSEP-MPA□□□□	CB-PSEP-MPA□□□□ (→8-168,188ページ参照)	-	-		
RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM ロータリータイプ(全機種)	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□□	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-166,187ページ参照)	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-166,187ページ参照)	CB-PCS2-MPA□□□□	-
IXP	3N□/4N□ 3C□/4C□	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-
WU	S M	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	-	-	-

選定

注意事項

バルスプレッス
サーボプレス

グリッター

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



(注1) 高推力パルスモーター(56SP、60P、86P)を使用しているアクチュエーター
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。

※□□□はケーブル長さを記入例) O80=8m

接続コントローラー						
MSEL-PC/PCX	MSEL-PCF	RCM-P6PC		R-unit		
		モーターエンコーダー一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット(注2)	モーターエンコーダー一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット(注2)	
-	CB-CFA3-MPA□□□□ (→8-271ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル) (→8-128ページ参照)	
-	CB-CFA3-MPA□□□□-RB (→8-271ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
-	CB-CFA2-MPA□□□□ (→8-271ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル) (→8-128ページ参照)	
-	CB-CFA2-MPA□□□□-RB (→8-271ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-CA-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-CA-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-152ページ参照)	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル) (→8-128ページ参照)	
CB-CA-MPA□□□□-RB (→8-270ページ参照)	CB-CA-MPA□□□□-RB (→8-270ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-RCAPC-MPA□□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-RPSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-RPSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-RPSEP-MPA□□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	CB-RPSEP-MPA□□□□ (→8-124ページ参照)	RCM-CV-APCS(変換ユニット) (→8-128ページ参照) CB-ADPC-MPA□□□□(-RB) (→8-123ページ参照)	
-	-	CB-RCAPC-MPA□□□□	-	CB-RCAPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-APSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-RCAPC-MPA□□□□-RB	-	CB-RCAPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
-	CB-CFA-MPA□□□□ (→8-271ページ参照)	-	-	CB-CFA-MPA□□□□ (→8-124ページ参照)	RCM-CV-APCS(変換ユニット) (→8-128ページ参照)	
-	CB-CFA-MPA□□□□-RB (→8-271ページ参照)	-	-	CB-CFA-MPA□□□□-RB (→8-124ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□(-RB) (→8-123ページ参照)	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
-	-	-	-	-	-	
CB-PSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-PSEP-MPA□□□□ (→8-270ページ参照)	CB-PSEP-MPA□□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	CB-PSEP-MPA□□□□ (→8-124ページ参照)	RCM-CV-APCS(変換ユニット) (→8-128ページ参照) CB-ADPC-MPA□□□□(-RB) (→8-123ページ参照)	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	-	-	-	-	-	
CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□ (→8-269ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□ (→8-123ページ参照)	-	
CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	CB-CAN-MPA□□□□-RB (→8-269ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□□-RB (→8-123ページ参照)	-	

選定

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

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

接続アクチュエーター		ケーブル種類	接続コントローラー			
			AMEC/ASEP	MSEP/MCON	ACON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	ACON-C/CG/CY/ PL/PO/SE-ASEL
RCA2 RCA2CR RCA2W	CNS(小型コネクター仕様) オプションあり	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB (→8-201,213ページ参照)	-
	CNS(小型コネクター仕様) オプションなし	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	CB-ACS-MPA□□□
RCA RCACR RCAW	SRA4R SRGS4R SRGD4R	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	-	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	CB-ACS-MPA□□□
	上記以外の 機種	モーターケーブル	-	-	-	CB-ACS-MA□□□
		エンコーダーケーブル	-	-	-	CB-ACS-PA□□□
		エンコーダー ロボットケーブル	-	-	-	CB-ACS-PA□□□-RB
モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-ASEP2-MPA□□□	CB-ASEP2-MPA□□□	CB-ASEP2-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	-		
RCD	RA1DA	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CA-MPA□□□	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CA-MPA□□□-RB	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-
	GRSNA	モーターエンコーダー 一体型ケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□	-	-
		モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	-	CB-CAN-MPA□□□-RB	-	-
RCL	RA1L/2L/3L (ブレーキ付き)(注2)(注3)	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPBA□□□	CB-APSEP-MPBA□□□	CB-APSEP-MPBA□□□	CB-ACS-MPBA□□□
	上記以外の機種	モーターエンコーダー 一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	CB-ACS-MPA□□□

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

- (注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。
- (注2) ブレーキ付き(B/BN)の場合、ブレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。
- (注3) RCLのブレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

※□□□はケーブル長さを記入
例) O80=8m

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

接続コントローラー

	DSEP DCON-CA/CB/CGB/ CYB/PLB/POB	RCM-P6AC		RCM-P6DC	R-unit	
		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)		モーターエンコーダー 一体型ケーブル	変換ケーブル/ユニット (注2)
	-	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-152ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	-	CB-RCAPC-MPA□□□	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	-	CB-APSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-RCAPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	-	-
	-	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	-	CB-APSEP2-MPA□□□ (→8-124ページ参照)	RCM-CV-APCS(変換ユニット) (→8-128ページ参照) CB-ADPC-MPA□□□(-RB) (→8-123ページ参照)
	CB-CA-MPA□□□	-	-	-	-	-
	CB-CA-MPA□□□-RB	-	-	-	-	-
	CB-CAN-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-152ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	CB-CAN-MPA□□□-RB (→8-201,213ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	CB-CAN-MPA□□□ (→8-201,213ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-152ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□ (→8-123ページ参照)	-
	CB-CAN-MPA□□□-RB (→8-201,213ページ参照)	-	-	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-152ページ参照)	CB-ADPC-MPA□□□-RB (→8-123ページ参照)	-
	-	-	-	-	-	-
	-	-	-	-	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB) (注3)(→8-123ページ参照)	-

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

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

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		R-unit		エンコーダー ケーブル	エンコーダー ロボットケーブル	
		モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル	モーター ケーブル	モーター ロボットケーブル			
RCS4(CR)		CB-RCC-MA□□□□ (→8-227,255, 308ページ参照)	CB-RCC-MA□□□□-RB (→8-227,255, 308ページ参照)	CB-RCC1-MA□□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X2-MA□□□□ (→8-125ページ参照)	-	CB-X1-PA□□□□ (→8-126,229,256, 309ページ参照)	
RCS3 RCS3P	RA15R/RA20R	-	CB-RCS3-MA□□□□-RB (→8-243ページ参照)	-	-	-	CB-RCS3-PLA□□□□-RB (→8-243ページ参照)	
	RA4R/RA6R/ RA7R /RA8R/RA10R					CB-RCS2-PLDA□□□□ (→8-242ページ参照)	CB-RCS2-PLDA□□□□-RB (→8-242ページ参照)	
	CTZ5C CT8C					-	CB-X1-PA□□□□ (→8-126,229,256, 309ページ参照)	
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)	CB-X3-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)	
RCS3CR RCS3PCR RCS2 RCS2CR RCS2W	RTC□L							
	RT6					CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)	CB-X3-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)	
RCS2	RA13R (注1) (注2)	ブレーキ無				CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	
		ブレーキ付 (ブレーキ ボックス付)	CB-RCC-MA□□□□ (→8-227,242,255, 308ページ参照)	CB-RCC-MA□□□□-RB (→8-227,242,255, 308ページ参照)	CB-RCC1-MA□□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X2-MA□□□□ (→8-125ページ参照)	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)
		ブレーキ付 (ブレーキ ボックス無)					【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)
	ブレーキ無					CB-RCS2-PLLA□□□□ (→8-243ページ参照)	CB-RCS2-PLLA□□□□-RB (→8-243ページ参照)	
	ブレーキ付 (ブレーキ ボックス付)					【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,242, 255,308 ページ参照)	【アクチュエーター～ ブレーキボックス】 CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,242, 255,308 ページ参照)	
	ブレーキ付 (ブレーキ ボックス無) ※2					【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLLA□□□□ (→8-243ページ参照)	【ブレーキボックス～ コントローラー】 CB-RCS2-PLLA□□□□-RB 【ロードセル～ コントローラー】 CB-LDC-CTL□□□□-JY (→8-243ページ参照)	

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

選定

注意事項

バルスプレッス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

ケーブル型式検索システムがおすすめです!
URL : <https://www.iai-robot.co.jp/cablesearch/search.aspx>



選定

(注1) リミットスイッチ付のアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付仕様のケーブルになります。
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)
(注2) RCS2-RA13Rは、MSCONでは動作できません。

※□□□はケーブル長さを記入例) 080=8m

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (※接続不可の機種があります。)		エンコーダー ロボットケーブル	
		モーター ロボットケーブル	R-unit モーター ロボットケーブル		
ISB ISPB	SXM/SXL MXM/MXL MXMX LXM/LXL LXMX/LXUWX WXM/WXMX	CB-X-MA□□□ (→8-228, 255, 308ページ参照)	CB-X2-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合 CB-X1-PA□□□-AWG24 (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)	
ISDB ISPDB ISDBCR ISPDBCR	S M MX L LX			CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合 CB-X1-PLA□□□-AWG24 (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)	
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM			CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照) CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)	
ISA ISPA ISACR ISPACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM/WXMX				
ISDA ISPDA ISDACR ISPDACR	S M MX L LX				
IF	SA MA				
FS	NM/WM LM/HM				
RS	RS-30/60				
NSA	MXMS/MXMM LXMS/LXMM LXMXS/LXMXM WXMS/WXMM WXMXS/WXMXM				CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
NS	SXMS/SXMM SZMS/SZMM MXMS/MXMM MXMXS MZMS/MZMM LXMS/LXMM LXMXS LZMS/LZMM				CB-X3-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 228, 255, 307ページ参照) CB-X2-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-127, 229, 255, 308ページ参照)
ZR	S M	Z軸 : CB-X1-PA□□□ (→8-126, 229, 256, 309ページ参照) R軸 : CB-X1-PLA□□□ (注1) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)			
DD DDCR DDW DDA DDACR	T18□/LT18□ H18□/LH18□	CB-XMC-MA□□□ (→8-227, 255, 308ページ参照)	CB-XMC1-MA□□□ (→8-125ページ参照)		CB-X3-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 228, 255, 307ページ参照)

注意事項

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

(注1) リミットスイッチ付のアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付仕様のケーブルになります。
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=8m

シリーズ	タイプ	SCON/SSEL/XSEL-P/Q/R/S/RA/SA MSCON (*接続不可の機種があります。)	R-unit	エンコーダー ロボットケーブル
		モーター ロボットケーブル	モーター ロボットケーブル	
LSA	S6 S8 S10	CB-X-MA□□□ (→8-228, 255, 308ページ参照)	CB-X2-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X3-PA□□□ (→8-126, 228, 255, 307ページ参照)
	H8			
	L15			
	N10 N15 N19			
	W21	CB-XMC-MA□□□ (→8-227, 255, 308ページ参照)	CB-XMC1-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X2-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-127, 229, 255, 308ページ参照)
LSAS	N10 N15	CB-X-MA□□□ (→8-228, 255, 308ページ参照)	CB-X2-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISDCR ISPDCR	S M MX L LX	CB-X-MA□□□ (→8-228, 255, 308ページ参照)	CB-X2-MA□□□ (→8-125ページ参照)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISPDCR	W WX			CB-X1-PLA□□□ (注1) (リミットスイッチ付仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISDACR ISPDACR	S M MX L LX W WX			ISDBCR-ISPDBCR(バッテリーレス仕様)で、 21m以上30m以下の場合 CB-X1-PA□□□-AWG24 (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISDBCR ISPDBCR	S M MX L LX			CB-X1-PLA□□□-AWG24 (リミットスイッチ付仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
SSPDACR	S M L			
ISWA ISPWA	S M L			CB-XEU-MA□□□ (→8-230, 256, 310ページ参照)

選定

注意事項

パルスプレレス
サーボプレレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

アクチュエーターケーブル ロボットケーブル対応一覧表

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

ロボットケーブル対応 ○…対応 ×…非対応 ……ジョイント式によりアクチュエーターケーブルなし

機種		ロボット ケーブル 対応	機種		ロボット ケーブル 対応	機種		ロボット ケーブル 対応		
ISA	S,M,L	×	RCP2	SA5,6,7	×	RCS2	RA4	×		
	W	×		SS7,8	×		RA5	○		
ISB	S,M,L	○		HS8	×		RA13R	×		
ISDA	S,M,L	×		BA6,7	×		SRA7BD	○		
ISDB	S,M,L	○	RCP3	SA2	○		**5N	×		
SSPA	S,M,L	○	RCP4	SA3	—	RCS3	RA4,6,7,8,10	○		
NS	S,M,L	○		SA5,6,7	×	RCP3	TA3,4	—		
IF	SA,MA	×	RCP5	SA4,6,7	—	RCP6	TA4,6,7	—		
FS	NM,NO	×		BA4,6,7	—	RCS3	CTZ5C	○		
	WM,W0	×	RCP6(CR)	SA4,6,7,8	—	RCA	A4,5,6	×		
	LM,HM,LO	×		WSA10,12,14,16	—	RCA2	TA4,5,6,7	—		
RS	30,60	○	ERC2	SA6,7	○	RCA2	**3N,4N(すべりねじ)	○		
ZR	S,M	×	ERC3	SA5,7	—		**3N,4N(ボールねじ)	○		
ISDACR	S,M,L	×	RCA	SA4,5,6	×	RCS2	A4,5,6	×		
	S,M,L(ESD)	×		SS4,5,6	×		F5D	○		
	W	×	RCA2	SA3,4,5,6	—	RCP2	GRSS,GRLS	×		
ISDBCR	S,M,L	○	RCS2	SA4,5,6,7	×		GRS,GRM	×		
SSPACR	S,M,L	○		SS7,8	×		GRST	○		
ISWA	S,M,L	×	RCS3	SA8	×		GR3L,GR3S	×		
	S6,S8,S10	○		SS8	×		GRHM,GRHB	—		
	H8	○		CT8	○	GRSML,GRSL,GRSWL	○			
	L15	○	RCS4	全機種	○	GRML,GRLL,GRWL	○			
	N10,N15,N19	○	RCP2CR	SA5,6,7	×	RCD	GRSNA	×		
	W21S	○		SS7,8	×	RCS2	GR8	×		
W21H	○	HS8	×	RCP2CR	GRSS,GRLS	×				
LSAS	N10,N15	○	RCP4CR		SA5,6,7	×	GRS,GRM	×		
TT	A,C	—	RCP5CR	SA4,6,7	—	GR3L,GR3S	×			
IX	TTA	A,C	—	RCACR	SA3,4,5,6	×	GRSS,GRLS	×		
		NNN1*05(小型)	×	RCS2CR	SA4,5,6,7	×	GRS,GRM	×		
		NNN****	×		SS7,8	×	GR3L,GR3S	×		
		NNN1****(超大型)	—	SA8	×	RCP2W	GR3L,GR3S	×		
		NSN****	×	RCS3CR	SS8		×	RT*S(小型)	×	
		TNN****	×	RCP2	RA2	×	RCP2	RT* (中型)	○	
		HNN****	×		RA3	×		RT*B(大型)	○	
		NNC****	×		RA4,6	×	RCS2	RT6,7	×	
		NNW****	×		RA8	×		中空ロータリ	×	
		NNN1***H	×		RA10	×	DD	*18	○	
		NNN****H	×		SRA4R	○	DDA	*18	○	
		NSN****H	×		RA2(すべりねじ)	○	RCP2CR	RT*S(小型)	○	
		TNN****H	×		RA2(ボールねじ)	○		RT* (中型)	○	
		HNN****H	×	RA3	—	RT*B(大型)	○			
		NNC****H	×	RA5,6	×	DDCR	*18	○		
		NNW****H	×	RCP5	RA4,6,7,8,10	—	DDACR	*18	○	
		IXP	3N****,4N****	—	RCP6	RA4,6,7,8	—	RCP2W	RT*S(小型)	○
		WU	S,M	○		RRA4,6,7,8	—		RT* (中型)	○
					WRA10,12,14,16	—	RT*B(大型)	○		
		ERC2	RA6,7	○	RCA	RA3,4	×	DDW	*18	○
RA4,6	—		SRA4R	○		RCP2W	SA16	×		
RCA	RA3,4	×	RCA2	R*3N,4N(すべりねじ)	○		RA4,6	×		
	R*3N,4N(ボールねじ)	○		RA2	×	RA10	×			
RCP6	GRT7	○	RCP4	RA5,6	×	RCP4W	SA5,6,7	○		
	全機種	○	RCA2	RA4,6,7,8,10	—	RA6,7	○			
RCA2CR/W	細小型	○		RCP5	RA4,6,7,8,10	—	RCP5W	RA8,10	○	
RCS2CR/W	細小型	○	RCP6	RA4,6,7,8	—	RCAW	RA3,4	×		
			ERC3	RA4,6	—	RCS2W	RA4	×		
			RCA	RA3,4	×	CT4	G1	—		
			RCA2	R*3N,4N(すべりねじ)	○	RCD	RA1D	×		
			RCA2	R*3N,4N(ボールねじ)	○	RCP4	ST68,615	×		
			RCP6	RA2	×		ST4525	—		

選定

注意事項

パルスプレッス
サーボプレッス

グリッパ

ロータリ

特殊用途機種

ケーブル型式
一覧表

R-unit

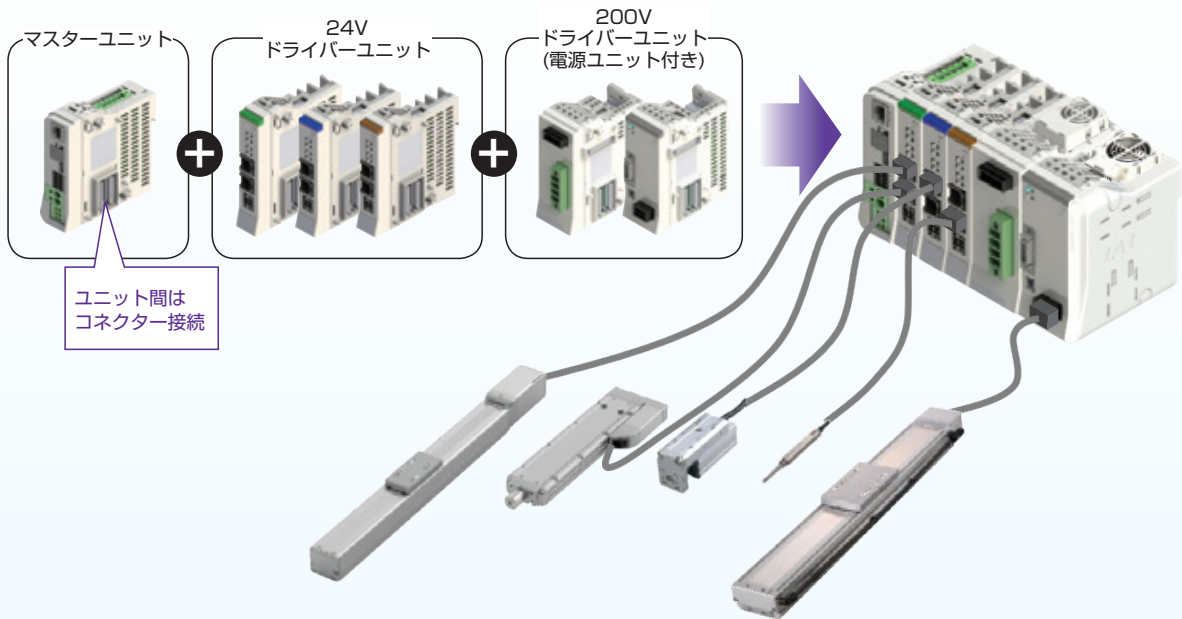
ユニット連結型コントローラー



(※1)取得状況は機種により異なります。詳細は8-88~90をご確認ください。

組合わせ多彩!!ユニット連結型のコントローラー

必要軸数だけのドライバーを組合わせることで、コンパクトなコントローラーとなり設備の省スペース化を実現できます。
24V系モーターと200V系モーターを搭載したアクチュエーターの混在制御が可能です。



ドライバーユニットの共通化

制御方法に合わせ、マスターユニットを変えるだけでシステムの変更ができます。
ドライバーユニットは共通で使用することができます。

R-unit



マスターユニット

ポジショナータイプ	プログラムタイプ
RCON	RSEL

OR

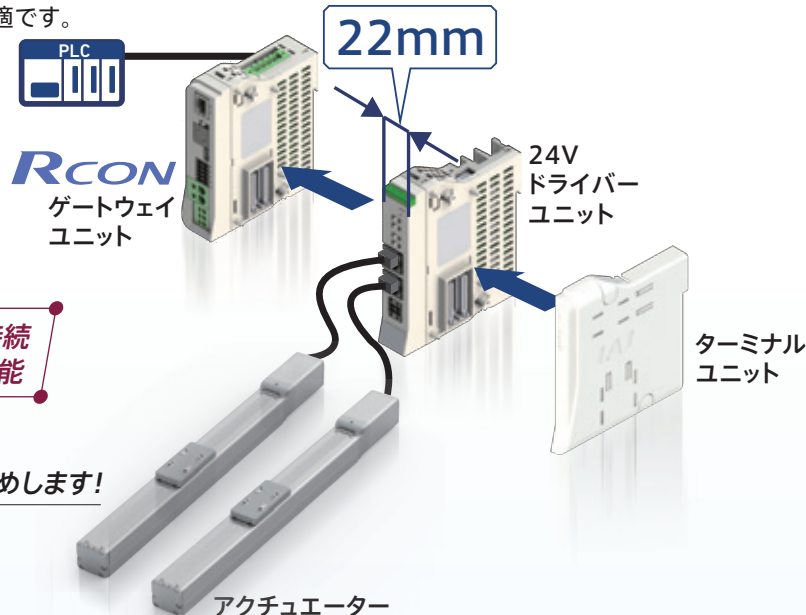
ドライバーユニット

共通化

RCON

2軸以上のアクチュエーターにはRCONがお奨めです。

横幅22mmのドライバーユニット1台に、アクチュエーターが最大2軸接続できますので、制御盤の省スペース化に最適です。



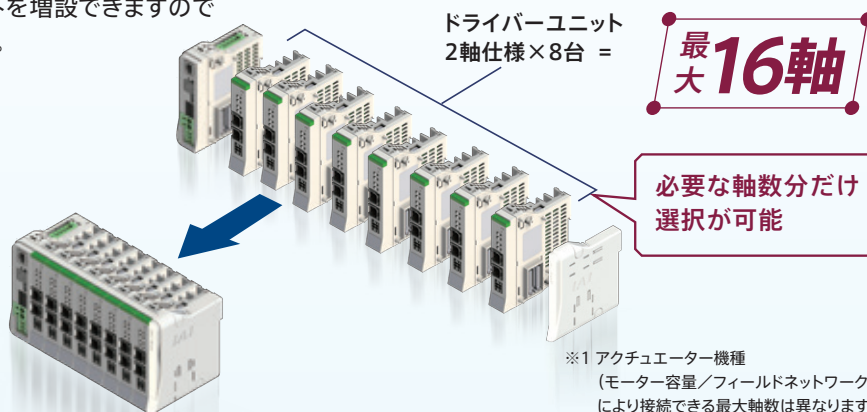
アクチュエーター **2軸** 接続可能

2軸以上ご使用予定の

お客様にRCONをお奨めします!

最大16軸^{※1}のアクチュエーター接続が可能です。

必要なだけドライバーユニットを増設できますのでスペースの無駄が発生しません。



最大85%^{※2}の制御盤省スペース化と最大60%のコスト削減を実現します。

※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに1軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると最大で約85%の制御盤省スペース化が図れます。

従来タイプ(下記【比較例】)は、コントローラー台数分ネットワークオプションの搭載が必要です。RCONはゲートウェイ1台でアクチュエーター最大16軸分のドライバーユニットを制御できますので最大約60%のコスト削減が図れます。複数軸ご使用の場合に、特にお奨めです。

PCON-CB × 16台

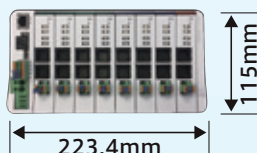


PCON-CB
CC-Link仕様×16台

60%のコストダウン

RCON × 16軸接続仕様

85%省スペース

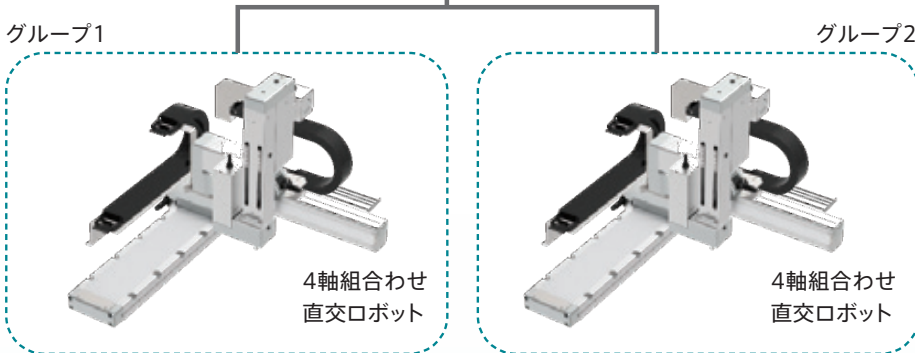
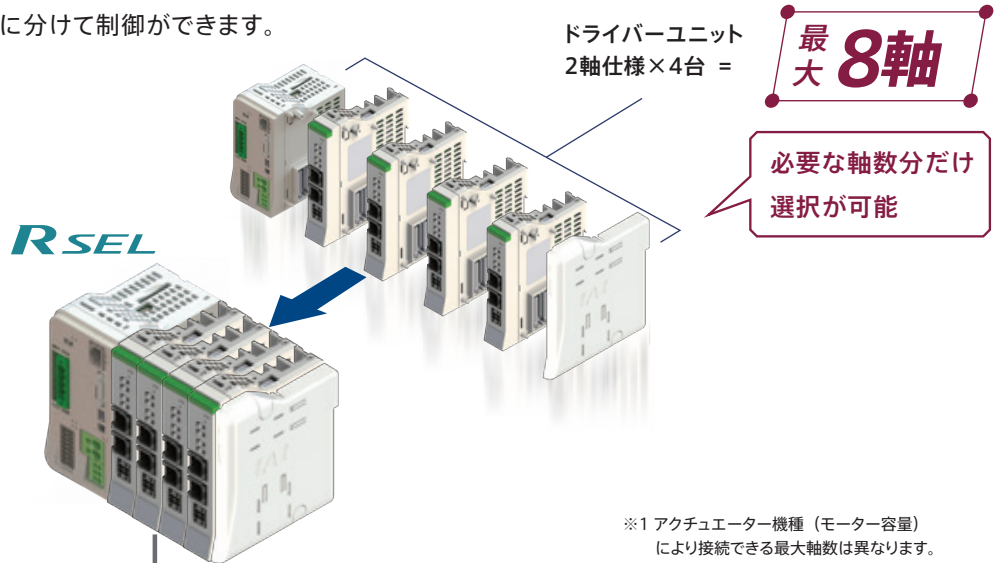


RCON
CC-Link仕様
パルスモーター16軸

RSEL

最大 8 軸^{※1}のアクチュエーターを接続可能な超小型プログラムコントローラー

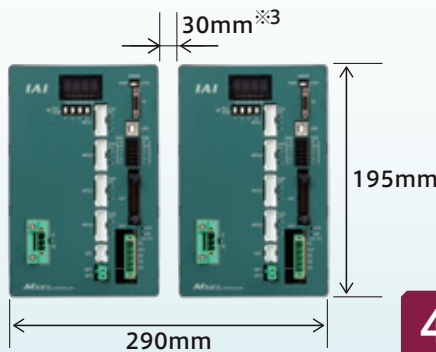
直線・円弧補間動作をサポートします。
さらに接続軸を2グループに分けて制御ができます。



最大 67%^{※2} 制御盤省スペース化の実現 ※2 アイエイアイ製品比較

1台のドライバーユニットに4軸のアクチュエーターを接続するタイプと比較すると
最大で約67%の制御盤省スペース化が図れます。

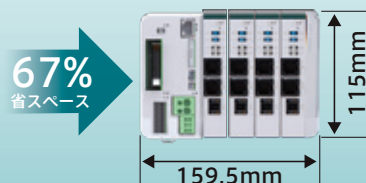
MSEL × 2台 (8軸接続)



MSEL
CC-Link仕様
8軸 (4軸×2台)

44%のコストダウン

RSEL × 8軸接続仕様



RSEL
CC-Link仕様
パルスモーター8軸

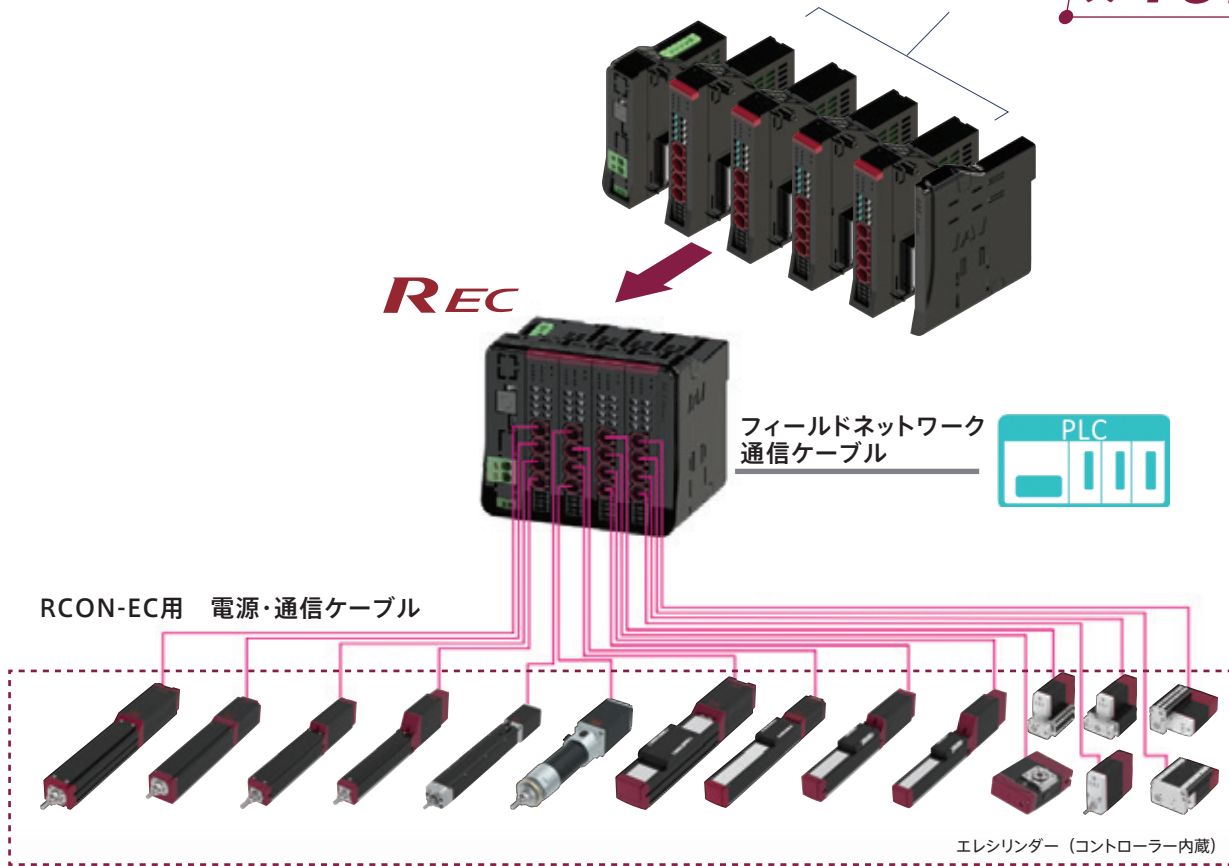
REC

エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

エレシリンダー専用のフィールドネットワーク接続ユニットです。
最大16軸のエレシリンダーを接続することができます。
省配線、制御盤の省スペース化に最適です。

EC接続ユニット
4軸仕様×4台 =

最大 16軸



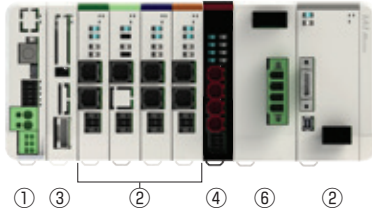
EC 接続ユニットは RCON に接続するドライバーユニットとの混在接続ができます

RCONに接続することで、ロボシリンダーや単軸ロボットとの混在接続が可能です。

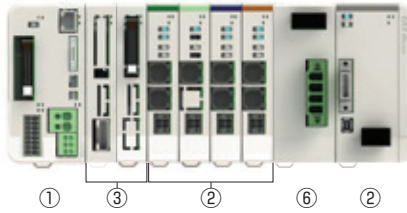


型式項目

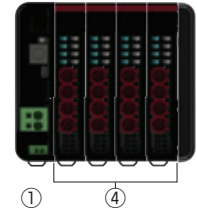
RCON



RSEL



REC



①マスターユニット

RCON - [] - [] - []

シリーズ タイプ I/O 種類 オプション

GW	標準タイプ
GWG	安全カテゴリ対応タイプ

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
ECM	EtherCAT モーション 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様
ML3	MECHATROLINK-III 接続仕様
SSN	SSCNET III/H 接続仕様

ET	Ethernet 搭載
FU	ファンユニット装着 (□: 装着数を指定、1~8)
TRN	ターミナルユニットなし

※ ファンユニットは 24V ドライバーユニットに接続する数です。
 ・動作時はターミナルユニットが必要です。
 ・ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

RSEL - **G** - [] - [] - []

シリーズ タイプ I/O 種類 I/O ケーブル長さ オプション

E	未使用
NP	PIO 仕様 (NPN16/16)
PN	PIO 仕様 (PNP16/16)
DV	DeviceNet 接続仕様
DV2	DeviceNet 接続仕様(二股コネクタ付属)
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

0	ケーブル無し
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※ I/O 種類で PIO 仕様以外を選択した場合は「0(ケーブル無し)」になります。

FU	ファンユニット装着 (□: 装着数を指定、1~5)
TRN	ターミナルユニットなし

※ ファンユニットはマスターユニットおよび 24V ドライバーユニットに接続する数です。
 ・動作時はターミナルユニットが必要です。
 ・ただし、RCON-SC を接続 / 手配する場合は、200V 電源ユニットに付属されるターミナルユニットを接続するため、「TRN」を選択してください。

REC - **GW** - [] - []

シリーズ タイプ I/O 種類 オプション

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
PR	PROFIBUS-DP 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

TRN	ターミナルユニットなし
-----	-------------

※ 動作時はターミナルユニットが必ず必要です。

②ドライバーユニット

RCON - [] - []

シリーズ タイプ 軸数

PC	パルスモーター
PCF	高推力パルスモーター
AC	AC サーボモーター
DC	DC ブラシレスモーター
SC	200V AC サーボモーター

1	1 軸仕様
2	2 軸仕様

※ タイプ：PCF、SCは、
1 軸のみ選択可能

24V仕様

タイプ：PC 1.2A モーター 1 軸 2 軸	20P	20 □パルスモーター
	20SP	20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用)
	28P	28 □パルスモーター
	35P	35 □パルスモーター
	42P	42 □パルスモーター
	42SP	42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用)
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	56P	56 □パルスモーター
	56SP	56 □高推力パルスモーター
	60P	60 □高推力パルスモーター
タイプ：AC 2-30W モーター 1 軸 2 軸	86P	86 □高推力パルスモーター
	2	2W サーボモーター
	5	5W サーボモーター
	10	10W サーボモーター
タイプ：DC 3D モーター 1 軸 2 軸	20	20W サーボモーター
	20S	20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用)
	30	30W サーボモーター

200V仕様

タイプ：SC 60-750W モーター 1 軸	60	60W サーボモーター
	100	100W サーボモーター
	100S	100W サーボモーター (LSA 用)
	150	150W サーボモーター
	200	200W サーボモーター
	200S	200W サーボモーター (LSA、DD 用)
	300S	300W サーボモーター (LSA 用)
	400	400W サーボモーター
	600	600W サーボモーター
	750	750W サーボモーター

③拡張ユニット

RCON - [] - []

シリーズ 拡張 I/O ケーブル長さ

EXT	SCON 拡張
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)
NP	PIO (NPN 仕様)
PN	PIO (PNP 仕様)

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※ SCON 拡張 (EXT) を選択した場合は
選択不要です

④ EC 接続ユニット

RCON - EC - 4

シリーズ タイプ 軸数

⑤簡易アブソユニット

RCON - ABU - []

シリーズ アブソユニット タイプ

P	パルスモーター
A	AC サーボモーター

⑥ 200V 電源ユニット

RCON - PS2 - 3 - []

シリーズ タイプ 電源電圧 オプション

3	三相 / 単相 200V	TRN	ターミナルユニットなし
---	--------------	-----	-------------

⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)










SCON - [] - [] - [] - [] - RC - 0 - []

タイプ モーター種類 エンコーダー種類 オプション I/O 種類 I/O ケーブル長さ 電源電圧

型式選定項目は、8-217 をご参照ください

標準価格表

① マスターユニット (いずれかの1つを選択してください。)

型式		RCON-GW/GWG									
I/O 種類		フィールドネットワーク									
											
		CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherCAT モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	MECHATROLINK-III 接続仕様	SSCNET III /H 接続仕様
IO 種類型式記号	CC	CIE	DV	EC	ECM	EP	PR	PRT	ML3	SSN	
ファンなし		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFBPCON
-CBP
(パルスアレス)

PCON








ACON-CB
DCON-CBACON
DCONSCON
-CBSCON
-CB
(サーボアレス)








SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

型式		RSEL-G									
I/O 種類		未使用	PIO 接続		フィールドネットワーク						
			NPN 仕様	PNP 仕様							
					CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/ IP 接続仕様	PROFIBUS- DP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様
IO 種類型式記号	E	NP	PN	CC/CC2	CIE	DV/DV2	EC	EP	PR	PRT	
ファンなし		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
24V ドライ バー用 ファン 付き	FU1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	FU5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

型式		REC-GW							
I/O 種類		フィールドネットワーク							
									
		CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	DeviceNet 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様	
IO 種類型式記号	CC	CIE	DV	EC	EP	PR	PRT		
標準価格		-	-	-	-	-	-	-	

■ ②ドライバーユニット (必要台数分の型式を選定し、価格を全て加算してください。)

シリーズ記号		RCON				
モータータイプ		24V			200V	
		パルスモーター		AC サーボ モーター	DC ブラシレス モーター	AC サーボ モーター
タイプ記号		標準タイプ	高推力タイプ	AC	DC	SC
軸数	1	-	-	-	-	-
	2	-	-	-	-	-

■ ③拡張ユニット (必要台数分の型式を選定し、価格を全て加算してください。)

シリーズ記号		RCON			
タイプ名称	SCON 拡張	PIO/SIO/SCON 拡張		PIO	
		NPN 仕様	PNP 仕様	NPN 仕様	PNP 仕様
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	-	-	-	-	-

■ ④ EC 接続ユニット (必要台数分の価格を全て加算してください。)

シリーズ記号	RCON
タイプ名称	EC 接続ユニット
タイプ記号	EC-4
標準価格	-

■ ⑤簡易アブソユニット (軸数分の型式を選定し、価格を全て加算してください。)

シリーズ型式		RCON	
モータータイプ	パルスモーター	AC サーボ モーター	
タイプ記号	ABU-PC	ABU-AC	
標準価格	-	-	

■ ⑥ 200V 電源ユニット

シリーズ記号	RCON
タイプ名称	200V 用電源ユニット
タイプ記号	PS2-3
標準価格	-

■ ⑦ SCON コントローラー (RCON-EXT 接続仕様)

型式		SCON-CB/CGB	
I/O 種類		RCON 接続仕様	
I/O 種類記号型式		RC	
対応エンコーダー種類		バッテリーレスアブソ インクリメンタル 擬似アブソリュート インデックスアブソ	アブソリュート 多回転アブソ
標準価格	12 ~ 150W	-	-
	200W	-	-
	(100S/200S/300S) *	-	-
	300 ~ 400W	-	-
	600W	-	-
	750W	-	-
標準価格		3000 ~ 3300W	-

* 対象アクチュエーターは 8-217 ページをご参照ください。

システム構成

RCON

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-117ページ参照)
<型式:IA-OS>

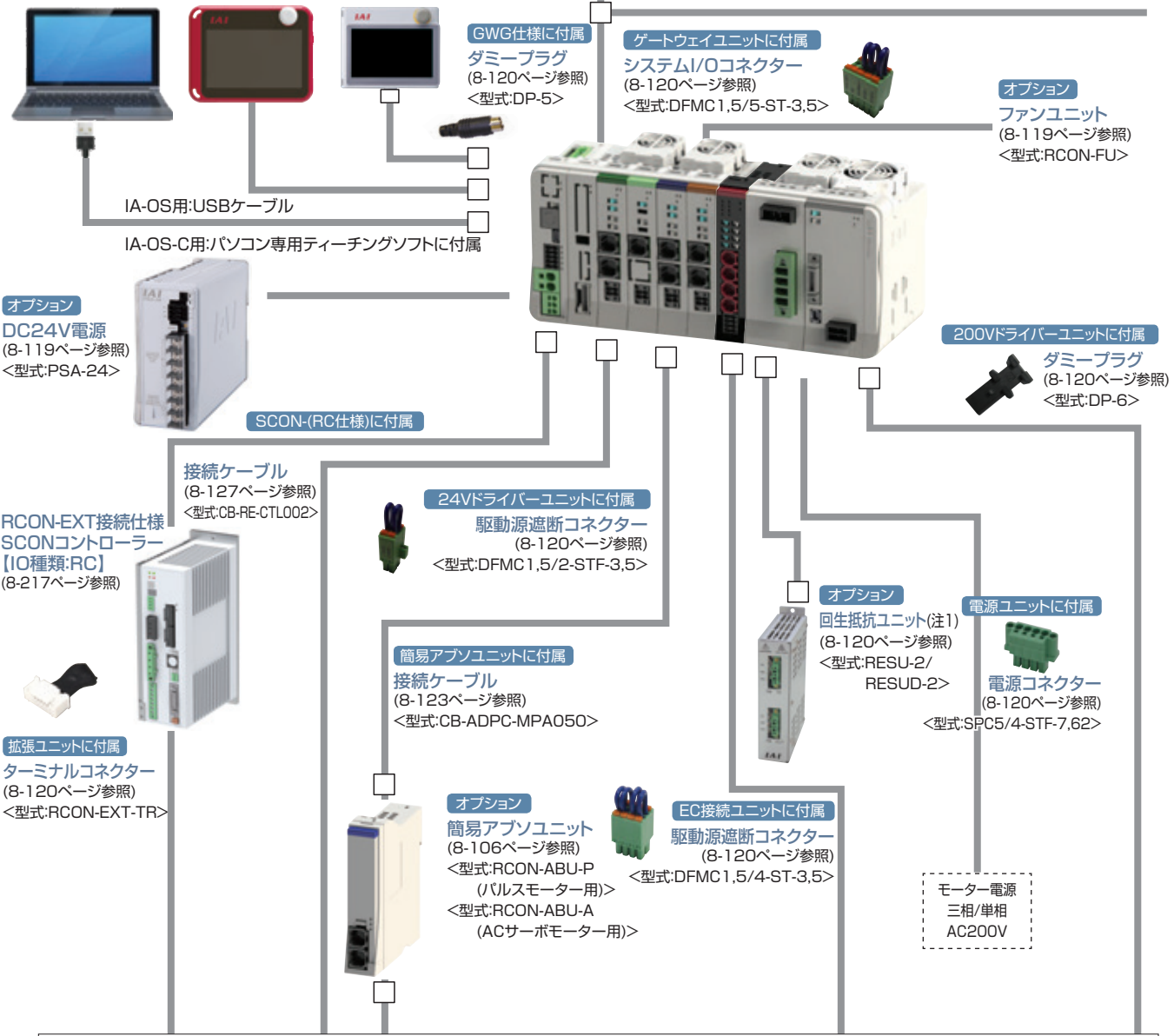
オプション

ティーチングボックス
(8-117ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02>



フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO, EtherCAT モーション, MECHATROLINK-III, SSCNET III/H



