



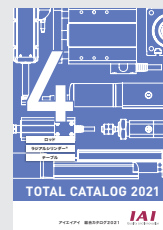
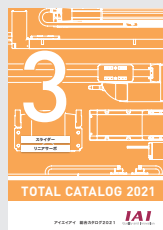
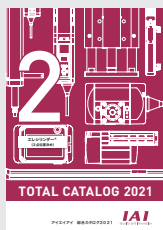
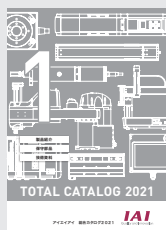
7

クリーン

防塵防滴

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



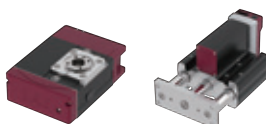
ロッド
ラジアルシリンダー®



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



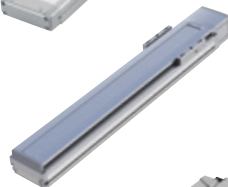
制御関連機器



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

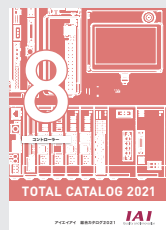
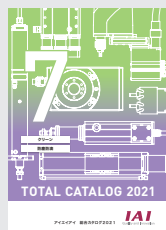
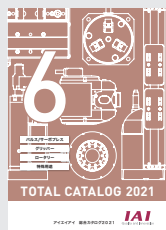
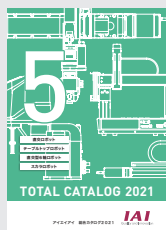
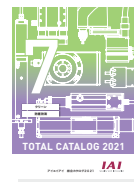
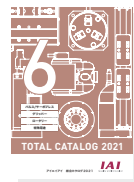
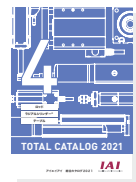
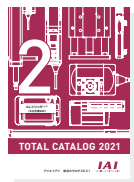
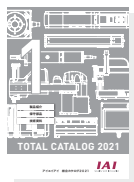


ラジアルシリンダー®



テーブルタイプ



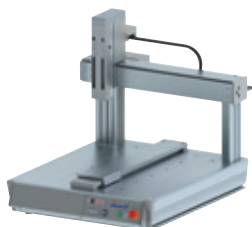


5 直交
テーブルトップ
直交型6軸
スカラ

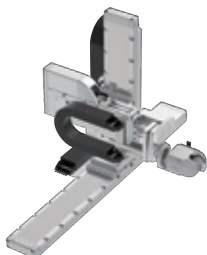
直交ロボット



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

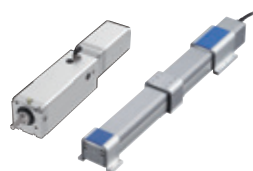


7 クリーン
防塵防滴

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



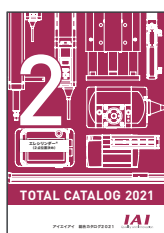
ティーチングボックス



ソフトの紹介



IAI 機種選定フロー ～クリーン/防塵防滴～



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。

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

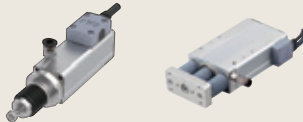
詳細ページ

RCP6CR-(W)SA/RCS4-RCS4CR-(W)SA
IS(P)DBCR 他



7 13
7 17
7 19

RCA2CR/RCS2CR



7 23

RCP2CR-GR



7 25

RCP2CR-RT/DDACR



7 27

IXP-□C/IX-NNC



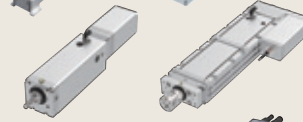
7 29

RCP4W-SA/IS(P)WA



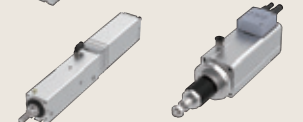
7 31

RCP6W-RRR/RCP6W-WRR/RCP5W-RA



7 33
7 35
7 37

RCP6W-RA/RCA2W/RCS2W



7 33
7 39

RCP2W-GR



7 41

RCP2W-RTC/DDW

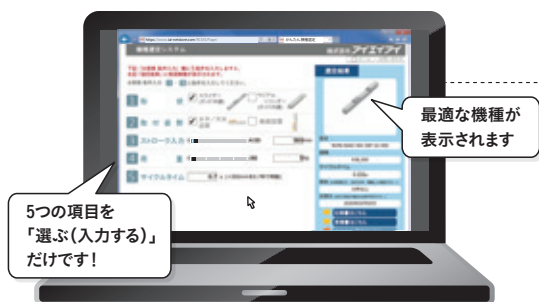


7 43

IXP-□W/IXA-4NSW



7 45



機種選定ソフトを是非ご利用ください!

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/>



クリーン仕様

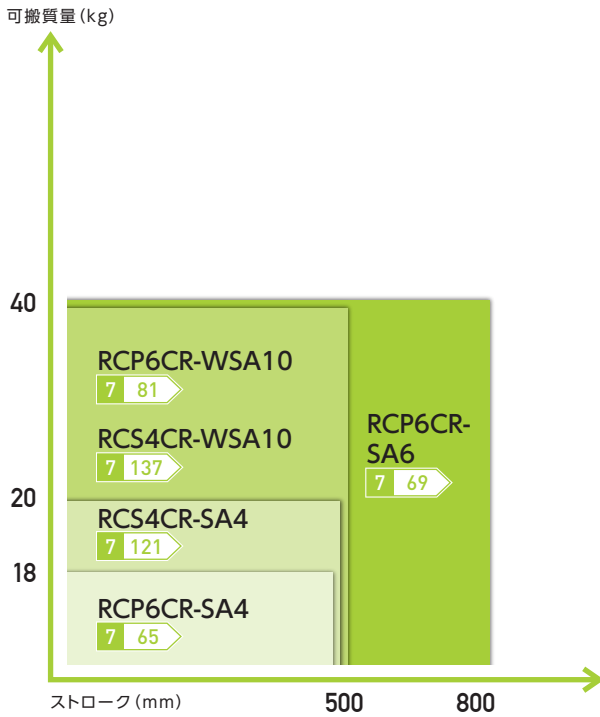
“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

水平

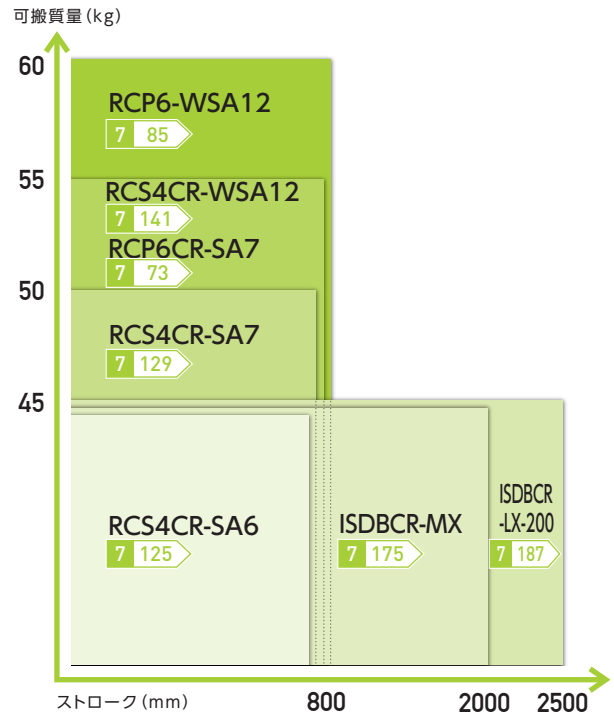
スライダータイプ

水平搬送時

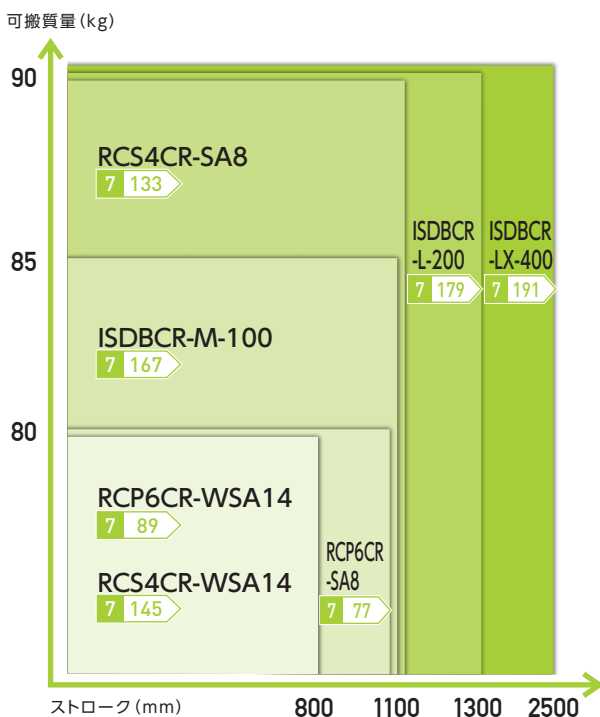
水平 可搬質量 40kg以下



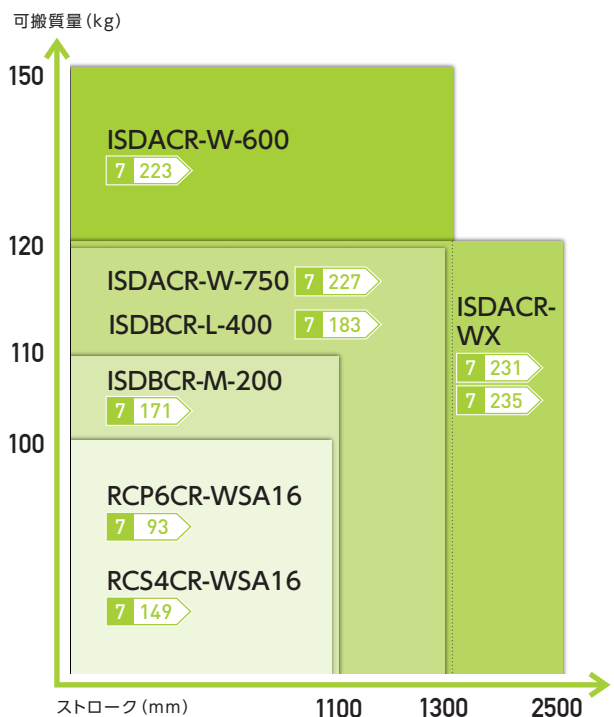
水平 可搬質量 60kg以下



水平 可搬質量 90kg以下



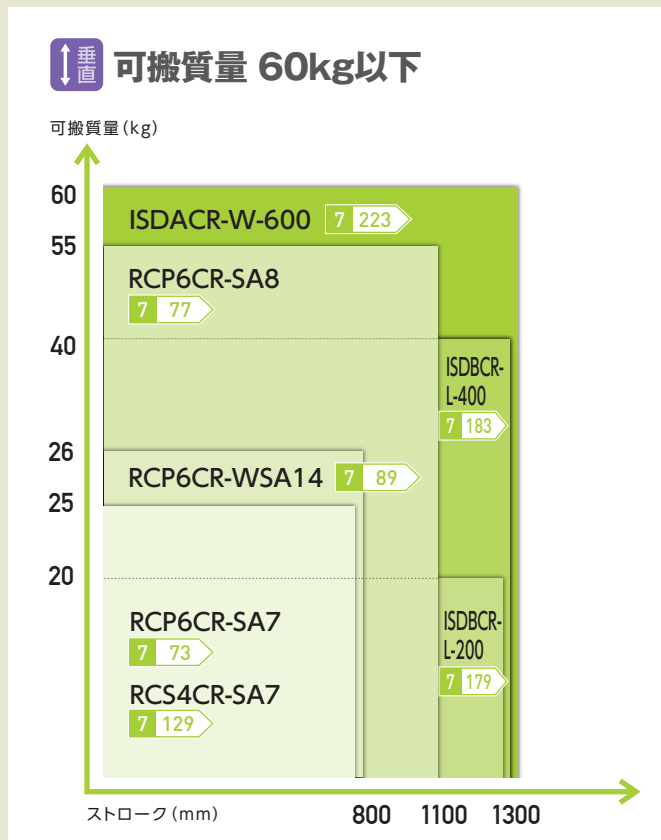
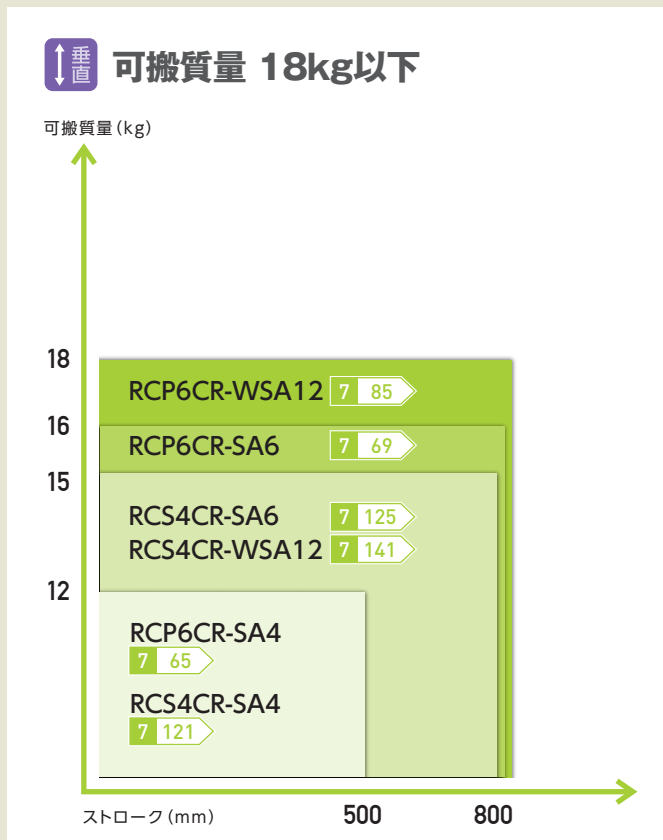
水平 可搬質量 150kg以下





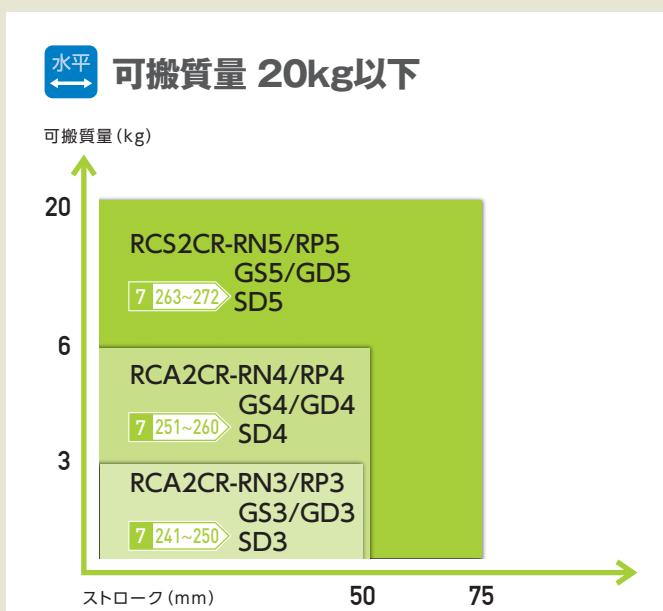
スライダータイプ

垂直搬送時



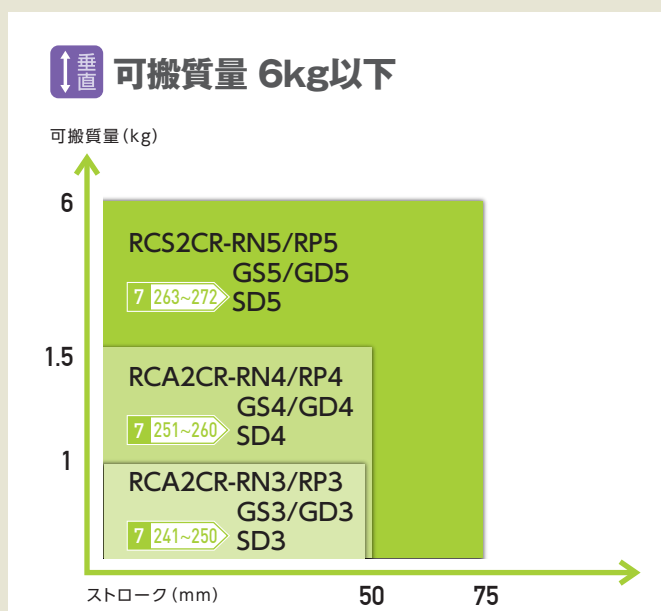
ロッドタイプ

水平搬送時

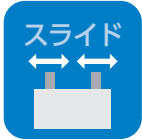


ロッドタイプ

垂直搬送時



クリーン仕様 “ストローク”と“最大把持力”から選ぶ



スライド

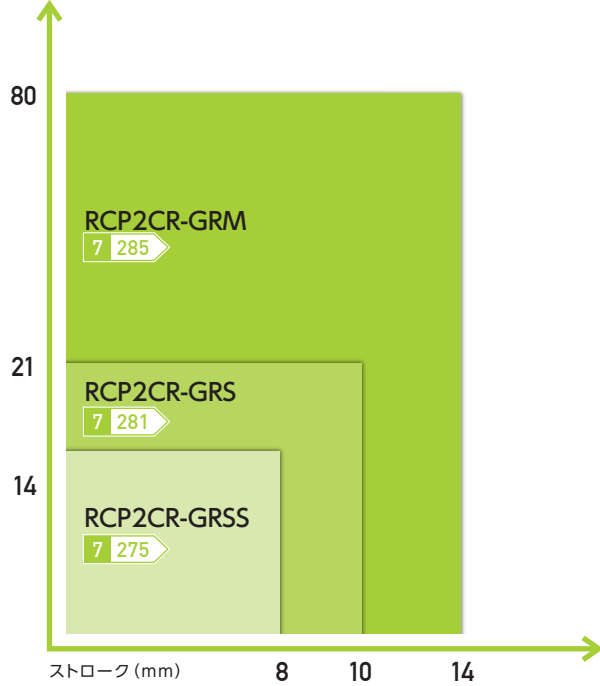
グリッパータイプ

スライドタイプ



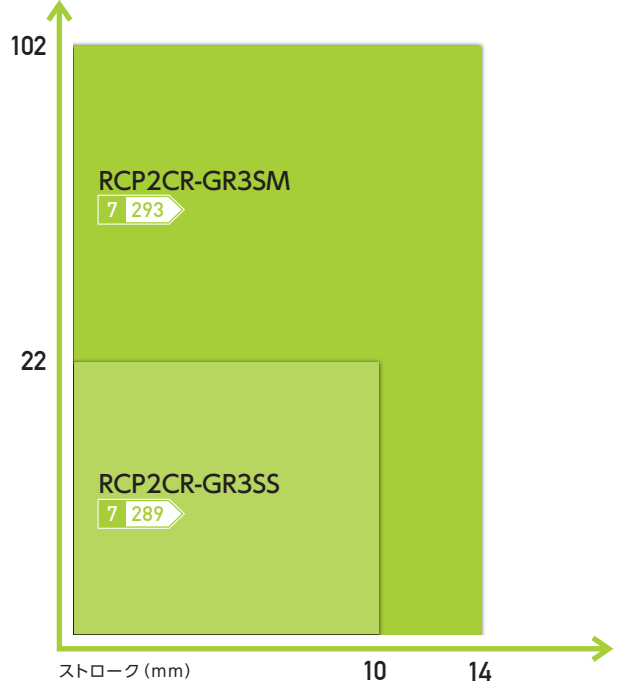
二つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



三つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



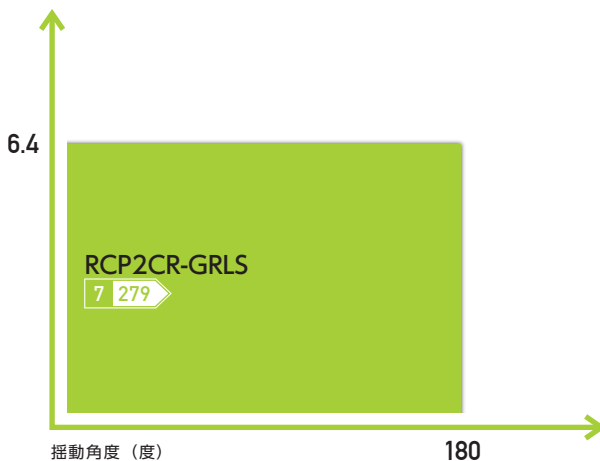
グリッパータイプ

レバータイプ



二つ爪グリッパー

最大把持力 (N)





ロータリータイプ

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

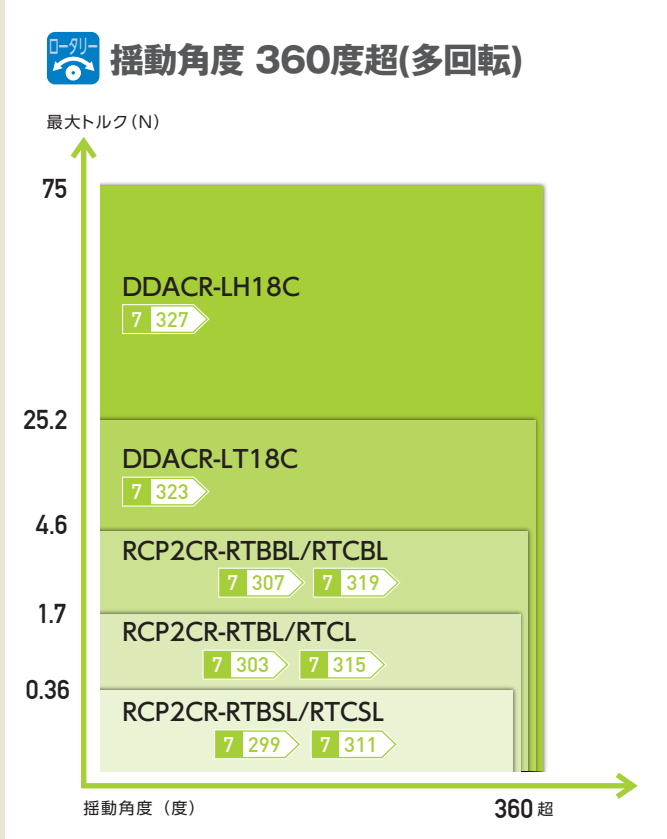
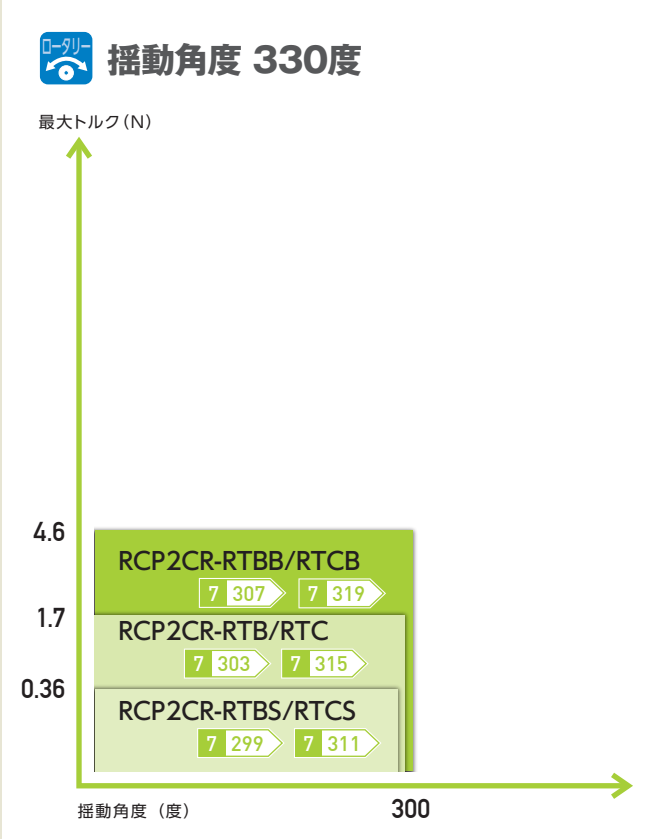
RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

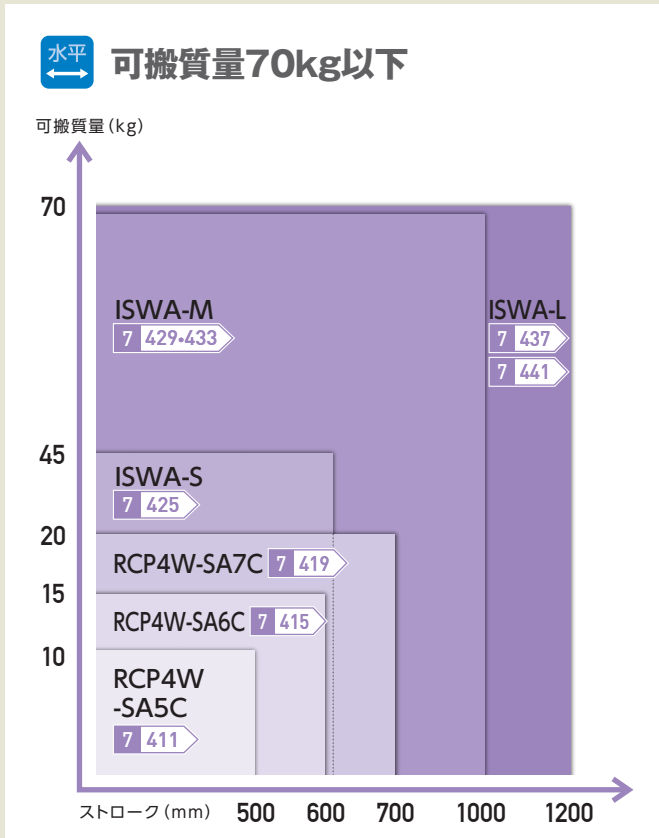


防塵防滴仕様 ▶ “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ



スライダータイプ

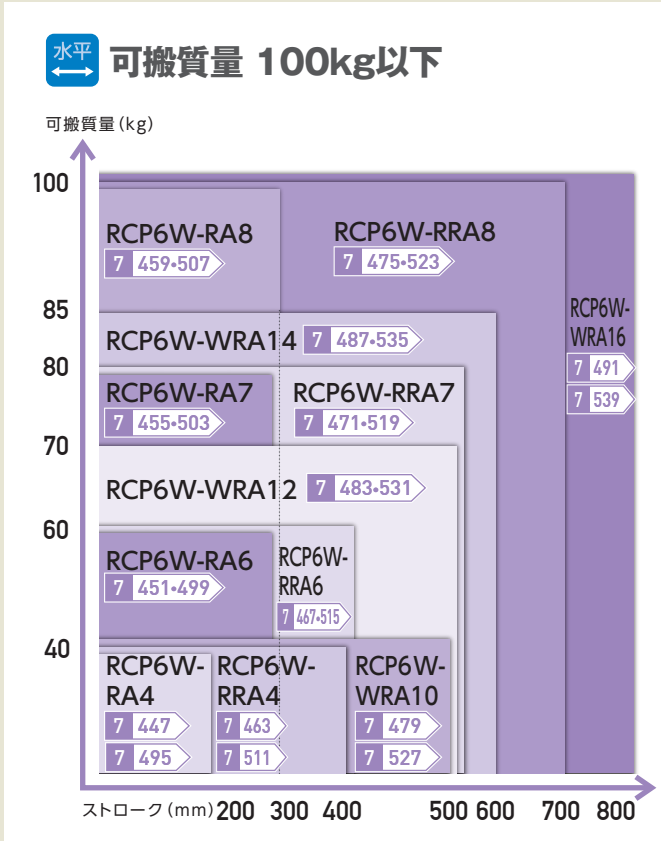
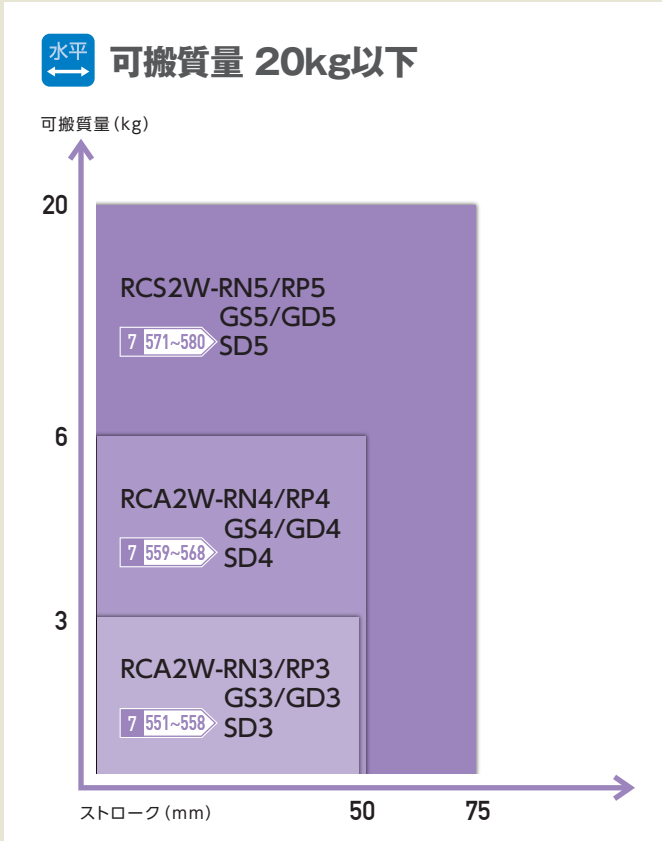
水平搬送時





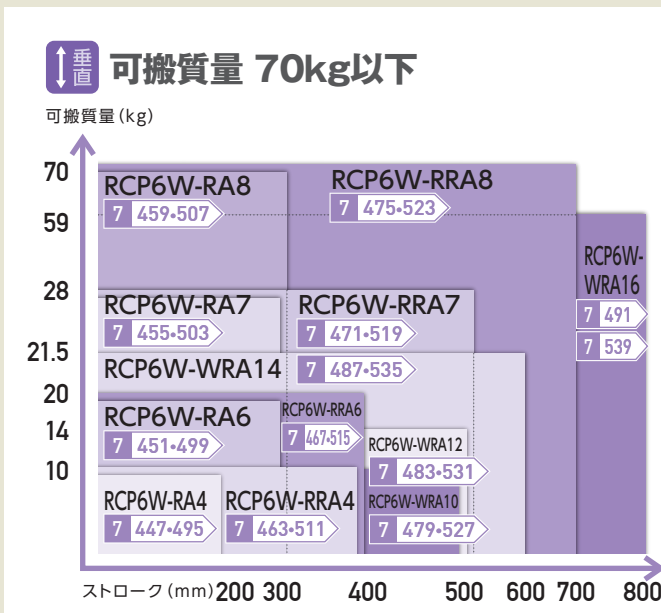
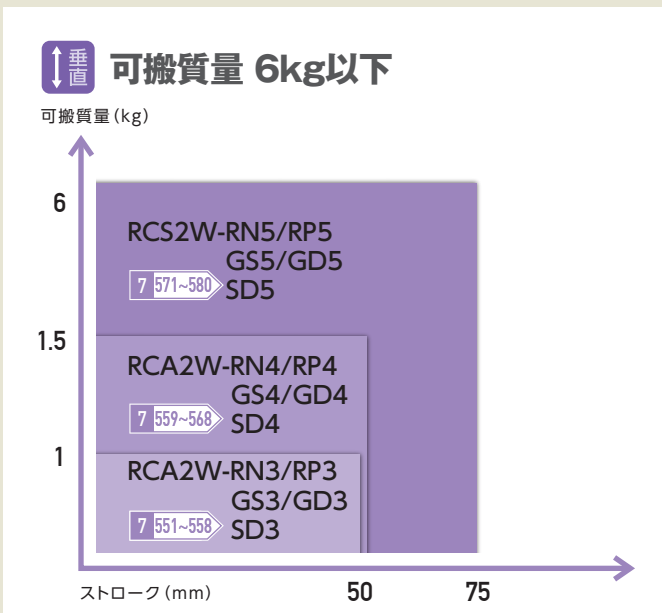
ロッドタイプ/ラジアルシリンダー

水平搬送時

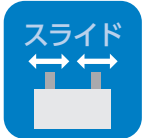


ロッドタイプ/ラジアルシリンダー

垂直搬送時



防塵防滴仕様 ▶ “ストローク”と“最大把持力”から選ぶ



スライド

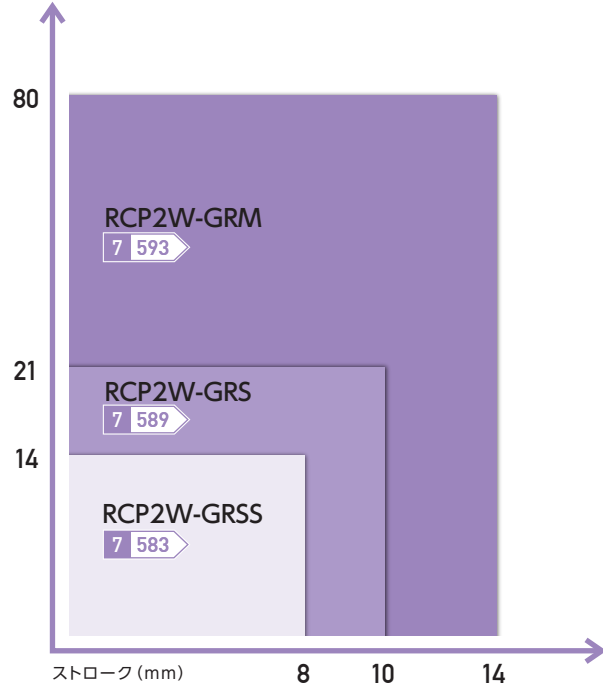
グリッパータイプ

スライドタイプ



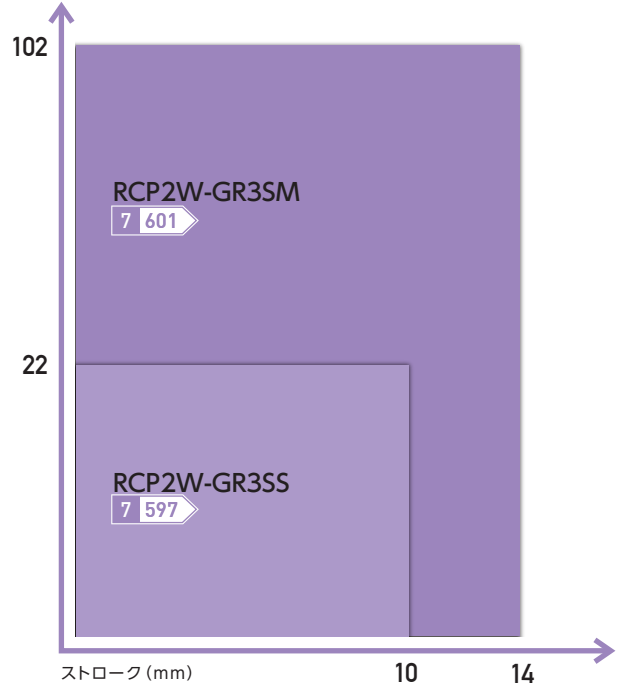
二つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



三つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



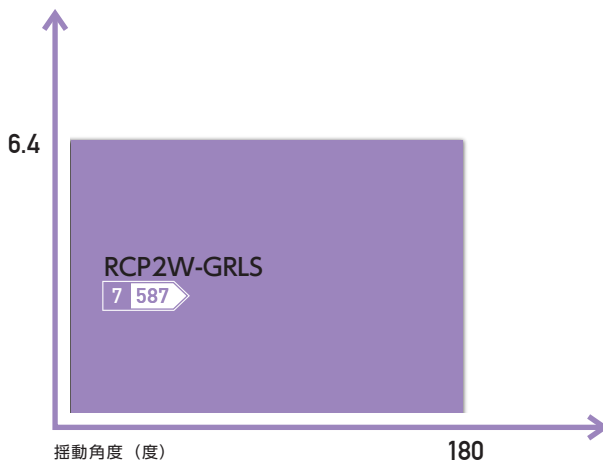
グリッパータイプ

レバータイプ



二つ爪グリッパー

最大把持力 (N)



防塵防滴仕様

“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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

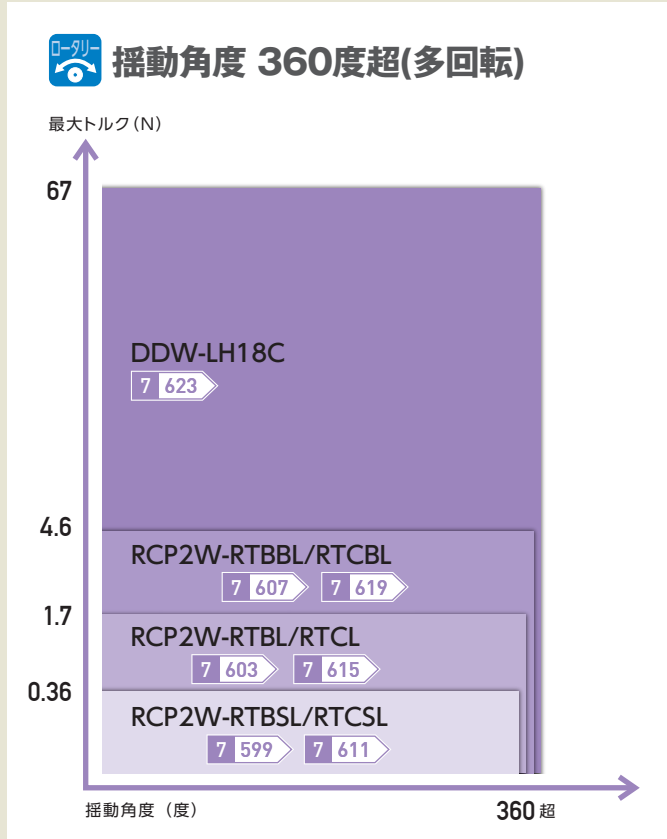
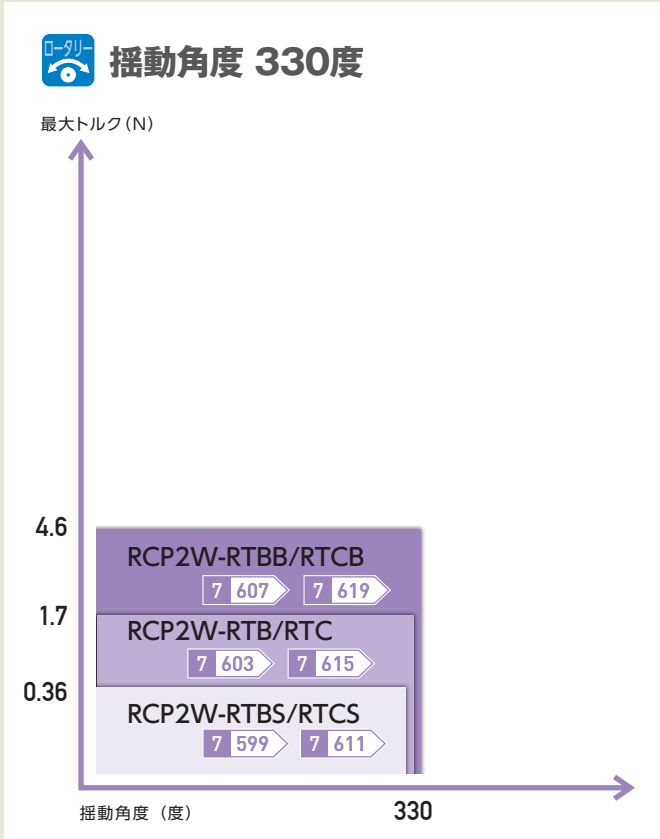
RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



スライダータイプ / クリーン仕様

RCP6CR-SA/WSA 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

2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

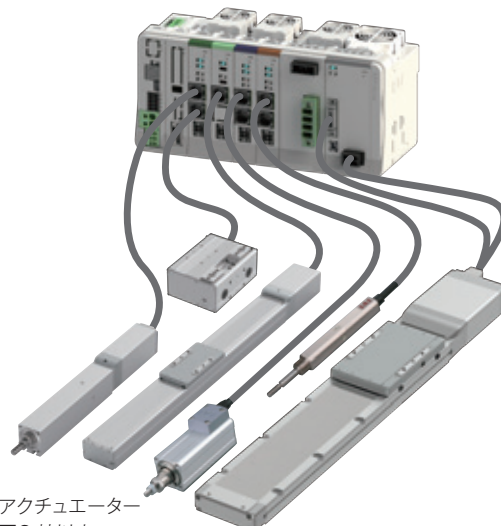
PCON コントローラー 8 | 153

RCON コントローラー 8 | 45

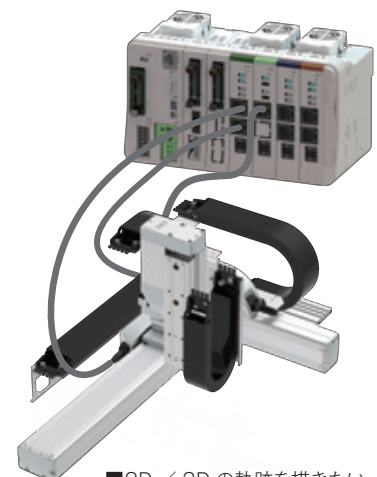
RSEL コントローラー 8 | 45



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 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) SA4Cは50~500mm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。
例) SA4Cのリード16mm、ストローク500mmの場合、最高速度は875mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
※最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加減速度、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)	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、〈 〉は垂直使用の場合																水平	垂直				
	50~300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000						1050	1100
SA4C	1260	1060	875	0.763秒												16	7	1.5	-	7 65		
	785	675	555	1.058秒												10	12	3				
	390	330	275	1.939秒												5	14	5.5				
	195	165	135	3.798秒												2.5	18	12				
SA6C	1440(1280)	1335(1280)	1130	970	840	735	650	575	1.55秒							20	15	1	-	7 69		
	900	885	735	620	535	460	405	355	315	2.666秒					12	28	2.5					
	450	435	365	305	265	230	200	175	155	5.26秒					6	32	6					
	225	215	180	150	130	115	100	85	75	10.743秒					3	40	16					
SA7C	1200				1095	965	850	760	1.253秒							24	37	3	-	7 73		
	980(840)	965(840)	830	720	635	560	500	1.75秒					16	46	8							
	490	475	410	355	315	275	245	3.381秒					8	51	16							
	245(210)	235(210)	205	175	155	135	120	6.757秒					4	55	25							
SA8C	1200(850)						1155(850)	1040(850)	940(850)	855(850)	780	715	660	1.856秒			30	28	3	-	7 77	
	1000(800)				950(800)	860(800)	770	695	630	570	520	480	440	2.643秒			20	60	4			
	500				480	430	385	345	310	285	260	235	220	5.129秒			10	70	25			
	250				240	215	190	175	155	140	130	120	110	10.101秒			5	80	55			
WSA10C	840	775	660	0.926秒												16	4	-	-	7 81		
	610	590	490	415	1.345秒												10	15			-	
	390(350)	355(350)	290	245	205	2.548秒												5			28	3
	195(175)	175	145	120	100	5.084秒												2.5			40	10
WSA12C	800				740	650	580	520	1.691秒							20	12	-	-	7 85		
	600			535	465	405	355	315	285	2.929秒					12	25	-					
	450(400)	435(400)	365	310	265	230	200	175	155	140	5.809秒					6	40	9				
	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70	11.501秒					3	60	18				
WSA14C	700						665	1.393秒							24	25	-	-	7 89			
	560				550	490	440	1.961秒					16	50	-							
	420(350)	400(350)	350	305	270	240	215	3.831秒					8	65	14							
	210(175)	200(175)	170	150	135	120	105	7.706秒					4	80	26							
WSA16C	720						715	645	590	535	490	450	415	2.803秒			20	50	-	-	7 93	
	450(240)				440(240)	395(240)	355(240)	320(240)	290(240)	265(240)	240	225	205	5.475秒			10	70	15			
	195(170)				175(170)	160	145	130	120	110	100	11.084秒			5	100	50					

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6CR/RCP6SCR

RCP4CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBCR/ISPDBCR

SSPDA CR

ISDACR/ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IX-NNC

スライダタイプ / クリーン仕様

RCP4CR シリーズ

RCACR シリーズ



RCP4CR-SA3C

7 97

RCP4CR-SA5C

7 101

RCACR-SA4C

7 107

RCACR-SA5C

7 111

RCACR-SA6C

7 115

ストローク
と可搬質量
から選ぶスペック
一覧RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDACRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNC

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/ACON コントローラー

8 153 8 189

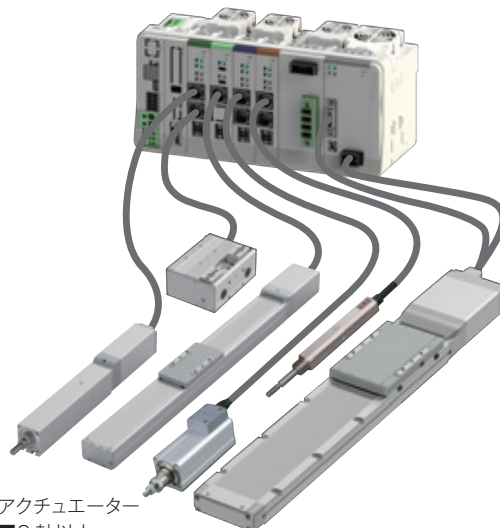


アクチュエーター

■ 1軸

RCON コントローラー

8 45

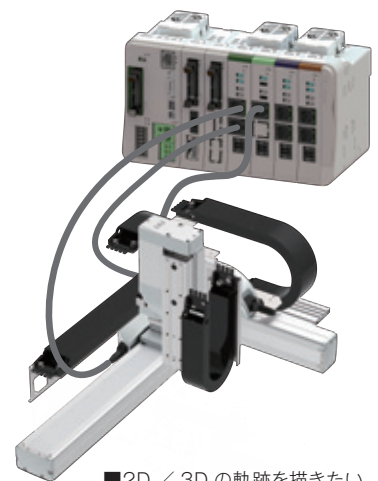


アクチュエーター

■ 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

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) SA4Cは50~500mm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。
例) SA3Cのリード6mm、ストローク300mmの場合、最高速度は420mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
※最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加減速度、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)	可搬質量 (kg)		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、〈 〉は垂直使用の場合															水平	垂直				
		25	50~300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900							
RCP4CR	SA3C	420		0.855秒												6	3	1.5	-	7 97		
		280		1.193秒												4	5	2.5				
		140		2.239秒												2	8	3.5				
RCP4CR	SA5C	1440(1280)				1225	1045	900	785	690	610	1.474秒					20	6.5	1	-	7 101	
		900			795	665	570	490	425	375	330	2.553秒				12	9	2.5				
		450			395	335	285	245	215	185	165	4.95秒				6	18	6				
		225			195	165	140	120	105	90	80	10.079秒				3	20	12				
RCP4CR	SA4C	665		0.777秒												10	4	1	-	7 107		
		330		1.357秒												5	6	2.5				
		165		2.552秒												2.5	8	4.5				
RCACR	SA5C	1300(800)				0.608秒										20	2	0.5	-	7 111		
		800		760	0.841秒										12	4	1					
		400		380	1.471秒										6	8	2					
		200		190	2.784秒										3	12	4					
RCACR	SA6C	1300(800)				1160(800)	990(800)	0.838秒										20	3	0.5	-	7 115
		800		760	640	540	1.299秒								12	6	1.5					
		400		380	320	270	2.361秒								6	12	3					
		200		190	160	135	4.567秒								3	18	6					

※ 〈 〉内は垂直使用の場合

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

スライダータイプ / クリーン仕様

RCS4CR/RCS3CR 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

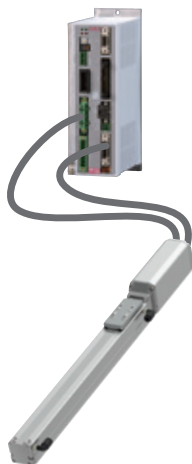
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

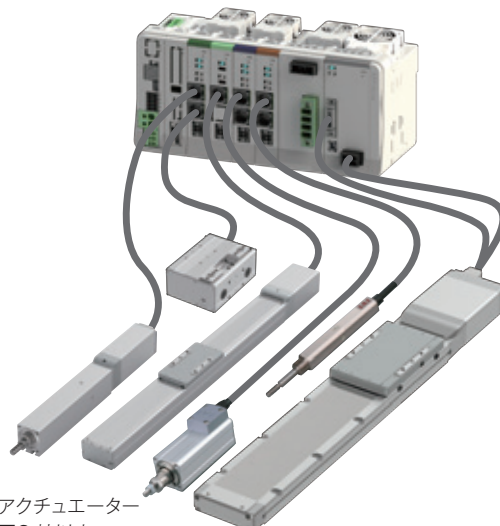
SCON コントローラー 8 215

RCON コントローラー 8 45

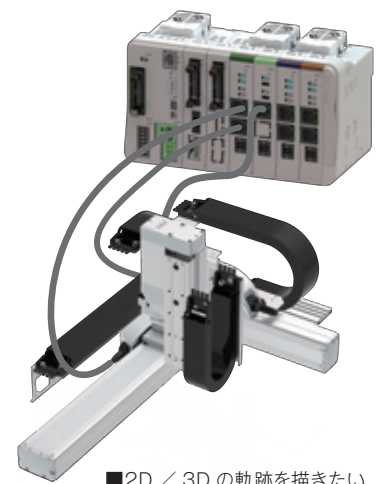
RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 1 軸



アクチュエーター
■ 2 軸以上



■ 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 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) SA4Cは50~500mm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。
例) SA4Cのリード16mm、ストローク500mmの場合、最高速度は875mm/s

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
※最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加減速度、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)	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、〈 〉は垂直使用の場合															水平	垂直													
		50~350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250											
RCS4CR	SA4C	960	875	0.804秒														16	10	3	-	7 121									
		600	555	1.101秒														10	14	5											
		300	275	1.983秒														5	17	8											
		150	135	3.84秒														2.5	20	12											
	SA6C	1200	1130	970	840	735	650	575	1.594秒														20	18	6	-	7 125				
		720	620	535	460	405	355	315	2.709秒														12	30	11						
		360	305	265	230	200	175	155	5.299秒														6	45	15						
		180	150	130	115	100	85	75	10.777秒														3	45	15						
	SA7C	1500	1440	1240	1095	965	850	760	1.274秒														24	30	7	-	7 129				
		1000	965	830	720	635	560	500	1.794秒														16	40	12						
		500	475	410	355	315	275	245	3.425秒														8	45	20						
		240	235	205	175	155	135	120	6.798秒														4	50	25						
SA8C	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440	2.686秒														20	60	20	-	7 133	
	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220	5.155秒														10	80	35			
	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110	10.126秒														5	90	45			
WSA10C	960	930	775	660	0.969秒														16	7	-	-	7 137								
	600	590	490	415	1.388秒														10	16	3										
	300	290	245	205	2.59秒														5	27	5										
	150	145	120	100	5.123秒														2.5	40	10										
WSA12C	1200	1130	970	840	740	650	580	520	1.735秒														20	15	3	-	7 141				
	720	610	535	465	405	355	315	285	2.971秒														12	25	8						
	360	310	265	230	200	175	155	140	5.848秒														6	45	15						
	180	150	130	115	100	85	75	70	11.538秒														3	55	15						
WSA14C	1440	1420	1220	1060	930	830	740	665	1.415秒														24	20	2.5	-	7 145				
	960	920	790	690	610	550	490	440	2.005秒														16	45	8						
	480	460	400	350	305	270	240	215	3.874秒														8	65	10						
	240	230	200	170	150	135	120	105	7.744秒														4	80	25						
WSA16C	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415	2.834秒														20	60	20	-	7 149
	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205	5.517秒														10	80	35		
	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100	11.121秒														5	100	50		
RCS3CR	SA8C (100W)	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	1.794秒														30	8	2	-	7 153	
		1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440	2.576秒														20	20	4			
		600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	4.945秒														10	40	8			
		300	250	220	190	170	160	140	130	120	110	10.138秒														5	80	16			
	SA8C (150W)	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	1.794秒														30	12	3	-	7 157	
		1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440	2.571秒														20	30	6			
		600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	4.939秒														10	60	12			
	SS8C (100W)	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	1.497秒														30	8	2	-	7 157		
		1200	1105	970	860	770	690	625	565	515	2.132秒														20	20	4				
		600	550	485	430	385	345	310	280	255	4.089秒														10	40	8				
		300	275	240	215	190	170	150	140	125	8.147秒														5	80	16				
	SS8C (150W)	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	1.497秒														30	12	3	-	7 157		
1200		1105	970	860	770	690	625	565	515	2.127秒														20	30	6					
600		550	485	430	385	345	310	280	255	4.083秒														10	60	12					

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6CR/RCP6SCR

RCP4CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBCR/ISPBCR

SSPDA CR

ISDACR/ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IX-NNC

スライダータイプ / クリーン仕様

ISDBCR/ISPDBCR シリーズ



適応コントローラー

1軸

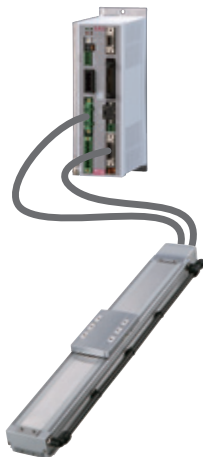
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

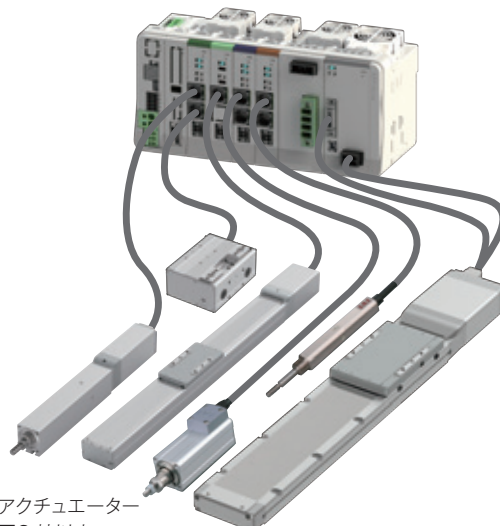
SCON コントローラー 8 215

RCON コントローラー 8 45

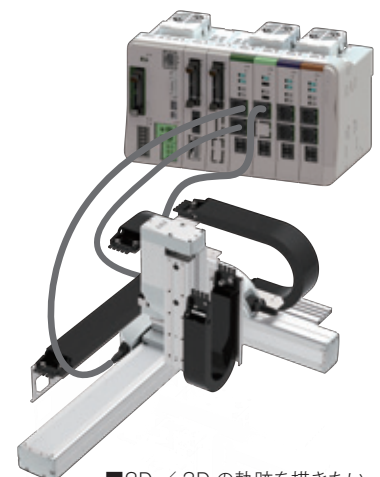
RSEL コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 1 軸



アクチュエーター
■ 2 軸以上



■ 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 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) S-60は100~800mm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。
例) S-60のリード16mm、ストローク800mmの場合、最高速度は480mm/s

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
※最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加減速度、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)	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、〈 〉は垂直使用の場合																	水平	垂直					
	100~500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250						1300	1350	1400
S-60	960	920	795	690	610	540	480	🕒 2.235秒										16	13	3	-	7 163		
	480	460	400	345	305	270	240	🕒 3.498秒										8	27	6				
	240	230	200	170	150	135	120	🕒 6.781秒										4	55	14				
M-100	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660	🕒 1.885秒					30	15	2	-	7 167			
	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440	🕒 2.691秒					20	23	4					
	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220	🕒 5.135秒					10	45	10					
	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110	🕒 10.129秒					5	85	20					
M-200	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660	🕒 1.927秒					30	30	6	-	7 171			
	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440	🕒 2.691秒					20	45	10					
	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220	🕒 5.159秒					10	90	20					
	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110	🕒 10.129秒					5	110	40					
L-200	1800	1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815	🕒 1.832秒					40	15	2.5	-	7 179			
	1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410	🕒 3.357秒							20	45	9
	600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205	🕒 6.473秒							10	90	20
L-400	1800	1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815	🕒 1.832秒					40	40	8	-	7 183			
	1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410	🕒 3.357秒							20	90	20
	600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205	🕒 6.532秒							10	120	40

タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	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、〈 〉は垂直使用の場合																	水平	垂直		
	800~950	1000	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350					
MX-200	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675	🕒 3.26秒					30	30	-	-	7 175	
	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	🕒 4.683秒					20	45	-			
LX-200	🕒 3.975秒	1800	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680	40				15	-	-	7 187	
	🕒 7.561秒	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	20					45
LX-400	🕒 3.975秒	1800	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680	40				40	-	-	7 191	
	🕒 7.561秒	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	20					90

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

- 選定
- 注意事項
- クリーン
- 防塵防滴
- ケーブル型式
- ストロークと可搬質量から選ぶ
- スペック一覧
- RCP6CR/RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IX-NNC

スライダータイプ / クリーン仕様

SSPDACR シリーズ

ISDACR シリーズ

クリーン
仕様±5μm
高精度200V
ACサーボ
モータークリーン
仕様200V
ACサーボ
モーター

SSPDACR-S-200

7 209

SSPDACR-M-400

7 213

SSPDACR-L-750

7 217

ISDACR-W-600

7 223

ISDACR-W-750

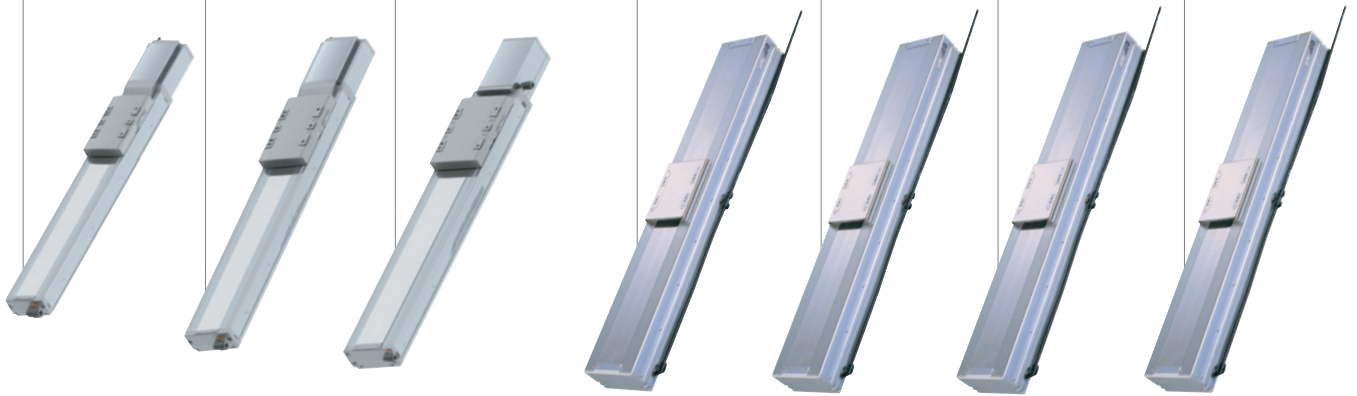
7 227

ISDACR-WX-600

7 231

ISDACR-WX-750

7 235



適応コントローラー

1軸

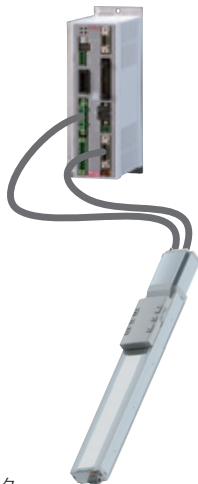
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