モーター・エンコーダーケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能アクチュエーター

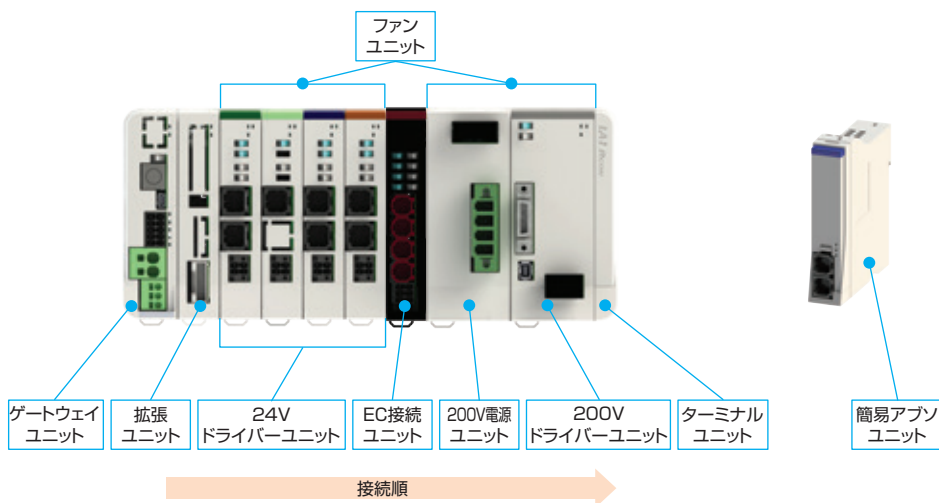
<p>「拡張ユニット」と接続</p> <p>RCS2/3/4シリーズ IS(D)Bシリーズ SSPAシリーズ DD(A)シリーズ LSAシリーズ</p> <p>※接続できないアクチュエーターは8-90ページを参照ください。</p>	<p>「24Vドライバーユニット」と接続</p> <table border="1"> <tr> <td>RCP2/3/4/5/6シリーズ</td> <td>RCA/2シリーズ</td> <td>RCDシリーズ</td> </tr> </table>	RCP2/3/4/5/6シリーズ	RCA/2シリーズ	RCDシリーズ	<p>「EC接続ユニット」と接続</p> <p>ECシリーズ ※2</p>	<p>「200Vドライバーユニット」と接続</p> <p>(60W ~ 750W搭載アクチュエーター) RCS2/3/4シリーズ IS(D)Bシリーズ SSPAシリーズ DD(A)シリーズ LSAシリーズ</p> <p>※接続できないアクチュエーターは8-90ページを参照ください。</p>
RCP2/3/4/5/6シリーズ	RCA/2シリーズ	RCDシリーズ				

※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。ケーブルの単品手配は、8-121ページをご参照ください。

※2: 200V仕様を接続する場合はモーター駆動用DC電源が必要です。詳細は、8-119ページをご参照ください。
注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。

ユニット構成

RCON はロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクターとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
ゲートウェイユニット	1	左端に配置
拡張ユニット	1	ゲートウェイユニットの右隣に配置
24V ドライバーユニット	(最大) 16 ※	ユニット内での入れ替えは可能
EC 接続ユニット	(最大) 4 ※	
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバーユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバーユニット	(最大) 16 ※	200V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置 (左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

※・接続する全ての軸数の合計が16軸以内となるようにしてください。
 ・動作モードにより最大接続可能軸数が異なります。
 「最大接続可能軸数(8-109ページ)」をご参照ください。
 ・EC接続ユニットのみの接続はできません。
 必ず、24Vドライバーユニットもしくは200Vドライバーユニットを含めて接続してください。

■ユニット名称と単品型式一覧

	製品名	型式	参照頁
マスターユニット/ ゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	RCON-GW/GWG-DV	8-93
	CC-Link 接続仕様	RCON-GW/GWG-CC	8-94
	CC-Link IE Field 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIE	8-95
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RCON-GW/GWG-PR	8-96
	EtherCAT 接続仕様	RCON-GW/GWG-EC	8-97
	EtherCAT モーション接続仕様	RCON-GW/GWG-ECM	8-97
	EtherNet/IP 接続仕様	RCON-GW/GWG-EP	8-98
	PROFINET IO 接続仕様	RCON-GW/GWG-PRT	8-99
	MECHATROLINK-III 接続仕様	RCON-GW/GWG-ML3	8-100
	SSCNETⅢ/H 接続仕様	RCON-GW/GWG-SSN	8-101
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-105
24V ドライバーユニット	パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PC-1	8-103
	パルスモーター 2 軸仕様	RCON-PC-2	
	高推力パルスモーター 1 軸仕様	RCON-PCF-1	
	AC サーボモーター 1 軸仕様	RCON-AC-1	
	AC サーボモーター 2 軸仕様	RCON-AC-2	
	DC ブラシレスモーター 1 軸仕様	RCON-DC-1	
	DC ブラシレスモーター 2 軸仕様	RCON-DC-2	
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-106
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-104
200V ドライバーユニット	AC200V モーター 1 軸仕様	RCON-SC-1	8-104
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-107
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-106
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-119
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

システム構成



オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-118ページ参照)
<型式:IA-101-*>

オプション
ティーチングボックス
(8-117ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02>

SELユニット(NP/PN仕様)のオプション

PIOケーブル
(8-127ページ参照)
<型式:CB-PAC-PIO***>

SELユニットに付属
ダミープラグ
(8-120ページ参照)
<型式:DP-4S>

フィールドネットワーク

DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO

SELユニットに付属

システムI/Oコネクター
(8-120ページ参照)
<型式:DFMC1.5/8-ST-3,5>

オプション

ファンユニット
(8-119ページ参照)
<型式:RCON-FU(H)>

オプション

DC24V電源
(8-119ページ参照)
<型式:PSA-24>

SCON接続、PIO/SIO接続 ユニットに付属

拡張SIOポートコネクター
(8-120ページ参照)
<型式:FMC1.5/3-STF-3,5>

200Vドライバーユニットに付属

ダミープラグ
(8-120ページ参照)
<型式:DP-6>

SCON(RC仕様)に付属

接続ケーブル
(8-127ページ参照)
<型式:CB-RE-CTL002>

24Vドライバーユニットに付属

駆動源遮断コネクター
(8-120ページ参照)
<型式:DFMC1.5/2-STF-3,5>

オプション

回生抵抗ユニット(注1)
(8-120ページ参照)
<型式:RESU-2/
RESUD-2>

電源ユニットに付属

電源コネクター
(8-120ページ参照)
<型式:SPC5/4-STF-7,62>

RCON-EXT接続仕様
SCONコントローラー
[IO種類:RC]
(8-217ページ参照)

SON接続 拡張ユニットに付属

ターミナルコネクター
(8-120ページ参照)
<型式:RCON-EXT-TR>

オプション

簡易アプユニット
(8-106ページ参照)
<型式:RCON-ABU-P
(パルスモーター用)>
<型式:RCON-ABU-A
(ACサーボモーター用)>

モーター・エンコーダーケーブル ※

接続可能アクチュエーター

「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ
IS(D)Bシリーズ
SSPAシリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-90ページを参照ください。

「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ
WUシリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

「200Vドライバーユニット」と接続

(60W ~ 750W搭載アクチュエーター)
RCS2/3/4シリーズ
IS(D)Bシリーズ
SSPAシリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

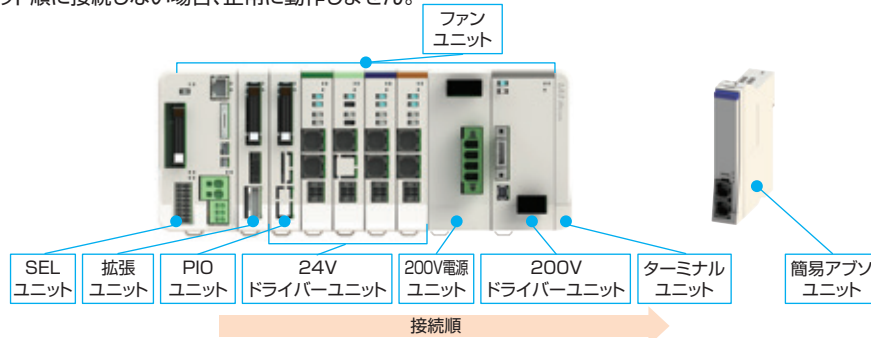
※接続できないアクチュエーターは
8-90ページを参照ください。

※モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-121ページをご参照ください。

注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。
基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、
外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。
回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。

ユニット構成

RSEL はロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクタとなっております。但し、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見て SEL ユニートを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。
※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ユニット名称	連結台数	補足
SEL ユニット	1	左端に配置
拡張ユニット (SCON 接続仕様)	1 ※	いずれかのタイプを選択
拡張ユニット (PIO ユニット)	(最大) 8	PIO/SIO/SCON 拡張ユニットを接続する場合は、最大 7 台
24V ドライバーユニット	(最大) 8 ※	24V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
200V 電源ユニット	1	最も左に接続する 200V ドライバーユニットの左隣に必ず接続
200V ドライバーユニット	(最大) 8 ※	200V ドライバーユニット内での入れ替えは可能
ターミナルユニット	1	右端に配置(左隣に接続するドライバーにより種類が異なります)

※・接続する全ての軸数の合計が8軸以内となるようにしてください。

■ユニット名称と単品型式一覧

製品名		型式	参照頁	
マスターユニット / SEL ユニット	IO 未接続仕様	RSEL-G-E	8-102	
	PIO(NPN) 接続仕様	RSEL-G-NP		
	PIO(PNP) 接続仕様	RSEL-G-PN		
	拡張ユニット	DeviceNet 接続仕様	RSEL-G-DV	8-93
		DeviceNet 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-DV2	
		CC-Link 接続仕様	RSEL-G-CC	8-94
		CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)	RSEL-G-CC2	
		CC-Link IE Field 接続仕様	RSEL-G-CIE	8-95
		PROFIBUS-DP 接続仕様	RSEL-G-PR	8-96
	24V ドライバーユニット	EtherCAT 接続仕様	RSEL-G-EC	8-97
		EtherNet/IP 接続仕様	RSEL-G-EP	8-98
		PROFINET IO 接続仕様	RSEL-G-PRT	8-99
SCON 拡張		RCON-EXT	8-105	
PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)		RCON-EXT-NP		
PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)		RCON-EXT-PN		
PIO (NPN 仕様)		RCON-NP		
PIO (PNP 仕様)	RCON-PN			
200V 電源ユニット	パルスモーター1軸仕様	RCON-PC-1	8-103	
	パルスモーター2軸仕様	RCON-PC-2		
	高推力パルスモーター1軸仕様	RCON-PCF-1		
	AC サーボモーター1軸仕様	RCON-AC-1		
	AC サーボモーター2軸仕様	RCON-AC-2		
	DC ブラシレスモーター1軸仕様	RCON-DC-1		
	DC ブラシレスモーター2軸仕様	RCON-DC-2		
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-104	
200V ドライバーユニット	AC200V モーター1軸仕様	RCON-SC-1	8-104	
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-107	
	200V 用	RCON-GW-TRS		
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-106	
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A		
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-119	
	200V ドライバー用	RCON-FUH		

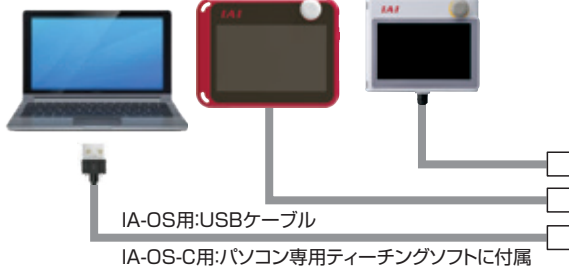
システム構成

REC

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-117ページ参照)
<型式:IA-OS-C>

オプション
ティーチングボックス
(8-117ページ参照)
<型式:TB-03><型式:TB-02>



オプション

DC24V電源
(8-119ページ参照)
<型式:PSA-24>

オプション

モーター駆動用DC電源
(8-119ページ参照)
<型式:PSA-200>
※電源を接続する際は、
必ずノイズフィルターを
ご使用ください
<推奨機種>
NF2010A-UP(メーカー:双信電機)
NAC-10-472(メーカー:COSEL)



フィールドネットワーク DeviceNet, CC-Link, CC-Link IE Field, EtherCAT, EtherNet/IP, PROFIBUS-DP, PROFINET IO

※電源・通信ケーブルはアクチュエーターに付属されます。
ケーブルの単品手配は、8-121ページをご参照ください。

EC接続ユニットに付属
駆動源遮断コネクター
(8-120ページ参照)
<型式:DFMC1.5/4-ST-3.5>

電源・通信ケーブル

「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ
(24V仕様)

ECシリーズ
(200V仕様)

アクチュエーターに付属

モーター電源ケーブル
(8-128ページ参照)
<型式:CB-EC-PW□□□□-RB>

ユニット構成

RECはユニット連結構造です。どのユニットも同じ連結コネクターとロック構造となっています。ただし、ユニット配置には制限があります。各ユニットの制限を基に、接続をお願いします。正面から見てECゲートウェイユニットを基準として手配した各ユニットを左から順に接続してください。※下記ユニット順に接続しない場合、正常に動作しません。



ECゲートウェイ
ユニット

EC接続
ユニット

ターミナル
ユニット

ユニット名称	連結台数	補足
ECゲートウェイユニット	1	左端に配置
EC接続ユニット	(最大) 4	ユニット内での入れ替えは可能(最大接続軸数は16軸です)
ターミナルユニット	1	右端に配置

製品名		型式	参照頁
マスターユニット/ ECゲートウェイユニット	DeviceNet 接続仕様	REC-GW-DV	8-93
	CC-Link 接続仕様	REC-GW-CC	8-94
	CC-Link IE Field 接続仕様	REC-GW-CIE	8-95
	PROFIBUS-DP 接続仕様	REC-GW-PR	8-96
	EtherCAT 接続仕様	REC-GW-EC	8-97
	EtherNet/IP 接続仕様	REC-GW-EP	8-98
	PROFINET IO 接続仕様	REC-GW-PRT	8-99
EC接続ユニット	EC接続ユニット 4軸仕様	RCON-EC-4	8-106
ターミナルユニット	REC用	RCON-GW-TRE	8-107

■ 基本仕様

■ RCON

項目		仕様						
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (電源ユニット)						
電源電流		システム構成により異なります						
軸数制御		1 ~ 16 軸 ※最大軸数は「最大接続可能軸数」(8-109 ページ) を参照						
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ※ 1						
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ						
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、 PROFIBUS-DP、PROFINET IO、EtherCAT モーション、MECHATROLINK-III、SSCNET III/H						
構成ユニット		ゲートウェイユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、EC 接続ユニット、 電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット						
SIO インターフェイス	ティーチングポート	通信方式	RS485					
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps					
	USB ポート	通信方式	USB					
		通信速度	12Mbps					
非常停止/イネーブル動作		ゲートウェイユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応、各ドライバーユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載						
データ記憶装置		FRAM 256kbit (ゲートウェイユニット、24V ドライバーユニット) SRAM 4Mbit (200V ドライバーユニット)						
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス						
	USB	パソコン専用ティーチングソフト						
カレンダー機能	保持機能	約 10 日間						
	充電時間	約 100 時間						
安全カテゴリ対応		B (安全カテゴリ対応仕様は、外部回路により 4 まで対応)						
保護機能		過電流、湿度異常、エンコーダー断線、過負荷						
予防・予兆保全機能		電解コンデンサ容量低下、ファン回転数低下						
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃						
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)						
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと						
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回						
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面						
感電保護機構	24V	クラス III						
	200V	クラス I						
保護等級		IP20						
絶縁耐圧		DC500V 10M Ω						
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットにより強制冷却						
各ユニット間の接続		ユニット連結方式						
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け						
法令・規格	ユニット名称	ゲートウェイユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	-(取得予定)	-(取得予定)	○	○	-(取得予定)

※1 フィールドネットワーク(SSN)の場合、RCP5(エンコーダー分解能800)はインクリメンタルの設定として扱われます。

■ RSEL-G

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 8 軸							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、 PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルスPEED						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリー対応		B (安全カテゴリー対応仕様は、外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1mm/s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリ指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニットの最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	-(取得予定)	-(取得予定)	○	○	○	○

※ 1 XSELシリアル通信プロトコル(フォーマットB)は1ポートのみ通信可能です。
優先度は、ティーチングポート(優先度:高)、USB、Ethernet(優先度:低)とし
低い優先度は無応答となります。

■ REC-GW

項目		仕様	
電源電圧		DC24V ± 10%	
電源電流		システム構成により異なります	
軸数制御		1 ~ 16 軸	
対応エンコーダー	EC 接続	エレシリンダーのみ接続可 インクリメンタル、バッテリーレスアプソ	
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO	
構成ユニット		EC ゲートウェイユニット、EC 接続ユニット、ターミナルユニット	
データ入力方式		ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス
		USB	パソコン専用ティーチングソフト
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS485
		通信速度	9.6/19.2/38.4/57.6/115.2/230.4kbps
	USB ポート	通信方式	USB
		通信速度	12Mbps フルスPEED
非常停止 / イネーブル動作		EC 接続ユニットにて 1 軸ごと駆動源遮断できるコネクタを搭載	
安全カテゴリー対応		対応不可	
使用周囲温度		0 ~ 55℃	
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)	
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと	
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz/ 振幅: 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz/ 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間: 10 分 掃引回数: 10 回	
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面	
感電保護機構		クラスⅢ	
保護等級		IP20	
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ	
冷却方式		自然冷却	
各ユニット間の接続		ユニット連結方式	
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け	
法令・規格	ユニット名称	EC ゲートウェイユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング	○	○
	UL	- (取得予定)	- (取得予定)

■ R-unit に接続できないアクチュエーター

マスター ユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続 ユニット (RCON-EC)
		24Vドライバー ユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバー ユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/ PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)	
	アクチュエーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー
RCON (注1)	手首ユニット:WU テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP (下記仕様に該当するアクチュエーター) アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA 高速直交型ロボット:CT4 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源)	サーボレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 高速直交型ロボット:CT4 単軸ロボット:ZR	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー	
RSEL	テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP (下記仕様に該当するアクチュエーター) アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	(下記仕様に該当するアクチュエーター) ・60W未満 750Wを超えるモーターが 搭載されているアクチュエーター ・アブソリュートエンコーダー、多回転アプソを 搭載しているアクチュエーター	※RCONはPIO/SIO/SCON拡張ユニット は接続できません		接続不可
REC	接続不可	接続不可	接続不可	接続不可	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー

(注1) モーションネットワーク仕様の場合、下記のアクチュエーター(ユニット)は接続できません。
 ・ロータリーのインデックスモード【接続不可ネットワーク:ECM、ML3、SSN】
 ・LSASアクチュエーター【接続不可ネットワーク:SSN】
 ・エレシリンダー(RCON-EC)【接続不可ネットワーク:ECM、ML3、SSN】

■ エンコーダー分解能

項目	モーター種別	機種		エンコーダータイプ	数値 [pulse/r]
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6		バッテリーレスアブソ	8192
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2		バッテリーレスアブソ	800
				インクリメンタル	
	AC サーボモーター	WU		バッテリーレスアブソ	8192
		RCA		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	800
	RCA2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> N/NA 上記以外	インクリメンタル	1048 800	
DC ブラシレスモーター	RCD	RA1R/GRSN RA1DA/GRSNA	インクリメンタル	480	
200V ドライバーユニット	AC サーボモーター	RCS4/RCS3		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	
		RCS2	<input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 5N	インクリメンタル	1600
			SR <input type="checkbox"/> 7BD	インクリメンタル	3072
			上記機種以外	インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		ISB/ISDB		バッテリーレスアブソ	131072
				インクリメンタル	16384
		ISDBCR/SSPA/ISA/ISDA/IF/FS		バッテリーレスアブソ	131072
				インクリメンタル	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S <input type="checkbox"/>	インクリメンタル	2400
上記機種以外	16384				
LSA/LSAS		インクリメンタル	分解能 0.001mm		
DD/DDA	<input type="checkbox"/> 18S	インデックスアブソ	131072		
	<input type="checkbox"/> 18P	インデックスアブソ	1048576		
EC 接続ユニット	パルスモーター	EC		バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	800
	AC サーボモーター			バッテリーレスアブソ	16384

■ 発熱量 (ユニット 1 台あたり)

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC	パワーコン：なし	5.0W
		パワーコン：あり	8.0W
	RCON-PCF	パワーコン：なし	19.2W
	RCON-AC	標準 / 高加減速 / 省電力	4.5W
	RCON-DC	標準	3.0W
200V ドライバーユニット	RCON-SC		54W
電源ユニット	RCON-PS2		42W

■ 突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
24V ドライバーユニット	RCON-PC		8.3A
	RCON-PCF		10A
	RCON-AC		10A
	RCON-DC		10A
200V ドライバーユニット	RCON-SC		25A
EC 接続ユニット	RCON-EC	(4 軸接続の場合)	40A

電源容量

R-unit は接続構成に基づいて、各ユニットの制御電源とモーター電源を計算した結果、選定計算用の電流制限値を超えないことを確認して選定してください。
また、200Vドライバーユニットはモーター合計 W 数が最大接続軸合計 W 数を超えないことを確認して選定してください。
200 V仕様エレシリンダーを接続する場合は、モーター合計W数によってモーター駆動用 DC 電源の台数を選定してください。
※最大接続軸数は各シリーズに準じます。

電流制限値

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

項目	最大接続軸合計 W 数
モーター電源 単相 AC200V	1,600W
モーター電源 三相 AC200V	2,400W

接続電源	最大接続軸数 (電源1台当たり)	最大接続 モーター W 数
AC100V	6 軸	800W
AC200V	6 軸	1,600W

■ 電源容量

< 制御電源 >

項目	仕様		電源電流	
制御電源容量 (ユニット1台当たり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	ゲートウェイユニット	Ethernetなし	0.8A
			Ethernetあり	1.0A
		SELユニット		1.2A
		ECゲートウェイユニット		0.8A
	24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)		0.4A
		ブレーキあり(2軸仕様)		0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり		0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)			0.1A
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)			0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)			0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.32A	
	ブレーキあり		1.2A	

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注 マスターユニットの電源容量は計算に含まれません。200V電源ユニットの24V電源電流はわずかなため、計算上考慮する必要はありません。

< モーター電源 >

● 24Vドライバーユニット

項目	アクチュエーター/ドライバーユニット			定格電流	最大電流			
	シリーズ	モーター種類	タイプ		省電力設定時	最大電流		
モーター電源容量 (アクチュエーター 1軸当たり)	パルスモーター /RCON-PC	RCP2	20P/20SP/28P	パワーコンなし	0.8A	-	-	
		RCP3	28P*/35P/42P/56P		1.9A	-	-	
		RCP4	28P/35P/42P/ 42SP/56P	パワーコンなし	1.9A	-	-	
		RCP5			パワーコンあり	2.3A	-	3.9A
		RCP6				2.3A	-	3.9A
		パルスモーター /RCON-PCF	RCP2	56SP/60P/86P	パワーコンなし	5.7A	-	-
	RCP4		5.7A			-	-	
	AC サーボモーター /RCON-AC	RCA	標準/高加減速/ 省電力		5W	1.0A	-	3.3A
					10W	1.3A	2.5A	4.4A
				20W	1.3A	2.5A	4.4A	
		20W (20S)		1.7A	3.4A	5.1A		
		30W		1.3A	2.2A	4.0A		
		2W		0.8A	-	4.6A		
	RCL	標準/高加減速	5W	1.0A	-	6.4A		
10W			1.3A	-	6.4A			
10W			1.3A	-	6.4A			
DCブラシレスモーター /RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	-	1.5A		

※対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3

● EC 接続ユニット

項目	アクチュエーター/接続ユニット			電源電流			
	シリーズ	モーター種類	タイプ	省電力設無効		省電力設定有効	
				定格電流	最大		
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V パルスモーター	EC	35P/42P/56P	2.3A	3.9A	1.9A	
			28P	下記以外	-	-	1.9A
				S3□/RR3□	-	-	1.7A
				RP4/GS4/GW4/TC4/TW4/ RTC9/GRB10/GRB12	-	-	0.7A
		20P	GRB8	-	-	0.7A	



注意

- ・全軸同時に加減速動作を行う動作パターン、かつ動作 Duty100% の場合
モーター電源は最大電流値で計算する必要があります。(最大電流の記載がないものは、定格電流で計算してください。)
- ・モーター電源をより細かく算出する必要がある場合は、「カリキュレーター」ソフトを使用してください。
必要な電源容量を自動計算できます。 「カリキュレーター」ソフトは Web から無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター

RSEL

直交型6軸ロボットCRS専用
ユニット連結型コントローラー



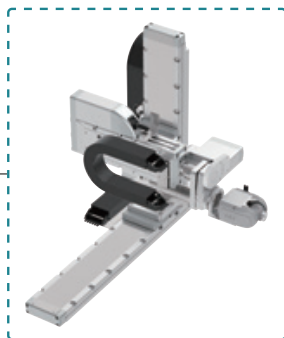
(※1)取得状況は機種により異なります。詳細は8-131ページをご確認ください。

特長

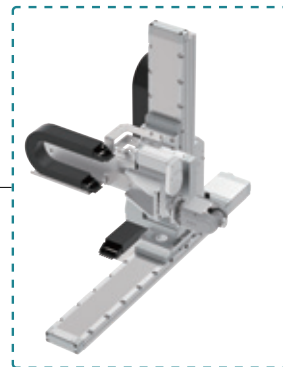
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

自由な組合わせが可能なRSELに、直交型6軸ロボット「CRSシリーズ」に必要なユニットを組合わせたコントローラーをご用意しました。ユニットの構成内容は、8-132ページをご確認ください。

CRS用 RSEL
(直交軸パルスモータータイプ)



CRS用 RSEL
(直交軸 ACサーボモータータイプ)



2軸分のドライバーユニットを追加可能

RSELコントローラーは最大8軸の接続が可能です。そのため、CRSシリーズ6軸分にさらに2軸分のドライバーユニットを追加接続(※)が可能です。(※)ドライバーユニットは別途ご購入ください。詳細は、8-132ページをご参照ください。

(例)

CRS用 RSEL **6軸分**

ドライバーユニット最大 **2軸分**



CRS **6軸**

最大 **2軸**

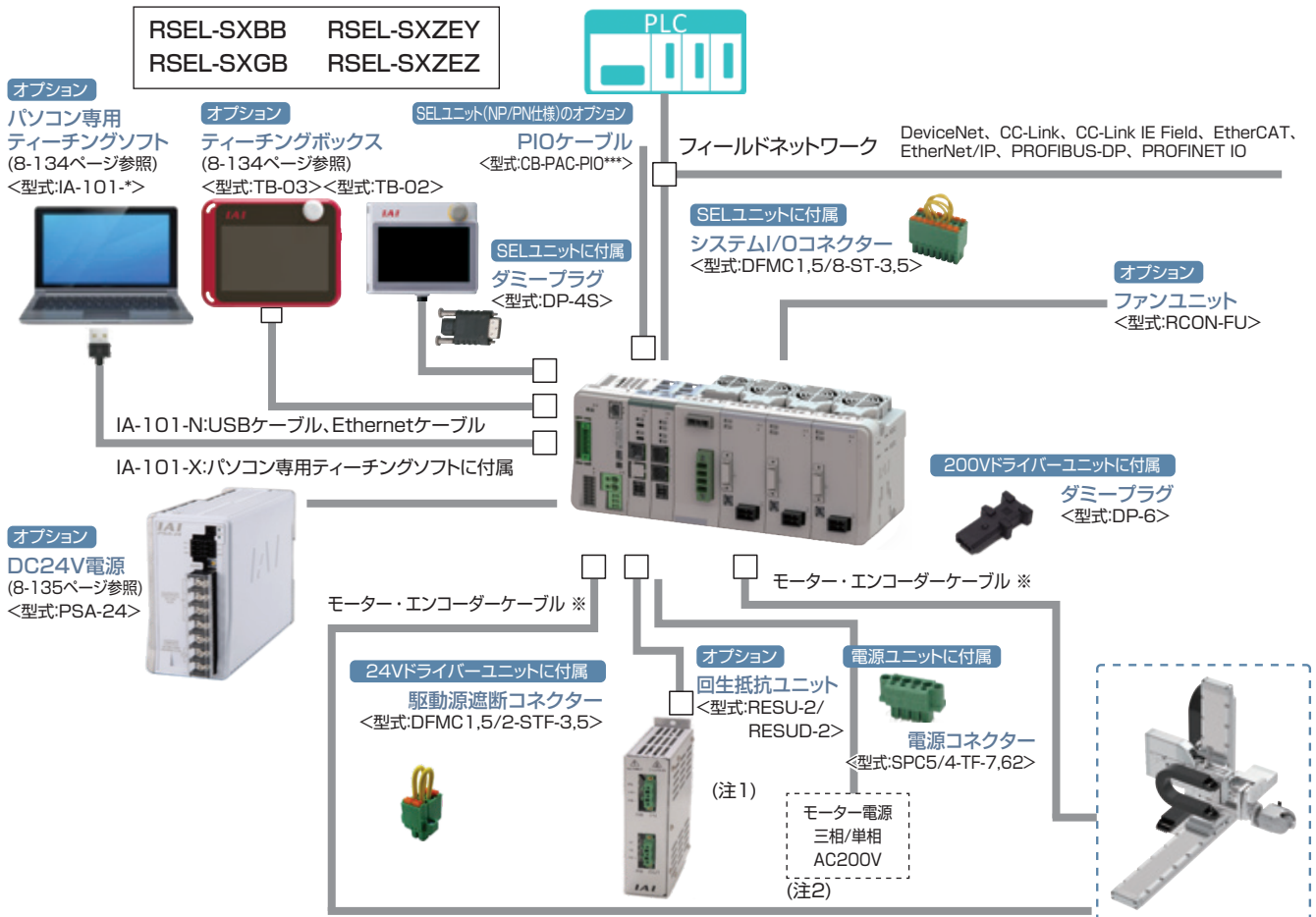
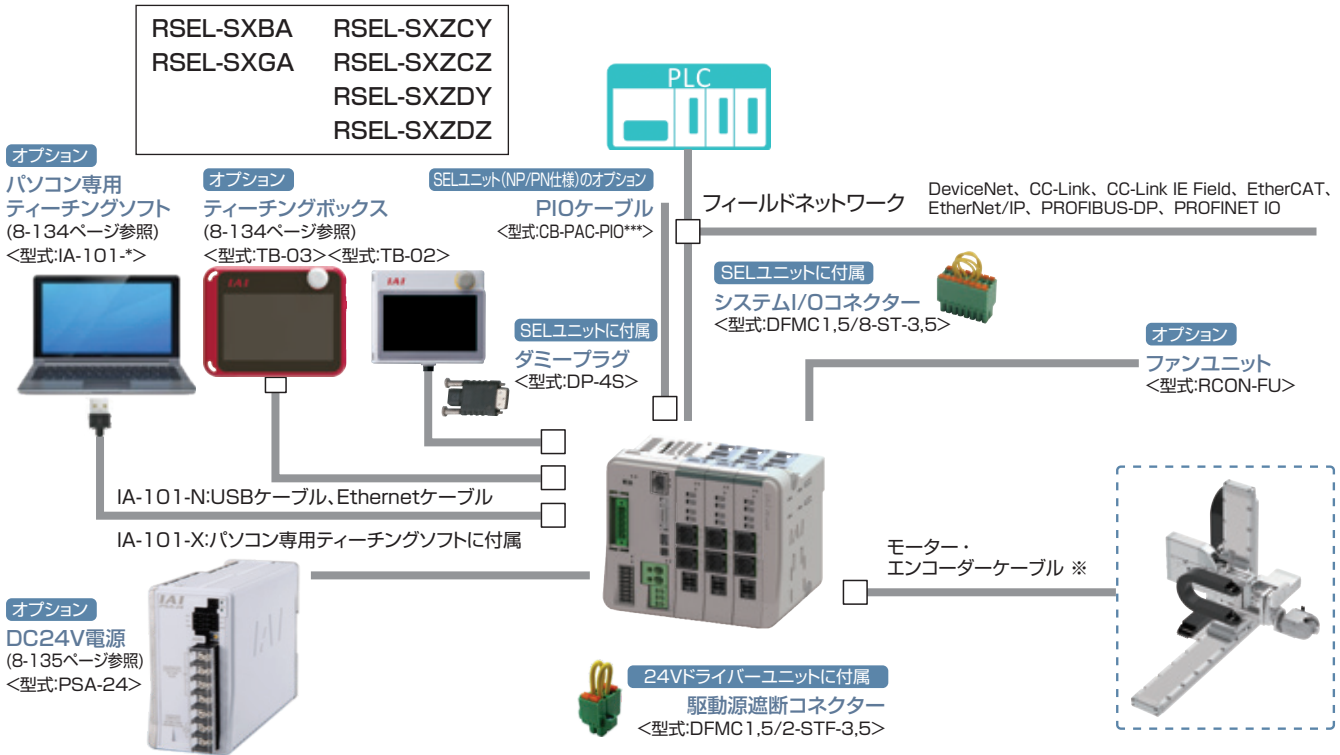


基本仕様

項目		仕様							
電源電圧		DC24V ± 10% AC200V ~ 230V ± 10% (200V 電源ユニット)							
電源電流		システム構成により異なります							
軸数制御		1 ~ 8 軸							
対応エンコーダー	24V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む) バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ							
対応フィールドネットワーク		CC-Link、CC-Link IE Field、DeviceNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFIBUS-DP、PROFINET IO							
構成ユニット		SEL ユニット、ドライバーユニット、拡張ユニット、電源ユニット、ファンユニット、ターミナルユニット、簡易アプソユニット							
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS232C						
		通信速度	最大 115.2kbps						
	USB ポート	通信方式	USB						
		通信速度	12Mbps フルスピード						
		Ethernet (RJ-45)、PSA-24 通信							
非常停止 / イネーブル動作		SEL ユニットの STOP 信号入力でシステム一括対応							
データ記憶装置		FlashROM+ 不揮発性 RAM (FRAM) ※バッテリー不要							
安全カテゴリ対応		B (外部回路により 4 まで対応)							
安全回路構成		二重化可能							
非常停止入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
イネーブル入力		B 接点入力 (外部給電、二重化可、内部給電より選択可能)							
速度設定		1 mm / s ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
加減速設定		0.01G ~ 上限はアクチュエーターの仕様による							
軸グループ数		2 (1 グループ最大 8 軸)							
プログラム言語		スーパー SEL 言語							
プログラム数		512 (入力信号では BCD 指定で 99、バイナリー指定では 255 まで指定可能)							
プログラムステップ数		20,000 ステップ							
マルチタスクプログラム		16 プログラム							
ポジション数		36,000 ポジション (軸グループ数により可変)							
データ入力方式	ティーチングポート	タッチパネルティーチングボックス、パソコン専用ティーチングソフト							
	USB	パソコン専用ティーチングソフト							
	Ethernet	パソコン専用ティーチングソフト							
標準入出力		(I/O スロット選択) 入力 16 点 / 出力 16 点							
拡張入出力		PIO ユニットの最大 8 台接続可能							
Ethernet		10/100BASE-T (RJ-45 コネクター) XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
USB		USB2.0 (Mini-B)、XSEL シリアル通信プロトコル (フォーマット B) ※ 1							
時計機能	保持時間	約 10 日							
	充電時間	約 100 時間							
SD カード		SD/SDHC (アップデート機能のみ使用)							
保護機能		過電流、温度異常、エンコーダー断線、過負荷							
予防・予兆保全機能		電解コンデンサー容量低下、ファン回転数低下							
使用周囲温度		(ファンなし) 0 ~ 40℃、(ファン付き) 0 ~ 55℃ ※簡易アプソユニットは 0 ~ 40℃							
使用周囲湿度		5%RH ~ 85%RH (結露、凍結なきこと)							
使用雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと							
耐振動		振動数 10 ~ 57Hz / 振幅 : 0.075mm、振動数 57 ~ 150Hz / 加速度 9.8m/s ² XYZ 各方向 掃引時間 : 10 分 掃引回数 : 10 回							
耐衝撃性		落下高さ 800mm 1 角 3 稜 6 面							
感電保護機構	24V	クラス III							
	200V	クラス I							
保護等級		IP20							
絶縁耐圧		DC500V 10 MΩ							
冷却方式		自然冷却、(オプション) ファンユニットによる強制冷却							
各ユニット間の接続		ユニット連結方式							
設置取付け方法		DIN レール (35mm) 取付け							
法令・規格	ユニット名称	SEL ユニット	24V ドライバーユニット	200V ドライバーユニット	200V 電源ユニット	簡易アプソユニット	SCON 拡張ユニット	PIO/SIO/SCON 拡張ユニット	PIO ユニット
	CE マーキング	○	○	○	○	○	○	○	○
	UL	○	○	-(取得予定)	-(取得予定)	○	○	○	○

※1 XSELシリアル通信プロトコル(フォーマットB)は1ポートのみ通信可能です。
優先度は、ティーチングポート(優先度:高)、USB、Ethernet(優先度:低)とし
低い優先度は無応答となります。

システム構成



注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの回生抵抗が内蔵されています。基本的には回生抵抗が必要ありませんが、もし回生抵抗が不足する場合は、外付け「回生抵抗ユニット」を使用します。回生抵抗の必要量は「カリキュレーター」で計算ができます。カリキュレーターソフトは、弊社ホームページより無料でダウンロードできます。

アイエイアイ カリキュレーター 検索



注2: RCON-PS2には内部にノイズフィルターが搭載されていますが、装置をCEマーキング相当にする場合はノイズフィルターを取り付けてください。ノイズフィルター推奨機種
三相 TAC-20-683(メーカーCOSEL)
単相 NBH-20-432(メーカーCOSEL)

※モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は、8-137ページをご参照ください。

コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプラス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

RCP6S コントローラー仕様

RCP6S コントローラー内蔵型アクチュエーターコントローラー部



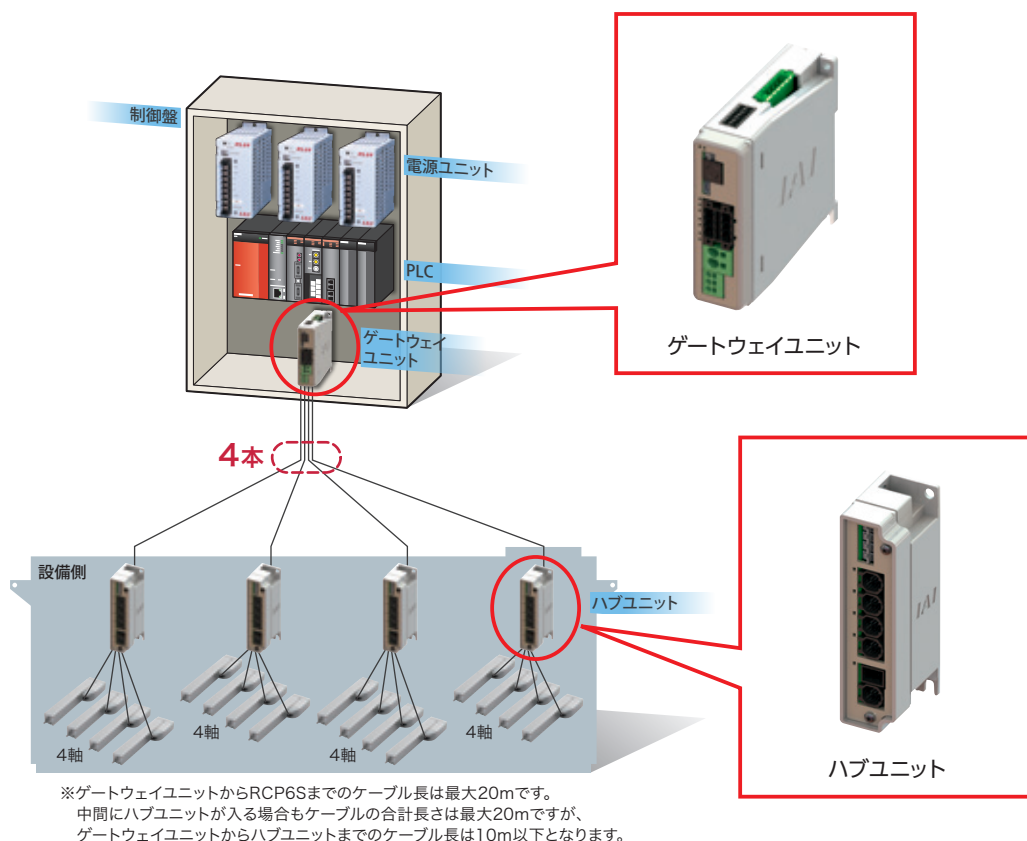
特長

ゲートウェイユニットを使用すれば、フィールドネットワークからRCP6S最大16軸※(ハブユニットを中継)の運転が省配線で実現できます。

ハブユニットによって各軸への配線を短くすることができ、モーター電源の供給・制御信号などを1本のケーブルでつなげることができます。

※フィールドネットワークまたは、使用するモードによって接続可能軸数が変わります。詳細は8-141ページをご確認ください。

RCP6Sコントローラー内蔵型アクチュエーターの制御盤



RCP6S周辺機器

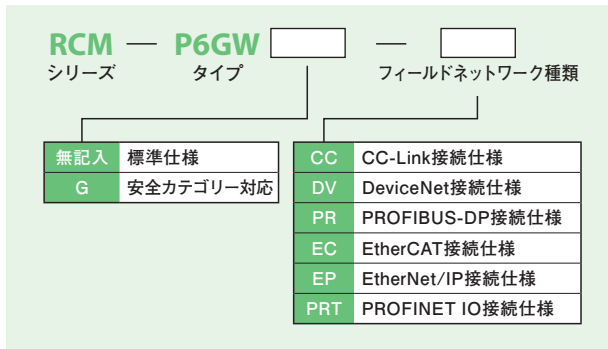
RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- ゲートウェイユニット …RCP6Sをフィールドネットワークに接続するユニット →8-141ページ
- ハブユニット …ゲートウェイユニットに接続される軸数を拡張するユニット →8-145ページ
- PLC接続ユニット …RCP6Sをシリアル通信で直接PLCと接続するためのユニット →8-146ページ
- RCP6Sゲートウェイ用コントローラー
…RCP6S以外のアクチュエーターをRCP6Sゲートウェイのシステム内で接続するためのコントローラー →8-147ページ

オプション

ゲートウェイユニット〈RCM-P6GW〉

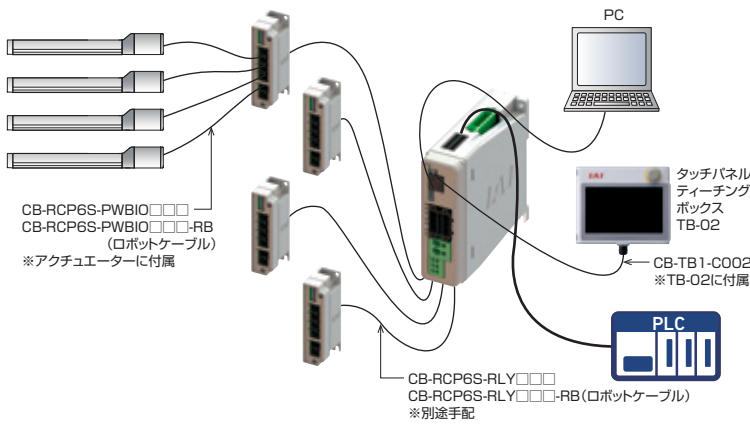
型式構成



標準価格

種類	標準価格
CC-Link 仕様	—
DeviceNet 仕様	—
PROFIBUS-DP 仕様	—
EtherCAT 仕様	—
EtherNet/IP 仕様	—
PROFINET IO 仕様	—
安全カテゴリ CC-Link 仕様	—
安全カテゴリ DeviceNet 仕様	—
安全カテゴリ PROFIBUS-DP 仕様	—
安全カテゴリ EtherCAT 仕様	—
安全カテゴリ EtherNet/IP 仕様	—
安全カテゴリ PROFINET IO 仕様	—

接続イメージ



ゲートウェイユニット1台につき、RCP6Sを最大16軸^{※1}（ハブユニット^{※2}を中継）接続することができます。ゲートウェイユニットに接続する全軸分のモーター電源、制御電源を一括供給できるため、RCP6Sに必要な配線（電源系と通信ライン）を1本のケーブルでつなぐことができます。また、ゲートウェイユニットに直接RCP6Sを接続することも可能です。

※1 フィールドネットワークによって接続可能軸数が変わります。詳細は、「接続可能軸数」をご覧ください。
 ※2 ハブユニット: 8-145ページ参照

接続可能軸数

ゲートウェイユニットに関しての最大の接続軸数は下記の表の通りとします。

	直接直値	簡易直値	ポジショナー 1	ポジショナー 2	ポジショナー 3	ポジショナー 5
CC-Link	16	16	16	16	16	16
DeviceNet	8	16	16	16	16	16
PROFIBUS-DP	8	16	16	16	16	16
EtherCAT	8	16	16	16	16	16
EtherNet/IP	8	16	16	16	16	16
PROFINET IO	8	16	16	16	16	16

ハブユニット〈RCM-P6HUB〉

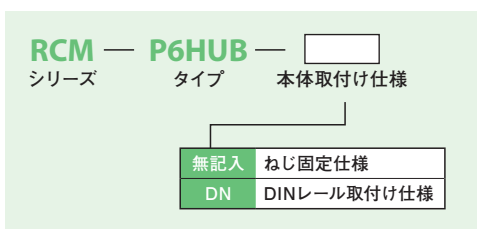
この製品は単体で使用できません。必ずゲートウェイユニットと併用してください。

特長

ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。ゲートウェイユニットとハブユニットを使用すれば、最大16軸の制御が可能です。

※フィールドネットワークおよび動作モードにより接続可能軸数が変わります。詳細は8-141ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

型式構成



標準価格

種類	標準価格
ねじ固定仕様	—
DINレール取付け仕様	—



R-unit
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスプラス)
PCON
ACON-CB DCON-CB
ACON DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボプラス)
SSEL
MSEL
XSEL
XSEL (スカラ)

コントローラー(抜粋)

PCON-CB/CFB

RCP6/RCP5/RCP4<パワーコン対応>/
RCP3/RCP2 用ポジションコントローラー

CE^(※1)
RoHS 10
CUL US



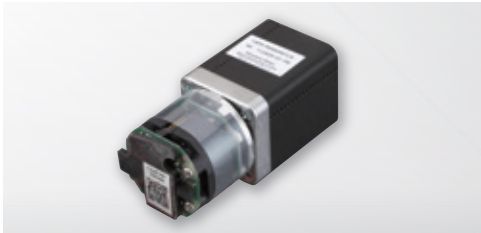
(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

R-unit
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON-CB/CFB
PCON-CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB
DCON-CB
ACON
DCON
SCON-CB
SCON-CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL
XSEL (スカラ)

特長

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載したRCP6が動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。分解能は従来の800パルス→8192パルスになりました。




2 パワーコン[®]搭載

パルスモーターの最大能力を引き出すパワーコン(高出カドライバー)を搭載しました。パワーコンの使用により、パルスモーターの出力が約50%UPしています。サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

3 衝突検出機能搭載

アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、機械の損傷を軽減できます。

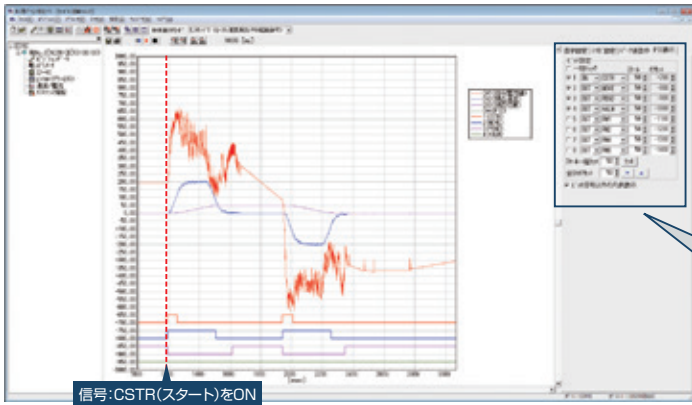


ぶつかるとすぐ止まります

4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示する事ができます。*表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他)
PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定する事でパソコン画面に波形の表示を開始する事ができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



信号:CSTR(スタート)をON

表示設定

表示項目: P10 設定: I10-1 表示条件: P10 表示色: 赤

P10: 電流値

P11: 速度

P12: 位置

P13: 位置決め完了

P14: アラーム

P15: 位置決めエラー

P16: 位置決め完了時間

P17: 位置決め完了位置

P18: 位置決め完了速度

P19: 位置決め完了電流

P20: 位置決め完了電圧

P21: 位置決め完了電圧

P22: 位置決め完了電圧

P23: 位置決め完了電圧

P24: 位置決め完了電圧

P25: 位置決め完了電圧

P26: 位置決め完了電圧

P27: 位置決め完了電圧

P28: 位置決め完了電圧

P29: 位置決め完了電圧

P30: 位置決め完了電圧

P31: 位置決め完了電圧

P32: 位置決め完了電圧

P33: 位置決め完了電圧

P34: 位置決め完了電圧

P35: 位置決め完了電圧

P36: 位置決め完了電圧

P37: 位置決め完了電圧

P38: 位置決め完了電圧

P39: 位置決め完了電圧

P40: 位置決め完了電圧

P41: 位置決め完了電圧

P42: 位置決め完了電圧

P43: 位置決め完了電圧

P44: 位置決め完了電圧

P45: 位置決め完了電圧

P46: 位置決め完了電圧

P47: 位置決め完了電圧

P48: 位置決め完了電圧

P49: 位置決め完了電圧

P50: 位置決め完了電圧

トリガー設定

表示項目: P10 設定: I10-1 表示条件: P10 表示色: 赤

P10: 電流値

P11: 速度

P12: 位置

P13: 位置決め完了

P14: アラーム

P15: 位置決めエラー

P16: 位置決め完了時間

P17: 位置決め完了位置

P18: 位置決め完了速度

P19: 位置決め完了電流

P20: 位置決め完了電圧

P21: 位置決め完了電圧

P22: 位置決め完了電圧

P23: 位置決め完了電圧

P24: 位置決め完了電圧

P25: 位置決め完了電圧

P26: 位置決め完了電圧

P27: 位置決め完了電圧

P28: 位置決め完了電圧

P29: 位置決め完了電圧

P30: 位置決め完了電圧

P31: 位置決め完了電圧

P32: 位置決め完了電圧

P33: 位置決め完了電圧

P34: 位置決め完了電圧

P35: 位置決め完了電圧

P36: 位置決め完了電圧

P37: 位置決め完了電圧

P38: 位置決め完了電圧

P39: 位置決め完了電圧

P40: 位置決め完了電圧

P41: 位置決め完了電圧

P42: 位置決め完了電圧

P43: 位置決め完了電圧

P44: 位置決め完了電圧

P45: 位置決め完了電圧

P46: 位置決め完了電圧

P47: 位置決め完了電圧

P48: 位置決め完了電圧


P49: 位置決め完了電圧

P50: 位置決め完了電圧

*モニターしたい内容が選択できます。

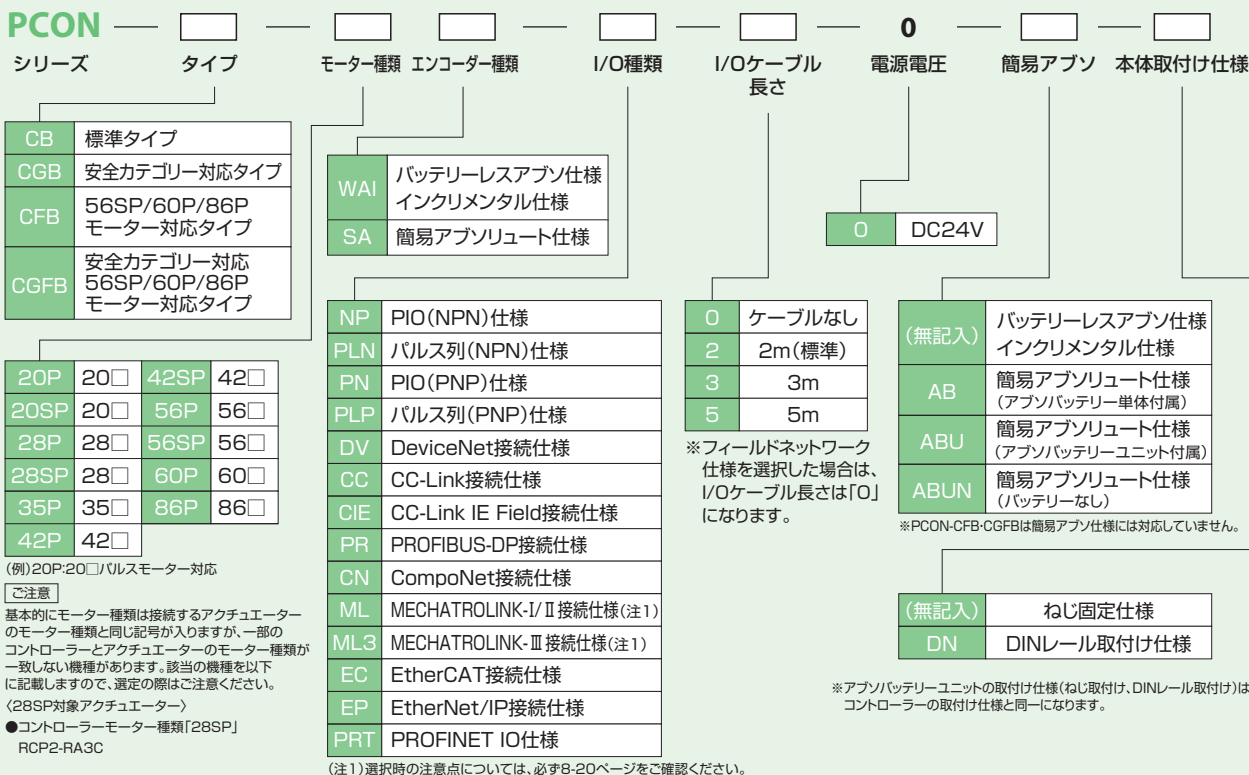
*選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。

機種一覧/価格

型式		PCON-CB-CGB/CFB-CGFB											
外観													
I/O種類	ポジショナータイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ										
			DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK-I/II 接続仕様 ※1	MECHATROLINK-III 接続仕様 ※1	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	
IO種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
PCON-CB/CGB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	簡易アプソリユート仕様	アプソバッテリー単体付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		アプソバッテリーユニット付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON-CFB/CGFB	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	アプソバッテリーなし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		アプソバッテリーなし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1 MECHATROLINK-I/IIは、Intelligent I/Oとして扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。MECHATROLINK-IIIは、標準サーボプロファイルに対応しています。

型式項目



コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

SSEL

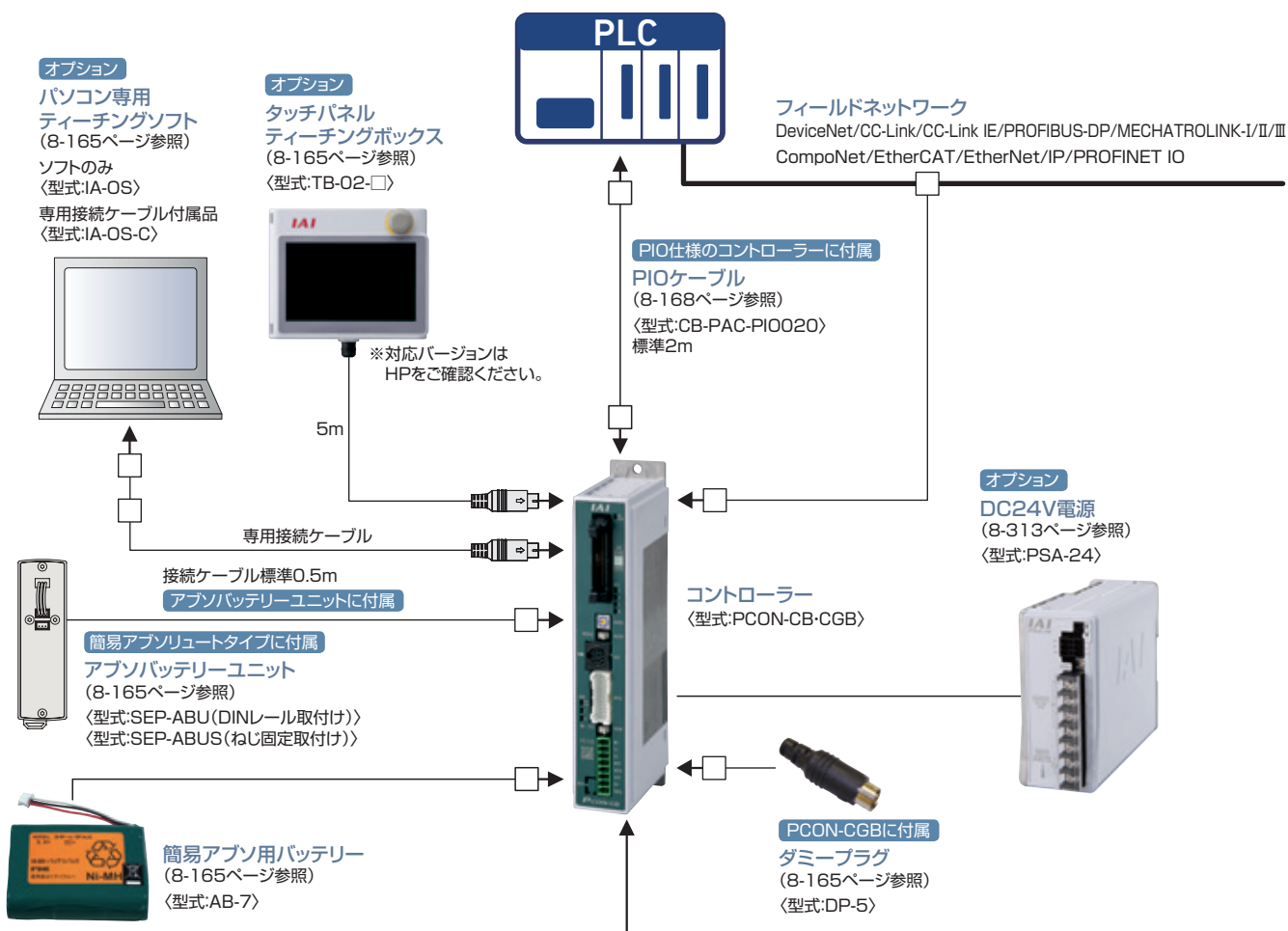
MSEL

XSEL

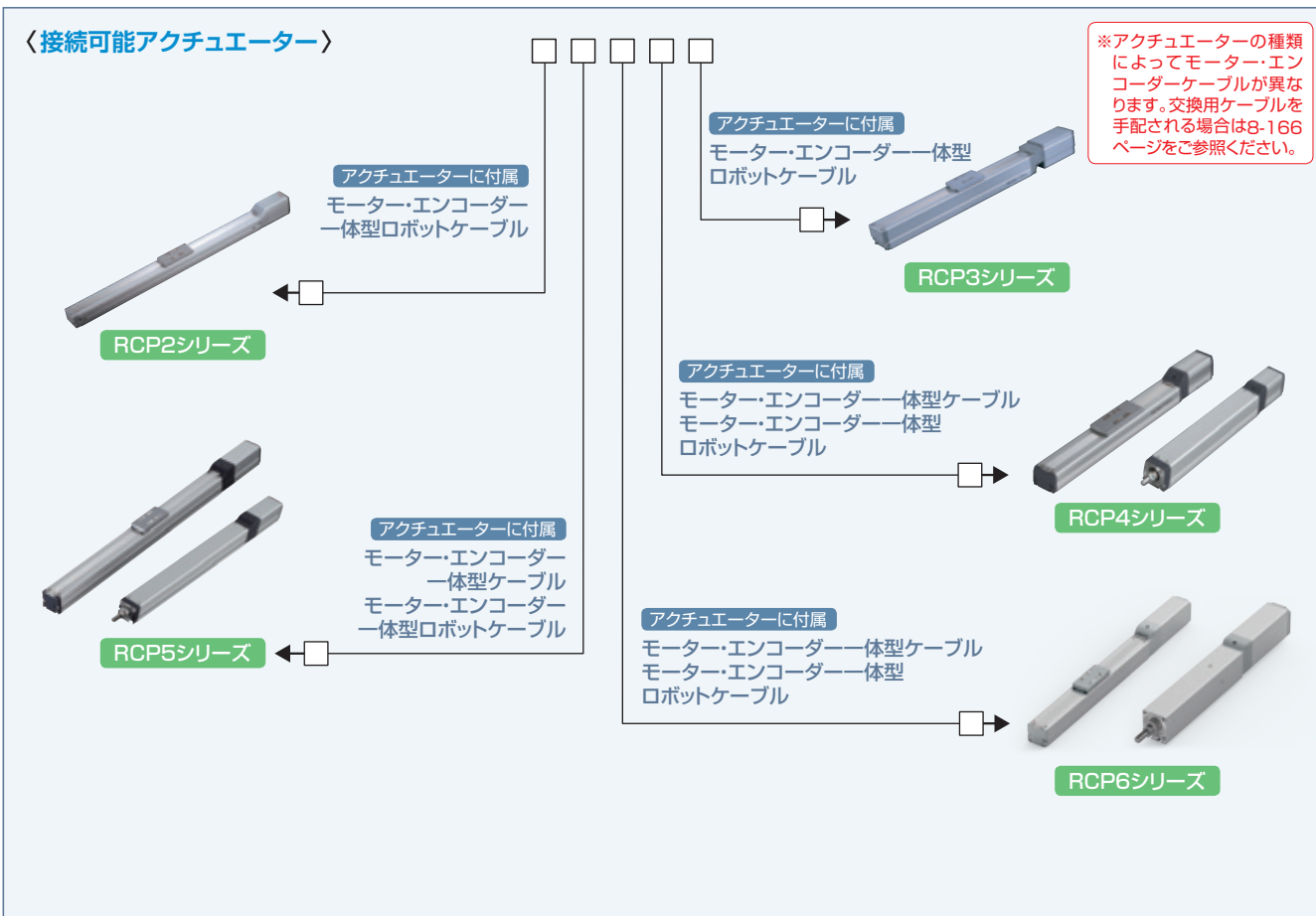
XSEL
(スカラ)

システム構成

■〈PCON-CB・CGB〉



〈接続可能アクチュエーター〉

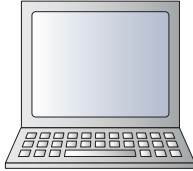


システム構成

■ <PCON-CFB-CGFB>

オプション

パソコン専用
ティーチングソフト
(8-165ページ参照)
ソフトのみ
<型式:IA-OS>
専用接続ケーブル付属品
<型式:IA-OS-C>



オプション

タッチパネル
ティーチングボックス
(8-165ページ参照)
<型式:TB-02-□>



※対応バージョンは
HPをご確認ください。

5m

専用接続ケーブル



フィールドネットワーク

DeviceNet/CC-Link/CC-Link IE/PROFIBUS-DP/MECHATROLINK-I/II/III
CompoNet/EtherCAT/EtherNet/IP/PROFINET IO

PIO仕様のコントローラーに付属

PIOケーブル
(8-168ページ参照)
<型式:CB-PAC-PIO020>
標準2m



コントローラー
<型式:PCON-CFB-CGFB>

オプション

DC24V電源
(8-313ページ参照)
<型式:PSA-24>



PCON-CGB/CGFBに付属

ダミープラグ
(8-165ページ参照)
<型式:DP-5>



<接続可能アクチュエーター>

アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

RCP2シリーズ



アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

RCP4シリーズ



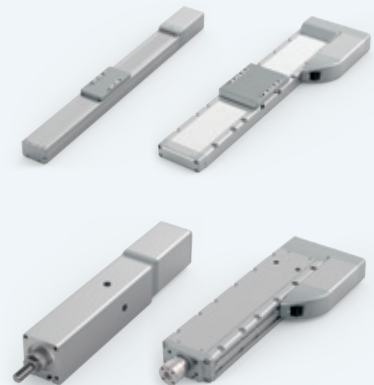
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

RCP5シリーズ



アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

RCP6シリーズ



※アクチュエーターの種類によってモーター・エンコーダーケーブルが異なります。交換用ケーブルを手配される場合は8-166ページをご参照ください。

PCON-CBP

パルスプレス専用コントローラー



(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特徴

1 高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダー対応

パルスプレス仕様のアクチュエーターは高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載しています。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、装置のコストダウンに貢献します。



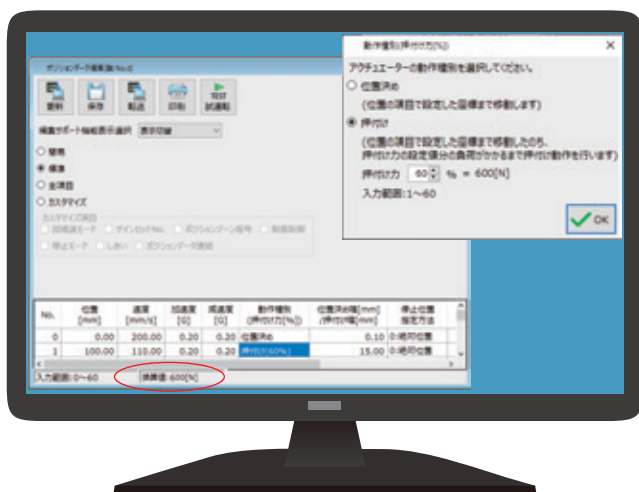
2 ロードセルを使用した力制御に対応

ロードセルからの現在荷重値を読取ることができます。荷重方向は圧入と引張りのどちらからも対応でき、ポジションデータでの指定で簡単に切替えることができます。

3 目標荷重のN単位表示対応

ポジションデータの **押付け(%)** を換算した **目標荷重(N)** で表示します。衝突検出機能が無効な場合は **しきい(%)** も"N"換算値が表示されます。

【パソコン対応ティーチングソフト】




IA-OS:ポジション編集画面

【ティーチングボックス】



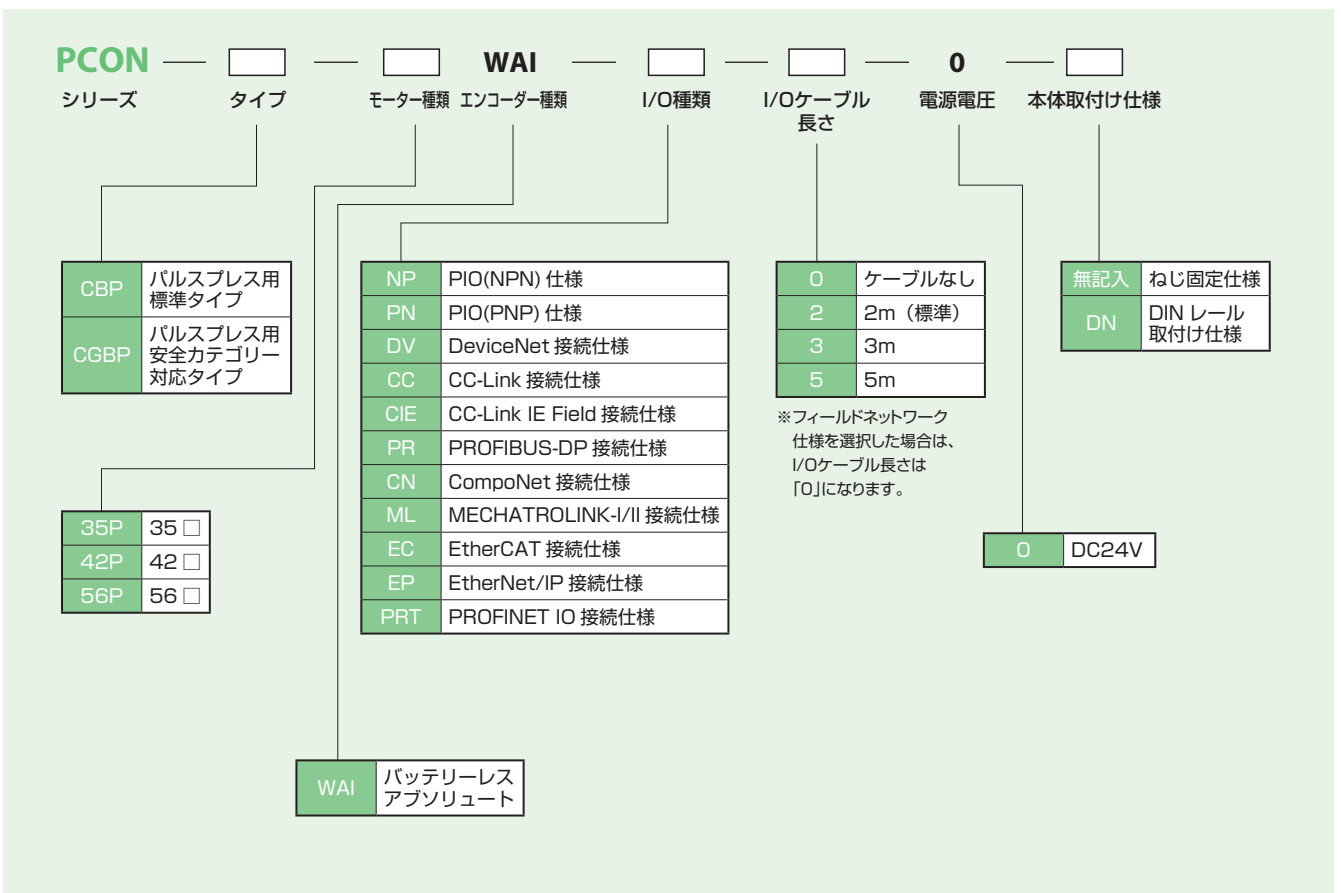
TB-02:ポジション編集画面

機種一覧/価格

型式		PCON-CBP/CGBP								
外観										
I/O種類	ポジションタイプ	フィールドネットワークタイプ								
		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK-1/II 接続仕様 ※1	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様
IO種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
PCON-CBP/CGBP	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1 MECHATROLINK-1/II は、Intelligent I/O として扱われ、非同期通信コマンドだけをサポートしています。

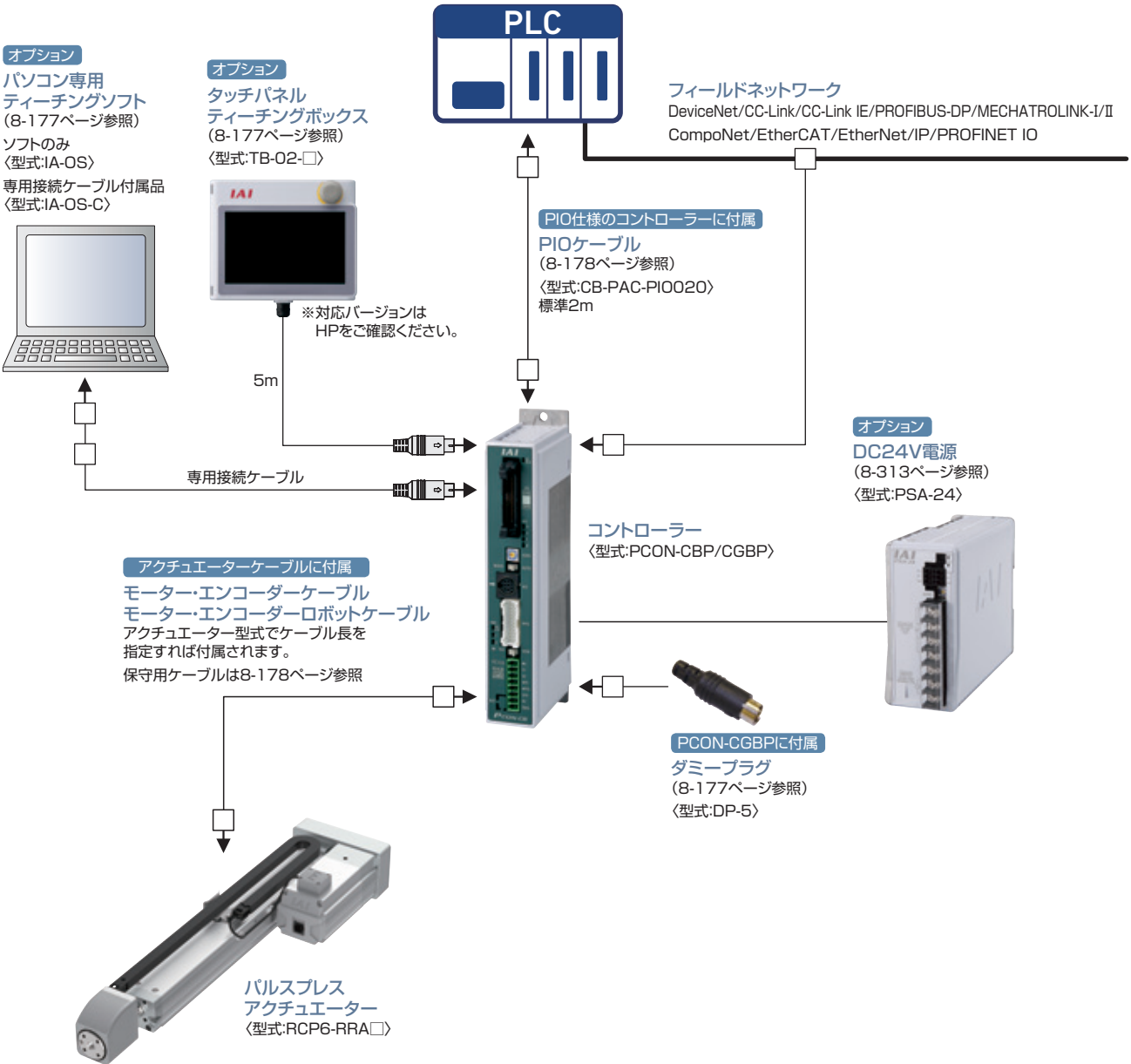
型式項目



R-unit
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON-CB/CFB
PCON-CBP (パルスブレス)
PCON
ACON-CB
DCON-CB
ACON
DCON
SCON-CB
SCON-CB (サーボブレス)
SSEL
MSEL
XSEL
XSEL (スカラ)

システム構成

コントローラー (抜粋)



- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスプレス)
- PCON
- ACON-CB DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボプレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)



ロボシリンダー用
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

2 パワーコン®対応

更なるステッピングモーターの性能を引き出す、高出力ドライバー『パワーコン®』を標準搭載しています。
サイクルタイムの短縮ができ、装置の生産性向上に貢献します。

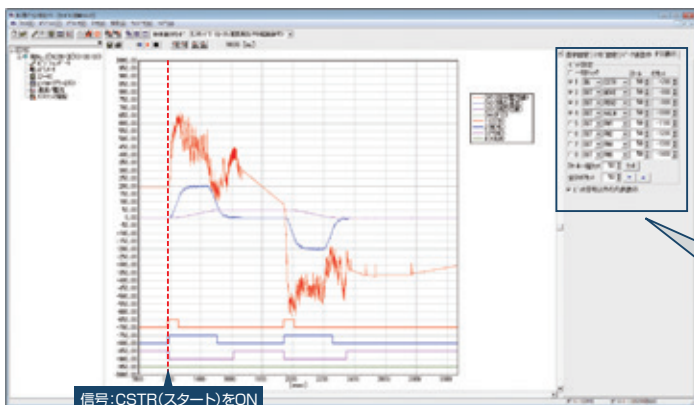
3 スマートチューニング機能を搭載

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています(※)。
(※)スマートチューニング機能を使用する場合は、パソコン専用ティーチングソフトか、TB-O2(タッチパネルティーチングボックス)が必要です。

4 モニター機能充実

パソコン専用ティーチングソフトを使うことで動作中のアクチュエーター、コントローラーの情報をパソコン画面に波形として表示することができます。※表示可能な情報:指令電流値、現在速度/位置、PIO信号(スタート、位置決め完了、アラーム他)
PIO信号の変化点や動作時間を任意に設定する事でパソコン画面に波形の表示を開始することができるトリガー機能も備えています。

モニター機能画面(例)



信号:CSTR(スタート)をON

表示設定

表示項目: [選択] [決定]

PIO信号: [選択] [決定]

位置決め完了: [選択] [決定]

アラーム発生: [選択] [決定]

位置/速度表示単位: [選択]

電圧表示単位: [選択]

電流表示単位: [選択]

表示モード: [選択]

※モニターしたい内容が選択
できます。

トリガー設定

トリガー項目: [選択] [決定]

トリガー条件: [選択] [決定]

トリガー動作: [選択] [決定]

※選択した内容が変化した
時からデータの取得が
はじまります。


5 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	パワーコン (高出力ドライバー)	高分解能 バッテリーレス アプソ	簡易 アプソ	カレンダー 機能	メンテナンス 機能	I/O点数	位置決め点数	フィールド ネットワーク	価格	
PCON	CYB/PLB/POB	○	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	-
	CB	○	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	-

機種一覧／価格

ロボシリンダーが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な3タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー／電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
ポジション点数	64点	—
標準価格	—	—

型 式

PCON — — **WAI** — — — **0** —

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB	ポジションナー／電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)
POB	パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

WAI	バッテリーレスアブソリュート／インクリメンタル
-----	-------------------------

NP	NPN仕様 (標準)
PN	PNP仕様

0	DC24V
---	-------

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

20P	20□	35P	35□
20SP	20□	42P	42□
28P	28□	42SP	42□
28SP	28□	56P	56□

(例) 20P・20□パルスモーター対応

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(28SP対象アクチュエーター)

●コントローラーモーター種類「28SP」…RCP2-RA3C

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

コントローラー (抜粋)

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

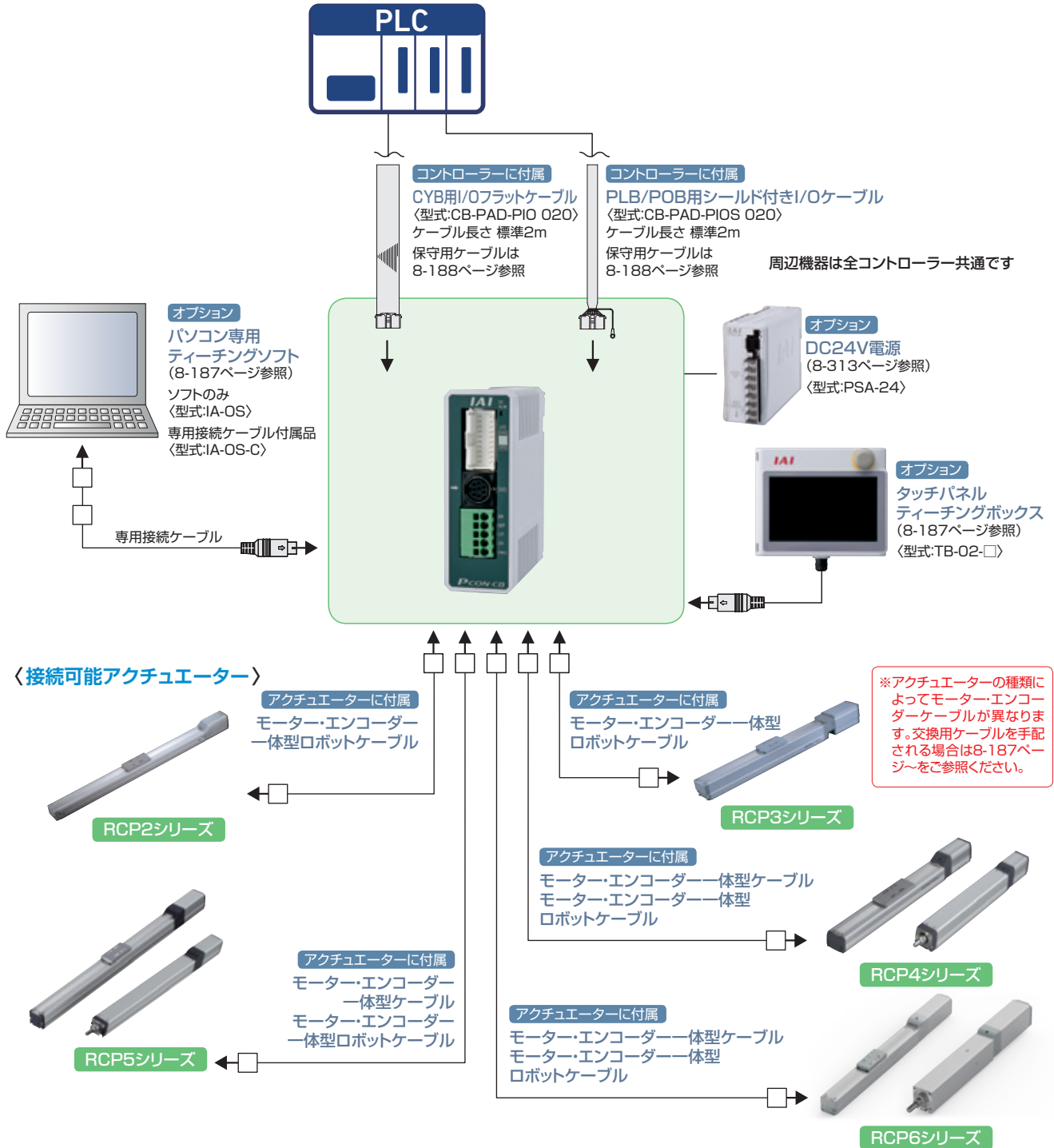
XSEL

XSEL (スカラ)

システム構成

コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON**
- ACON-CB
DCON-CB
- ACON
DCON
- SCON
-CB
- SCON
-CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)



ACON-CB

RCA/RCA2用
ポジションコントローラー

CE^(※1) RoHS 10



DCON-CB

RCD用
ポジションコントローラー

CE^(※1) RoHS 10

(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

特長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応 ※ACON-CBのみ

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCAが動作できます。
位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。



2 主要なフィールドネットワークに対応

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、CompoNet、MECHATROLINK、EtherCAT、EtherNet/IPに対応。
省配線の他、直値指定、ポジションNo.指定、現在位置の読み取りなどが可能です。



3 走行距離積算機能によりメンテナンスのタイミング確認が可能

アクチュエーターの走行距離を積算してコントローラーに記録し、予め設定した距離を超えると信号を外部に出力しますので、この機能を使ってグリースアップや定期点検のタイミングを確認することができます。

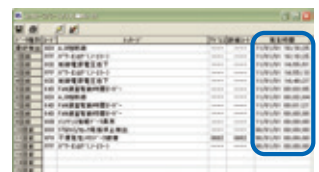
〈メンテナンス情報〉



設定した保守点検時期(動作回数、走行距離)に達すると自動的にPLCに出力します。

4 カレンダー機能によりアラームの発生時刻の保持が可能

カレンダー機能(時計機能)搭載により、アラームなどの履歴に発生時刻が記録されますのでトラブルの原因解析などに役立ちます。



5 オフボードチューニング機能を搭載 ※ACON-CBのみ

搬送負荷に合わせた最適なゲインを設定するオフボードチューニング機能を搭載しました。

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)


SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

機種一覧/価格

型式		ACON-CB/CGB・DCON-CB/CGB											
外観													
I/O種類	ポジショナータイプ	パルス列タイプ	フィールドネットワークタイプ										
			DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO	
I/O種類型式記号		NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
R-unit	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RSEL (直交型6軸)	簡易アプソリユート仕様	アプソバッテリー 単体付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RCP6S			アプソバッテリー ユニット付属	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CB/CFB	アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CBP (パルスレス)	DCON-CB -CGB インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

型式項目

ACON - [] - [] [] [] [] - [] - [] - **0** - [] - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 オプション I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 簡易アプソ 本体取付け仕様

CB 標準タイプ

CGB 安全カテゴリー対応タイプ

WAI バッテリーレスアプソ/インクリメンタル

A アプソリユート

HA 高加減速仕様

LA 省電力仕様

0 DC24V

2	2W	10	10W
5	5W	20	20W
5S	5W	20S	20W
		30	30W

NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
DV	DeviceNet仕様
CC	CC-Link仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
PR	PROFIBUS-DP仕様
CN	CompoNet仕様
ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)
EC	EtherCAT仕様
EP	EtherNet/IP仕様
PRT	PROFINET IO仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

(無記入)	バッテリーレスアプソ仕様 インクリメンタル仕様 アプソリユート仕様
AB	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリーなし)

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

ご注意
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(5S・20S対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「5S」
…RCA2-RA2A□, RCA2-SA2A□
●コントローラーモーター種類「20S」
…RCA2-SA4□, RCA2-TA5□,
RCA-RA3□, RCA-RG□3□,
RCAW-RA3□

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

DCON - [] - [] **3** **I** - [] - [] - **0** - [] - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CB 標準タイプ