SCON コントローラー 8 215

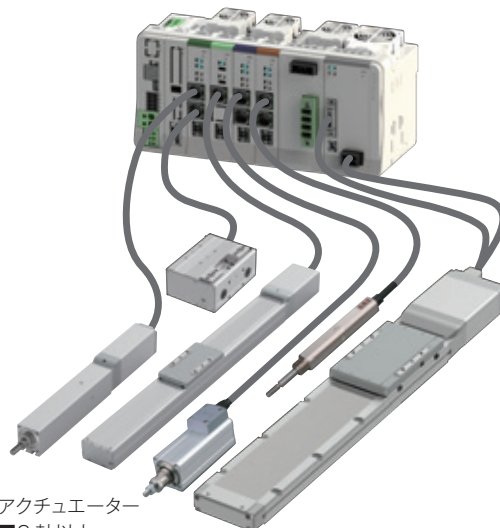
RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45



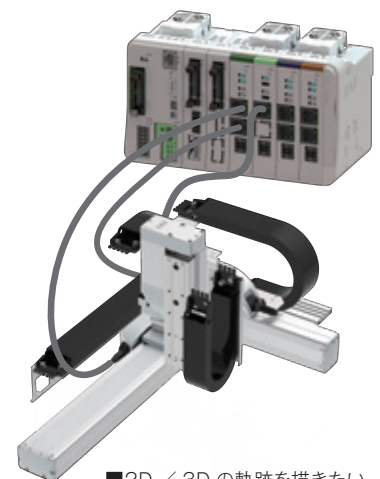
アクチュエーター

■ 1軸



アクチュエーター

■ 2軸以上



- 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 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) S-200は100~1100mm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。
例) S-200のリード30mm、ストローク1100mmの場合、最高速度は610mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
※最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加減速度、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)	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、〈 〉は垂直使用の場合																	水平	垂直								
SSPDACR	S-200	100~550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	30	30	4	-	7 209
		1600 1450 1290 1160 1040 940 860 780 720 660 610 2.009秒																20	45	6	-	7 209						
		1100 1090 970 860 770 690 630 570 520 480 440 400 2.935秒																10	90	12	-	7 209						
SSPDACR	M-400	1600 1540 1410 1290 1180 1100 1010 940 880 820 760 1.932秒																40	45	6	-	7 213						
		1100 1040 940 850 770 700 640 590 550 500 470 440 410 380 3.603秒																20	90	12	-	7 213						
		600 580 520 470 420 380 350 320 290 270 250 230 220 200 190 6.994秒																10	120	25	-	7 213						
SSPDACR	L-750	1600 1550 1340 1170 1040 1.69秒																50	60	12	-	7 217						
		1100 1060 900 770 670 580 520 3.09秒																25	120	25	-	7 217						

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)													リード (mm)	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、〈 〉は垂直使用の場合														水平	垂直				
ISDACR	W-600	100~700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	40	60	14	-	7 223
		2000 1965 1605 1335 1130 970 840 1.787秒													20	120	29	-	7 223		
		1000 980 800 665 565 485 420 3.283秒													10	150	60	-	7 223		
ISDACR	W-750	2000 1780 1525 1320 1.275秒													50	60	14	-	7 227		
		1250 1050 890 760 660 2.31秒													25	120	29	-	7 227		

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)														リード (mm)	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、〈 〉は垂直使用の場合															水平	垂直		
ISDACR	WX-600	900-1300	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2500	40	60	-	-	7 231
		2000 1965 1725 1530 1365 1225 1100 1005 915 840 770 710 655 4.156秒														20	120	-	-	7 231
		1000 980 860 765 680 610 555 500 455 420 385 355 325 7.917秒														50	60	-	-	7 235
ISDACR	WX-750	2000 1930 1740 1580 1440 1320 1210 1115 1035 2.883秒														50	60	-	-	7 235
		1250 1200 1075 965 870 790 720 660 605 555 515 5.145秒														25	120	-	-	7 235

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6CR/ RCP6SCR

RCP4 CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBCR/ ISPBCR

SSPDA CR

ISDACR/ ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IX-NNC

ロッドタイプ / クリーン仕様

RCA2CR シリーズ

クリーン仕様
24V ACサーボ
モーター

RCA2CR-RN3NB

7 241

RCA2CR-RN4NB

7 251



RCA2CR-RP3NB

7 243

RCA2CR-RP4NB

7 253



RCA2CR-GS3NB

7 245

RCA2CR-GS4NB

7 255



RCA2CR-GD3NB

7 247

RCA2CR-GD4NB

7 257



RCA2CR-SD3NB

7 249

RCA2CR-SD4NB

7 259



RCS2CR シリーズ

クリーン仕様
200V ACサーボ
モーター

RCS2CR-RN5NB

7 263



RCS2CR-RP5NB

7 265



RCS2CR-GS5NB

7 267



RCS2CR-GD5NB

7 269



RCS2CR-SD5NB

7 271



適応コントローラー

1軸

ACON/SCON コントローラー

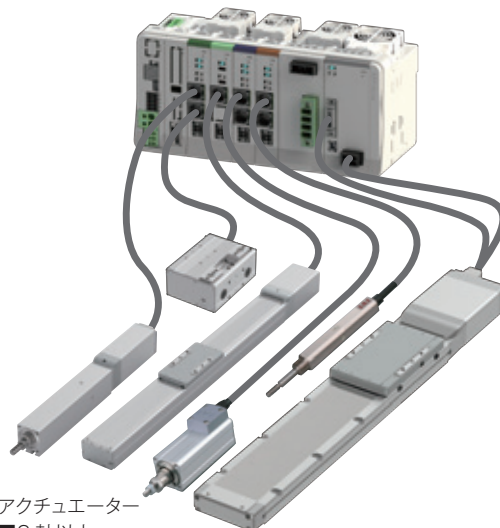
8 189 8 215



アクチュエーター
■ 1軸

2軸以上

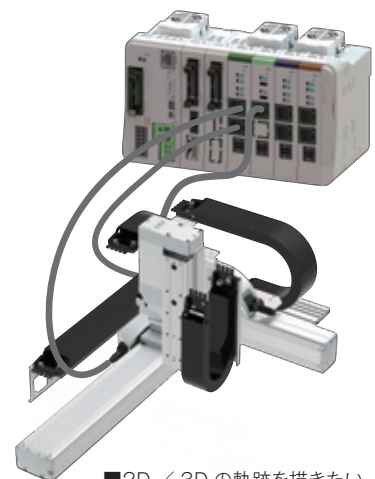
RCON コントローラー 8 45



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

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) RN3NBは30、50mmを選択可

2 最高速度(動作速度)

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

4 可搬質量

※加減速度、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)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲載ページ	
		25	30	50	75	100	150			水平	垂直			
RCA2CR	RN3NB	200	100	50	0.353秒	0.635秒	1.107秒	4	42.7	0.75	0.25	-	7 241	
		2	85.5	1.5	0.5	-	7 251							
		1	170.9	3	1									
	RN4NB	270 ⁽²²⁰⁾	300	200	100	0.304秒	0.353秒	0.645秒	6	33.8	2	0.5	-	7 251
		4	50.7	3	0.75	-	7 251							
		2	101.5	6	1.5									
	RP3NB	200	100	50	0.353秒	0.635秒	1.107秒	4	42.7	0.75	0.25	-	7 243	
		2	85.5	1.5	0.5	-	7 243							
		1	170.9	3	1									
	RP4NB	270 ⁽²²⁰⁾	300	200	100	0.304秒	0.353秒	0.645秒	6	33.8	2	0.5	-	7 253
		4	50.7	3	0.75	-	7 253							
		2	101.5	6	1.5									
GS3NB	200	100	50	0.353秒	0.635秒	1.107秒	4	42.7	0.75	0.25	-	7 245		
	2	85.5	1.5	0.5	-	7 245								
	1	170.9	3	1										
GS4NB	270 ⁽²²⁰⁾	300	200	100	0.304秒	0.353秒	0.645秒	6	33.8	2	0.5	-	7 255	
	4	50.7	3	0.75	-	7 255								
	2	101.5	6	1.5										
GD3NB	200	100	50	0.353秒	0.635秒	1.107秒	4	42.7	0.75	0.25	-	7 247		
	2	85.5	1.5	0.5	-	7 247								
	1	170.9	3	1										
GD4NB	270 ⁽²²⁰⁾	300	200	100	0.304秒	0.353秒	0.645秒	6	33.8	2	0.5	-	7 257	
	4	50.7	3	0.75	-	7 257								
	2	101.5	6	1.5										
SD3NB	200	100	50	0.353秒	0.635秒	1.107秒	4	42.7	0.75	0.25 ^(注1)	-	7 249		
	2	85.5	1.5	0.5 ^(注1)	-	7 249								
	1	170.9	3	1 ^(注1)										
SD4NB	240 ⁽²²⁰⁾	300	200	100	0.387秒	0.478秒	0.895秒	6	33.8	2	0.5 ^(注1)	-	7 259	
	4	50.7	3	0.75 ^(注1)	-	7 259								
	2	101.5	6	1.5 ^(注1)										
RCS2CR	RN5NB	280 ⁽²³⁰⁾	380 ⁽³³⁰⁾	250 ⁽²³⁰⁾	125	0.442秒	0.498秒	0.761秒	10	89	5	1.5	-	7 263
		5	178	10	3	-	7 263							
		2.5	356	20	6									
	RP5NB	280 ⁽²³⁰⁾	380 ⁽³³⁰⁾	250 ⁽²³⁰⁾	125	0.442秒	0.498秒	0.761秒	10	89	5	1.5	-	7 265
		5	178	10	3	-	7 265							
		2.5	356	20	6									
	GS5NB	280 ⁽²³⁰⁾	380 ⁽³³⁰⁾	250 ⁽²³⁰⁾	125	0.442秒	0.498秒	0.761秒	10	89	5	1.5	-	7 267
		5	178	10	3	-	7 267							
		2.5	356	20	6									
	GD5NB	280 ⁽²³⁰⁾	380 ⁽³³⁰⁾	250 ⁽²³⁰⁾	125	0.442秒	0.498秒	0.761秒	10	89	5	1.5	-	7 269
		5	178	10	3	-	7 269							
		2.5	356	20	6									
SD5NB	280 ⁽²³⁰⁾	380 ⁽³³⁰⁾	250 ⁽²³⁰⁾	125	0.442秒	0.498秒	0.761秒	10	89	5	1.5 ^(注1)	-	7 271	
	5	178	10	3 ^(注1)	-	7 271								
	2.5	356	20	6 ^(注1)										

※ 〈 〉内は垂直使用の場合 (注1) 本体側固定の場合

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6CR/RCP6SCR

RCP4CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBCR/ISPDSCR

SSPDA CR

ISDACR/ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IX-NNC

グripper / クリーン仕様

RCP2CR シリーズ

クリーン
仕様

スライド

レバー

24V
パルス
モーター

RCP2CR-GRSS

7 275



RCP2CR-GRLS

7 279



RCP2CR-GRS

7 281



RCP2CR-GRM

7 285



RCP2CR-GR3SS

7 289



RCP2CR-GR3SM

7 293



適応コントローラー

1軸

PCON コントローラー 8 153

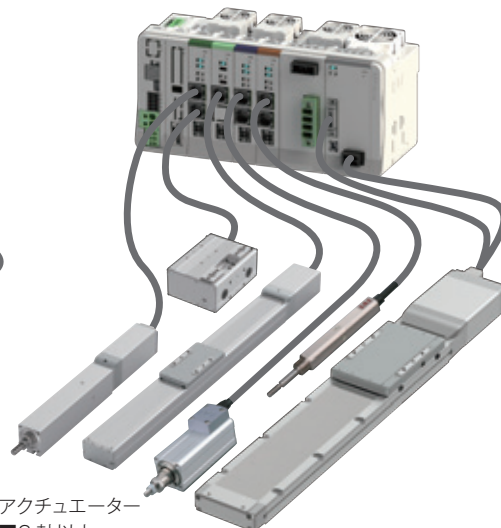


アクチュエーター

■ 1軸

2軸以上

RCON コントローラー 8 45

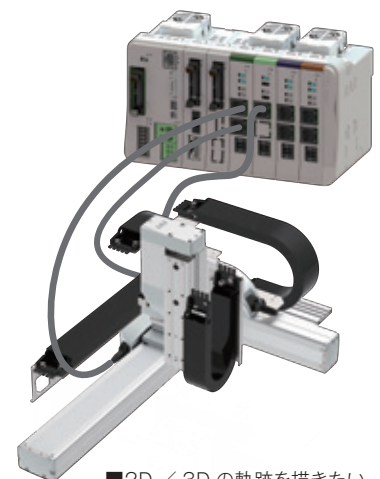


アクチュエーター

■ 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

表の見方と掲載ページ検索



タイプ	ストロークと最高速度 (mm/s)				最大把持力 (N)	標準価格	掲載ページ
	8mm	10mm	14mm	180度			
GRSS	78				14	-	7 275
GRLS				600	6.4	-	7 279
GRS		33			21	-	7 281
GRM			36		80	-	7 285
GR3SS		40			22	-	7 289
GR3SM			50		102	-	7 293

※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

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

ロータリー／クリーン仕様

RCP2CR シリーズ

クリーン
仕様24V
パルス
モーター

RCP2CR-RTBS

7 299



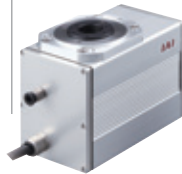
RCP2CR-RTB

7 303



RCP2CR-RTBB

7 307



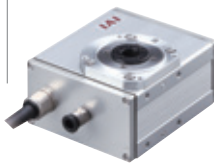
RCP2CR-RTCS

7 311



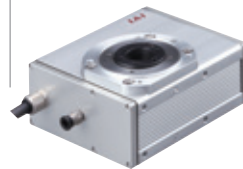
RCP2CR-RTC

7 315



RCP2CR-RTCB

7 319



DDACR シリーズ

クリーン
仕様ダイレクト
ドライブ
モーター

DDACR-LT18C

7 323



DDACR-LH18C

7 327



適応コントローラー

1軸

PCON コントローラー 8 153

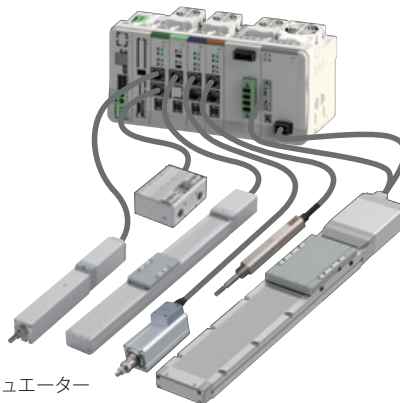


アクチュエーター

■1軸

2軸以上

RCON コントローラー 8 45

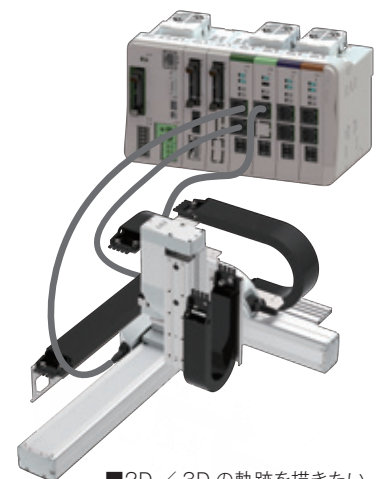


アクチュエーター

■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



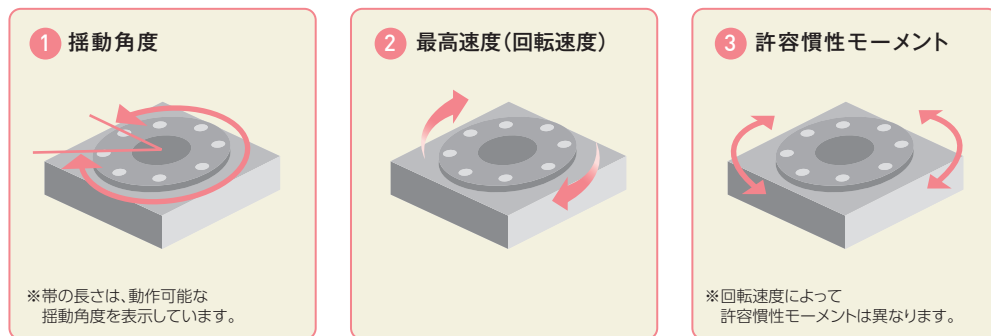
■2D / 3Dの軌跡を描きたい

■パレタイズ動作をさせたい

■複数軸の動作を登録したい

【ご注意】 DDACR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。

表の見方と掲載ページ検索



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
		300	330	360	多回転				
RCP2CR	RTBS	400				0.24	0.0023	—	7 299
	RTCS	266				0.36	0.0035	—	
	RTBSL	400				0.24	0.0023	—	7 311
		RTCSL	266				0.36		
	RTB		600				1.1	0.01	—
		RTC	400				1.7	0.015	
	RTBL		600				1.1	0.01	—
		RTCL	400				1.7	0.015	
	RTBB		600				3.0	0.02	—
		RTCB	400				4.6	0.03	
	RTCBL		600				3.0	0.02	—
		RTBBL	400				4.6	0.03	
DDACR	LT18C		1800				25.2	0.6	—
	LH18C	1440				75	1.8	—	7 327

- 選定
- 注意事項
- クリーン
- 防塵防滴
- ケーブル型式一覧表
- ストローフと可搬質量から選ぶ
- スペック一覧
- RCP6CR/
RCP6SCR
- RCP4
CR
- RCA
CR
- RCS4
CR
- RCS3
CR
- ISDBCR/
ISPDACR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- RCA2
CR
- RCS2
CR
- RCP2
CR
- DDA
CR
- IXP
- IX-
NNC

スカラロボット／クリーン仕様

IXP シリーズ

クリーン仕様
バッテリーレスアプソ
24Vパルスモーター

IXP-3C3515
IXP-4C3515 [7 333](#)



IXP-3C4515
IXP-4C4515 [7 339](#)



IXP-3C5520
IXP-4C5520 [7 345](#)



IXP-3C6520
IXP-4C6520 [7 351](#)



IX シリーズ

クリーン仕様
200V ACサーボモーター

IX-NNC1205 [7 357](#)
IX-NNC1505 [7 361](#)
IX-NNC1805 [7 365](#)



IX-NNC2515H [7 369](#)
IX-NNC3515H [7 373](#)



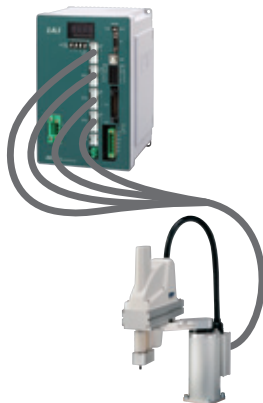
IX-NNC50□□H [7 377](#)
IX-NNC60□□H [7 381](#)
IX-NNC70□□H [7 385](#)
IX-NNC80□□H [7 389](#)



適応コントローラー

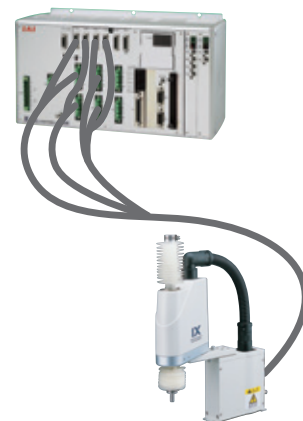
IXPシリーズ

MSEL コントローラー [8 259](#)



IXシリーズ

XSEL コントローラー [8 291](#)



アクチュエーター

■ 1 軸

表の見方と掲載ページ検索

1 アーム長

※第1アーム回転中心から第3、4軸回転中心までの最大距離です。

2 合成最高速度

※第1アーム、第2アームの合成最高速度です。※動作条件によって、速度は異なります。

3 標準サイクルタイム

※水平移動300mm(180ストローク以下は100mm) 上下移動25mmを規定の負荷で往復動作させた時の移動時間です。
【負荷質量】
IXP 350、450...1kg
IX 120、150、180...0.2kg
IX 700、800...5kg
上記以外...2kg

4 可搬質量

※加減速度によって、可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	アーム長(mm)と合成最高速度(mm/s)								標準サイクルタイム(秒)	可搬質量(kg)		上下軸ストローク(mm)		標準価格	掲載ページ	
		※帯の長さ=アーム長 ※帯の中の数字=第1/第2アーム長の最高速度									定格	最大	標準	オプション			
		120	150	180	250	350	500	600	700	800							
IXP	3C3515					2399					0.76	1	3	150	-	-	7 333
	4C3515					2399					0.76	1	3	150	-	-	
	3C4515					2194					0.74	1	3	150	-	-	7 339
	4C4515					2194					0.74	1	3	150	-	-	
	3C5520					2501					0.79	2	6	200	-	-	7 345
	4C5520					2501					0.79	2	6	200	-	-	
	3C6520					2314					0.93	2	6	200	-	-	7 351
	4C6520					2314					0.93	2	6	200	-	-	
IX	NNC1205	2053									0.38	0.2	1	50	-	-	7 357
	NNC1505		2304								0.38	0.2	1	50	-	-	7 361
	NNC1805			2555							0.41	0.2	1	50	-	-	7 365
	NNC2515H				3191						0.44	1	3	150	-	-	7 369
	NNC3515H					4042					0.46	1	3	150	-	-	7 373
	NNC5020 (5030)H						6381				0.41	2	10	200	300	-	7 377
	NNC6020 (6030)H							7232			0.45	2	10	200	300	-	7 381
	NNC7020 (7040)H								7010		0.45	5	20	200	400	-	7 385
NNC8020 (8040)H									7586	0.46	5	20	200	400	-	7 389	

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

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP6CR/RCP6SCR

RCP4CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBCR/ISPBCR

SSPDA CR

ISDACR/ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

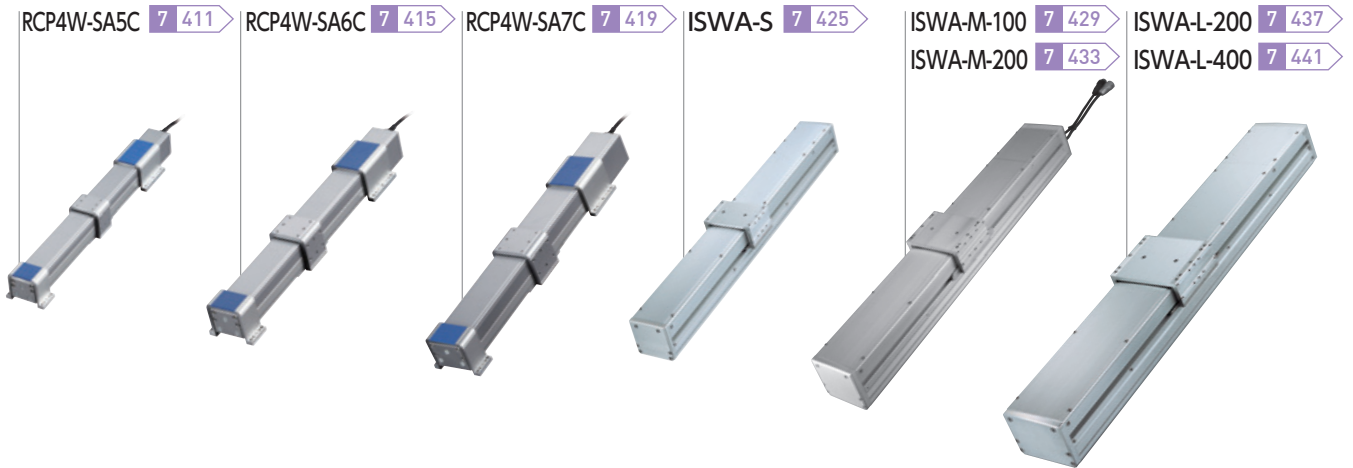
IXP

IX-NNC

スライダータイプ / 防塵防滴仕様

RCP4W シリーズ

ISWA シリーズ

防塵
防滴24V
パルス
モーター防塵
防滴200V
ACサーボ
モーター

適応コントローラー

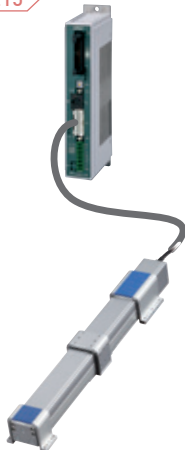
1軸

2軸以上

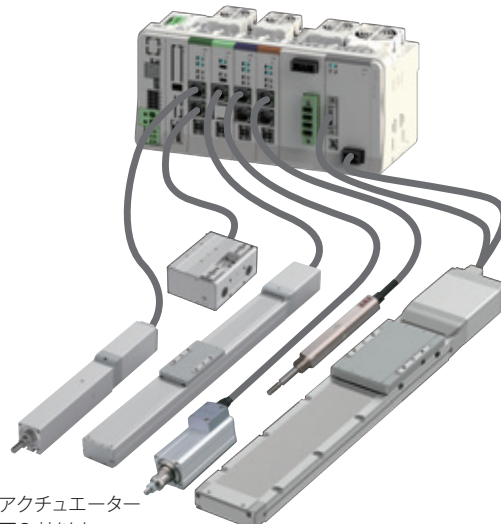
複雑な動作(プログラムタイプ)

PCON/SCON コントローラー

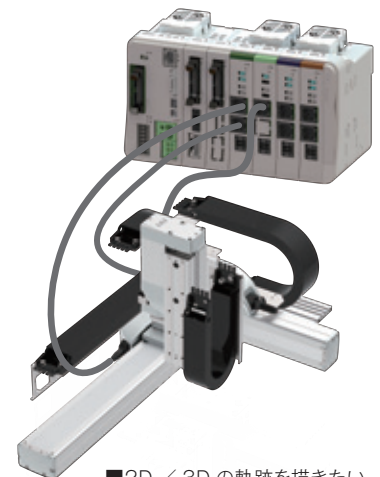
8 153 8 215

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

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) SA5Ciは100~500mm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。例) ISWA-Siはストローク600mmの場合、最高速度は760mm/s

3 サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。※最大可搬での数値ではありません。

4 可搬質量

※加減速度、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)	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	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850				
RCP4W	SA5C	330														10	5	-	-	7 411		
		165														5	10	-	-			
	SA6C	400														12	7.5	-	-	7 415		
		200														6	15	-	-			
SA7C	530														16	10	-	-	7 419			
	265														8	20	-	-				

シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																リード (mm)	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	100~500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300				
ISWA	S	800 760		1.164秒														16	7	-	-	7 425	
		400 380		1.824秒														8	20	-	-		
		200 190		3.332秒														4	45	-	-		
	M-100	500 455 365 300 250				4.198秒											10	30	-	-	7 429		
		250 225 180 150 125				8.147秒											5	70	-	-			
	M-200	1000 915 735 600 500				2.286秒											20	30	-	-	7 433		
		500 455 365 300 250				4.198秒											10	70	-	-			
	L-200	1000 930 765 640 545 465				2.854秒											20	30	-	-	7 437		
		500 465 380 320 270 230				5.408秒											10	70	-	-			
	L-400	1000 930 765 640 545 465				2.854秒											20	70	-	-	7 441		

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

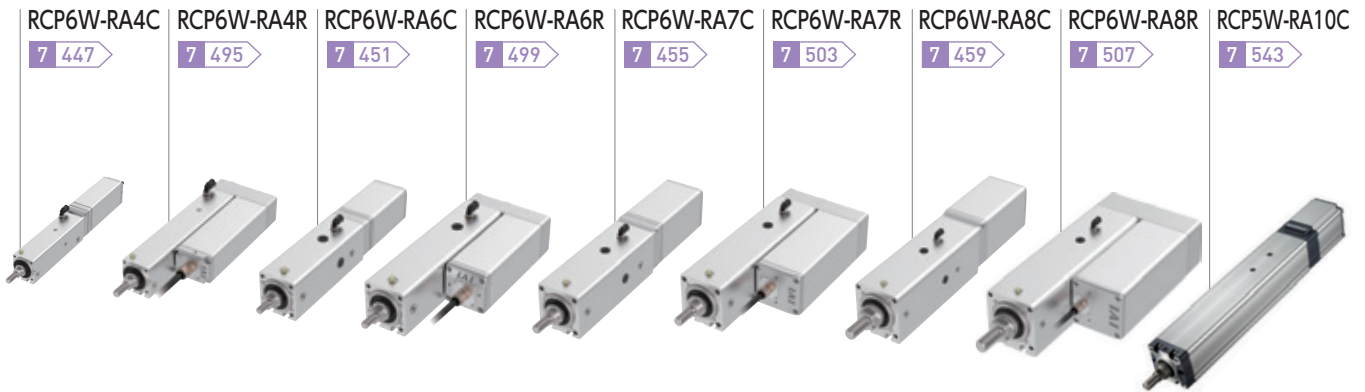
DDW

IXP

IXA

ロッドタイプ・ラジアルシリンダー／防塵防滴仕様

RCP6W/RCP5W シリーズ

防塵
防滴バッテリー
レスアプソモーター
ストレートモーター
折返し24v
パルス
モーターバッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

適応コントローラー

1軸

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

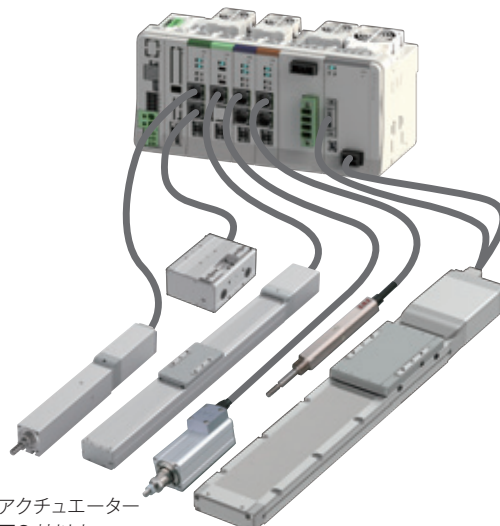
RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45



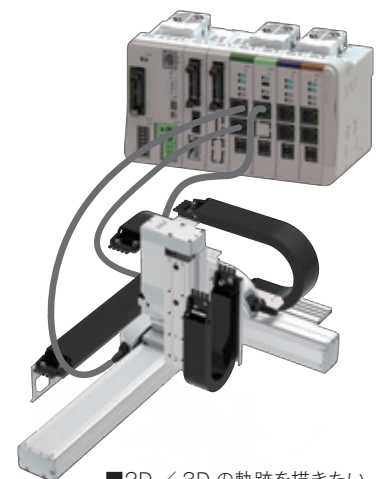
アクチュエーター

■ 1軸



アクチュエーター

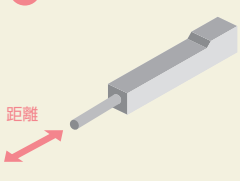
■ 2軸以上



- 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

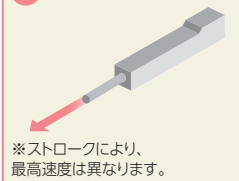
表の見方と掲載ページ検索

1 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) RA4Cは 50~200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



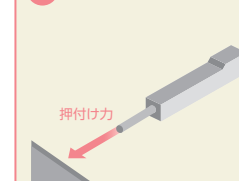
※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RA4Cのリード10mm、ストローク200mmの場合、最高速度は525mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。 ※【 】内は环境温度5℃以下の場合

3 サイクルタイム



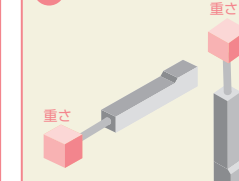
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。 ※最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

5 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、〈 〉は垂直使用の場合													水平	垂直		
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500							
RA4C		525(435) [435]										10	-	77	11	2		
		350 [260]										5	-	155	23	4	-	7 447
		175(150) [130]										2.5	-	310	40	10		
RA4R		525(435) [435]										10	-	77	11	2		
		350 [260]										5	-	155	23	4	-	7 495
		175(150) [130]										2.5	-	310	40	10		
RA6C		630(525) [525]										12	-	93	25	4		
		420(370) [315]										6	-	185	40	10	-	7 451
		210 [105]										3	-	370	60	20		
RA6R		630(525) [525]										12	-	93	25	4		
		420(370) [315]										6	-	185	40	10	-	7 499
		210 [105]										3	-	370	60	20		
RA7C		420 [280]										16	-	273	50	8		
		350(280) [140]										8	-	547	60	18	-	7 455
		140 [105]										4	-	1094	80	28		
RA7R		420 [280]										16	-	273	50	8		
		350(280) [140]										8	-	547	60	18	-	7 503
		140 [105]										4	-	1094	80	28		
RA8C		350(330) [300]										20	-	500	30	3		
		200 [170]										10	-	1000	60	35	-	7 459
		100 [80]										5	-	2000	100	70		
RA8R		350(330) [300]										20	-	500	30	3		
		200 [170]										10	-	1000	60	35	-	7 507
		100 [80]										5	-	2000	100	70		

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、〈 〉は垂直使用の場合																			水平	垂直					
		50	100	200	300	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900											
RCP5W	RA10C	117 167(130) 200(130) 180(130) 160(130) 140(130) 120																10	-	1500	64	64					
		83 100 90 80 70 60 55 50 45																5	-	3000	120	80	-	7 543			
		50 45 40 35 30																2.5	-	6000	240	120					

※〈 〉内は垂直使用の場合 ※【 】内は环境温度5℃以下の場合

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

RCP6W-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®防塵
防滴バッテリー
レスアプソモーター
ストレートモーター
折返し24v
パルス
モーターバッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

RCP6W-RRA4C

7 463

RCP6W-RRA4R

7 511

RCP6W-RRA6C

7 467

RCP6W-RRA6R

7 515

RCP6W-RRA7C

7 471

RCP6W-RRA7R

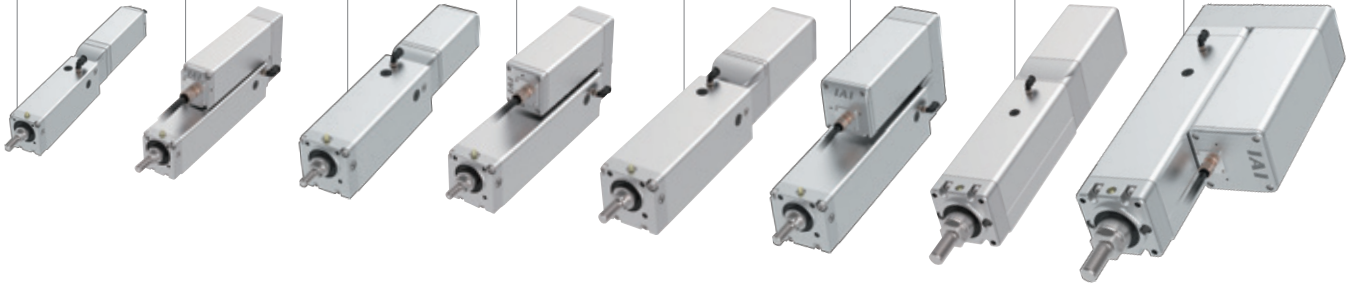
7 519

RCP6W-RRA8C

7 475

RCP6W-RRA8R

7 523



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

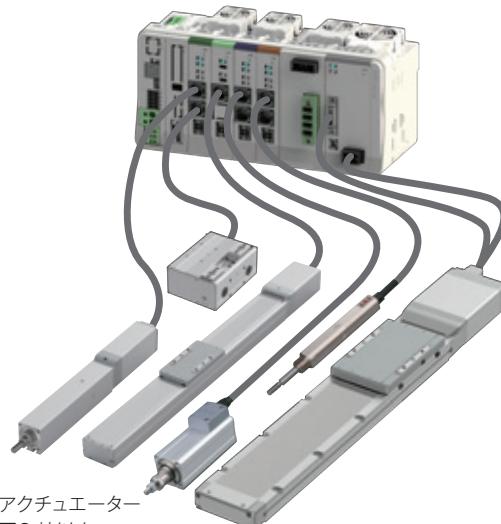
RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45



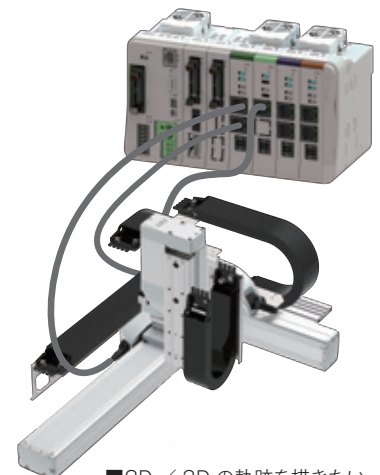
アクチュエーター

■ 1軸



アクチュエーター

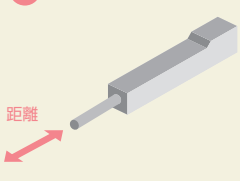
■ 2軸以上



- 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

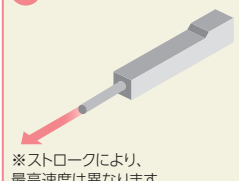
表の見方と掲載ページ検索

1 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) RRA4Cは50~400mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



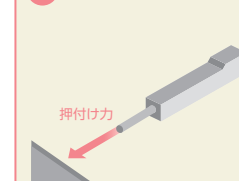
※ストロークにより、最高速度は異なります。例) RRA4Cのリード5mm、ストローク400mmの場合、最高速度は340mm/s ※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム



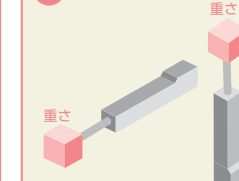
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。※最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。詳細は1-269ページをご確認ください。

5 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。

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、〈 〉は垂直使用の場合															水平	垂直		
	50	100~300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800							
RRA4C	525(435) [435]												10	-	77	11	2	-	7 463
	350 [260]												5	-	155	23	4		
	175(150) [105]												2.5	-	310	40	10		
RRA4R	525(435) [435]												10	-	77	11	2	-	7 511
	350 [260]												5	-	155	23	4		
	175(150) [105]												2.5	-	310	40	10		
RRA6C	630(525) [525]												12	-	93	25	4	-	7 467
	420(370) [315]												6	-	185	40	10		
	210 [105]												3	-	370	60	20		
RRA6R	630(525) [525]												12	-	93	25	4	-	7 515
	420(370) [315]												6	-	185	40	10		
	210 [105]												3	-	370	60	20		
RRA7C	420 [280]												16	-	273	50	8	-	7 471
	350(280) [140]												8	-	547	60	18		
	140 [105]												4	-	1094	80	28		
RRA7R	420 [280]												16	-	273	50	8	-	7 519
	350(280) [140]												8	-	547	60	18		
	140 [105]												4	-	1094	80	28		
RRA8C	280 [210]												20	-	500	30	3	-	7 475
	350(330) [210]												10	-	1000	60	35		
	200 [130]												5	-	2000	100	70		
RRA8R	280 [210]												20	-	500	30	3	-	7 523
	350(330) [210]												10	-	1000	60	35		
	200 [130]												5	-	2000	100	70		
	180 [130]												10	-	1000	60	35	-	
	100 [60]												5	-	2000	100	70		
	90 [60]												5	-	2000	100	70		

※〈 〉内は垂直使用の場合 ※【 】内は環境温度5℃以下の場合

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

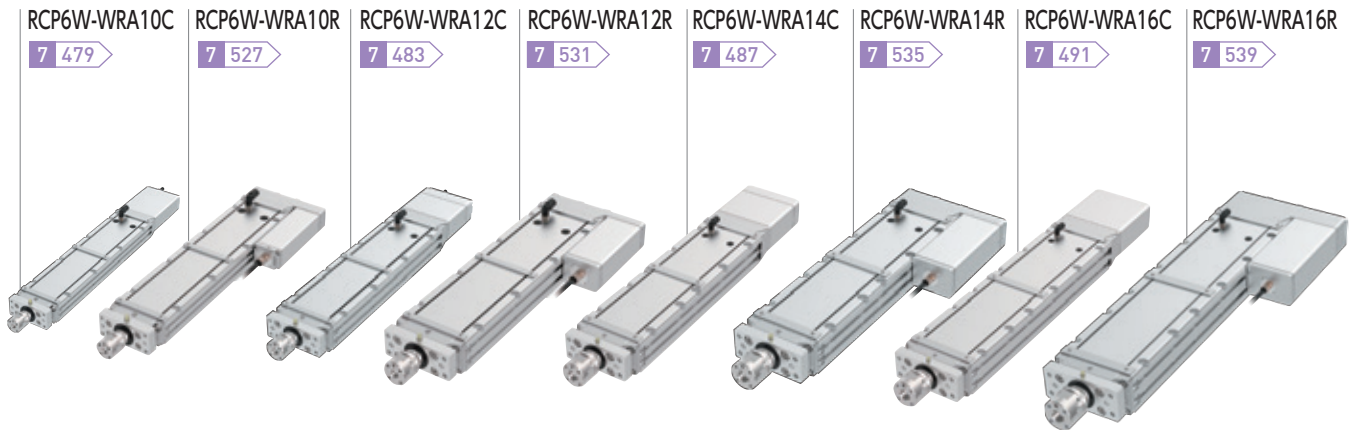
DDW

IXP

IXA

ラジアルシリンダー / 防塵防滴仕様

RCP6W-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®防塵・
防滴バッテリー
レスアプソモーター
ストレートモーター
折返し24v
パルス
モーターバッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

適応コントローラー

1軸

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

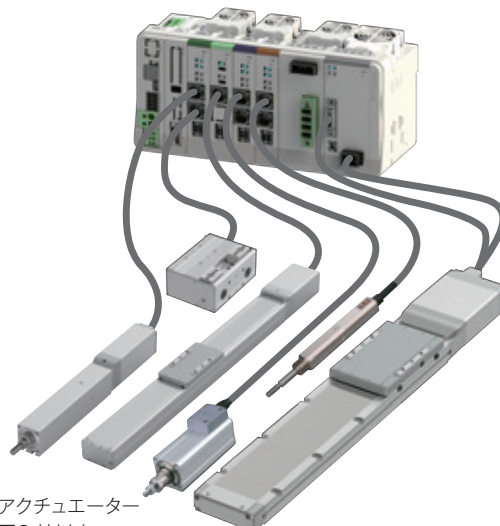
RCON コントローラー 8 45

RSEL コントローラー 8 45



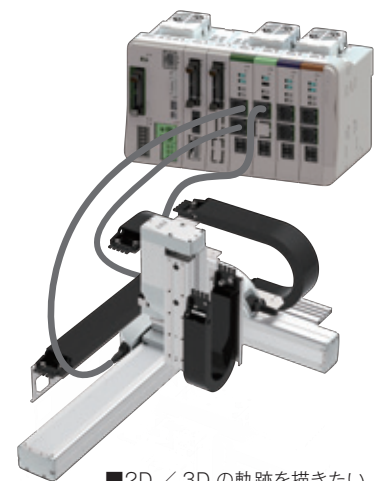
アクチュエーター

■ 1軸



アクチュエーター

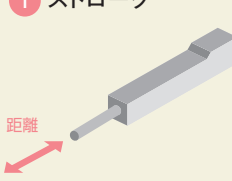
■ 2軸以上



- 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

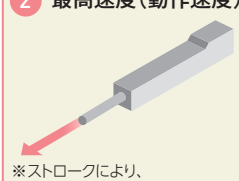
表の見方と掲載ページ検索

1 ストローク



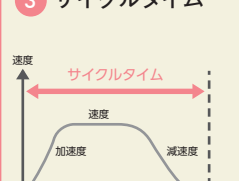
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WRA10Cは50~500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



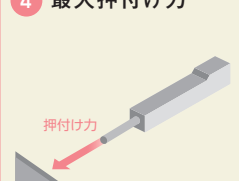
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) WRA10Cのリード10mm、ストローク500mmの場合、最高速度は490mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム



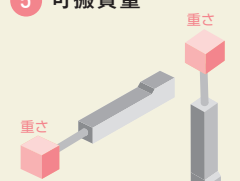
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。
※最大可搬での数値ではありません。

4 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-269ページをご確認ください。

5 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。

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、〈 〉は垂直使用の場合															水平	垂直			
	50	100~400	450	500	550	600	650	700	750	800	900	1000				←	↑			
WRA10C	525 [350]		490 [350]	☺ 1.26秒									10	-	77	11.5	-	-	-	
	350(215) [215]		290 (215) [215]	240 (215) [215]	☺ 2.198秒									5	-	155	28	4	-	7 479
	175(150) [65]		145 (65)	120 (65)	☺ 4.258秒									2.5	-	310	40	10	-	-
WRA10R	525 [350]		490 [350]	☺ 1.26秒									10	-	77	11.5	-	-	-	
	350(215) [215]		290 (215) [215]	240 (215) [215]	☺ 2.198秒									5	-	155	28	4	-	7 527
	175(150) [65]		145 (65)	120 (65)	☺ 4.258秒									2.5	-	310	40	10	-	-
WRA12C	560 [320]		☺ 1.067秒									12	-	93	30	-	-	-		
	400(220) [220]		375 (220) [220]	☺ 1.468秒									6	-	185	55	4	-	7 483	
	225(140) [80]		220 (140) [80]	185 (140) [80]	☺ 2.808秒									3	-	370	70	14	-	-
WRA12R	560 [320]		☺ 1.067秒									12	-	93	30	-	-	-		
	400(220) [220]		375 (220) [220]	☺ 1.468秒									6	-	185	55	4	-	7 531	
	225(140) [80]		220 (140) [80]	185 (140) [80]	☺ 2.808秒									3	-	370	70	14	-	-
WRA14C	420 [280]		☺ 1.599秒									16	-	273	50	-	-	-		
	280(210) [140]		☺ 2.283秒									8	-	547	65	11.5	-	7 487		
	130 [70]		☺ 4.708秒									4	-	1094	85	21.5	-	-		
WRA14R	420 [280]		☺ 1.599秒									16	-	273	50	-	-	-		
	280(210) [140]		☺ 2.283秒									8	-	547	65	11.5	-	7 535		
	130 [70]		☺ 4.708秒									4	-	1094	85	21.5	-	-		
WRA16C	280 [240]	360 [240]		340 [240]	295 [240]	260 [240]	225 [225]	200 [200]	180 [180]	☺ 4.598秒			20	-	500	30	-	-		
	220(160) [120]		195 (160) [120]	165 (160) [120]	145 (120)	125 (120)	110 (110)	100 (100)	90 (90)	☺ 8.992秒			10	-	1000	60	30.5	-	7 491	
	110(90) [80]		95 (90) [80]	80 [80]	70 [70]	60 [60]	55 [55]	50 [50]	45 [45]	☺ 17.863秒			5	-	2000	100	59	-	-	
WRA16R	280 [240]	360 [240]		340 [240]	295 [240]	260 [240]	225 [225]	200 [200]	180 [180]	☺ 4.598秒			20	-	500	30	-	-		
	220(160) [120]		195 (160) [120]	165 (160) [120]	145 (120)	125 (120)	110 (110)	100 (100)	90 (90)	☺ 8.992秒			10	-	1000	60	30.5	-	7 539	
	110(90) [80]		95 (90) [80]	80 [80]	70 [70]	60 [60]	55 [55]	50 [50]	45 [45]	☺ 17.863秒			5	-	2000	100	59	-	-	

※〈 〉内は垂直使用の場合 ※【 】内は環境温度5℃以下の場合

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

ロッドタイプ / 防塵防滴仕様

RCA2W シリーズ

防塵
防滴24V
ACサーボ
モーター

RCA2W-RN3NB

7 549

RCA2W-RP3NB

7 551

RCA2W-GS3NB

7 553

RCA2W-RN4NB

7 559

RCA2W-RP4NB

7 561

RCA2W-GS4NB

7 563



RCS2W シリーズ

防塵
防滴200V
ACサーボ
モーター

RCS2W-RN5NB

7 571

RCS2W-RP5NB

7 573

RCS2W-GS5NB

7 575



RCA2W-GD3NB

7 555

RCA2W-SD3NB

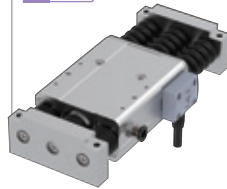
7 557

RCA2W-GD4NB

7 565

RCA2W-SD4NB

7 567



RCS2W-GD5NB

7 577

RCS2W-SD5NB

7 579



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)

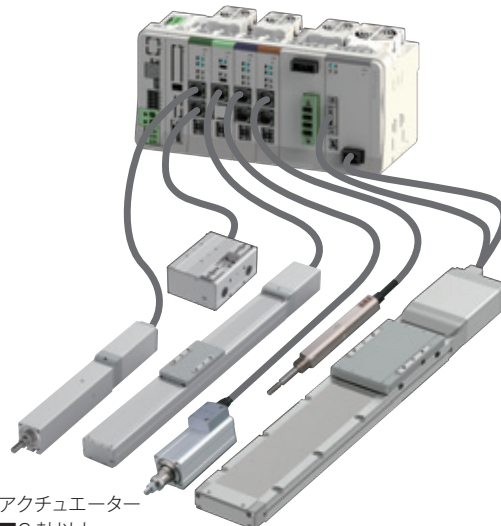
ACON/SCON コントローラー

8 189 8 215



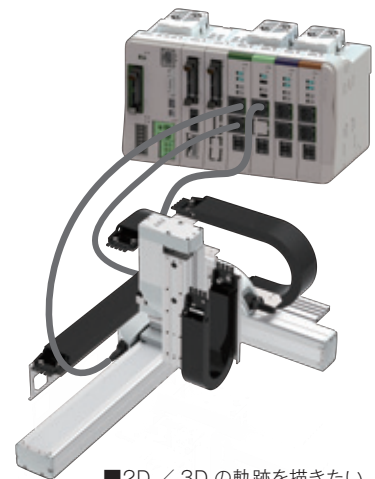
アクチュエーター
■ 1軸

RCON コントローラー 8 45



アクチュエーター
■ 2軸以上

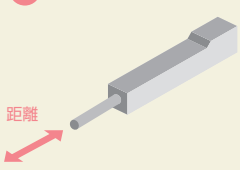
RSEL コントローラー 8 45



■ 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

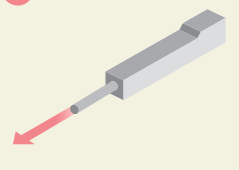
表の見方と掲載ページ検索

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) RN3NBは30~50mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



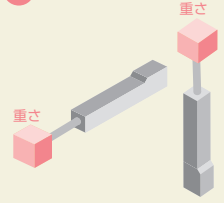
※()内は垂直使用の場合です。

3 サイクルタイム



※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。※最大可搬での数値ではありません。

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)	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、()は垂直使用の場合								水平	垂直		
		25	30	50	75	100	150						
RCA2W	RN3NB	200		0.353秒		4	42.7	0.75	0.25	-	7 549		
		100		0.635秒									
		50		1.107秒									
	RN4NB	270(220) 300		0.304秒		6	33.8	2	0.5	-	7 559		
		200		0.353秒									
		100		0.645秒									
	RP3NB	200		0.353秒		4	42.7	0.75	0.25	-	7 551		
		100		0.635秒									
		50		1.107秒									
	RP4NB	270(220) 300		0.304秒		6	33.8	2	0.5	-	7 561		
		200		0.353秒									
		100		0.645秒									
GS3NB	200		0.353秒		4	42.7	0.75	0.25	-	7 553			
	100		0.635秒										
	50		1.107秒										
GS4NB	270(220) 300		0.304秒		6	33.8	2	0.5	-	7 563			
	200		0.353秒										
	100		0.645秒										
GD3NB	200		0.353秒		4	42.7	0.75	0.25	-	7 555			
	100		0.635秒										
	50		1.107秒										
GD4NB	270(220) 300		0.304秒		6	33.8	2	0.5	-	7 565			
	200		0.353秒										
	100		0.645秒										
SD3NB	200		0.353秒		4	42.7	0.75	0.25(注1)	-	7 557			
	100		0.635秒					0.5(注1)					
	50		1.107秒					1(注1)					
SD4NB	240(200) 300		0.387秒		6	33.8	2	0.5(注1)	-	7 567			
	200		0.478秒					0.75(注1)					
	100		0.895秒					1.5(注1)					
RCS2W	RN5NB	280(230) 380(330)		0.442秒		10	89	5	1.5	-	7 571		
		250(230) 250		0.498秒									
		125		0.761秒									
	RP5NB	280(230) 380(330)		0.442秒		10	89	5	1.5	-	7 573		
		250(230) 250		0.498秒									
		125		0.761秒									
	GS5NB	280(230) 380(330)		0.442秒		10	89	5	1.5	-	7 575		
		250(230) 250		0.498秒									
		125		0.761秒									
	GD5NB	280(230) 380(330)		0.442秒		10	89	5	1.5	-	7 577		
250(230) 250		0.498秒											
125		0.761秒											
SD5NB	280(230) 380(330)		0.442秒		10	89	5	1.5(注1)	-	7 579			
	250(230) 250		0.498秒					3(注1)					
	125		0.761秒					6(注1)					

※()内は垂直使用の場合 (注1) 本体側固定の場合

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

グripper / 防塵防滴仕様

RCP2W シリーズ

防塵仕様

スライド

レバー

24V
パルス
モーター

RCP2W-GRSS

7 583



RCP2W-GRLS

7 587



RCP2W-GRS

7 589



RCP2W-GRM

7 593



RCP2W-GR3SS

7 597



RCP2W-GR3SM

7 601



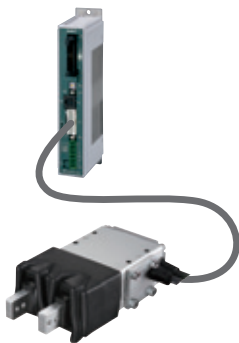
適応コントローラー

1軸

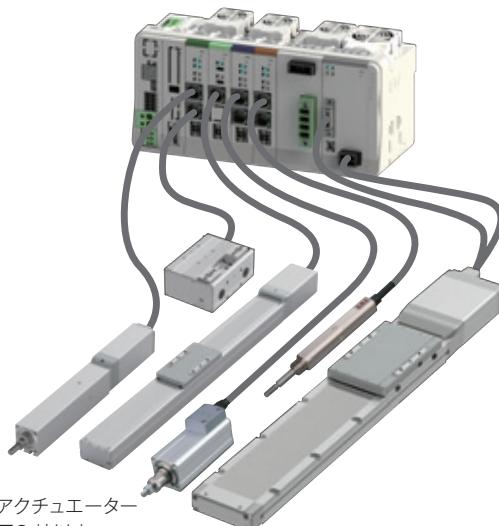
2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

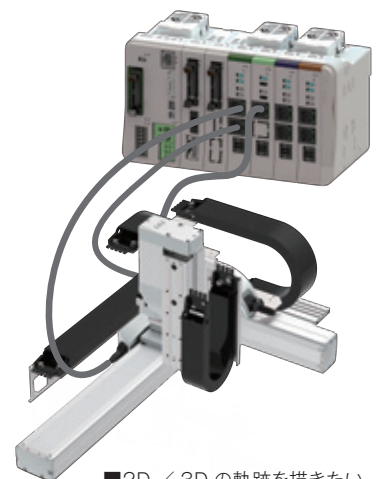
PCON コントローラー 8 153



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

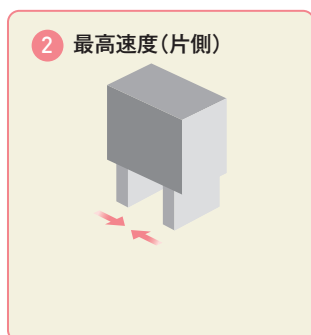
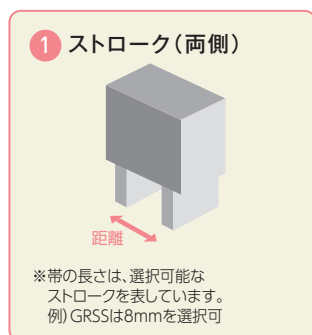
■ 2軸以上

■ 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



タイプ	ストロークと最高速度 (mm/s)				最大把持力(両側) (N)	標準価格	掲載ページ
	8mm	10mm	14mm	180度			
GRSS	78				14	—	7 583
GRLS				600	6.4	—	7 587
GRS		33			21	—	7 589
GRM			36		80	—	7 593
GR3SS		40			22	—	7 597
GR3SM			50		102	—	7 601

※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

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ストロークと可搬質量から選ぶ

スペック一覧

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

ロータリー／防塵防滴仕様

RCP2W シリーズ

防塵
防滴24V
パルス
モーターRCP2W-RTBS
RCP2W-RTBSL

7 607

RCP2W-RTB
RCP2W-RTBL

7 611

RCP2W-RTBB
RCP2W-RTBBL

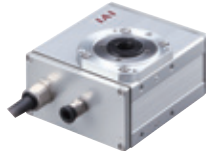
7 615

RCP2W-RTCS
RCP2W-RTCSL

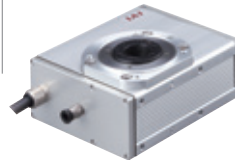
7 619

RCP2W-RTC
RCP2W-RTCL

7 623

RCP2W-RTCB
RCP2W-RTCBL

7 627

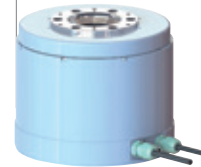


DDW シリーズ

防塵
防滴ダイレクト
ドライブ
モーター

DDW-LH18C

7 631



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)