CGB 安全カテゴリー対応タイプ

I インクリメンタル

0 DC24V

3	3W
---	----

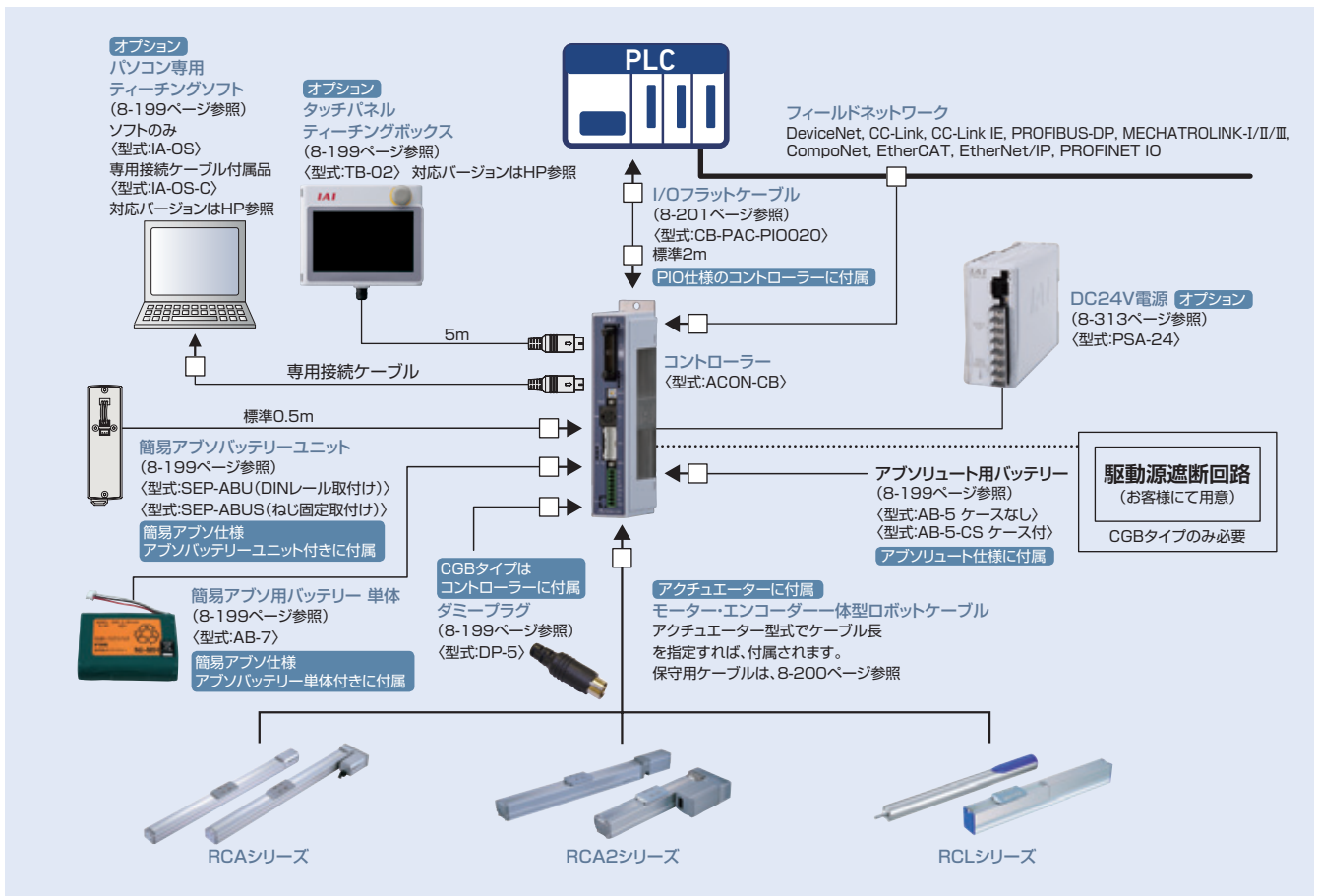
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
DV	DeviceNet仕様
CC	CC-Link仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
PR	PROFIBUS-DP仕様
CN	CompoNet仕様
ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)
EC	EtherCAT仕様
EP	EtherNet/IP仕様
PRT	PROFINET IO仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

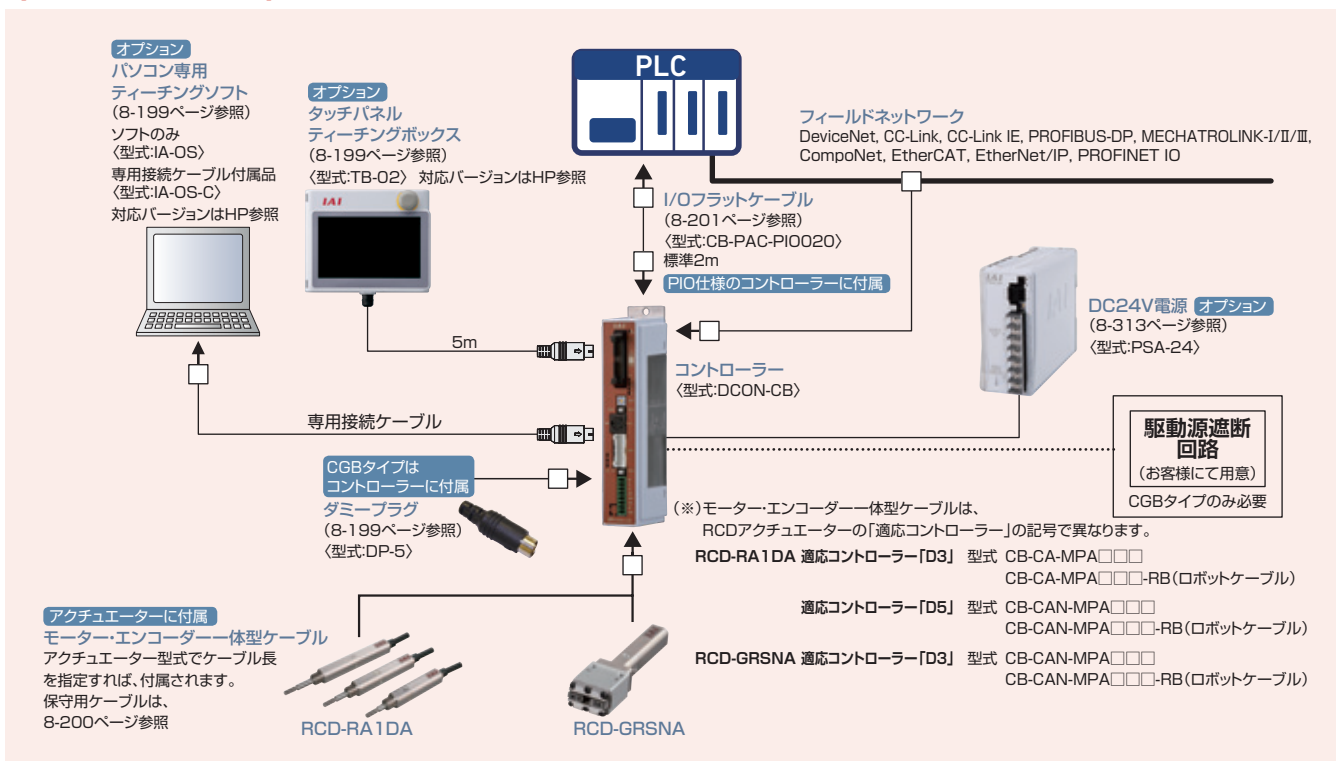
(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

システム構成

〈ACON-CB/CGB〉



〈DCON-CB/CGB〉



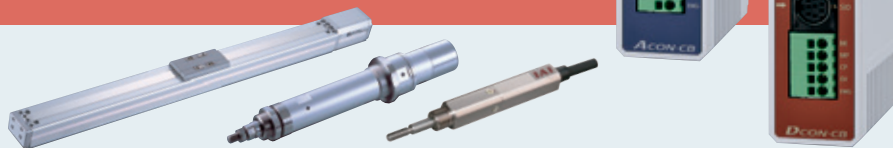
コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

ACON-CYB/PLB/POB

DCON-CYB/PLB/POB

ロボシリンダー用
ポジションコントローラー



特長

1 バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載製品に対応 (ACONのみ)

バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、
原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。

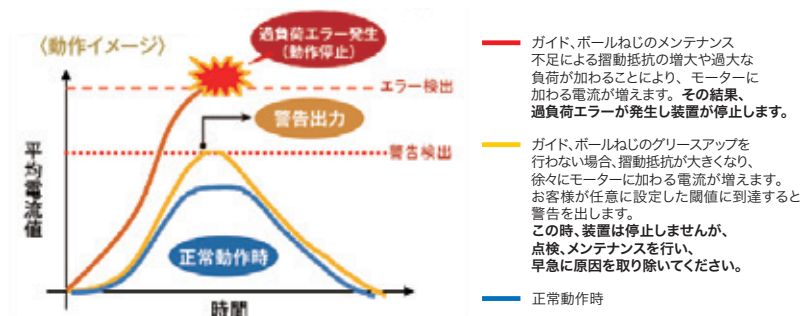


2 スマートチューニング機能を搭載 (ACONのみ)

搬送質量に応じた最適速度、加減速を設定するスマートチューニング機能に対応しています。

3 予兆保全

平均電流値の変化から、過負荷エラーになる前に警告を出力します。



- 予兆保全機能を使うことで、設備の突発停止を回避できます。
- 保全員を必要最小限の配置に抑えられるので人件費の削減に効果的です。


4 低価格

よく使用する機能に限定することで、低価格化を実現しました。

製品型式	バッテリーレスアブソ	簡易アブソ	カレンダー機能	メンテナンス機能	I/O点数	位置決め点数	フィールドネットワーク	価格
ACON CYB/PLB/POB	○	×	×	○	非絶縁型 8IN/8OUT	標準16点 最大64点	×	-
ACON CB	○	○	○	○	絶縁型 16IN/16OUT	標準64点 最大512点	○	-

機種一覧/価格

RCA2/RCA/RCD シリーズのアクチュエーターが動作可能なポジションコントローラー。さまざまな制御に対応可能な3タイプをラインナップ。

タイプ名	CYB	PLB / POB
名称	ポジションナー／電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ
外観		
内容	エアシリンダーと同様の制御で動作可能	パルス列制御用コントローラー
ポジション点数	64点	-
標準価格	-	-

型式

ACON - [] - [] **WAI** [] - [] - [] - **0** - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダ種類 オプション I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB ポジショナー／電磁弁タイプ

PLB パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

POB パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

WAI バッテリーレスアップ／インクリメンタル

※RCAアクチュエーターのアプリアリュート仕様は動作できません。アプリアリュート仕様を動作するにはACON-CBまたは、ASELをご使用ください。

2	2W	20	20W
5	5W	20S	20W
5S	5W	30	30W
10	10W		

(例) 2: 2Wサーボモーター対応

【注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(5S・20S対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「5S」…RCA2-RA2A□、RCA2-SA2A□
●コントローラーモーター種類「20S」…RCA2-SA4□、RCA2-TA5□、RCA-RA3□、RCA-RG□3□、RCAW-RA3□

HA 高加減速仕様

LA 省電力仕様

NP PIO (NPN) 仕様

PN PIO (PNP) 仕様

0 DC24V

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

(無記入) ねじ固定仕様

DN DINレール取付け仕様

DCON - [] - **3** **I** - [] - [] - **0** - []

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダ種類 I/O種類 I/Oケーブルの長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CYB ポジショナー／電磁弁タイプ

PLB パルス列制御タイプ (差動レシーバー型)

POB パルス列制御タイプ (オープンコレクター型)

I インクリメンタル

※DCブラシレスモーター対応

NP PIO (NPN) 仕様

PN PIO (PNP) 仕様

0 DC24V

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

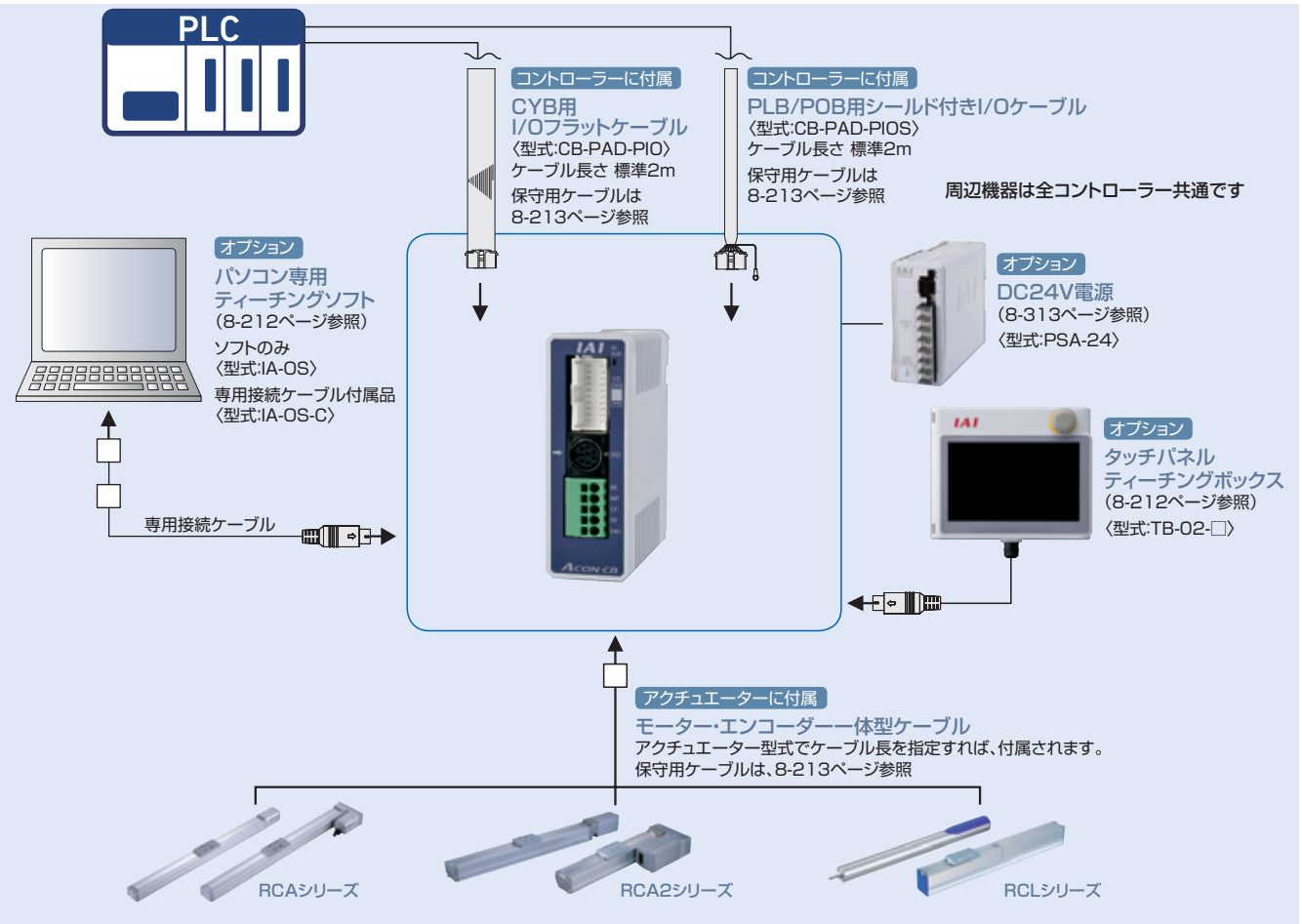
(無記入) ねじ取付け仕様

DN DINレール取付け仕様

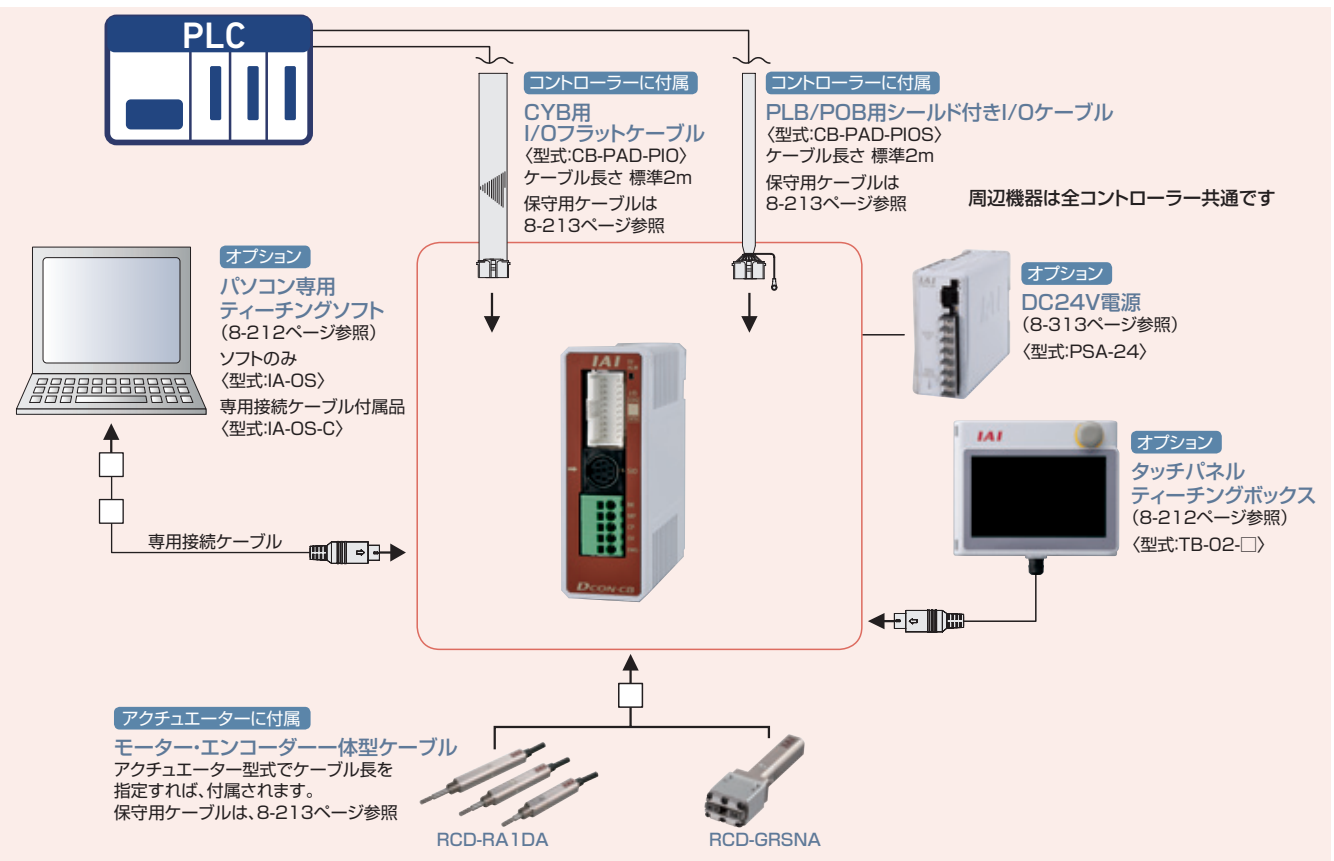
システム構成

ACON/DCONコントローラー(抜粋)

〈ACON-CYB/PLB/POB〉



〈DCON-CYB/PLB/POB〉



SCON-CB

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用
ポジションコントローラー



(※1)MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
(※2)3000、3300WタイプはUL規格非対応

特長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCS2、RCS3、RCS4、ISB、ISDB、NSAが動作できます。位置データを保持するためのバッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。



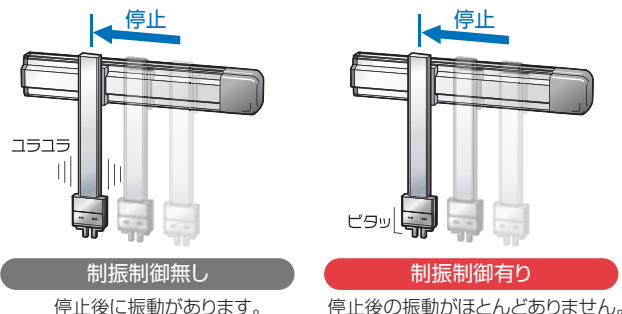
2 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加え、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET IOにも直接接続が可能です。またフィールドネットワーク経由で直接座標値を指定しての動作が可能です。



3 制振制御機能装備 (標準機能)

アクチュエーターのスライダ移動時に、スライダに装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能を装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイクルタイムの短縮が可能になります。



4 予兆保全が可能 (標準機能)

- モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載
モーターの温度変化をモニターすることで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
- モニター機能充実
オシロスコープのように選択した信号の状態が変化した瞬間から、位置や速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
- スマートチューニングやオフボードチューニングにより、搬送質量に応じた加減速度やゲイン調整を行うことができます。
- 移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
- カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

〈メンテナンス情報〉



〈カレンダー機能〉



5 安全機能STO/SS1-tに対応(オプション機能)

STO(Safe Torque Off) /SS1-t(Safe Stop 1 - time controlled)機能に対応しています。

STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用することで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

機種一覧/価格

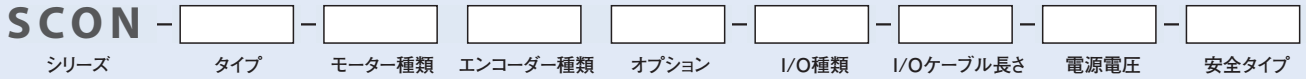
型式	SCON-CB/CGB													
外観														
I/O種類	標準仕様	フィールドネットワークタイプ(※1)												
	PIO接続仕様	DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATRO LINK-I/II 接続仕様	MECHATRO LINK-III 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherCAT モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	RCON 接続仕様	
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	ECM	EP	PRT	RC	
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート インデックスアブソ	アブソリュート 多回転アブソ バッテリーレスアブソ/インクリメンタル/アブソリュート/疑似アブソリュート												
標準価格	12~150W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	200W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	100S/200S/300S	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	300~400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	600W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	750W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
3000~3300W	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

(注)パルス列制御時とMECHATROLINK-III、EtherCATモーション制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。(1-320ページ参照)

(※1) ネットワーク仕様はPIOおよびパルス列での通信はできませんのでご注意ください。

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

型 式



CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可能です。

HA	高加減速仕様
----	--------

※ 高加減速仕様はアクチュエーターが高加減速対応オプションを選択した場合のみ選択可能です。

〈高加減速対応アクチュエーター〉
RCS2-SA4C/SA5C/SA6C/
SA7C/RA4C/RA5C/RGS4C/
RGS5C/RGD4C/RGD5C

無記入	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみ選択です。

12	12W	200	200W
20	20W	200S	200W
30D	30W	300S	300W
30R	30W	400	400W
60	60W	600	600W
100	100W	750	750W
100S	100W	3000	3000W
150	150W	3300	3300W

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

WAI	バッテリーレスアブソインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート ※1
AI	インデックスアブソ ※2
AM	多回転アブソ ※2

※1 疑似アブソリュートはLSASシリーズ用となります。
※2 DDモーター用動作モードが付加します。

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※ アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

NP	PIO NPN仕様 (標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様 (注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様 (注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
ECM	EtherCATモーション接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

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

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉

●コントローラーモーター種類「30D」 RS以外の30Wアクチュエーター

●コントローラーモーター種類「200S」
DD-LT18□ DDCR-LT18□
DDA-LT18C DDACR-LT18C

●コントローラーモーター種類「30R」 RS
※200Sの場合、コントローラーの筐体は400Wになります。価格も400W仕様をご確認ください。

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

コントローラー (抜粋)

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

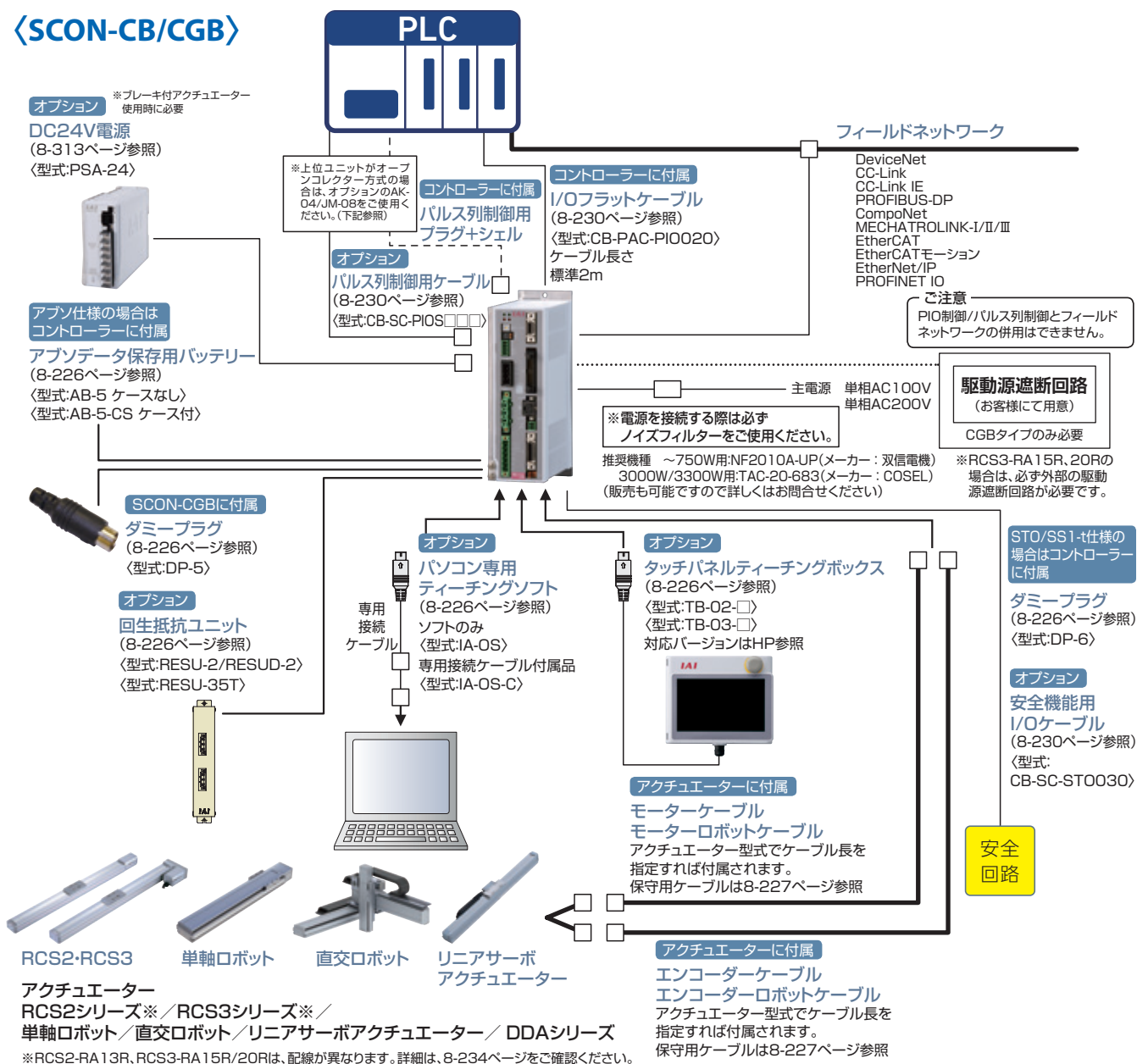
MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

システム構成

<SCON-CB/CGB>



R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL

MSEL

XSEL

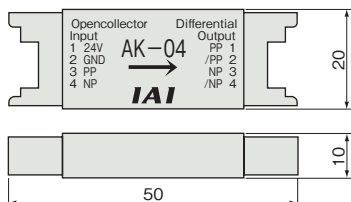
XSEL (スカラ)

■パルス変換器：型式 AK-04

オープンコレクター仕様のパルスを差動方式に変換します。上位コントローラーの出力パルスがオープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	オープンコレクター(コレクター電流 Max.12mA)
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力(Max.10mA) (26C31相当)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26

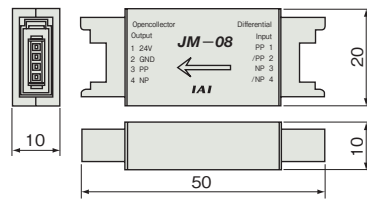


■パルス変換器：型式 JM-08

差動方式のパルスをオープンコレクター仕様に変換します。上位コントローラーのパルス入力オープンコレクター仕様の場合、本変換器を使用してください。

■仕様

項目	仕様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	差動入力(Max.10mA) (RS422準拠)
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクター(コレクター電流 Max.25mA)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線 AWG No.24~26



コントローラー (抜粋)



サーボプレス専用コントローラー



(※1)MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
(※2)3000、3300WタイプはUL規格非対応

特長

1 専用のプレスプログラムを搭載

9種類の動作モードから選択可能

速度制御 加圧動作終了後は、到達時の位置を維持しながら停止します。	位置停止
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止
力制御 加圧動作終了後は、到達時の力を維持しながら停止します。	位置停止 / 位置停止2
	距離停止
	荷重停止
	増分荷重停止

簡単なプログラム入力

それぞれの動作モードごと、画面に沿って値を入力するだけで、簡単に動作できます。
また、位置の入力単位を0.001mmとし、より細かい設定ができるようになりました。
これにより、微小な位置調整が可能です。

判定機能も搭載

プレスプログラムで判定範囲を設定し、位置、荷重が規定の範囲内に入っているかを判定します。



2 サーボプレス機能に特化したI/O信号割り付け

機能が全て生かせるように、全く別のサーボプレス専用のI/O信号の割り付けです。

3 予兆保全が可能

- モーター過負荷を検出し、警告する機能を搭載
モーターの温度変化をフィードバック電流から推定することで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
- モニター機能充実
オシロスコープのトリガー機能のように、選択した信号の状態が変化した瞬間から、現在位置や現在速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラームなどの信号状態もあわせて取得が可能です。
- 移動回数および走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
- カレンダー機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

4 安全機能STO/SS1-tに対応〈オプション機能〉

STO(Safe Torque Off) / SS1-t(Safe Stop 1 - time controlled)機能に対応しています。

STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。

SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用することで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



仕様	内容	備考
STO	入力信号の状態に応じて、リアクションタイム(8ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	
SS1-t	入力信号の状態に応じて、モーターを制動し、リアクションタイム(500ms以下)後にコントローラー内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。	本制動動作は、安全機能に含まれません。

外部の安全関連機器と安全機能用I/Oコネクタを接続することで、サーボモーターへのエネルギー供給を安全に遮断することができます。

安全機能用I/Oコネクタ
(STO/SS1-t仕様時のみ)



また、STO/SS1-t機能は、下記の安全規格に対応しています。

- ・ ISO/EN ISO 13849-1 カテゴリー3 PL e
- ・ IEC 61508 SIL3
- ・ IEC/EN61800-5-2
- ・ IEC/EN62061 SIL CL3

(注)本機能を使用した安全システムの設計は、関連した安全規格に対する専門知識のある人が、取扱説明書の記載事項を理解したうえでおこなってください。けが、故障の恐れがあります。

機種一覧/価格

型式	SCON-CB/CGB									
外観										
I/O種類	標準仕様	ネットワーク接続仕様(オプション) (※2)								
	PIO接続仕様 (※1)	DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK LINK-1/II 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様
I/O種類型式記号	NP/PN	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	EC	EP	PRT
対応エンコーダー種類	バッテリーレスアプソ									
標準価格	30W	-								
	60W・100W	-								
	200W	-								
	400W	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	750W	-								
	3000W	-								
3300W	-									

(※1) パルス列制御はできません。

(※2) PIOおよびパルス列での通信はできません。

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスプレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON
- DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボプレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

型式

SCON - - **F** - - - -

シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 安全タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可。

F	サーボプレス専用 (注1)
---	------------------

無記入	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-tタイプ

※RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのみの選択です。

30D	30W	400	400W
60	60W	750S	750W
100	100W	3000	3000W
200	200W	3300	3300W

(例)60:60Wサーボモーター対応

(注1) プレスプログラムを使用しない場合は無記入となります。(3000W、3300W除く)

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・750S対象アクチュエーター〉

- コントローラーモーター種類「30D」 RCS3-RA4R
- コントローラーモーター種類「750S」 RCS2-RA13R オプションLCT選択時

WAI	バッテリーレスアプソ
-----	------------

1	単相AC100V
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

NP	PIO NPN仕様 (標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様 (注1)
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

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

(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

コントローラー (抜粋)

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスアス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

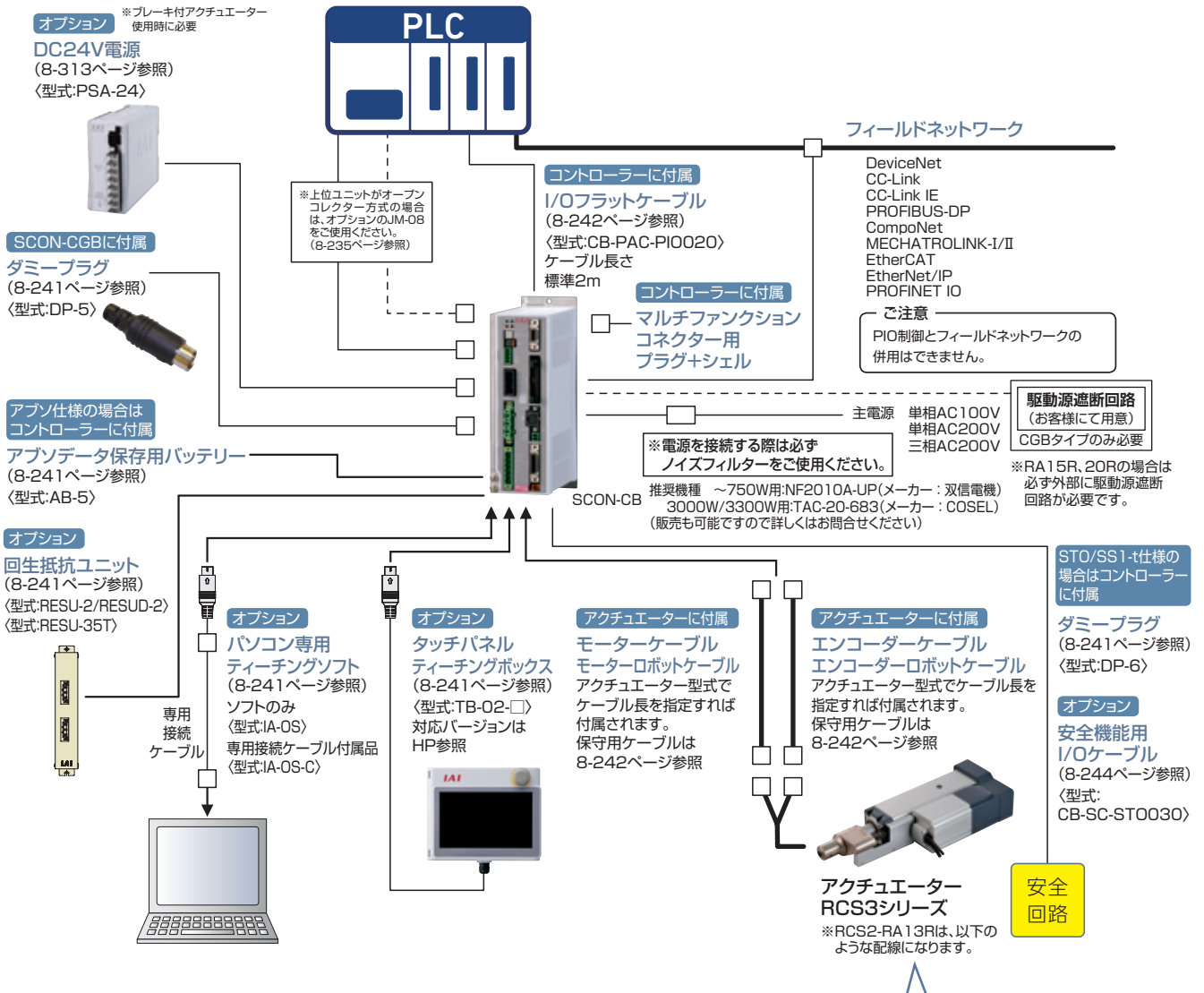
SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

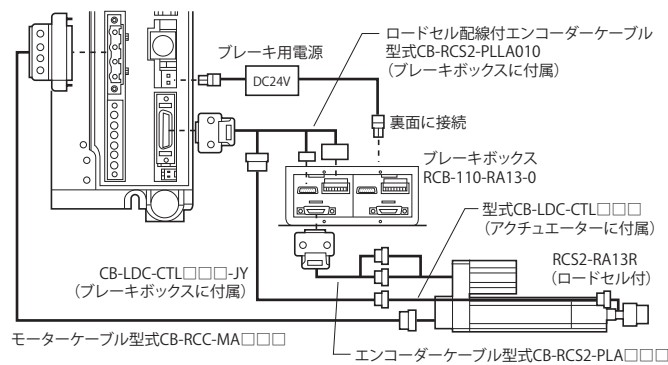
システム構成



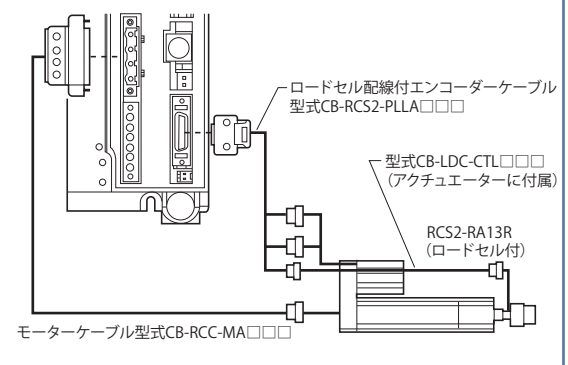
RCS2-RA13R配線

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

ブレーキ付きの場合



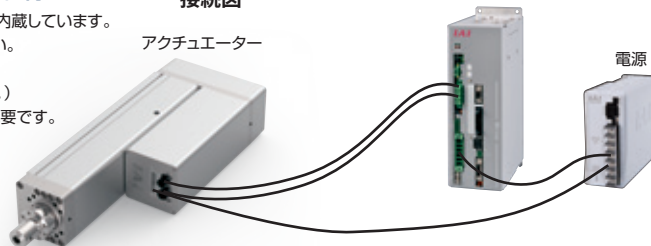
ブレーキなしの場合



RCS3-RA15R/20R(ブレーキ付)配線

RCS3-RA15R/20Rのブレーキ回路はアクチュエーターに内蔵しています。アクチュエーターにDC24V±10%の電圧を入力してください。(入力電圧が低い場合、ブレーキがリリースできません。配線の電圧ドロップを加味した電源供給をお願いいたします。) DC24Vの供給は、アクチュエーター、コントローラー両方に必要です。

接続図



ケーブルはお客様でご用意ください。コネクターは付属します。
※詳細は取扱説明書をご確認ください。

SSEL

単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用
プログラムコントローラー



機種一覧/価格

200V サーボのアクチュエーターが動作可能なプログラムコントローラー。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名		CS				
名称		プログラムモード		ポジショナーモード		
外観						
内容		アクチュエーターの動作、外部との通信がコントローラー単体で実行可能。 2軸動作の際は円弧補間、バス動作、シンクロ動作が可能です。		最大 20000 点の位置決めが可能。 押し付け動作や教示動作も可能です。		
ポジション点数		20000 点				
		20 ~ 150W	200W	300 ~ 400W	600W	750W
標準 価格	1軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-
	2軸	バッテリーレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	-	-	-	-
		アブソリュート	-	-	-	-

※2軸仕様はモーターW数の大きな軸の方で選定してください。

型式

SSEL - CS - [] - [] [] [] - ([] [] []) - [] - [] - []

※1軸仕様の場合は、2軸目内容は不要です。

シリーズ: CS 標準タイプ

タイプ: 1 1軸仕様, 2 2軸仕様

接続軸数: 1, 2

(1軸目内容)

- WAI: バッテリーレスアブソインクリメンタル
- A: アブソリュート
- G: 疑似アブソリュート(※4)
- (※4) LSASシリーズ専用
- B: ブレーキ
- C: クリープセンサー
- HA: 高加減速仕様
- L: 原点センサー/LS対応
- M: マスター軸指定

(2軸目内容)

- WAI: バッテリーレスアブソインクリメンタル
- A: アブソリュート
- G: 疑似アブソリュート(※4)
- (※4) LSASシリーズ専用
- B: ブレーキ
- C: クリープセンサー
- HA: 高加減速仕様
- L: 原点センサー/LS対応
- S: スレーブ軸指定

I/O種類: NP, PN, DV, CC, PR, EP, IA

I/Oケーブル長: 0 (ケーブルなし), 2 (標準), 3, 5

電源電圧: 1 単相AC100V, 2 単相AC200V

※アクチュエーターのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

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

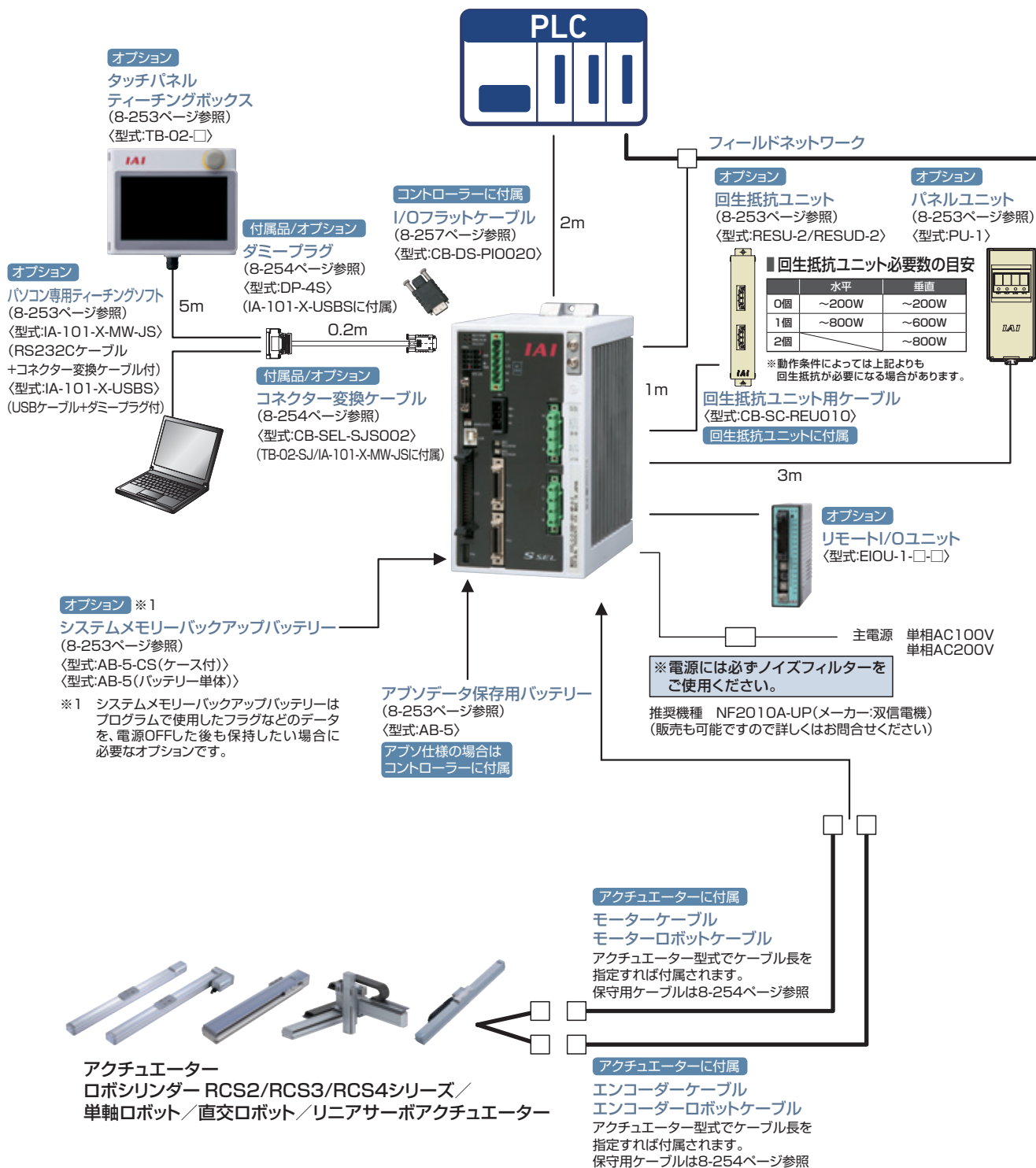
※リポートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IAネット接続ボードが必要です。