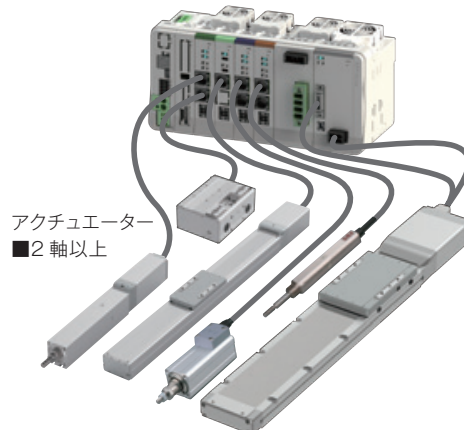
PCON/SCON コントローラー

8 153 8 215



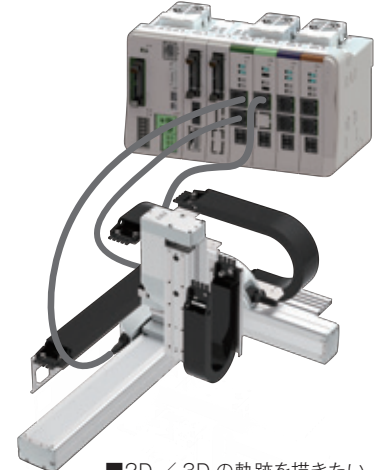
RCON コントローラー

8 45

アクチュエーター
■2軸以上

RSEL コントローラー

8 45

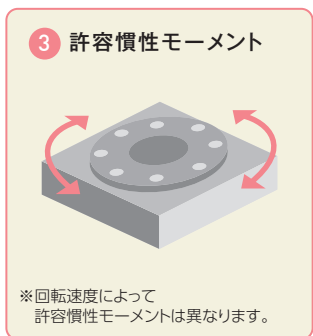
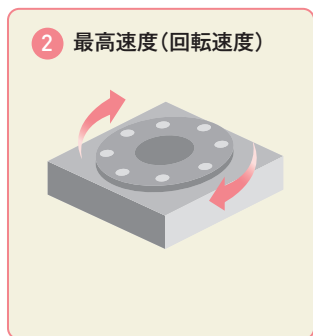
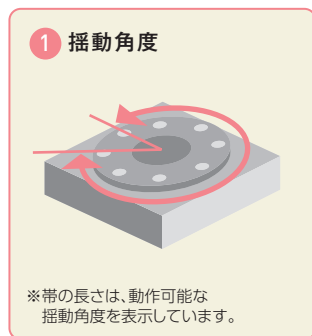


アクチュエーター

■1軸

【ご注意】 DDW 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



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				
RCP2W	RTBS	400				0.24	0.0023	-	7 607
	RTCS	226				0.36	0.0035	-	
	RTBSL	400				0.24	0.0023	-	7 619
		RTCSL	226				0.36	0.0035	
	RTB	600				1.1	0.01	-	7 611
		RTC	400				1.7	0.015	
	RTBL	600				1.1	0.01	-	7 623
		RTCL	400				1.7	0.015	
	RTBB	600				3.0	0.02	-	7 615
		RTCB	400				4.6	0.03	
	RTBBL	600				3.0	0.02	-	7 627
		RTCBL	400				4.6	0.03	
DDW	LH18C	1440				67	1.6	-	7 631

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

スカラロボット / 防塵防滴仕様

IXP シリーズ

防塵
防滴バッテリー
レスアプソ24v
パルス
モーターIXP-3W3515
IXP-4W3515 [7 637](#)IXP-3W4515
IXP-4W4515 [7 643](#)IXP-3W5520
IXP-4W5520 [7 649](#)IXP-3W6520
IXP-4W6520 [7 653](#)

IXA シリーズ

防塵
防滴バッテリー
レスアプソ200v
ACサーボ
モーターIXA-4NSW3015 [7 659](#)IXA-4NSW45□□ [7 663](#)IXA-4NSW60□□ [7 669](#)

適応コントローラー

IXPシリーズ

MSEL コントローラー [8 259](#)

IXAシリーズ

XSEL コントローラー [8 291](#)

表の見方と掲載ページ検索

1 アーム長

※第1アーム回転中心から第3、4軸回転中心までの最大距離です。

2 合成最高速度

※第1アーム、第2アームの合成最高速度です。※動作条件によって、速度は異なります。

3 標準サイクルタイム

※水平移動300mm、上下移動25mmを2kgの負荷で往復動作させた時の移動時間です。(IXP350,450は1kg負荷)

4 可搬質量

※加減速度によって、可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	アーム (mm) と合成最高速度 (mm/s)						標準 サイクル タイム (秒)	可搬質量 (kg)		Z軸 ストローク (mm)		標準価格	掲 載 ペー ジ
		※帯の長さ=アーム長 ※帯の中の数字=第1 / 第2アーム長の最高速度							定格	最大	標準	ロング		
		300	350	450	550	600	650							
IXP	3W3515		2399					0.76	1	3	150	-	-	7 637
	4W3515		2399					0.76	1	3	150	-	-	
	3W4515			2194				0.74	1	3	150	-	-	7 643
	4W4515			2194				0.74	1	3	150	-	-	
	3W5520				2501			0.79	2	6	200	-	-	7 649
	4W5520				2501			0.79	2	6	200	-	-	
	3W6520					2314		0.93	2	6	200	-	-	7 653
	4W6520					2314		0.93	2	6	200	-	-	
IXA	4NSW3015	5126						0.38	-	6	150	-	-	7 659
	4NSW45□□		6981					0.38	-	8	180	330	-	7 663
	4NSW60□□				6039			0.38	-	10	180	330	-	7 669

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

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ストローク
と可搬質量
から選ぶ

スペック
一覧

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA



アイエイアイ
総合カタログ
2021

7

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場所に、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、抜けゆ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。
- 以下の場所を使用する際は、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、大きな熱源からの放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擦が増加したり、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	7-53
2. 加速度／減速度	7-53
3. デューティー比	7-54
4. すべりネジ仕様の製品について	7-54
5. 原点	7-54
6. エンコーダー種類	7-54
7. エンコーダーパルス数	7-55
8. モーター	7-55
9. 取付け姿勢	7-55
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	7-56
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	7-56
12. 張出し負荷長	7-56
13. 寿命	7-57
14. 本体精度	7-57
15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	7-57
16. 垂直設置での使用について	7-57
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	7-58
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	7-58
19. 海外規格への対応について	7-58

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

- 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。
- 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。
- 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。
- RCP5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。
- 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。
- 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. エンコーダー種類

アクチュエーターに搭載されるエンコーダーは、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ー(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ー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(エンコーダー)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。

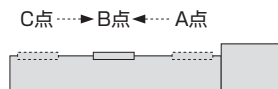
〈繰返し位置決め精度〉

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。



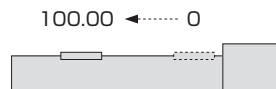
〈ロストモーション〉

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。

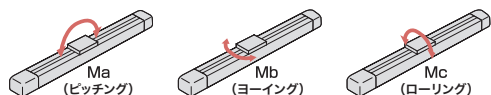
- ① 繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ② ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤ アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥ 動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント (Ma、Mb、Mc)

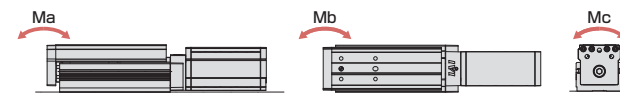
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-243ページの技術資料をご参照ください。

※ 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。

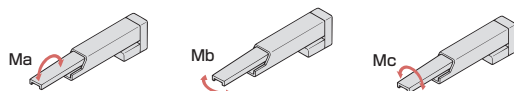
〈スライダタイプモーメント方向〉



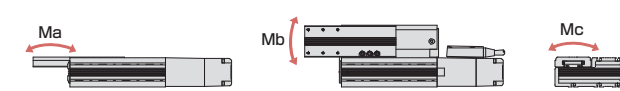
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈アームタイプモーメント方向〉

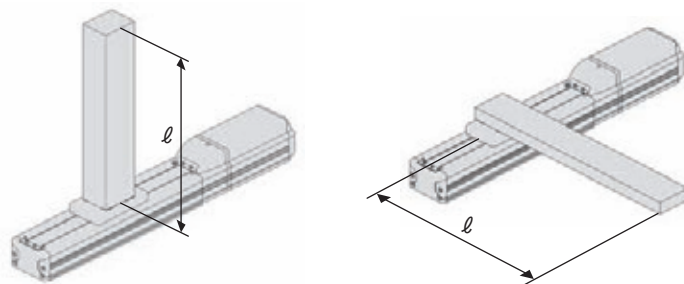


〈フラットタイプモーメント方向〉



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。



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。

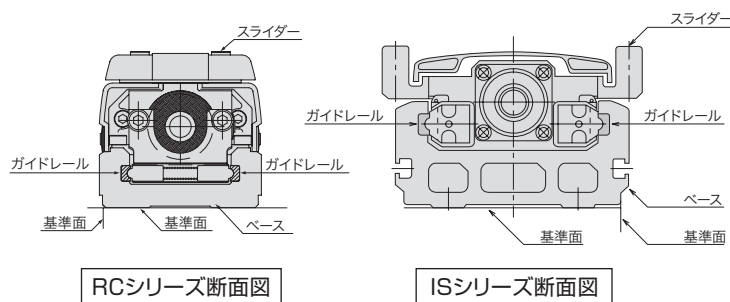
例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント(1-243ページ参照)が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。

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)

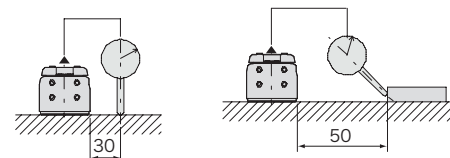
RCP3-SA2AC/SA2BC 上下0.5mm/全ストローク

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)はリジットで固定する事を推奨いたします。

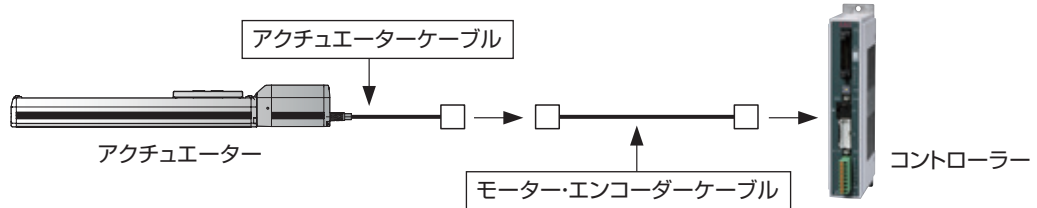
詳細は1-246ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

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

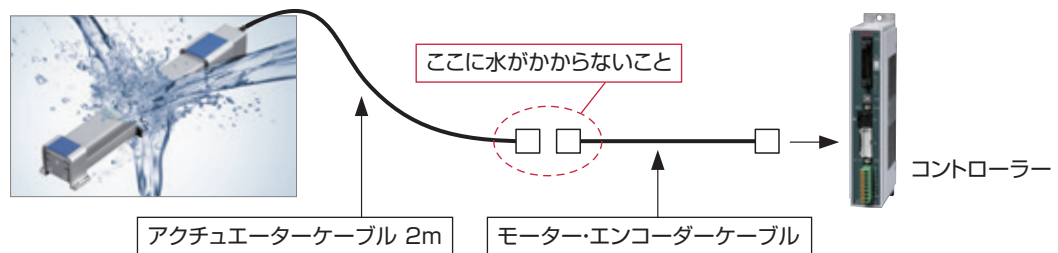
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



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。ケーブルペ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〉



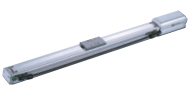
クリーン仕様

スライダタイプ




パルスモーター

RCP6CR/RCP6SCR-SA4C	7-65	
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	7-69	
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C	7-73	
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C	7-77	
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C	7-81	
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	7-85	
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	7-89	
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C	7-93	
RCP4CR-SA3C	7-97	
RCP4CR-SA5C	7-101	


サーボモーター 24V

RCACR-SA4C	7-107	
RCACR-SA5C	7-111	
RCACR-SA6C	7-115	


サーボモーター 200V

RCS4CR-SA4C	7-121	
RCS4CR-SA6C	7-125	
RCS4CR-SA7C	7-129	
RCS4CR-SA8C	7-133	
RCS4CR-WSA10C	7-137	
RCS4CR-WSA12C	7-141	
RCS4CR-WSA14C	7-145	
RCS4CR-WSA16C	7-149	
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	7-153	
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	7-157	

サーボモーター 200V (高性能タイプ)

ISDBCR/ISPDBCR-S	7-163	
ISDBCR/ISPDBCR-M-100	7-167	
ISDBCR/ISPDBCR-M-200	7-171	
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200	7-175	
ISDBCR/ISPDBCR-L-200	7-179	
ISDBCR/ISPDBCR-L-400	7-183	
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200	7-187	
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400	7-191	

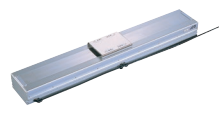
サーボモーター 200V (静電気対策タイプ)

ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD	7-195	
ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD	7-199	
ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD	7-203	

サーボモーター 200V (高剛性タイプ)

SSPDACR-S-200	7-209	
SSPDACR-M-400	7-213	
SSPDACR-L-750	7-217	

サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISDACR/ISPDACR-W-600	7-223	
ISDACR/ISPDACR-W-750	7-227	
ISDACR/ISPDACR-WX-600	7-231	
ISDACR/ISPDACR-WX-750	7-235	

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

ロッドタイプ

サーボモーター 24V

RCA2CR-RN3NB	7-241
RCA2CR-RP3NB	7-243
RCA2CR-GS3NB	7-245
RCA2CR-GD3NB	7-247
RCA2CR-SD3NB	7-249
RCA2CR-RN4NB	7-251
RCA2CR-RP4NB	7-253
RCA2CR-GS4NB	7-255
RCA2CR-GD4NB	7-257
RCA2CR-SD4NB	7-259



サーボモーター 200V

RCS2CR-RN5NB	7-263
RCS2CR-RP5NB	7-265
RCS2CR-GS5NB	7-267
RCS2CR-GD5NB	7-269
RCS2CR-SD5NB	7-271



グリッパータイプ

パルスモーター

RCP2CR-GRSS	7-275
RCP2CR-GRS	7-281
RCP2CR-GRM	7-285
RCP2CR-GRLS	7-279
RCP2CR-GR3SS	7-289
RCP2CR-GR3SM	7-293



ロータリータイプ

パルスモーター

RCP2CR-RTBS/RTBSL	7-299
RCP2CR-RTB/RTBL	7-303
RCP2CR-RTBB/RTBBL	7-307
RCP2CR-RTCS/RTCSL	7-311
RCP2CR-RTC/RTCL	7-315
RCP2CR-RTCB/RTCBL	7-319



ダイレクトドライブモーター

DDACR-LT18C	7-323
DDACR-LH18C	7-327



スカラロボット

パルスモーター パワーコンスカラ

IXP-3C3515/4C3515	7-333
IXP-3C4515/4C4515	7-339
IXP-3C5520/4C5520	7-345
IXP-3C6520/4C6520	7-351



サーボモーター 200V

IX-NNC1205	7-357
IX-NNC1505	7-361
IX-NNC1805	7-365
IX-NNC2515H	7-369
IX-NNC3515H	7-373
IX-NNC50□□H	7-377
IX-NNC60□□H	7-381
IX-NNC70□□H	7-385
IX-NNC80□□H	7-389



注意事項

7-393

オプション

7-395

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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/clean.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
クリーン仕様	RCP2CR-SA5	2015 総合カタログ	—
	RCP2CR-SA6		
	RCP2CR-SA7		
	RCP2CR-SS7C	2016総合カタログ	—
	RCP2CR-SS8C		
	RCP2CR-HS8C		
	RCACR-SA5D		
	RCACR-SA6D		
	RCS2CR-SS7C		
	RCS2CR-SA5D		
	RCS2CR-SA6D		
	DDCR-T18C		
	DDCR-LT18C		
	DDCR-LH18C		
	RCP5CR-SA4C	2017総合カタログ	○
	RCP5CR-SA6C		
	RCP5CR-SA7C		
	RCP4CR-SA6C		
	RCP4CR-SA7C		
	RCS2CR-SA4C	2018総合カタログ	○
RCS2CR-SA5C			
RCS2CR-SA6C			
RCS2CR-SA7C			

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

選定




注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スライダー RCP6 / RCP4

パルスモーター				
RCP6CR RCP6SCR RCP4CR	スライダー	RCP6CR/RCP6SCR-SA4C	7-65	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	7-69	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA7C	7-73	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA8C	7-77	
	ワイドスライダー	RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C	7-81	
		RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	7-85	
		RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	7-89	
	スライダー	RCP4CR-SA3C	7-97	
		RCP4CR-SA5C	7-101	

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP6CR-SA4C RCP6SCR-SA4C

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
クリーン
バッテリーレスアップ
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

シリーズ		SA4C	WA	35P	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
RCP6CR	コントローラー別置		エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6 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
RCP6SCR	コントローラー内蔵						RCP6S SE SIOタイプ		



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)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	7-401	-

(注1) リード16の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の時は選択できません。
(注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA4C		RCP6SCR-SA4C
		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)	-	-	-
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」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご参照ください。
- (3) 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。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDACR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

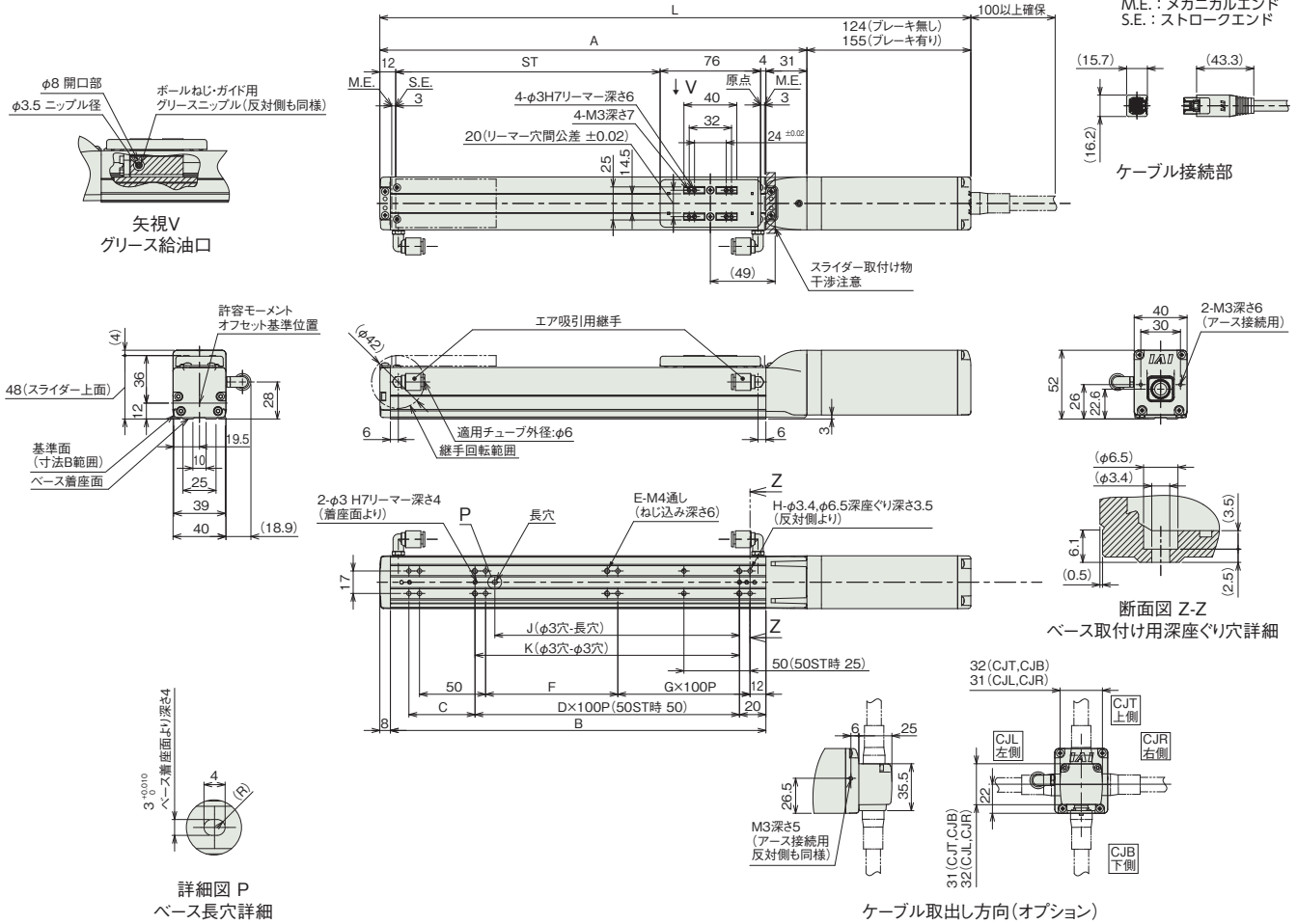
寸法図

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

■RCP6CR-SA4C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	ブレーキ無し	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
	ブレーキ有り	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778
RCS3 CR	A	173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
	B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
ISDBCR/ISPDBCR	C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
	D	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
SSPDA CR	E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
	F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
ISDACR/ISPDACR	G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
	H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
RCA2 CR	J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
	K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RCS2 CR	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	質量 (kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9
	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

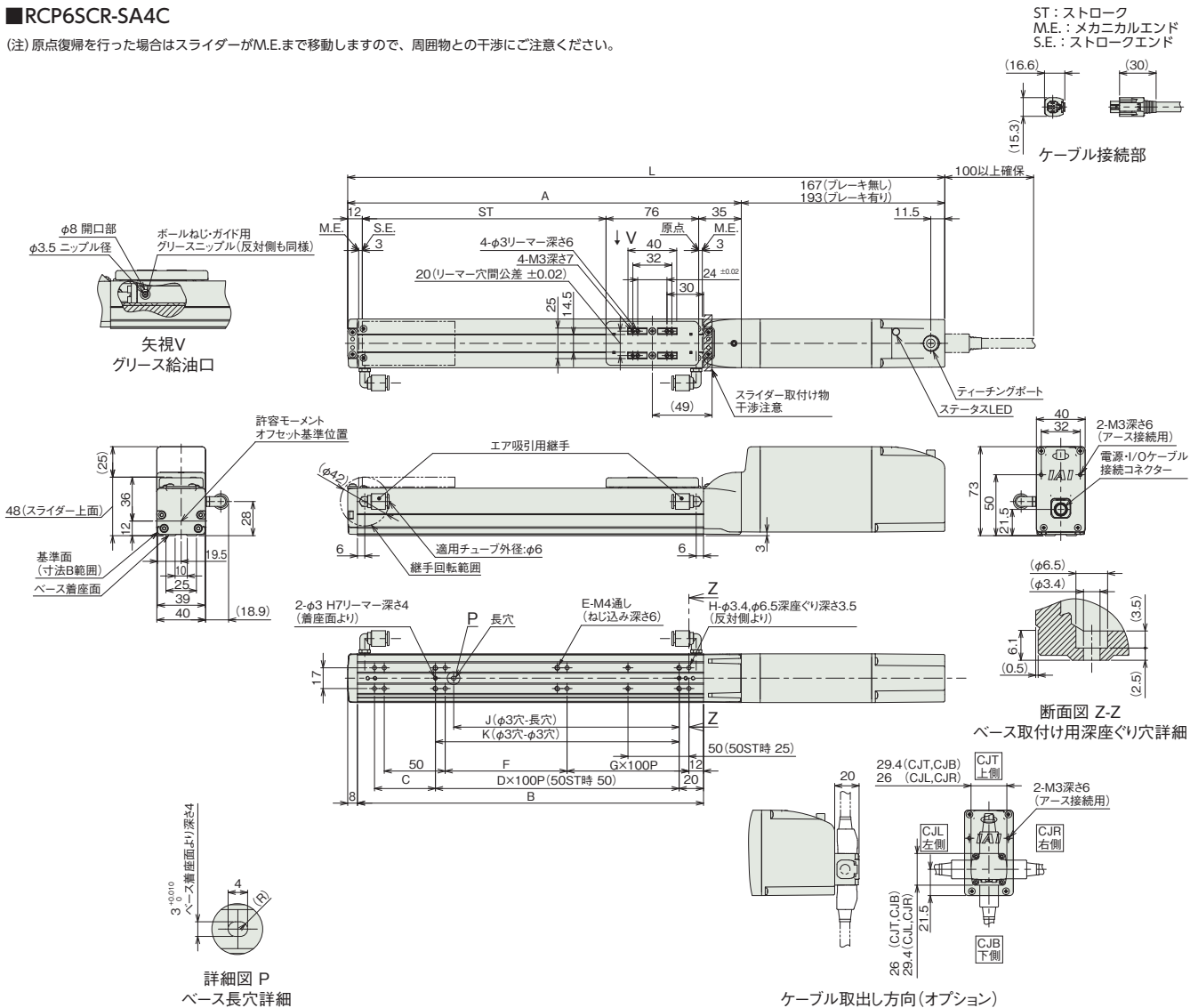
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■RCP6SCR-SA4C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	340	390	440	490	540	590	640	690	740
			366	416	466	516	566	616	666	716	766	816
	A		173	223	273	323	373	423	473	523	573	623
	B		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
	C		50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
	D		-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	E		6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
	F		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
	G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
	H		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
	J		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
	K		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2
			1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP6CR-SA6C

RCP6SCR-SA6C

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
クリーン
バッテリーレスアップ
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

シリーズ		SA6C	WA	42P	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
RCP6CR	コントローラー別置	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	RCP6 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
RCP6SCR	コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ			RCP6S SE SIOタイプ		



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)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダー仕様 (注2)	W	7-401	-

(注1) リード20の時は選択できません。ダブルスライダー仕様の際は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA6C		RCP6SCR-SA6C
		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)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご参照ください。
- (3) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
- (4) 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。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISPD
BCR

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISPD
ACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

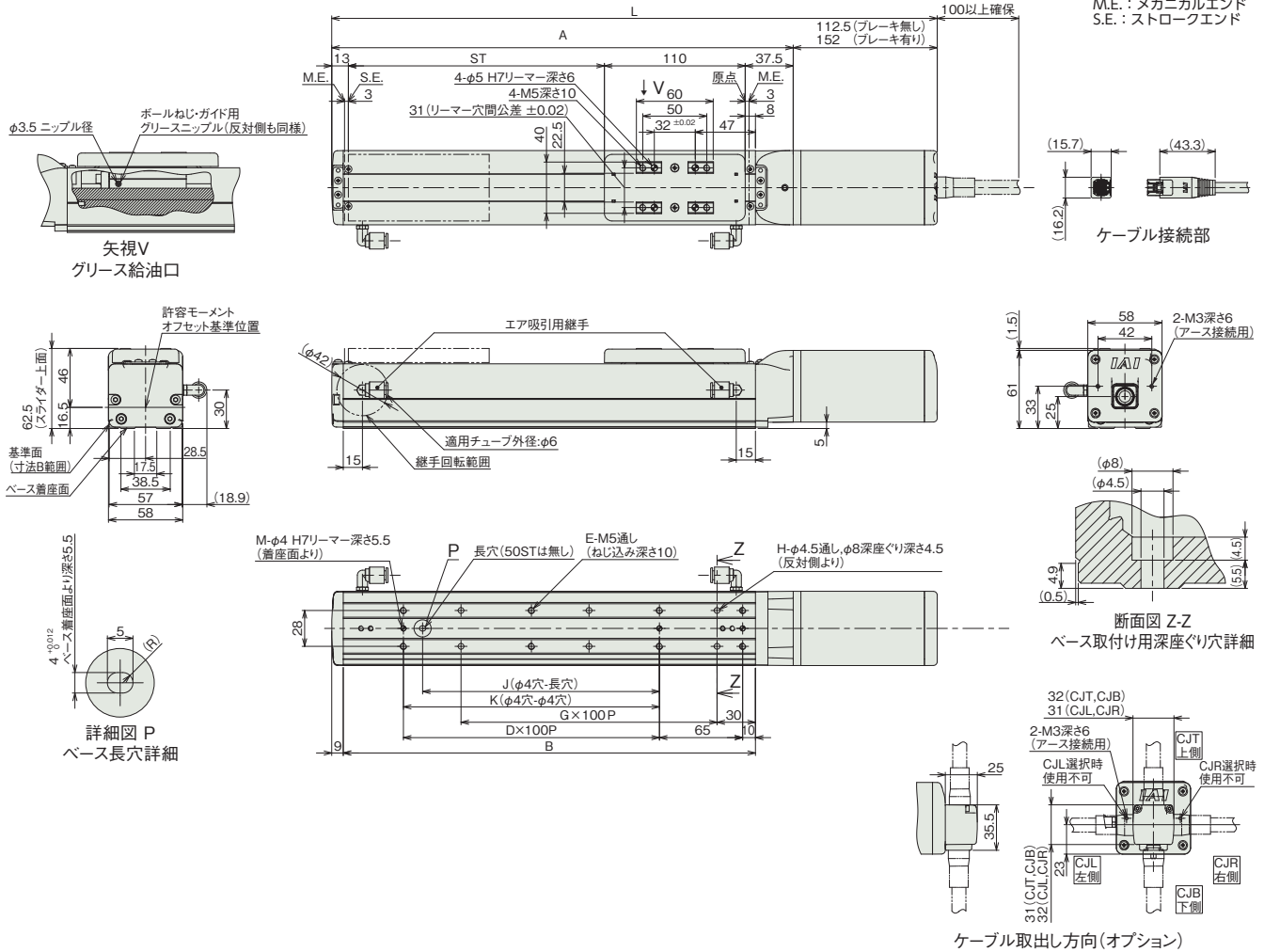
寸法図

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

■RCP6CR-SA6C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

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

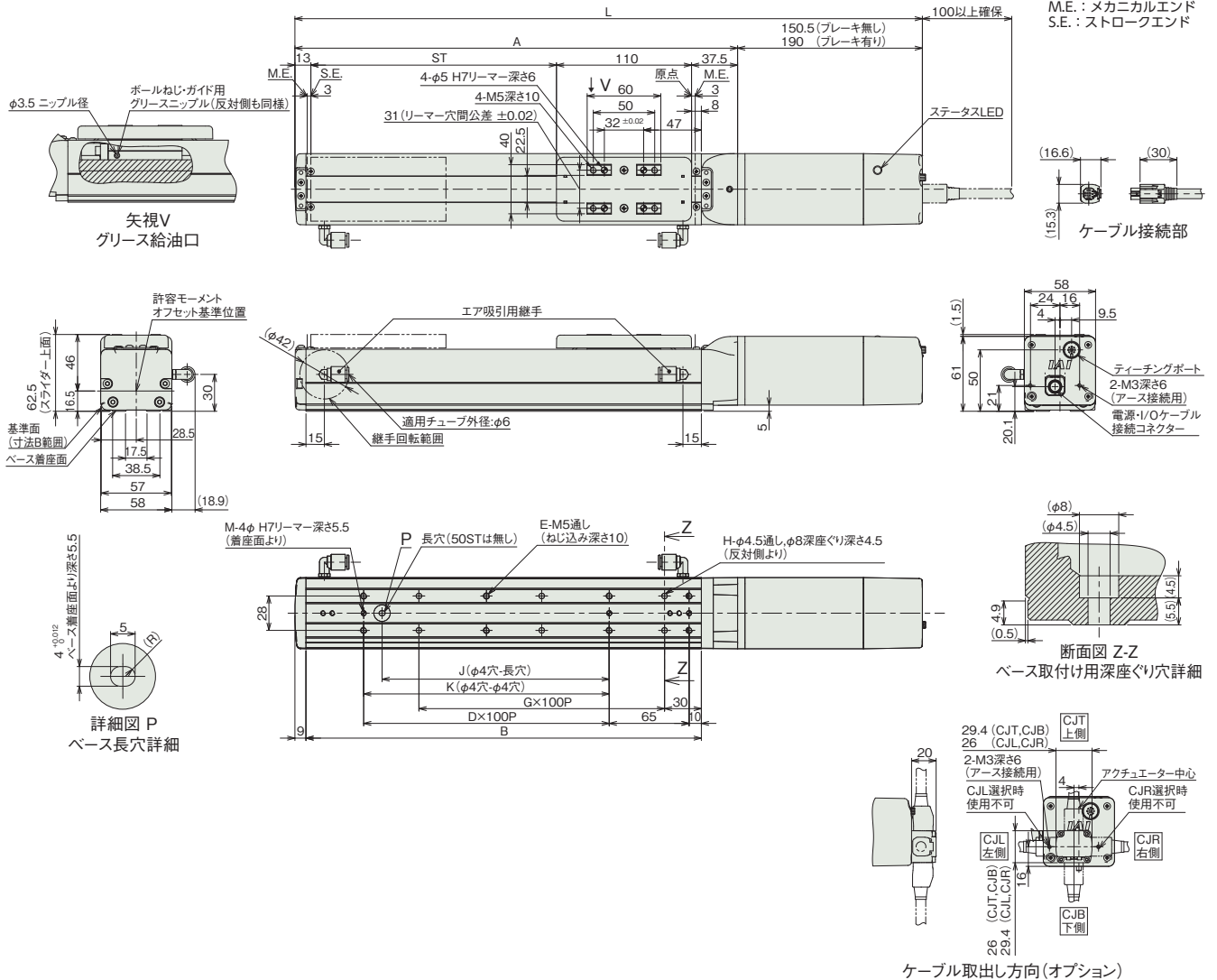
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
	ブレーキ有り	2.2	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8

選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
RCP6CR/RCP6SCR
RCP4 CR
RCA CR
RCS4 CR
RCS3 CR
ISDBCR/ISPBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
RCA2 CR
RCS2 CR
RCP2 CR
DDA CR
IXP
IX-NNC
オプション補足資料

■RCP6SCR-SA6C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

- RCP6CR/
RCP6SCR
- RCP4
CR
- RCA
CR
- RCS4
CR
- RCS3
CR
- ISDBCR/
ISPBCR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- RCA2
CR
- RCS2
CR
- RCP2
CR
- DDA
CR
- IXP
- IX-
NNC
- オプション
補足資料

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
	ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5
A	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5	810.5	860.5	910.5	960.5	
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2	4.4	4.6	4.7
	ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9

■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。

RCP6CR-SA7C

RCP6SCR-SA7C

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
クリーン
バッテリーレスアップ
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

シリーズ		SA7C	WA	56P	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
RCP6CR	コントローラー別置	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	RCP6 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
RCP6SCR	コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ			RCP6S SE SIOタイプ		



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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダー仕様 (注2)	W	7-401	-

(注1) リード16・24の時は選択できません。ダブルスライダー仕様の時は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA7C		RCP6SCR-SA7C
		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)	-	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご参照ください。
- (3) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-280ページをご参照ください。
- (4) 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。
- (5) 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC/R
ISPD/BCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPD/ACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

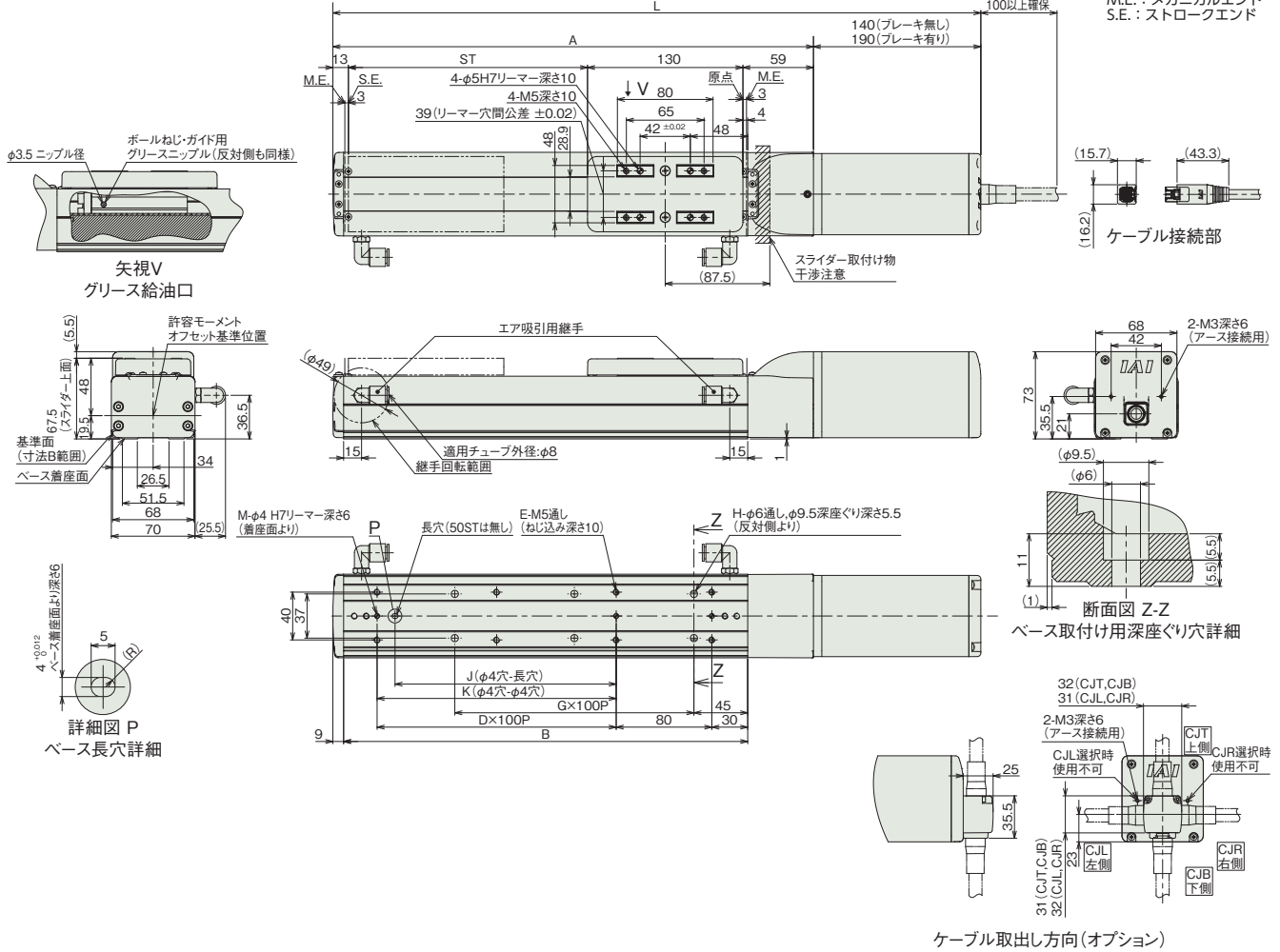
寸法図

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

■RCP6CR-SA7C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142
	ブレーキ有り	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192
A	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0
	ブレーキ有り	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

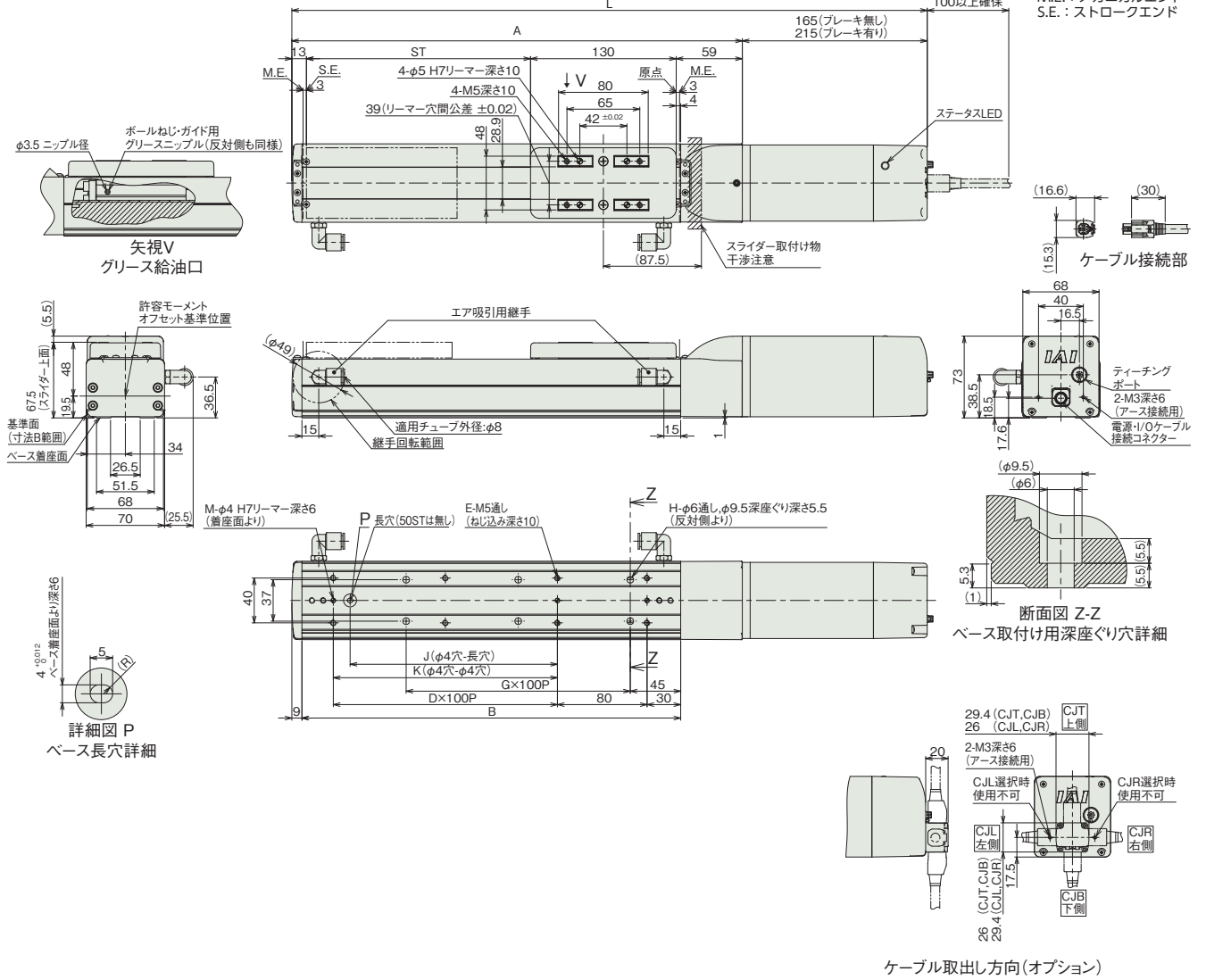
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■RCP6SCR-SA7C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167
	ブレーキ有り	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217
A	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	6.9	7.2
	ブレーキ有り	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.1	7.4	7.6

■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	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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) 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。

RCP6CR-SA8C

RCP6SCR-SA8C

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
クリーン
バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 90mm
24V パルスモーター

型式項目

SA8C		WA		56SP						
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		
RCP6CR コントローラー別置 RCP6SCR コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	56SP 高推力 パルスモーター 56□サイズ	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 1100 50mm 1100mm (50mm毎)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 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		



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	7-401	-

(注1) リード20・30の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の際は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA8C		RCP6SCR-SA8C
		P4	P6	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)	-	-	-
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」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご参照ください。
- 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。
- 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

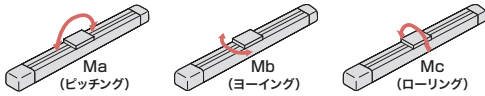
メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	28	60	70	80
		最高速度(mm/s)	1200	1000	500	250
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	38	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.1	0.1	0.7	1
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	4	25	55
		最高速度(mm/s)	850	800	500	250
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	38	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	159	239	478	956	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	160	110	60	30	
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	4	25	55	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：219 N・m
	Mb：219 N・m
	Mc：414 N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：77.0 N・m
	Mb：77.0 N・m
	Mc：146 N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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3) 【 】内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
 (注4) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード30

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	28	26	20	16	13	3	3	3	
100	28	26	20	16	13	3	3	3	
200	28	26	20	16	13	2	2	2	
400	28	24	18	15	11	1.5	1.5	1	
650	21	18	15	12	8	1	1	1	
850	14	10	7	5		1	1		
1000	8	6	3	2					
1200	4	2	1	0.5					

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	51	45	40	35	4	4	4	
50	60	51	45	40	32	4	4	4	
100	60	51	45	33	30	4	4	4	
200	60	51	45	33	25	4	4	4	
300	60	51	40	30	23	4	4	4	
400	50	35	30	23	20	2	2	2	
650	50	20	15	8	6	2	2	2	
800		10	6	2	1	1	0.5		
900		7	3	0.5					
1000		4	1						

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	70	70	70	70	65	25	25	25	
50	70	70	70	70	65	25	25	25	
100	70	70	70	70	65	25	25	25	
200	70	65	50	40	35	20	20	20	
250	70	62	40	31	26	13	12	12	
300	70	60	30	25	20	10	9	9	
400	70	25	15	8	5	5	3	2	
500	55	10	2			3	1		

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)						垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	80	80	80	55	55	55	
50	80	80	80	80	80	55	55	55	
75	80	80	80	80	80	30	30	30	
100	80	80	80	80	80	18	18	18	
125	80	80	80	70	70	18	18	18	
175	80	70	40	30	25	14	12	10	
200	80	50	20	10	5	10	6	5	
225	80	20	5			7	1		
250	80					5			

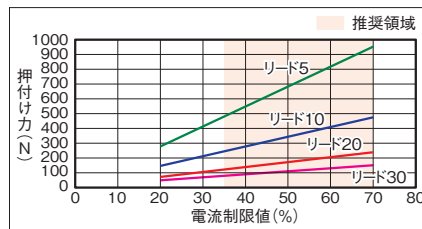
ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
RCP6CR/
RCP6SCR
RCP4
CR
RCA
CR
RCS4
CR
RCS3
CR
ISDBCR/
ISPDSCR
SSPDA
CR
ISDACR/
ISPDA CR
RCA2
CR
RCS2
CR
RCP2
CR
DDA
CR
IXP
IX-
NNC
オプション
補足資料

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

■RCP6CR-SA8C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

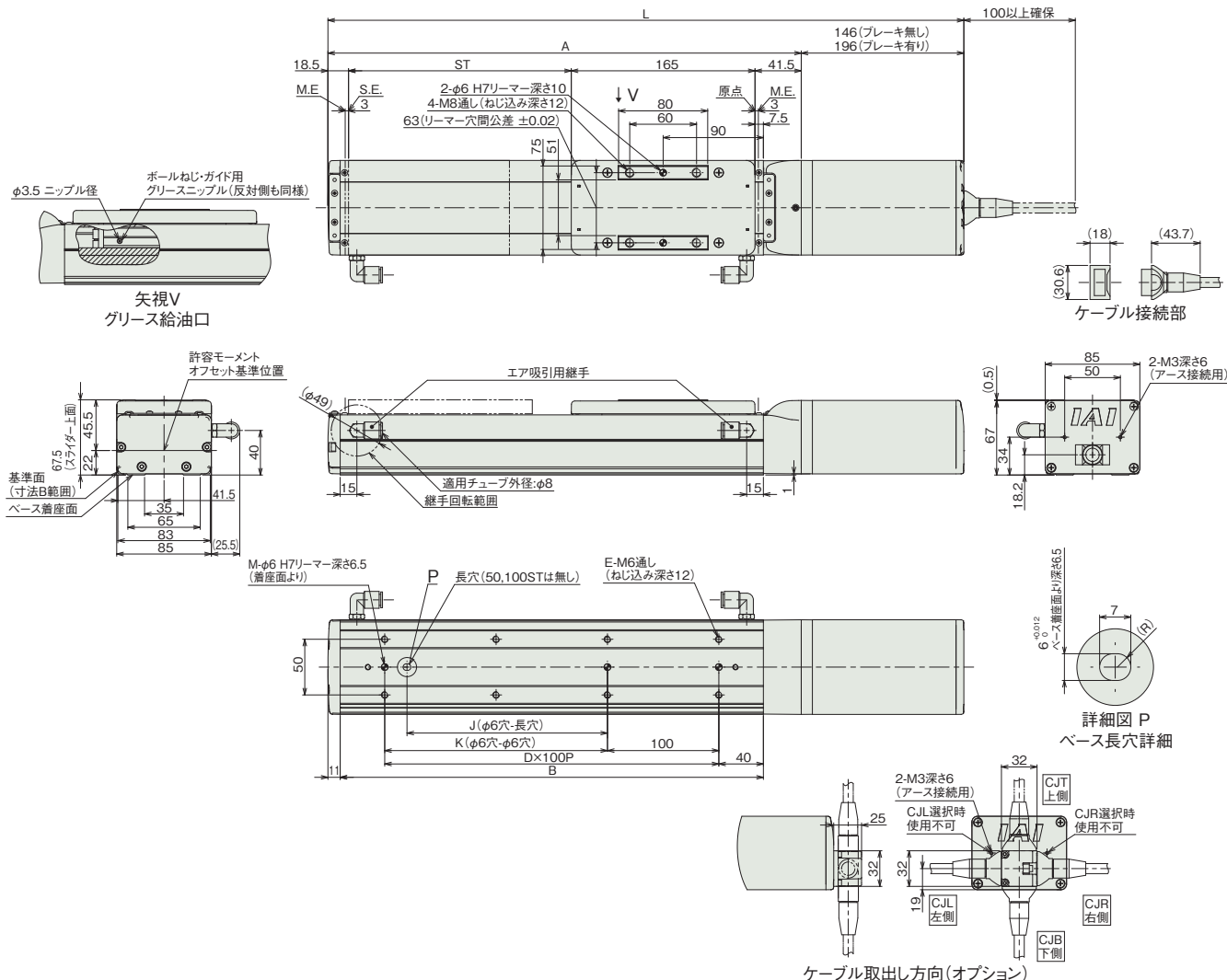
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表



■ストローク別寸法

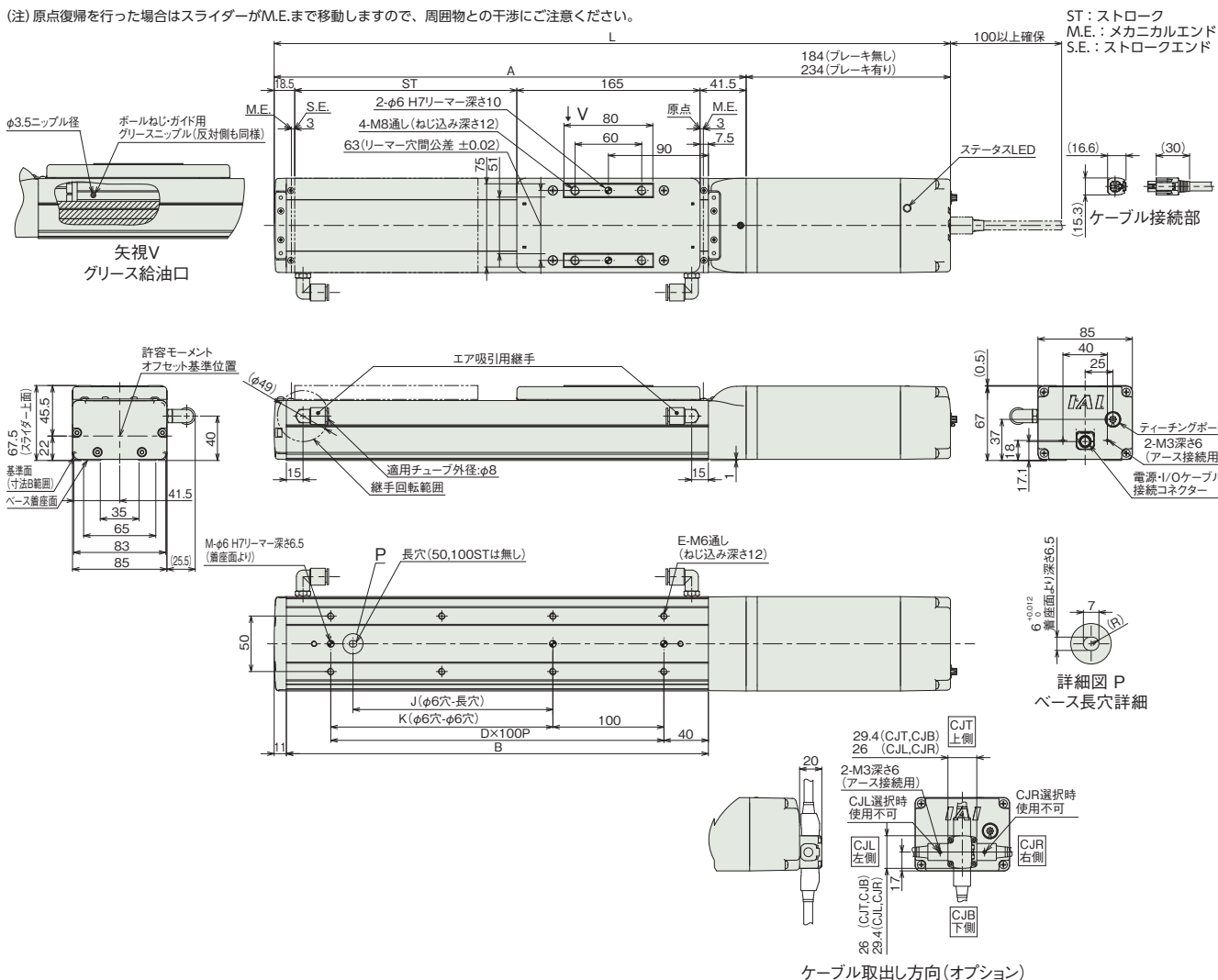
L	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	ブレーキ無し	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471
ブレーキ有り	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	
A	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	ブレーキ無し	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2
ブレーキ有り	5.0	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	8.0	8.2	8.5	8.8	9.1	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7	

■RCP6SCR-SA8C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
	ブレーキ有り	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559
A	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.0	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4
	ブレーキ有り	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3	9.5	9.8	10.1	10.4	10.6	10.9

■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												
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
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。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR
RCP4
CR
RCA
CR
RCS4
CR
RCS3
CR
ISDBCR/
ISPDBCR
SSPDA
CR
ISDACR/
ISPDACR
RCA2
CR
RCS2
CR
RCP2
CR
DDA
CR
IXP
IX-
NNC
オプション
補足資料

RCP6CR-WSA10C

RCP6SCR-WSA10C

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
クリーン
バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 100mm
24V パルスモーター

型式項目

WSA10C		WA		35P						
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	適用コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション		
RCP6CR コントローラー別置 RCP6SCR コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様 (注2)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(注1) RCP6SCRは選択できません。
(注2) リード16の時は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA10C		RCP6SCR-WSA10C
		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)	-	-	-
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」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDACR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

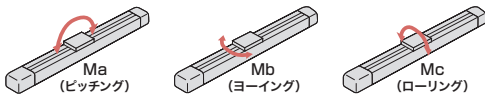
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	4	15	28	40
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	4	12	25	36
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	840	610	390	195
		最低速度(mm/s)	20	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	-	3	10
	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	-	3	10	
	最高速度(mm/s)	-	-	350	175	
	最低速度(mm/s)	-	-	7	4	
	定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	48	77	155	310	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	115	70	50	35	
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	10	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 271 N・m
	Mb: 271 N・m
	Mc: 553 N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 65.4 N・m
	Mb: 65.4 N・m
	Mc: 134 N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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3) 【 】内は高精度仕様(リード2.5、5、10)の場合です。
(注4) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

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

リード10

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

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直 加速度(G)
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	28	25	22	20	20	3
40	28	25	22	20	20	3
85	28	25	22	20	20	3
130	28	25	22	20	20	3
175	28	25	22	20	20	3
215	28	25	22	20	18	3
260	28	25	22	20	14	3
305	28	22	18	14	10	1.5
350	28	18	11	7	6	1
390	28	12	7	4	2	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直 加速度(G)
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	
0	40	40	40	35	30	10
20	40	40	40	35	30	10
40	40	40	40	35	30	10
65	40	40	40	35	30	10
85	40	40	40	35	30	10
105	40	40	35	30	10	10
130	40	40	35	30	10	9
150	40	35	30	30	7	7
175	40	35	30	25	3	3
195	40	35	30	26	18	

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

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

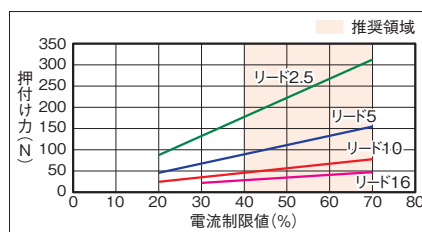
ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

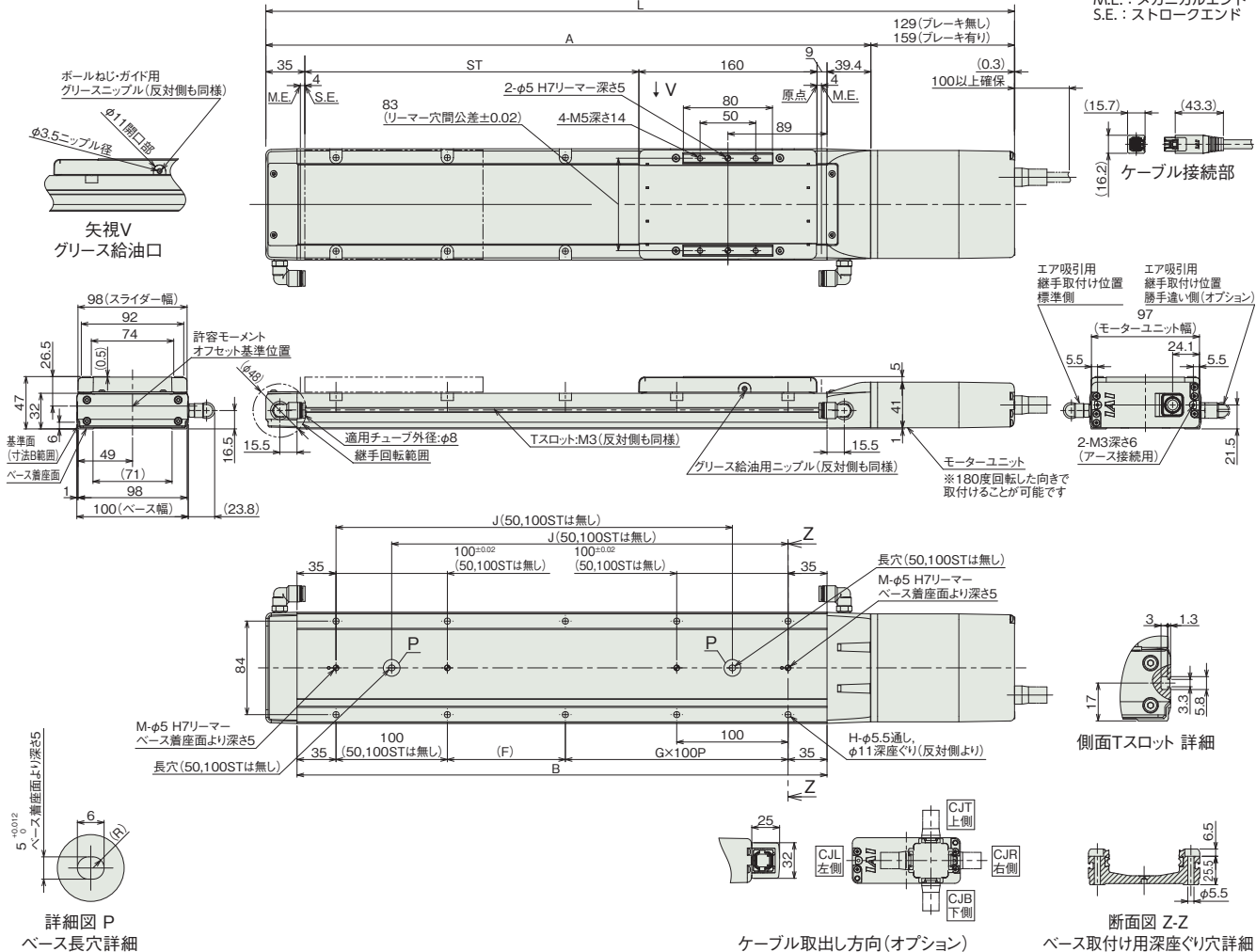
寸法図

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

■RCP6CR-WSA10C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	422.4	472.4	522.4	572.4	622.4	672.4	722.4	772.4	822.4	872.4
	ブレーキ有り	452.4	502.4	552.4	602.4	652.4	702.4	752.4	802.4	852.4	902.4
A		293.4	343.4	393.4	443.4	493.4	543.4	593.4	643.4	693.4	743.4
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J		-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