(例) 12: 12Wサーボモーター対応

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(30D・30R対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「30D」
…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」
…RS

システム構成

コントローラー(抜粋)



- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (バルブレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL**
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

MSEL

RCP6 / RCP5 / RCP4 / RCP3 / RCP2 / IXP
手首ユニット WU 用
プログラムコントローラー



特長

1 パルスモーター搭載ロボシリンダーで最大4軸の制御が可能

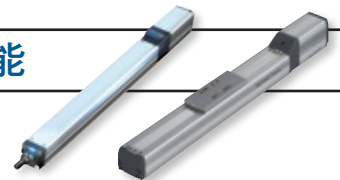
従来、パルスモーターのアクチュエーターは、1台のプログラムコントローラーで最大2軸の制御までしかできませんでした。MSELを使用すれば4軸の制御が可能です。補間動作ができ、使用用途が広がります。

組み合わせ例



2 ロボシリンダーRCP6・RCP5・RCP4の接続が可能

パワーコン対応により、従来のプログラムコントローラー PSEL では制御できなかった高出力ドライバー対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。

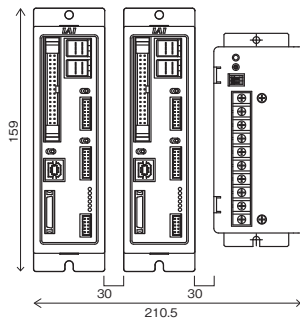


3 省配線・省スペース

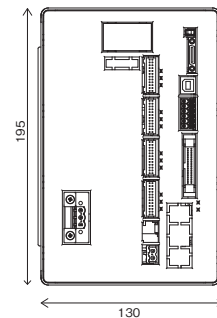
今までは、アクチュエーターを4軸制御する場合、2軸制御用のコントローラー (PSEL) 2台と24V電源が必要でした。電源内蔵のMSELならコントローラー1台で4軸制御が可能です。そのため、省配線・省スペース化が図れます。

アクチュエーターを4軸制御する場合

従来品 PSEL 2台 + PS241 (24V電源)



新製品 MSEL 1台




省配線
電源内蔵で
AC100~230Vに対応
コストダウン
約**36%**削減

4 外部拡張I/Oスロットを搭載

標準I/O (IN16点/OUT16点)に加え、拡張I/Oスロットを1スロット使用できます。拡張I/OはPIO (IN16点/OUT16点)、もしくは各種通信ボードから1つを選択可能です。

機種一覧

RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2のシリーズのアクチュエーターが動作可能なプログラムコントローラー。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名		PC	PG
名称		標準タイプ	安全カテゴリ対応タイプ
外観			
最大制御軸数		4	
ポジション点数		30,000点	
電源		単相AC100~230V	
安全カテゴリ		B	3*1
標準価格*2	バッテリーレスアブソ インクリメンタル	1軸	-
		2軸	-
		3軸	-
		4軸	-
	簡易アブソリュート	1軸	-
		2軸	-
		3軸	-
		4軸	-

*1:安全カテゴリに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

型式

MSEL - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - 4 - [] - []

シリーズ タイプ 接続軸数 (1軸目内) (2~4軸目内容) 標準 I/O種類 拡張I/O種類 I/O ケーブル長 電源電圧 簡易アブソユニット 本体取付け仕様

PC	標準タイプ		モーター種類	エンコーダ種類	オプション	モーター種類	エンコーダ種類	オプション	標準 I/O種類	拡張I/O種類	I/O ケーブル長	電源電圧	簡易アブソユニット	本体取付け仕様
PG	安全カテゴリ対応タイプ				B ブレーキ			B ブレーキ	NP NPN仕様 PN PNP仕様		4	AC100~230		

1	1軸仕様
2	2軸仕様
3	3軸仕様
4	4軸仕様

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

*バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

*バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。

ABB	アブソバッテリーボックス付属
ABBN	アブソバッテリーボックスなし
無記入	バッテリーレスアブソもしくはインクリメンタル

*簡易アブソ仕様[SA]を選択した場合は必ずABB/ABBNを選択してください。

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□
WUS	WU-S用
WUM	WU-M用

(例)20P:20□/リルスモーター対応
*WUS, WUMは2軸分使用します。
また、エンコーダ種類、オプションの記載は不要です。

基本的にはモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、1.一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際にご注意ください。
(28SP対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類[28SP]
…RCP2-RA3C
2.1台のMSELに対してWUIは1台接続可能です。

E	未使用
NP	拡張PIOボード (NPN仕様)
PN	拡張PIOボード (PNP仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード (二股コネクタ付)
CC	CC - Linkボード
CC2	CC - Linkボード (二股コネクタ付)
PR	PROFIBUS-DPボード
EP	EtherNet/IPボード
EC	EtherCAT接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
SE1	RS232C接続ボード
SE2	RS485接続ボード
IA	IAネット接続ボード

*DV2, CC2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。
*リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IAネット接続ボードが必要です。

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

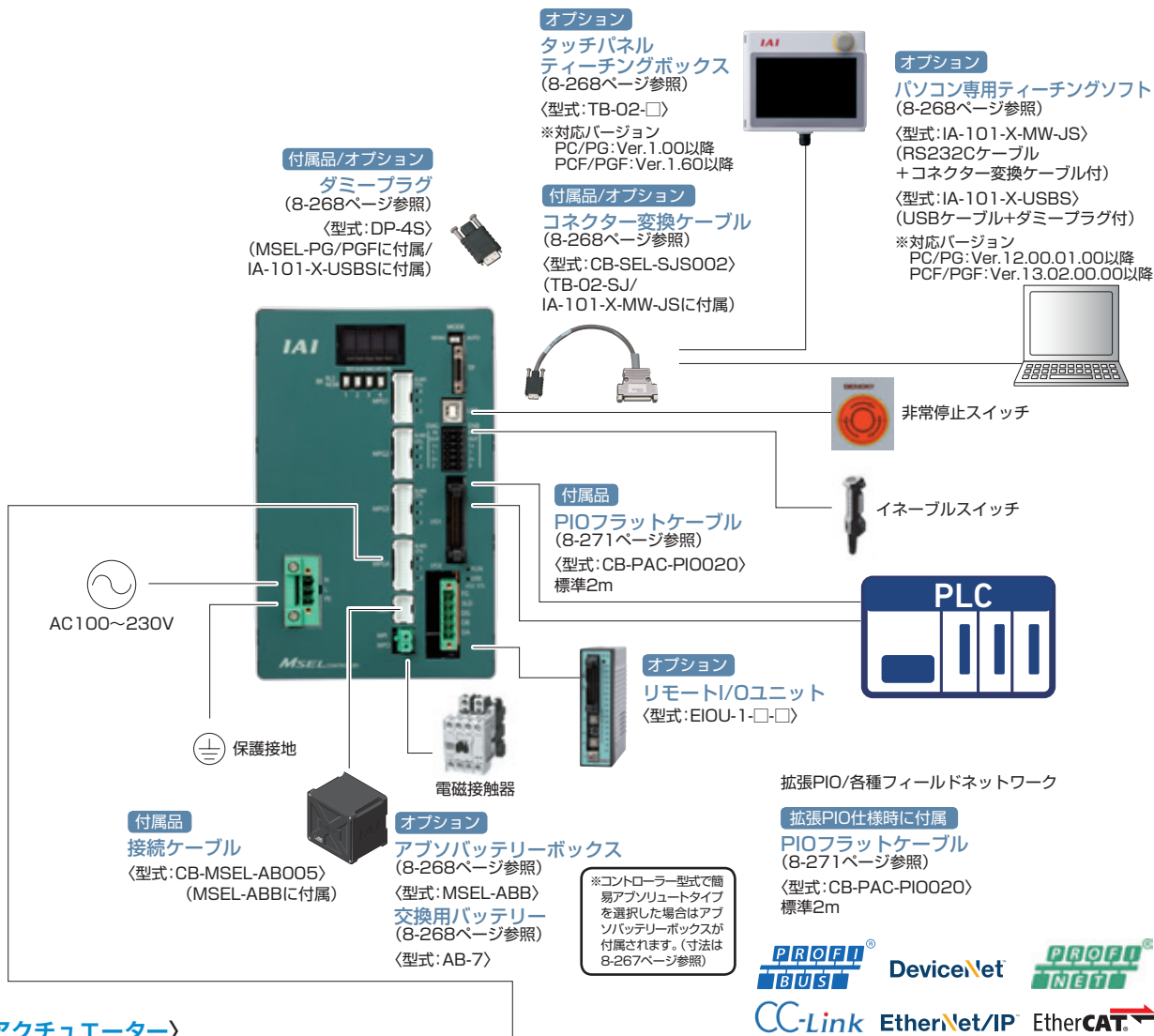
SSEL

MSEL

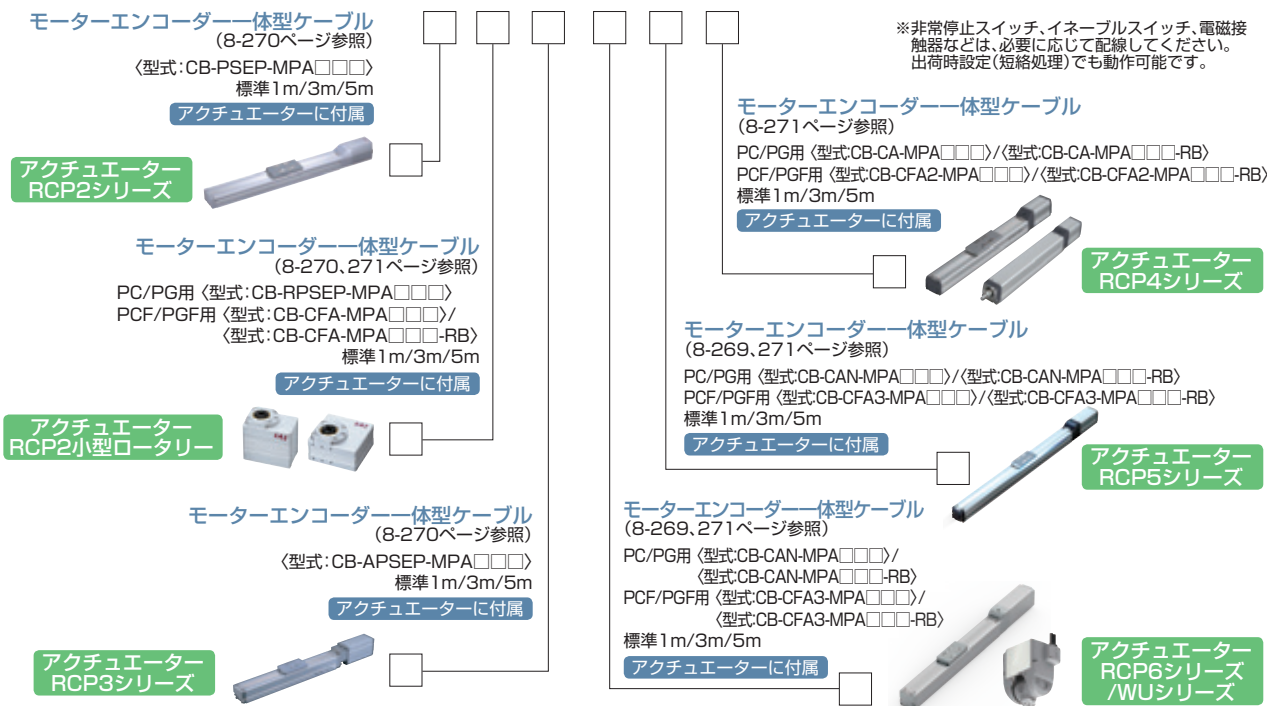
XSEL

XSEL
(スカラ)

システム構成

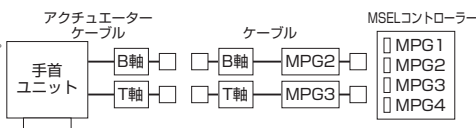


〈接続可能アクチュエーター〉



ご注意

手首ユニットご使用時は「アクチュエーターケーブル」「ケーブル」「コントローラー」に記載された記号の組み合わせが合うように接続してください。
右図は、手首ユニットをMSELコントローラーの2軸目・3軸目に接続する場合の例です。



コントローラー(抜粋)

R-unit

RSEL (直交型6軸)

RCP6S

PCON -CB/CFB

PCON -CBP (パルスレス)

PCON

ACON-CB DCON-CB

ACON DCON

SCON -CB

SCON -CB (サーボレス)

SSEL


MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

IXP(パワーコンスカラ)用

機種一覧

名称	パワーコンスカラ用コントローラー			
外観				
タイプ名	PCX3	PGX3	PCX4	PGX4
種類	3軸標準仕様	3軸安全カテゴリ対応仕様	4軸標準仕様	4軸安全カテゴリ対応仕様
標準価格(※)	-	-	-	-
接続アクチュエーター	IXP 3軸仕様		IXP 3軸仕様+付加軸(グリッパー付仕様も含む) IXP 4軸仕様	
標準I/O	NPN, PNP(16IN/16OUT)			
ポジション点数	30,000点			
電源電圧	単相AC100~230V			

型式

MSEL - [] - [] - [] WAI [] - [] WAI [] - [] - [] - [] - [] - 4 - []

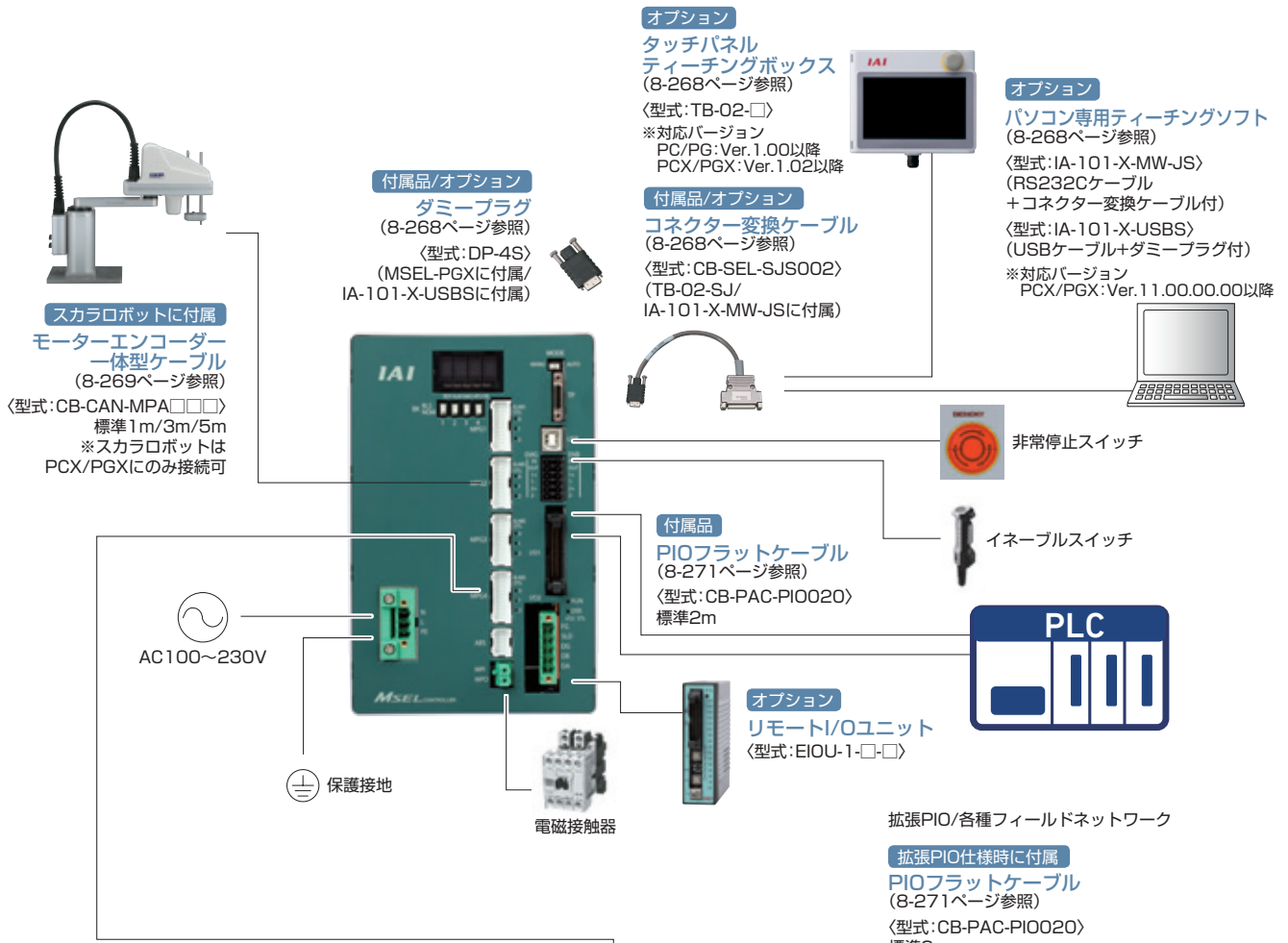
コントローラータイプ スカラタイプ エンコーダー種類 オプション モーター種類 エンコーダー種類 オプション 標準I/O種類 拡張I/O種類 PIOケーブル種類 電源電圧 本体取付け仕様

*付加軸は、コントローラータイプが4軸、スカラタイプが3軸(グリッパーなし)の場合のみ選択可能です。

PCX3 3軸標準仕様 PGX3 3軸安全カテゴリ対応仕様 PCX4 4軸標準仕様 PGX4 4軸安全カテゴリ対応仕様	B ブレーキ <small>※アーム長550/650のみ選択できます。搬送物が4kg以上の時は必ず選択してください。</small>	<table border="1"> <tr><td>20P</td><td>20□</td></tr> <tr><td>20SP</td><td>20□</td></tr> <tr><td>28P</td><td>28□</td></tr> <tr><td>28SP</td><td>28□</td></tr> <tr><td>35P</td><td>35□</td></tr> <tr><td>42P</td><td>42□</td></tr> <tr><td>42SP</td><td>42□</td></tr> <tr><td>56P</td><td>56□</td></tr> </table> <p>(例)20P:20□パルスモーター対応</p> <p>ご注意</p> <p>基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。</p> <p>(28SP対象アクチュエーター) ●コントローラーモーター種類「28SP」 …RCP2-RA3C</p>	20P	20□	20SP	20□	28P	28□	28SP	28□	35P	35□	42P	42□	42SP	42□	56P	56□	<table border="1"> <tr><td>NP</td><td>NPN仕様</td></tr> <tr><td>PN</td><td>PNP仕様</td></tr> </table>	NP	NPN仕様	PN	PNP仕様	<table border="1"> <tr><td>E</td><td>未使用</td></tr> <tr><td>NP</td><td>拡張PIOボード(NPN仕様)</td></tr> <tr><td>PN</td><td>拡張PIOボード(PNP仕様)</td></tr> <tr><td>DV</td><td>DeviceNetボード</td></tr> <tr><td>DV2</td><td>DeviceNetボード(二股コネクタ付)</td></tr> <tr><td>CC</td><td>CC-Linkボード</td></tr> <tr><td>CC2</td><td>CC-Linkボード(二股コネクタ付)</td></tr> <tr><td>PR</td><td>PROFIBUS-DPボード</td></tr> <tr><td>EP</td><td>EtherNet/IPボード</td></tr> <tr><td>EC</td><td>EtherCAT接続仕様</td></tr> <tr><td>PRT</td><td>PROFINET IO接続仕様</td></tr> <tr><td>SE1</td><td>RS232C接続ボード</td></tr> <tr><td>SE2</td><td>RS485C接続ボード</td></tr> <tr><td>IA</td><td>IAネット接続ボード</td></tr> </table> <p>※CC2, DV2選択時は、分岐配線用の二股コネクタが付属されます。 ※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IAネット接続ボードが必要です。</p>	E	未使用	NP	拡張PIOボード(NPN仕様)	PN	拡張PIOボード(PNP仕様)	DV	DeviceNetボード	DV2	DeviceNetボード(二股コネクタ付)	CC	CC-Linkボード	CC2	CC-Linkボード(二股コネクタ付)	PR	PROFIBUS-DPボード	EP	EtherNet/IPボード	EC	EtherCAT接続仕様	PRT	PROFINET IO接続仕様	SE1	RS232C接続ボード	SE2	RS485C接続ボード	IA	IAネット接続ボード	<table border="1"> <tr><td>4</td><td>AC100~230V</td></tr> </table>	4	AC100~230V	<table border="1"> <tr><td>(無記入)</td><td>ねじ固定仕様</td></tr> <tr><td>DN</td><td>DINレール取付け仕様</td></tr> </table>	(無記入)	ねじ固定仕様	DN	DINレール取付け仕様
20P	20□																																																											
20SP	20□																																																											
28P	28□																																																											
28SP	28□																																																											
35P	35□																																																											
42P	42□																																																											
42SP	42□																																																											
56P	56□																																																											
NP	NPN仕様																																																											
PN	PNP仕様																																																											
E	未使用																																																											
NP	拡張PIOボード(NPN仕様)																																																											
PN	拡張PIOボード(PNP仕様)																																																											
DV	DeviceNetボード																																																											
DV2	DeviceNetボード(二股コネクタ付)																																																											
CC	CC-Linkボード																																																											
CC2	CC-Linkボード(二股コネクタ付)																																																											
PR	PROFIBUS-DPボード																																																											
EP	EtherNet/IPボード																																																											
EC	EtherCAT接続仕様																																																											
PRT	PROFINET IO接続仕様																																																											
SE1	RS232C接続ボード																																																											
SE2	RS485C接続ボード																																																											
IA	IAネット接続ボード																																																											
4	AC100~230V																																																											
(無記入)	ねじ固定仕様																																																											
DN	DINレール取付け仕様																																																											
<table border="1"> <tr><td>3N180B</td><td>IXP-3N1808用</td></tr> <tr><td>4N180B</td><td>IXP-4N1808用</td></tr> <tr><td>3N250B</td><td>IXP-3N2508用</td></tr> <tr><td>4N250B</td><td>IXP-4N2508用</td></tr> <tr><td>3N250BGM</td><td>IXP-3N2508GM用</td></tr> <tr><td>3□3515</td><td>IXP-3□3515用</td></tr> <tr><td>4□3515</td><td>IXP-4□3515用</td></tr> <tr><td>3N3515GM</td><td>IXP-3N3515GM用</td></tr> <tr><td>3N3510GL</td><td>IXP-3N3510GL用</td></tr> <tr><td>3□4515</td><td>IXP-3□4515用</td></tr> <tr><td>4□4515</td><td>IXP-4□4515用</td></tr> <tr><td>3N4515GM</td><td>IXP-3N4515GM用</td></tr> <tr><td>3N4510GL</td><td>IXP-3N4510GL用</td></tr> <tr><td>3□5520</td><td>IXP-3□5520用</td></tr> <tr><td>4□5520</td><td>IXP-4□5520用</td></tr> <tr><td>3N5515GL</td><td>IXP-3N5515GL用</td></tr> <tr><td>3N5515GW</td><td>IXP-3N5515GW用</td></tr> <tr><td>3□6520</td><td>IXP-3□6520用</td></tr> <tr><td>4□6520</td><td>IXP-4□6520用</td></tr> <tr><td>3N6515GL</td><td>IXP-3N6515GL用</td></tr> <tr><td>3N6515GW</td><td>IXP-3N6515GW用</td></tr> </table>	3N180B	IXP-3N1808用	4N180B	IXP-4N1808用	3N250B	IXP-3N2508用	4N250B	IXP-4N2508用	3N250BGM	IXP-3N2508GM用	3□3515	IXP-3□3515用	4□3515	IXP-4□3515用	3N3515GM	IXP-3N3515GM用	3N3510GL	IXP-3N3510GL用	3□4515	IXP-3□4515用	4□4515	IXP-4□4515用	3N4515GM	IXP-3N4515GM用	3N4510GL	IXP-3N4510GL用	3□5520	IXP-3□5520用	4□5520	IXP-4□5520用	3N5515GL	IXP-3N5515GL用	3N5515GW	IXP-3N5515GW用	3□6520	IXP-3□6520用	4□6520	IXP-4□6520用	3N6515GL	IXP-3N6515GL用	3N6515GW	IXP-3N6515GW用	<table border="1"> <tr><td>(無記入)</td><td>オプション無し</td></tr> <tr><td>B</td><td>ブレーキ</td></tr> </table>	(無記入)	オプション無し	B	ブレーキ	<table border="1"> <tr><td>0</td><td>ケーブルなし</td></tr> <tr><td>2</td><td>2m(標準)</td></tr> <tr><td>3</td><td>3m</td></tr> <tr><td>5</td><td>5m</td></tr> </table>	0	ケーブルなし	2	2m(標準)	3	3m	5	5m				
3N180B	IXP-3N1808用																																																											
4N180B	IXP-4N1808用																																																											
3N250B	IXP-3N2508用																																																											
4N250B	IXP-4N2508用																																																											
3N250BGM	IXP-3N2508GM用																																																											
3□3515	IXP-3□3515用																																																											
4□3515	IXP-4□3515用																																																											
3N3515GM	IXP-3N3515GM用																																																											
3N3510GL	IXP-3N3510GL用																																																											
3□4515	IXP-3□4515用																																																											
4□4515	IXP-4□4515用																																																											
3N4515GM	IXP-3N4515GM用																																																											
3N4510GL	IXP-3N4510GL用																																																											
3□5520	IXP-3□5520用																																																											
4□5520	IXP-4□5520用																																																											
3N5515GL	IXP-3N5515GL用																																																											
3N5515GW	IXP-3N5515GW用																																																											
3□6520	IXP-3□6520用																																																											
4□6520	IXP-4□6520用																																																											
3N6515GL	IXP-3N6515GL用																																																											
3N6515GW	IXP-3N6515GW用																																																											
(無記入)	オプション無し																																																											
B	ブレーキ																																																											
0	ケーブルなし																																																											
2	2m(標準)																																																											
3	3m																																																											
5	5m																																																											

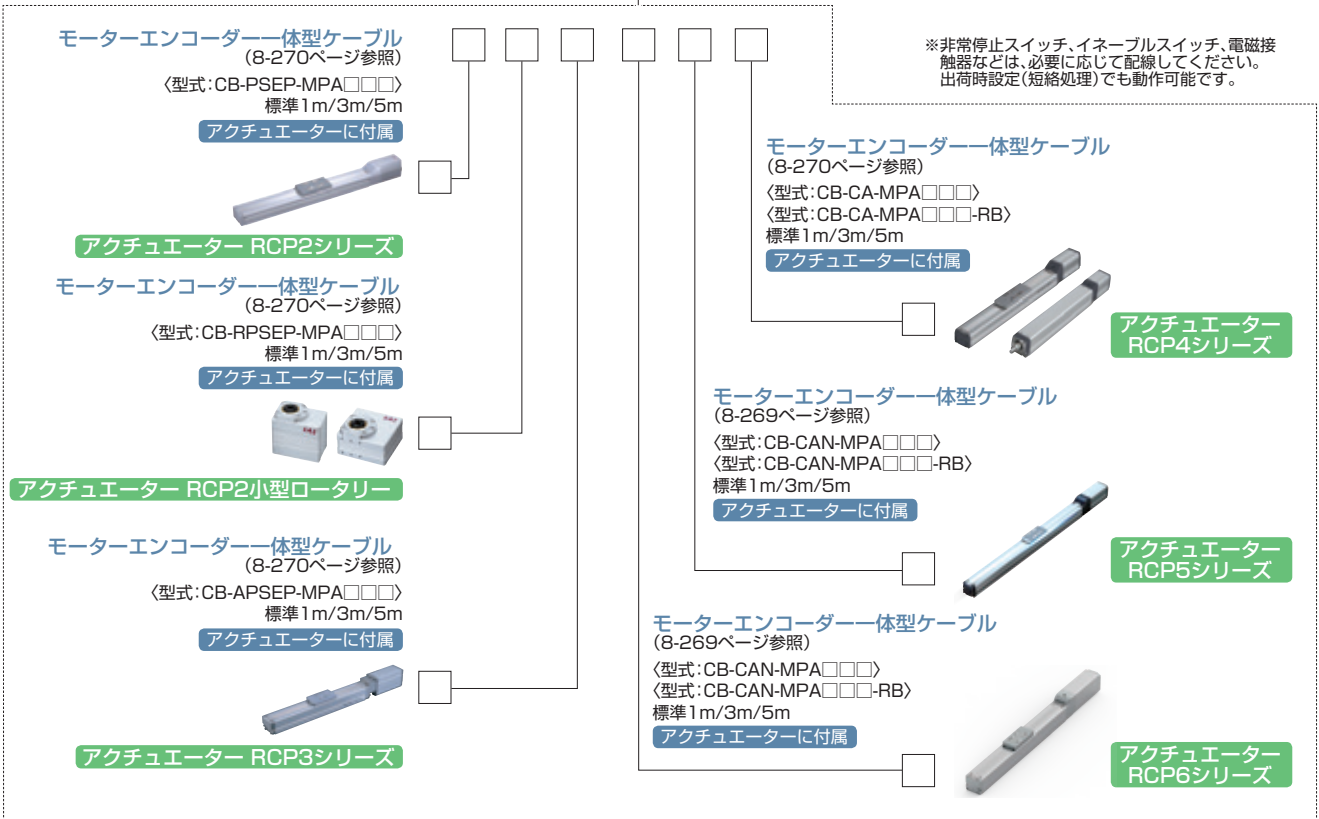
※□には下記記号が入ります。
 N:標準仕様
 C:クリーン仕様
 W:防塵・防滴仕様

システム構成



〈接続可能アクチュエーター〉

※MSEL-PCX/PGXはIXP3軸仕様時に接続が可能



コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

X-SEL

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ /
RCS4/RCS3/RCS2 シリーズ用
プログラムコントローラー



(※) ULはSA、Qタイプのみ対応

機種一覧 / 価格

サーボモーターのアクチュエーターが動作可能な多軸プログラムコントローラー。最大 8 軸の同時制御が可能です。

タイプ名	RA	SA	P	Q
外観				
種類	標準仕様	安全カテゴリー対応	標準仕様	安全カテゴリー対応
最大制御軸数	8軸		6軸	
ポジション点数	最大55000ポジション (軸数により変化します。 詳細は、仕様表(8-280ページ)をご確認ください)		20000ポジション	
プログラム数	255		128	
プログラムステップ数	20000		9999	
接続可能合計W数	単相1600W / 三相2400W		単相1600W / 三相2400W	
モーター電源電圧	単相AC200V/230V ±10% 三相AC200V/230V ±10%		単相AC200V/230V ±10% 三相AC200V/230V ±10%	
制御電源電圧	単相AC200V/230V ±10%		単相AC200V/230V ±10%	
安全カテゴリー (※1)	B	4対応可能	B	4対応可能
海外規格	CE	CE,UL	CE	CE,UL
拡張モーション制御機能	最大32軸追加制御可能 (MECHATROLINK-IIIに対応した弊社コントローラーに限る)		最大16軸追加制御可能 (パルス列制御に対応した弊社コントローラーに限る)	
通信ポート	Ethernet	標準搭載: 10/100/1000BASE-T(RJ-45)	オプションボード対応: 10/100BASE-T(RJ-45)	
	USB2.0	標準搭載: USB2.0(Mini-B)	-	
	汎用RS232C通信ポート	1チャンネル(最大230.4kbps)	2チャンネル(最大115.2kbps)	

(※1) 安全カテゴリーに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

標準価格の一例 ※機器構成により価格が異なります。 詳細はお問い合わせください。	コントローラー機器構成 接続アクチュエーター: 200Wインクリメンタルタイプアクチュエーター×4軸 電源電圧: 単相200V、オプション: 入力32/出力16(NPN)I/O付、ブレーキ無仕様			
	XSEL-RA	XSEL-SA	XSEL-P	XSEL-Q
	-	-	-	-

型式

[XSEL-RA/SA タイプ]

(注) 複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。(例、ブレーキ+原点センサー→BL)

(1軸目内容) (2~8軸目内容)

XSEL - - - - () - - - -

シリーズ タイプ 接続軸数 モーター種類 エンコーダ種類 オプション(注) モーター種類 エンコーダ種類 オプション(注) ネットワーク専用スロット(スロット1)(スロット2) I/Oスロット(スロット1)(スロット2) I/Oケーブル長 電源電圧

RA	標準タイプ		WAI	バッテリーレスアブソ インクリメンタル	E	未使用		0	ケーブルなし
SA	安全カテゴリ対応タイプ		A	アブソリュート仕様	EP	EtherNet/IP		2	2m(標準)
			G	擬似アブソ	EC	EtherCAT		3	3m
			AI	インデックスアブソ				5	5m
			AM	多回転アブソ					
			B	ブレーキ付仕様					
			C	クリーブセンサー仕様					
			HA	高加減速仕様					
			L	原点センサー/LS対応					
			M	マスター軸指定					
			S	スレーブ軸指定					

1 1軸仕様 5 5軸仕様
2 2軸仕様 6 6軸仕様
3 3軸仕様 7 7軸仕様
4 4軸仕様 8 8軸仕様

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	400	400W
60	60W	600	600W
100	100W	750	750W
100S	100W		

(例) 12:12Wサーボモーター対応

【ご注意】
基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。
(30D・30R・200S対象アクチュエーター)
●コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
●コントローラーモーター種類「30R」…RS
●コントローラーモーター種類「200S」…LSA/LSASの一部機種

【ネットワーク専用スロット】
E 未使用
N1 入力32/出力16(NPN)
N2 入力16/出力32(NPN)
N3 入力48/出力48(NPN)
P1 入力32/出力16(PNP)
P2 入力16/出力32(PNP)
P3 入力48/出力48(PNP)

【I/Oスロット】
E 未使用
DV DeviceNet
CC CC-Link
PR PROFIBUS-DP

【I/Oケーブル長】
0 ケーブルなし
2 2m(標準)
3 3m
5 5m
(※)I/Oスロットで入出力ボード(N□/P□)を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

(※)ネットワーク専用スロットは、スロット1~スロット2で選択可能なボードが決まっています。決められた中から1枚を選択して記号を記入してください。
(※)ネットワーク専用スロットとI/Oスロットは併用可能です。

※単軸/直交ロボット選定時の注意点

XSEL-RA/SAタイプに接続可能な単軸/直交ロボットの合計W数は、三相仕様が2400W、単相仕様が1600Wになります。1軸の最大W数は750Wですが、各軸の合計W数が規定のW数を超えないようご注意ください。

ご注意

- ① XSEL-RA/SAタイプでは、以下の機種が接続できません。
●LSAシリーズ ●RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
●RCS2-□□5N(インクリメンタル) ●NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)
●サーボプレス
※カタログ非掲載については、取扱説明書をご確認ください。
- ② 高速タイプ(RCS3-CT8C、RCS3-CTZ5C)のアクチュエーターは、三相仕様のみ接続できます。RCS3-CT8Cのみ接続する場合の最大接続可能軸数は3軸です。

コントローラータイプ別型式例

下記は各タイプ別コントローラー型式例になります。

I/Oスロット内容の詳細については、8-277ページの「コントローラータイプ別装着可能I/O種類」表をご参照ください。

[XSEL-RA/SA タイプ]

XSEL - RA - 4 - 200A - 100A - 60A - 30A - EPDV - N1E - 2 - 3

シリーズ タイプ 軸数 接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダ種類 ネットワーク専用スロット1/2 スロット1/2 I/Oケーブル長 電源電圧

I/Oスロット内容

[XSEL-P/Q タイプ]

XSEL - P - 4 - 200A - 100A - 60A - 30A - CC - N1 - N1N1E - 2 - 3

シリーズ タイプ 軸数 接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダ種類 ネットワーク専用スロット1 スロット1 スロット2/3/4※ I/Oケーブル長 電源電圧

I/Oスロット内容

型式

[XSEL-P/Q]

(注) 複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。(例、ブレーキ+原点センサー→BL)

※2～6軸の表記は使用する軸数に依存します。

XSEL- [] - [] - [] - [] - [] - ([] [] []) - [] - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ タイプ 接続軸数 (1軸目内容) (注) (2～6軸目内容) (注) ネットワーク (スロット1) (スロット2) (スロット3) (スロット4) I/Oケーブル長 電源電圧

モーター種類 エンコーダ種類 オプション モーター種類 エンコーダ種類 オプション 専用スロット 標準I/O 拡張I/O

P 標準タイプ	Q 安全カテゴリ対応タイプ	1 1軸仕様	2 2軸仕様	3 3軸仕様	4 4軸仕様	5 5軸仕様	6 6軸仕様
----------------	----------------------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------

B ブレーキ	C クリープセンサー	WAI バッテリーレスアブソリュート
HA 高加減速仕様	L 原点センサー/LS対応	A アブソリュート
M マスター軸指定	S スレーブ軸指定	G 擬似アブソ
AI インデックスアブソ	AM 多回転アブソ	AI インデックスアブソ
S スレーブ軸指定	AM 多回転アブソ	S スレーブ軸指定

WAI バッテリーレスアブソ	B ブレーキ	E 未使用
A アブソリュート	C クリープセンサー	N1 入力32/出力16(NPN)
G 擬似アブソ	HA 高加減速仕様	N2 入力16/出力32(NPN)
AI インデックスアブソ	L 原点センサー/LS対応	N3 入力48/出力48(NPN)
AM 多回転アブソ	M マスター軸指定	P1 入力32/出力16(PNP)
	S スレーブ軸指定	P2 入力16/出力32(PNP)
		P3 入力48/出力48(PNP)
		MC パルス入出力ボード(※)
		S 拡張I/Oベース付

2 单相AC200V	3 三相AC200V	0 ケーブルなし
2L リニア専用单相AC200V	3L リニア専用三相AC200V	2 2m (標準)
		3 3m
		5 5m

12 12W	100 100W	300S 300W
20 20W	100S 100W	400 400W
30D 30W	150 150W	600 600W
30R 30W	200 200W	750 750W
60 60W	200S 200W	1000 1000W

(例) 12:12Wサーボモーター対応 (例) 12:12Wサーボモーター対応

ご注意

基本的にモーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

(30D・30R・200S対象アクチュエーター)

- コントローラーモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
- コントローラーモーター種類「30R」…RS

※標準I/O、拡張I/Oで入出力ボード(N□/P□)を選択しない場合は、I/Oケーブル長の記号を0(ケーブルなし)としてください。

※拡張I/Oを使用しない場合は、スロット2からスロット4までE(未使用)を記入してください。拡張I/Oを使用する場合は、左記の拡張I/Oの記号を装着したいスロットの位置に記入してください。拡張I/Oが指定された場合は、コントローラーの筐体が拡張I/Oベース付となります。(8-283, 284ページ参照)

※拡張I/Oに対して最大2枚装着可能です。

※拡張I/Oは装着せず拡張I/Oベースのみ装着する場合は、右のようになります。

S
S
S

(スロット1) (スロット2) (スロット3) (スロット4)
拡張I/O

ご注意

XSEL-P/Qの5軸、6軸目は、以下の機種が接続できません。

- LSAシリーズ
- RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
- RCS2-□□5N(インクリメンタル)
- NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)
- サーボプレス

システム構成

■XSEL-RA

オプション

パソコン専用ティーチングソフト
(8-289ページ参照) ※①=PC側、②=コントローラー側
①RS232C-②RS232C
〈型式:IA-101-X-MW〉
①USB-②RS232C
〈型式:IA-101-X-USBMW〉
①USB-②USB/Ethernet
〈型式:IA-101-N〉
Ver.13.00.00.00以降にて対応

オプション

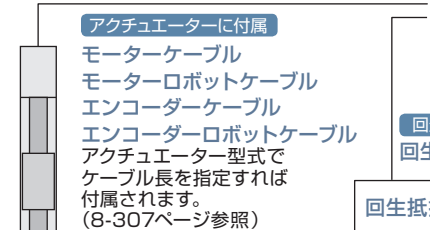
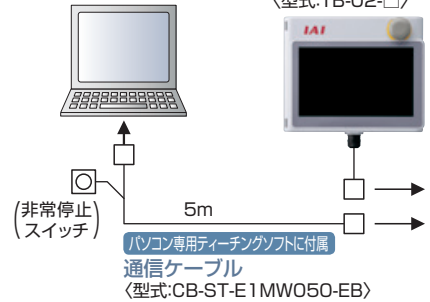
タッチパネル
ティーチングボックス
(8-289ページ参照)
〈型式:TB-02-□〉

コントローラーに付属
ダミープラグ
(8-288ページ参照)
〈型式:DP-2〉

コントローラーに付属
PIOケーブル
(8-311ページ参照)
〈型式:CB-X-PIO020〉
標準2m
(PIO仕様のコントローラーに付属)

フィールドネットワーク

DeviceNet
CC-Link
PROFIBUS-DP
EtherCAT
EtherNet/IP



接続可能なアクチュエーター
〈各アクチュエーター製品ページ参照〉

回生抵抗ユニット
回生抵抗ユニットの
必要数の目安に
ついては8-288
ページをご覧ください。

拡張モーション
(ケーブルはお客様にて用意)

PCON/ACON/
SCON-CB
MCON
(メカトロリンクⅢ仕様)

モーター電源
三相/単相
AC200V/230V

制御用電源
単相
AC200V/230V

ブレーキ解除用
電源
DC24V

I/O用電源
DC24V

※電源を接続する際は必ず以下の
フィルター相当品を取付けてください。

- ノイズフィルター 推奨機種
三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種
ESD-R-25(メーカー NECトーン)
- クラブフィルター 推奨機種
制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種
三相 R-A-V-781BXZ-4
単相 R-A-V-781BWZ-2A(メーカー 岡谷電機産業)

■XSEL-SA

オプション

パソコン専用ティーチングソフト
(8-289ページ参照) ※①=PC側、②=コントローラー側
①RS232C-②RS232C
〈型式:IA-101-XA-MW〉
①USB-②USB/Ethernet
〈型式:IA-101-N〉
Ver.13.00.00.00以降にて対応

オプション

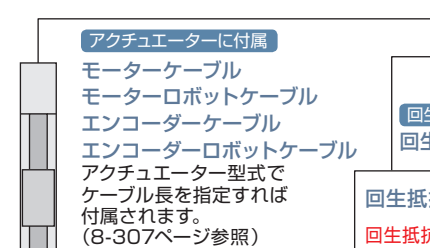
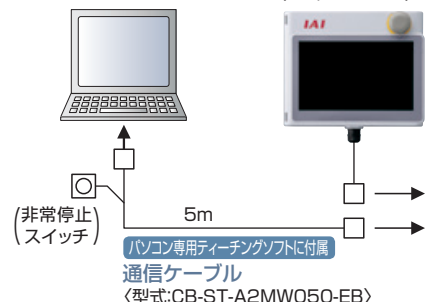
タッチパネル
ティーチングボックス
(8-289ページ参照)
〈型式:TB-02-□〉

コントローラーに付属
ダミープラグ
(8-288ページ参照)
〈型式:DP-2〉

コントローラーに付属
PIOケーブル
(8-311ページ参照)
〈型式:CB-X-PIO020〉
標準2m
(PIO仕様のコントローラーに付属)