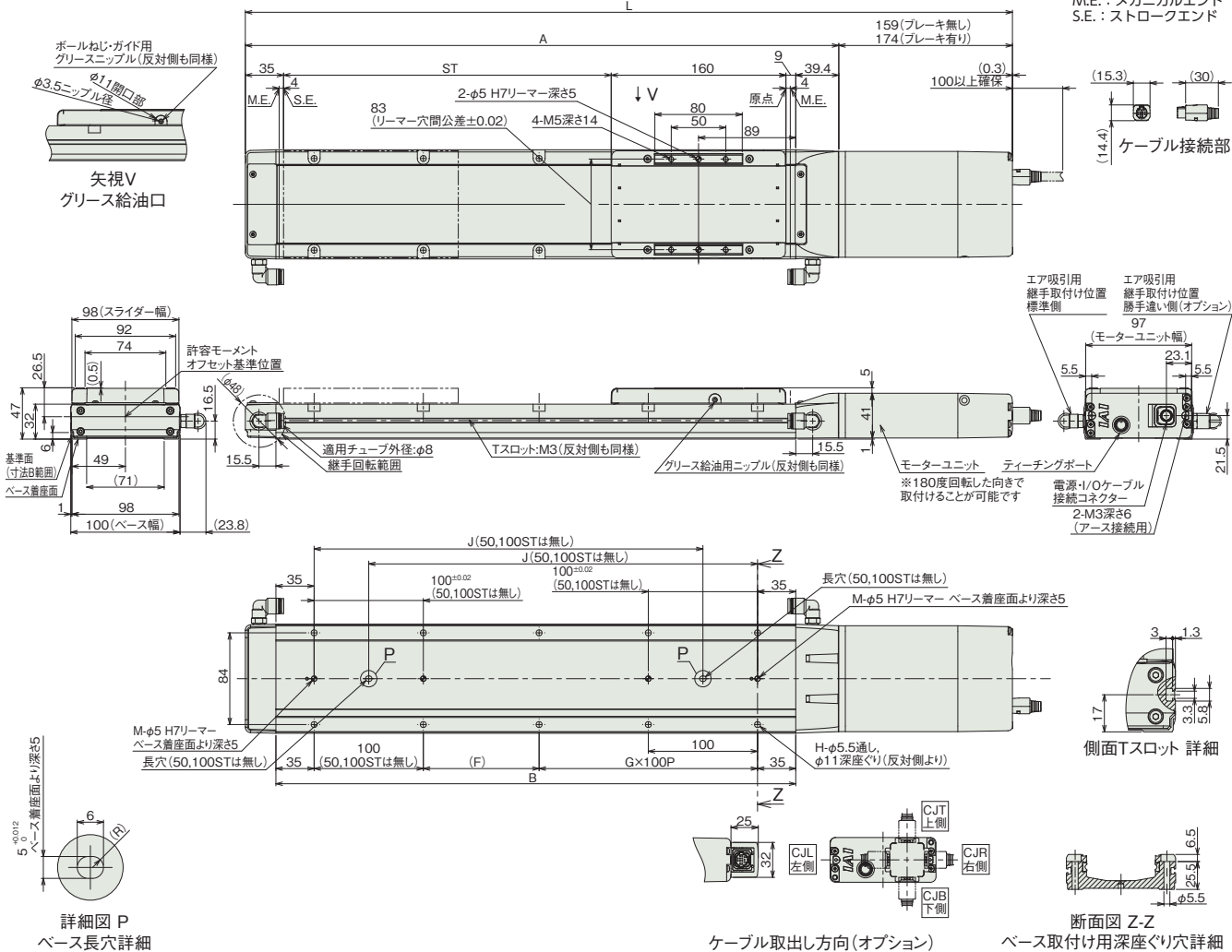
■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2

選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
RCP6CR/RCP6SCR
RCP4 CR
RCA CR
RCS4 CR
RCS3 CR
ISDBC/R/ISPDBCR
SSPDA CR
ISDACR/ISPDACR
RCA2 CR
RCS2 CR
RCP2 CR
DDA CR
IXP
IX-NNC
オプション補足資料

■RCP6SCR-WSA10C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	452.4	502.4	552.4	602.4	652.4	702.4	752.4	802.4	852.4	902.4
	ブレーキ有り	467.4	517.4	567.4	617.4	667.4	717.4	767.4	817.4	867.4	917.4
A		293.4	343.4	393.4	443.4	493.4	543.4	593.4	643.4	693.4	743.4
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J		-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1
	ブレーキ有り	3.1	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

■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	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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) 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。

RCP6CR-WSA12C

RCP6SCR-WSA12C

±10μm
標準

±5μm
高精度
オプション設定

フリーン

バッテリー
レスアップ

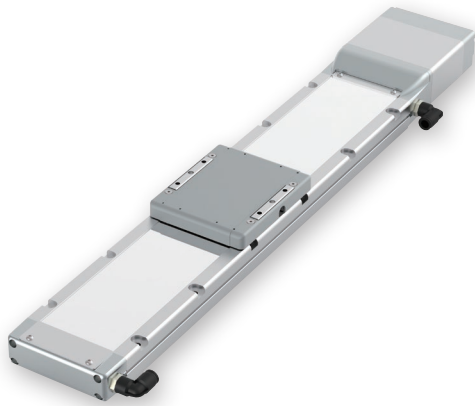
モーター
ストレート

本体幅
120
mm

24v
パルス
モーター

型式項目

	WSA12C	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
RCP6CR コントローラー別置 RCP6SCR コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	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

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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(注1) リード20の時は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA12C		RCP6SCR-WSA12C
		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)	-	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-	-

POINT

選定上の注意

- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご参照ください。
- (3) RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-280ページをご参照ください。
- (4) 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。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm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。

選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

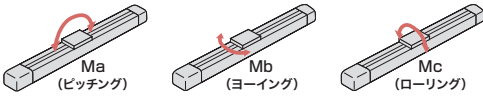
メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	12	25	40	60
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	18	30	42
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	600	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	-	9	18
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	-	8	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	-	-	400	225
		最低速度(mm/s)	-	-	8	4
		定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	-	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	56	93	185	370	
クリーンルーム仕様	パキュム量(NL/min)	140	90	50	35	
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)	-	-	9	18	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ、白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma: 311 N・m
	Mb: 311 N・m
	Mc: 827 N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 87.5 N・m
	Mb: 87.5 N・m
	Mc: 233 N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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)【】内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
 (注3) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	12	12	11	11
160	12	12	12	11	11
320	12	12	12	11	9
480	12	12	12	11	9
640	12	10	9		8
800		10	9		

リード12

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

リード6

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

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	60	56	50	45	40	18	18	18	18	18
25	60	56	50	45	40	18	18	18	18	18
50	60	56	50	45	40	18	18	18	18	18
65	60	56	46	41	40	18	18	18	18	18
100	60	56	46	41	40	18	18	18	18	18
125	60	56	46	40	30	18	18	18	10	
150	60	50	40	30	25	14	14	6		
180	60	40	35	25	20	11	11	5		
200	60	35	30	20	14	7	6	4.5		
225	40	16	16	10	6	5	3	2		

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

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

リード12

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

リード6

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

リード3

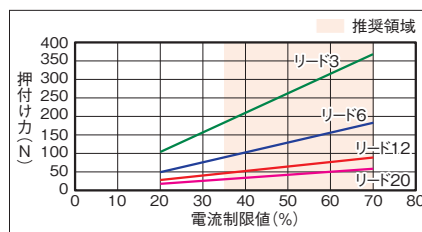
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	42	33	15	
25	42	33	15	
50	42	33	15	
65	42	33	13	
100	42	33	12	
125	42	30	8	
150	30	24	4.5	

ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	800									
	高出力無効	640									
12	高出力有効	600									
	高出力無効	500									
6	高出力有効	450<400>	435<400>	365	310	265	230	200	175	155	140
	高出力無効	290									
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70
	高出力無効	150									

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
RCP6CR/
RCP6SCR
RCP4
CR
RCA
CR
RCS4
CR
RCS3
CR
ISDBCR/
ISPDBCR
SSPDA
CR
ISDACR/
ISPDACR
RCA2
CR
RCS2
CR
RCP2
CR
DDA
CR
IXP
IX-
NNC
オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

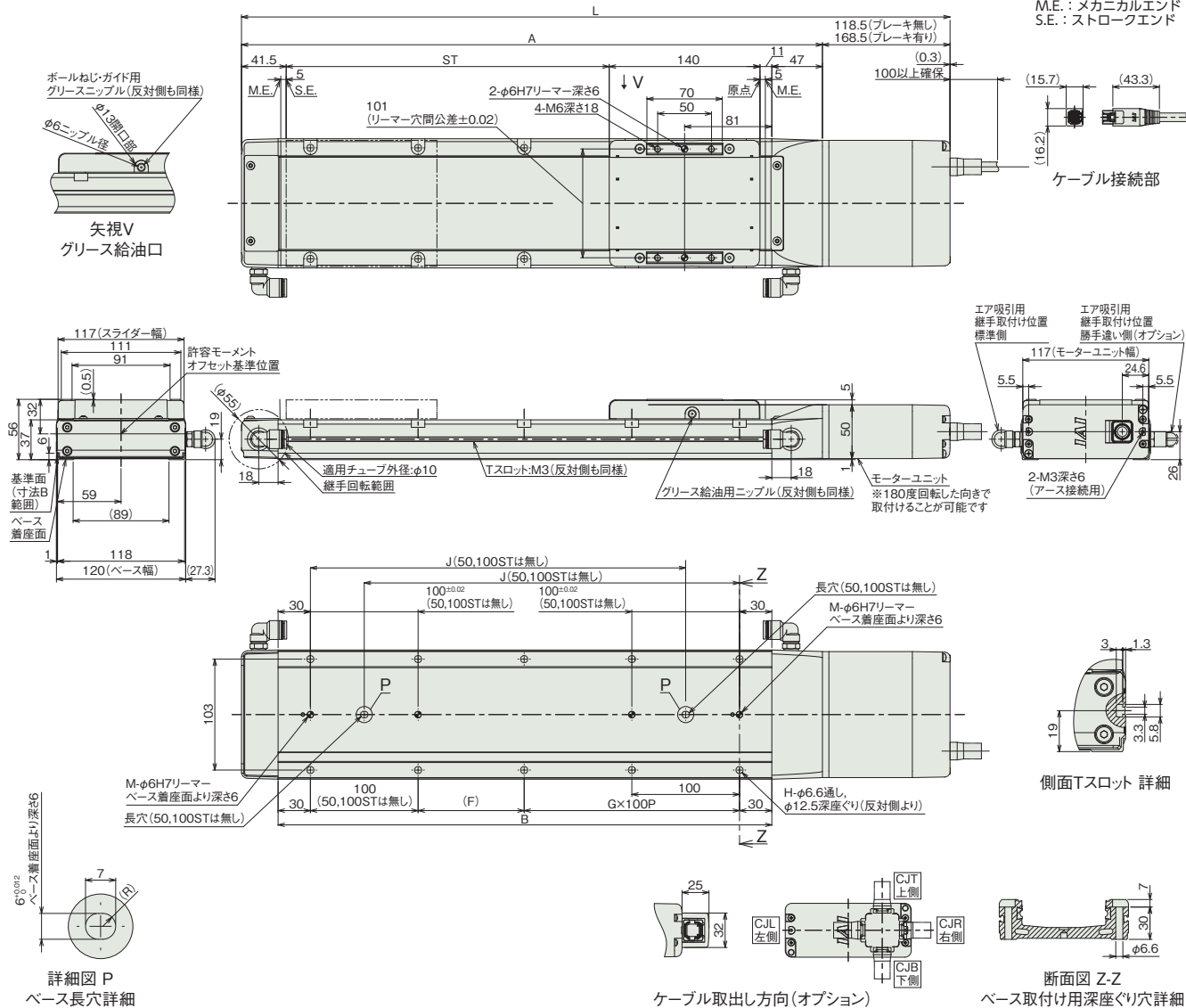
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■RCP6CR-WSA12C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

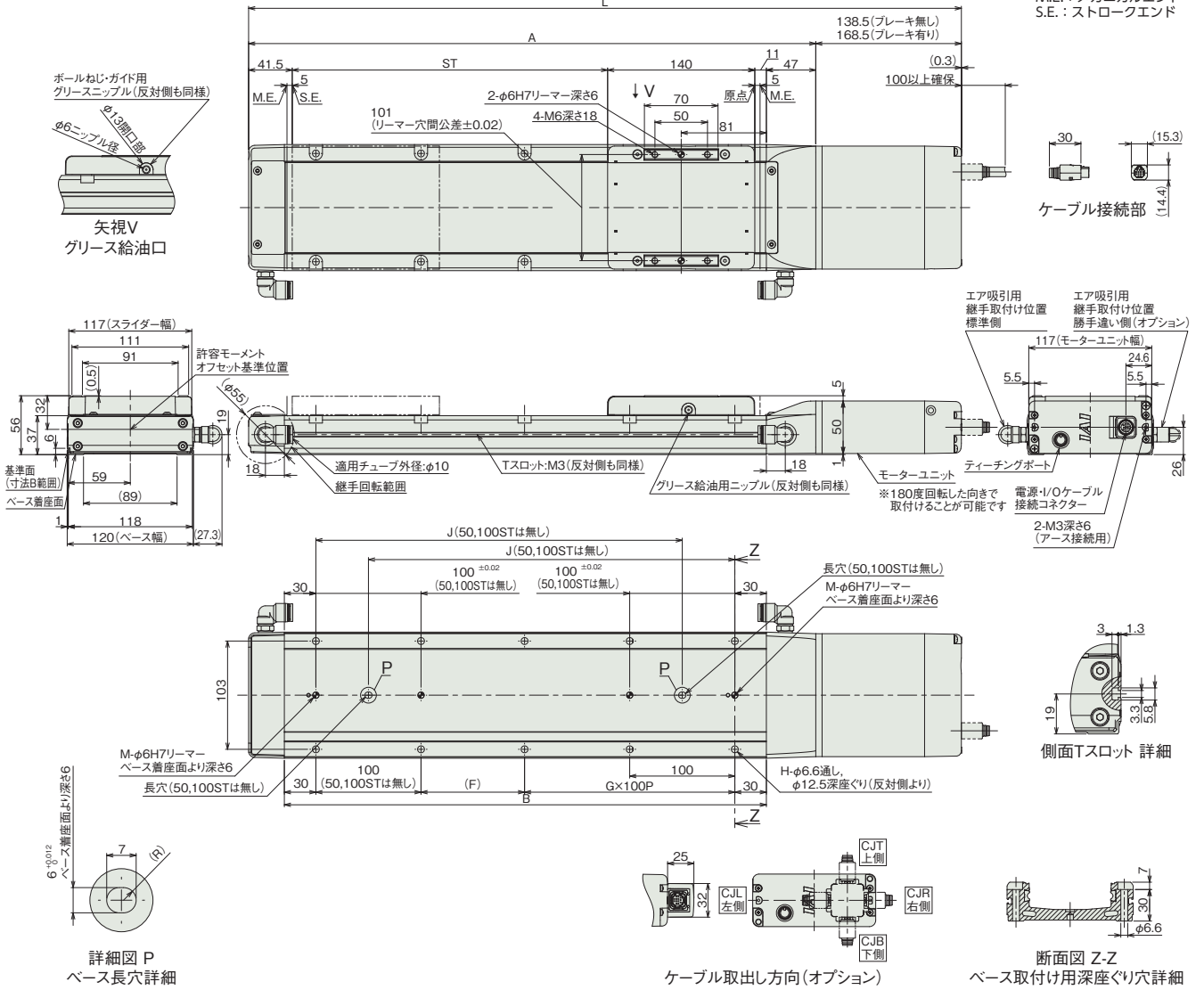
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
	ブレーキ有り	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	
F	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8
	ブレーキ有り	4.0	4.4	4.7	5.0	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1

■RCP6SCR-WSA12C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式 一覧表

- RCP6CR/
RCP6SCR
- RCP4
CR
- RCA
CR
- RCS4
CR
- RCS3
CR
- ISDBC/ISDPBCR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- RCA2
CR
- RCS2
CR
- RCP2
CR
- DDA
CR
- IXP
- IX-
NNC
- オプション
補足資料

■ストローク別寸法

	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
	ブレーキ有り	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	
F	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.8	8.2	8.5	8.8
	ブレーキ有り	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.8	9.1

■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。

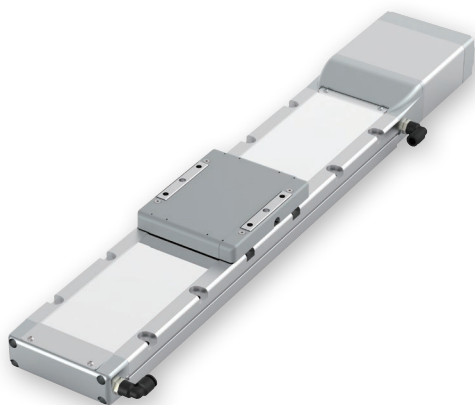
RCP6CR-WSA14C

RCP6SCR-WSA14C

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
クリーン
バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 140mm
24v パルスモーター

型式項目

WSA14C		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
RCP6CR コントローラー別置 RCP6SCR コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	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
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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(注1) リード16・24の時は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA14C		RCP6SCR-WSA14C
		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)	-	-	-
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] の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご参照ください。
- RCP6S (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

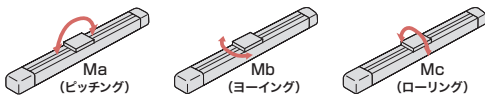
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	25	50	65	80
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	15.5	33	45	54
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	560	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	-	-	14	26
	最大可搬質量(kg)(高出力無効)	-	-	11	18	
	最高速度(mm/s)	-	-	350	175	
	最低速度(mm/s)	-	-	10	5	
速度/加減速度	定格加減速度(G)	-	-	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	-	-	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	139	209	418	836	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
クリーンルーム仕様	パッキウム量(NL/min)	140	100	60	35	
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)	-	-	14	26	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】		
ロストモーション	0.1mm以下		
ベース	材質: アルミ、白色アルマイト処理		
静的許容モーメント	Ma	462 N・m	
	Mb	462 N・m	
	Mc	1170 N・m	
動的許容モーメント(注3)	Ma	122 N・m	
	Mb	122 N・m	
	Mc	308 N・m	
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)		
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) 【 】内は高精度仕様(リード4、8)の場合です。
 (注3) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード24

姿勢	水平				
	速度(mm/s)				
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	23	20	17
140	25	25	23	20	17
420	25	25	23	20	15
560	20	19	14	12	9
700	20	10	6	6	6

リード16

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

リード8

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	14	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14
140	65	65	55	46	45	12	12	12
210	65	65	45	36	22	10	10	9
280	65	39	27	18	12	8	5	4
350	61	19	10			2		
420	20	6						

リード4

姿勢	水平				垂直			
	速度(mm/s)							
速度	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	26	26	26
35	80	80	70	65	60	26	26	26
70	80	80	70	65	60	26	26	26
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	30	20	15	16	12	10
175	50	15				6	1	
210	20							

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード24

姿勢	水平	
	速度(mm/s)	
速度	0.3	0.7
0	15.5	12
140	15.5	12
420	13	8
560	7.5	3

リード16

姿勢	水平	
	速度(mm/s)	
速度	0.3	0.7
0	33	24.5
140	33	24.5
280	22.5	12.5
420	9.5	3.5

リード8

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

リード4

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

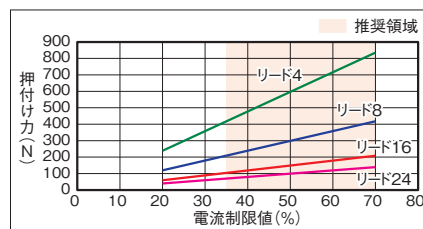
ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

- RCP6CR/RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBC/R/ISDBC
- SSPDA CR
- ISDACR/ISDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IX-NNC
- オプション補足資料

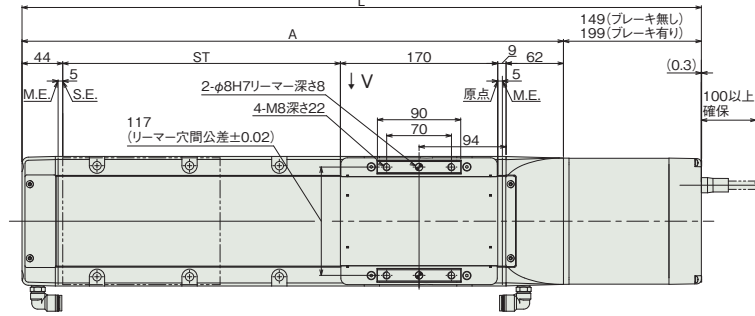
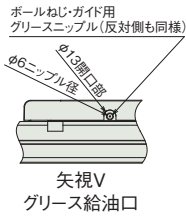
寸法図

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

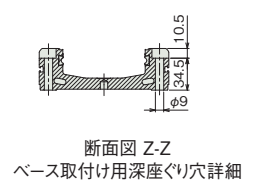
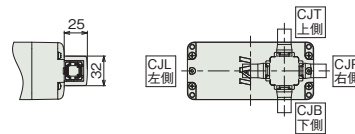
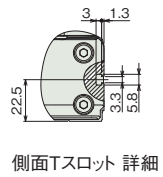
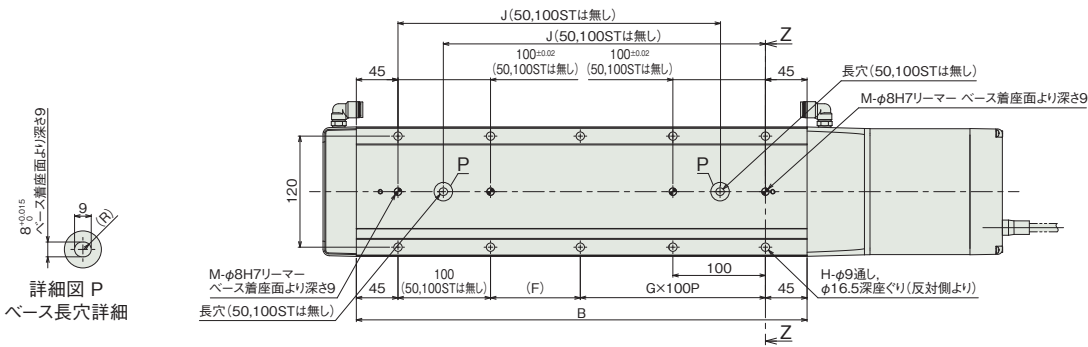
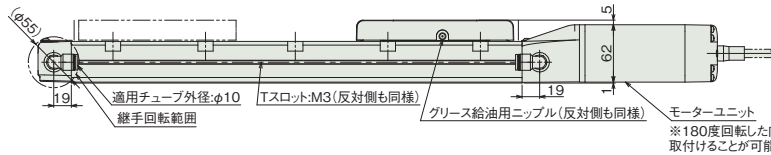
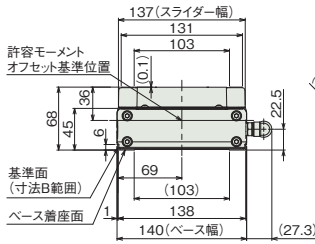
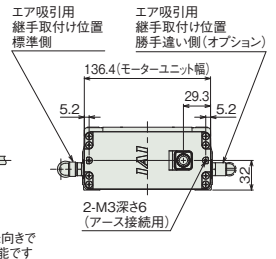
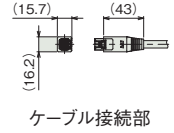
2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6CR-WSA14C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	ブレーキ有り	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
	ブレーキ有り	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7	14.2

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

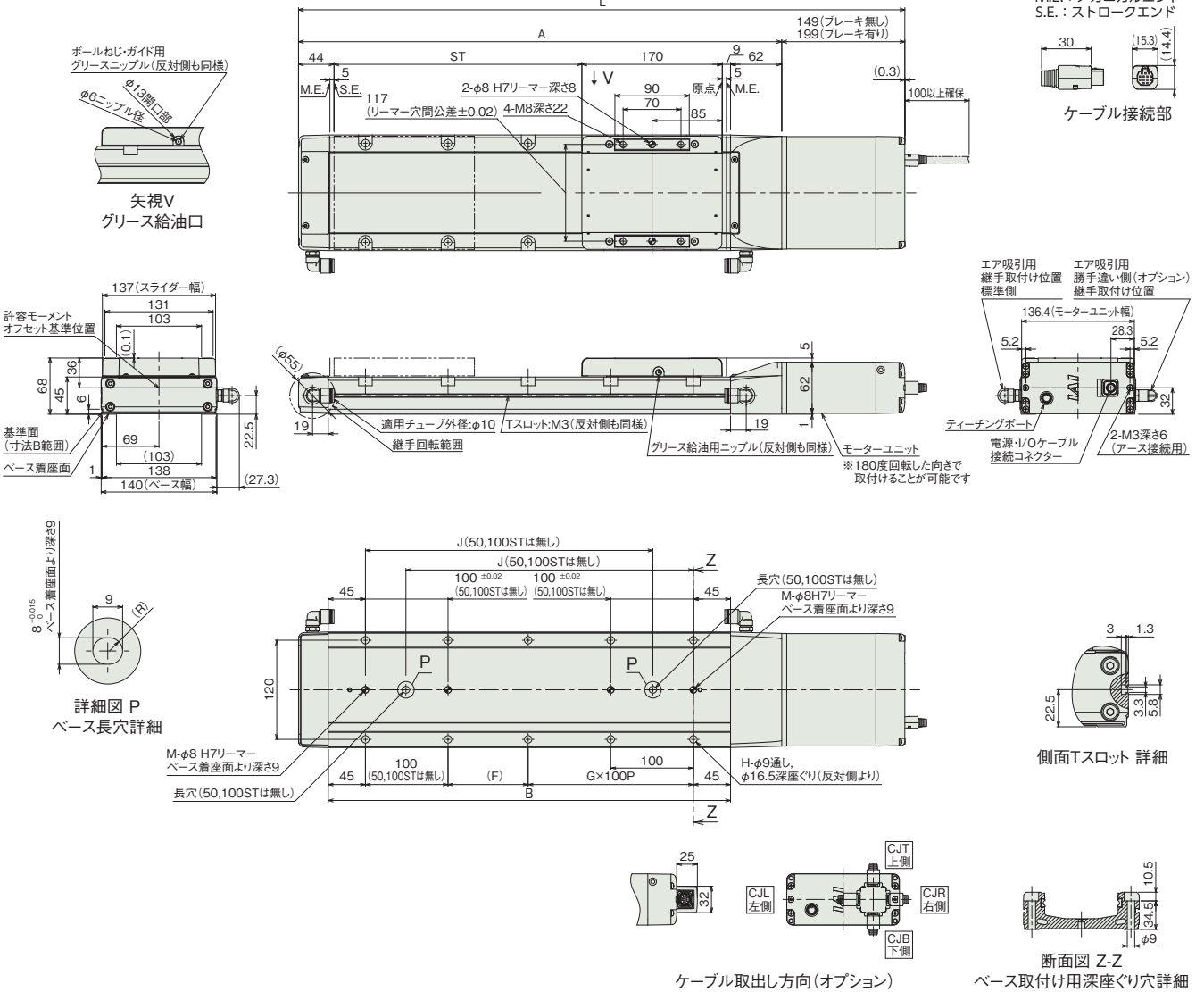
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■RCP6SCR-WSA14C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	プレーキ無し	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234
	プレーキ有り	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	プレーキ無し	6.6	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3
	プレーキ有り	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8

■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	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は、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP6CR-WSA16C

RCP6SCR-WSA16C

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
クリーン
バッテリーレスアップ
モーターストレート
本体幅 160mm
24V パルスモーター

型式項目

シリーズ		WSA16C	WA	56SP	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6CR	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 1100 1100mm (50mm毎)	RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m	下記オプション 価格表参照
RCP6SCR	コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアップ	56SP 高推力 パルスモーター 56□サイズ			RCP6S RSEL	X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	
							SE SIOタイプ		



水平
垂直
横立
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		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6CR	RCP6SCR		RCP6CR	RCP6SCR
50	-	-	600	-	-
100	-	-	650	-	-
150	-	-	700	-	-
200	-	-	750	-	-
250	-	-	800	-	-
300	-	-	850	-	-
350	-	-	900	-	-
400	-	-	950	-	-
450	-	-	1000	-	-
500	-	-	1050	-	-
550	-	-	1100	-	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(注1) リード20の時は選択できません。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA16C		RCP6SCR-WSA16C
		P4	P6	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)	-	-	-
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] の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご参照ください。
- リード 5 を垂直で使用する場合は可搬質量によって寿命が変わります。詳細は 1-271 ページをご確認ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 650mm 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

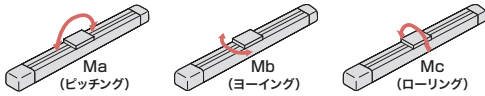
メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	50	70
速度/加減速度		最高速度 (mm/s)	720	450	195
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.1	0.3	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	15	50
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	240	170
		最低速度 (mm/s)	-	13	7
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	239	478	956	
クリーンルーム仕様	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
	パキューム量 (NL/min)	100	60	35	
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)	-	15	50	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	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 (注2)	±0.01mm 【±0.005mm】		
ロストモーション	0.1mm以下		
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理		
リニアガイド	直動無限循環型		
静的許容モーメント	Ma	642 N・m	
	Mb	642 N・m	
	Mc	1610 N・m	
動的許容モーメント (注3)	Ma	161 N・m	
	Mb	161 N・m	
	Mc	404 N・m	
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)		
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) 【 】内は高精度仕様 (リード5、10) の場合です。
 (注3) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平				
	加速度 (G)				
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	35	28	24	20
120	50	35	28	24	20
240	50	35	28	24	16
365	50	35	28	20	12
480	40	14	4	2	
550	40	4			
600	30				
665	18				
720	18				

リード10

姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	70	70	60	60	60	15	15	15
80	70	70	60	60	60	15	15	15
160	70	70	55	50	45	15	15	15
210	70	70	55	50	40	5	4	4
240	70	55	50	35	30	2		
270	70	40	30	24	20			
330	70	14	2					
365	70							
405	40							
450	22							

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	100	90	90	90	90	50	50	50	
60	100	90	90	90	90	50	50	50	
95	100	90	90	80	80	30	30	30	
120	100	90	70	70	70	19	19	19	
145	100	70	45	35	30	11	7	7	
160	90	35	18	16	12	7	2		
170	90	2				4			
195	50								

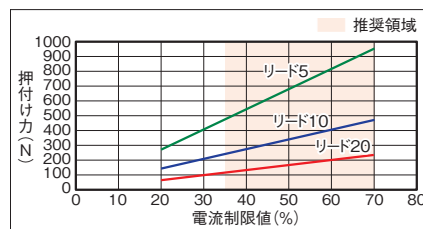
ストロークと最高速度

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

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

- RCP6CR/RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ISDPBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IX-NNC
- オプション補足資料

寸法図

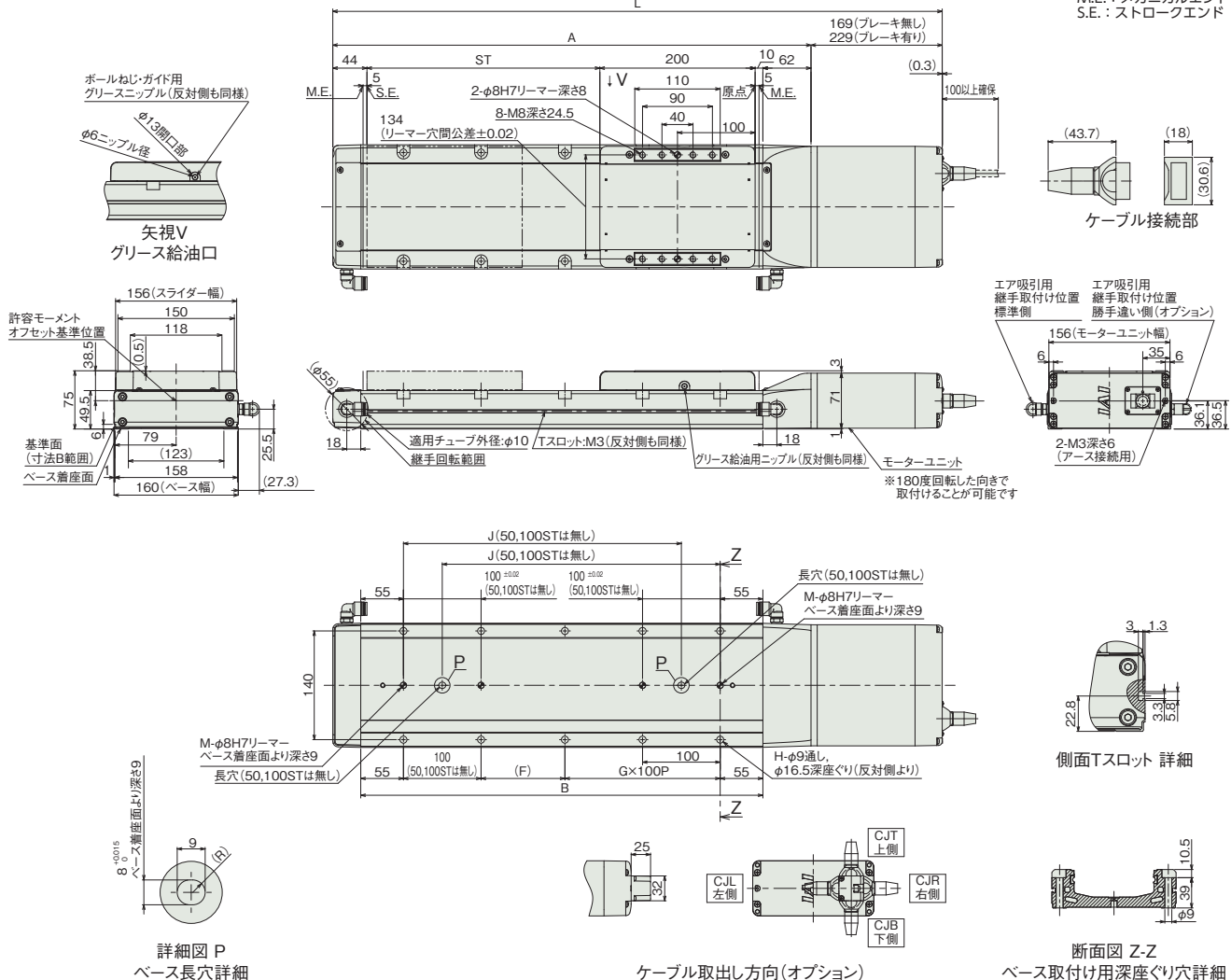
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6CR-WSA16C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585
	ブレーキ有り	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	
F	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
J	-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	9.0	9.6	10.2	10.8	11.4	12.0	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.7	16.2	16.9	17.4	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7
質量 (kg)	9.5	10.1	10.7	11.3	11.9	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.3	21.0	21.5	22.2

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCRCR/
ISPDBCRCR

SSPDACR
CR

ISDACRCR/
ISPDACRCR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

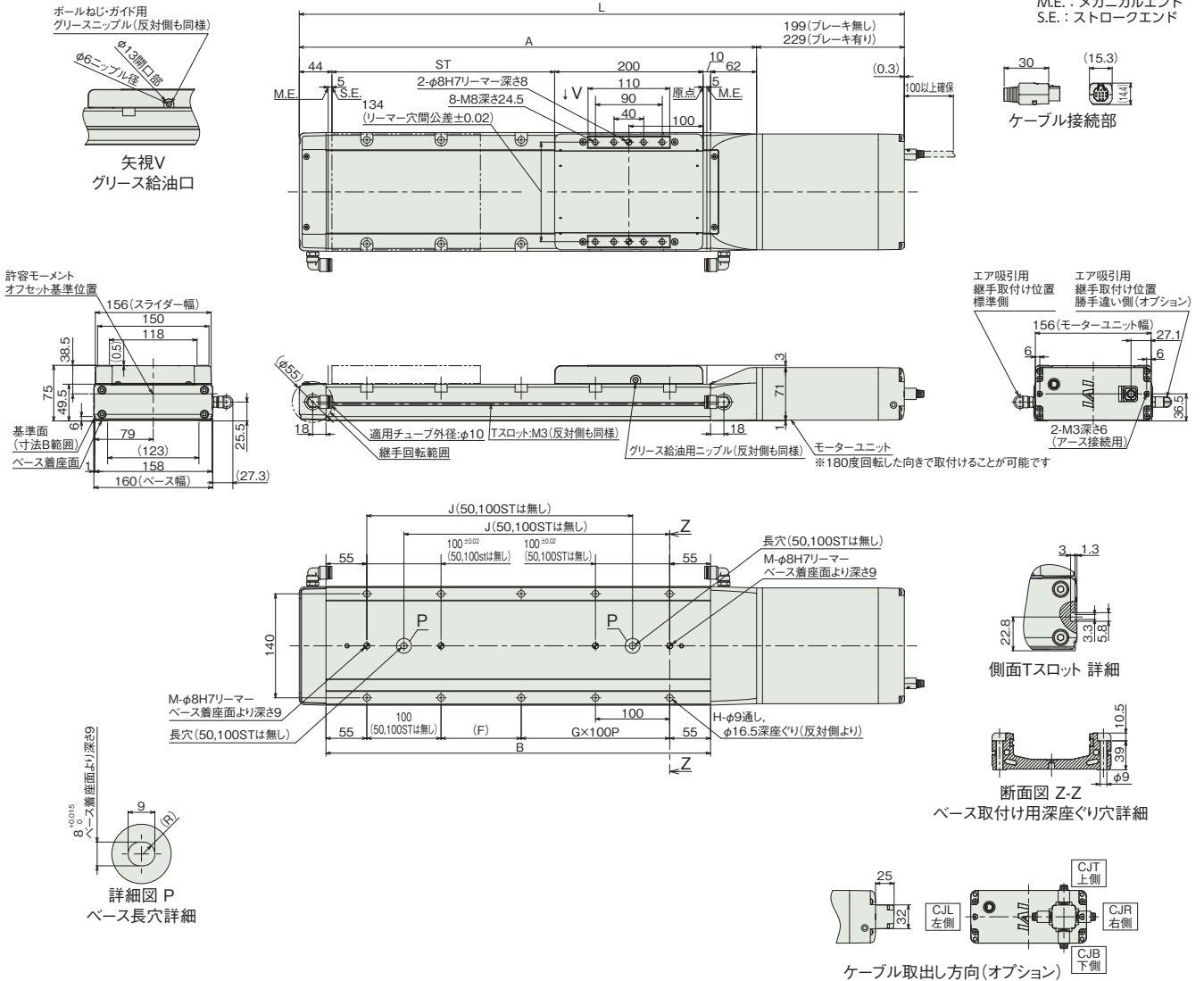
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■RCP6SCR-WSA16C

(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	プレーキ無し	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615
	プレーキ有り	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A		366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
B		268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F		158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J		-	-	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	プレーキ無し	9.2	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.2	15.8	16.4	17.0	17.6	18.2	18.8	19.4	20.0	20.6	21.2	21.8
	プレーキ有り	9.5	10.2	10.7	11.4	11.9	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.2	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2

■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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
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	-

(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。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

- RCP6CR/
RCP6SCR
- RCP4
CR
- RCA
CR
- RCS4
CR
- RCS3
CR
- ISDBCR/
ISPBCR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- RCA2
CR
- RCS2
CR
- RCP2
CR
- DDA
CR
- IXP
- IX-
NNC
- オプション
補足資料

RCP4CR-SA3C

クリーン モーターストレート 本体幅 30mm 24Vパルスモーター

■ 型式項目

RCP4CR - SA3C - I - 28P

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 28P パルスモーター 28Pサイズ	リード 6 6mm 4 4mm 2 2mm	ストローク 25 25mm 300 300mm (25mm毎)	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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	--------------------------------	--	---	---	---------------------------



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



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作については、1-269 ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 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。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
原点確認センサー (右側) (注1)	HSR	7-397	-
原点確認センサー (左側) (注1)	HSL	-	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
バキューム継手取付位置勝手違い	VR	7-401	-

(注1) 原点確認センサー「HS」は、取付方向により「HSR」(右側取付)「HSL」(左側取付)があります。取付方向については「寸法図」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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

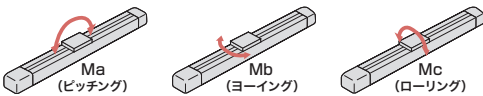
メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード(mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	3	5	8
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3	5	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	1	0.7	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1.5	2.5	3.5
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1.5	2.5	3.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
最高加減速度(G)		0.5	0.5	0.5	
	最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力(N)	58	86	173	
	押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	
クリーンルーム仕様	パキューム量(Nl/min)	20	15	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)	1.5	2.5	3.5	
ストローク	最小ストローク(mm)	25	25	25	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	
ストロークピッチ(mm)		25	25	25	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.30N·m
	Mb: 8.90N·m
	Mc: 10.0N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma: 3.82N·m
	Mb: 5.45N·m
	Mc: 6.10N·m
クリーン度	クラス10(0.1µm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	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

(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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
260	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
315	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
365	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.25
420	3	3	3	3	3	1.5	1.25	1

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
140	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
175	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
210	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
245	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2
280	5	5	5	5	4.5	2	2	1.75

リード2

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
85	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
105	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
120	7	7	6	6	5	3	3	2.5
140	6	6	6	5	5	2.5	2.5	2

■高出力設定無効 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
50	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
105	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
155	3	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5
210	3	3	3	3	3	1.25	1.25	1.25
260	3	3	3	3	3	1	1	1
315	3	3	3	3	3	1	1	1
365	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	1	1	0.75
420	2	2	2	2	2	1	0.75	0.5

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
35	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
70	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
105	5	5	5	5	4.5	2.5	2.5	2.5
140	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2.25	2.25	2.25
175	4.5	4.5	4.5	4.5	4	2	2	2
210	4	4	4	4	3.5	2	2	2
245	4	4	4	3.5	3	2	2	1.5
280	3.5	3.5	3.5	3	2.5	1	1	0.75

リード2

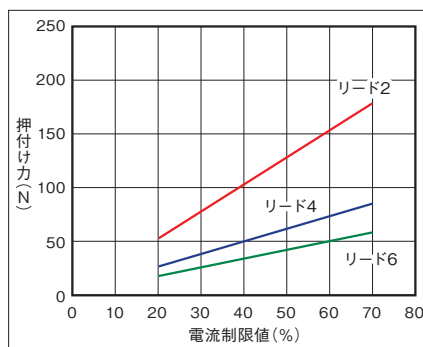
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直				
	加速度(G)							
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5	1.5	1

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
RCP6CR/
RCP6SCR
RCP4
CR
RCA
CR
RCS4
CR
RCS3
CR
ISDBCR/
ISPBCR
SSPDA
CR
ISDACR/
ISPDACR
RCA2
CR
RCS2
CR
RCP2
CR
DDA
CR
IXP
IX-
NNC
オプション
補足資料

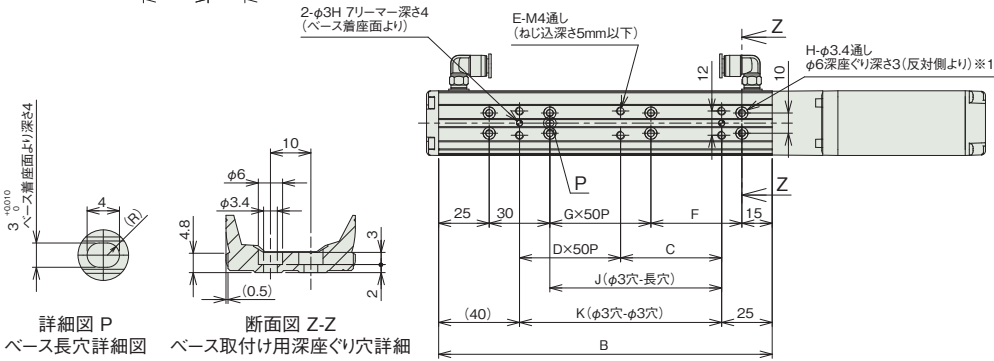
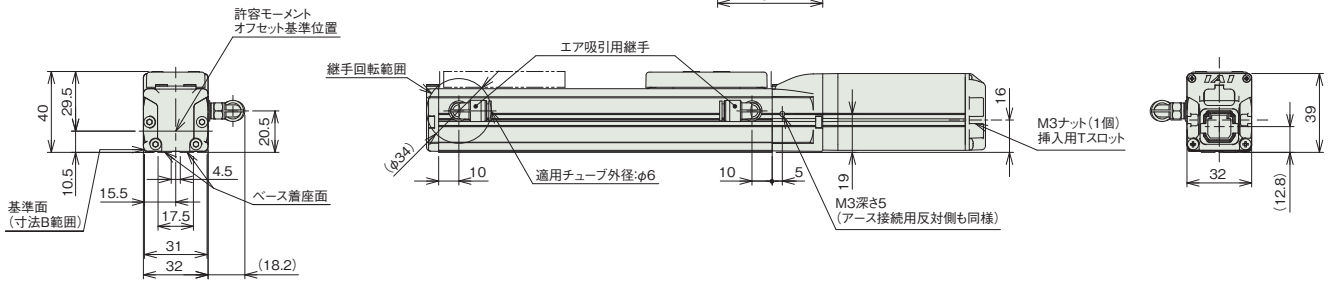
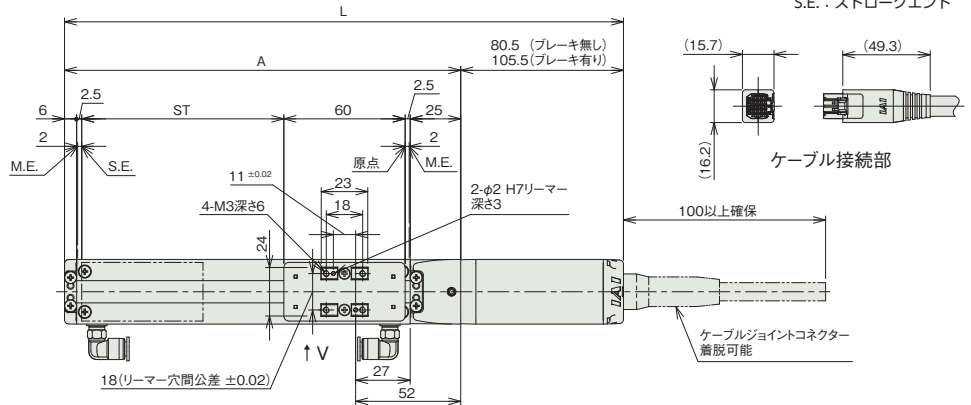
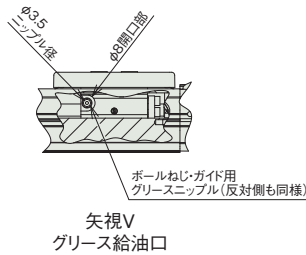
寸法図

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



※1 25mmストロークは上面からの取付穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは両端の4箇所だけです。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

**RCP4
CR**

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

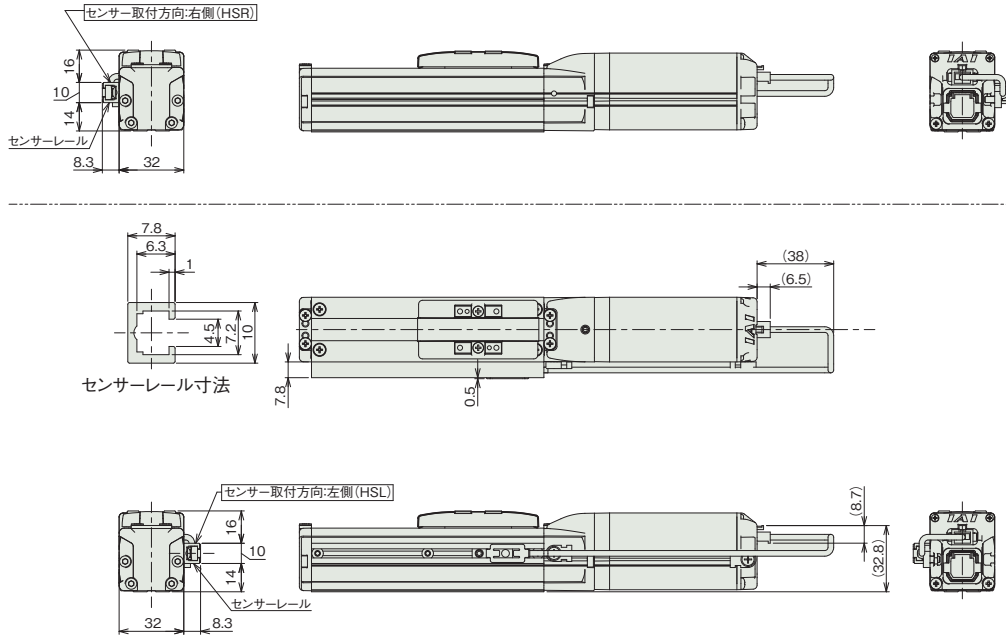
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■センサー取付(オプション)

(注) センサー取付方向と同じ面にグリース給油口はありません。



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	
L	ブレーキ無し	201.5	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	ブレーキ有り	226.5	251.5	276.5	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5	501.5
A	121	146	171	196	221	246	271	296	321	346	371	396	
B	90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365	
C	25	50	75	50	75	50	75	50	75	50	75	50	
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
F	(20)	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
H	(6)	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
J	10	35	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	
K	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR
**RCP4
CR**
RCA
CR
RCS4
CR
RCS3
CR
ISDBCR/
ISPDBCR
SSPDA
CR
ISDACR/
ISPDACR
RCA2
CR
RCS2
CR
RCP2
CR
DDA
CR
IXP
IX-
NNC
オプション
補足資料

RCP4CR-SA5C

クリーン 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

RCP4CR - SA5C - I - 42P

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 42P パルスモーター 42□サイズ	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	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
------	-----	------------------------	---------------------------------	---	--	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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

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	7-395	-
ケーブル取出方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
パキウム継手取付位置勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様	W	7-401	-

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)	-	-



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) RCP4に接続するコントローラーによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。詳細は「メインスペック」をご参照ください。
- (3) 押付け動作については1-269ページをご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向150mm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。
- (6) 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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

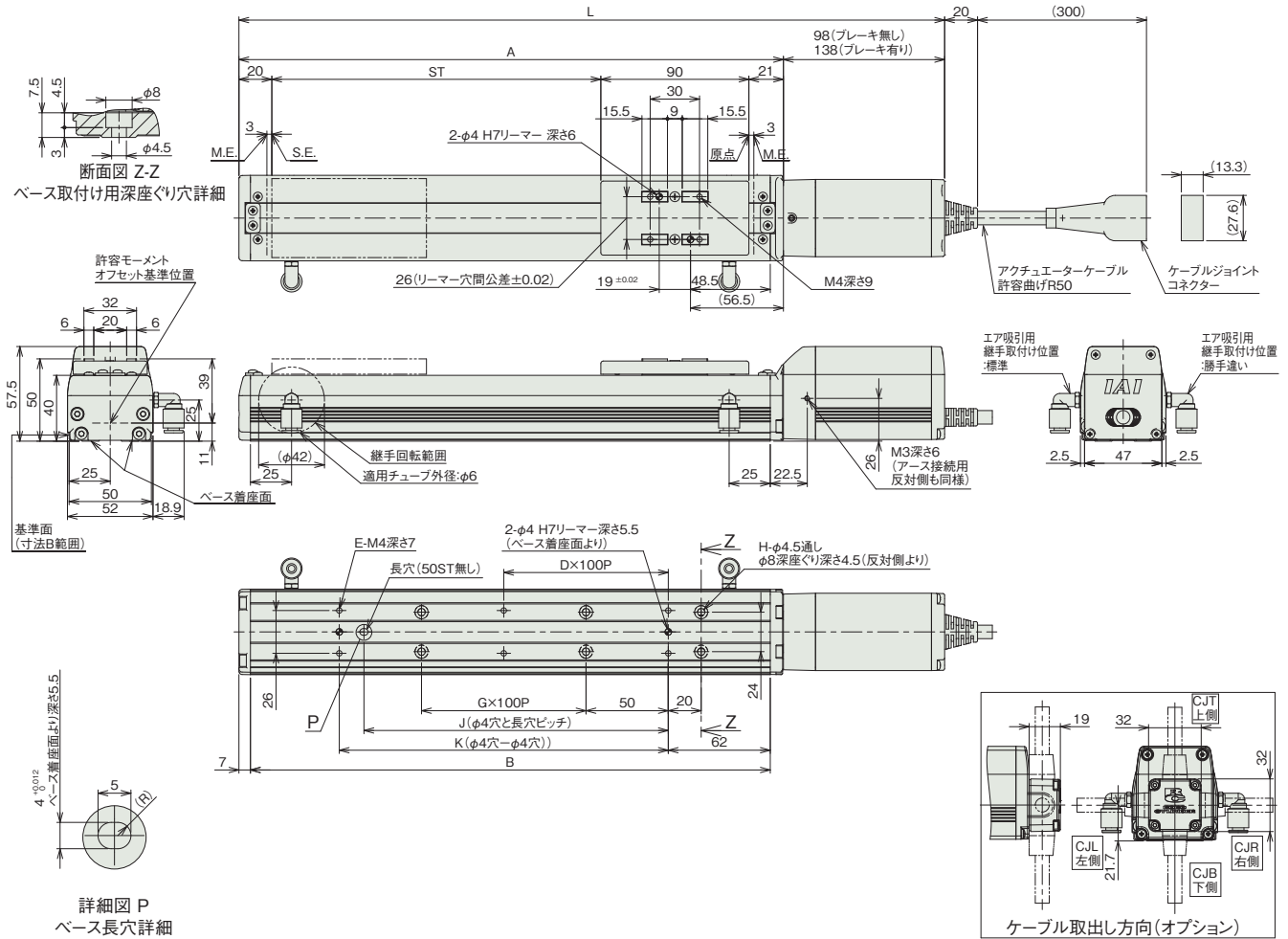
寸法図

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1-109ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	ブレーキ有り	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	
B	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7

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			
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

RCP4CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBC/ISPDC

SSPDA CR

ISDAC/ISPDAC

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IX-NNC

オプション補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

**RCP4
CR**

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDPCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

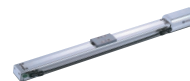
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スライダークリア RCA

サーボモーター 24V		
RCACR	スライダー	RCACR-SA4C 7-107
		RCACR-SA5C 7-111
		RCACR-SA6C 7-115



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

**RCA
CR**

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCACR-SA4C

クリーン
バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 40mm
24V ACサーボモーター
アルミベース

■型式項目

RCACR - SA4C - WA - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 100 150 200 250 300 350 400	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
横立て
天吊り

省電力対応

(注) 製品は上写真A部にスライダー位置調整用すり割(寸法図参照)が装着されます。

ストローク別価格表(標準価格)

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

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	7-395	-
フット金具	FT	7-397	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
省電力対応	LA	7-398	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
スライダースペーサー	SS	7-400	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	7-401	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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

- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 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。
- 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。

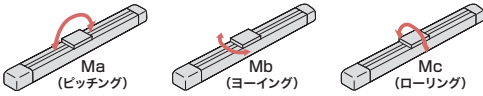
メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm)	10 5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)
		定格加減速度(G)
		最高加減速度(G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)
		定格加減速度(G)
		最高加減速度(G)
推力	定格推力(N)	19.6 39.2 78.4
クリーンルーム仕様	バキューム量 (NI/min)	50 30 15
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)	1 2.5 4.5
ストローク	最小ストローク(mm)	50 50 50
	最大ストローク(mm)	400 400 400
	ストロークピッチ(mm)	50 50 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	±0.02
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 6.9N・m
	Mb: 9.9N・m
	Mc: 17.0N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 3.29N・m
	Mb: 4.71N・m
	Mc: 8.07N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