フィールドネットワーク

DeviceNet
CC-Link
PROFIBUS-DP
EtherCAT
EtherNet/IP



接続可能なアクチュエーター
〈各アクチュエーター製品ページ参照〉

回生抵抗ユニット
回生抵抗ユニットの
必要数の目安に
ついては8-288
ページをご覧ください。

拡張モーション
(ケーブルはお客様にて用意)

PCON/ACON/
SCON-CB
MCON
(メカトロリンクⅢ仕様)

モーター電源
三相/単相
AC200V/230V

制御用電源
単相
AC200V/230V

ブレーキ解除用
電源
DC24V

I/O用電源
DC24V

※電源を接続する際は必ず以下の
フィルター相当品を取付けてください。

- ノイズフィルター 推奨機種
三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種
ESD-R-25(メーカー NECトーン)
- クラブフィルター 推奨機種
制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種
三相 R-A-V-781BXZ-4
単相 R-A-V-781BWZ-2A(メーカー 岡谷電機産業)

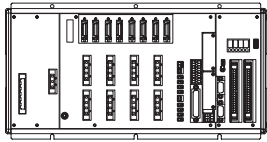
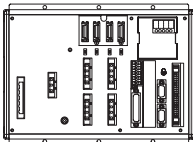
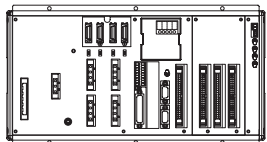
駆動源遮断回路
(お客様にて用意) ※駆動源遮断回路の
詳細はお問合せ
ください。

コントローラー(抜粋)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスレス)
- PCON
- ACON-CB DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

コントローラータイプ別装着可能 I/O種類

XSELコントローラーはタイプによって装着可能なI/O(入出力)の内容が変わります。
 下記表から希望するコントローラータイプに装着可能なI/O種類をご確認ください。
 ※下表の各スロットに記載されている記号の内容は、各コントローラー型式をご確認ください。

コントローラータイプ	外観	I/Oスロット別装着可能I/O					
		ネットワーク専用スロット1	ネットワーク専用スロット2	スロット1	スロット2	スロット3	スロット4
RAタイプ SAタイプ		E EP EC	E DV CC PR	E N1 N2 N3 P1 P2 P3	E N1 N2 N3 P1 P2 P3	(なし)	(なし)
Pタイプ Qタイプ	標準仕様 	(なし) DV CC PR EP ET	(なし)	E N1 N2 N3 P1 P2 P3	(なし)	(なし)	(なし)
	拡張スロット付仕様 		(なし)		E N1 N2 N3 P1 P2 P3 S	E N1 N2 N3 P1 P2 P3 S	E N1 N2 N3 P1 P2 P3 S

システム構成

■XSEL-P/Q

接続可能なアクチュエーター

- XSEL-P/Q
〈各アクチュエーター製品ページ参照〉

※XSEL-P/Qタイプの5軸/6軸目は下記の機種は動作できませんのでご注意ください。
 LSAシリーズ、RCS2-RA7/SRA7/SRGS7/SRGD7、以下の機種はインクリメンタル仕様：RCS2-□□5N(細小型)シリーズ、NS-SXM□/SZM□

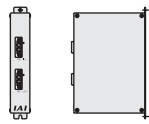
アクチュエーターに付属

- モーターケーブル
- モーターロボットケーブル
- エンコーダーケーブル
- エンコーダーロボットケーブル
- アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
- 保守用ケーブルは8-307ページ〜参照

再生抵抗ユニットに付属

再生抵抗ユニットケーブル 1m

再生抵抗ユニット



再生抵抗ユニットの必要数の目安については8-288ページをご覧ください。

外部機器

PLC他

コントローラーに付属

I/Oフラットケーブル 2m (8-311ページ参照)

各種フィールドネットワーク接続

- Device Net
- CC-Link
- PROFIBUS-DP
- EtherNet/IP

EtherNet/IP仕様はEtherNetに対応できます。

シリアル通信ポート 標準・RS232用2ch

オプション

パソコン専用ティーチングソフト RS232接続版 (8-289ページ参照)
 〈型式:IA-101-X-MW〉
 〈型式:IA-101-X-USBMW〉 (P用)
 〈型式:IA-101-XA-MW〉 (Q用)

オプション

タッチパネル
 ティーチングボックス (8-289ページ参照)
 〈型式:TB-02-□〉

(非常停止) スイッチ

パソコン専用ティーチングソフトに付属

通信ケーブル
 〈型式:CB-ST-E1MW050-EB〉(P用)
 〈型式:CB-ST-A2MW050-EB〉(Q用)

拡張I/O

●PIOボード
 ※P/Qタイプで拡張I/Oを付けた場合はコントローラーの筐体が変わります。(上記「コントローラータイプ別装着可能I/O種類」参照)

制御用電源 単相 AC200V

モーター駆動用電源 三相 AC200V(Qタイプ)

システムI/O

- 非常停止
- イネーブル
- システムレディ

ブレーキI/O

電源 DC24V

駆動源遮断回路

(お客様にて用意)

Qタイプのみ必要(Pタイプは不要です)

※電源を接続する際は必ず以下のフィルター相当品を取付けてください。

- ノイズフィルター推奨機種 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL) 単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- リングコア 推奨機種 ESD-R-25(メーカー NECTーキン)
- クランプフィルター 推奨機種 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK) モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター推奨機種 三相 R-A-V-781BXZ-4 単相 R-A-V-781BWZ-2A (メーカー 岡谷電機産業)

X-SEL

スカラロボット用
プログラムコントローラー



(※1) IX-NNN10040/12040と接続する場合、非対応

機種一覧

スカラロボットが動作可能な多軸プログラムコントローラー。最大6軸の同時制御が可能です。

タイプ名		RAX	RAXD8	SAX	SAXD8	PX	QX
接続軸	IX	スカラ1台/単軸・直交	スカラ2台接続用	スカラ1台/単軸・直交	スカラ2台接続用	スカラ1台/単軸・直交	スカラ1台/単軸・直交
	IXA	スカラ1台/単軸・直交				—	—
外観							
種類		標準仕様		安全カテゴリー対応		標準仕様	安全カテゴリー対応
最大制御軸数		8軸				6軸	
ポジション点数		最大36666ポジション(4軸仕様) (軸数により変化します。詳細は、仕様表(8-299ページ)をご確認ください)				20000ポジション	
プログラム数		255				128	
プログラムステップ数		20000				9999	
接続可能合計W数		三相2400W		三相2400W/三相3600W(IXA-800/1000のみ)		三相2400W	
モーター電源電圧		三相AC200V/230V ±10%				三相AC200V/230V ±10%	
制御電源電圧		単相AC200V/230V ±10%				単相AC200V/230V ±10%	
安全カテゴリー(※1)		B		4対応可能		B	4対応可能
海外規格		CE				CE	
ロボシリンダー制御機能(※2)		最大32軸追加制御可能 (MECHATROLINK-Ⅲに対応した弊社コントローラーに限る)				最大16軸追加制御可能	
通信ポート	Ethernet	標準搭載：10/100/1000BASE-T(RJ-45)				オプションボード対応： 10/100BASE-T(RJ-45)	
	USB2.0	標準搭載：USB2.0(Mini-B)				—	
	汎用RS232C通信ポート	1チャンネル(最大230.4kbps)				2チャンネル(最大115.2kbps)	

(※1) 安全カテゴリーに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

(※2) 同期制御はできません。

標準価格の一例 ※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	コントローラー機器構成					
	接続アクチュエーター：IX-NNN3515H 電源電圧：三相200V、オプション：入力32/出力16(NPN)I/O付					
	XSEL-RAX	XSEL-RAXD8	XSEL-SAX	XSEL-SAXD8	XSEL-PX	XSEL-QX
	—	—	—	—	—	—

●スカラロボット IXA 対象

型式

[XSEL-RAX/SAX タイプ]

(付加軸内容5軸~8軸)

XSEL - [] - [] - ([] [] []) - [] [] - [] [] - [] [] - [] []

シリーズ タイプ スカラロボット本体タイプ モーター種類 エンコーダ種類 オプション ネットワーク専用スロット (スロット1)(スロット2) I/Oスロット (スロット1)(スロット2) I/Oケーブル長 電源電圧

RAX3	3軸仕様スカラ
RAX4	3軸仕様スカラ+1軸/4軸仕様スカラ
RAX5	3軸仕様スカラ+2軸/4軸仕様スカラ+1軸
RAX6	3軸仕様スカラ+3軸/4軸仕様スカラ+2軸
RAX7	3軸仕様スカラ+4軸/4軸仕様スカラ+3軸
RAX8	4軸仕様スカラ+4軸
SAX3	3軸仕様スカラ安全カテゴリー対応仕様
SAX4	3軸仕様スカラ+1軸/4軸仕様スカラ安全カテゴリー対応仕様
SAX5	3軸仕様スカラ+2軸/4軸仕様スカラ+1軸安全カテゴリー対応仕様
SAX6	3軸仕様スカラ+3軸/4軸仕様スカラ+2軸安全カテゴリー対応仕様
SAX7	3軸仕様スカラ+4軸/4軸仕様スカラ+3軸安全カテゴリー対応仕様
SAX8	4軸仕様スカラ+4軸安全カテゴリー対応仕様

WAI	バッテリーレスアブソリュートインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート
AI	インデックスアブソ
AM	多回転アブソ

B	ブレーキ付仕様
C	クリーブセンサ仕様
HA	高加減速仕様
L	原点センサ/LS対応
M	マスター軸指定
S	スレーブ軸指定

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
PR	PROFIBUS-DP

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

E	未使用
N1	入力32/出力16 (NPN)
N2	入力16/出力32 (NPN)
N3	入力48/出力48 (NPN)
P1	入力32/出力16 (PNP)
P2	入力16/出力32 (PNP)
P3	入力48/出力48 (PNP)

(※)ネットワーク専用スロットは、選択可能なボードが決まっています。

(※)ネットワーク専用スロットとI/Oスロットは併用可能です。

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	DS用30W	200S	リニア用200W
30R	RS用30W	300	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	リニア用100W	750	750W

(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

3	三相200V
---	--------

3NNN1805	IXA-3NNN1805	3N□N6018	IXA-3N□N6018
4NNN1805	IXA-4NNN1805	3N□N6033	IXA-3N□N6033
3N□N3015	IXA-3N□N3015	4N□N6018	IXA-4N□N6018
4N□N3015	IXA-4N□N3015	4N□N6033	IXA-4N□N6033
3N□N4518	IXA-3N□N4518	4N□N8020	IXA-4N□N8020
3N□N4533	IXA-3N□N4533	4N□N8040	IXA-4N□N8040
4N□N4518	IXA-4N□N4518	4N□N10020	IXA-4N□N10020
4N□N4533	IXA-4N□N4533	4N□N10040	IXA-4N□N10040
		4NSW3015	IXA-4NSW3015
		4NSW4518	IXA-4NSW4518
		4NSW4533	IXA-4NSW4533
		4NSW6018	IXA-4NSW6018
		4NSW6033	IXA-4NSW6033

※□には下記の記号が入ります
N:標準タイプ
S:高速タイプ

※接続するスカラロボットのタイプおよび接続付加軸により筐体サイズが変わります。詳細は8-302の外形寸法を参照ください。

R-unit
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB
DCON-CB
ACON-DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL
XSEL (スカラ)

接続不可アクチュエーター(付加軸)

リニアサーボアクチュエーター(LSASシリーズ以外)、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、RCS3-CT□、RCS2-RA13R(ロードセル付)、RCS3-RA□R、DD/DDA(高分解能仕様)

付加軸の接続に関する制限

スカラ用コントローラーにおいて、スカラロボット以外に接続できる付加軸アクチュエーターのモーターW数の合計には制限があります。下表“合計W数と接続可能軸数”以内になるように選定してください。

スカラロボット型式	XSEL-RAX/SAXへ接続可能な合計W数と接続可能軸数		
	合計W数	接続可能軸数	
標準タイプ	IXA-3NNN1805 IXA-3NNN3015	合計1500W以下(1軸最大750W)	
	IXA-3NNN45□□ IXA-3NNN60□□	合計600W以下(1軸最大700W)	
	IXA-4NNN1805 IXA-4NNN3015	最大4軸(5~8軸目)	
	IXA-4NNN45□□ IXA-4NNN60□□		
	IXA-4NNN80□□ IXA-4NNN100□□	合計600W以下(1軸最大600W)	
	高速タイプ	IXA-3NSN3015 / 4NSN3015 IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□	接続不可
		IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□ IXA-4NSN80□□	
IXA-4NSN100□□			
防塵・防滴仕様 高速タイプ		IXA-4NSW3015 IXA-4NSW45□□	
		IXA-4NSW60□□	

(ご注意)

- 高速タイプ(防塵・防滴仕様品含む)のスカラロボットは付加軸を接続することができません。
- 標準タイプに付加軸を追加する場合は、全て8軸筐体のコントローラーとなります。3軸仕様のスカラロボット(IXA-3NNN□□□□)の場合、4軸目に付加軸を接続することができません。XSELコントローラーの5~8軸目に接続可能です。

●スカラロボット IXA 対象

システム構成

■XSEL-RAX/SAXタイプ

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

(8-305, 306ページ参照) ※ⓐ=PC側, ⓑ=コントローラー側
 ⓐRS232-ⓑRS232
 <型式:IA-101-X-MW> (RAX用)
 ⓐUSB-ⓑRS232
 <型式:IA-101-X-USBMW> (RAX用)
 ⓐRS232-ⓑRS232
 <型式:IA-101-XA-MW> (SAX用)
 ⓐUSB-ⓑUSB/Ethernet
 <型式:IA-101-N>
 Ver.13.02.12.00以降にて対応

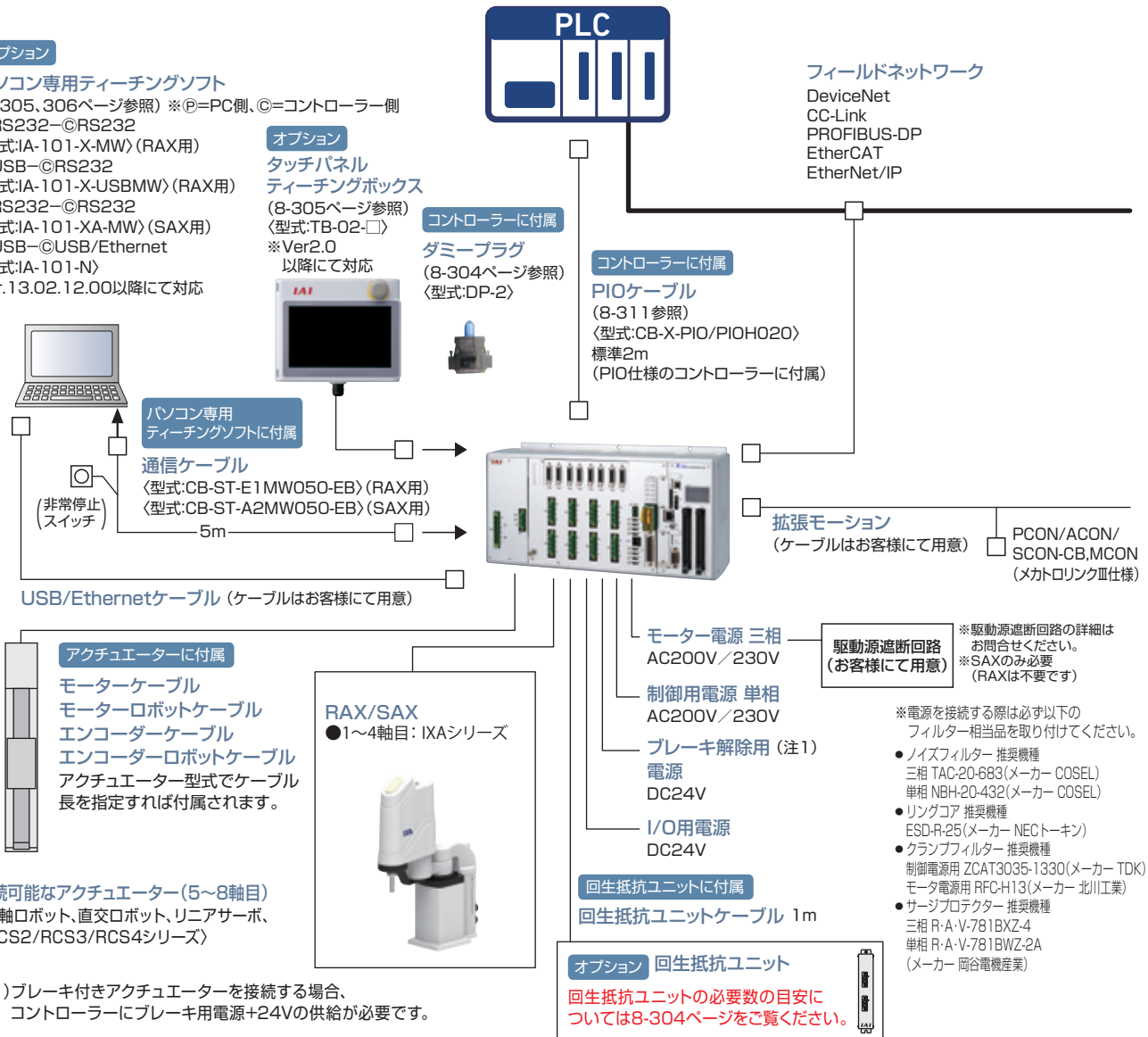
オプション

**タッチパネル
ティーチングボックス**
 (8-305ページ参照)
 <型式:TB-02-□>
 ※Ver2.0
 以降にて対応

コントローラーに付属
ダミープラグ
 (8-304ページ参照)
 <型式:DP-2>

フィールドネットワーク

DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP
 EtherCAT
 EtherNet/IP



パソコン専用
ティーチングソフトに付属
通信ケーブル
 <型式:CB-ST-E1MW050-EB> (RAX用)
 <型式:CB-ST-A2MW050-EB> (SAX用)
 5m
 (非常停止
スイッチ)

USB/Ethernetケーブル (ケーブルはお客様にて用意)

アクチュエーターに付属

**モーターケーブル
モーターロボットケーブル
エンコーダーケーブル
エンコーダーロボットケーブル**
 アクチュエーター型式でケーブル
 長を指定すれば付属されます。

RAX/SAX
 ●1~4軸目: IXAシリーズ

接続可能なアクチュエーター(5~8軸目)
 <単軸ロボット, 直交ロボット, リニアサーボ,
 RCS2/RCS3/RCS4シリーズ>

モーター電源 三相
 AC200V/230V

制御用電源 単相
 AC200V/230V

ブレーキ解除用 (注1)
 電源
 DC24V

I/O用電源
 DC24V

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

オプション 回生抵抗ユニット

回生抵抗ユニットの必要数の目安に
 ついては8-304ページをご覧ください。

駆動源遮断回路 (お客様にて用意)

※駆動源遮断回路の詳細は
 お問い合わせください。
 ※SAXのみ必要
 (RAXは不要です)

- ※電源を接続する際は必ず以下の
 フィルター相当品を取り付けてください。
- ノイズフィルター 推奨機種
 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
 単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
 - リングコア 推奨機種
 ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
 - クランプフィルター 推奨機種
 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
 モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
 - サージプロテクター 推奨機種
 三相 R-A-V-781BXZ-4
 単相 R-A-V-781BWZ-2A
 (メーカー 岡谷電機産業)

(注1) ブレーキ付きアクチュエーターを接続する場合、
 コントローラーにブレーキ用電源+24Vの供給が必要です。

●スカラロボット IX 対象

接続不可アクチュエーター(付加軸)

XSEL-PX/QXの場合(5,6軸)

LSA,LSASシリーズ、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、DDAシリーズ

XSEL-RAX/SAXの場合(5~8軸)

リニアサーボアクチュエーター(LSASシリーズ以外)、RCS2-□□5N(インクリメンタル仕様)、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(共にインクリメンタル仕様のみ)、RCS2-RA13R(ロードセル付)、RCS3-RA□R

接続に関する制限

■XSEL-RAX/SAXに接続する際の接続可能な付加軸アクチュエーターの制限

スカラ用コントローラーにおいて、スカラロボット以外に接続できる付加軸アクチュエーターのモーターW数の合計には制限があります。下表*合計W数と接続可能軸数以内になるように選定してください。

スカラ型式		合計W数と接続可能軸数
		三相仕様
超小型	NN*1205 / NN*1505 / NN*1805	1500W 4軸 (1軸最大750W)
小型 高速化タイプ	NN*2515H / TNN3015H / UNN3015H NN*3515H / TNN3515H / UNN3515H	1500W 4軸 (1軸最大750W)
中型 高速化タイプ	NN*50□□H / HNN5020H / INN5020H NN*60□□H / HNN6020H / INN6020H	600W 4軸 (1軸最大600W)
大型 高速化タイプ	NN*70□□H / HNN70□□H / INN70□□H NN*80□□H / HNN80□□H / INN80□□H	不可
高速 高速化タイプ	NSN5016H / NSN6016H	不可

■XSEL-RAXD/SAXDに接続する際の接続可能なスカラロボットの制限

スカラ用コントローラーには、最大2台のスカラロボットが接続できますが、組み合わせに制限があります。接続可能な組合せを選定してください。

2台組み合わせが可能なスカラ型式			
1台目		2台目	
超小型	NN*1205 / NN*1505 / NN*1805	超小型	小型 高速化タイプ
小型 高速化タイプ	NN*2515H / NN*3515H TNN3015H / UNN3015H TNN3515H / UNN3515H		中型 高速化タイプ
中型 高速化タイプ	NN*50□□H / NN*60□□H HNN5020H / INN5020H HNN6020H / INN6020H		
大型 高速化タイプ	NN*70□□H / NN*80□□H HNN70□□H / INN70□□H HNN80□□H / INN80□□H	不可	
高速 高速化タイプ	NSN5016H / NSN6016H	不可	

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (バルスプレス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

●スカラロボット IX 対象

システム構成

■XSEL-RAX/RAXD/SAX/SAXDタイプ

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

(8-305、306ページ参照) ※◎=PC側、◎=コントローラー側

◎RS232-◎RS232

〈型式:IA-101-X-MW〉(RAX/RAXD用)

◎USB-◎RS232

〈型式:IA-101-X-USBMW〉(RAX/RAXD用)

◎RS232-◎RS232

〈型式:IA-101-XA-MW〉(SAX/SAXD用)

◎USB-◎USB/Ethernet

〈型式:IA-101-N〉

Ver.13.00.00以降にて対応

オプション

タッチパネル

ティーチングボックス

(8-305ページ参照)

〈型式:TB-02-□〉

※Ver1.30

以降にて対応

コントローラーに付属

ダミープラグ

(8-304ページ参照)

〈型式:DP-2〉



フィールドネットワーク

- DeviceNet
- CC-Link
- PROFIBUS-DP
- EtherCAT
- EtherNet/IP

コントローラーに付属

PIOケーブル

(8-311ページ参照)

〈型式:CB-X-PIO/PIOH020〉

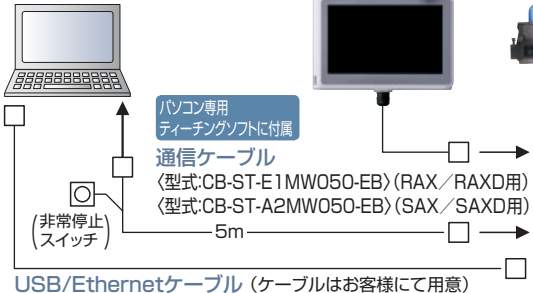
標準2m

(PIO仕様のコントローラーに付属)

拡張モーション

(ケーブルはお客様にて用意)

PCON/ACON/
SCON-CB,MCON
(メカトロリンクⅢ仕様)



USB/Ethernetケーブル (ケーブルはお客様にて用意)

パソコン専用

ティーチングソフトに付属

通信ケーブル

〈型式:CB-ST-E1MW050-EB〉(RAX/RAXD用)

〈型式:CB-ST-A2MW050-EB〉(SAX/SAXD用)

5m

アクチュエーターに付属

モーターケーブル

モーターロボットケーブル

エンコーダーケーブル

エンコーダーロボットケーブル

アクチュエーター型式で

ケーブル長を指定すれば

付属されます。

(8-307~8-311ページ参照)

接続可能なアクチュエーター(5~8軸目)

〈単軸ロボット、直交ロボット、リニアサーボ、

RCS2/RCS3シリーズ〉

RAX/SAX
●1~4軸目:
IXシリーズ

RAXD/SAXD
●1~8軸目:
IXシリーズ(2台)

ご注意
スカラロボットのモーターケーブル、エンコーダーケーブルは、スカラ本体のタイプによって異なります。詳細はスカラロボット本体仕様をご参照ください。

モーター電源 三相
AC200V/230V

駆動源遮断回路
(お客様にて用意)

※駆動源遮断回路の詳細はお問合せください。
※SAX/SAXDのみ必要
(RAX/RAXDは不要です)

制御用電源 单相
AC200V/230V

※電源を接続する際は必ず以下の
フィルター相当品を取付けてく
ださい。

ブレーキ解除用(注1)
電源
DC24V

●ノイズフィルター 推奨機種
三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)
单相 NBH-20-432(メーカー COSEL)

I/O用電源
DC24V

●リングコア 推奨機種
ESD-R-25(メーカー NECトーキン)

再生抵抗ユニットに付属
再生抵抗ユニットケーブル 1m

●クランプフィルター 推奨機種
制御電源用 ZCAT3035-1330
(メーカー TDK)
モーター電源用 RFC-H13
(メーカー 北川工業)

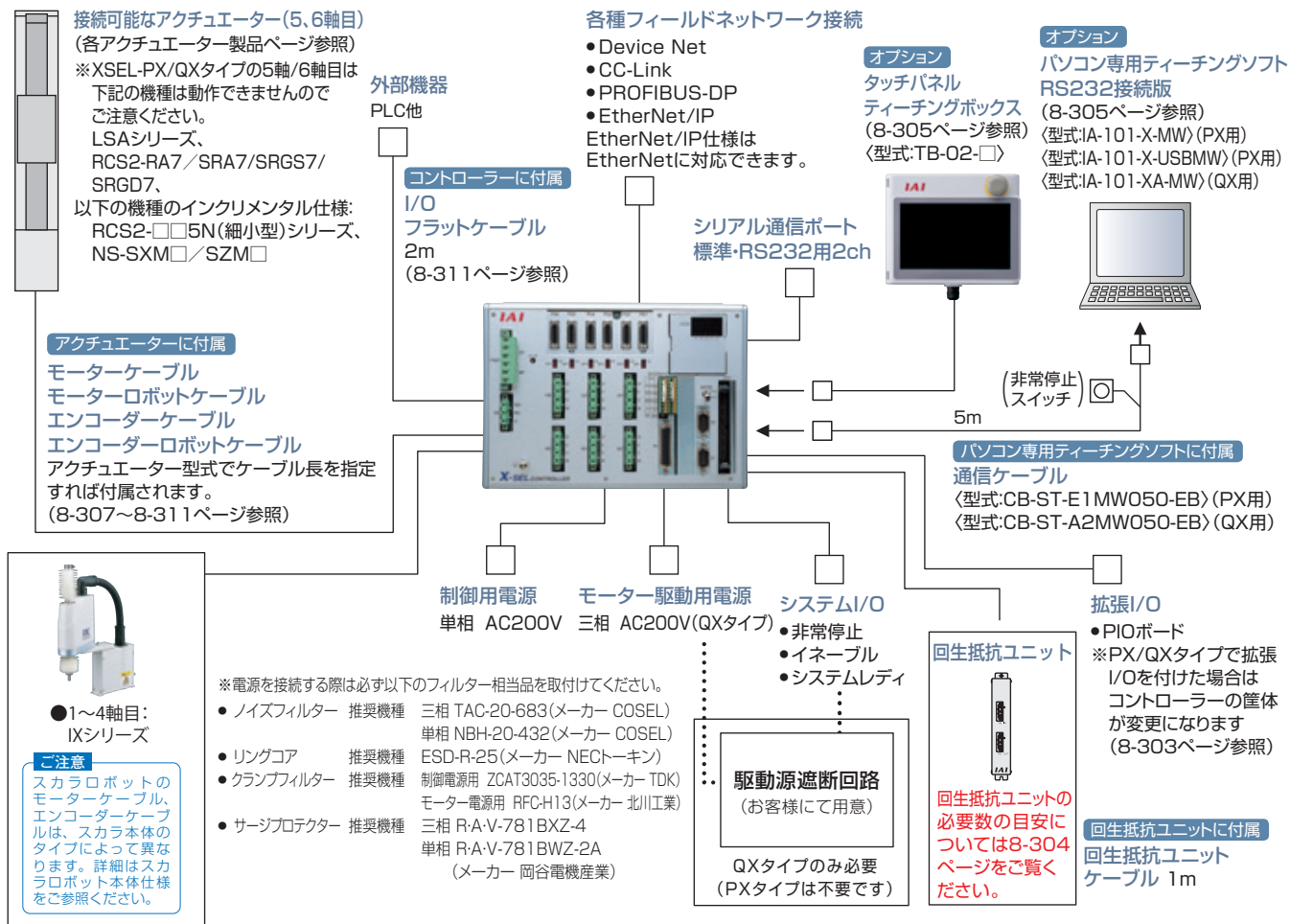
オプション 再生抵抗ユニット

再生抵抗ユニットの必要数の目安に
ついては8-304ページをご覧ください。

●サージプロテクター 推奨機種
三相 R・A・V-781BXZ-4
单相 R・A・V-781BWZ-2A
(メーカー 岡谷電機産業)

- R-unit
- RSEL (直交型6軸)
- RCP6S
- PCON -CB/CFB
- PCON -CBP (パルスアプス)
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON -CB
- SCON -CB (サーボアプス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカラ)

■XSEL-PX/QXタイプ



R-unit
RSEL (直交型6軸)
RCP6S
PCON -CB/CFB
PCON -CBP (パルスレス)
PCON
ACON-CB DCON-CB
ACON DCON
SCON -CB
SCON -CB (サーボレス)
SSEL
MSEL
XSEL
XSEL (スカラ)

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
A		
A0		6-297, 7-395, 7-678
A1		3-655, 4-557, 5-569, 6-297, 7-395, 7-678
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-655, 5-569, 7-395
A2		4-557, 6-297, 7-678
A3		3-655, 4-557, 5-569, 6-297, 7-678
AB-3	アプソバッテリー	7-402
AB-5	アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー	8-199, 8-226, 8-241, 8-253, 8-287, 8-288, 8-304
AB-5-CS	アプソデータ保存用バッテリー/ システムメモリーバックアップバッテリー (ケース付き)	8-199, 8-226, 8-241, 8-253
AB-5-CS3	アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	8-241
AB-6	アプソバッテリー	7-402
AB-7	交換用バッテリー	8-120, 8-165, 8-199, 8-268, 8-321
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-297
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-373, 6-297, 7-678
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	2-373
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		8-203
ACR	RCON-EC接続仕様	2-373
ADTB	ティーチングボックス用 アクチュエーター駆動電源ユニット	2-443
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴 =タップ穴仕様	6-297
AK-04	パルス変換器	8-195, 8-218
AL	アルマイト処理追加	7-678
AP	TTA支柱追加オプション	5-687
AQ	AQシール	3-655, 5-569, 7-395
AR	防錆黒色皮膜処理	6-297
AT	ケーブル取出し方向	7-678
B		
B	ブレーキ(標準仕様)	3-655, 4-557, 5-687, 5-853, 6-83, 6-297, 7-395, 7-678
BE	ブレーキ(配線エンド側取出し)	3-655, 6-297, 7-395
BL	ブレーキ(配線左側取出し)	3-655, 6-297, 7-395
BN	ブレーキ(ブレーキボックス無し)	4-557, 6-83
BR	ブレーキ(配線右側取出し)	3-655, 6-297, 7-395
C		
C	クリーブセンサー	3-655, 5-569, 7-395
CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー ⇄変換ユニット接続ケーブル	8-152
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アプソバッテリー ユニット間接続ケーブル	8-165, 8-199
CB-APSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	8-167, 8-188, 8-201, 8-213, 8-270
CB-ASEP2-MPA□□□		8-214, 8-201, 8-213
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	8-167, 8-188, 8-270
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	8-128
CB-CAN-MPA□□□(-RB)		8-166, 8-187, 8-201, 8-213, 8-269
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 (ロボット)ケーブル	8-124, 8-167, 8-271
CB-CFA2-MPA□□□(-RB)		8-167, 8-271
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)		8-166, 8-271
CB-CON-LB005	コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	8-31, 8-324
CB-DS-PIO□□□	I/Oケーブル	8-257
CB-EC-PW□□□(-RB)	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	2-404, 8-128
CB-EC-PWBIO□□□(-RB)	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (ユーザー配線仕様)	2-396, 2-404

型式	内容	掲載頁
CB-EC2-PWBIO□□□(-RB)	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (ユーザー配線仕様、4方向コネクタ)	2-396
CB-REC-PWBIO□□□(-RB)	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (RCON-EC接続仕様)	2-396, 2-404, 2-428
CB-REC2-PWBIO□□□(-RB)	エレシリンダー用電源-I/Oケーブル (RCON-EC接続仕様、4方向コネクタ)	2-396, 2-428
CB-IXA-BK□□□-1	ブレーキケーブル (IXA-□NNN30/□NNN45)	5-858, 8-310
CB-IXA-BK□□□-2	ブレーキケーブル (IXA-□NNNGO)	5-858, 8-310
CB-IXA-BK□□□-3	ブレーキケーブル (IXA-□NSN30/□NSN45/□ NSN60)	5-858, 8-310
CB-IXA-USR□□□(-CS)	ユーザーケーブル (IXA用 背面パネルのユーザー配線用 D-subコネクタに接続して使用)	5-859
CB-IXP-USR□□□(-AS)	ツール側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-859
CB-IXP-USR□□□(-CS)	PLC等上位側ユーザーケーブル (IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-859
CB-LDC-CTL□□□(-JY)	ブレーキボックス付属ケーブル	8-234, 8-243
CB-MSEL-AB005	アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	8-268
CB-PAC-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	5-684, 8-168, 8-201, 8-230, 8-244, 8-271
CB-PAD-PIO□□□		8-188, 8-214
CB-PAD-PIOS□□□		8-188, 8-214
CB-PSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	8-124, 8-168, 8-188, 8-270
		2-395, 2-403, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	
CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	8-123
CB-RCB-CTL002	コントローラーリンクケーブル	8-287
CB-RCB-SIO050	通信ケーブル	8-287
CB-RCC-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	8-227, 8-242, 8-255, 8-308
CB-RCP6S-PWBIO□□□(-RB)	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	8-152
CB-RCP6S-PWBIO□□□(-JY1(-RB))	RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	8-152
CB-RCP6S-RLY□□□(-RB)	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	8-152
CB-RCP6S-RLY□□□(-JY1(-RB))	ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	8-152
CB-RCS2-PA□□□	エンコーダーケーブル	8-126, 8-228, 8-255, 8-307
CB-RCS2-PLA□□□		8-229, 8-242, 8-255, 8-308
CB-RCS2-PLDA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-242
CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)		8-243
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダーケーブル	8-234
CB-RCS3-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	8-228, 8-243
CB-RCS3-PLA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-228, 8-243
CB-RE-CTL□□□	拡張ユニット用ケーブル	8-62, 8-69, 8-127
CB-RPSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー—体型 ロボットケーブル	8-168, 8-188, 8-270
CB-SC-PIOS□□□	パルス列制御用ケーブル	8-230
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	8-120, 8-226, 8-241, 8-253
CB-SC-STO□□□	ドライバー停止機能用I/Oケーブル	8-230, 8-244
CB-SEL-SJS002	コネクタ変換ケーブル	8-136, 8-253, 8-323, 8-320
CB-SEL-USB030	USBケーブル	3-395, 5-692, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241, 8-254, 8-268, 8-289, 8-306
CB-SEL26H-LBS005	コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	8-31, 8-324
CB-ST-A2MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-XA-MW用)	5-692, 8-289, 8-305
CB-ST-E1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-X-MW用)	5-692, 8-118, 8-134, 8-253, 8-268, 8-289, 8-305, 8-306
CB-ST-REU010	XSEL用回生抵抗接続ケーブル	2-403, 8-288
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	2-441, 8-323
CB-TB1-GC002	TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	8-323
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	8-323
CB-TTA-PIOJ005	I/O変換ケーブル	5-693
CB-X-MA□□□	モーターケーブル	5-857, 8-228, 8-255, 8-308

型式	内容	掲載頁	
CB-X-PIO□□□□	I/Oケーブル	5-858, 8-311	
CB-X-PIOH□□□□		8-311	
CB-X1-PA□□□□	エンコーダーケーブル	5-857, 8-229, 8-256, 8-309	
CB-X1-PA□□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-229, 8-256, 8-309	
CB-X1-PA□□□□-WC	エンコーダーケーブル防滴シリーズ	8-230, 8-257, 8-310	
CB-X1-PLA□□□□	エンコーダー(ロボット)ケーブル	8-229, 8-256, 8-309	
CB-X1-PLA□□□□-AWG24		8-229, 8-256, 8-309	
CB-X2-PLA□□□□		8-229, 8-242, 8-255, 8-308	
CB-X3-PA□□□□		8-228, 8-255, 8-307	
CB-XEU-MA□□□□	モーターケーブル	8-230, 8-256, 8-310	
CB-XMC-MA□□□□		8-227, 8-255, 8-308	
CC	CC-Link	8-17	
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-288, 8-304	
CE	CE対応オプション	3-655, 4-557, 6-83, 6-298, 7-395, 7-678	
CIE	CC-Link IE Field	8-17	
CIM	天吊り取付け仕様	3-655	
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	3-656, 4-557, 5-570, 6-83, 6-298, 7-395, 7-678	
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-298	
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-656, 4-557, 5-570, 6-83, 7-395, 7-678	
CL	クリーブセンサー(反対側取付け仕様)	3-655, 5-569, 7-395	
CN	CompoNet	8-17	
CNS	小型コネクター仕様	4-557, 7-396, 7-678	
CO	本体カバー	5-569, 5-687, 6-298, 7-678	
CRS-XBA	CRS 直交ロボット	5-699	
CRS-XBB		5-703	
CRS-XGA		5-707	
CRS-XGB		5-711	
CRS-XZCZ		5-715	
CRS-XZCY		5-719	
CRS-XZDZ		5-723	
CRS-XZDY		5-727	
CRS-XZEZ		5-731	
CRS-XZEY		5-735	
CS		エアシリンダー互換取付けプレート	2-373
CT1			3-656
CT2/CT3/CT4		ケーブルベアオプション	3-656, 3-663, 3-741
CT5/CT6		3-741	
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-298	
D			
DB	ダブルガイドブロック	4-558	
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	6-298	
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	6-298	
DCON-CB/CGB	コントローラー	8-189	
DCON-CYB/PLB/POB		8-203	
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	6-298	
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	6-298	
DDA-FL-□	フランジ	6-300, 7-396	
DDA-LH18C	DDA ダイレクトドライブモーター	6-243	
DDA-LH18C-B		6-247	
DDA-LT18C		6-235	
DDA-LT18C-B		6-239	
DDACR-LH18C		7-327	
DDACR-LT18C	ダイレクトドライブモーター	7-323	
DDW-LH18C	DDW 防塵・防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-631	
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-374	
DP-2	ダミープラグ	5-692, 8-288, 8-304	
DP-4S		8-120, 8-254, 8-268	
DP-5		8-165, 8-199, 8-226, 8-241	
DV	DeviceNet	8-17	

型式	内容	掲載頁
E		
EB	吊り金具	2-374, 3-656, 3-742, 7-388
EC-GRB8	EC グリッパ	2-301
EC-GRB10		2-305
EC-GRB13		2-309
ECM	EtherCAT モーション	8-17
EC-R6_DR6	EC ロット	2-205
EC-R7_DR7		2-209
EC-RR3_DRR3		2-213
EC-RR4_DRR4		2-219
EC-RR6_DRR6		2-225
EC-RR7_DRR7		2-229
EC-RR6□AH_DRR6□AH		2-233
EC-RR6X□AH_DRR6X□AH		2-237
EC-RR7□AH_DRR7□AH		2-241
EC-RR7X□AH_DRR7X□AH		2-245
EC-RR3□R_DRR3□R		2-249
EC-RR4□R_DRR4□R		2-253
EC-RR6□R_DRR6□R		2-257
EC-RR7□R_DRR7□R	2-261	
EC-RR6□AHR_DRR6□AHR	2-265	
EC-RR7□AHR_DRR7□AHR	2-269	
EC-RP4	2-273	
EC-RP5	2-275	
EC-GS4	2-279	
EC-GD4	2-281	
EC-GD5	2-283	
EC-R6□W	EC 防塵・防滴仕様	2-357
EC-R7□W		2-361
EC-RR6□W		2-365
EC-RR7□W	2-369	
EC-RTC9	EC ロータリー	2-313
EC-RTC12		2-317
EC-S3_DS3	EC スライダー	2-95
EC-S4_DS4		2-101
EC-S6_DS6		2-107
EC-S7_DS7		2-113
EC-S6□AH_DS6□AH		2-119
EC-S7□AH_DS7□AH		2-125
EC-WS10_DWS10		2-131
EC-WS12_DWS12		2-135
EC-B6S_B6SU_DB6S_ DB6SU		2-139
EC-B7S_B7SU_DB7S_ DB7SU		2-143
EC-S3□R_DS3□R	EC クリーン仕様	2-95
EC-S4□R_DS4□R		2-101
EC-S6□R_DS6□R		2-107
EC-S7□R_DS7□R		2-113
EC-S6□AHR_DS6□AHR		2-119
EC-S7□AHR_DS7□AHR		2-125
EC-S10		2-147
EC-S10X	2-151	
EC-S13	2-155	
EC-S13X	2-159	
EC-S15	2-163	
EC-S15X	2-167	
EC-S3□CR_DS3□CR	EC ストッパー	2-325
EC-S4□CR_DS4□CR		2-331
EC-S6□CR_DS6□CR		2-337
EC-S7□CR_DS7□CR		2-341
EC-S6□AHCR_DS6□AHCR		2-345
EC-S7□AHCR_DS7□AHCR	2-349	
EC-ST15	2-321	
EC-TC4	EC テーブル	2-287
EC-TC5		2-289
EC-TW4		2-293
EC-TW5		2-295
EP		EtherNet/IP
ERC-MU□	モーター	1-214
ERC2-MU□		1-214
ERC3-MURA□□□□		1-214
ERC3-MUSA□□□□		1-213
ESD-R-25	リングコア	8-276, 8-277
ET1/ET2/ET3/ET4	ケーブルベアオプション	3-656, 3-663
ET5/ET6		3-656, 3-663
ET7/ET8		3-656, 3-663
EXC	拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	5-853

A
B
C
D
E
F
G
H
I
J
K
L
M
N
O
P
Q
R
S
T
U
V
W
X
Z

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型式	内容	掲載頁
F		
F1/F2	Y軸取付け前後位置変更	5-687
FB	フランジブラケット	6-299, 7-396, 7-679
FFA	先端アダプター	2-375, 4-558, 7-679
FL	フランジ(前)	2-376, 4-559, 6-83, 6-300, 7-396, 7-680
FLR	フランジ(後)	4-561
FST	ケーブル固定金具(前側)	2-377
FT	フート金具	2-377, 3-656, 4-562, 6-84, 7-397, 7-682
FT2/FT4		4-565
FT4/FT6	本体金具付仕様(TTA専用)	5-687
FTP	フートプレート	5-570
FZ	ZR軸位置変更オプション	5-687

G		
G1		2-381, 3-657, 4-565, 7-684
G3/G4	指定グリース塗布仕様	3-657, 4-565, 7-397, 7-684
G5		2-381
GE	食品用グリース指定	7-684
GRP-1	グリップベルト	8-323
GRS-MEG		6-97
GRS-MIG	GRS ソレノイドグリッパー	6-97
GRS-RCH-M		6-302
GRS-RCH-S		6-302
GRS-RSL-M	ゴムカバー取付け	6-302
GRS-RSL-S		6-302
GRS-S1N-M		6-302
GRS-S1N-S		6-302
GRS-S1P-M		6-302
GRS-S1P-S	センサー	6-302
GRS-S2N-M		6-302
GRS-S2N-S		6-302
GRS-S2P-M		6-302
GRS-S2P-S		6-302
GRS-SEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-93
GRS-SIG		6-93
GS2/GS3/GS4	ガイド取付け方向	4-565
	ガイド取付け方向/テーブル取付け方向 (EC-GS4/TC4/TC5用)	2-80, 2-381

H		
H1/H2	Y軸取付け高さ位置変更	5-688
HA	高加減速対応	3-657, 4-565
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	7-684
HLA	高可搬質量設定	3-657
HPR	高精度仕様	3-657, 7-397
HS		3-657, 4-565, 7-684
HSL/HSR	原点確認センサー	3-657, 4-565, 7-397

I		
IA	IAネット	5-682, 8-17
IA-101-N		8-118, 8-134, 8-289, 8-306
IA-101-TTA-USB		5-692
IA-101-X-MW		5-692, 8-118, 8-253, 8-289, 8-305
IA-101-X-MW-JS	パソコン対応ソフト	8-253, 8-268
IA-101-X-USBMW		5-692, 8-287, 8-289, 8-306
IA-101-X-USBS		8-253, 8-268
IA-101-XA-MW		5-692, 8-135, 8-289, 8-305
IA-OS		8-57, 8-151, 8-117
IA-103-X-□	拡張PIOボード	8-287
IA-103-X-□-P		8-287
IA-110-DD-4	ブレーキボックス	6-297
IA-CV-USB	USB変換アダプター	5-692
IA-IO-3204-NP/PN	多点I/Oボード	8-287
IA-LB-TGS	TPアダプター	8-31, 8-324
ICSA2/ICSPA2-BP□H		5-249
ICSA2/ICSPA2-BP□M		5-251
ICSA2/ICSPA2-BQ□H	ICSA2/ICSPA2 単軸ロボット2軸組合せ	5-253
ICSA2/ICSPA2-BQ□M		5-255

型式	内容	掲載頁
ICSA4/ICSPA4-BB□HZRS	ICSA4/ICSPA4 単軸ロボット4軸組合せ	5-547
ICSA4/ICSPA4-BE□HZRM		5-549
ICSB2/ICSPB2-BA□H		5-209
ICSB2/ICSPB2-BA□M		5-211
ICSB2/ICSPB2-BB□H		5-213
ICSB2/ICSPB2-BB□M		5-211
ICSB2/ICSPB2-BC□H		5-217
ICSB2/ICSPB2-BC□M		5-219
ICSB2/ICSPB2-BD□H		5-221
ICSB2/ICSPB2-BE□H		5-225
ICSB2/ICSPB2-BE□M		5-227
ICSB2/ICSPB2-BE□S		5-223
ICSB2/ICSPB2-BF□H		5-231
ICSB2/ICSPB2-BF□S		5-229
ICSB2/ICSPB2-BG□S	5-233	
ICSB2/ICSPB2-BH□S	5-235	
ICSB2/ICSPB2-BK□H	5-237	
ICSB2/ICSPB2-BK□M	5-239	
ICSB2/ICSPB2-BL□H	5-241	
ICSB2/ICSPB2-BL□M	5-243	
ICSB2/ICSPB2-BM□H	5-245	
ICSB2/ICSPB2-BM□M	5-247	
ICSB2/ICSPB2-G1J□H	5-319	
ICSB2/ICSPB2-G2J□H	5-321	
ICSB2/ICSPB2-GB□H	5-323	
ICSB2/ICSPB2-GB□M	5-325	
ICSB2/ICSPB2-GC□H	5-327	
ICSB2/ICSPB2-GC□M	5-329	
ICSB2/ICSPB2-GD□H	5-331	
ICSB2/ICSPB2-GE□H	5-333	
ICSB2/ICSPB2-GE□M	5-335	
ICSB2/ICSPB2-GF□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合せ	5-337
ICSB2/ICSPB2-GG□H		5-339
ICSB2/ICSPB2-GG□M		5-341
ICSB2/ICSPB2-GH□H		5-343
ICSB2/ICSPB2-S1C□H		5-271
ICSB2/ICSPB2-S1C□M		5-273
ICSB2/ICSPB2-S2C□H		5-275
ICSB2/ICSPB2-SA□H		5-267
ICSB2/ICSPB2-SA□M		5-269
ICSB2/ICSPB2-SG□H		5-279
ICSB2/ICSPB2-SG□S		5-277
ICSB2/ICSPB2-YBA□H		5-307
ICSB2/ICSPB2-YBA□M		5-309
ICSB2/ICSPB2-YBC□H		5-311
ICSB2/ICSPB2-YBC□M	5-313	
ICSB2/ICSPB2-YBG□H	5-317	
ICSB2/ICSPB2-YBG□S	5-315	
ICSB2/ICSPB2-YSA□H	5-297	
ICSB2/ICSPB2-YSA□M	5-299	
ICSB2/ICSPB2-YSC□H	5-301	
ICSB2/ICSPB2-YSC□M	5-303	
ICSB2/ICSPB2-YSG□H	5-305	
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H	5-285	
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M	5-287	
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H	5-289	
ICSB2/ICSPB2-ZA□H	5-281	
ICSB2/ICSPB2-ZA□M	5-283	
ICSB2/ICSPB2-ZD□H	5-291	
ICSB2/ICSPB2-ZG□S	5-293	
ICSB2/ICSPB2-ZH□S	5-295	
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□	5-347	
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□	5-411	
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□	5-349	
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□	5-413	
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□	5-351	
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□	5-415	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□	5-353	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□	5-355	
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□	5-357	
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□	5-417	
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合せ	5-419
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□		5-359
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□		5-361
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M		5-421
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□		5-363
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□		5-365
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□		5-367
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□		5-423
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M		5-425
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□		5-369
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□		5-371

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□		5-373	ICSPA3-B1L□HB3□		5-409
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□		5-425	ICSPA3-B1L□HS3M		5-455
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M		5-375	ICSPA3-B1NA□HB3□		5-401
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□		5-369	ICSPA3-B1NA□HS3M		5-447
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□		5-371	ICSPA3-B1NA□MB3□	ICSPA3 単軸ロボット 3軸組合せ	5-403
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□		5-379	ICSPA3-B1NA□MS3M		5-449
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□		5-431	ICSPA3-B2NA□HB3□		5-405
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M		5-429	ICSPA3-B2NA□HS3M		5-451
ICSB3/ICSPB3-BK□HB3□		5-373	ICSPA3-B2NA□MB3□	5-407	
ICSB3/ICSPB3-BK□HB4H		5-383	ICSPA3-B2NA□MS3M	5-453	
ICSB3/ICSPB3-BK□HS4□		5-435	ICSPA4-B2L1H	5-555	
ICSB3/ICSPB3-BK□MB3M		5-385	ICSPA4-B3NA1H	ICSPA4 単軸ロボット 4軸組合せ	5-551
ICSB3/ICSPB3-BK□MB4M		5-387	ICSPA4-B3NA1M		5-553
ICSB3/ICSPB3-BK□MS4□		5-437	ICSPA6-B2L1HB3□	ICSPA6 単軸ロボット 6軸組合せ	5-561
ICSB3/ICSPB3-BL□HB3□		5-389	ICSPA6-B2L1HS3M		5-567
ICSB3/ICSPB3-BL□HB4H		5-391	ICSPA6-B3NA1HB3□		5-557
ICSB3/ICSPB3-BL□HS4□		5-439	ICSPA6-B3NA1HS3M		5-563
ICSB3/ICSPB3-BL□MB3M		5-393	ICSPA6-B3NA1MB3□	5-559	
ICSB3/ICSPB3-BL□MB4M		5-395	ICSPA6-B3NA1MS3M	5-565	
ICSB3/ICSPB3-BL□MS4□		5-441	IF-MA-200	IF スライダータイプ	3-647
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H		5-397	IF-MA-400		3-651
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-443	IF-SA-100		3-643
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M		5-399	IF-SA-60		3-639
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M		5-445	IK2-P6XBB1□□S	IK2 ロボシリンダー 2軸組合せ	5-75
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□		5-461	IK2-P6XBB2□□S		5-77
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□		5-463	IK2-P6XBB3□□S		5-79
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□		5-465	IK2-P6XBC1□□S		5-69
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□		5-473	IK2-P6XBC2□□S		5-71
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L		5-475	IK2-P6XBC3□□S		5-73
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M		5-477	IK2-P6XBD1□□S		5-63
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□		5-467	IK2-P6XBD2□□S		5-65
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□		5-469	IK2-P6XBD3□□S		5-67
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□		5-471	IK2-P6XBE1□□S		5-87
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合せ	5-473	IK2-P6XBE2□□S		5-89
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L		5-481	IK2-P6XBE3□□S		5-91
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M		5-483	IK2-P6XBF1□□S		5-81
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□		5-485	IK2-P6XBF2□□S		5-83
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□		5-517	IK2-P6XBF3□□S		5-85
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□		5-487	IK2-P6YBB1□□S		5-105
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□		5-519	IK2-P6YBB2□□S		5-107
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□		5-489	IK2-P6YBB3□□S		5-109
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□		5-491	IK2-P6YBC1□□S		5-99
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H		5-493	IK2-P6YBC2□□S		5-101
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□		5-521	IK2-P6YBC3□□S		5-103
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M		5-523	IK2-P6YBD1□□S		5-93
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L		5-495	IK2-P6YBD2□□S		5-95
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M		5-497	IK2-P6YBD3□□S		5-97
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□		5-525	IK2-P6YBG1□□S	5-123	
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M		5-527	IK2-P6YBG2□□S	5-125	
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□		5-499	IK2-P6YBG3□□S	5-128	
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□		5-501	IK2-P6YBH1□□S	5-117	
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H		5-503	IK2-P6YBH2□□S	5-119	
ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-533	IK2-P6YBH3□□S	5-121	
ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-531	IK2-P6YBI1□□S	5-111	
ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-505	IK2-P6YBI2□□S	5-113	
ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-507	IK2-P6YBI3□□S	5-115	
ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-509	IK3-P6BBB1□□S	5-140	
ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-533	IK3-P6BBB2□□S	5-143	
ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-535	IK3-P6BBB3□□S	5-146	
ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□		5-537	IK3-P6BBC1□□S	5-131	
ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L		5-539	IK3-P6BBC2□□S	5-134	
ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L		5-511	IK3-P6BBC3□□S	5-137	
ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□		5-513	IK3-P6BBE1□□S	5-158	
ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□		5-515	IK3-P6BBE2□□S	5-162	
ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□		5-541	IK3-P6BBE3□□S	5-166	
ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□		5-751	IK3-P6BBF1□□S	5-149	
ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H		5-457	IK3-P6BBF2□□S	5-152	
ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H		5-459	IK3-P6BBF3□□S	5-155	
ICSPA2-B1L□□H		5-265	IK3-P6BBG1□□S	5-179	
ICSPA2-B1NA□□H		5-257	IK3-P6BBG2□□S	5-182	
ICSPA2-B1NA□□M	ICSPA2 単軸ロボット 2軸組合せ	5-259	IK3-P6BBG3□□S	5-185	
ICSPA2-B2NA□□H		5-261	IK3-P6BBH1□□S	5-170	
ICSPA2-B2NA□□M		5-263	IK3-P6BBH2□□S	5-173	
			IK3-P6BBH3□□S	5-176	
		IK4-P6BBB1□□S	5-188		
		IK4-P6BBB2□□S	5-191		
		IK4-P6BBB3□□S	5-194		
		IK4-P6BBF1□□S	5-197		
		IK4-P6BBF2□□S	5-200		
		IK4-P6BBF3□□S	5-203		

型 式	内 容	掲載頁
LSAS-N10SS		3-707
LSAS-N15HM		3-727
LSAS-N15HS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-723
LSAS-N15SM		3-719
LSAS-N15SS		3-715

M		
MD	防錆皮膜処理	3-657
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-301
ML	MECHATROLINK I/II	8-17
ML/MR	モーター折返し方向	2-381, 3-658, 4-566, 5-688, 6-85, 6-301, 7-685
ML3	MECHATROLINK III	8-100
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	3-658
MOB/MOL/MOR/MOT	モーター取付け方向変更	2-381
MSEL-ABB	アブソリュートボックス	8-262
MSEL-PC/PG/ PCF/PGF/PCX/PGX	コントローラー	8-320
MT	モーター折返し方向	4-566, 6-85, 6-301, 7-685
MT□/MR□/ML□	モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	4-567, 6-86

N		
NBH-20-432	ノイズフィルター	8-277, 8-297, 8-298
NCO	カバーなし仕様	3-658
NF2010A-UP	ノイズフィルター	8-218, 8-234, 8-246
NFA	先端アダプター(離ねじ)	2-382, 4-567, 7-685
NJ	ナックルジョイント	2-383, 4-568
NJPB	ナックルジョイント+揺動受け金具	2-384
NM	原点逆仕様	2-384, 3-658, 4-569, 5-571, 5-688, 6-302, 7-398, 7-686
NS-LXMMMA		3-621
NS-LXMSA		3-617
NS-LXMXSA		3-625
NS-LZMMA		3-633
NS-LZMSA		3-629
NS-MXMMMA		3-601
NS-MXMSA	NS スライダータイプ	3-597
NS-MXMXSA		3-605
NS-MZMMA		3-613
NS-MZMSA		3-609
NS-SXMMMA		3-585
NS-SXMSA		3-581
NS-SZMMA		3-593
NS-SZMSA		3-589
NSA-LXMM		3-537
NSA-LXMS		3-531
NSA-LXMXS		3-543
NSA-LXMXM		3-549
NSA-MXMM	NSA スライダータイプ	3-525
NSA-MXMS		3-519
NSA-WXMM		3-561
NSA-WXMS		3-555
NSA-WXMXS		3-567
NSA-WXMXM		3-573
NT3/NT4	標準ケーブルベアなし	3-658, 3-664
NTB/NTBL/NTBR	Tスロットナットバー	4-569, 7-687

O		
OS	操作部脱着可能仕様	5-688

P		
PCON-CB/CGB/CFB/CGFB		8-153
PCON-CBP/CGBP	コントローラー	8-169
PCON-CYB/PLB/POB		8-179
PN	PNP仕様	2-384, 5-682
PR	PROFIBUS-DP	8-17
PR	フィールドネットワーク接続用ボード	8-288, 8-304
PRT	PROFINET	8-17
PSA-200-□	モーター駆動用DC電源	8-119
PSA-24/24L	DC24V電源	8-313
PTH/PTN	機器取付け用サイドプレート	5-688
PU-1	パネルユニット	8-246

Q		
QR	クレビス金具	2-385, 4-571

型 式	内 容	掲載頁
QRPB	クレビス金具+揺動受け金具	2-386

R		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-560, 4-561
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-561
RCA-FT-□	フート金具	3-656, 4-564, 7-397
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-569
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-572
RCA-RA3C		4-241
RCA-RA3R	RCA ロッドタイプ	4-249
RCA-RA4C		4-245
RCA-RA4R		4-251
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-572
RCA-SA4C		3-205
RCA-SA4R		3-217
RCA-SA5C	RCA スライダータイプ	3-209
RCA-SA5R		3-221
RCA-SA6C		3-213
RCA-SA6R		3-225
RCA-SS-SA4	スライダーベースサー	3-660, 7-400
RCA-TRF-□	トラニオン金具	4-573
RCA-TRR-□		4-573
RCA2-GD3NA		4-225
RCA2-GD4NA	RCA2 ロッドタイプ	4-235
RCA2-GS3NA		4-223
RCA2-GS4NA		4-233
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-216
RCA2-RN3NA		4-219
RCA2-RN4NA		4-229
RCA2-RP3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-221
RCA2-RP4NA		4-231
RCA2-SD3NA		4-227
RCA2-SD4NA		4-237
RCA2-TCA3NA		4-485
RCA2-TCA4NA		4-491
RCA2-TFA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-489
RCA2-TFA4NA		4-495
RCA2-TWA3NA		4-487
RCA2-TWA4NA		4-493
RCA2CR-GD3NB		7-247
RCA2CR-GD4NB		7-257
RCA2CR-GS3NB		7-245
RCA2CR-GS4NB		7-255
RCA2CR-RN3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-241
RCA2CR-RN4NB		7-251
RCA2CR-RP3NB		7-243
RCA2CR-RP4NB		7-253
RCA2CR-SD3NB		7-249
RCA2CR-SD4NB		7-259
RCA2W-GD3NB		7-555
RCA2W-GD4NB		7-565
RCA2W-GS3NB		7-553
RCA2W-GS4NB		7-563
RCA2W-RN3NB	RCA2CR 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	7-549
RCA2W-RN4NB		7-559
RCA2W-RP3NB		7-551
RCA2W-RP4NB		7-561
RCA2W-SD3NB		7-557
RCA2W-SD4NB		7-567
RCACR-SA4C		7-107
RCACR-SA5C	RCACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-111
RCACR-SA6C		7-115
RCB-110-RA13-0	プレーキボックス	1-270, 3-611, 3-615, 3-631, 3-635, 4-342, 5-548, 5-550, 6-74
RCB-CV-USB	USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
RCB-LB-TGS	TPアダプター(ポジションコントローラー用)	8-31, 8-324
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-146
RCD-GRSNA	RCD グリップタイプ	6-103
RCD-RA1DA	RCD ロッドタイプ	4-215
RCH/RSL	ゴムカバー取付け	6-302
RCM-CV-APCS	変換ユニット	8-147
RCM-P6□C	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	8-147
RCM-P6GW	ゲートウェイユニット(RCP6S用)	8-141
RCM-P6HUB	ハブユニット(RCP6S用)	8-145
RCON	コントローラー	8-47

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCON-ABU-A	簡易アブソユニット(R-unit用)	8-61, 8-66,	RCP2-RTB/RTBL	RCP2 ロータリタイプ	6-195
		8-68, 8-73,	RCP2-RTBB/RTBBL		6-199
		8-84, 8-86,	RCP2-RTBS/RTBSL		6-191
		8-106	RCP2-RTC/RTCL		6-207
			RCP2-RTCB/RTCBL		6-211
RCON-ABU-P		8-61, 8-68,	RCP2-RTCS/RTCSL		6-203
RCON-AC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-68, 8-70,	RCP2-SA-□	シャフトアダプター	6-303, 7-399,
		8-73, 8-84,			7-689
		8-86, 8-103			
RCON-AC-2		8-63, 8-66,	RCP2-SB-□	シャフトブラケット	6-304, 7-399,
		8-84, 8-86,			7-400, 7-689
RCON-DC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-63, 8-66,	RCP2-SRA4R	RCP2 ロッドタイプ	4-193
RCON-DC-2		8-84, 8-86,	RCP2-SRGD4R		4-209
RCON-EXT	拡張ユニット(R-unit用)	8-63, 8-66,	RCP2-SRGS4R		4-205
		8-84, 8-86,	RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-305, 7-401,
		8-103			7-690
		8-84, 8-86,	RCP2CR-GR3SM	RCP2CR クリーン仕様 グリッパタイプ	7-293
		8-103	RCP2CR-GR3SS		7-289
8-62, 8-66,	RCP2CR-GRLS	7-279			
8-69, 8-80,	RCP2CR-GRM	7-285			
8-82, 8-84,	RCP2CR-GRS	7-281			
RCON-EXT-NP/PN		8-90, 8-105,	RCP2CR-GRSS		7-275
RCON-EXT-TR		8-116, 8-122	RCP2CR-RTB/RTBL		7-303
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-69, 8-73,	RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-307
RCON-FUH	ファンユニット (R-unit 200Vドライバー用ファンユニット)	8-105, 8-116	RCP2CR-RTBS/RTBSL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリタイプ	7-299
		8-84, 8-86,	RCP2CR-RTC/RTCL		7-315
		8-119	RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-319
RCON-GW/GWG-CC		8-84, 8-86,	RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-311
RCON-GW/GWG-CIE		8-60, 8-81,	RCP2W-GR3SM		7-601
		8-88, 8-94,	RCP2W-GR3SS		7-597
		8-115	RCP2W-GRLS	RCP2W 防塵・防滴仕様 グリッパタイプ	7-587
8-60, 8-81,	RCP2W-GRM	7-593			
		8-88, 8-95,	RCP2W-GRS		7-589
RCON-GW/GWG-DV		8-115	RCP2W-GRSS		7-583
RCON-GW/GWG-EC	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-60, 8-81,	RCP2W-RTB/RTBL	RCP2W 防塵・防滴仕様 ロータリタイプ	7-611
		8-88, 8-97,	RCP2W-RTBB/RTBBL		7-615
		8-115	RCP2W-RTBS/RTBSL		7-607
8-60, 8-81,	RCP2W-RTC/RTCL	7-623			
8-88, 8-98,	RCP2W-RTCB/RTCBL	7-627			
		8-115	RCP2W-RTCS/RTCSL	7-619	
RCON-GW/GWG-EP		8-60, 8-81,	RCP3-MU□	モーター	1-209
		8-88, 8-96,	RCP3-RA2AC		4-161
		8-115	RCP3-RA2AR	RCP3 ロッドタイプ	4-181
RCON-GW/GWG-PR		8-60, 8-81,	RCP3-RA2BC		4-165
		8-88, 8-99,	RCP3-RA2BR	4-185	
		8-115	RCP3-SA2AC	3-127	
RCON-GW/GWG-PRT		8-66, 8-73,	RCP3-SA2AR	3-159	
		8-84, 8-86,	RCP3-SA2BC	3-131	
		8-107	RCP3-SA2BR	3-163	
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-66, 8-73,	RCP3-SA3C	3-135	
RCON-GW-TRE	ターミナルユニット(REC用ターミナルユニット)	8-84, 8-86,	RCP3-SA3R	3-167	
		8-107	RCP3-SA4C	3-143	
RCON-GW-TRS	ターミナルユニット (RCON/RSEL用ターミナルユニット)	8-73, 8-105,	RCP3-SA4R	3-175	
		8-116	RCP3-SA5C	3-147	
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用 PIOユニット)	8-66, 8-73,	RCP3-SA5R	3-179	
		8-84, 8-86,	RCP3-SA6C	3-155	
		8-103	RCP3-SA6R	3-187	
RCON-PC-1		8-66, 8-73,	RCP3-TA3C	4-443	
		8-84, 8-86,	RCP3-TA3R	4-463	
		8-103	RCP3-TA4C	4-447	
RCON-PC-2	ドライバーユニット(R-unit用)	8-66, 8-84,	RCP3-TA4R	4-467	
		8-86, 8-103	RCP3-TA5C	4-451	
RCON-PCF-1		8-84, 8-86,	RCP3-TA5R	4-471	
		8-104	RCP3-TA6C	4-455	
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用 200V電源ユニット)	8-35, 8-62,	RCP3-TA6R	4-475	
		8-66, 8-69,	RCP3-TA7C	4-459	
		8-73, 8-84,	RCP3-TA7R	4-479	
		8-86, 8-104	RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-560
RCON-SC-1	ドライバーユニット (R-unit用 200Vドライバーユニット)	6-299, 7-396,	RCP4-GRLL		6-179
		7-679	RCP4-GRLM		6-177
RCP2-FB-□	フランジブラケット	4-560, 4-561	RCP4-GRLW	RCP4 グリッパタイプ	6-181
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)		RCP4-GRSLL		6-133
RCP2-FT-□	フート金具		RCP4-GRSML		6-129
RCP2-GR3LM			RCP4-GRSWL		6-137
RCP2-GR3LS			RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-176, 1-208
RCP2-GR3SM			RCP4-RA3C		4-169
RCP2-GR3SS			RCP4-RA3R	RCP4 ロッドタイプ	4-189
RCP2-GRHB			RCP4-RA5C		4-173
RCP2-GRHM	RCP2 グリッパタイプ		RCP4-RA5R		4-197
RCP2-GRLS			RCP4-SA3C		3-139
RCP2-GRM			RCP4-SA3R	RCP4 スライダタイプ	3-171
RCP2-GRS			RCP4-SA5C		3-151
RCP2-GRS			RCP4-SA5R		3-183
RCP2-GRSS					
RCP2-GRST					

型式	内容	掲載頁	型式	内容	掲載頁
RCP4-ST		6-263	RCP6W/RCP6SW-RAA4C		7-463
RCP4-ST4525E	RCP4 ストップシリンダー	6-265	RCP6W/RCP6SW-RAA4R		7-511
RCP4CR-SA3C		7-97	RCP6W/RCP6SW-RAA6C		7-467
RCP4CR-SA5C	RCP4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-101	RCP6W/RCP6SW-RAA6R	RCP6/RCP6S	7-515
RCP4W-SA5C		7-411	RCP6W/RCP6SW-RAA7C	防塵・防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-471
RCP4W-SA6C	RCP4W 防塵・防滴仕様 スライダータイプ	7-415	RCP6W/RCP6SW-RAA7R		7-519
RCP4W-SA7C		7-419	RCP6W/RCP6SW-RAA8C		7-475
RCP5-BA4/BA4U		3-191	RCP6W/RCP6SW-RAA8R		7-523
RCP5-BA6/BA6U	RCP5 ベルトタイプ	3-195	RCP6W/RCP6SW-WRA10C		7-479
RCP5-BA7/BA7U		3-199	RCP6W/RCP6SW-WRA10R		7-527
RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-560	RCP6W/RCP6SW-WRA12C		7-483
RCP5-RA10C		4-177	RCP6W/RCP6SW-WRA12R	RCP6/RCP6S	7-531
RCP5-RA10R	RCP5 ロッドタイプ	4-201	RCP6W/RCP6SW-WRA14C	防塵・防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-487
RCP5W-FL-□	フランジ(前)	7-681	RCP6W/RCP6SW-WRA14R		7-535
RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	7-543	RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-491
RCP6/RCP6S-GRST6C		6-113	RCP6W/RCP6SW-WRA16R		7-539
RCP6/RCP6S-GRST6R		6-121	RCP6-FFA-RAA□	先端アダプター(フランジ)	4-558
RCP6/RCP6S-GRST7C	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパ	6-117	RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-559, 4-560
RCP6/RCP6S-GRST7R		6-125	RCP6-FT-□	フット金具	4-562, 4-563
RCP6/RCP6S-RA4C		4-63	RCP6-GRT7A		6-105
RCP6/RCP6S-RA4R		4-111	RCP6-GRT7B	RCP6 グリッパタイプ	6-109
RCP6/RCP6S-RA6C		4-67	RCP6-KFA-RAA□	先端アダプター(キー溝)	4-566
RCP6/RCP6S-RA6R		4-115	RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-301
RCP6/RCP6S-RA7C	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-71	RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-567, 4-568
RCP6/RCP6S-RA7R		4-119	RCP6-NJ-RAA□R	ナックルジョイント	4-568, 4-569
RCP6/RCP6S-RA8C		4-75	RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-569, 4-570
RCP6/RCP6S-RA8R		4-123	RCP6-QR-RAA□R	クレビス金具	4-571
RCP6/RCP6S-RAA4C		4-79	RCP6-RAA4R(ハルスプレス仕様)		6-39
RCP6/RCP6S-RAA4R		4-127	RCP6-RAA6R(ハルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス/ハルスプレス	6-43
RCP6/RCP6S-RAA6C		4-83	RCP6-RAA7R(ハルスプレス仕様)		6-47
RCP6/RCP6S-RAA6R		4-131	RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI		6-291
RCP6/RCP6S-RAA7C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-87	RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI		6-287
RCP6/RCP6S-RAA7R		4-135	RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI	RCP6 ロータリーチャック	6-283
RCP6/RCP6S-RAA8C		4-91	RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI		6-279
RCP6/RCP6S-RAA8R		4-139	RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-215
RCP6/RCP6S-SA4C		3-61	RCP6-SS-GRST7		6-304
RCP6/RCP6S-SA4R		3-93	RCP6-SS-SA□	スライダースペーサー	3-660
RCP6/RCP6S-SA6C		3-65	RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-139
RCP6/RCP6S-SA6R		3-97	RCP6W-FFA-RAA□	先端アダプター(フランジ)	7-679
RCP6/RCP6S-SA7C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-69	RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-680, 7-681
RCP6/RCP6S-SA7R		3-101	RCP6W-FT-□	フット金具	7-682, 7-683, 7-684
RCP6/RCP6S-SA8C		3-73	RCP6W-KFA-RAA□	先端アダプター(キー溝)	7-685
RCP6/RCP6S-SA8R		3-105	RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-685, 7-686
RCP6/RCP6S-TA4C		4-397, 4-393	RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-687, 7-688
RCP6/RCP6S-TA4R		4-421, 4-417	RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-560, 4-561
RCP6/RCP6S-TA6C		4-405, 4-401	RCS2-FT-□	フット金具	4-564, 6-85
RCP6/RCP6S-TA6R	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-429, 4-425	RCS2-GD5N		4-359
RCP6/RCP6S-TA7C		4-413, 4-409	RCS2-GS5N	RCS2 ロッドタイプ	4-357
RCP6/RCP6S-TA7R		4-437, 4-433	RCS2-RA13R	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	4-339
RCP6/RCP6S-WRA10C		4-95	RCS2-RA5C		4-363
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-143	RCS2-RA5R		4-371
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-99	RCS2-RGD5C	RCS2 ロッドタイプ	4-381
RCP6/RCP6S-WRA12R	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-147	RCS2-RGS5C		4-373
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-103	RCS2-RN5N		4-353
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-151	RCS2-RP5N		4-355
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-107	RCS2-RTC10L		6-225
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-155	RCS2-RTC12L	RCS2 ロータリータイプ	6-229
RCP6/RCP6S-WSA10C		3-77	RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-221
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-109	RCS2-SA4C		3-297
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-81	RCS2-SA4R		3-325
RCP6/RCP6S-WSA12R	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-113	RCS2-SA5C		3-301
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-85	RCS2-SA5R	RCS2 スライダータイプ	3-329
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-117	RCS2-SA6C		3-305
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-89	RCS2-SA6R		3-333
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-121	RCS2-SA7C		3-309
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C		7-65	RCS2-SA7R		3-337
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	RCP6/RCP6S	7-69	RCS2-SD5N		4-361
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-73	RCS2-SRA7BD		4-367
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-77	RCS2-SRGD7BD	RCS2 ロッドタイプ	4-385
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C		7-81	RCS2-SRGS7BD		4-377
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	RCP6/RCP6S	7-85	RCS2-TCA5N		4-549
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-89	RCS2-TFA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-553
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-93	RCS2-TWA5N		4-551
RCP6W/RCP6SW-RA4C		7-447	RCS2CR-GD5NB		7-269
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-495	RCS2CR-GS5NB		7-267
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-451	RCS2CR-RN5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-263
RCP6W/RCP6SW-RA6R	RCP6/RCP6S	7-499	RCS2CR-RP5NB		7-265
RCP6W/RCP6SW-RA7C	防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	7-455	RCS2CR-SD5NB		7-271
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-503			
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-459			
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-507			

カタログ掲載製品一覧〈アルファベット順〉

型 式	内 容	掲載頁	型 式	内 容	掲載頁
RCS2W-GD5NB		7-577	RESU (D) -1	回生抵抗ユニット	2-403, 8-288, 8-304
RCS2W-GS5NB		7-575	RESU (D) -2		8-226, 8-241, 8-253
RCS2W-RN5NB	RCS2CR 防塵・防滴仕様 ロッドタイプ	7-571	RESU-35T	回生抵抗ユニット (RCS3-RA20R用)	8-226, 8-241
RCS2W-RP5NB		7-573	RFC-H13	クランプフィルター (モーター電源用)	8-277, 8-297, 8-298
RCS2W-SD5NB		7-579	RP	背面取付けプレート	3-659, 4-572
RCS3/RCS3P-SA8C		3-313	RS-30	RS ロータリータイプ	6-253
RCS3/RCS3P-SA8R		3-341	RS-60		6-257
RCS3/RCS3P-SS8C	RCS3 スライダータイプ	3-317			8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
RCS3/RCS3P-SS8R		3-345	RSEL-G-CC		8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
RCS3-CT8C		3-321			8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
RCS3-CTZ5C	RCS3 テーブルタイプ	4-555	RSEL-G-CC2		8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
RCS3-FT-□	フート金具	6-84, 6-85			8-67, 8-81, 8-89, 8-95, 8-115
RCS3-MU□	モーター	1-182, 1-220			8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-67			8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
RCS3-RA15R	RCS3 ロッドタイプ	4-343	RSEL-G-CIE		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-75			8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
	RCS3 ロッドタイプ	4-347	RSEL-G-DV		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
RCS3-RA20R		6-79			8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
RCS3-RA4R		6-51	RSEL-G-DV2		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
RCS3-RA6R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-55			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS3-RA7R		6-59	RSEL-G-E	マスターユニット (SELユニット)	8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
RCS3-RA8R		6-63	RSEL-G-EC		8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR	7-153			8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-157	RSEL-G-EP		8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
RCS3CR-MU8□	モーター	1-221, 1-222			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS4-FT-□	フート金具	4-563	RSEL-G-NP		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS4-RA4C		4-257			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS4-RA4R		4-297	RSEL-G-PN		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS4-RA6C		4-259			8-67, 8-81, 8-89, 8-96, 8-115
RCS4-RA6R	RCS4 ロッドタイプ	4-299	RSEL-G-PR		8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
RCS4-RA7C		4-261			8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
RCS4-RA7R		4-301	RSEL-G-PRT		3-659, 5-572, 7-398, 7-688
RCS4-RA8C		4-263			
RCS4-RA8R		4-303			
RCS4-RAA4C		4-265			
RCS4-RAA4R		4-305			
RCS4-RAA6C		4-269			
RCS4-RAA6R	RCS4 ラジアルシリンダー	4-309			
RCS4-RAA7C		4-273			
RCS4-RAA7R		4-313			
RCS4-RAA8C		4-277			
RCS4-RAA8R		4-317			
RCS4-SA4C		3-231			
RCS4-SA4R		3-263			
RCS4-SA6C		3-235			
RCS4-SA6R	RCS4 スライダータイプ	3-267			
RCS4-SA7C		3-239			
RCS4-SA7R		3-271			
RCS4-SA8C		3-243			
RCS4-SA8R		3-275			
RCS4-SS-SA□	スライダースペーサー	3-660			
RCS4-TA4C		4-499, 4-503			
RCS4-TA4R		4-523, 4-527			
RCS4-TA6C		4-507, 4-511			
RCS4-TA6R	RCS4 テーブルタイプ	4-531, 4-535			
RCS4-TA7C		4-515, 4-519			
RCS4-TA7R		4-539, 4-543			
RCS4-WRA10C		4-281			
RCS4-WRA10R		4-321			
RCS4-WRA12C		4-285			
RCS4-WRA12R	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-325			
RCS4-WRA14C		4-289			
RCS4-WRA14R		4-329			
RCS4-WRA16C		4-293			
RCS4-WRA16R		4-333			
RCS4-WSA10C		3-247			
RCS4-WSA10R		3-279			
RCS4-WSA12C		3-251			
RCS4-WSA12R	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-283			
RCS4-WSA14C		3-255			
RCS4-WSA14R		3-287			
RCS4-WSA16C		3-259			
RCS4-WSA16R		3-291			
RCS4CR-SA4C		7-121			
RCS4CR-SA6C	RCS4CR	7-125			
RCS4CR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-129			
RCS4CR-SA8C		7-133			
RCS4CR-WSA10C		7-137			
RCS4CR-WSA12C	RCS4CR	7-141			
RCS4CR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-145			
RCS4CR-WSA16C		7-149			
RE	ロッド先端延長仕様	4-572			
			RESU (D) -1		2-403, 8-288, 8-304
			RESU (D) -2		8-226, 8-241, 8-253
			RESU-35T		8-226, 8-241
			RFC-H13		8-277, 8-297, 8-298
			RP		3-659, 4-572
			RS-30		6-253
			RS-60		6-257
					8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
			RSEL-G-CC		8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
			RSEL-G-CC2		8-67, 8-81, 8-89, 8-94, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-95, 8-115
			RSEL-G-CIE		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
			RSEL-G-DV		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
			RSEL-G-DV2		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
			RSEL-G-E	マスターユニット (SELユニット)	8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
			RSEL-G-EC		8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
			RSEL-G-EP		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
			RSEL-G-NP		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
			RSEL-G-PN		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-96, 8-115
			RSEL-G-PR		8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
					8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
			RSEL-G-PRT		3-659, 5-572, 7-398, 7-688
			RT	ボール保持機構付ガイド	3-659, 5-572, 7-398, 7-688
			S		
			S	シンクロ動作時スレブ軸指定	3-658, 7-398
			S1N/S2N/S1P/S2P	センサー	6-302
			SA	シャフトアダプター	2-386, 6-303, 7-399, 7-688
			SB	シャフトブラケット	6-304, 7-399, 7-689
			SC	スクレーパ	4-572
			SCON-CB/CGB		8-215
			SCON-CB/CGB (サーボプレス仕様)	コントローラー	8-231
			SEP-ABU (S)	アブバッテリーユニット (PCON-CB/ACON-CB用)	8-165, 8-199
			SIC-1	スパイラルコード	8-323, 8-321
			SIL	左横立て取付け仕様	3-659
			SIR	右横立て取付け仕様	3-659
			SLF	フッ素ゴムシール仕様	2-386
			SLTO/SLT	サイドスロット取付け仕様	5-688
			SR	スライダー部ローラー仕様	2-386, 3-659, 5-572, 6-304
			SS	スライダースペーサー	2-387, 3-660, 6-304, 7-400
			SSEL-CS	コントローラー	8-320
			SSN	SSCNET Ⅲ/H	8-17
			SSPA-LXM-750		3-449
			SSPA-MXM-400	SSPA スライダータイプ	3-445
			SSPA-SXM-200		3-441
			SSPDACR-L-750		7-217
			SSPDACR-M-400	SSPDACR	7-213
			SSPDACR-S-200	クリーン仕様 スライダータイプ	7-209
			ST	真直度高精度仕様	3-661, 7-400
					1-160, 1-164, 1-172, 1-174, 1-176, 1-180, 1-184, 1-205, 1-213, 1-215, 1-218, 1-225, 1-227
			ST-□	交換用ステンレスシート	1-227
			STR-1	ストラップ	8-323, 8-321

型式	内容	掲載頁
T		
TA	テーブルアダプター	2-387, 6-305, 7-400, 7-690
TAC-20-683	ノイズフィルター	8-277, 8-297, 8-298
TB-02-□	タッチパネルティーチングボックス	5-692, 8-317
TB-02E-□	エレシリンダー専用電源ユニット付きティーチングボックス	2-441
TB-03-□	タッチパネルティーチングボックス	2-433, 8-317
TB-03E-□	エレシリンダー専用電源ユニット付きティーチングボックス	2-437
TFL/TFR	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	7-691
TMD2	電源2系統仕様	2-387
TRF/TRR	トラニオン金具	4-573
TST	ケーブル固定金具(上側)	2-388
TTA-A2(G)-20-20		5-585
TTA-A2(G)-30-30		5-589
TTA-A2(G)-40-40		5-593
TTA-A2(G)-50-50		5-597
TTA-A2S□(G)-20-20		5-585
TTA-A2S□(G)-30-30		5-589
TTA-A2S□(G)-40-40		5-593
TTA-A2S□(G)-50-50		5-597
TTA-A3(G)-20-20		5-601
TTA-A3(G)-30-30		5-605
TTA-A3(G)-40-40		5-609
TTA-A3(G)-50-50		5-613
TTA-A3S□(G)-20-20		5-601
TTA-A3S□(G)-30-30		5-605
TTA-A3S□(G)-40-40		5-609
TTA-A3S□(G)-50-50		5-613
TTA-A4(G)-20-20		5-617
TTA-A4(G)-30-30		5-621
TTA-A4(G)-40-40		5-625
TTA-A4(G)-50-50		5-629
TTA-A4S□(G)-20-20		5-617
TTA-A4S□(G)-30-30		5-621
TTA-A4S□(G)-40-40		5-625
TTA-A4S□(G)-50-50		5-629
TTA-C2(G)-20-15	TTA テーブルトップロボット	5-633
TTA-C2(G)-30-25		5-637
TTA-C2(G)-40-35		5-641
TTA-C2(G)-50-45		5-645
TTA-C2S□(G)-20-20		5-633
TTA-C2S□(G)-30-30		5-637
TTA-C2S□(G)-40-40		5-641
TTA-C2S□(G)-50-50		5-645
TTA-C3(G)-20-15		5-649
TTA-C3(G)-30-25		5-653
TTA-C3(G)-40-35		5-657
TTA-C3(G)-50-45		5-661
TTA-C3S□(G)-20-20		5-649
TTA-C3S□(G)-30-30		5-653
TTA-C3S□(G)-40-40		5-657
TTA-C3S□(G)-50-50		5-661
TTA-C4(G)-20-15		5-665
TTA-C4(G)-30-25		5-669
TTA-C4(G)-40-35		5-673
TTA-C4(G)-50-45		5-677
TTA-C4S□(G)-20-15		5-665
TTA-C4S□(G)-30-25		5-669
TTA-C4S□(G)-40-35		5-673
TTA-C4S□(G)-50-45		5-677
TTA-FT-□	本体取付金具	5-693

U		
UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6		3-741
US1/US2/US3/US4/US5/US6	ケーブルベアオブション	3-741

V		
VC	エア継手付き	6-305
VL	吸引用継手L字仕様	7-401, 7-691
VLL/VLR	L字継手取出し方向	7-401
VN	吸引用継手なし	7-401
VR	吸引用継手勝手違い	2-388, 7-401

W		
W	ダブルスライダー仕様	3-661, 7-401
WA	バッテリーレスアプソリュートエンコーダー仕様	2-388, 5-583, 5-584, 5-746
WCS	配線カラー付き	6-306
WL	無線通信仕様	2-388
WL2	無線軸動作対応仕様	2-388

型式	内容	掲載頁
WR-□	デンジョンワイヤ	1-184, 1-226, 1-228
WU-M		6-275
WU-S	WU 手首ユニット	6-271
X		
XSEL-RA/SA/P/PCT/Q/QCT		8-273
XSEL-RAX/RAXD8/SAX/SAXD8/PX/QX	コントローラー	8-291
Z		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-277, 8-297, 8-298
ZR-M		6-269
ZR-S	ZR垂直/回転一体型	6-267