ストローク	50~400 (50mm 毎)
リード	
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

**RCA
CR**

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

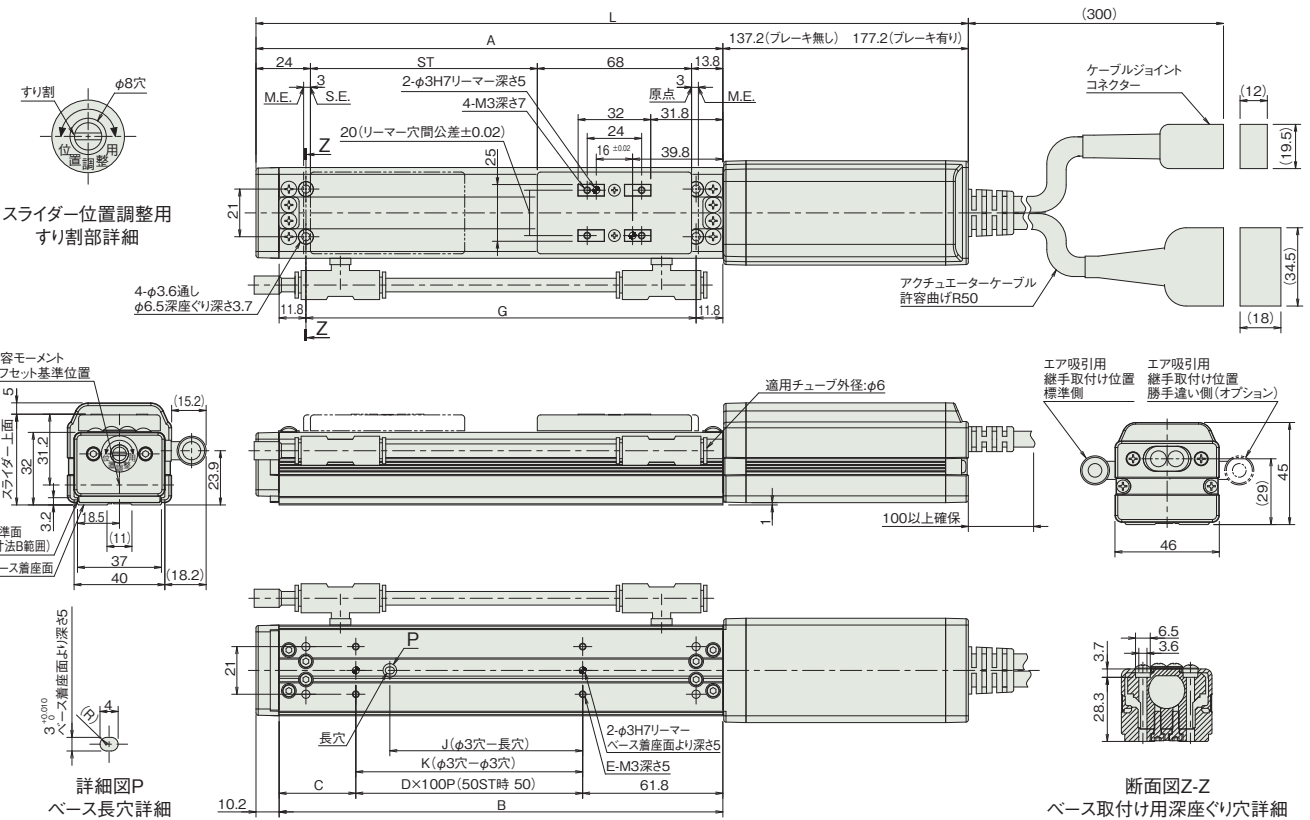
寸法図

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1-111ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合はベースがねじれスライダの揺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。

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		50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	293	343	393	443	493	543	593	643
	ブレーキ有り	333	383	433	483	533	583	633	683
A		155.8	205.8	255.8	305.8	355.8	405.8	455.8	505.8
B		145.6	195.6	245.6	295.6	345.6	395.6	445.6	495.6
C		33.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8
D		0	1	1	2	2	3	3	4
E		4	4	4	6	6	8	8	10
G		122	172	222	272	322	372	422	472
J		35	85	85	185	185	285	285	385
K		50	100	100	200	200	300	300	400

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
	ブレーキ有り	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7

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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

選定

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

**RCA
CR**

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCACR-SA5C

クリーン
バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 50mm
24V ACサーボモーター
アルミベース

選定

注意事項

クリーン

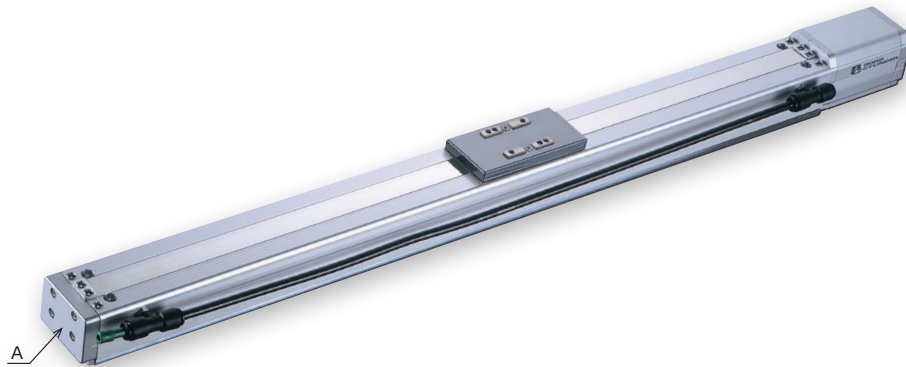
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCACR - SA5C - WA - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm 250 250mm 300 300mm 350 350mm 400 400mm 450 450mm 500 500mm (50mmピッチ毎設定)	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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

省電力対応

(注) 製品は上写真A部にスライダー位置調整用すり割(寸法図参照)が装着されます。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
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	7-395	-
フット金具	FT	7-397	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
省電力対応	LA	7-398	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダー仕様	W	7-401	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 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。
- 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。

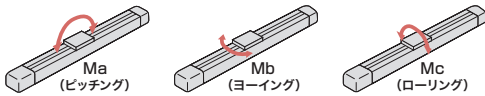
メインスペック

項目	内容	内容				
		20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	8	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1300	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1	2	4
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	10.7	16.7	33.3	65.7	
クリーンルーム仕様	パキユム量 (NL/min)	80	50	30	15	
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)	0.5	1	2	4	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	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 (注1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 18.6N・m
	Mb: 26.6N・m
	Mc: 47.5N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 5.81N・m
	Mb: 8.30N・m
	Mc: 14.8N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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	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1) 【 】内はリード20の場合です。
 (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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
20	1300 <800>	1300 <800>
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

**RCA
CR**

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

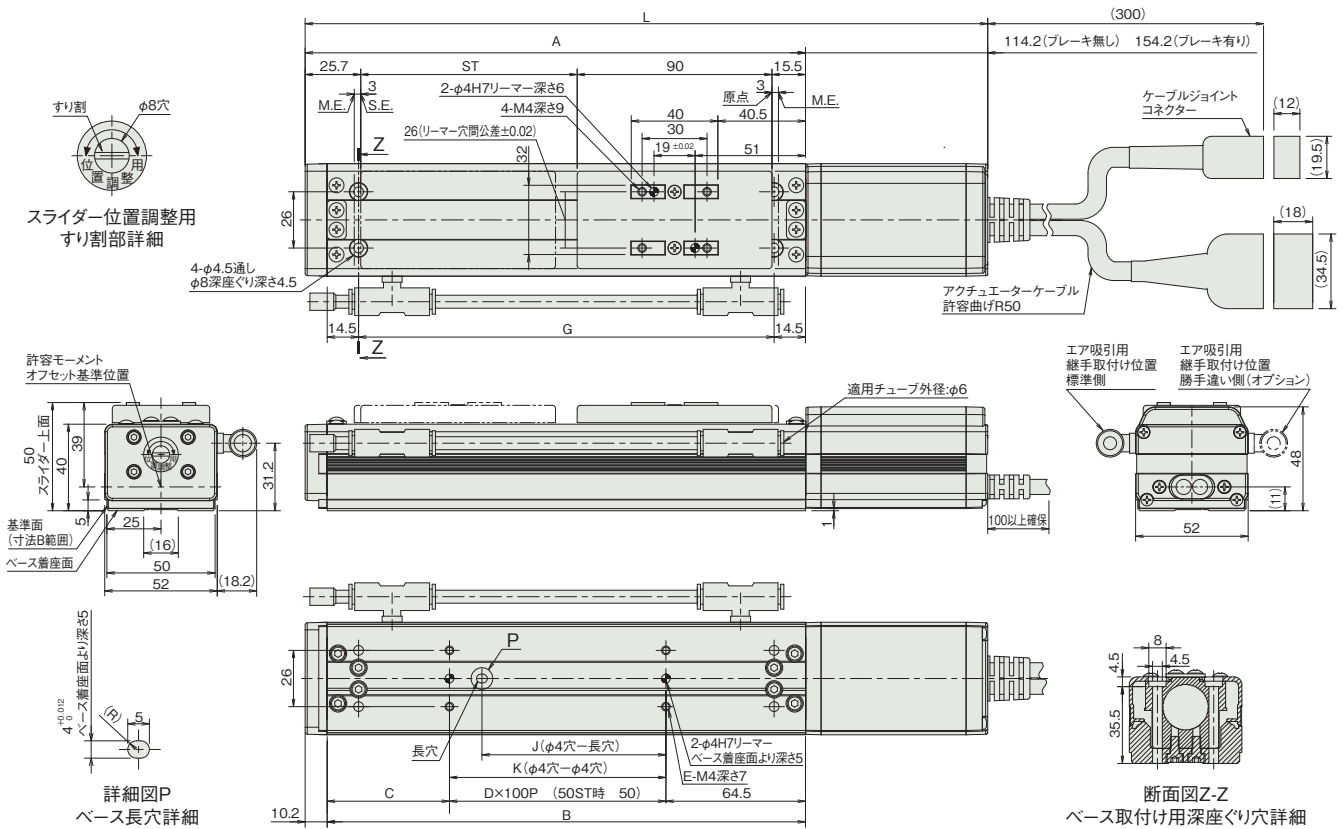
寸法図

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1-111ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合はベースがねじれスライダの摺動異常、異音の発生が起きる場合がありますので、使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

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

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4
A			181.2	231.2	281.2	331.2	381.2	431.2	481.2	531.2	581.2	631.2
B			171	221	271	321	371	421	471	521	571	621
C			56.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5
D			0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E			4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
G			142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
J			35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K			50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
			1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

**RCA
CR**

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

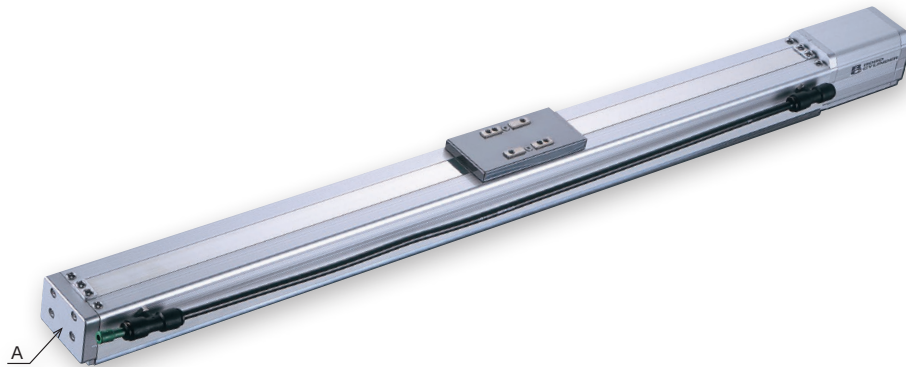
RCACR-SA6C

クリーン バッテリーレスアプソ モーターストレート 本体幅 60mm 24v ACサーボモーター アルミベース

■型式項目

RCACR - SA6C - WA - 30 - [] - [] - [] - [] - []

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 30 サーボモーター 30W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm ? ? 600 600mm (50mm ピッチ毎設定)	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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 横立て 天吊り

省電力対応

(注) 製品は上写真A部にスライダー位置調整用すり割(寸法図参照)が装着されます。

ストローク別価格表(標準価格)

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

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	7-395	-
フット金具	FT	7-397	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
省電力対応	LA	7-398	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手取付勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダー仕様	W	7-401	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 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。
- 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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

オプション
補足資料

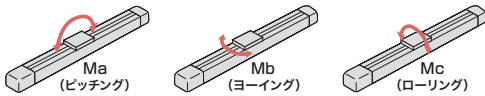
メインスペック

項目	内容	内容				
		20	12	6	3	
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	6	12	18
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1300	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	800	400	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力	定格推力 (N)	15.8	24.2	48.4	96.8	
クリーンルーム仕様	バキューム量 (NL/min)	80	50	30	15	
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)	0.5	1.5	3	6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	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 (注1)	±0.02mm 【±0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 38.3N・m
	Mb: 54.7N・m
	Mc: 81.0N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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	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1) 【 】内はリード20の場合です。
 (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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
20	1300 <800>		1160 <800>	990 <800>
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

**RCA
CR**

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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1-111ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

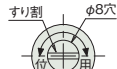
選定

注意事項

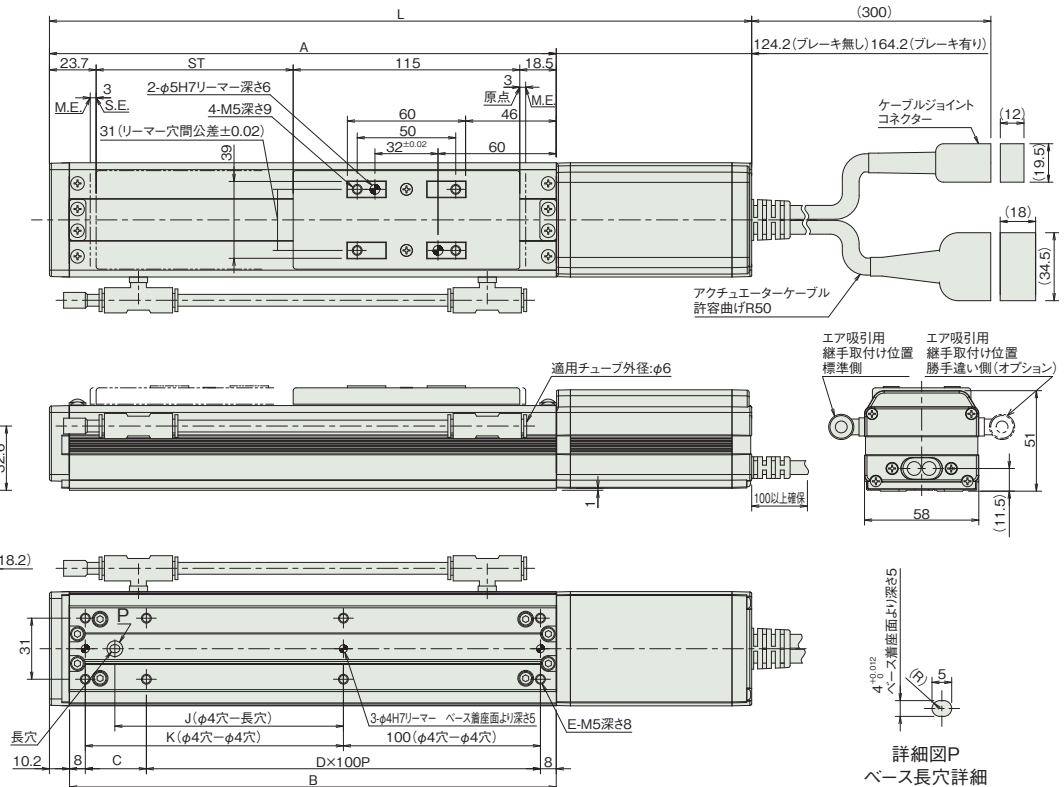
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表



スライダ位置調整用
すり割部詳細



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
	ブレーキ有り	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4	921.4
A		207.2	257.2	307.2	357.2	407.2	457.2	507.2	557.2	607.2	657.2	707.2	757.2
B		197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
C		81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
D		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
K		81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-203	
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

**RCA
CR**

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スライダー RCS4 / RCS3

サーボモーター 200V				
RCS4CR RCS3CR	スライダー	RCS4CR-SA4C	7-121	
		RCS4CR-SA6C	7-125	
		RCS4CR-SA7C	7-129	
		RCS4CR-SA8C	7-133	
	ワイドスライダー	RCS4CR-WSA10C	7-137	
		RCS4CR-WSA12C	7-141	
		RCS4CR-WSA14C	7-145	
		RCS4CR-WSA16C	7-149	
	スライダー	RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	7-153	
		RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	7-157	

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCS4CR-SA4C



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

■型式項目

RCS4CR		-	SA4C		-	WA		-	60		-		-		-		-		-	
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	60	サーボモーター	60W	リード	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	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 P 1m S 3m M 5m	オプション	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



■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	7-401	-

(注1) ダブルスライダ仕様の時は選択できません。
(注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

■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	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)	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 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。

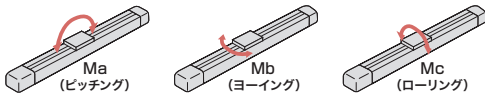
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	10	14	17	20
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	5	8	12
		最高速度(mm/s)	960	600	300	150
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
最高加減速度(G)		1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	60	40	20	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	5	8	12	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：13.0N・m
	Mb：18.6N・m
	Mc：25.3N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：5.0N・m
	Mb：7.1N・m
	Mc：9.7N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	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3) 【 】内は高精度仕様の場合です。
 (注4) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	10	8	6	6	4	3	3	1.5	1.5	1
10	14	14	12	10	6	5	5	3	3	2
5	17	17	15	15		8	8	6	6	
2.5	20	20	20			12	12	10		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~450 (50mm毎)	500 (mm)
	16		960
10		600	555
5		300	275
2.5		150	135

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

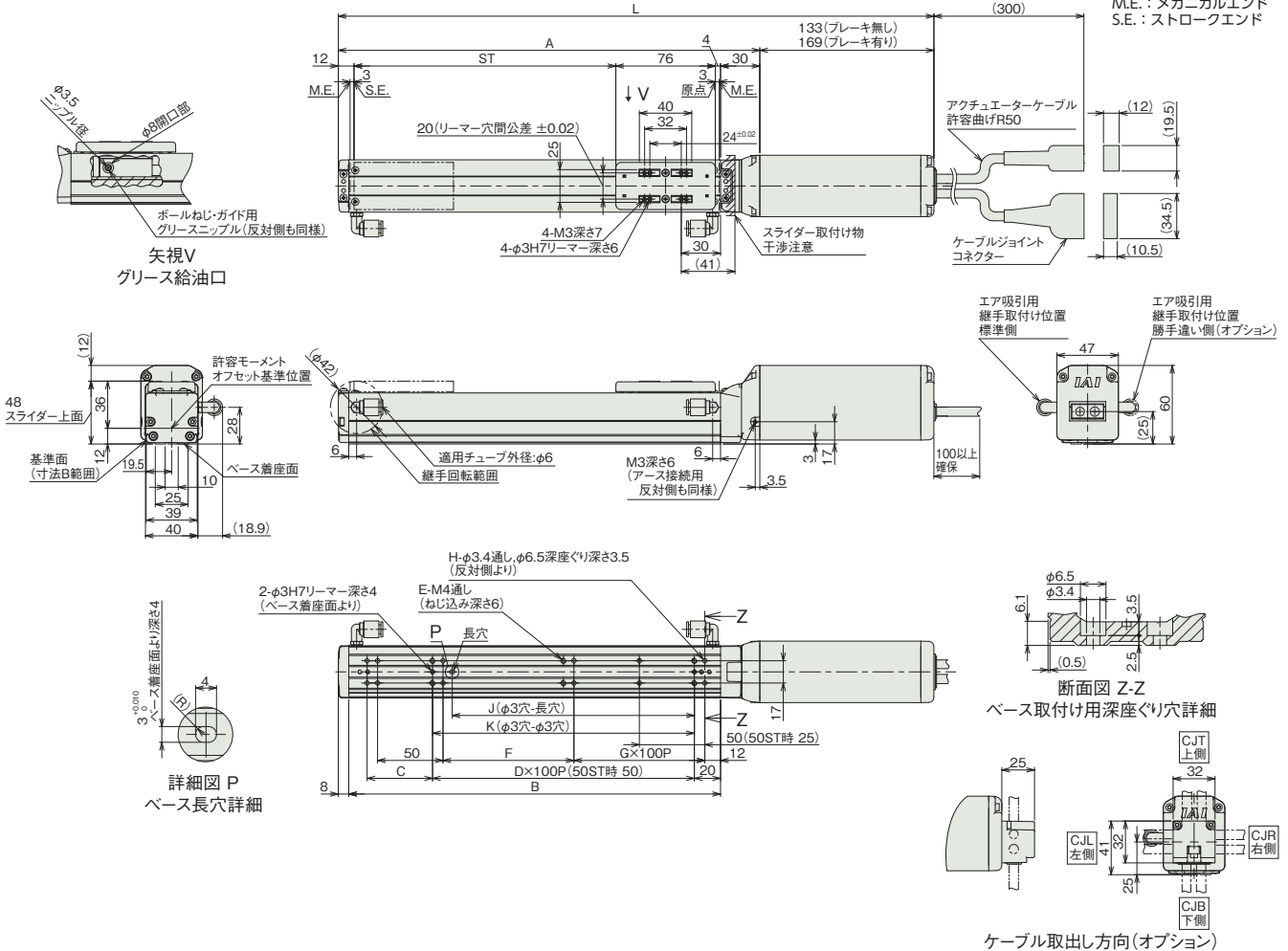
寸法図

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。

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

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	305	355	405	455	505	555	605	655	705
A			172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
B			134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C			50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D			-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E			6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F			50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H			8	8	8	10	10	12	14	14	16	16
J			35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K			50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

■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				
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	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	
IX-NNC		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション補足資料		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273	
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

**RCS4
CR**

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCS4CR-SA6C



■型式項目

RCS4CR		-	SA6C		-	WA		-	100		-	-	-	-	-	-	-	-	-
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	100	サーボモーター	100W	リード	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク	50 50mm 800 800mm (50mm毎)	適応コントローラ	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 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	ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	7-401	-

(注1) ダブルスライダ仕様の際は選択できません。
(注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 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。

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	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)	-	-

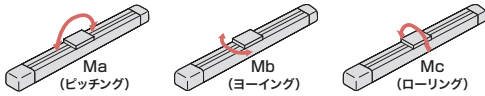
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	18	30	45	45
		最高速度(mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	6	11	15	15	
	最高速度(mm/s)	1200	720	360	180	
	定格加減速度(G)	0.3	0.3	1	0.3	
	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力(N)	85	142	283	566	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	100	70	30	15	
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)	6	11	15	15	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
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4)	Ma：11.6N・m
	Mb：16.6N・m
	Mc：24.6N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	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3) 【 】内は高精度仕様の場合です。
 (注4) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	18	15	10	8	6	6	5	4	4	2
12	30	24	20	15	15	11	10	10	8	8
6	45	30	20	20		15	15	15	15	
3	45	30	20			15	14	10		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1200	1130	970	840	735	650	575
12	720	620	535	460	405	355	315
6	360	305	265	230	200	175	155
3	180	150	130	115	100	85	75

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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。

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

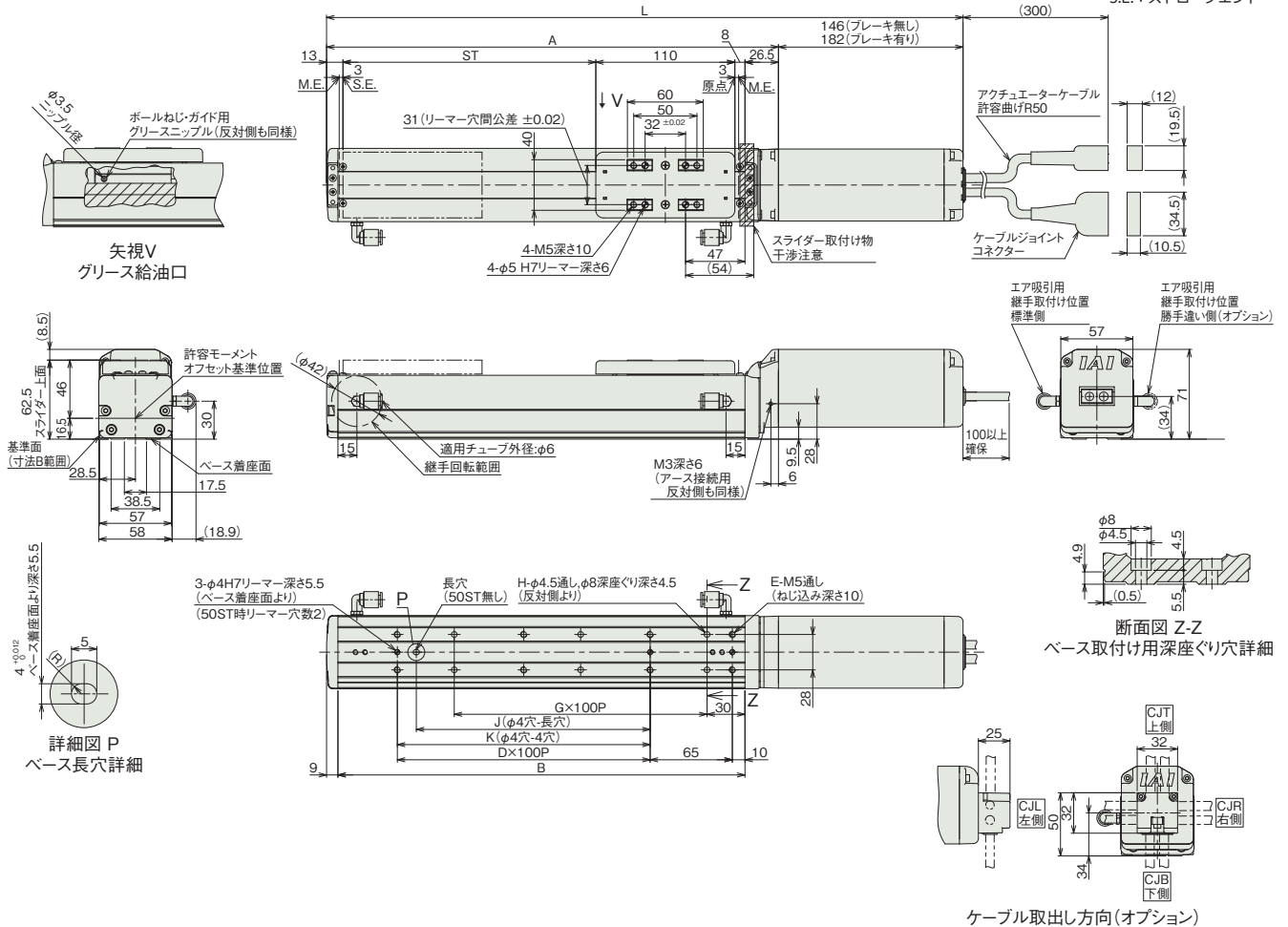
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5
ブレーキ無し	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5
ブレーキ有り	207.5	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5
A	207.5	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
ブレーキ無し	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
ブレーキ有り	2.3	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5.0

■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	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	-	-	●	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
IX- NNC		1	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
オプション 補足資料		2	-	●	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

**RCS4
CR**

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCS4CR-SA7C

±10μm 標準	±5μm 高精度 オプション設定	クリーン	バッテリー レスアップ	モーター ストレート	本体幅 70mm	200V ACサーボ モーター	200W
-------------	------------------------	------	----------------	---------------	-------------	-----------------------	------

型式項目

RCS4CR - SA7C - WA - 200

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 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	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 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 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	ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	7-401	-

(注1) リード24の時は選択できません。ダブルスライダ仕様の場合は選択できません。
 (注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

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	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)	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 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。
- 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。

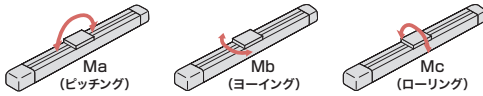
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	40	45	50
		最高速度 (mm/s)	1500	1000	500	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	7	12	20	25
		最高速度 (mm/s)	1500	1000	500	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NI/min)	90	70	40	30	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	7	12	20	25	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	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 (注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
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4)	Ma：44.7N・m
	Mb：44.7N・m
	Mc：89.1N・m
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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	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3) 【 】内は高精度仕様 (リード4、8、16) の場合です。
 (注4) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	30	12	10	6	5	7	7	6	5	4
16	40	30	15	15	12	12	12	10	8	8
8	45	40	40	35		20	20	20	18	
4	50	50	40			25	25	20		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

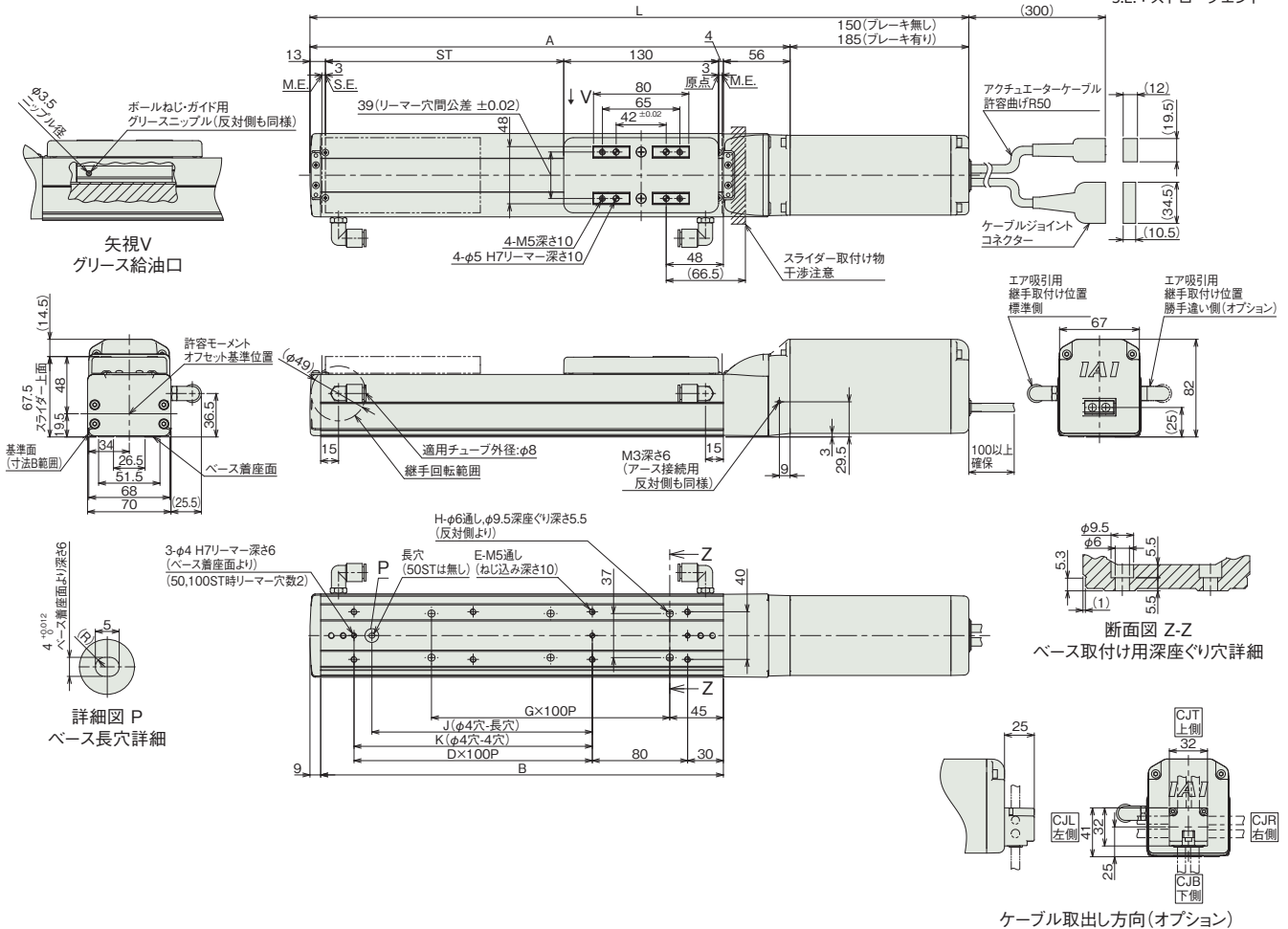
寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
ブレーキ無し	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
ブレーキ有り	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
A	253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
ブレーキ無し	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
ブレーキ有り	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6

■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												
				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	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	
IX- NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション 補足資料		2	-	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

**RCS4
CR**

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCS4CR-SA8C



■型式項目

RCS4CR	-	SA8C	-	WA	-	400	-		-		-		-		-		-		
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ン	-	モーター種類 400 サervoモーター 400W	-	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	-	ストローク 50 50mm 1100 1100mm (50mm毎)	-	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 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	ストローク (mm)	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 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。
- 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。

■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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-395	-
高精度仕様 (注1)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様 (注2)	W	7-401	-

(注1) ダブルスライダ仕様の時は選択できません。
(注2) 選択できないリードがあります。(1-253ページ参照)

■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	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)	-	-

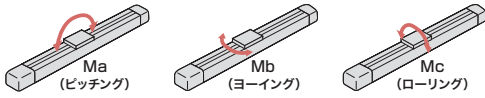
■メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	80	90
		最高速度(mm/s)	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5
	速度/加減速度	最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
最大可搬質量(kg)		20	35	45	
最高速度(mm/s)		1200	600	300	
垂直	定格加減速度(G)	0.5	0.7	0.5	
	最高加減速度(G)	1.2	1	0.7	
	定格推力(N)	339	678	1357	
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	160	80	40	
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)	20	35	45	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	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(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：219N・m
	Mb：219N・m
	Mc：414N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：77.0N・m
	Mb：77.0N・m
	Mc：146N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	ACサーボモーター
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	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【 】内は高精度仕様の場合です。
 (注4) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	60	40	30	20	15	20	20	18	15	12
10	80	80	70	60		35	35	35	30	
5	90	90	70			45	45	35		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~600 (50mm毎)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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。

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

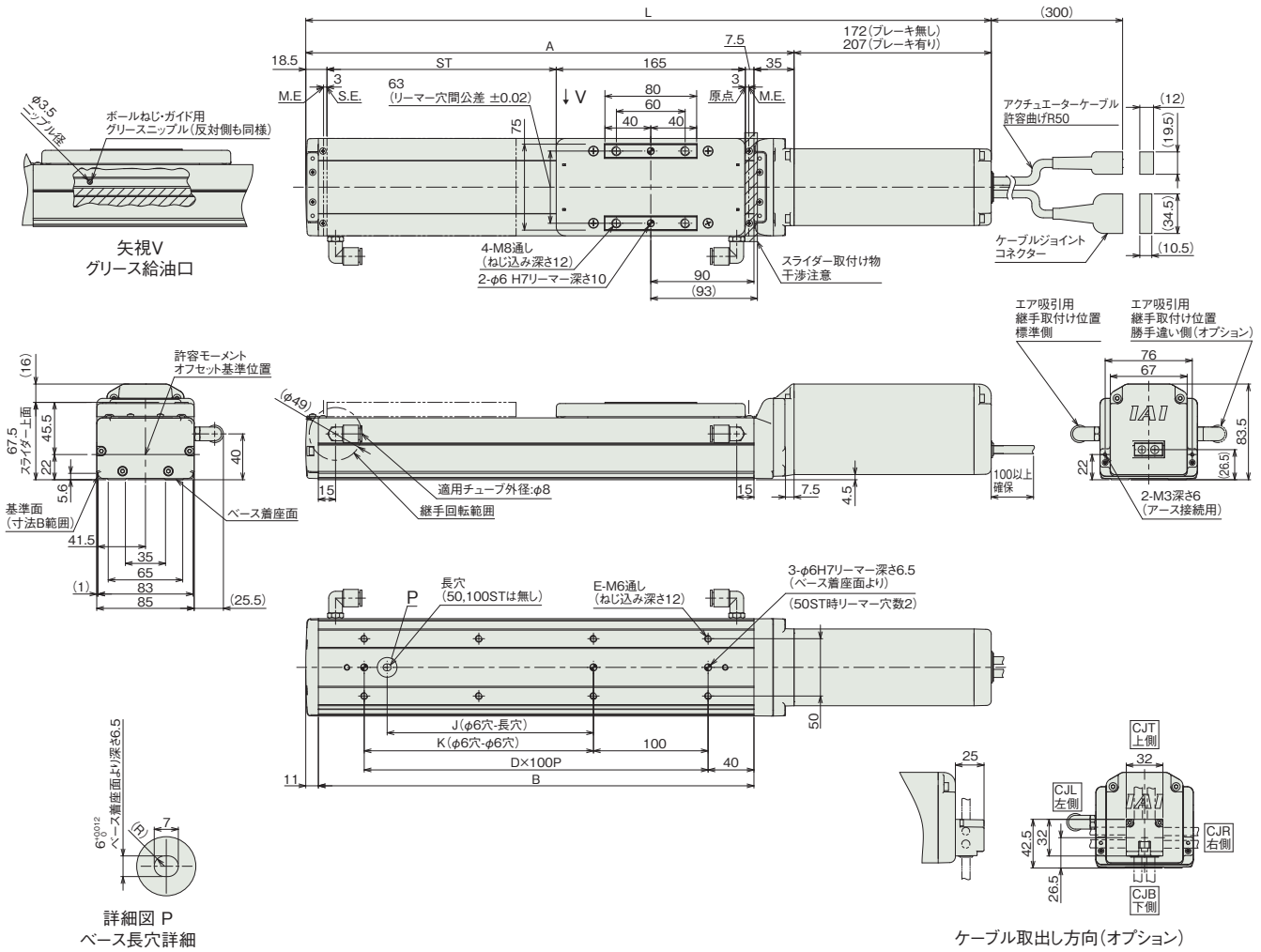
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覽表



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無し	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498
	ブレーキ有り	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533
A	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	1100

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.8
	ブレーキ有り	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.3

■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	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	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	-	36000	-	8-49
IX-NNC		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
オプション補足資料		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-273
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

**RCS4
CR**

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCS4CR-WSA10C



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

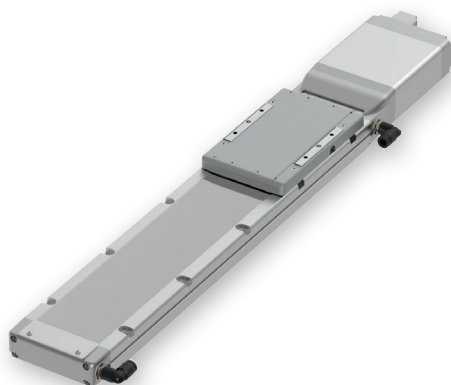
■型式項目

RCS4CR - WSA10C -

WA -

60 -

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 60 サーボモーター 60W	リード 16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 500 500mm (50mm毎)	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 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	ストローク (mm)	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(上側)(注1)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(右側)(注1)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(左側)(注1)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(下側)(注1)	CJB	7-395	-
高精度仕様	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(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	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 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。

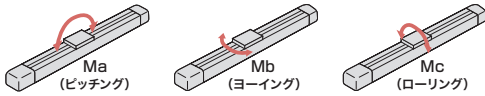
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	16	27	40
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
		定格加減速度(G)	—	3	5	10
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	600	300	150
		定格加減速度(G)	—	1	1	0.5
		最高加減速度(G)	—	1.2	1	0.7
		定格加減速度(G)	—	3	5	10
推力	定格推力(N)	53	85	170	340	
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	115	70	50	35	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	速度/加減速度	ブレーキ保持力(kgf)	—	3	5	10
		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	500	500	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：271N・m
	Mb：271N・m
	Mc：553N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma：65.4N・m
	Mb：65.4N・m
	Mc：134N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	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2) 【 】内は高精度仕様の場合です。
 (注3) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	7	7	5	4	3					
10	16	16	12	12	6	3	3	3	3	2
5	27	27	20	18		5	5	5	5	
2.5	40	30	18			10	10	6		

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
	16		960	930	775
10		600	590	490	415
5		300	290	245	205
2.5		150	145	120	100

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

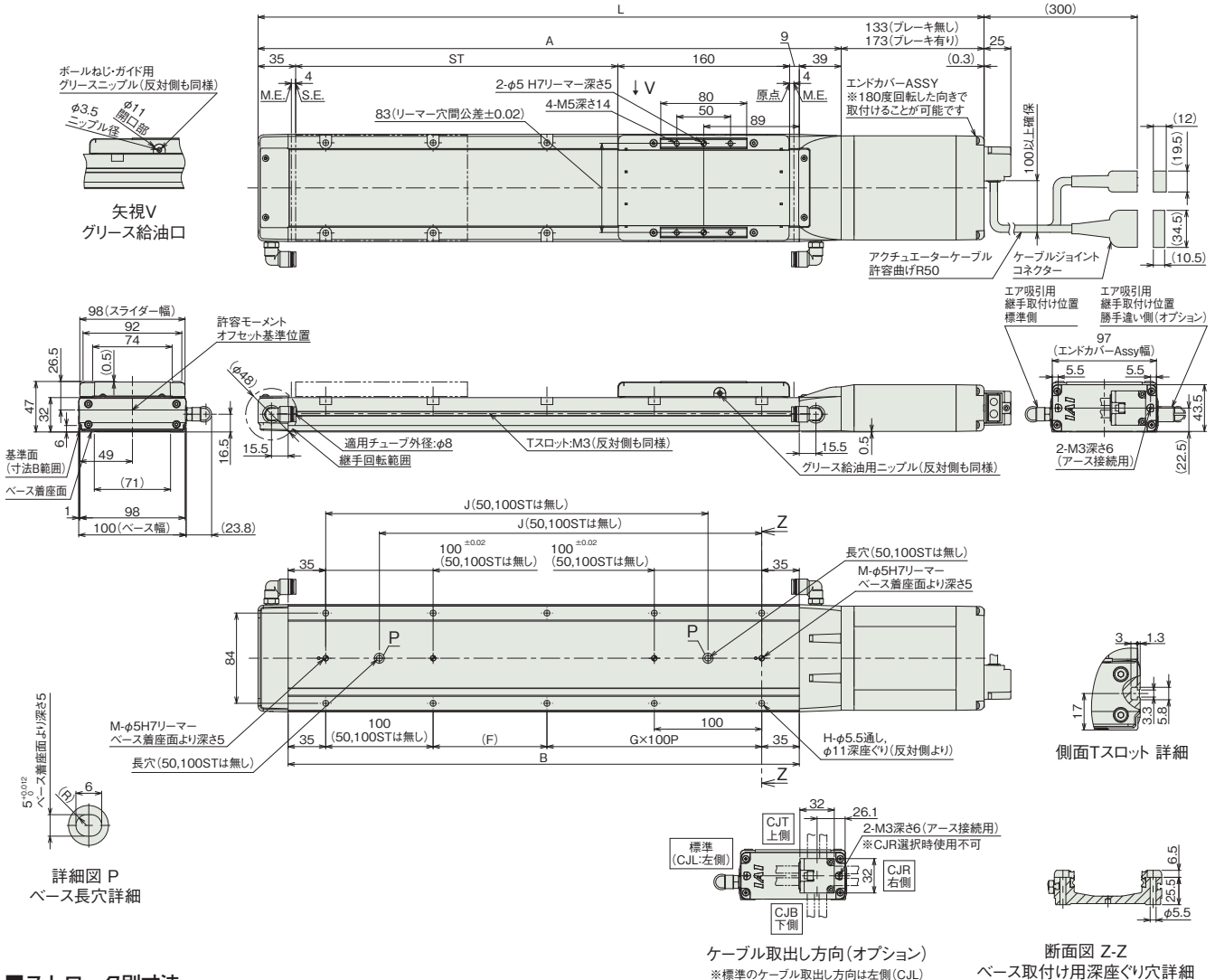
寸法図

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。

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 (300)



■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		プレーキ無し	プレーキ有り	426	476	526	576	626	676	726	776	826
A			293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B			226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F			156	206	256	306	356	406	456	506	556	606
G			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H			4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J			-	-	206	256	306	356	406	456	506	556
M			1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		プレーキ無し	プレーキ有り	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8
			3.1	3.3	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

■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				
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	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	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。

選定
注意事項
クリーン
防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/RCP6SCR

RCP4 CR

RCA CR

RCS4 CR

RCS3 CR

ISDBCR/ISPDSCR

SSPDA CR

ISDACR/ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IX-NNC

オプション補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

**RCS4
CR**

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCS4CR-WSA12C



選定

注意事項

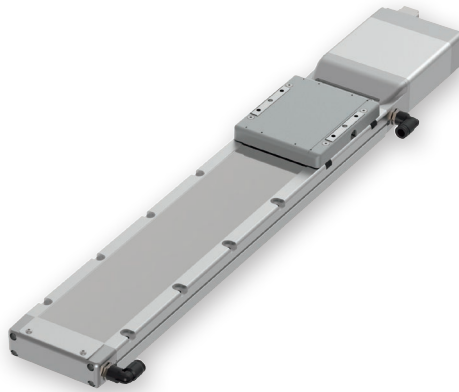
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

■型式項目

RCS4CR - WSA12C - WA - 100								
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 100 サーボモーター 100W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	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 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	ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

■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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	7-395	-
高精度仕様	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(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	T2	T4
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)	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 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。

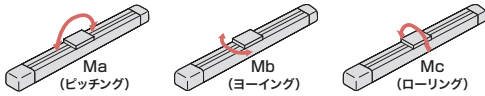
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	25	45	55
		最高速度(mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	3	8	15	15	
	最高速度(mm/s)	1200	720	360	180	
	定格加減速度(G)	0.5	0.7	0.5	0.3	
	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力(N)	85	142	283	566	
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	140	90	60	50	
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	8	15	15	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：311N・m
	Mb：311N・m
	Mc：827N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma：87.5N・m
	Mb：87.5N・m
	Mc：233N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	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2) 【 】内は高精度仕様の場合です。
 (注3) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	3	3	2	2	2
12	25	25	20	15	15	8	8	8	6	6
6	45	40	30	20		15	15	12	10	
3	55	30	15			15	10	6		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1200	1130	970	840	740	650	580	520
12	720	610	535	465	405	355	315	285
6	360	310	265	230	200	175	155	140
3	180	150	130	115	100	85	75	70

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

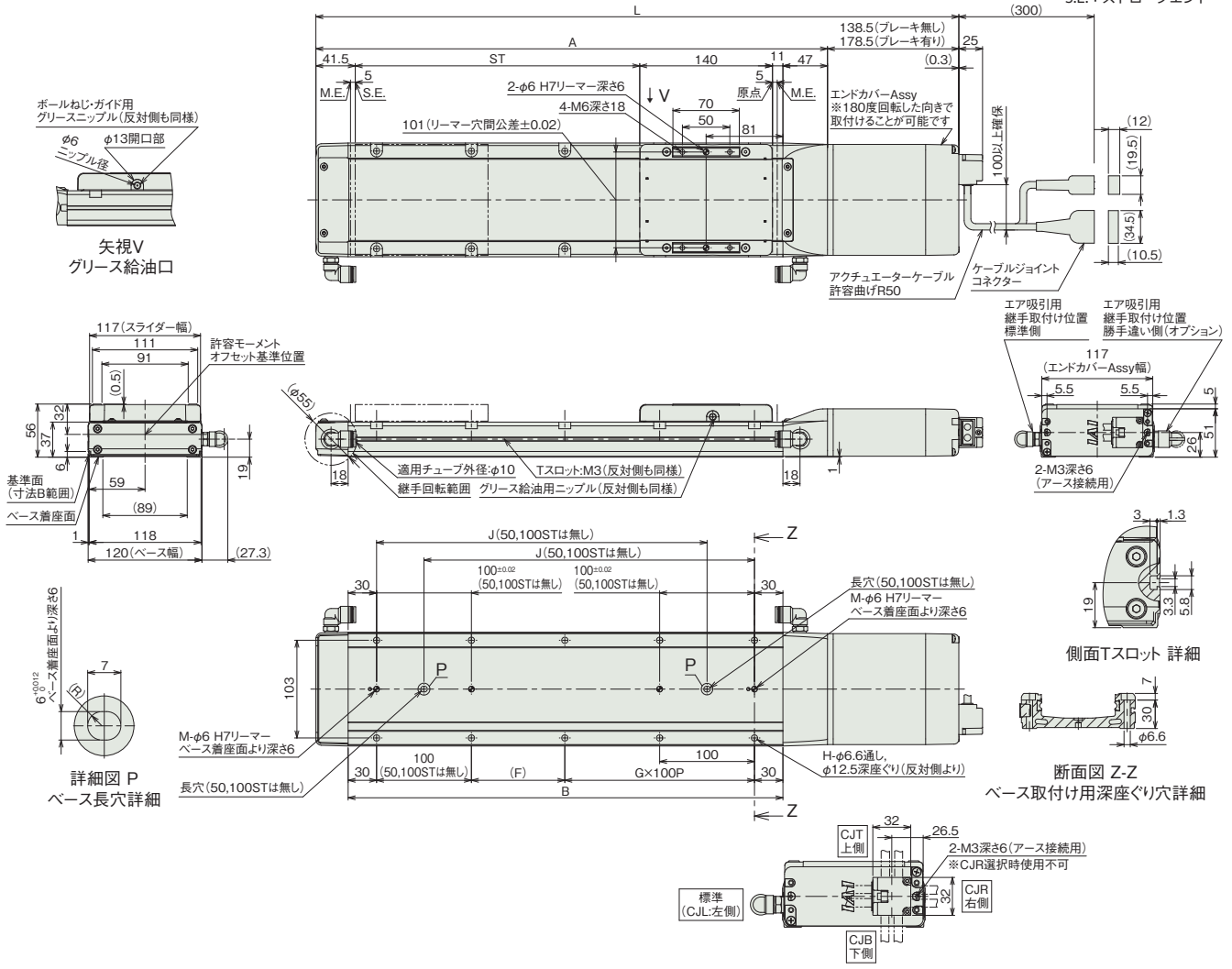
寸法図

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。

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

L	ストローク															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
ブレーキ無し	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
ブレーキ有り	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
F	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	898.5
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	-	-	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
ブレーキ無し	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.9
ブレーキ有り	4.2	4.6	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3

■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	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	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
IX- NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション 補足資料		2	-	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-273	
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

**RCS4
CR**

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

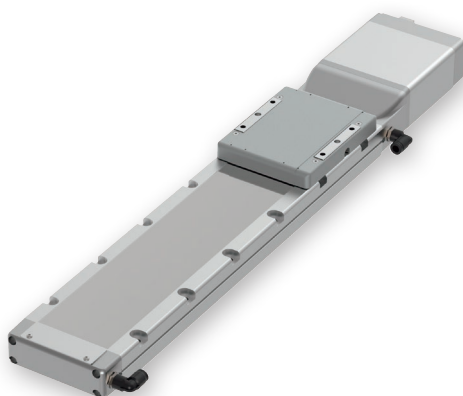
RCS4CR-WSA14C

±10μm 標準	±5μm 高精度 オプション設定	クリーン	バッテリーレスアプン	モーターストレート	本体幅 140mm	200V ACサーボ モーター	200W
-------------	------------------------	------	------------	-----------	--------------	-----------------------	------

型式項目

RCS4CR - WSA14C - WA - 200

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 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	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 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 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	ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	7-395	-
高精度仕様 (注2)	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(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) リード24の時は選択できません。



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 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。

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	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	X21(21m) ~ X25(25m)	-	-
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)	-	-
	R21(21m) ~ R25(25m)	-	-

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

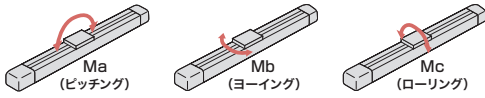
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	45	65	80
		最高速度(mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2.5	8	10	25
	最高速度(mm/s)	1440	960	480	240	
	定格加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.3	
	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力(N)	142	214	427	855	
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	140	110	80	75	
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)	2.5	8	10	25	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	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(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：462N・m
	Mb：462N・m
	Mc：1170N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：122N・m
	Mb：122N・m
	Mc：308N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	ACサーボモーター
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	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【 】内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。
 (注4) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
24	20	15	15	10	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
16	45	30	20	20	18	8	8	8	8	8
8	65	50	40	40		10	10	10	10	
4	80	60	30			25	20	12		

■ストロークと最高速度

ストローク リード	50~450 (50mm毎)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1440	1420	1220	1060	930	830	740	665
16	960	920	790	690	610	550	490	440
8	480	460	400	350	305	270	240	215
4	240	230	200	170	150	135	120	105

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

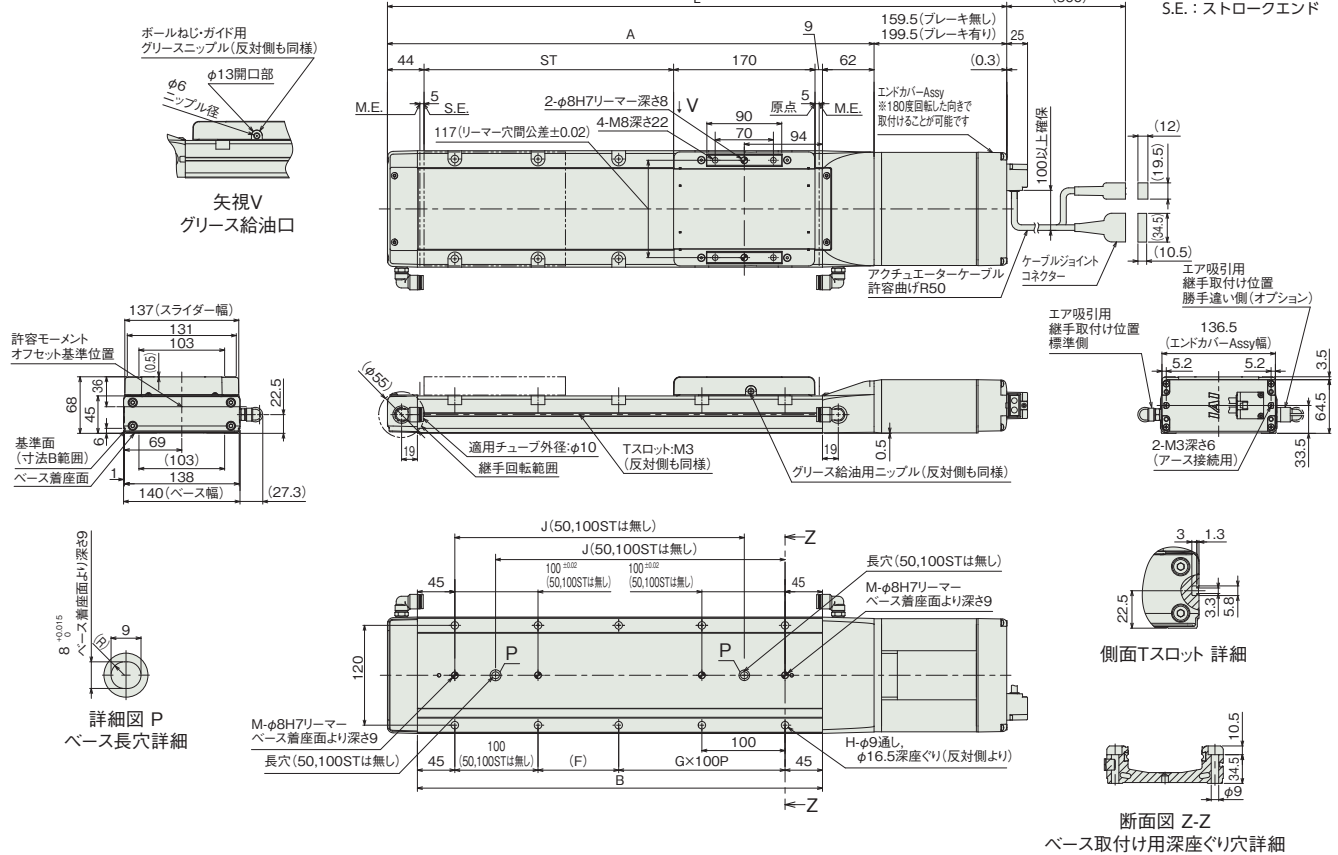
オプション
補足資料

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



(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISPD
BCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	-	-	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8
	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4

■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				
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	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
IX- NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
オプション 補足資料		2	-	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

**RCS4
CR**

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

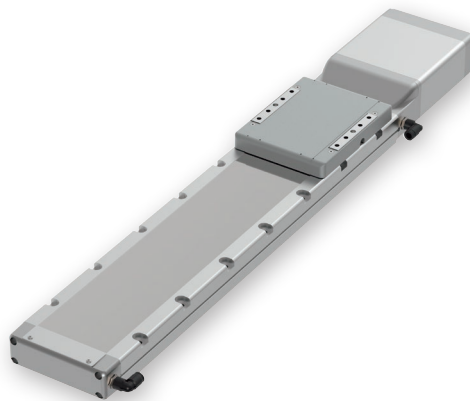
RCS4CR-WSA16C

±10μm ±5μm クリーン バッテリーレスアプソ モーターストレート 本体幅 160mm 200V ACサーボモーター 400W

■型式項目

RCS4CR - WSA16C - WA - 400

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 400 サーボモーター 400W	リード 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 50mm 1100 1100mm (50mm毎)	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 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	ストローク (mm)	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご覧ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280 ページをご確認ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 650mm 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。

■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	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(上側)(注1)	CJT	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(右側)(注1)	CJR	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(左側)(注1)	CJL	7-395	-
ケーブル取出し方向変更(下側)(注1)	CJB	7-395	-
高精度仕様	HPR	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手勝手違い	VR	7-401	-

(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	T2	T4
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

IX-
NNC

オプション
補足資料

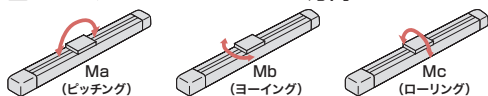
メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	80	100	
		最高速度(mm/s)	1200	600	300	
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5	
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	35	50	
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	600	300	
		定格加減速度(G)	0.3	0.7	0.3	
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7	
推力	定格推力(N)	339	678	1357		
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	130	90	85		
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)	20	35	50		
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50		
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	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(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質: アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 642N・m
	Mb: 642N・m
	Mc: 1610N・m
動的許容モーメント(注3)	Ma: 161N・m
	Mb: 161N・m
	Mc: 404N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	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2) 【 】内は高精度仕様の場合です。
 (注3) 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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平				垂直					
	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	60	40	25	22	20	20	15	15	12	10
10	80	80	70	60		35	35	35	30	
5	100	100	80			50	45	30		

ストロークと最高速度

ストローク リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR







IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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 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AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	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。

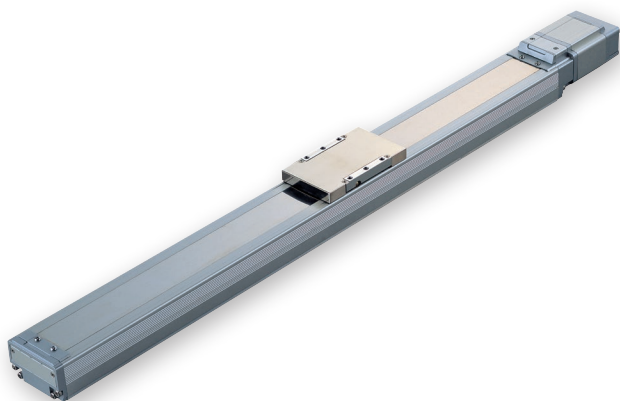
RCS3CR-SA8C

RCS3PCR-SA8C

クリーン バッテリーレスアプソ モーターストレート 本体幅 80mm 200V ACサーボモーター 100W 150W アルミベース

型式項目

シリーズ		SA8C	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		ケーブル長		オプション		
RCS3CR	標準仕様	タイプ	WA	バッテリーレスアプソ	100	サーボモーター	30	30mm	50	50mm	T2	SCON	N	無し	オプション 下記オプション 価格表参照		
RCS3PCR	高精度仕様	I	I	インクリメンタル	150	サーボモーター	20	20mm	1100	1100mm (50mmピッチ毎設定)	T4	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	P	1m			
		A	A	アブソリュート			10	10mm					S	3m			
								5	5mm					M	5m		
														X	長さ指定		
														R	ロボットケーブル		



(注) CEはオプションになります。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3CR-SA8C			RCS3PCR-SA8C		
	エンコーダー種類		エンコーダー種類		エンコーダー種類	
	バッテリーレスアプソ	インクリメンタル	アブソリュート	バッテリーレスアプソ	インクリメンタル	アブソリュート
	モーターW数		モーターW数		モーターW数	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-	-	-

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 高精度仕様(RCS3PCR)はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向390mm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。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-
ブレーキ	B	7-395	-
CE対応仕様	CE	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-
吸引用継手なし	VN	7-401	-
ダブルスライダ仕様	W	7-401	-

(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	T2	T4
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

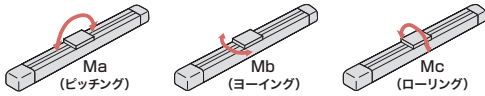
項目		内容							
		100				150			
モーター	出力 (W)								
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	20	40	80	12	30	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	8	16	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度 (G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
推力	定格推力 (N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3	
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	130[160]	110	60	30	130[160]	110	60	
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)	2	4	8	16	3	6	12	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50

(注) 【 】内は速度が1500mm/sを超える場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下 【0.05mm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: 113.5N·m
	Mb: 177N·m
	Mc: 266N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 26.9N·m
	Mb: 38.4N·m
	Mc: 63.1N·m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート/バッテリー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) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はRCS3PCRの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	姿勢	リード (mm)	水平				垂直						
			加速度 (G)										
			0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	
100	水平	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1		
		20	20	20	10	5		4	4	2	1.5		
		10	40	40	20			8	8	4			
		5	80	65				16	12				
150	水平	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5		
		20	30	30	15	7.5		6	6	3	2		
		10	60	60	30			12	12	6			

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター W数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)		
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後	
水平	100	30	10.5	10	8	7	6	5	4	3	2	1						1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5									1200	1200
		10	52	46	40	28	20											600	600
		5	104	80	65													300	300
	150	30	16	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2						1800	1800
		20	39	35	30	21	15	11	7.5									1200	1200
		10	78	69	60	42	30											600	600

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC/
ISPDBC

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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。

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

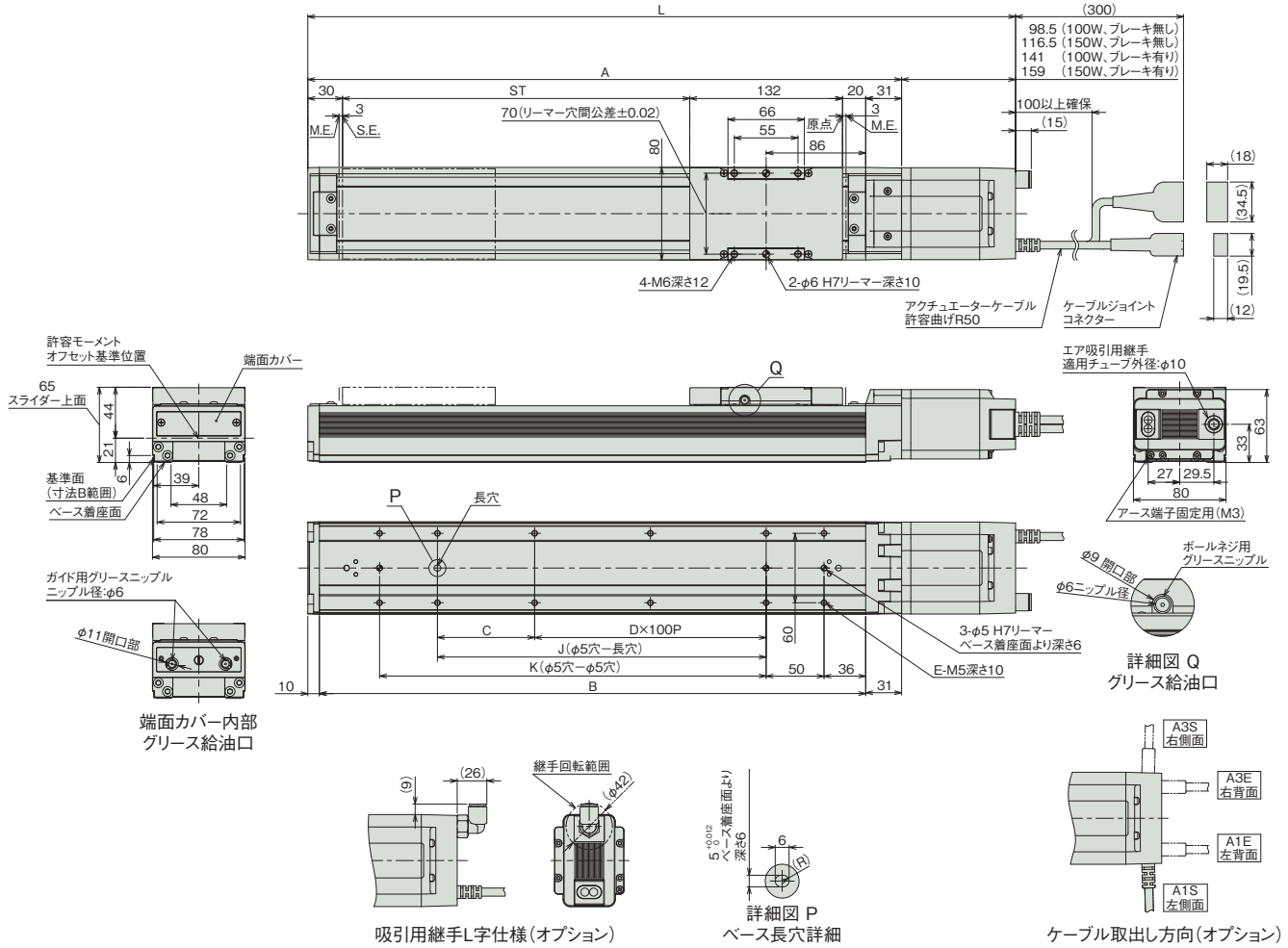
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	100W	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
	150W	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
		422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	1372	1422	1472
A		263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013	1063	1113	1163	1213	1263	1313
B		222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272
C		34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
D		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
E		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
J		34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084
K		84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	100W	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1
	150W	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
		3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7

■適応コントローラ

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はポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49
IX-NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
オプション 補足資料		2	単相AC200V 三相AC200V	●	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	-	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-273
		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は、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

**RCS3
CR**

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCS3CR-SS8C

RCS3PCR-SS8C

クリーン
バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 80 mm
200V ACサーボモーター
100 W
150 W
鉄ベース

型式項目

シリーズ RCS3CR 標準仕様 RCS3PCR 高精度仕様	タイプ WA I A	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 100 サーボモーター 100W 150 サーボモーター 150W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	ストローク 50 ~ 1000 50mm 1000mm (50mmピッチ毎設定)	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 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。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格					
	RCS3CR-SS8C		RCS3PCR-SS8C			
	エンコーダー種類 バッテリーレスアプソ	エンコーダー種類 インクリメンタル	エンコーダー種類 アブソリュート		エンコーダー種類 アブソリュート	
	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数	モーターW数
	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	-	-	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 高精度仕様 (RCS3PCR) はバッテリーレスアプソをお選びいただけません。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 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。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-
プレーキ	B	7-395	-
CE対応仕様	CE	7-395	-
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-397	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-
ダブルスライダ仕様	W	7-401	-

(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	T2	T4
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)	-	-

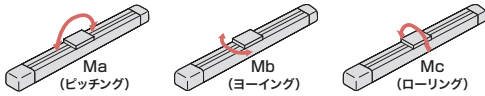
■メインスペック

項目		内容							
		100				150			
モーター	出力(W)								
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	30	20	10	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	20	40	80	12	30	60
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	8	16	3	6	12
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5	
推力	定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3	
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	160	120	80	30	160	120	80	
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)	2	4	8	16	3	6	12	
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下【0.05mm以下】
ベース	材質：鉄 無電解ニッケルメッキ処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：198.9N・m
	Mb：198.9N・m
	Mc：416.7N・m
動的許容モーメント(注2)	Ma：43.4N・m
	Mb：43.4N・m
	Mc：90.9N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/アブソリュート/バッテリー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) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【】内はRCS3PCRの数値です。

■スライダタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	モーター(W)	リード(mm)	水平				垂直					
			加速度(G)									
			0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0
100	30	8	8	6	4	1	2	2	1.5	1		
	20	20	20	10	5		4	4	2	1.5		
	10	40	40	20			8	8	4			
	5	80	65				16	12				
150	30	12	12	10	6	2	3	3	2	1.5		
	20	30	30	15	7.5		6	6	3	2		
	10	60	60	30			12	12	6			

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーターW数	リード	加減速度別可搬質量(kg)														最高速度(mm/s)		
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後
水平	100	30	10.5	10	8	7	6	5	4	3	2	1					1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5								1200	1200
		10	52	46	40	28	20										600	600
		5	104	80	65												300	300
	150	30	16	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2					1800	1800
		20	39	35	30	21	15	11	7.5								1200	1200
		10	78	69	60	42	30										600	600

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC/
ISPDBC

SSPDA
CR

ISDAC/
ISPDAC

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

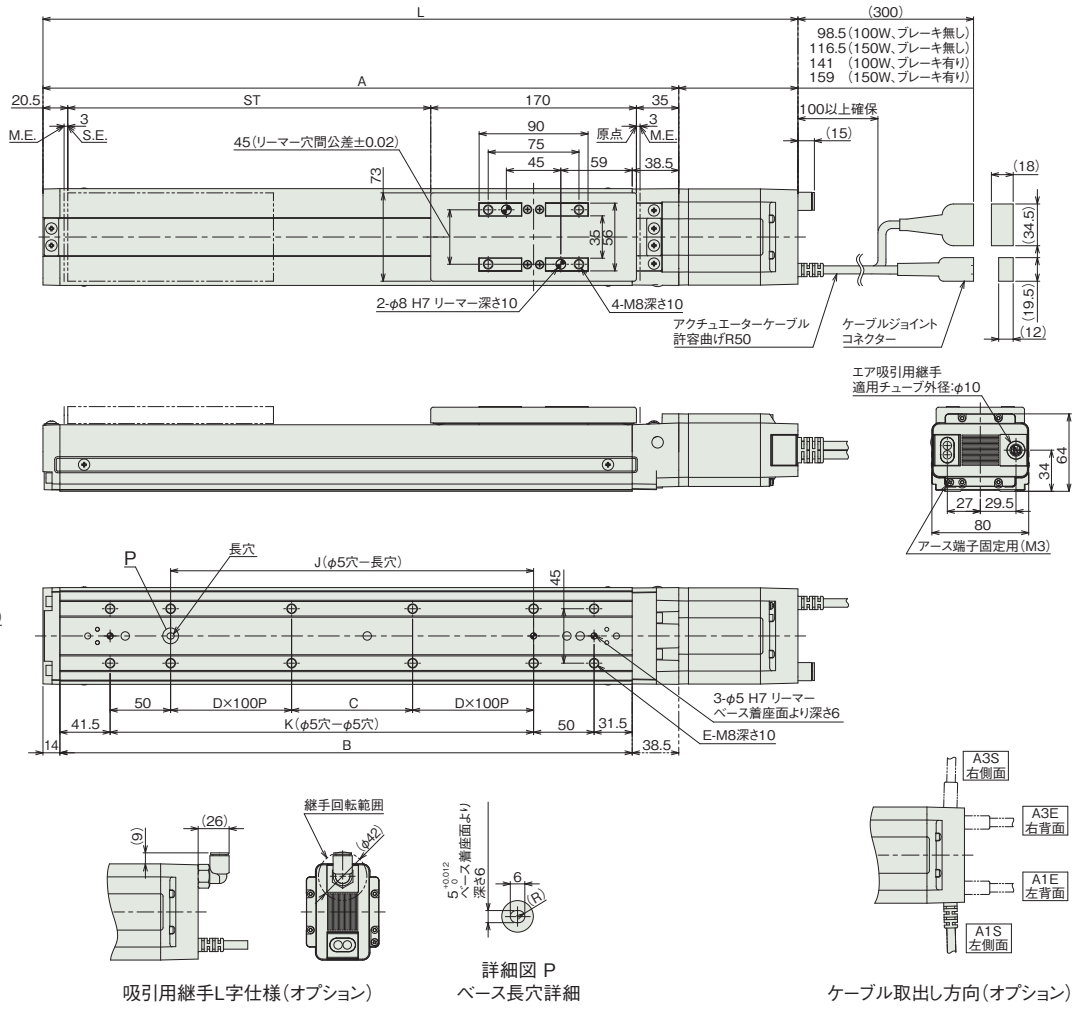
寸法図

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



(注) 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。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。

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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
L	100W	ブレーキ無し	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	
		ブレーキ有り	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	ブレーキ無し	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		ブレーキ有り	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5		
B	223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173		
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0		
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5		
E	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26		
J	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
K	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050		

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
質量(kg)	100W	ブレーキ無し	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7
		ブレーキ有り	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	150W	ブレーキ無し	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
		ブレーキ有り	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

■適応コントローラ

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	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	
IX-NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション補足資料		2	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273	
		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) アソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC/R
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-NNC

オプション補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

**RCS3
CR**

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スライダー ISDB

サーボモーター 200V (高性能タイプ)		
ISDBCR ISPDBCR	スライダー	ISDBCR/ISPDBCR-S 7-163
		ISDBCR/ISPDBCR-M-100 7-167
		ISDBCR/ISPDBCR-M-200 7-171
		ISDBCR/ISPDBCR-MX-200 7-175
		ISDBCR/ISPDBCR-L-200 7-179
		ISDBCR/ISPDBCR-L-400 7-183
		ISDBCR/ISPDBCR-LX-200 7-187
		ISDBCR/ISPDBCR-LX-400 7-191
スライダー 【静電気対策タイプ】	ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD 7-195	
	ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD 7-199	
	ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD 7-203	



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

ISDBCR-S ISPDBCR-S

±10μm
標準

±3μm
高精度

クリーン

バッテリーレスアップ

本体幅
90mm

60W

■型式項目

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	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	S	WA	60	16 8 4	100 100mm 800mm (50mm 毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照
ISPDBCR	高精度仕様		バッテリーレスアップ	60W	16mm 8mm 4mm		T4 RCO RSEL		



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- (3) 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。
- (4) ボール保持機構付ガイド (RT) を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kg となります。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向 450mm 以下です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	—	マスター軸指定	LM	7-398	—
ケーブル右側面取出し(注1)	A1E	7-395	—	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	—
ケーブル左背面取出し(注1)	A3S	7-395	—	原点逆仕様	NM	7-398	—
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	—	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	—
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	—	スレープ軸指定	S	7-398	—
ブレーキ	B	7-395	—	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	—
クリープセンサー	C	7-395	—	真直度高精度仕様(ストローク650~800)	ST	7-400	—
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	—	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	—
原点リミットスイッチ	L	7-398	—	ダブルスライダー仕様	W	7-401	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	—				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード16)の時は選択できません。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	—	—	—	—
	M(5m)	—	—	—	—
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	—	—	—	—
	X11(11m)~X15(15m)	—	—	—	—
	X16(16m)~X20(20m)	—	—	—	—

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

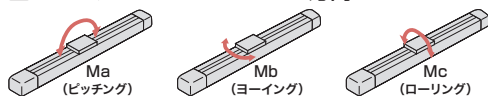
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	13	27	55	
		最高速度(mm/s)	960	480	240	
水平	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2	
		最高加減速度(G)	1	0.7	0.5	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	6	14	
		最高速度(mm/s)	960	480	240	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.5	0.2	
最高加減速度(G)		0.8	0.6	0.4		
推力	定格推力(N)	53.1	106.1	212.3		
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	60	30	15		
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	6	14		
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100		
	最大ストローク(mm)	800	800	800		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造 C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.003mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm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: 143N・m
	Mb: 205N・m
	Mc: 336N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 32.9N・m
	Mb: 47.0N・m
	Mc: 76.8N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード(mm)	姿勢 最高速度(mm/s)	水平										垂直									
		加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0		
16	960	13	13	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	3	3	3	2.8	2.5	2.3	2				
8	480	27	27	27	20	15	12				6	6	6	6	5						
4	240	55	50	38	30						14	13	12								

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード		加減速度別可搬質量(kg)									最高速度(mm/s)		
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
水平	16	17	14.5	15.5	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	960	960
	8	35	32.5	30	27	20	15	12				480	480
	4	71	55	50	38	30						240	240

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

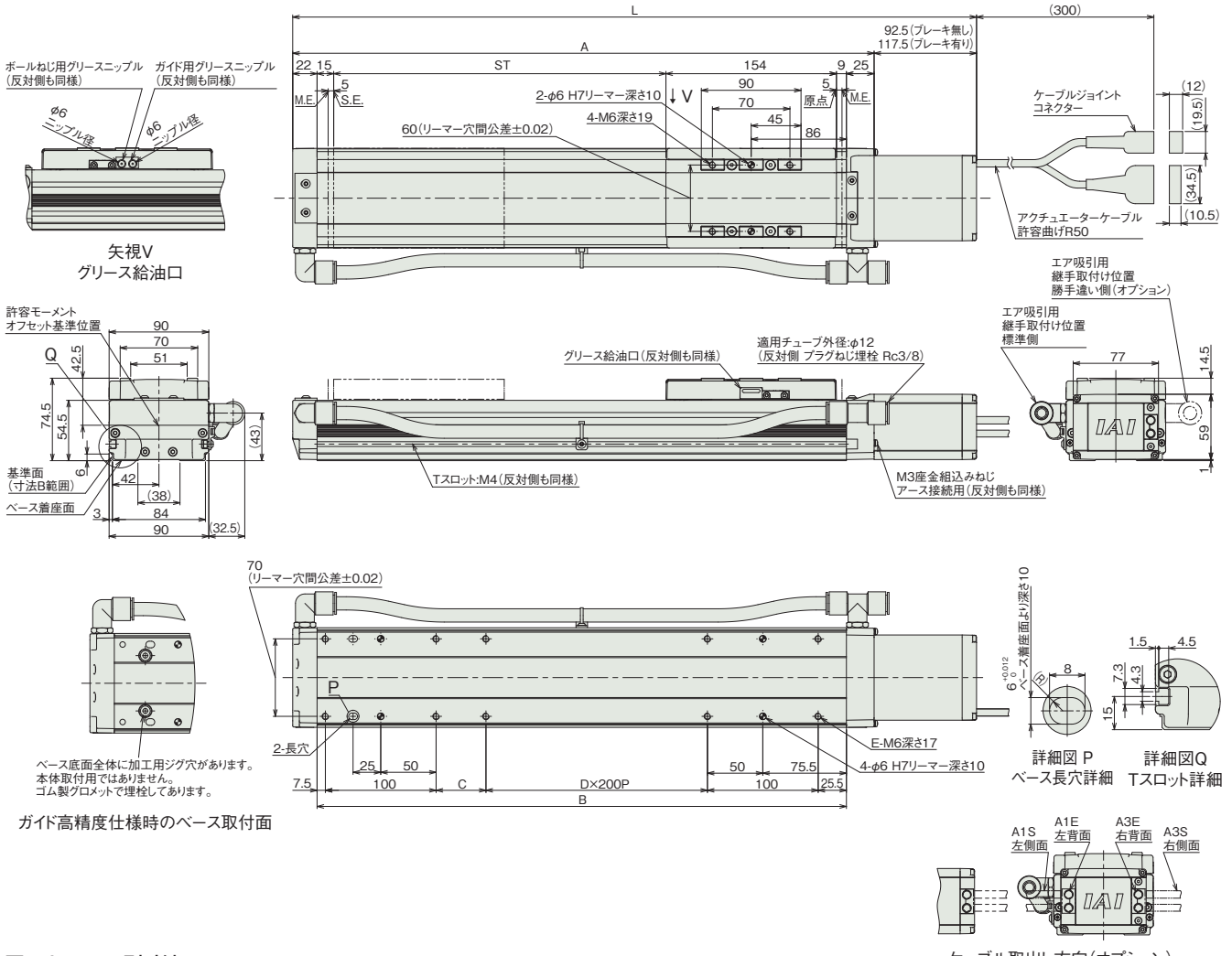
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より42.5mmのところになります。

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

L	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5
A			325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
B			278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
C			45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
D			0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E			8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	4.2	4.5	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9
			4.4	4.7	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.1	9.4

■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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							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		-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
IX-NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション補足資料		2		●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273	
		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。

選定
注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDACR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ISDBCR-M-100 ISPDBCR-M-100

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | バッテリーレスアップ | 本体幅 120mm | 100W

■型式項目

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	ケーブル長	オプション
ISDBCR 標準仕様	ISPDBCR 高精度仕様	M	WA バッテリーレスアップ	100 100W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	100 1100 100mm 1100mm (50mm 毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	スレープ軸指定	S	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-	ダブルスライダ仕様	WR	7-401	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 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。
- ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下です。

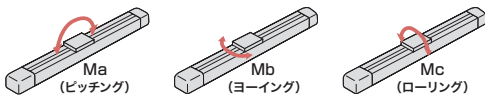
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	23	45	85
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
垂直	可搬質量	最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5
	速度/加減速度	最大可搬質量(kg)	2	4	10	20
推力	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
クリーンルーム仕様	最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4	
ブレーキ	定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	
ストローク	パキュム量(NL/min)	180	120	50	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	2	4	10	20	
	最小ストローク(mm)	100	100	100	100	
ストローク	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm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：341N・m
	Mb：487N・m
	Mc：796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：81.0N・m
	Mb：116N・m
	Mc：189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平										垂直									
			加速度(G)										加速度(G)									
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0		
30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	2	2	2	2	1.8	1.6	1.5	1.4	1.3	1.2		
20	1200	23	23	23	18	15	13	11	9	8	4	4	4	4	3.8	3.5	3.3	3	2.8	2.5		
10	600	45	45	45	30	23	20					10	10	10	8	7						
5	300	85	80	60	45							20	17	15								

■ストロークと最高速度

ストローク	100~600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
20	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
10	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
5	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	加減速度別可搬質量(kg)							最高速度(mm/s)	
					0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後	
水平	30	19.5	18	16.5	15	11	9	7	6	5	4	1800	1800
	20	30	27.5	25	23	18	15	13	11	9	8	1200	1200
	10	58.5	54	49.5	45	30	23	20				600	600
	5	110	85	80	60	45						300	300

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

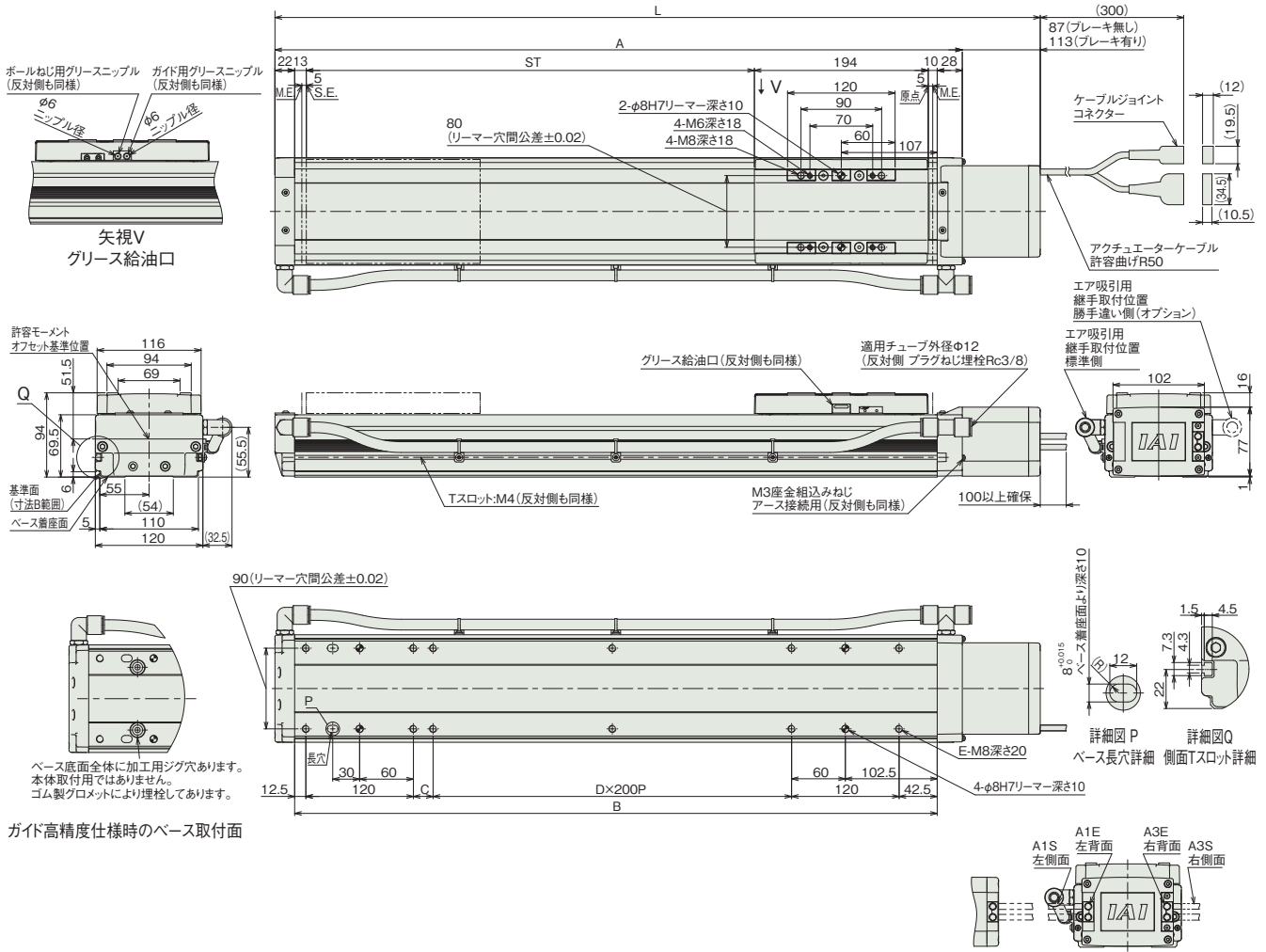
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更する場合は反却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より51.5mmのところになります。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
ブレーキ無し	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
ブレーキ有り	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
A	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
B	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
C	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
D	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
E																					

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.7	11.4	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	17.0	17.6	18.2	18.8	19.5	20.1
ブレーキ無し	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.5	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4
ブレーキ有り																					

■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	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	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	36000	-	8-49	
IX-NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション補足資料		2	-	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-273	
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

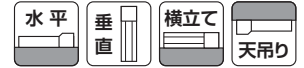
ケーブル型式
一覧表

ISDBCR-M-200 ISPDBCR-M-200

±10μm
±3μm
クリーン
バッテリーレスアプン
本体幅 120mm
200W

■型式項目

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	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	M	WA	200 200W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	100 } 100mm 1100 } 1100mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



■ストローク別価格表(標準価格)

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

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-	ダブルスライダー仕様	W	7-401	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
IXP	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

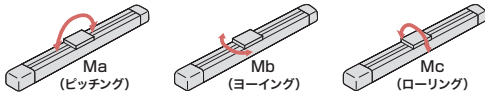
項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	45	90	110
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4
推力	定格推力(N)	113.9	170.9	341.8	638.6	
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	180	120	50	20	
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)	6	10	20	40	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm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：341N・m
	Mb：487N・m
	Mc：796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：81.0N・m
	Mb：116N・m
	Mc：189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平								垂直									
			加速度(G)																	
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
30	1800	30	30	30	30	24	20	17	15	13	12	6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3
20	1200	45	45	45	35	28	23	20	18	16	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	
10	600	90	90	90	66	51	40					20	20	20	17	15				
5	300	110	100	90	80							40	34	30						

■ストロークと最高速度

ストローク	100~600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
20	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
10	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
5	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	加減速度別可搬質量(kg)						最高速度(mm/s)	
					0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
30	39	36	33	30	24	20	17	15	13	12	1800	1800
20	58.5	54	49.5	45	35	28	23	20	18	16	1200	1200
10	117	108	99	90	66	51	40				600	600
5	143	110	100	90	80						300	300

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

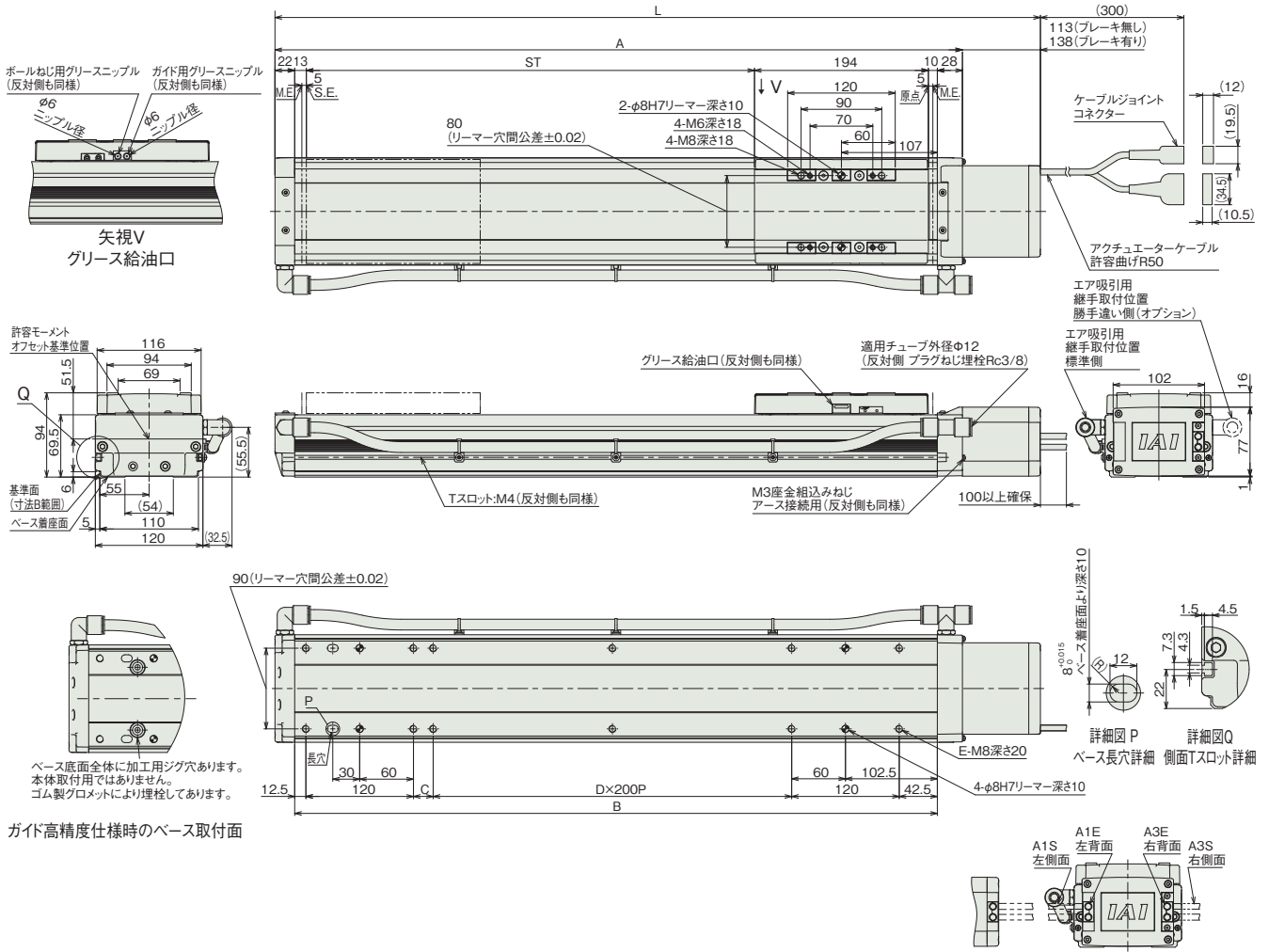
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには反却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より51.5mmのところになります。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
ブレーキ無し	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
ブレーキ有り	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5
ブレーキ無し	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5
ブレーキ有り	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9

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	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択														
							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	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
IX-NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
オプション補足資料		2	-	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
		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。

選定 注意事項 クリーン 防塵防滴 ケーブル型式 一覧表 RCP6CR/ RCP6SCR RCP4 CR RCA CR RCS4 CR RCS3 CR ISDBCR/ ISPDBCR SSPDA CR ISDACR/ ISPDACR RCA2 CR RCS2 CR RCP2 CR DDA CR IXP IX-NNC オプション補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

ISDBCR-MX-200

ISPDBCR-MX-200

±10μm 標準 ±3μm 高精度 クリーン バッテリーレスアップ 中間サポート 本体幅 120mm 200W

型式項目

シリーズ		MX	WA	200	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	タイプ	エンコーダー種類	200 200W	30 30mm 20 20mm	800 ~ 2000 800mm ~ 2000mm (50mm毎)	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
ISPDBCR	高精度仕様		WA バッテリーレスアップ						



水平 垂直 横立 天吊り

CE RoHS 10

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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	
	ISDBCR	ISPDBCR
800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	スレープ軸指定	S	7-398	-
プレーキ	B	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク800~1300)	ST	7-400	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク2000)	ST	7-400	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-	吸引/用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) □ポットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下です。
- 設置方法の詳細は1-261ページをご確認ください。

■メインスペック

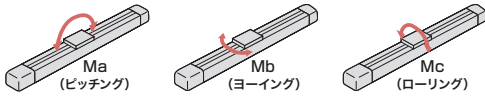
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	45
		最高速度(mm/s)	1800	1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	0.4	0.4
垂直	可搬質量	—	—	
	最高速度(mm/s)	—	—	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	—	—
		最高加減速度(G)	—	—
推力	定格推力(N)	113.9	170.9	
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	180	120	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	800	800	
	最大ストローク(mm)	2000	2000	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度	±0.01mm [±0.003mm]
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm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: 341N・m
	Mb: 487N・m
	Mc: 796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 81.0N・m
	Mb: 116N・m
	Mc: 189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平									垂直												
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)									加速度(G)												
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
30	1800	30	30	30							水平専用となります。												
20	1200	45	45	45							水平専用となります。												

■ストロークと最高速度

ストローク	リード	最高速度									
		800~1100	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
30	30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
20	20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

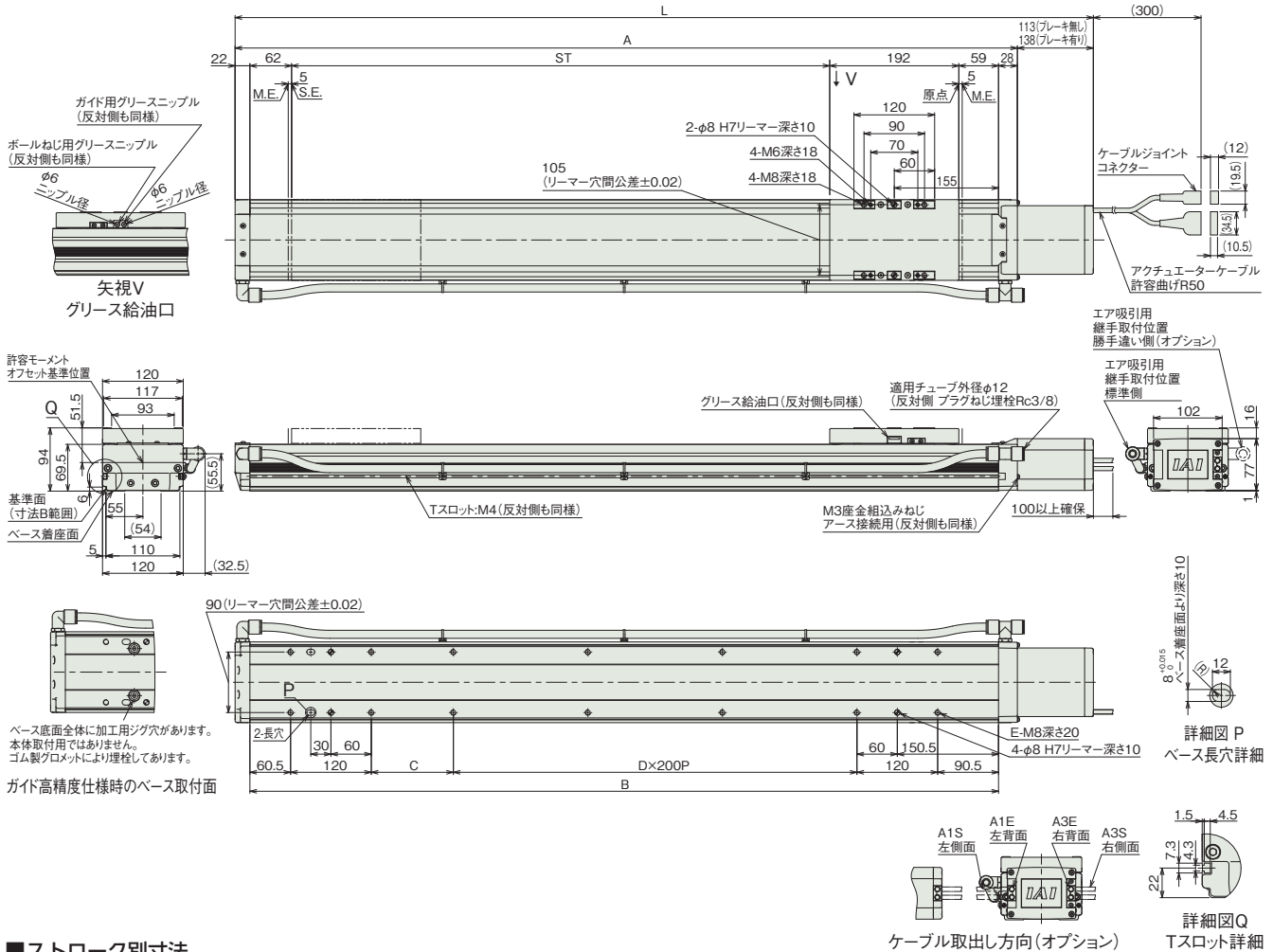
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より51.5mmのところになります。

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	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	
L	ブレーキ無し	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476
	ブレーキ有り	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101	2151	2201	2251	2301	2351	2401	2451	2501
A	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313	2363	
B	1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313	
C	122	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	
D	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	
E	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	

■ストローク別質量

ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	
質量 (kg)	ブレーキ無し	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	23.0	23.6	24.2	24.9	25.5	26.2	26.8	27.4	28.1	28.7	29.4	30.0	30.6	31.3	31.9	32.6	33.2	33.8
	ブレーキ有り	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5	22.2	22.8	23.5	24.1	24.7	25.4	26.0	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.9	30.5	31.1	31.8	32.4	33.1	33.7	34.3

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					
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	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49	
IX- NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション 補足資料		2	-	●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-273	
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

ISDBCR-L-200

ISPDBCR-L-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
バッテリーレスアップ
本体幅 150mm
200W

型式項目

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	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	L	WA	200 200W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 100mm 1300 1300mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



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



- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-253 ページをご参照ください。
- 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。
- ボール保持機構付ガイド (RT) を使用する場合は、垂直可搬質量が -1.0kg となります。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(注3)	LM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-398	-
クリープセンサー(注3)	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリープセンサー-勝手違い(注3)	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-400	-
吊り金具(注3)	EB	7-396	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-398	-	ダブルスライダ仕様	W	7-401	-

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具(EB)はクリープセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(L/LL)およびマスター軸指定(LM/LLM)との併用はできません。
 (注4) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は [N] を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

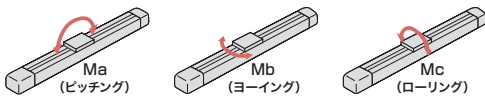
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	10		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	45	90	
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
		最高加減速度(G)	1	1	0.7	
最低加減速度(G)		1	1	0.6		
垂直	可搬質量	2.5	9	20		
	最高速度(mm/s)	1800	1200	600		
	速度/加減速度	0.4	0.4	0.4		
推力	定格推力(N)	85.5	170.9	341.8		
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	180	120	50		
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)	2.5	9	20		
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100		
	最大ストローク(mm)	1300	1300	1300		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm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: 560N・m
	Mb: 800N・m
	Mc: 1325N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma: 123N・m
	Mb: 176N・m
	Mc: 291N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平										垂直																	
			加速度(G)										加速度(G)																	
	40	1800	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	
	20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	7	2.5	2.5	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	2	9	9	9	8.5	7.5	7	6	5.5	5
	10	600	90	90	90	66	51	40				20	20	20	16	14						20	20	20	16	14				

■ストロークと最高速度

ストローク	100~650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
リード	40	1800				1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815
	20	1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
	10	600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)											
		チューニング後											
水平	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後	
	40	19.5	18	16.5	15	12	10.5	9	8	7.5	7	1800	1800
	20	58.5	54	49.5	45	35	28	23	20	17	15	1200	1200
	10	117	108	99	90	66	51	40				600	600

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

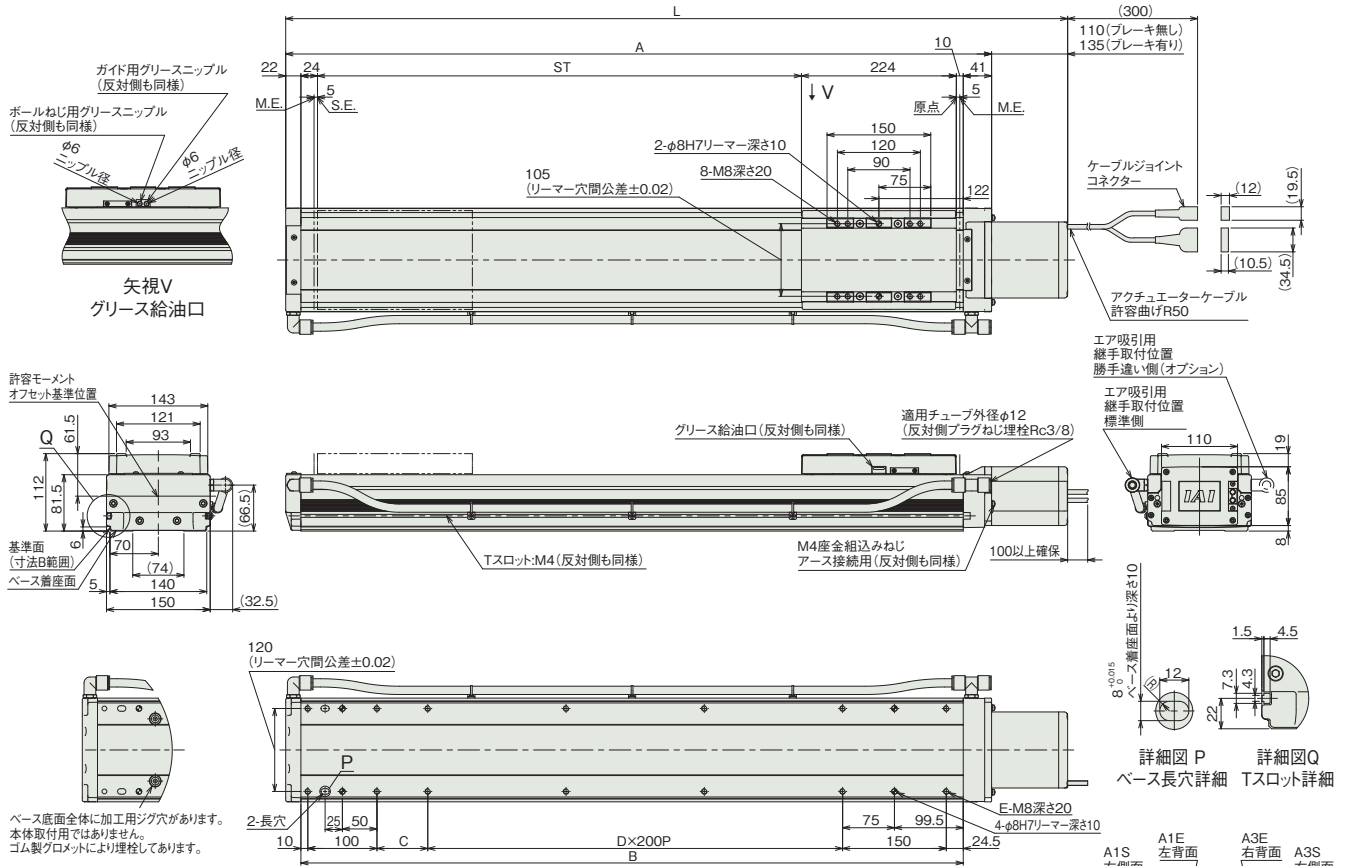
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より61.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付面

■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
ブレーキ無し	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
ブレーキ有り	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
A	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
C	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
ブレーキ有り	12.4	13.2	14.1	14.9	15.8	16.7	17.5	18.4	19.2	20.1	20.9	21.8	22.6	23.5	24.4	25.2	26.1	26.9	27.8	28.6	29.5	30.3	31.2	32	32.9

■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	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
IX-NNC		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
オプション補足資料		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-245
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-273
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

ISDBCR-L-400

ISPDBCR-L-400

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
バッテリーレスアプン
本体幅 150mm
400W

■型式項目

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	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	L	WA	400 400W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 } 100mm 1300 } 1300mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



■ストローク別価格表(標準価格)

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

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(注3)	LM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-398	-
クリープセンサー(注3)	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリープセンサー-勝手違い(注3)	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-400	-
吊り金具(注3)	EB	7-396	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-398	-	ダブルスライダ仕様	W	7-401	-

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具(EB)はクリープセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(L/LL)およびマスター軸指定(LM/LLM)との併用はできません。
 (注4) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

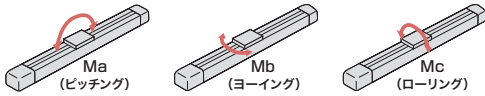
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	10		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	90	120	
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	
		最高加減速度(G)	1	1	0.7	
最高加減速度(G)		1	1	0.6		
垂直	可搬質量	8	20	40		
	速度/加減速度	1800	1200	600		
推力	定格推力(N)	169.6	339.1	678.3		
	クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	180	120	50	
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)	8	20	40		
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100		
	最大ストローク(mm)	1300	1300	1300		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm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：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平										垂直																				
			加速度(G)																														
	40	1800	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0				
	20	1200	40	40	40	32	27	23	21	19	17	8	8	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5	40	40	40	35	30	20	20	17	15	14	12	11	10
	10	600	120	120	120	92	73	60				40	40	40	35	30																	

■ストロークと最高速度

ストローク	100~650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40		1800			1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
10	600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量(kg)	最高速度(mm/s)											
		チューニング後											
水平	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後	
	40	52	48	44	40	32	27	23	21	19	17	1800	1800
	20	117	108	99	90	70	57	47	40	35	30	1200	1200
	10	156	144	132	120	92	73	60				600	600

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

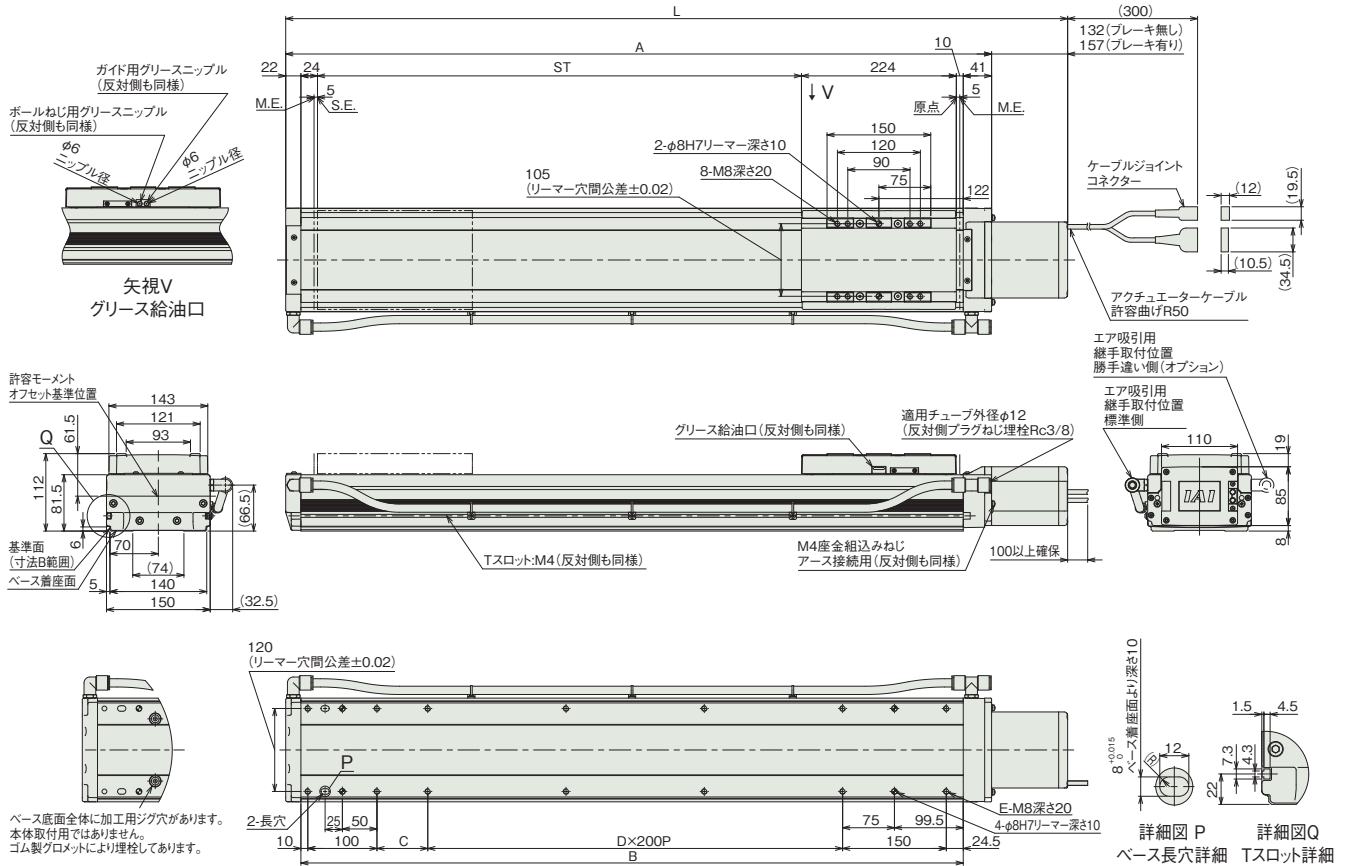
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より61.5mmのところになります。

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



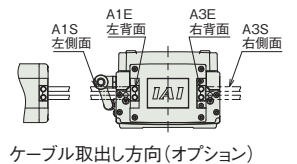
ガイド高精度仕様時のベース取付面

■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
L	ブレーキ無し	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
	ブレーキ有り	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
A	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621	1671
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608
C	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5
D	0	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
質量 (kg)	ブレーキ無し	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8
	ブレーキ有り	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.1	17.9	18.8	19.6	20.5	21.3	22.2	23.0	23.9	24.8	25.6	26.5	27.3	28.2	29.0	29.9	30.7	31.6	32.4	33.3



ケーブル取出し方向(オプション)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR







IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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 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AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	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。

ISDBCR-LX-200

ISPDBCR-LX-200

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
バッテリーレスアップ
中間サポート
本体幅 150mm
200W

型式項目

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	ケーブル長	オプション
ISDBCR 標準仕様	ISPDBCR 高精度仕様	LX	WA バッテリーレスアップ	200 200W	40 40mm 20 20mm	1000 1000mm 2500 2500mm (50mm毎)	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



水平
垂直
横立て
天吊り

CE
RoHS 10

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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	
	ISDBCR	ISPDBCR
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-
		-	-	-	-

- (注) ロボットケーブルです。
- (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
- はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
- 【モーターケーブル】
T2 : CB-X-MA□□□□
T4 : CB-X2-MA□□□□
- 【エンコーダーケーブル】
T2/T4(標準) : CB-X1-PA□□□□-AWG24
T2/T4(LS付) : CB-X1-PLA□□□□-AWG24

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
プレーキ	B	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-398	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-400	-
吊り金具	EB	7-396	-	真直度高精度仕様(ストローク2000~2500)	ST	7-400	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-

- (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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
- (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

■メインスペック

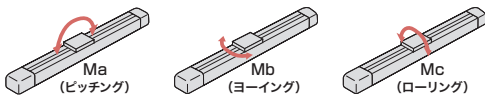
項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	40	20
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15 45
		最高速度(mm/s)	1800 1200
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4 0.4
		最高加減速度(G)	0.4 0.4
垂直	可搬質量	—	—
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—
		定格加減速度(G)	—
		最高加減速度(G)	—
クリーンルーム仕様	パキューム量(Nl/min)	180	120
推力	定格推力(N)	85.5	170.9
ブレーキ	ブレーキ仕様	—	
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—
ストローク	最小ストローク(mm)	1000	1000
	最大ストローク(mm)	2500	2500
	ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm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：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平									垂直												
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)									加速度(G)												
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4
40	1800	15	15	15							水平専用となります。												
20	1200	45	45	45							水平専用となります。												

■ストロークと最高速度

ストローク	リード	1000~1200	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
		最高速度(mm/s)	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40		1800				1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
20		1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

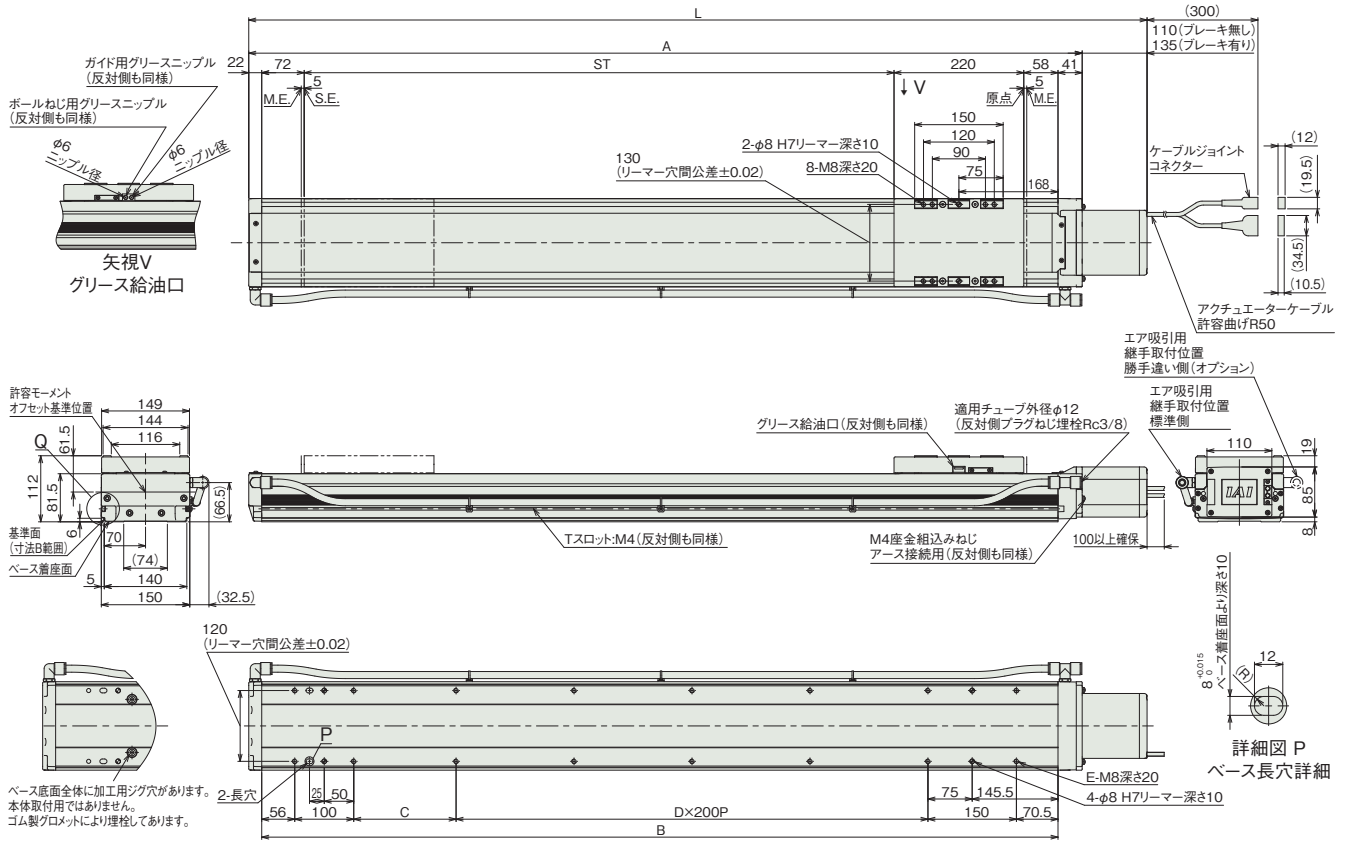
寸法図

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

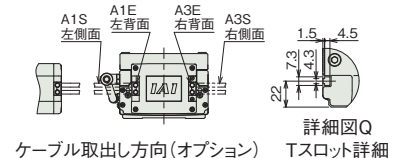
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より61.5mmのところになります。

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



ガイド高精度仕様時のベース取付面



■ストローク別寸法

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L プレーキ無し	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023
L プレーキ有り	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048
A	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313	2363	2413	2463	2513	2563	2613	2663	2713	2763	2813	2863	2913
B	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
C	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5
D	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32

■ストローク別質量

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
質量 プレーキ無し	29.8	30.6	31.5	32.4	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3	40.2	41.1	41.9	42.8	43.7	44.5	45.4	46.3	47.2	48.0	48.9	49.8	50.6	51.5	52.4	53.2	54.1	55.0	55.8
質量 プレーキ有り	30.3	31.1	32.0	32.9	33.7	34.6	35.5	36.3	37.2	38.1	39.0	39.8	40.7	41.6	42.4	43.3	44.2	45.0	45.9	46.8	47.7	48.5	49.4	50.3	51.1	52.0	52.9	53.7	54.6	55.5	56.3

■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	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	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	-	●	-	●	●	●	-	-	-	●	-	-	-	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。

選定
注意事項

クリーン
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDA CR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ISDBCR-LX-400

ISPDBCR-LX-400

±10μm 標準
±3μm 高精度
クリーン
バッテリーレスアプン
中間サポート
本体幅 150mm
400W

型式項目

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	ケーブル長	オプション
ISDBCR 標準仕様	ISPDBCR 高精度仕様	LX	WA バッテリーレスアプン	400 400W	40 40mm 20 20mm	1000 1000mm 2500 2500mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDBCR	ISPDBCR
1000	-	-
1050/1100	-	-
1150/1200	-	-
1250/1300	-	-
1350/1400	-	-
1450/1500	-	-
1550/1600	-	-
1650/1700	-	-
1750/1800	-	-
1850/1900	-	-
1950/2000	-	-
2050/2100	-	-
2150/2200	-	-
2250/2300	-	-
2350/2400	-	-
2450/2500	-	-



- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

- (注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2 : CB-X-MA□□□□
 T4 : CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準) : CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付) : CB-X1-PLA□□□□-AWG24

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
プレーキ	B	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-398	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-400	-
吊り金具	EB	7-396	-	真直度高精度仕様(ストローク2000~2500)	ST	7-400	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-

- (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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

■メインスペック

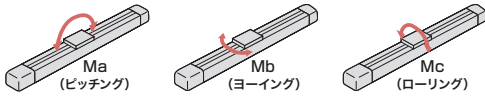
項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	40	20
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	40 90
		最高速度 (mm/s)	1800 1200
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4 0.4
		最高加減速度 (G)	0.4 0.4
垂直	可搬質量	—	—
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	—
		定格加減速度 (G)	—
		最高加減速度 (G)	—
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NI/min)	180	120
推力	定格推力 (N)	169.6	339.1
	ブレーキ仕様	—	
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	—	—
	最小ストローク (mm)	1000	1000
ストローク	最大ストローク (mm)	2500	2500
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm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：560N・m
	Mb：800N・m
	Mc：1325N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma：123N・m
	Mb：176N・m
	Mc：291N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	最高速度 (mm/s)	水平									垂直														
		加速度 (G)																							
リード (mm)		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	1800	40	40	40							水平専用となります。														
20	1200	90	90	90							水平専用となります。														

■ストロークと最高速度

ストローク \ リード	最高速度 (mm/s)													
	1000~1200	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
40	1800	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

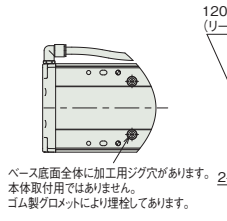
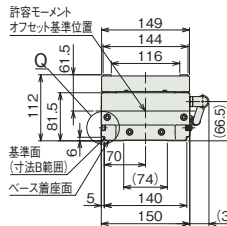
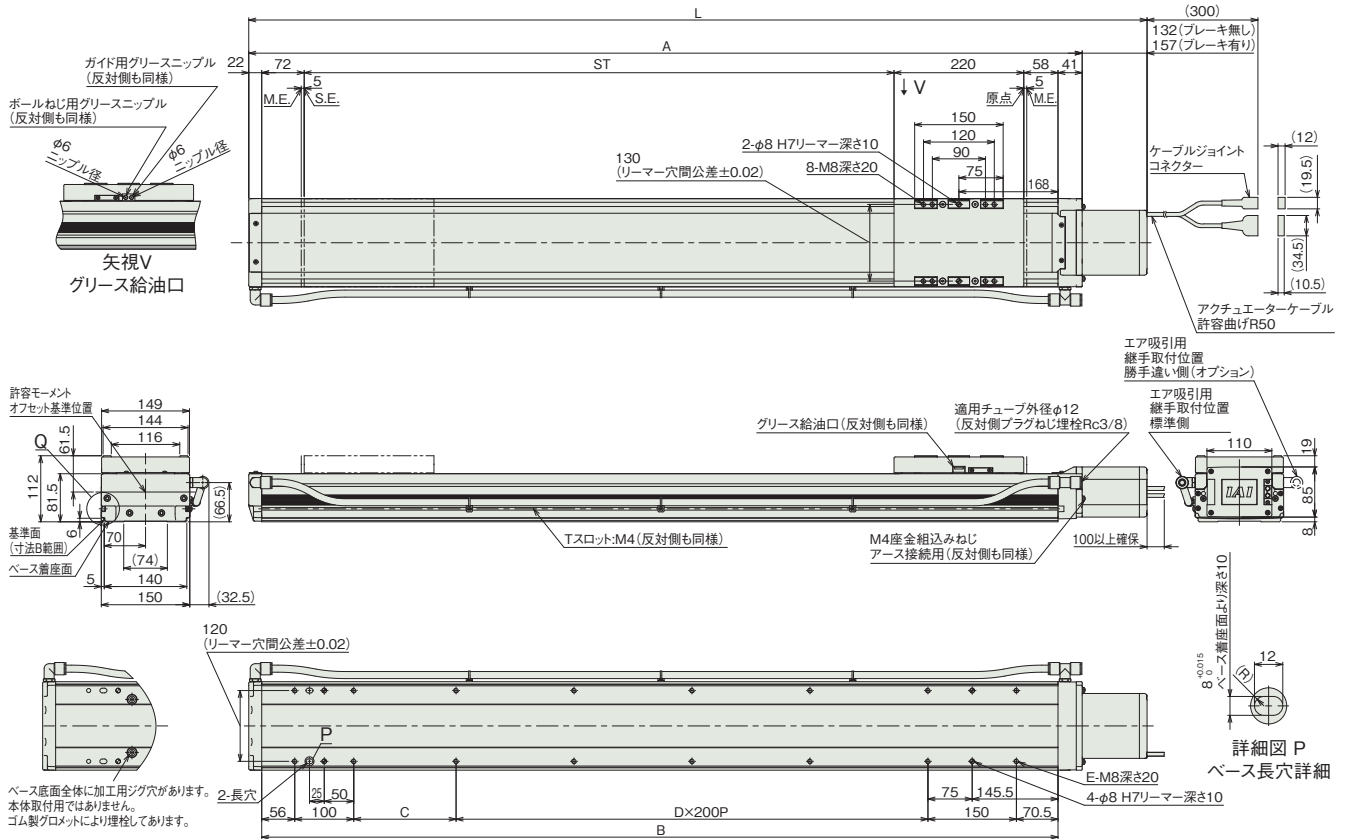
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より61.5mmのところになります。

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



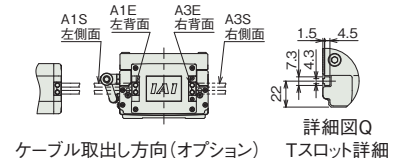
ガイド高精度仕様時のベース取付面

■ストローク別寸法

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045
ブレーキ無し	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020	3070
ブレーキ有り	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013	2063	2113	2163	2213	2263	2313	2363	2413	2463	2513	2563	2613	2663	2713	2763	2813	2863	2913
A	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
B	1735	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	
C	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	12
D	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	32
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	32

■ストローク別質量

ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
質量 (kg)	30.2	31.0	31.9	32.8	33.6	34.5	35.4	36.3	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6	41.5	42.3	43.2	44.1	45.0	45.8	46.7	47.6	48.4	49.3	50.2	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3
ブレーキ有り	30.7	31.5	32.4	33.3	34.1	35.0	35.9	36.8	37.6	38.5	39.4	40.2	41.1	42.0	42.8	43.7	44.6	45.5	46.3	47.2	48.1	48.9	49.8	50.7	51.5	52.4	53.3	54.1	55.0	55.9	56.8



オプション補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR







IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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 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AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ISDBCR-S-□□□-ESD

ISPDBCR-S-□□□-ESD

±10μm 標準	±3μm 高精度	クリーン	静電気 対策	バッテリー レスアプ	本体幅 90 mm	60 W
-------------	-------------	------	-----------	---------------	-----------------	---------

■型式項目

シリーズ		S	WA		60	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション	
ISDBCR 標準仕様	標準仕様	[タイプ]	エンコーダー種類 WA		バッテリーレスアプ	60 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	100 100mm 800 800mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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



ストローク別価格表 (標準価格)

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

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm以下です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	スレープ軸指定	S	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~800)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-	ダブルスライダ仕様	W	7-401	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード16)の時は選択できません。
 (注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。(1-105ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-
		-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

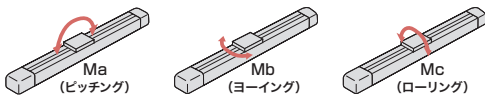
項目		内容			
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	13	27	55
		最高速度(mm/s)	960	480	240
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	0.7	0.5
		最大可搬質量(kg)	3	6	14
垂直	可搬質量	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
	速度/加減速度	最高加減速度(G)	0.8	0.6	0.4
		定格推力(N)	53.1	106.1	212.3
推力	定格推力(N)	53.1	106.1	212.3	
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	60	30	15	
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	6	14	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：143N・m
	Mb：205N・m
	Mc：336N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma：32.9N・m
	Mb：47.0N・m
	Mc：76.8N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢 最高速度 (mm/s)	水平										垂直																									
		加速度(G)																																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0																		
16	960	13	13	13	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	3	3	3	2.8	2.5	2.3	2																			
8	480	27	27	27	20	15	12					6	6	6	5.5	5																					
4	240	55	50	38	30							14	13	12																							

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

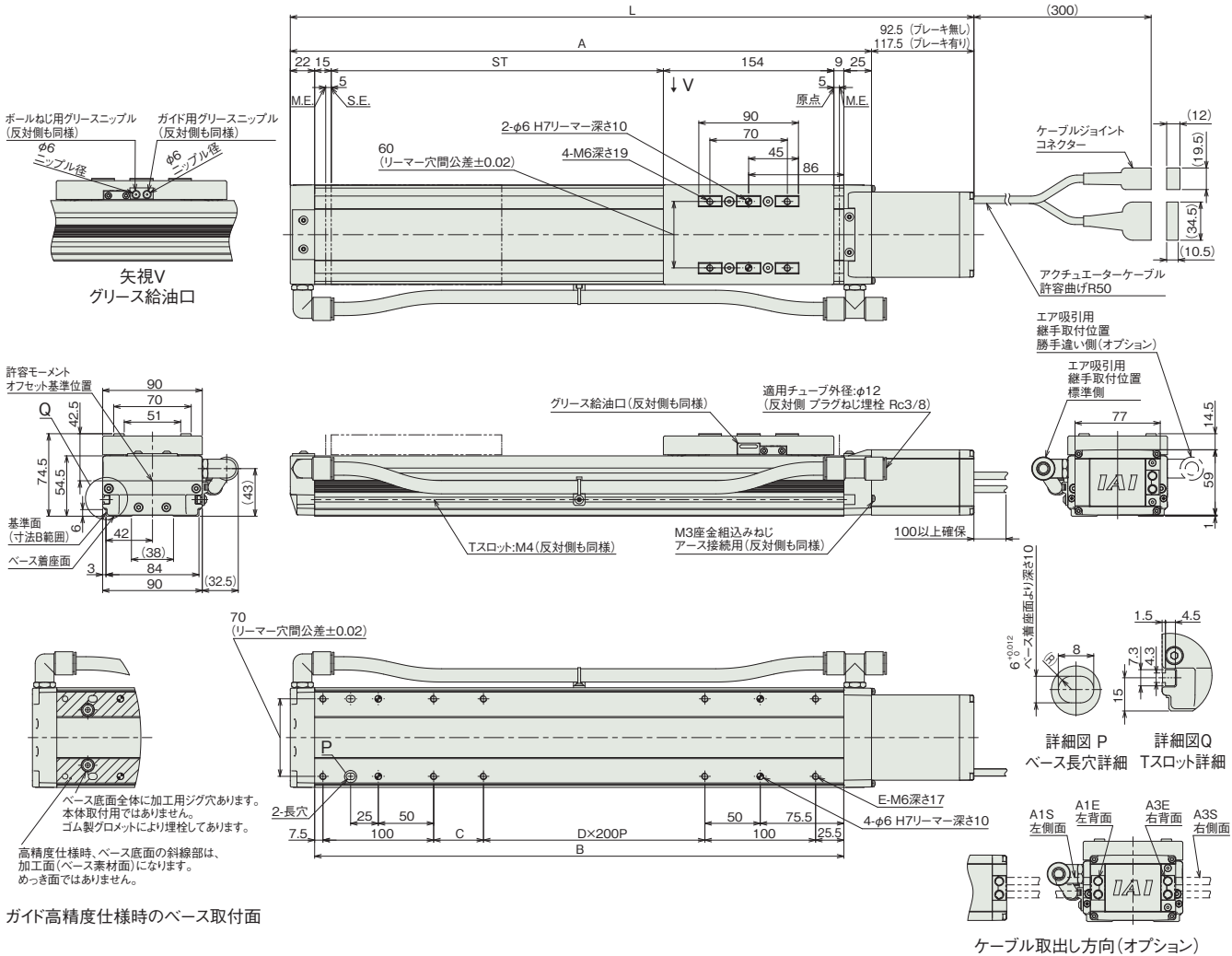
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには反却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より42.5mmのところになります。

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	550	600	650	700	750	800
L	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
ブレーキ無し	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
ブレーキ有り	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
A	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
C	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量															
ブレーキ無し	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9.2
ブレーキ有り	4.4	4.7	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4

■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				
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	同上	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-49
IX-NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
オプション補足資料		2	同上	●	-	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-273
		8	同上	-	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDA CR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

ISDBCR-M-□□□-ESD

ISPDBCR-M-□□□-ESD



型式項目

シリーズ		M	WA		リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDBCR	標準仕様	タイプ	エンコーダー種類 WA		100 100W 200 200W	100 ? 1100 ?	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



ストローク別価格表 (標準価格)

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

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下です。

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	スレープ軸指定	S	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリップセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-400	-
クリップセンサー勝手違い	CL	7-395	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-	ダブルスライダ仕様	W	7-401	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。
 (注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。(1-105ページ参照)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□□
 T4: CB-X2-MA□□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□□-AWG24

■メインスペック

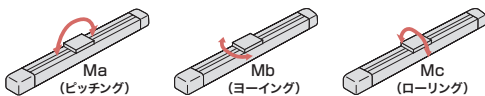
項目	内容	100								200								
		30	20	10	5	30	20	10	5	30	20	10	5	30	20	10	5	
モーター	出力(W)																	
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	30	20	10	5									
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	23	45	85	30	45	90	110								
	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300									
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2	0.4	0.4	0.4	0.2								
水平	最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5	1	1	0.7	0.5									
	最大可搬質量(kg)	2	4	10	20	6	10	20	40									
	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300									
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2	0.4	0.4	0.4	0.2								
垂直	最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4	1	1	0.6	0.4									
	推力	定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	113.9	170.9	341.8	638.6								
	クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	180	120	50	20	180	120	50	20								
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)	2	4	10	20	6	10	20	40									
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	100	100	100	100	100									
	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100									
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50									

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ 無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 341N・m
	Mb : 487N・m
	Mc : 796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma : 81.0N・m
	Mb : 116N・m
	Mc : 189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	131072 pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター(W)	姿勢	リード(mm)	最高速度(mm/s)	水平																垂直											
				加速度(G)																											
				0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0										
100	30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	2	2	2	1.8	1.6	1.5	1.4	1.3	1.2	1.8	1.6	1.5	1.4	1.3	1.2					
		1200	23	23	23	18	15	13	11	9	8	4	4	4	3.8	3.5	3.3	3	2.8	2.5	3.8	3.5	3.3	3	2.8	2.5					
		600	45	45	45	30	23	20						10	10	10	8	7				10	10	10	8	7					
		300	85	80	60	45								20	17	15						20	17	15							
200	30	1800	30	30	30	24	20	17	15	13	12	6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3	5.5	5	4.5	4	3.5	3					
		1200	45	45	45	35	28	23	20	18	16	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	8.5	7.5	7	6	5.5	5					
		600	90	90	90	66	51	40						20	20	20	17	15			20	20	20	17	15						
		300	110	100	90	80								40	34	30					40	34	30								

■ストロークと最高速度

ストローク	リード	最高速度									
		100~600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
30	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
20	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
10	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
5	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

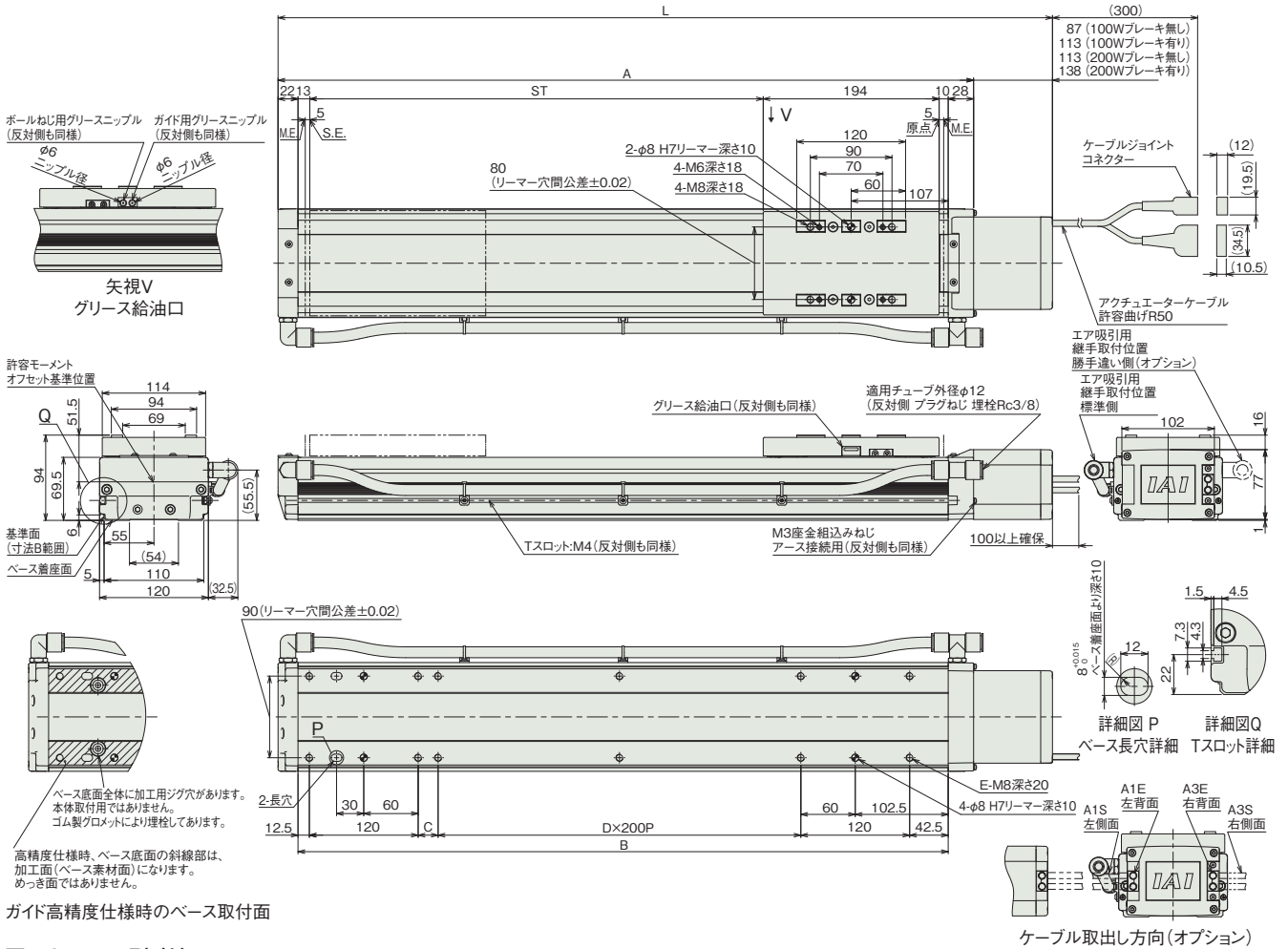
寸法図

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より51.5mmのところになります。

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

L	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	100W	ブレーキ無し	ブレーキ有り	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
200W	ブレーキ無し	ブレーキ有り	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
A			367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B			317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
C			22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
D			0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E			8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	100W	ブレーキ無し	ブレーキ有り	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.7	11.4	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	17.0	17.6	18.2	18.8	19.5
200W	ブレーキ無し	ブレーキ有り	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.5	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4
	ブレーキ無し	ブレーキ有り	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5
			8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9

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				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	
IX- NNC		1	単相AC 100V/200V	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション 補足資料		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273	
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDACR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ISDBCR-L-□□□-ESD

ISPDBCR-L-□□□-ESD



型式項目

シリーズ		L	WA		モーター種類		リード		ストローク		対応コントローラー		ケーブル長		オプション	
ISDBCR	標準仕様	タイプ	WA	バッテリーレスアップ	200	200W	40	40mm	100	100mm	T2	SCON	N	無し	下記オプション 価格表参照	
ISPDBCR	高精度仕様				400	400W	20	20mm	1300	1300mm (50mm毎)	T4	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	S	3m		
							10	10mm				RCON RSEL	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)	標準価格			
	ISDBCR		ISPDBCR	
	モーターW数		モーターW数	
	200W	400W	200W	400W
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-

POINT
選定上の注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向750mm以下です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型ケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
 □□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
 【モーターケーブル】
 T2: CB-X-MA□□□
 T4: CB-X2-MA□□□
 【エンコーダーケーブル】
 T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24
 T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-AWG24

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(注3)	LM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	7-398	-
プレーキ	B	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-398	-
クリップセンサー(注3)	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリップセンサー勝手違い(注3)	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-400	-
吊り金具(注3)	EB	7-396	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-398	-	ダブルスライダー仕様	W	7-401	-

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) 吊り金具(EB)はクリップセンサー(C/CL)、原点リミットスイッチ(L/LL)およびマスター軸指定(LM/LLM)との併用はできません。
 (注4) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。
 (注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。(1-105ページ参照)

■メインスペック

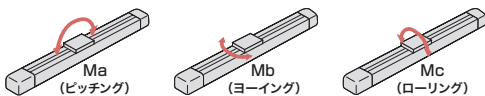
項目		内容						
モーター		出力 (W)						
リード		200						
水平	ボールねじリード (mm)	40	20	10	40	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15	45	90	40	90	120
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	1800	1200	600
	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2.5	9	20	8	20	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	1800	1200	600
	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	
	最高加減速度 (G)	1	1	0.6	1	1	0.6	
推力	定格推力 (N)	85.5	170.9	341.8	169.6	339.1	678.3	
クリーンルーム仕様	パキュウム量 (NL/min)	180	120	50	180	120	50	
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)	2.5	9	20	8	20	40	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	100	100	100	100	
	最大ストローク (mm)	1300	1300	1300	1300	1300	1300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造 C10 【C5相当】	
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】	
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】	
ベース	材質：アルミ 無電解ニッケルめっき処理	
静的許容モーメント	リニアガイド	
	直動無限循環型	
	Ma : 560N・m Mb : 800N・m Mc : 1325N・m	
動的許容モーメント (注5)	Ma : 123N・m Mb : 176N・m Mc : 291N・m	
	クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
	使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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	131072 pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

モーター (W)	姿勢		水平										垂直							
	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)																	
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
200	40	1800	15	15	15	12	10.5	9	8	7.5	7	2.5	2.5	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	2
	20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	9	9	9	8.5	7.5	7	6	5.5	5
	10	600	90	90	90	66	51	40				20	20	20	16	14				
400	40	1800	40	40	40	32	27	23	21	19	17	8	8	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5
	20	1200	90	90	90	70	57	47	40	35	30	20	20	20	17	15	14	12	11	10
	10	600	120	120	120	92	73	60				40	40	40	35	30				

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
	40	1800				1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875
20	1200	1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
10	600	585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より61.5mmのところになります。

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

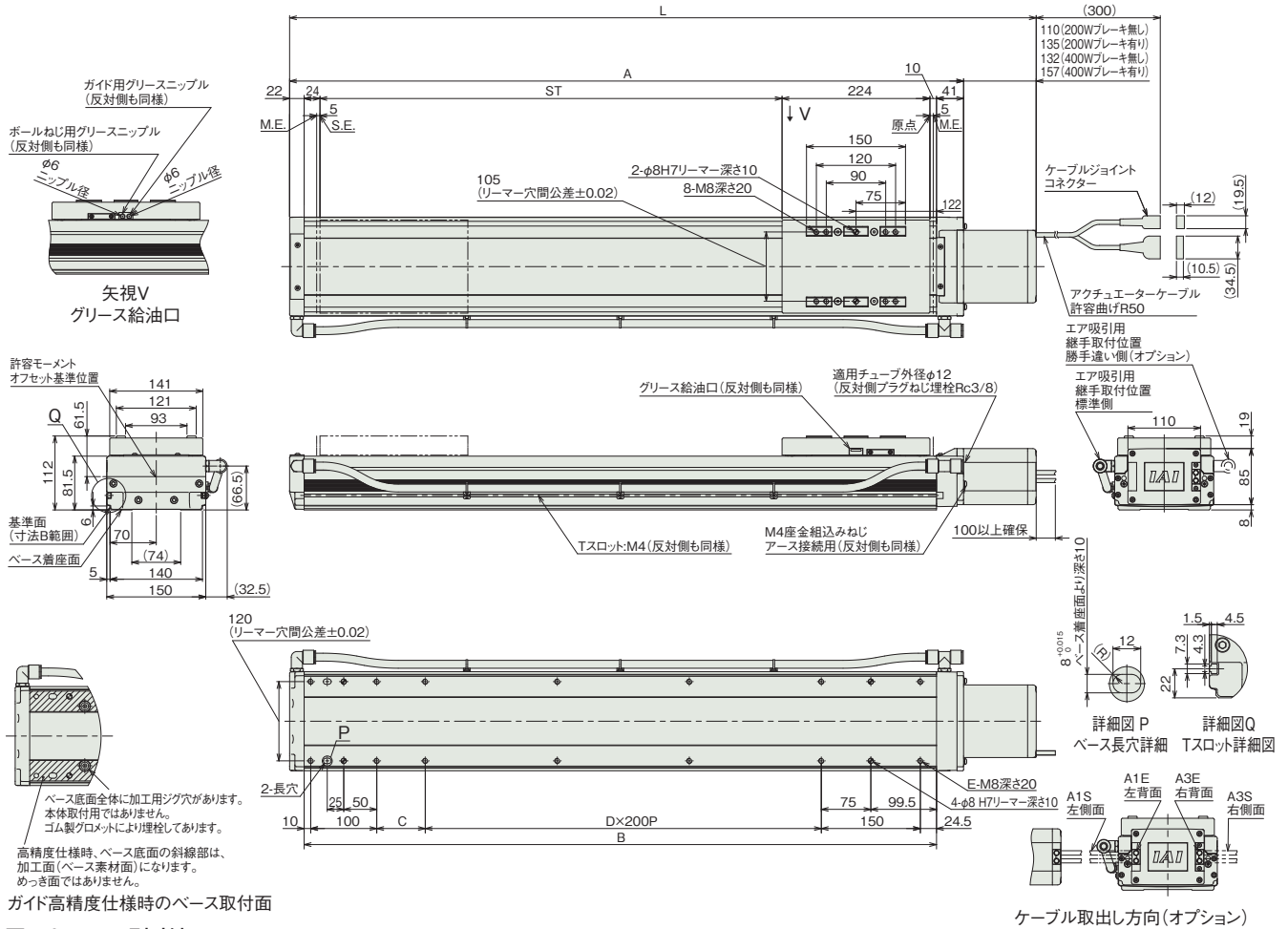
注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
L	200W	ブレーキ無し	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
		ブレーキ有り	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
		400W	ブレーキ無し	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
		ブレーキ有り	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
A			421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
B			358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
C			73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
D			0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6
E			8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
質量 (kg)	200W	ブレーキ無し	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
		ブレーキ有り	12.4	13.2	14.1	14.9	15.8	16.7	17.5	18.4	19.2	20.1	20.9	21.8	22.6	23.5	24.4	25.2	26.1	26.9	27.8	28.6	29.5	30.3	31.2	32	32.9
		400W	ブレーキ無し	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9
		ブレーキ有り	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.1	17.9	18.8	19.6	20.5	21.3	22.2	23.0	23.9	24.8	25.6	26.5	27.3	28.2	29.0	29.9	30.7	31.6	32.4	33.3

■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				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相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	
IX-NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション補足資料		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-273	
		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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

**ISDBCR/
ISPDBCR**

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スライダー SSPDA

サーボモーター 200V (高剛性タイプ)			
SSPDACR	スライダー	SSPDACR-S-200	7-209
		SSPDACR-M-400	7-213
		SSPDACR-L-750	7-217



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

**SSPDA
CR**

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

SSPDACR-S-200

±5μm
高精度

クリーン

本体幅
100mm

200W

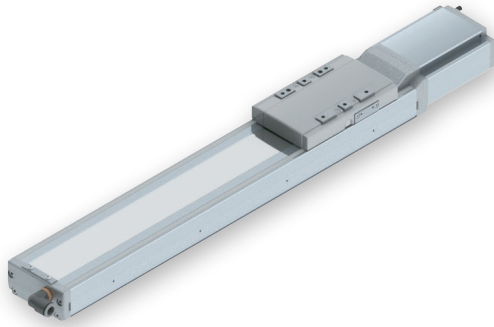
■ 型式項目

SSPDACR - **S** - [] - **200** - [] - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ SSPDACR 高精度仕様	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 200 200W	リード 30 30mm 20 20mm 10 10mm	ストローク 100 100mm 1100 1100mm (50mm毎)	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
-----------------------	-----	-------------------------------------	--------------------	--------------------------------------	---	---	---	---------------------------

CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向450mm以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-398	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-400	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) リード20、30の時は選択できません。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
長さ指定	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。

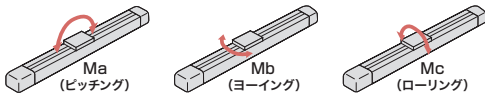
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	45	90	
		最高速度 (mm/s)	1600	1100	600	
		定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	
		最高加減速度 (G)	1.2	1	0.7	
水平	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	1.2	1	0.7	
		最大可搬質量 (kg)	4	6	12	
		最高速度 (mm/s)	1600	1100	600	
		定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	
	最高加減速度 (G)	1.2	1	0.6		
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NI/min)	150	100	50		
	推力	定格推力 (N)	113.9	170.9	341.8	
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)	4	6	12		
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	100		
	最大ストローク (mm)	1100	1100	1100		
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.020mm以下
ベース	材質：鋳鉄 塗装処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 190N・m
	Mb : 190N・m
	Mc : 530N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma : 43.4N・m
	Mb : 43.4N・m
	Mc : 116N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/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4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平										垂直											
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)										加速度 (G)											
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2
30	1600	30	30	30	24	20	17	15	13	12	11	10	4	4	4	3.2	2.7	2.3	2	1.7	1.4	1.2	1
20	1100	45	45	45	36	30	26	22.5	19.5	17			6	6	6	4.8	4	3.4	3	2.7	2.4		
10	600	90	90	90	72	60	50						12	12	12	10	8						

■ストロークと最高速度

ストローク	100~550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1600		1450	1290	1160	1040	940	860	780	720	660	610
20	1100	1090	970	860	770	690	630	570	520	480	440	400
10	600	540	480	430	380	340	310	280	260	240	220	200

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	最高速度 (mm/s)		
																標準	チューニング後	
水平	30	39	36	33	30	24	20	17	15	13	12	11	10				1800	1600
	20	58.5	54	49.5	45	36	30	26	22.5	19.5	17						1200	1100
	10	117	108	99	90	72	60	50									600	600

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より50mmのところになります。
(注) エア吸引用継手は回転させることが可能です。反対側から吸引を行う場合は向きを変えてご使用ください。

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

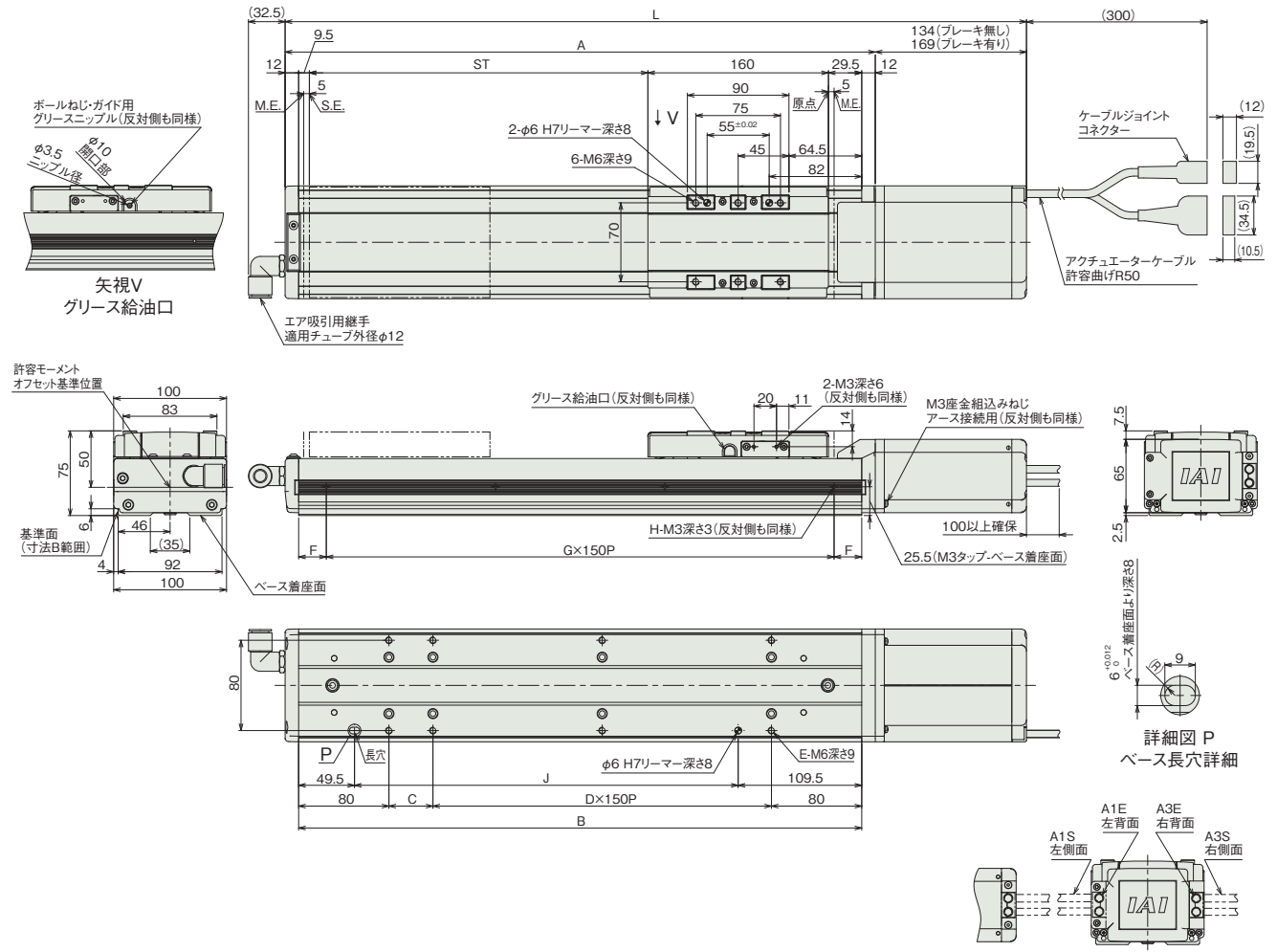
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457
ブレーキ無し	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	1392	1442	1492
ブレーキ有り	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	1273	1323
A	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299
B	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89
C	0	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	9
D	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	16	16	16	18	18	18
E	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5
F	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8
G	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9
H	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9
J	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	7.5	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.8
ブレーキ無し	8.1	8.7	9.3	9.9	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.6	19.2	19.8	20.4
ブレーキ有り																					

■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	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	
IX-NNC		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
オプション補足資料		2	-	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245	
		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273	
		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) アプ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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

**SSPDA
CR**

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

SSPDACR-M-400

±5μm
高精度

クリーン

本体幅
130mm

400W

■ 型式項目

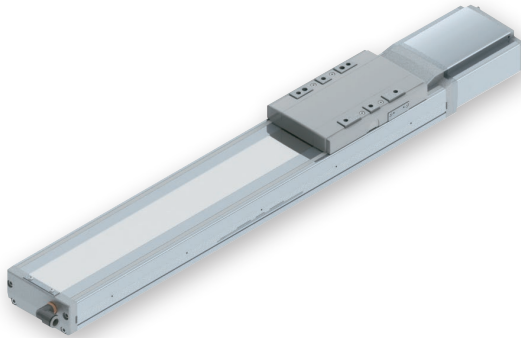
SSPDACR - M -

400 -

シリーズ SSPDACR 高精度仕様	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 400 400W	リード 40 40mm 20 20mm 10 10mm	ストローク 100 100mm 1300 1300mm (50mm毎)	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
-----------------------	-----	-------------------------------------	--------------------	--------------------------------------	---	---	---	---------------------------

CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向600mm以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-398	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-400	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) リード40の時は選択できません。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~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。

オプション
補足資料

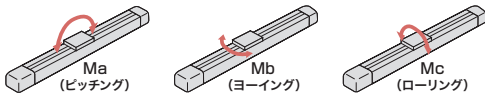
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード (mm)	40	20	10		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	45	90	120	
		最高速度 (mm/s)	1600	1100	600	
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	
		最高加減速度 (G)	1.2	1	0.7	
		最高加減速度 (G)	1.2	1	0.6	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	6	12	25	
		最高速度 (mm/s)	1600	1100	600	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4	0.4	0.4	
推力	クリーンルーム仕様	定格加減速度 (G)	1.2	1	0.6	
		定格推力 (N)	169.6	339.1	678.3	
		パキュム量 (NL/min)	160	110	60	
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)	6	12	25	
ストローク	ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	100	
		最大ストローク (mm)	1300	1300	1300	
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロスモーション	0.02mm以下
ベース	材質：鋳鉄 塗装処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 470N・m
	Mb : 470N・m
	Mc : 1210N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma : 107N・m
	Mb : 107N・m
	Mc : 276N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/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4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	水平																		垂直											
			加速度 (G)																													
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2								
40	1600	45	45	45	36	30	25.5	22.5	19.5	17	15	13.5	6	6	6	4.8	4	3.4	3	2.7	2.4	2.2	2									
20	1100	90	90	90	72	60	51	45	39	34					12	12	12	9.6	8	6.9	6	5.3	4.8									
10	600	120	120	120	96	80	70								25	25	25	20	16.5													

■ストロークと最高速度

リード	ストローク	100~600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
		40				1600			1540	1410	1290	1180	1100	1010	940	880	820
20		1100			1040	940	850	770	700	640	590	550	500	470	440	410	380
10		600	580	520	470	420	380	350	320	290	270	250	230	220	200	190	

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	最高速度 (mm/s)	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後
40	58.5	54	49.5	45	36	30	25.5	22.5	19.5	17	15	13.5					1600	1600
20	117	108	99	90	72	60	51	45	39	34							1100	1100
10	156	144	132	120	96	80	70										600	600

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

**SSPDA
CR**

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より58.5mmのところにあります。
 (注) エア吸引継手は回転させることが可能です。反対側から吸引を行う場合は向きを変えてご使用ください。

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

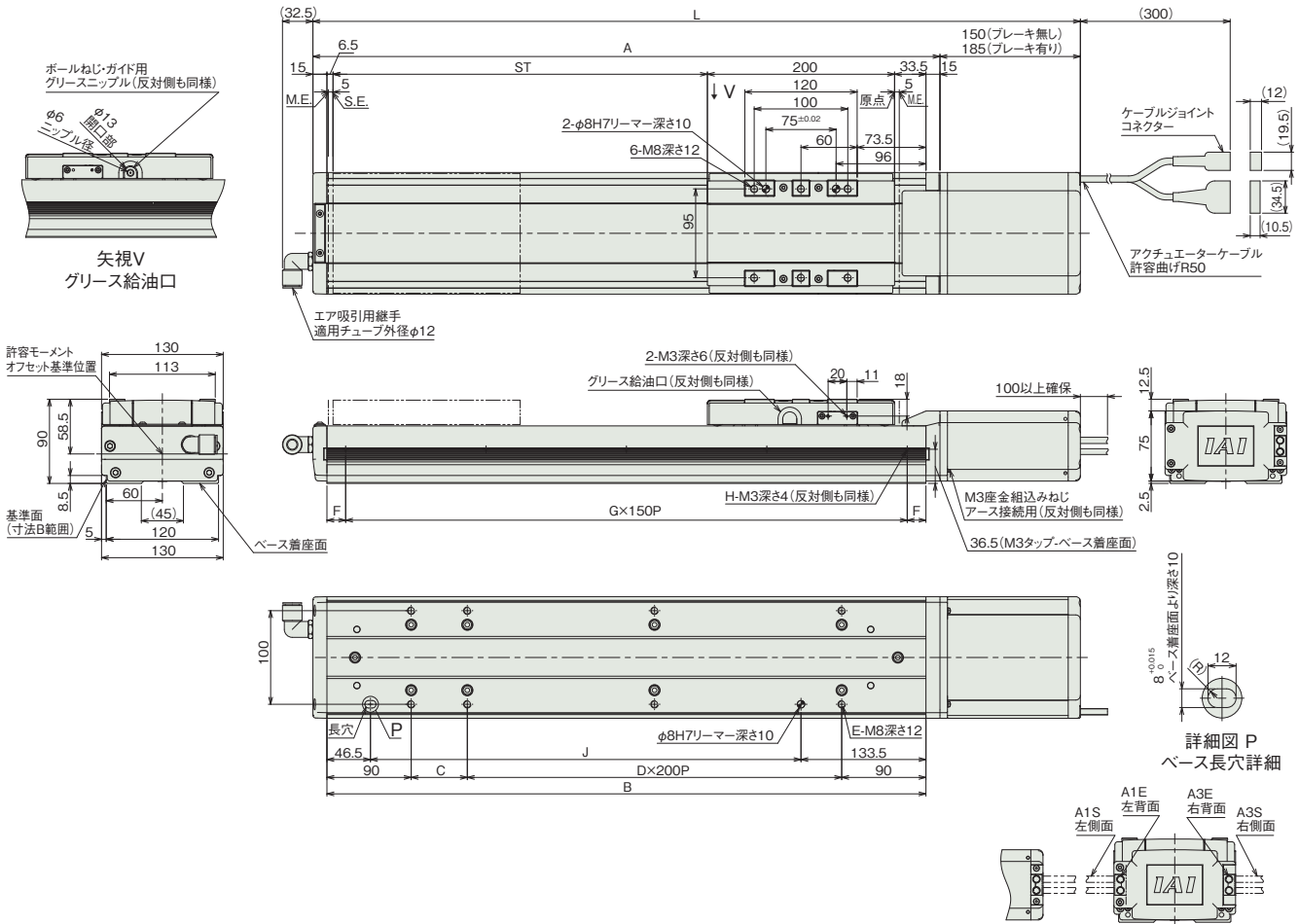
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
A	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
B	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
C	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
G	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10
H	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10	11
J	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	13.9	15.0	16.0	17.1	18.1	19.2	20.2	21.3	22.3	23.4	24.4	25.5	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.8	32.9	33.9	35.0	36.0	37.1	38.1	39.2
	14.5	15.6	16.6	17.7	18.7	19.8	20.8	21.9	22.9	24.0	25.0	26.1	27.1	28.2	29.3	30.3	31.4	32.4	33.5	34.5	35.6	36.6	37.7	38.7	39.8

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISPD
BCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

**SSPDA
CR**

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR







IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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 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AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

SSPDACR-L-750

±5μm
高精度

クリーン

本体幅
160mm

750W

型式項目

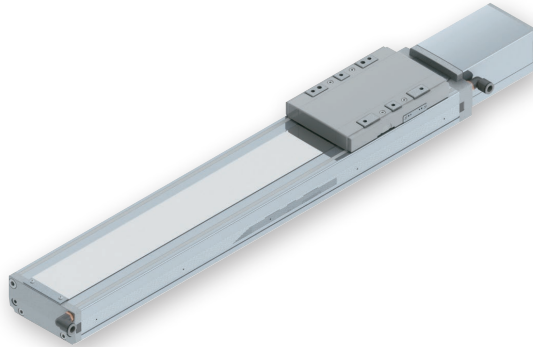
SSPDACR - L -

750 -

シリーズ SSPDACR 高精度仕様	タイプ	エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート	モーター種類 750 750W	リード 50 50mm 25 25mm	ストローク 100 100mm 1500 1500mm (50mm毎)	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
-----------------------	-----	-------------------------------------	--------------------	---------------------------	--	---	---	---------------------------

CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り



エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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

POINT
選定上の
注意

- [メインスペック] の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 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。
- ボール保持機構付ガイド (RT) を使用する場合は、垂直可搬質量が -2.0kg となります。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-398	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-398	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	スレープ軸指定	S	7-398	-
ブレーキ	B	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-400	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-400	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク1350~1500)	ST	7-400	-
原点リミットスイッチ	L	7-398	-	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-398	-				

(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) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注3) リード50の時は選択できません。

ケーブル長価格表

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m)~X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-
	X21(21m)~X25(25m)	-	-	-	-
	X26(26m)~X30(30m)	-	-	-	-
	X31(31m)~X35(35m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。

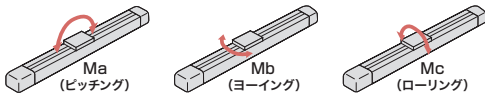
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	50	25	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60	120
		最高速度 (mm/s)	1600	1100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4	0.4
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	25
		最高速度 (mm/s)	1600	1100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.4	0.4
		最高加減速度 (G)	1.2	1.2
推力	定格推力 (N)	255	510	
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	180	120	
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)	12	25	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	
	最大ストローク (mm)	1500	1500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
ベース	材質：鋳鉄 塗装処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：750N・m
	Mb：750N・m
	Mc：1850N・m
動的許容モーメント (注4)	Ma：162N・m
	Mb：162N・m
	Mc：391N・m
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃ 85%RH以下 (結露なきこと)
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	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

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

姿勢		水平												垂直											
リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度 (G)												加速度 (G)											
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2		
50	1600	60	60	60	48	40	34	30	27	24	22	20	12	12	12	10	8	7	6	5	5	4	4		
25	1100	120	120	120	96	80	69	60	53	48	44	40	25	25	25	20	17	14	13	11	10	9	8		

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量及び加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード	加減速度別可搬質量 (kg)															最高速度 (mm/s)	
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後
水平	50	78	72	66	60	48	40	34	30	27	24	22	20			1600	1600
	25	156	144	132	120	96	80	69	60	53	48	44	40			1100	1100

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より65.5mmのところになります。

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

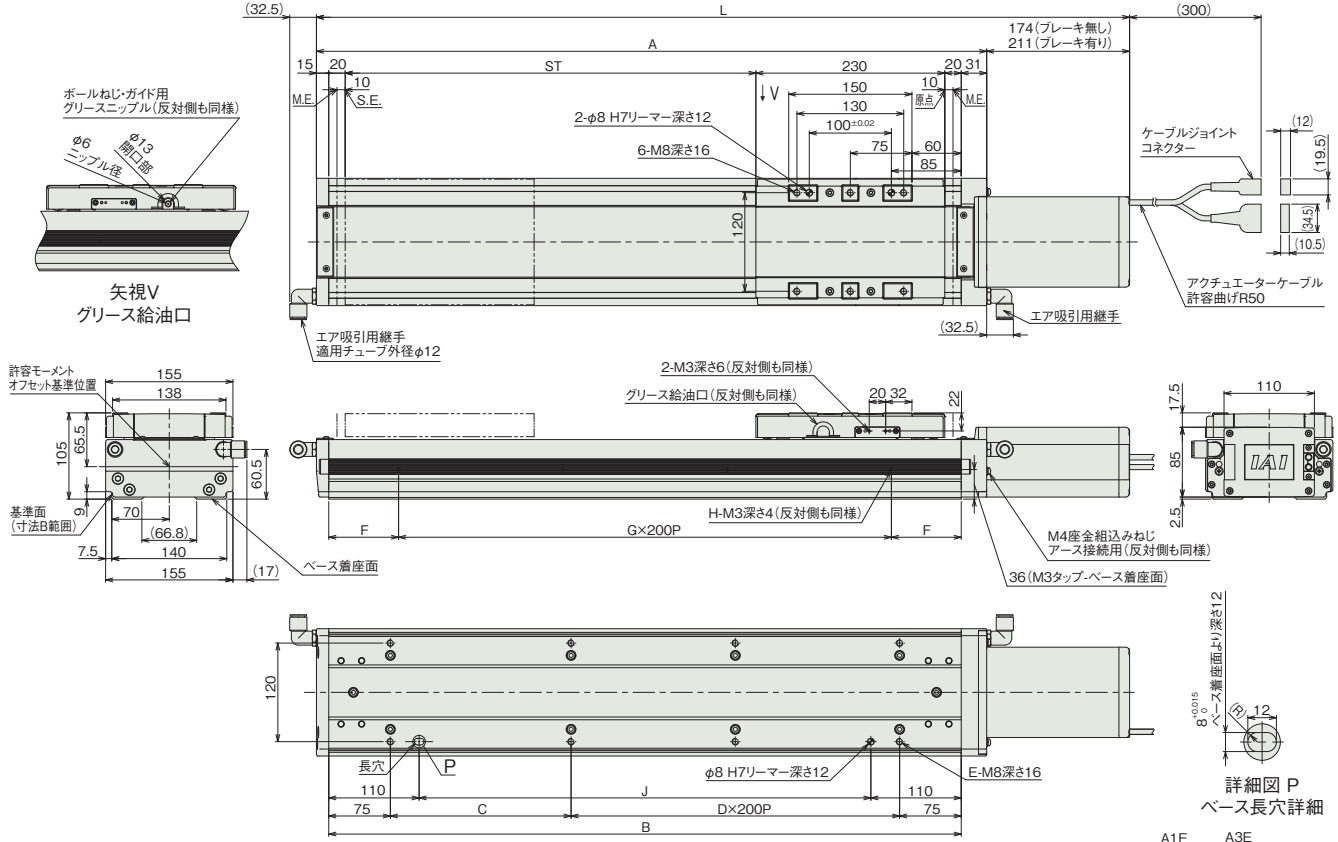
注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表



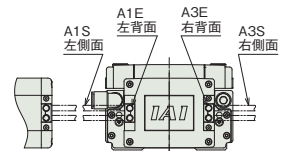
■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990
ブレーキ無し	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
ブレーキ有り	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	1466	1516	1566	1616	1666	1716	1766	1816
B	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770
C	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220
D	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
F	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85
G	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8
H	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9
J	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量 (kg)	24.0	26.0	28.0	29.0	31.0	32.0	34.0	36.0	37.0	39.0	40.0	42.0	44.0	45.0	47.0	48.0	50.0	52.0	53.0	55.0	56.0	58.0	60.0	61.0	63.0	65.0	66.0	68.0	70.0
ブレーキ有り	25.0	27.0	29.0	30.0	32.0	33.0	35.0	37.0	38.0	40.0	41.0	43.0	45.0	46.0	48.0	49.0	51.0	53.0	54.0	56.0	57.0	59.0	61.0	62.0	64.0	66.0	67.0	69.0	71.0

ケーブル取出し方向 (オプション)



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

**SSPDA
CR**

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR







IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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 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	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-49
SCON-CB/CGB		1	—	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-215
SSEL-CS		2	—	●	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	20000	—	8-245
XSEL-P/Q		6	—	—	—	●	●	—	●	—	—	—	●	—	—	—	—	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) 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スライダー ISDA

サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISDACR
ISPDACR

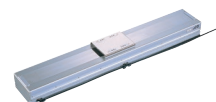
スライダー

ISDACR/ISPDACR-W-600 **7-223**

ISDACR/ISPDACR-W-750 **7-227**

ISDACR/ISPDACR-WX-600 **7-231**

ISDACR/ISPDACR-WX-750 **7-235**



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

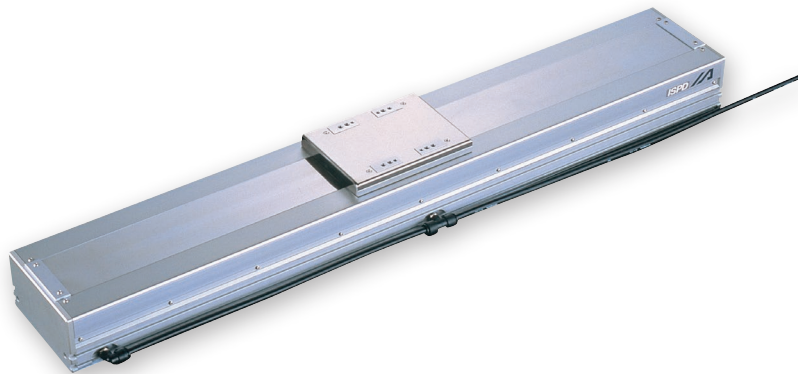
オプション
補足資料

ISDACR-W-600 ISPDACR-W-600

クリーン 本体幅 200mm 600W

■型式項目

シリーズ	W	タイプ	エンコーダー種類	600	600W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション			
ISDACR ISPDACR	標準仕様 高精度仕様	I A	インクリメンタル アブソリュート	600 600W	40 20 10	40mm 20mm 10mm	100 1300	100mm 1300mm (50mm毎)	T2 T4	SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	N S M X	無し 3m 5m 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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- (4) 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。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向800mm以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	AQ	7-395	-
ブレーキ	B	7-395	-
クリープセンサー	C	7-395	-
吊り金具	EB	7-396	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	7-398	-
マスター軸指定	LM	7-398	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
スレーブ軸指定	S	7-398	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様	W	7-401	-

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。

オプション
補足資料

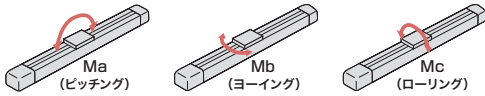
■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	10		
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120	150	
		最高速度(mm/s)	2000	1000	500	
水平	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	
		最大可搬質量(kg)	14	29	60	
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000	1000	500	
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	
		最高加減速度(G)	1	0.8	0.5	
推力	定格推力(N)	255	510	1020		
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	120	60	40		
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)	14	29	60		
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100		
	最大ストローク(mm)	1300	1300	1300		
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50		

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm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：610N・m
	Mb：872N・m
	Mc：1924N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N・m
	Mb：231N・m
	Mc：455N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/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1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPDACRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢		水平										垂直															
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)										加速度(G)															
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2				
40	2000	60	60	45	36	30	26	22	20	18					14	14	12	10	8	6.7	6.1	5.6	5				
20	1000	120	120	91	72	60	52	45	40	36					29	29	26	23	20	17.5	15						
10	500	150	150	112	90	75									60	60	50	40									

■ストロークと最高速度

ストローク	リード	最高速度(mm/s)						
		100~700	750	850	950	1050	1150	1250
40	2000	1965	1605	1335	1130	970	840	
20	1000	980	800	665	565	485	420	
10	500	490	400	330	280	240	210	

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

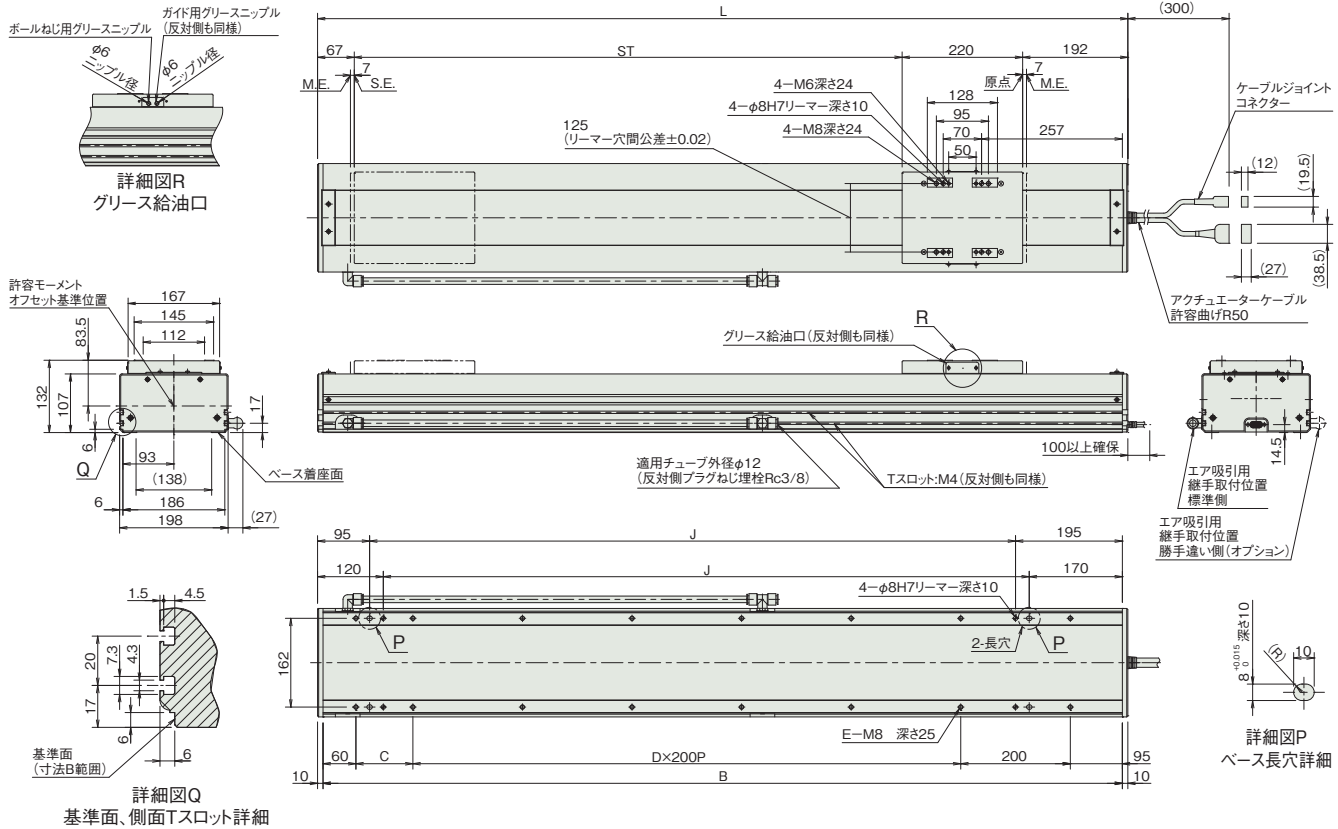
寸法図

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、モーターケーブル・エンコーダケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルは1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より83.5mmのところになります。
 (注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
B	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
E	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
J	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量	19.4	20.4	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.6	28.6	29.6	30.6	31.6	32.7	33.7	34.7	35.7	36.7	37.7	38.8	39.8	40.8	41.8	42.8	43.8
ブレーキ無し	19.4	20.4	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.6	28.6	29.6	30.6	31.6	32.7	33.7	34.7	35.7	36.7	37.7	38.8	39.8	40.8	41.8	42.8	43.8
ブレーキ有り	19.9	20.9	22.0	23.0	24.0	25.0	26.0	27.0	28.1	29.1	30.1	31.1	32.1	33.2	34.2	35.2	36.2	37.2	38.2	39.3	40.3	41.3	42.3	43.3	44.3

ISDACR/ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IX-NNC

オプション補足資料

(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) Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラーはリミットスイッチ仕様をご使用ください。
 (注) アプ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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

**ISDACR/
ISPDACR**

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

ISDACR-W-750

ISPDACR-W-750

クリーン 本体幅 200mm 750W

型式項目

シリーズ	W	タイプ	エンコーダー種類	750	750W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDACR 標準仕様		I	インクリメンタル	750	750W	50 25	100 1300	T2 T4	N S M X	下記オプション 価格表参照
ISPDACR 高精度仕様		A	アブソリュート			50mm 25mm	100mm 1300mm (50mm毎)	SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	無し 3m 5m 長さ指定	



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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



- (1) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は1-253ページをご参照ください。
- (4) 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。
- (5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向800mm以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	AQ	7-395	-
ブレーキ	B	7-395	-
クリープセンサー	C	7-395	-
吊り金具	EB	7-396	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	7-398	-
マスター軸指定	LM	7-398	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
スレーブ軸指定	S	7-398	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-
ダブルスライダ仕様	W	7-401	-

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。

オプション
補足資料

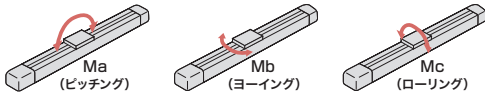
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	50	25
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60 120
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000 1250
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最高加減速度(G)	1 1
		最大可搬質量(kg)	14 29
速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000	1250
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
推力		最高加減速度(G)	1 0.8
		定格推力(N)	255 510
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	120	60
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)	14 29
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100
	最大ストローク(mm)	1300	1300
	ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm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：610N・m
	Mb：872N・m
	Mc：1924N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N・m
	Mb：231N・m
	Mc：455N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	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

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPDACRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	最高速度(mm/s)	水平										垂直											
		加速度(G)																					
リード(mm)		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2
50	2000	60	60	45	36	30	25	22	20	18			14	14	12	10	8	6.7	6.1	5.6	5		
25	1250	120	120	91	72	60	52	45	40	36			29	29	26	23	20	17.5	15				

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

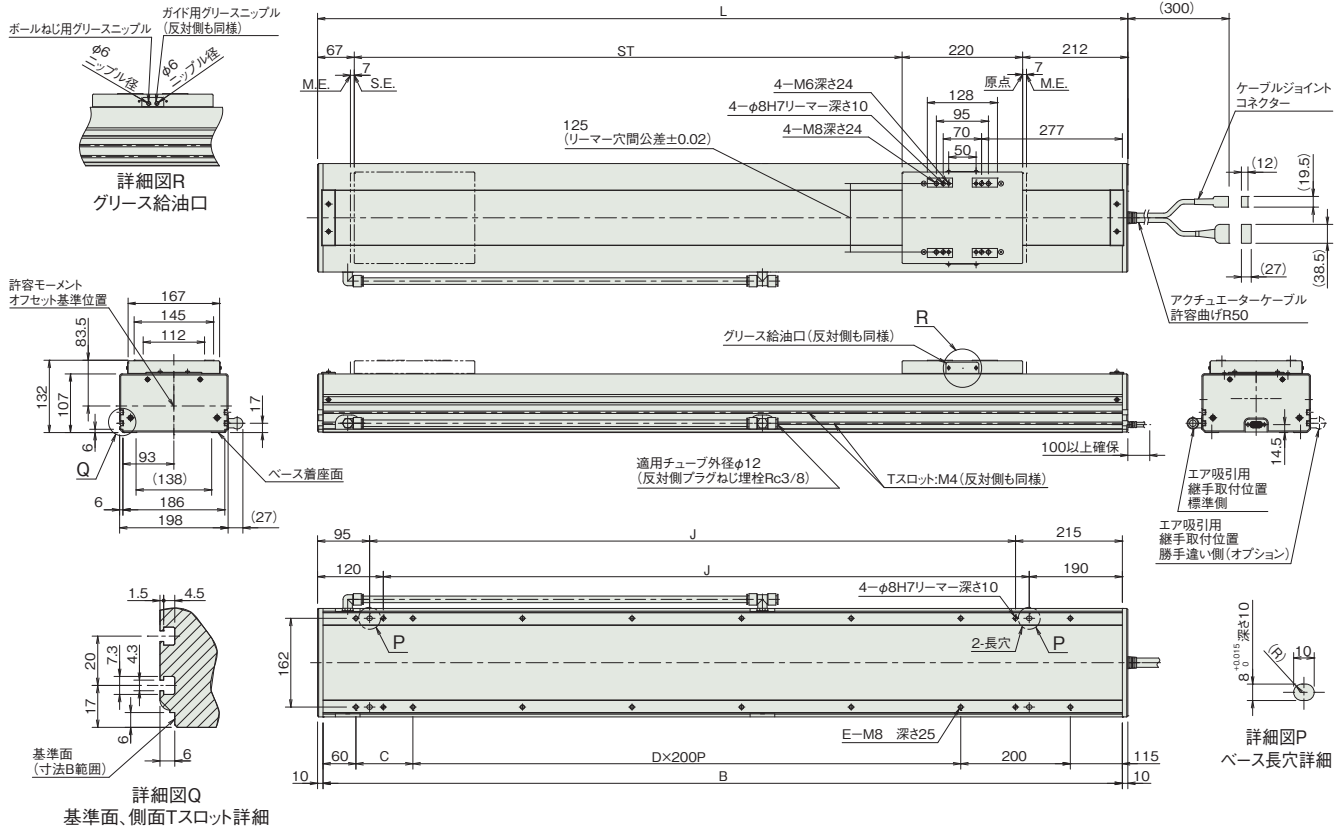
寸法図

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、モーターケーブル・エンコーダケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より83.5mmのところになります。
 (注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799
B	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
C	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
E	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
J	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量	23.4	24.4	25.5	26.5	27.5	28.5	29.5	30.5	31.5	32.6	33.6	34.6	35.6	36.6	37.6	38.6	39.7	40.7	41.7	42.7	43.7	44.7	45.8	46.8	47.8
ブレーキ無し	23.4	24.4	25.5	26.5	27.5	28.5	29.5	30.5	31.5	32.6	33.6	34.6	35.6	36.6	37.6	38.6	39.7	40.7	41.7	42.7	43.7	44.7	45.8	46.8	47.8
ブレーキ有り	23.9	24.9	26.0	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.1	34.1	35.1	36.1	37.1	38.1	39.1	40.2	41.2	42.2	43.2	44.2	45.2	46.3	47.3	48.3

■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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				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AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	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) Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。
 (注) アソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

ケーブル型式

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

**ISDACR/
ISPDACR**

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ISDACR-WX-600 ISPDACR-WX-600

クリーン 中間サポート 本体幅 200mm 600W

■型式項目

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		ケーブル長		オプション	
ISDACR	標準仕様		I	インクリメンタル	600	600W	40	40mm	900	900mm	T2	SCON	N	無し	オプション 下記オプション 価格表参照	
ISPDACR	高精度仕様		A	アブソリュート			20	20mm	2500	2500mm (50mm毎)	T4	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	S	3m		
													M	5m		
													X	長さ指定		



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-

POINT
選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大加速度 0.3G で動作させた最大値を表示しています。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 800mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	AQ	7-395	-
ブレーキ	B	7-395	-
クリープセンサー	C	7-395	-
吊り金具	EB	7-396	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	7-398	-
マスター軸指定	LM	7-398	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
スレーブ軸指定	S	7-398	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-

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。

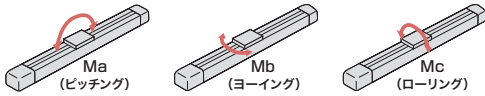
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120
		最高速度(mm/s)	2000	1000
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	—	—	
	最高速度(mm/s)	—	—	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	—	—
		最高加減速度(G)	—	—
推力	定格推力(N)	255	510	
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	120	60	
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)	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	900	900	
	最大ストローク(mm)	2500	2500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm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：610N・m
	Mb：872N・m
	Mc：1924N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N・m
	Mb：231N・m
	Mc：455N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/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1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPDACRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	900~1300	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
リード		1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	2000	1965	1725	1530	1365	1225	1100	1005	915	840	770	710	655
20	1000	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

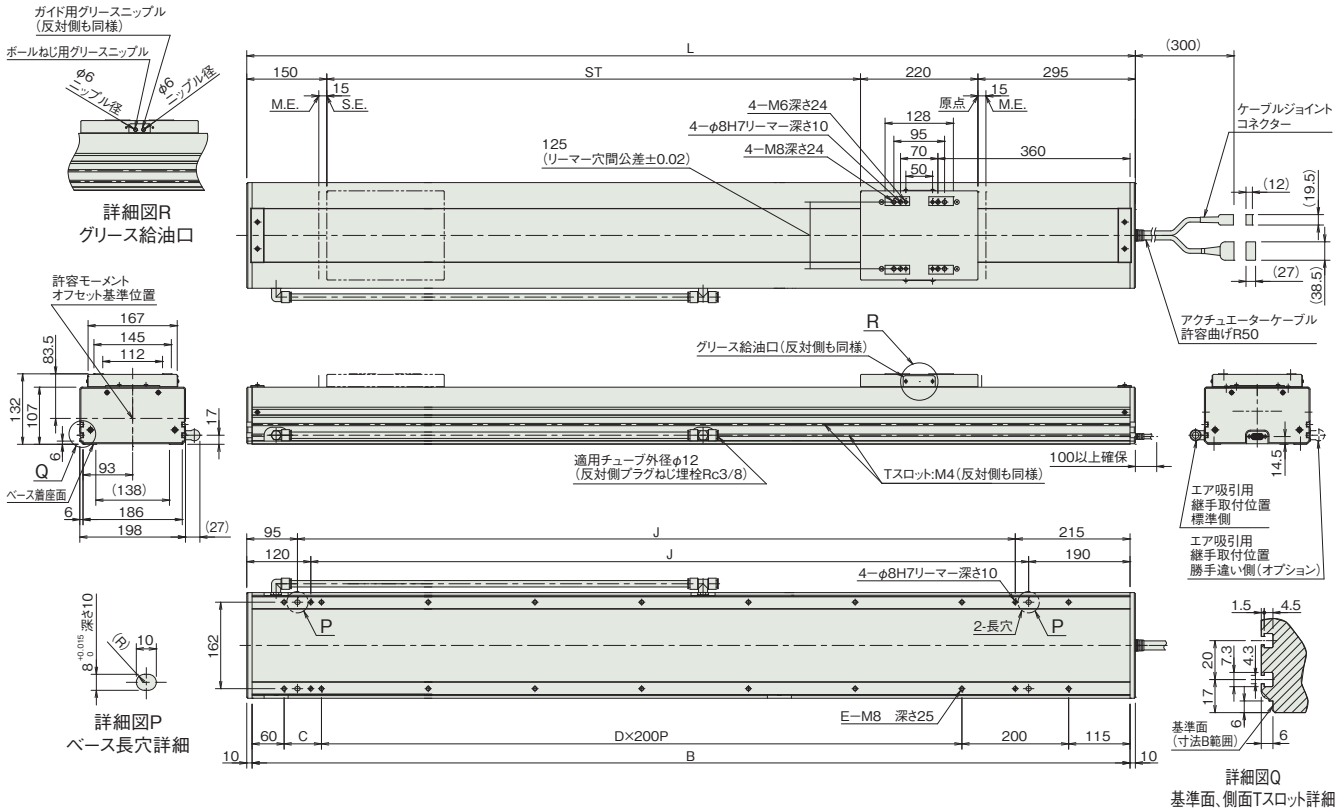
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブル・エンコーダケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より83.5mmのところになります。
 (注) 中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向および垂直方向での使用は出来ません。
 (注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

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	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165	
B	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	3095	3145	
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	
D	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	12	13	13	13
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	
J	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	

■ストローク別質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
質量 (kg)	39.5	40.5	41.5	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.6	48.7	49.7	50.7	51.7	52.7	53.8	54.8	55.8	56.8	57.8	58.8	59.9	60.9	61.9	62.9	63.9	65.0	66.0	67.0	68.0	69.0	70.0	71.1	72.1
ブレーキ有り (%)	40.0	41.0	42.0	43.1	44.1	45.1	46.1	47.1	48.1	49.2	50.2	51.2	52.2	53.2	54.3	55.3	56.3	57.3	58.3	59.3	60.4	61.4	62.4	63.4	64.4	65.5	66.5	67.5	68.5	69.5	70.5	71.6	72.6

■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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ														
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM																					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49
SCON/CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215
SSEL-CS		2	-	●	-	-	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相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) WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用ください。
 (注) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISDPCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDPCR

SSPDA
CR

**ISDACR/
ISPDACR**

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

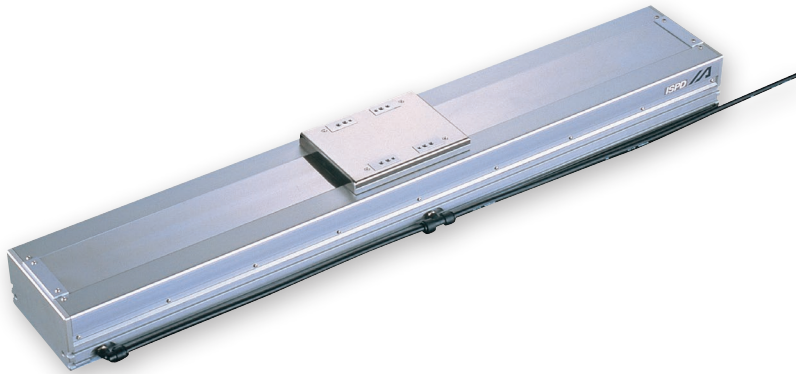
ケーブル型式
一覧表

ISDACR-WX-750 ISPDACR-WX-750

クリーン 中間サポート 本体幅 200mm 750W

型式項目

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		ケーブル長		オプション	
ISDACR	標準仕様		I	インクリメンタル	750	750W	50	50mm	900	900mm	T2	SCON	N	無し	オプション 下記オプション 価格表参照	
ISPDACR	高精度仕様		A	アブソリュート			25	25mm	2500	2500mm (50mm毎)	T4	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	S	3m		
													M	5m		
													X	長さ指定		



エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISDACR	ISPDACR	ISDACR	ISPDACR
900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-
1150/1200	-	-	-	-
1250/1300	-	-	-	-
1350/1400	-	-	-	-
1450/1500	-	-	-	-
1550/1600	-	-	-	-
1650/1700	-	-	-	-
1750/1800	-	-	-	-
1850/1900	-	-	-	-
1950/2000	-	-	-	-
2050/2100	-	-	-	-
2150/2200	-	-	-	-
2250/2300	-	-	-	-
2350/2400	-	-	-	-
2450/2500	-	-	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大加速度 0.3G で動作させた最大値を表示しています。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 800mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	AQ	7-395	-
ブレーキ	B	7-395	-
クリープセンサー	C	7-395	-
吊り金具	EB	7-396	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	7-398	-
マスター軸指定	LM	7-398	-
原点逆仕様	NM	7-398	-
スレーブ軸指定	S	7-398	-
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	7-401	-

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。

■メインスペック

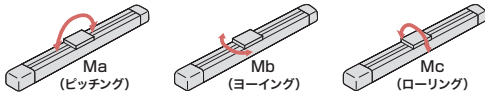
項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	50	25	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120
		最高速度(mm/s)	2000	1250
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	—	—	
	最高速度(mm/s)	—	—	
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	—	—
		最高加減速度(G)	—	—
推力	定格推力(N)	255	510	
クリーンルーム仕様	バキューム量(Nl/min)	120	60	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力(kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク(mm)	900	900	
	最大ストローク(mm)	2500	2500	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm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：610N・m
	Mb：872N・m
	Mc：1924N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N・m
	Mb：231N・m
	Mc：455N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/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1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。

(注) 【 】内はISPDACRの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	900~1500	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
リード		1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
50		2000		1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035
25	1250	1200	1075	965	870	790	720	660	605	555	515

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDACR

SSPDA
CR

**ISDACR/
ISPDACR**

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

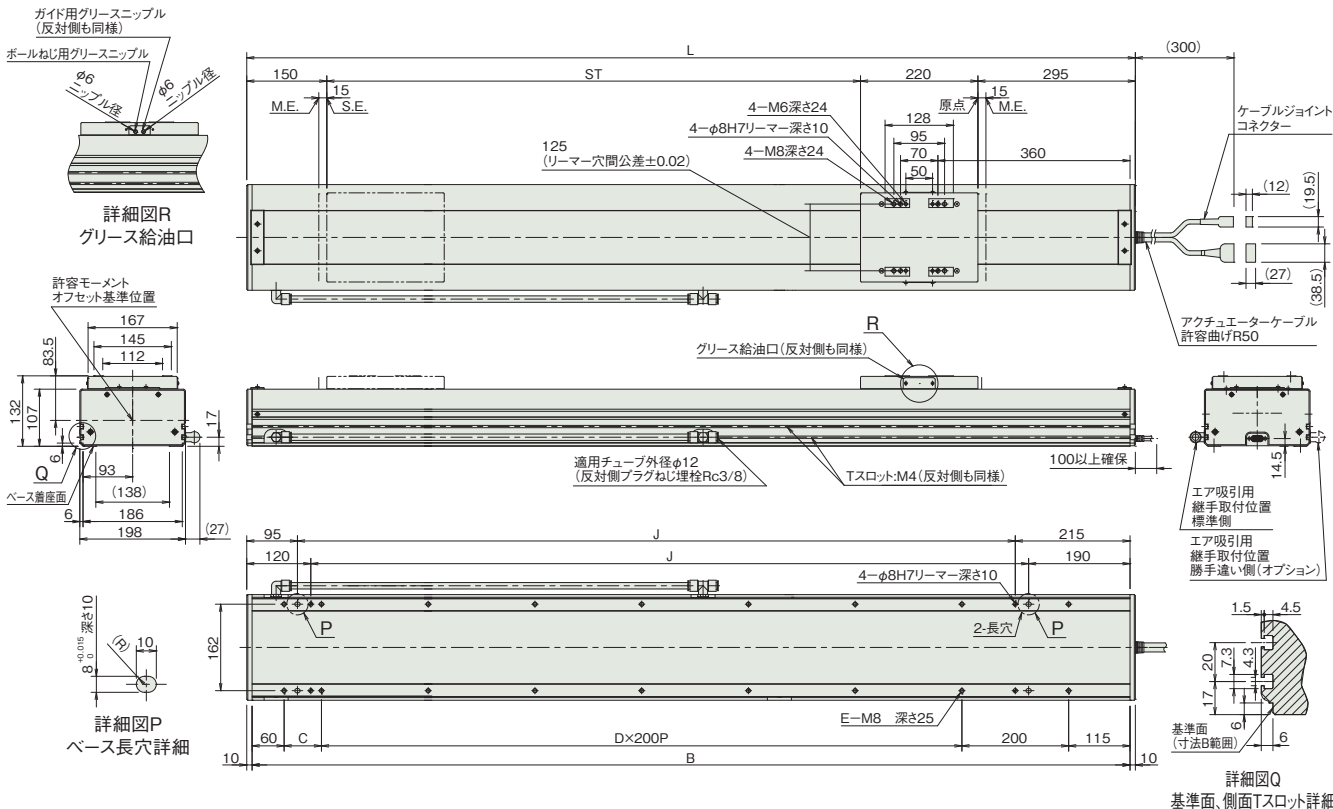
寸法図

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、モーターケーブル・エンコーダケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は1-115ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より83.5mmのところになります。
 (注) 中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向および垂直方向での使用は出来ません。
 (注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

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	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
B	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	3095	3145
C	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
D	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
E	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
J	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845

■ストローク別質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
質量 (kg)	44.5	45.5	46.6	47.6	48.6	49.6	50.6	51.6	52.6	53.7	54.7	55.7	56.7	57.7	58.7	59.7	60.8	61.8	62.8	63.8	64.8	65.8	66.9	67.9	68.9	69.9	70.9	71.9	72.9	74.0	75.0	76.0	77.0
ブレーキ有り	45.0	46.0	47.1	48.1	49.1	50.1	51.1	52.1	53.1	54.2	55.2	56.2	57.2	58.2	59.2	60.2	61.3	62.3	63.3	64.3	65.3	66.3	67.4	68.4	69.4	70.4	71.4	72.4	73.4	74.5	75.5	76.5	77.5

ISDACR/ISPDACR

RCA2 CR

RCS2 CR

RCP2 CR

DDA CR

IXP

IX-NNC

オプション補足資料

XSEL-P/Q

XSEL-RA/SA

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

(注) アプ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。

■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選択ください。

名称	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナー	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	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	●	36000	-	8-49			
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215			
SSEL-CS		2	単相AC200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245			
XSEL-P/Q		6	単相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			

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

**ISDACR/
ISPDACR**

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン


防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ロッド RCA2

サーボモーター 24V	
RCA2CR	RCA2CR-RN3NB 7-241
	RCA2CR-RP3NB 7-243
	RCA2CR-GS3NB 7-245
	RCA2CR-GD3NB 7-247
	RCA2CR-SD3NB 7-249
	RCA2CR-RN4NB 7-251
	RCA2CR-RP4NB 7-253
	RCA2CR-GS4NB 7-255
	RCA2CR-GD4NB 7-257
	RCA2CR-SD4NB 7-259

細小型ロッド



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

**RCA2
CR**

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCA2CR-RN3NB

クリーン 細小型 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2CR - RN3NB - I - 10

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	-------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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				
送りねじ種類	ボールねじ				
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	パキューム量 (kPa)	8	8	8	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	-
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDAC
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

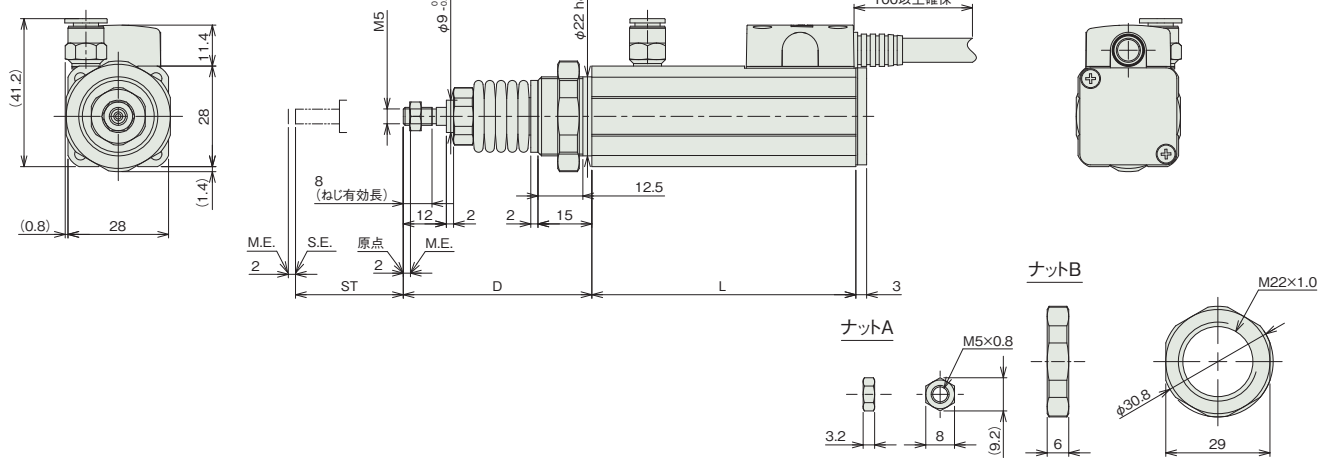
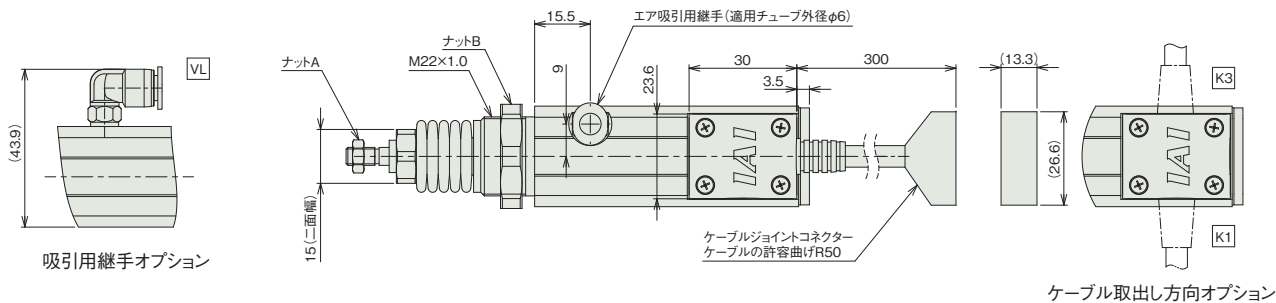
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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	30	50
L	73.5	93.5
D	52.5	58.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.30	0.34

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCA2CR-RP3NB

クリーン 細小型 モーター ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2CR - RP3NB - I - 10

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	—
50	—

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	—
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	—
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	—
省電力対応	LA	7-398	—
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	—

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	—
2	100	—
1	50	—

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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				
送りねじ種類	ボールねじ				
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	8	8	8	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
	ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
		最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	—
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

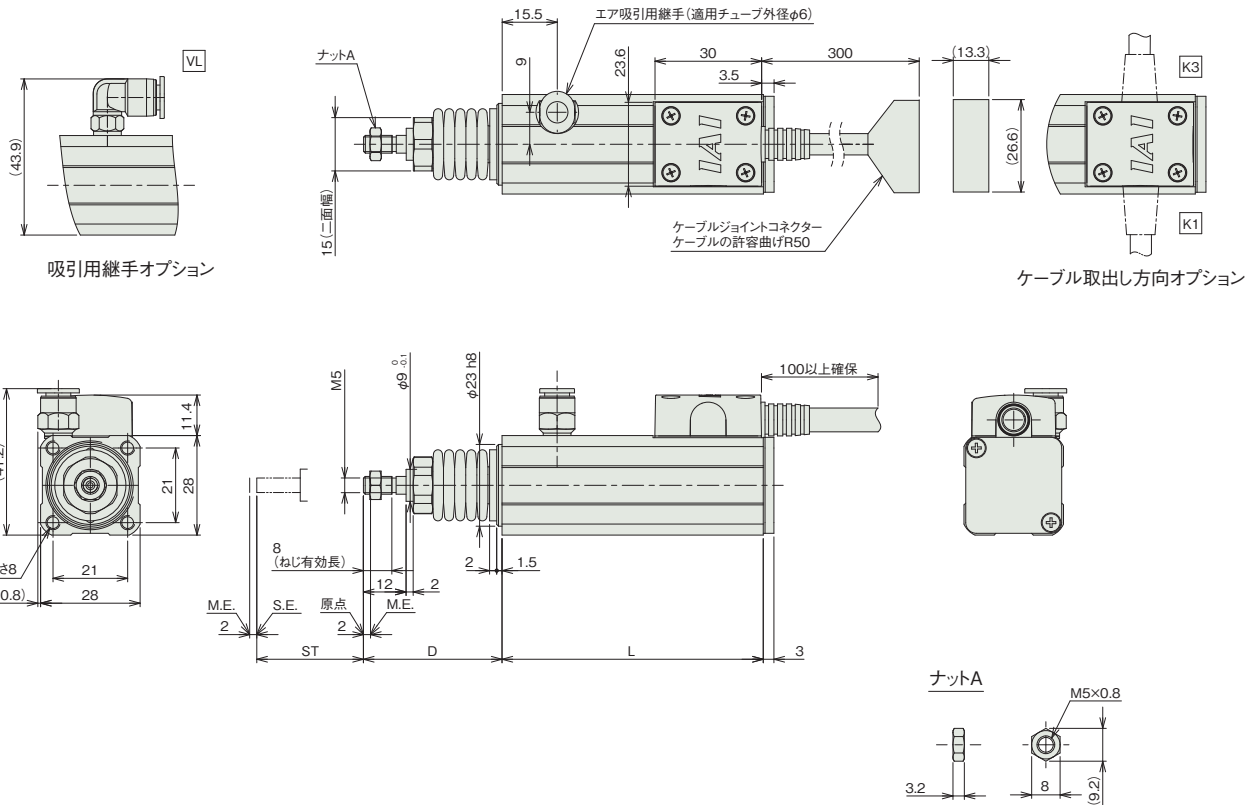
寸法図

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 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 一面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5
D	39	45

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.25	0.29

■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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

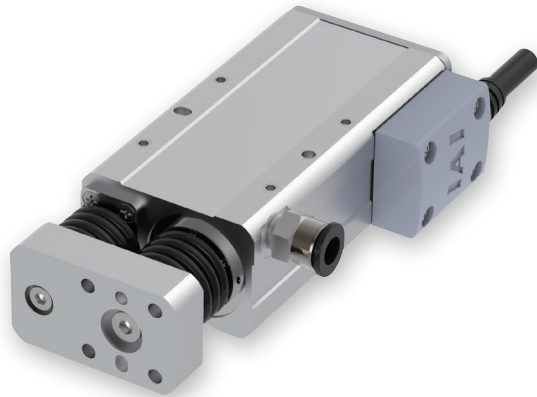
RCA2CR-GS3NB

クリーン 細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2CR - GS3NB - I - 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 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

- POINT** 選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-293 ページ）をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。
 - 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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				
	ボールねじ				
送りねじ種類	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
リード	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	水平	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
IXP	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	8	8	8
IX-NNC	推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9
	ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
最大ストローク (mm)		50	50	50	
ストロークピッチ (mm)		20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじφ4mm 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
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
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
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 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をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

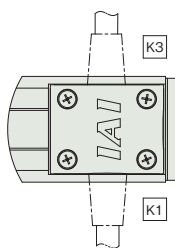
寸法図

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

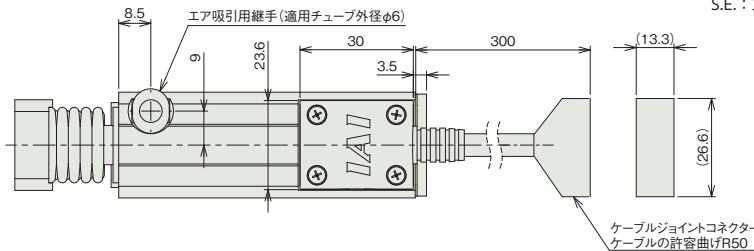
2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

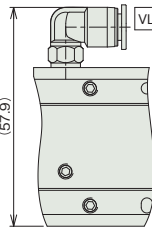
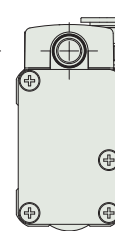
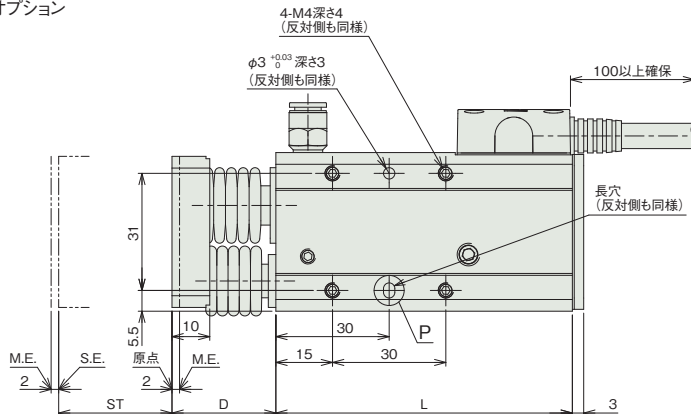
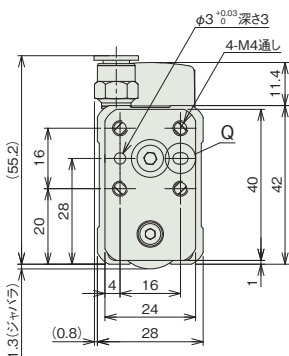
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



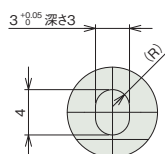
ケーブル取出し方向オプション



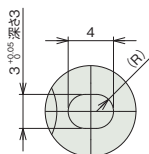
ケーブルジョイントコネクタ
ケーブルの許容曲げR50



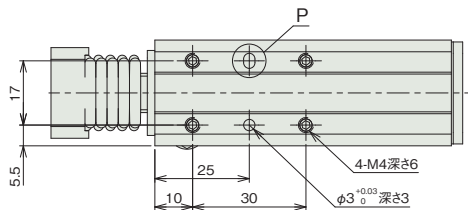
吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細



詳細図 Q
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.34	0.39

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCRCR/
ISPDBCRCR

SSPDA
CR

ISDACRCR/
ISPDACRCR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCA2CR-GD3NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

■型式項目
RCA2CR - GD3NB - I - 10

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

POINT
選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-293 ページ）をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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

送りねじ種類	項目	内容			
		ボールねじ			
水平	リード	4	2	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	0.25	0.5	1	
	最高速度 (mm/s)	200	100	50	
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	8	8	8
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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(初期値)
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 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をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

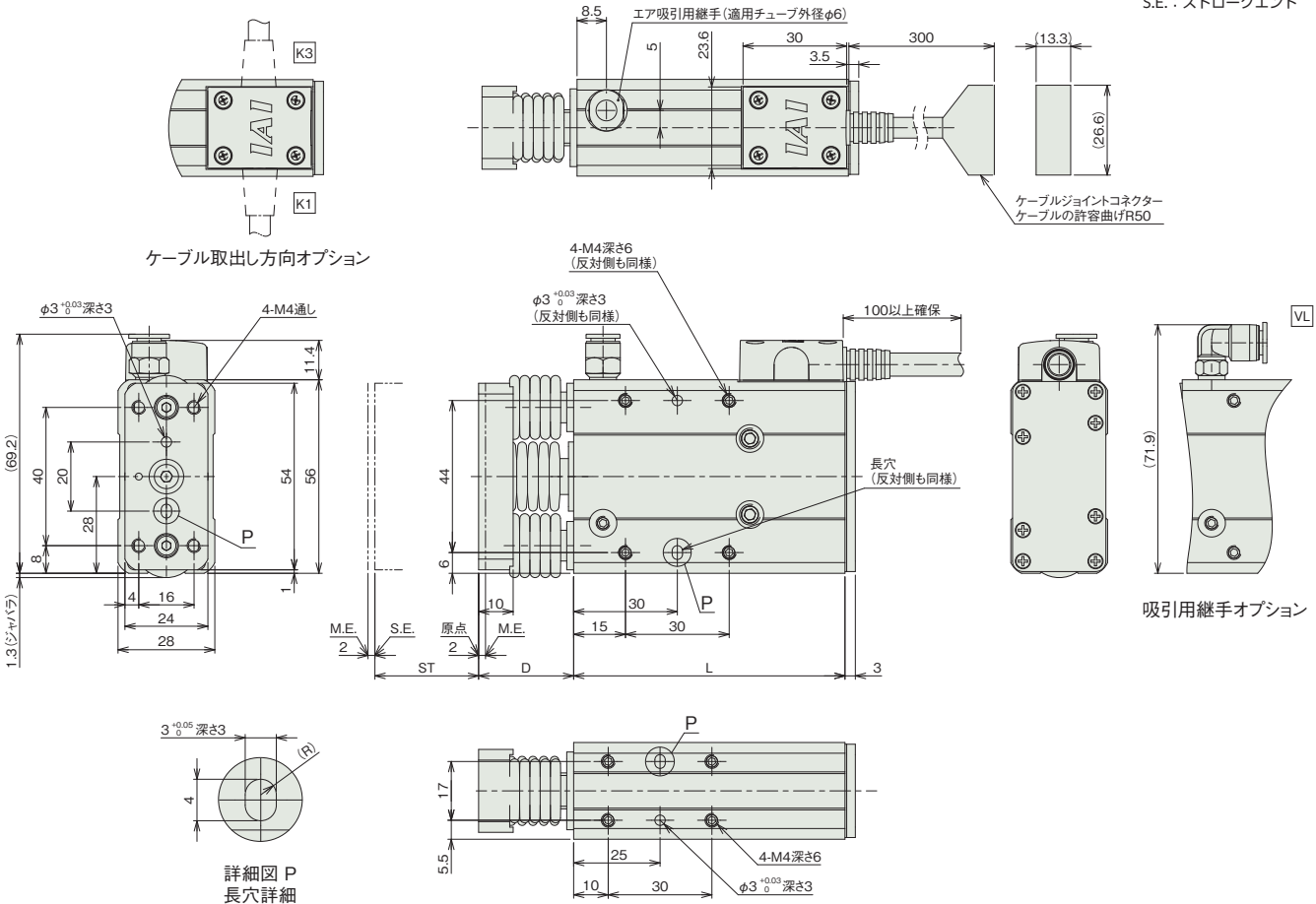
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.44	0.54

■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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCA2CR-SD3NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 60mm 24V ACサーボモーター

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCA2CR - SD3NB - I - 10

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 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 25 25mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応

POINT 選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-293 ページ）をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-

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
小型コネクター仕様	CNS	7-396	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		標準タイプ		
長さ指定	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
ロボットケーブル	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		標準タイプ		
長さ指定	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
ロボットケーブル	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-
	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				
	ボールねじ				
送りねじ種類	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (注1)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	8	8	8	
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注2)	±0.05度
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 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をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

寸法図

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



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP5CR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

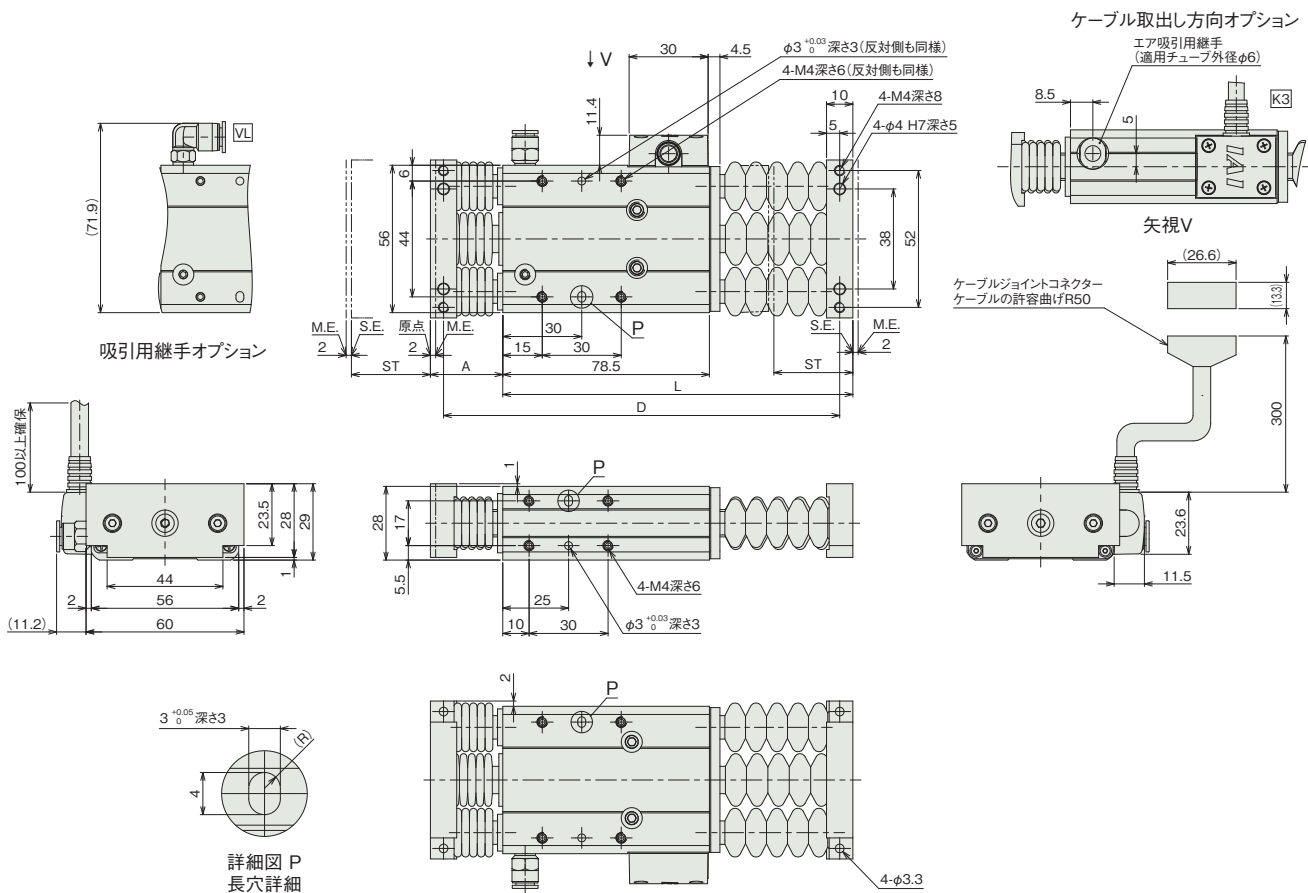
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	25	50
L	133	164
A	27.5	33.5
D	150.5	187.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.52	0.54

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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

RCA2CR-RN4NB

クリーン 細小型 モーター ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2CR - RN4NB - I - 20

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 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加速速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(注) < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクタ		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号			
	標準タイプ	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m)		
	長さ指定	R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)		
	ケーブル記号			

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

標準コネクタ		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号			
	標準タイプ	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m)		
	長さ指定	R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)		
	ケーブル記号			

メインスペック

項目	内容		
送りねじ種類	ボールねじ		
リード	ボールねじリード (mm)	6	4 2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2 3 6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300 200 100
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5 0.75 1.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300 200 100
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	4 4 4	
推力	定格推力 (N)	33.8 50.7 101.5	
	最小ストローク (mm)	30 30 30	
ストローク	最大ストローク (mm)	50 50 50	
	ストロークピッチ (mm)	20 20 20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	-
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/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
3次元 CAD

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

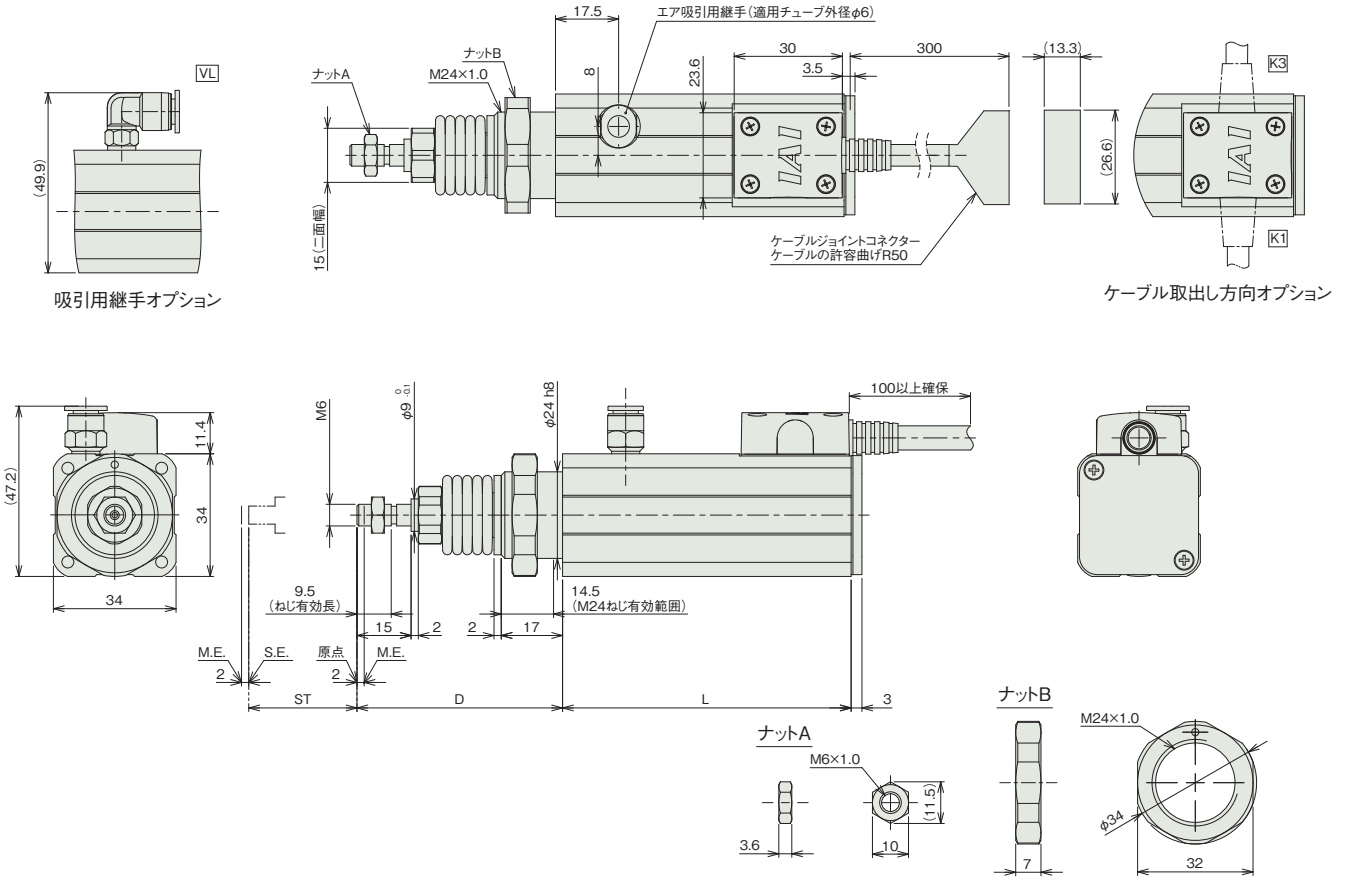
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 一面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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	30	50
L	80	100
D	57	63

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.44	0.5

■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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

RCA2CR-RP4NB

クリーン 細小型 モーター ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2CR - RP4NB - I - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	
	30	50
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(注) < >内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクタ		A3	A5	A6
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) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

標準コネクタ		A3	A5	A6
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				
送りねじ種類	ボールねじ				
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	吸引圧力 (kPa)	4	4	4	
	推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	-
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

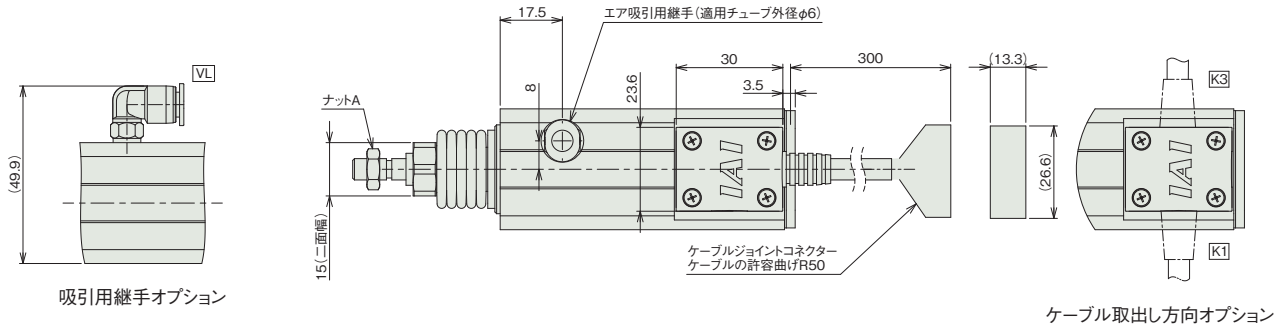
寸法図

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



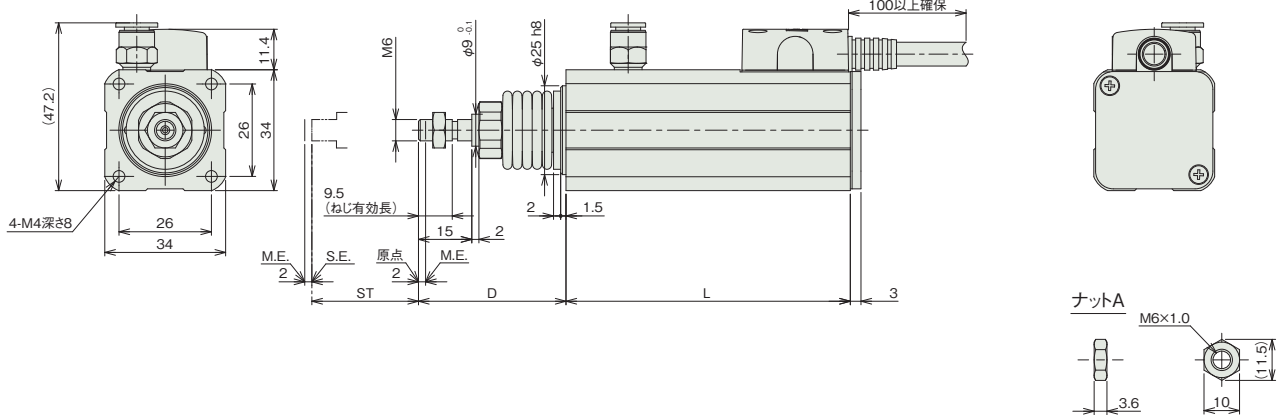
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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



吸引用継手オプション

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	30	50
L	80	100
D	41.5	47.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.36	0.42

■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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

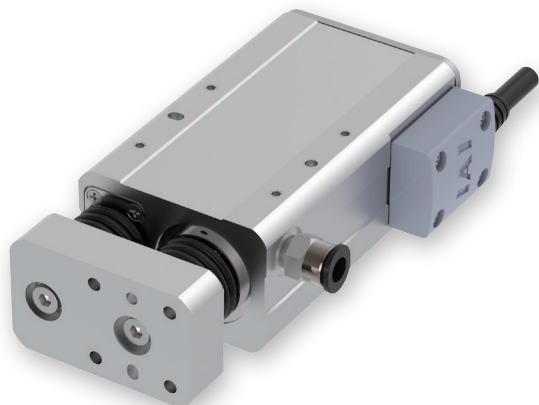
RCA2CR-GS4NB

クリーン 細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2CR - GS4NB - I - 20

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 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-293ページ）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270 < 220 >	300
4	200	
2	100	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

(単位は mm/s)

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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				
送りねじ種類	ボールねじ				
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75
最高速度 (mm/s)		300	200	100	
定格加減速度 (G)		0.2	0.2	0.2	
クリーンルーム仕様	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	吸引圧力 (kPa)	4	4	4	
	推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注1)	±0.05度
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
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
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ【納期照会】に記載

(注1) 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をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

寸法図

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



選定

注意事項

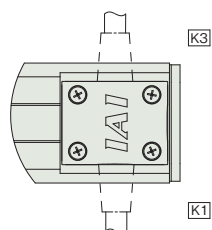
クリーン

防塵防滴

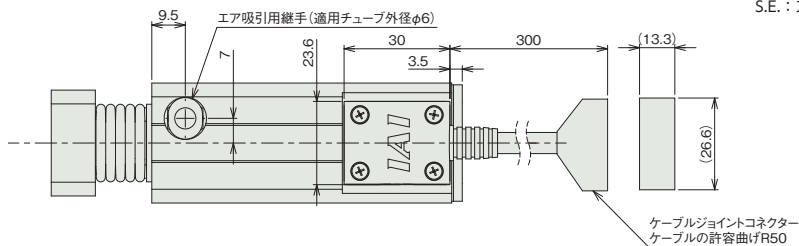
ケーブル型式
一覧表

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

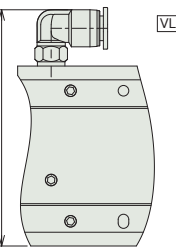
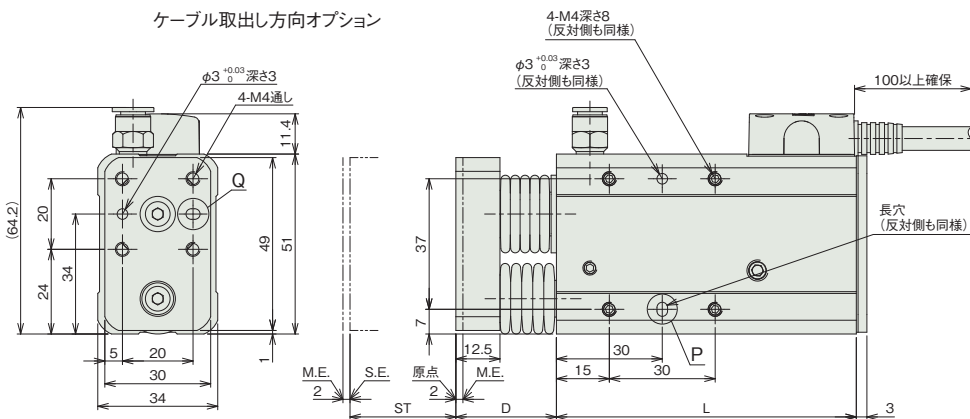
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



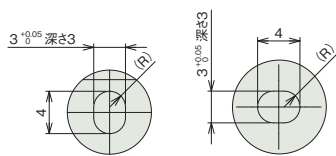
ケーブル取出し方向オプション



ケーブルジョイントコネクタ
ケーブルの許容曲げR50

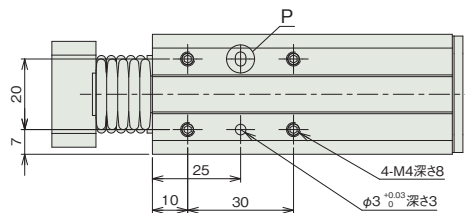


吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細

詳細図 Q
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.64	0.7

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

DDA
CR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

RCS4
CR

RCP4
CR

RCP6CR/
RCP6SCR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCA2CR-GD4NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2CR - GD4NB - I - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

- POINT**
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-293 ページ）をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。
 - 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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

送りねじ種類	項目	内容			
		ボールねじ			
水平	リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
垂直	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
クリーンルーム仕様	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	吸引圧力 (kPa)	4	4	4	
	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 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をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

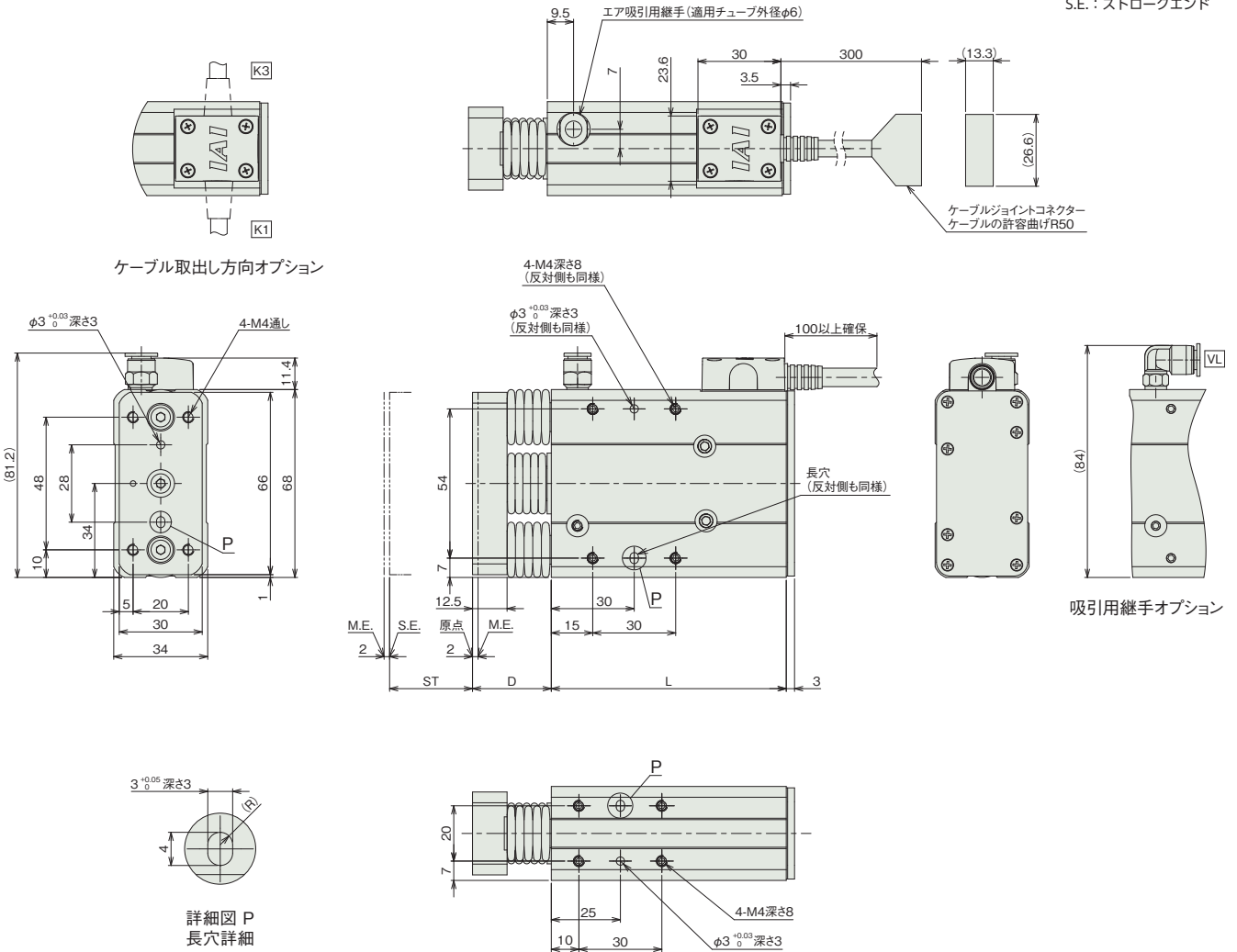
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.72	0.86

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCA2CR-SD4NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 70mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2CR - SD4NB - I - 20

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 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 25 25mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-293 ページ）をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-396	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
省電力対応	LA	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50 (mm)
6	240 < 200 >	300
4	200	
2	100	

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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				
送りねじ種類 リード	ボールねじ				
	ボールねじリード (mm)	6	4	2	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様 推力	吸引圧力 (kPa)	4	4	4	
ストローク	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±0.05度
走行寿命	5000Kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 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をかけた時のロッド先端歪位角 (初期値目安) です。

寸法図

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



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP5CR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
ISPDBC

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