A
B
C
D
E
F
G
H
I
J
K
L
M
N
O
P
Q
R
S
T
U
V
W
X
Z

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
あ		
アース		1-364
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□□	8-147
IAネット	IA	8-17
I/O		1-363
I/O(フラット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	8-201
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	8-271
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	8-168
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	8-230, 8-244
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	8-230
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	8-257
	CB-PAC-PIO□□□	5-684
TTA用	CB-TTA-PIOJ005	5-693
XSEL用	CB-X-PIO□□□	5-858, 8-311
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	8-311
IP67対応ロボソリクター		1-30, 7-405
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル 型式一覧表		1-109, 3-743, 4-577, 6-307, 7-687
アクチュエーターケーブル		1-18, 3-52, 4-56, 5-54, 6-36, 7-58
アクチュエーターケーブル□mm仕様	AC1/AC1.5/AC2/AC3	6-297
アクチュエーターケーブル長変更	AC5	2-373, 6-297, 7-678
アクチュエーターケーブル長変更	AC10/AC15	7-678
アクチュエーターケーブル長変更 (フッ素ゴム被覆仕様)	ACF2/ACF5	2-373
アブソデータ保存用バッテリー		
ACON用	AB-5	8-199
	AB-5-CS	8-199
SCON-CB用	AB-5	8-226, 8-241
	AB-5-CS	8-226, 8-241
	AB-5-CS3	8-241
SSEL用	AB-5	8-253
XSEL用	AB-5	8-288, 8-304
スカラ用	AB-3	7-402
	AB-6	7-402
アブソバッテリー		1-364
アブソバッテリーボックス	MSEL-ABB	8-268
アブソバッテリーボックス用交換バッテリー	AB-7	8-120, 8-165, 8-199, 8-268, 8-321
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-268
アブソバッテリーユニット		
ACON-CB用	SEP-ABU(S)	8-199
PCON-CB/CFB用	SEP-ABU(S)	8-165
アブソリフトエンコーダー		1-364
アブソリフトタイプ(エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
アブソリフトリセット用ジグ		
ZRユニット用	JG-ZRM	6-269
	JG-ZRS	6-267
	JG-1/2/3	7-402
スカラ用	JG-5	7-402
	JG-IXA1	5-854
	JG-WUM	6-300
	JG-WUS	6-300
アプリケーション事例		1-51
アルマイト処理追加	AL	7-678
安全カテゴリ		1-364
い		
EtherCAT	EC	8-17, 8-288, 8-304
EtherCAT モーション	ECM	8-17
EtherNet/IP	EP	8-17
位置決め完了幅		1-364
位置決め精度		1-364
イナーシャ比		1-364
インクリメンタルエンコーダー		1-364
インクリメンタルタイプ(エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
インターロック		1-393
え		
エア継手付き	VC	6-305
エアバージ		1-364
エイト		1-459
A(加速度)V(速度)D(減速度)	AVD	1-363

内容	型式	掲載頁
AQシール	AQ	3-655, 5-569, 7-395
A相(信号)出力・B相(信号)出力		1-363
SSCNET III/H	SSN	8-17
Ma方向/Mb方向/Mc方向		1-363
LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	LED	5-853
L字継手取出し方向	VLL/VLR	7-401
エアシリンダー互換取付けプレート	CS	2-373
エンコーダー		1-365
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
	CB-RCS2-PA□□□	8-228
	CB-RCS2-PLA□□□	8-229, 8-242
	CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	8-243
SCON用	CB-X1-PA□□□	8-229
	CB-X1-PA□□□-WC	8-230
	CB-X1-PLA□□□	8-229
	CB-X2-PLA□□□	8-229, 8-242
	CB-X3-PA□□□	8-228
	CB-RCS2-PA□□□	8-255
	CB-RCS2-PLA□□□	8-255
SSEL用	CB-X1-PA□□□	8-256
	CB-X1-PA□□□-WC	8-257
	CB-X1-PLA□□□	8-256
	CB-X2-PLA□□□	8-255
	CB-X3-PA□□□	8-255
	CB-RCS2-PA□□□	8-307
	CB-RCS2-PLA□□□	8-308
	CB-X1-PA□□□	8-309
XSEL用	CB-X1-PA□□□-WC	8-310
	CB-X1-PLA□□□	8-309
	CB-X2-PLA□□□	8-308
	CB-X3-PA□□□	8-307
エンコーダー種類		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
エンコーダーパルス数		1-15, 3-49, 4-53, 5-51, 6-33, 7-55
お		
オーバーシュート		1-365
オーバーハング		1-365
オーバーロードチェック		1-365
オープンコレクター出力		1-365
オープンループ方式		1-365
押当て原点復帰		1-365
押付け動作		1-269
オプション		
クリーン仕様		7-395
グリッパタイプ		6-297
サーボプレス		6-83
スカラロボット		5-853
スライダタイプ		3-655
直交ロボット		5-569
テーブルタイプ		4-557
テーブルトップロボット		5-687
特定機能機種		6-297
防塵・防滴仕様		7-678
リニアサーボタイプ		3-741
ロータリータイプ		6-297
ロッドタイプ		4-557
オフボードチューニング機能		1-334
オルタネイト回路		1-395
か		
海外規格		1-18, 1-351, 3-52, 4-56, 5-54, 6-36, 7-58
再生エネルギー		1-365
再生抵抗		1-365
再生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON-CB/ SCON-CAL/SSEL用	CB-SC-REU010	8-226, 8-241, 8-253
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-403, 8-288, 8-304
再生抵抗ユニット	RESU(D)-1	2-403, 8-288, 8-304
	RESU(D)-2	8-226, 8-241, 8-253
再生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	RESU-35T	8-226, 8-241
再生ブレーキ		1-365
ガイド取付け方向		
シングルガイドタイプ専用	GS2/GS3/GS4	4-565

内容	型式	掲載頁
EC-GS4/TC4/TC5用	GT2/GT3/GT4	2-80, 2-381
ガイドモジュール		1-365
外部運転モード		1-365
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-395, 2-403, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
カウンター回路		1-391
拡張ケーブルペア	ET1/ET2/ET3/ET4/ ET5/ET6/ET7/ET8	3-656
拡張PIOボード(XSEL用)	IA-103-X-□ IA-103-X-□-P	8-287 8-287
拡張ユニット(R-unit用)		
PIOユニット	RCON-NP/PN	8-73, 8-105, 8-116
PIO/SIO/SCON拡張ユニット	RCON-EXT-NP/PN	8-69, 8-73, 8-105, 8-116
SCON拡張ユニット	RCON-EXT	8-62, 8-66, 8-69, 8-80, 8-82, 8-84, 8-90, 8-105, 8-116, 8-122
	RCON-EXT-TR	8-105, 8-120
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	EXC	5-853
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	8-62, 8-69, 8-127
荷重係数		1-365
加速度		1-13, 3-47, 4-51, 5-49, 6-31, 7-53
型式項目説明		1-105
カップリング		1-365
過電圧		1-366
カバーなし仕様	NCO	3-658
可搬質量		1-366
カリキュレーター		8-330
簡易アプソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-61, 8-66, 8-68, 8-73, 8-84, 8-86, 8-106
バルスモーター用	RCON-ABU-P	8-61, 8-68, 8-84, 8-86, 8-106
簡易アプソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
慣性		1-366
慣性モーメント		1-366
ガントリ		1-366
き		
キー溝		1-366
キー溝付仕様	K	6-300
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	5-688
危険速度		1-366
技術資料(アイエイアイ製品)		1-239
技術資料(一般)		1-240
基準定格寿命		1-366
吸引用継手L字仕様	VL	7-401, 7-691
吸引用継手勝手違い	VR	7-401
吸引用継手なし	VN	7-401
く		
グラウンド		1-366
クランプフィルター		
制御電源用	ZCAT3035-1330	8-277, 8-293, 8-298
モーター電源用	RFC-H13	8-277, 8-293, 8-298
グリース		1-366
グリースアップ		1-366
クリーブセンサー		1-366
標準仕様	C	3-655, 5-569, 7-395
	CL	3-655, 5-569, 7-395
クリーン度		1-366
繰返し位置決め精度		1-16, 1-367, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
グリップタイプ		6-89
グリップベルト	GRP-1	8-323

内容	型式	掲載頁
クレビス金具	EC-QR-RR□ QR RCA-QR-RA□ RCP6-QR-PRRA□R	2-385 4-571 4-572 4-571
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□ QRPB	2-386 2-386
グローバル仕様		1-367
け		
ゲイン		1-367
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV RCON-GW/GWG-CC RCON-GW/GWG-CIE RCON-GW/GWG-PR RCON-GW/GWG-EC RCON-GW/GWG-EP RCON-GW/GWG-PRT	8-60, 8-81, 8-84, 8-93, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-94, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-95, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-96, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-97, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-98, 8-115 8-60, 8-81, 8-84, 8-99, 8-115
ゲートウェイユニット(RCP6S用)	RCM-P6GW	8-141
ケーブル		
EC用電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	2-396, 2-404
I/O(フラット)ケーブル		
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIO□□□ CB-PAD-PIOS□□□	8-188, 8-214 8-188, 8-214
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	8-201
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	8-271
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	8-168
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	8-230, 8-244
SCON用(バルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	8-230
SSEL用	CB-DS-PIO□□□	8-257
TTA用	CB-PAC-PIO□□□ CB-TTA-PIQJ005	5-684 5-693
XSEL用	CB-X-PIO□□□	5-858, 8-311
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	8-311
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□ (-RB)	8-152
RCP6S⇄ゲートウェイユニット/ ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-PWBIO□□□ -JY1(-RB)	8-152
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-147
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー ⇄変換ユニット接続ケーブル	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	8-152
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-X002	8-323
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-441, 8-323
TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-323
USBケーブル	CB-SEL-USB030	3-395, 5-692, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241, 8-254, 8-268, 8-289, 8-306
アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-268
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
	CB-RCS2-PA□□□ CB-RCS2-PLA□□□ CB-RCS2-PLDA□□□(-RB) CB-RCS2-PLLA□□□(-RB) CB-RCS3-PLA□□□(-RB) CB-X1-PA□□□ CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PA□□□-WC CB-X1-PLA□□□ CB-X1-PLA□□□-AWG24 CB-X2-PLA□□□ CB-X3-PA□□□	8-228 8-229, 8-242 8-242 8-243 8-228, 8-243 8-229 8-229 8-230 8-229 8-229 8-242 8-228

カタログ掲載製品一覧 (五十音順)

内容	型式	掲載頁
SSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	8-255
	CB-RCS2-PLA□□□□	8-255
	CB-X1-PA□□□□	8-256
	CB-X1-PA□□□□-WC	8-257
	CB-X1-PLA□□□□	8-256
	CB-X2-PLA□□□□	8-255
	CB-X3-PA□□□□	8-255
XSEL用	CB-RCS2-PA□□□□	8-307
	CB-RCS2-PLA□□□□	8-308
	CB-X1-PA□□□□	8-309
	CB-X1-PA□□□□-WC	8-310
	CB-X1-PA□□□□-AWG24	8-309
	CB-X1-PLA□□□□	8-309
	CB-X1-PLA□□□□-AWG24	8-309
	CB-X2-PLA□□□□	8-308
CB-X3-PA□□□□	8-307	
回生抵抗接続ケーブル		
MSCON/SCON/SSEL用	CB-SC-REU010	8-226, 8-241, 8-253
MSCON/XSEL用	CB-ST-REU010	2-403, 8-288, 8-304
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-395, 2-403, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□□	8-62, 8-69, 8-127
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間延長ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□ -JY1 (-RB)	8-152
ゲートウェイユニット ⇄ハブユニット間接続ケーブル	CB-RCP6S-RLY□□□□(-RB)	8-152
コネクタ変換ケーブル		
MSEL用	CB-SEL-SJS002	8-268
SSEL用	CB-SEL-SJS002	8-253
コントローラー・アンプバッテリー ユニット間接続ケーブル		
ACON-CB用	CB-APSEP-AB005	8-199
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-AB005	8-165
コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-31, 8-324
コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-31, 8-324
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-692, 8-253, 8-268, 8-289, 8-305, 8-306
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050(-EB)	5-692, 8-289, 8-305
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□□	8-230
ブレーキケーブル	CB-IXA-BK□□□□-1	5-858, 8-310
	CB-IXA-BK□□□□-2	5-858, 8-310
	CB-IXA-BK□□□□-3	5-858, 8-310
ブレーキボックス付属ケーブル	CB-LDC-CTL□□□□-JY	8-234, 8-243
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	8-128
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-227, 8-242
	CB-RCS3-MA□□□□(-RB)	8-228, 8-243
	CB-X-MA□□□□	8-228
	CB-XEU-MA□□□□	8-230
SSEL用	CB-XMC-MA□□□□	8-227
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-255
	CB-X-MA□□□□	8-255
	CB-XEU-MA□□□□	8-256
XSEL用	CB-XMC-MA□□□□	8-255
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-308
	CB-X-MA□□□□	8-308
	CB-XEU-MA□□□□	8-310
CB-XMC-MA□□□□	8-308	
モーター・エンコーダー一体型 (ロボット)ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-201, 8-213
	CB-ASEP2-MPA□□□□	8-201, 8-213
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-201, 8-213
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-270
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-269
	CB-PAC-PIO□□□□	8-271
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-270

内容	型式	掲載頁
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-167
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-166
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CFA2-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CFA3-MPA□□□□(-RB)	8-166
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-168
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-168
	CB-ASEP2-MPA□□□□	8-124
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	8-124
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-124
	CB-RCAPC-MPA□□□□(-RB)	8-123
CB-RPSEP-MPA□□□□	8-124	
ユーザーケーブル	CB-IXP-USR□□□□-AS	5-859
	CB-IXP-USR□□□□-CS	5-859
ロードセル配線付エンコーダーケーブル	CB-RCS2-PLLA010	8-234
ケーブル(エア継手)勝手違い	CVR	6-298
ケーブル型式一覧表		1-109, 3-743, 4-577, 6-307, 7-687
ケーブル固定金具	FST	2-377
	TST	2-388
ケーブル取り出し方向	AO	6-297, 7-395, 7-678
	A1	3-655, 4-557, 5-569, 6-297, 7-395, 7-678
	A1E/A1S/A3E/A3S	3-655, 5-569, 7-395
	A2	4-557, 6-297, 7-678
	A3	3-655, 4-557, 5-569, 6-297, 7-678
	AT	7-678
		3-656, 4-557, 5-570, 6-83, 6-298, 7-395, 7-678
CJB/CJL/CJR/CJT	6-298	
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	3-656, 4-557	
CJO	3-656	
MLE/MLS/MRE/MRS	3-658	
ケーブルベアオプション		
拡張ケーブルベア	ET1/ET2/ET3/ET4/ ET5/ET6/ET7/ET8	3-656
CT1	3-656	
標準ケーブルベア	CT2/CT3/CT4	3-656, 3-741
CT5/CT6	3-741	
ユーザーケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/ US5/US6	3-741, 3-742
減速度		1-13, 3-47, 4-51, 5-49, 6-31, 7-53
原点		1-367
原点確認センサー	HS	3-657, 4-565, 7-684
	HSL/HSR	3-657, 4-565, 7-397
原点逆仕様	NM	2-384, 3-658, 4-569, 5-571, 5-688, 6-302, 7-398, 7-686
原点復帰		1-367
原点リミットスイッチ(反対側取付け)	LL	3-657, 5-571, 7-398
原点リミットスイッチ(標準)	L	3-657, 3-742, 5-571, 6-300, 7-398
コイル		1-367
高加減速対応	HA	3-657, 4-565
高可搬質量設定	HLA	3-657
交換用ステンレスシート	ST-□	1-160, 1-164, 1-172, 1-174, 1-176, 1-180, 1-184, 1-205, 1-213, 1-215, 1-218, 1-225, 1-227
交換用バッテリー	AB-5	8-199, 8-226, 8-241, 8-253, 8-287, 8-288, 8-304
	AB-7	8-120, 8-165, 8-199, 8-268, 8-321

内容	型式	掲載頁
高精度仕様	HPR	3-657, 7-397
小型コネクタ仕様	CNS	4-557, 7-396, 7-678
コネクタケーブル取出し方向変更	K1/K3	4-566, 7-398, 7-684
	K2	4-566
コネクタ変換ケーブル		
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	8-136, 8-253, 8-268, 8-323, 8-320
SSEL用	CB-SEL-SJS002	8-136, 8-253, 8-268, 8-323, 8-320
ゴムカバー取付け	GRS-RCH-M	6-302
	GRS-RCH-S	6-302
	GRS-RSL-M	6-302
	GRS-RSL-S	6-302
	RCH/RSL	6-302
コンデンサー		1-367
コントローラー		8-7
コントローラー内蔵口ボシリンダー	RCP6S	8-139
コントローラーリンクケーブル	CB-RCB-CTL002	8-287
CompoNet	CN	8-17

さ		
サーボ制御		1-367
サーボプレス		6-37
サーボモーター		1-367
サイクルタイム		1-367
サイクルタイム計算ソフト		1-333
サイドスロット取付け仕様	SLTO/SLT	5-688
差動ラインドライバ		1-367
サポート体制		1-459
三相交流		1-367

し		
G		1-363
CE対応	CE	3-655, 4-557, 6-83, 6-298, 7-395, 7-678
CEマーキング海外規格		1-351
シーケンス制御		1-381
CCW		1-363
CC-Link	CC	8-17
CC-Link IE Field	CIE	8-17
CW		1-363
CT効果		1-363
CP制御		1-363
シールド線		1-367
軸先端Dカット仕様(右面)	DCR	6-298
軸先端Dカット仕様(左面)	DCL	6-298
軸先端Dカット仕様(前面)	DCT	6-298
軸先端Dカット仕様(背面)	DCB	6-298
自己保持回路		1-387
システムメモリーバックアップバッテリー		
SSEL用	AB-5-CS	8-226, 8-241, 8-253
	G1	2-381, 3-657, 4-565, 7-684
指定グリース塗布仕様	G3/G4	3-657, 4-565, 7-397, 7-684
	G5	2-381
シミュレーションソフト		8-332
ジャバラ		1-367
シャフトアダプター	RCP2-SA-□	6-303, 7-399, 7-689
	SA	2-386, 6-303, 7-399, 7-688
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	6-304, 7-399, 7-400, 7-689
	SB	6-304, 7-399, 7-689
寿命		1-17, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397
省電力対応	LA	3-657, 4-566, 7-398, 7-685
ジョグ送り		1-367
食品用グリース指定	GE	7-684
シリアル通信		1-368
シンクロ動作時スレーブ軸指定	S	3-658, 7-398
シンクロ動作時マスター軸指定	LM/LLM	3-658, 7-398
真面目高精度仕様	ST	3-661, 7-400

内容	型式	掲載頁
す		
垂直・回転一体型		6-261
垂直設置		1-17, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
スイッチ		1-368
スカラロボット		5-743, 7-60, 7-406
スクレーパー		1-368
	SC	4-572
ステア(IXA用)	IXA-SST-ZW-1/2	5-857
	IXA-TST-ZW-1/2	5-857
ステッピングモーター		1-368
ステンレスシート		1-368
ストップシリンダー		6-261
ストラップ	STR-1	8-323, 8-321
ストローク		1-368
スパイラルコード	SIC-1	8-323, 8-321
すべりねじ		
	RCA-SS-SA4	3-660, 7-400
	RCP6-SS-GRST7	6-304
	RCP6-SS-SA□	3-660
	RCS4-SS-SA□	3-660
	SS	2-387, 3-660, 6-304, 7-400
スライダタイプ		3-53
スライダー部ローラー仕様	SR	3-659, 5-572
スラスト荷重		1-368

せ		
生産中止機種と後継機種		1-449
整定時間		1-368
静的許容モーメント		1-16, 1-243, 1-368, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
ZR軸位置変更オプション	FZ	5-687
ZRユニット		6-261
Z相		1-364
SEL言語		1-364
SELプログラム支援サービスFAXシート		1-465
センサー	GRS-S1N-M	6-302
	GRS-S1N-S	6-302
	GRS-S1P-M	6-302
	GRS-S1P-S	6-302
	GRS-S2N-M	6-302
	GRS-S2N-S	6-302
	GRS-S2P-M	6-302
	GRS-S2P-S	6-302
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-302
	KFA	4-566, 7-685
先端アダプター(キー溝)	RCP6-KFA-RR□	4-566
	RCP6W-KFA-RR□	7-684
	EC-FFA-RR□	2-375
先端アダプター(フランジ)	FFA	2-375, 4-558, 7-679
	RCP6-FFA-RR□	4-558
	RCP6W-FFA-RR□	7-679
	EC-NFA-□	2-382
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	2-382, 4-567, 7-685
	RCP6-NFA-□	4-567, 4-568
	RCP6W-NFA-□	7-685, 7-686

そ		
操作部脱着可能仕様	OS	5-688
速度		1-13, 3-47, 4-51, 5-49, 6-31, 7-53
ソフトウェアリミット		1-368
ソレノイドバルブセット	IXA-SVP-1	5-857

た		
ダイオード		1-368
タイマー		1-369
タイマー回路		1-389
タクトタイム		1-369
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□	5-692, 8-317
	TB-03-□	2-433, 8-317
脱調		1-369
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-287

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内容	型式	掲載頁
ダブルガイドブロック	DB	4-558
ダブルスライダ		1-369
ダブルスライダ仕様	W	3-661, 7-401
ターミナルユニット	RCON-GW-TR	8-84, 8-107
ダミープラグ	DP-2	5-692, 8-288, 8-304
	DP-4S	8-120, 8-254, 8-268
	DP-5	8-165, 8-199, 8-226, 8-241
単軸アクチュエーター		3-53, 4-57, 4-389
単相交流		1-369

ち		
力制御機能		1-270
中間サポート機構		1-369
直接数値指定制御		1-369
直交ロボット		5-55

つ		
追加スイッチ		5-689
通信ケーブル(XSEL用)	CB-RCB-SIO050	8-287
吊り金具	EB	2-374, 3-656, 3-742, 7-388

て		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-313
	NTB/NTBL/NTBR	4-569, 7-687
Tスロットナットバー	RCP6-NTB-□	4-569, 4-570
	RCP6W-NTB-□	7-687, 7-688

ティーチング		1-369
ティーチングボックス	TB-02-□	5-692, 8-317
	TB-03-□	2-433, 8-317
TTA支柱追加オプション	AP	5-687

TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-SEL-SJS002	8-136, 8-253, 8-268, 8-323, 8-320
	CB-TB1-X002	8-323

TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	2-441, 8-323
-------------------------------	-------------	--------------

TB-02 ポジションコントローラー用 TPアダプター接続用ケーブル	CB-TB1-GC002	8-323
---------------------------------------	--------------	-------

TB-02用TPアダプター接続ケーブル		
---------------------	--	--

コントローラー接続ケーブル (プログラムコントローラー用)	CB-SEL26H-LBS005	8-324
----------------------------------	------------------	-------

コントローラー接続ケーブル (ポジションコントローラー用)	CB-CON-LB005	8-31, 8-324
----------------------------------	--------------	-------------

TPアダプター(プログラムコントローラー用)	IA-LB-TGS	8-31, 8-324
------------------------	-----------	-------------

TPアダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-LB-TGS	8-31, 8-324
------------------------	------------	-------------

定格推力		1-369
------	--	-------

定格トルク		1-369
-------	--	-------

ディスペンサー		1-369
---------	--	-------

データ設定器	TB-03-□	2-433, 8-317
--------	---------	--------------

テーブルアダプター	RCP2-TA-□	6-305, 7-401, 7-690
	TA	2-387, 6-305, 7-400, 7-690

テーブルタイプ		4-389
---------	--	-------

テーブルトップロボット		5-581
-------------	--	-------

テーブル取付け方向	GT2/GT3/GT4	2-80, 2-381
-----------	-------------	-------------

デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-374
---------------	-------	-------

DeviceNet	DV	8-17
-----------	----	------

デューティ		1-14, 1-369, 1-280, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54

電源2系統仕様	TMD2	2-387
---------	------	-------

電源ユニット(200V電源ユニット)	RCON-PS2-3	8-84, 8-86, 8-104
--------------------	------------	-------------------

電磁弁タイプ		1-369
--------	--	-------

テンションワイヤ	WR-□	1-184, 1-226, 1-228
----------	------	---------------------

天吊り取付け仕様	CIM	3-655
----------	-----	-------

と		
動的許容モーメント		1-16, 1-243, 1-370, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
特別仕様品		1-335
突入電流		1-370
ドライバー停止機能用I/Oケーブル	CB-SC-STO□□□	8-230, 8-244
ドライバーユニット(R-unit用)		

内容	型式	掲載頁
24Vドライバーユニット	RCON-PC-1	8-66, 8-73, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-PC-2	8-66, 8-73, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-PCF-1	8-66, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-AC-1	8-68, 8-70, 8-73, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-AC-2	8-63, 8-66, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-DC-1	8-63, 8-66, 8-84, 8-86, 8-103
	RCON-DC-2	8-84, 8-86, 8-103
	RCON-SC-1	8-35, 8-62, 8-66, 8-69, 8-73, 8-84, 8-86, 8-104
	RCA-TRF-□	4-573
	RCA-TRR-□	4-573

200Vドライバーユニット	RCON-SC-1	8-35, 8-62, 8-66, 8-69, 8-73, 8-84, 8-86, 8-104
---------------	-----------	---

トランジスタ	TRF/TRR	4-573
--------	---------	-------

トランジスタ		8-318
--------	--	-------

トランス		1-370
------	--	-------

取付け姿勢		1-15, 1-261, 3-49, 4-53, 5-51, 6-33, 7-55
-------	--	---

取付け姿勢		
-------	--	--

取付け姿勢		
-------	--	--

取付け姿勢		
-------	--	--

な		
ナックルジョイント	EC-NJ-RR□	2-383
	NJ	4-568
	RCA-NJ-RA□	4-569
ナックルジョイント+揺動受け金具	RCP6-NJ-RR□R	4-568, 4-569
	EC-NJPB-RR□	2-384
	NJPB	2-384

に		
N(ニュートン)		1-363
N・m(ニュートンメートル)		1-364

ね		
ネットワーク対応		8-17

の		
ノイズ		1-370
ノイズフィルター		1-370
SCON用	NF2010A-UP	8-218, 8-234, 8-246
SSEL用	NF2010A-UP	8-218, 8-234, 8-246
	NBH-20-432	8-277, 8-297, 8-298
XSEL用	TAC-20-683	8-277, 8-297, 8-298

は		
配線カラー付き	WCS	6-306
背面取付けプレート	RCA-RP-RA□	4-572
	RP	3-658, 4-572

パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1 MW050(-EB)	5-692, 8-253, 8-268, 8-289, 8-305

パソコン専用ティーチングソフト		
RCON用	IA-OS	8-57, 8-151, 8-117
SSEL用	IA-101-X-USBS	8-253, 8-268
	IA-101-X-MW-JS	8-253, 8-268
TTA用	IA-101-TTA-USB	5-692

XSEL用	IA-101-N	8-118, 8-134, 8-289, 8-306
	IA-101-X-MW	5-692, 8-118, 8-253, 8-289, 8-305
	IA-101-X-USBMW	5-692, 8-287, 8-289, 8-306
	IA-101-XA-MW	5-692, 8-135, 8-289, 8-305

バックアップメモリー		1-370
バックラッシュ		1-370

内容	型式	掲載頁
バッテリー		
アプソデータ保存用バッテリー		
スカラ用	AB-3	7-402
	AB-6	7-402
アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	AB-5-CS3	8-241
アプソデータ保存用バッテリー/ 交換用バッテリー/ システムメモリアップバッテリー	AB-5	8-199, 8-226, 8-241, 8-253, 8-287, 8-288, 8-304
アプソデータ保存用バッテリー/ システムメモリアップ バッテリー(ケース付き)	AB-5-CS	8-226, 8-241, 8-253
交換用バッテリー	AB-7	8-120, 8-165, 8-199, 8-268, 8-321
バッテリーレスアプソリュートエンコーダー		1-21, 2-14
バッテリーレスアプソリュート エンコーダー仕様	WA	2-388, 5-583, 5-584, 5-746
バッテリーレスアプソリュートタイプ (エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
パネルユニット	PU-1	8-246
ハブユニット(RCP6用)	RCM-P6HUB	8-145
パラメーター		1-370
張出し負荷長		1-16, 1-370, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
バルス変換器	AK-04	8-195, 8-218
	JM-08	8-218, 8-235
バルスプレス		1-270, 6-9
バルス列制御		1-370
バルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	8-230
パワーコン		1-25, 2-15
パワーコンスカラ	IXP	1-25, 5-743, 7-60, 7-398
ハンチング		1-370
ひ		
PIO制御		1-397
PNP仕様	PN	2-384, 5-682
PLC		1-364
PLC接続ユニット(RCP6用)	RCB-P6PLC	8-146
PTP制御		1-364
非常停止回路		1-370
ビジョンシステム		8-19
ビジョンセンサー		1-370
左横立て取付け仕様	SIL	3-659
ビッチング		1-370
		1-371
標準荷重係数	CT1	3-656
	CT2/CT3/CT4	3-656, 3-663, 3-741
	CT5/CT6	3-741
標準ケーブルベアなし	NT3/NT4	3-658, 3-664
ふ		
ファンユニット(R-unit用)		
200Vドライバー用ファンユニット	RCON-FUH	8-84, 8-136, 8-119
ファンユニット	RCON-FU	8-84, 8-136, 8-119
フィードバック制御		1-252, 1-371
	CC	8-288, 8-304
	DV	8-288, 8-304
フィールドネットワーク接続用ボード	EC	8-288, 8-304
	EP	8-288, 8-304
	PR	8-288, 8-304
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-301
	RCP6-MJF-GRST□	6-301
	EC-FT□	2-377
	EC-FTSB	2-378
	FT	2-377, 3-656, 4-562, 6-84, 7-397, 7-682
	FT2/FT4	4-565
	RCA-FT□	3-656, 4-563, 7-397
	RCP2-FT□	4-563
	RCP6-FT□	4-562, 4-563
	RCP6W-FT□	7-682, 7-683, 7-684
	RCS2-FT□	4-564, 6-85
	RCS3-FT□	6-84, 6-85
	RCS4-FT□	4-563
フート金具		4-563

内容	型式	掲載頁
フート金具(TTA専用)	FT4/FT6	5-687
フートプレート	FTP	5-570
負荷率		1-371
フッ素ゴムシール仕様	SLF	2-386
フランジ	DDA-FL-□	6-300, 7-396
	IXP-FL-1	5-854
フランジ(IXP用)	IXP-FL-2/3	5-854, 7-402, 7-692
	IX-FL-1	5-855, 7-403, 7-692
フランジ(IXA用)	IX-FL-4	5-855, 7-403
	IXA-PLF-EW-1	5-855
	IXA-PLF-RW-1	5-855
	FLR	4-561
フランジ(後)	RCA-FL-□	4-560, 4-561
	RCA-FLR□	4-561
	RCP2-FL□	4-560, 4-561
	EC-FL□	2-376
	FL	2-376, 4-559, 6-83, 6-300, 7-396, 7-680
	RCA-FL□	4-560, 4-561
フランジ(前)	RCP2-FL□	4-560, 4-561
	RCP4-FL□	4-560
	RCP5-FL□	4-560
	RCP5W-FL□	7-681
	RCP6-FL□	4-559, 4-560
	RCP6W-FL□	7-680, 7-681
	RCS2-FL□	4-560, 4-561
フランジブラケット	FB	6-299, 7-396, 7-679
	RCP2-FB□	6-299, 7-396, 7-679
ブレーキ		
エンド側取出し	BE	3-655, 6-297, 7-395
左側取出し	BL	3-655, 6-297, 7-395
標準仕様	B	2-373, 3-655, 4-557, 5-569, 5-687, 5-853, 6-83, 6-297, 7-395, 7-678
ブレーキボックス無し	BN	4-557, 6-83
右側取出し	BR	3-655, 6-297, 7-395
		1-371
ブレーキボックス	IA-110-DD-4	6-297
	RCB-110-RA13-0	1-270, 3-611, 3-615, 3-631, 3-635, 4-342, 5-548, 5-550, 6-74
フレームグラウンド		1-371
フレキシブルホース		1-371
プログラム支援ツール		8-331
プログラムタイプ		8-15
プロトコル		1-371
PROFINET	PRT	8-17
PROFIBUS-DP	PR	8-17
へ		
ベルト駆動		
	IA-CV-USB	5-692, 8-306
	IA-LB-TGS	8-31, 8-324
交換アダプター	RCB-CV-USB	8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
	RCB-LB-TGS	8-31, 8-324
交換ケーブル	CB-CAN-AJ002	8-128
交換ユニット	RCM-CV-APCS	8-147
ほ		
防塵・防滴仕様		
防錆皮膜処理	MD	3-657
防滴仕様		1-18, 3-52, 4-56, 5-54, 6-36, 7-58
ボールねじ		1-250, 1-371
ボール保持機構付ガイド	RT	3-659, 5-572, 7-398, 7-688
保護構造(IP□□)		1-371
保護構造について		1-349
ポジションナータイプ		8-13

カタログ掲載製品一覧 (五十音順)

内容	型式	掲載頁
保守部品		1-107
本体カバー	CO	5-569, 5-687, 6-298, 7-678
本体精度		1-17, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
本体前面(反モーター側)組み付け穴=タップ穴仕様	AHT	6-297
本体取付け金具	TTA-FT-□	5-583, 5-584
本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	TFL/TFR	7-691
本体取付けブラケット(天吊り仕様)	HFL/HFR	7-684

ま		
マスターユニット		
	RSEL-G-CC	8-67, 8-86, 8-89, 8-94, 8-115
	RSEL-G-CC2	8-67, 8-86, 8-89, 8-94, 8-115
	RSEL-G-CIE	8-67, 8-86, 8-89, 8-95, 8-115
	RSEL-G-DV	8-67, 8-86, 8-89, 8-93, 8-115
	RSEL-G-DV2	8-67, 8-86, 8-89, 8-93, 8-115
	RSEL-G-E	8-67, 8-86, 8-89, 8-102, 8-115
SELユニット (RSEL用)	RSEL-G-EC	8-67, 8-86, 8-89, 8-97, 8-115
	RSEL-G-EP	8-67, 8-86, 8-89, 8-98, 8-115
	RSEL-G-NP	8-67, 8-86, 8-89, 8-102, 8-115
	RSEL-G-PN	8-67, 8-86, 8-89, 8-102, 8-115
	RSEL-G-PR	8-67, 8-86, 8-89, 8-96, 8-115
	RSEL-G-PRT	8-67, 8-86, 8-89, 8-99, 8-115
	RCON-GW/GWG-DV	8-60, 8-84, 8-89, 8-93, 8-115
	RCON-GW/GWG-CC	8-60, 8-84, 8-89, 8-94, 8-115
	RCON-GW/GWG-CIE	8-60, 8-84, 8-89, 8-95, 8-115
ゲートウェイユニット (R-unit用)	RCON-GW/GWG-PR	8-60, 8-84, 8-89, 8-96, 8-115
	RCON-GW/GWG-EC	8-60, 8-84, 8-89, 8-97, 8-115
	RCON-GW/GWG-EP	8-60, 8-84, 8-89, 8-98, 8-115
	RCON-GW/GWG-PRT	8-60, 8-84, 8-89, 8-99, 8-115
マルチスライダー		1-371

み		
右横立て取付け仕様	SIR	3-659
見積もり・問い合わせFAXシート		1-466

む		
無線軸動作対応仕様	WL2	2-388
無線通信仕様	WL	2-388

め		
メカエンド		1-372
MECHATROLINK I/II	ML	8-17
MECHATROLINK III	ML3	8-100
メンテナンス部品概略図/ メンテナンス部品型式リスト		1-159

内容	型式	掲載頁
も		
		1-15, 3-49, 4-53, 5-51, 6-33, 7-55
	ERC-MU□	1-212
	ERC2-MU□	1-212
	ERC3-MURA□□□□	1-212
	ERC3-MUSA□□□□	1-211
	RCA2-MU□	1-214
	RCP3-MU□	1-209
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-176, 1-208
	RCS3-MU□	1-182, 1-218
	RCS3CR-MU8□	1-219, 1-220

モーター(ロボット)ケーブル		
	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-227, 8-242
SCON用	CB-X-MA□□□□	8-228
	CB-XEU-MA□□□□	8-230
	CB-XMC-MA□□□□	8-227
SSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-255
	CB-X-MA□□□□	8-255
	CB-XEU-MA□□□□	8-256
	CB-XMC-MA□□□□	8-255
XSEL用	CB-RCC-MA□□□□(-RB)	8-308
	CB-X-MA□□□□	8-308
	CB-XMC-MA□□□□	8-308

モーター・エンコーダー型 (ロボット) ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-APSEP-MPA□□□□	8-201, 8-213
	CB-ASEP2-MPA□□□□	8-201, 8-213
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-201, 8-213
	CB-APSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-270
MSEL用	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-269
	CB-PAC-PIO□□□□	8-271
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-270
	CB-APSEP-MPA□□□□	8-167
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-166
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CFA2-MPA□□□□(-RB)	8-167
	CB-CFA3-MPA□□□□(-RB)	8-166
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-168
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-168
	CB-APSEP-MPA□□□□	8-188
	CB-CA-MPA□□□□(-RB)	8-188
	CB-CAN-MPA□□□□(-RB)	8-187
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-188
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-188
	CB-ASEP2-MPA□□□□	8-124
	CB-CFA-MPA□□□□(-RB)	8-124
	CB-PSEP-MPA□□□□	8-124
	CB-RCAPC-MPA□□□□(-RB)	8-123
	CB-RPSEP-MPA□□□□	8-124

モーター・エンコーダーケーブル		
モーター取付け方向変更	MOB/MOL/MOR/MOT	2-381
		2-381, 3-658, 4-566, 5-688, 6-85, 6-301, 7-685
モーター折返し方向	ML/MR	4-566, 6-85, 6-301, 7-685
	MT	4-566, 6-85, 6-301, 7-685
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-567, 6-86
モーメント		1-243, 1-372
漏れ電流		1-372

ゆ		
USBケーブル	CB-SEL-USB030	3-395, 5-692, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241, 8-254, 8-268, 8-289, 8-306
USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	RCB-CV-USB	2-395, 8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
UL規格海外規格		1-352
ユーザーケーブル (IXA用)	CB-IXA-USR□□□□-CS	5-859

内容	型式	掲載頁
ユーザーケーブルペア (Sタイプ)	US1/US2/US3/ US4/US5/US6	3-741, 3-742
ユーザーケーブルペア (Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/ UM4/UM5/UM6	3-741, 3-742
ユニット製品		5-5, 5-55, 5-581, 7-60, 7-406
よ		
ヨーイング		1-372
ら		
ラジアル荷重		1-23, 1-372
ラジアルシリンダー		1-23
り		
リード		1-372
リニアエンコーダー		1-372
リニアガイド		1-372
リニアサーボタイプ		3-665
リニアモーター		1-372
リレー		1-372
リングコア	ESD-R-25	8-276, 8-277
ろ		
RoHS指令海外規格		1-351
ロータリータイプ		6-187
ロードセル		1-372
ロードセル付き	LCT/LCN	6-85
ローリング		1-372
ロストモーション		1-16, 1-372, 3-50, 4-54, 5-52, 6-34, 7-56
ロッド先端延長仕様	RE	4-572
ロッド先端振れ		1-17, 1-246, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
ロッドタイプ		1-17
ロッド不回転精度		1-17, 3-51, 4-55, 5-53, 6-35, 7-57
ロボシリンダーゲートウェイSIO用 接続ユニット		
コントローラーリンクケーブル	CB-RCB-CTL002	8-287
通信ケーブル	CB-RCB-SIO050	8-287
ロボットケーブル		1-372
わ		
Y軸取付け前後位置変更	F1/F2	5-687
Y軸取付け高さ位置変更	H1/H2	5-688

あ

か

さ

た

な

は

ま

や

ら

わ

MEMO

MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

MEMO

MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

MEMO

MEMO

A series of horizontal dotted lines for writing.

MEMO

お客様の期待に「心」で応える

製品づくりとサービスを

心をこめて製品をつくること、それは使いやすさや品質の高さなどお客様の「あったらいいな」を想像し、応えることに他なりません。

また、そうした製品の魅力は心のこもったサービスがあってはじめて、お客様の実感や満足へと変わります。

私たちは、このホスピタリティの精神を忘れることなく、お客様の期待に「心」で応える製品づくりとサービスで、事業の発展に貢献いたします。

2007年8月、従来の尾羽工場に隣接した社屋に開発部門、本社管理部門等を移転。開発・生産が一体となった製品開発・量産化を実現し、より高品質の製品化が可能となりました。この新本社社屋の窓には私たちのお客様への思いを込め、「心」という文字をかたどっています。



終わりになき進化のために——。 私たちは変わり続けます。

株式会社アイエイアイは、ロボットの製造・販売を通じて、「工場のCO2削減、省エネ、省力化、コスト低減、生産効率アップ、品質向上、エアレス化」など、さまざまな場面でお客様のご要望にお応えします。

モノづくりの現場を幅広く支えていくために、主に以下の4項目に力を入れ、邁進していきます。

Development

開発力

常に次のステップを見据える姿勢が、無限の可能性を呼ぶ。

アイエイアイでは常に市場ニーズの先を読み、研究開発への積極的な投資をおこなうことで、毎年さまざまな商品を市場に送り出しています。

Products

製品力

現場に最適なシステムを提供する、多彩なバリエーション。

2点間動作に特化した「エレシリンダー[®]」から、より高性能な「ロボシリンダー[®]・単軸ロボット」「直交・スカラロボット」まで、お客様の用途にあわせたロボットを多数取り揃えています。

Network

ネットワーク力

国内外に数多くの拠点を構え、お客様の競争力向上に貢献。

国内は30か所の営業所があり、お客様のご要望にいち早くお応えします。
海外市場も13の国と地域の強固なネットワークで対応しています。

Service

サービス力

技術、設備、人、環境…そのすべてがモノづくりを動かす。

「充実のサポート体制、広範な採用実績、先進の生産システムによる短納期、揺るぎない高品質」
お客様の革新を支える安心サービスを提供します。

アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです



0800-888-0088

FAX.0800-888-0099

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

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

株式会社 アイエイアイ

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005 大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331	FAX 06-6479-0236
名古屋支店			
名古屋営業所	〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル6F	TEL 0568-73-5209	FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル6F	TEL 059-356-2246	FAX 059-356-2248
豊田支店			
新豊田営業所	〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-3 朝日生命新豊田ビル4F	TEL 0565-36-5115	FAX 0565-36-5116
安城営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
秋田出張所	〒018-0402 秋田県にかほ市平沢字行ヒ森2-4	TEL 0184-37-3011	FAX 0184-37-3012
仙台営業所	〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6 イースタンビル7F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
厚木営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
静浜営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソン浜松ビル7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
滋賀営業所	〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21 第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777	FAX 077-514-2778
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 甲南アセット明石第二ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 広島鯉城通りビル5F	TEL 082-544-1750	FAX 082-544-1751
福山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本県熊本市中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

USA Headquarter & Western Region (Los Angeles) : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505 (800) 736-1712
Midwest Branch Office (Chicago) : 110 E. State Pkwy, Schaumburg, IL 60173 (800) 944-0333
Southeast Branch Office (Atlanta) : 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066 (888) 354-9470

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ/ロボシリンダー/ROBOCYLINDER/エレスリンダ/エレスリンダー/ELECYLINDER/デジタルスピコン/ラジアルシリンダ/ラジアルシリンダー/RADIAL CYLINDER/
パワーコン/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 7th FL, Debaratana RD.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand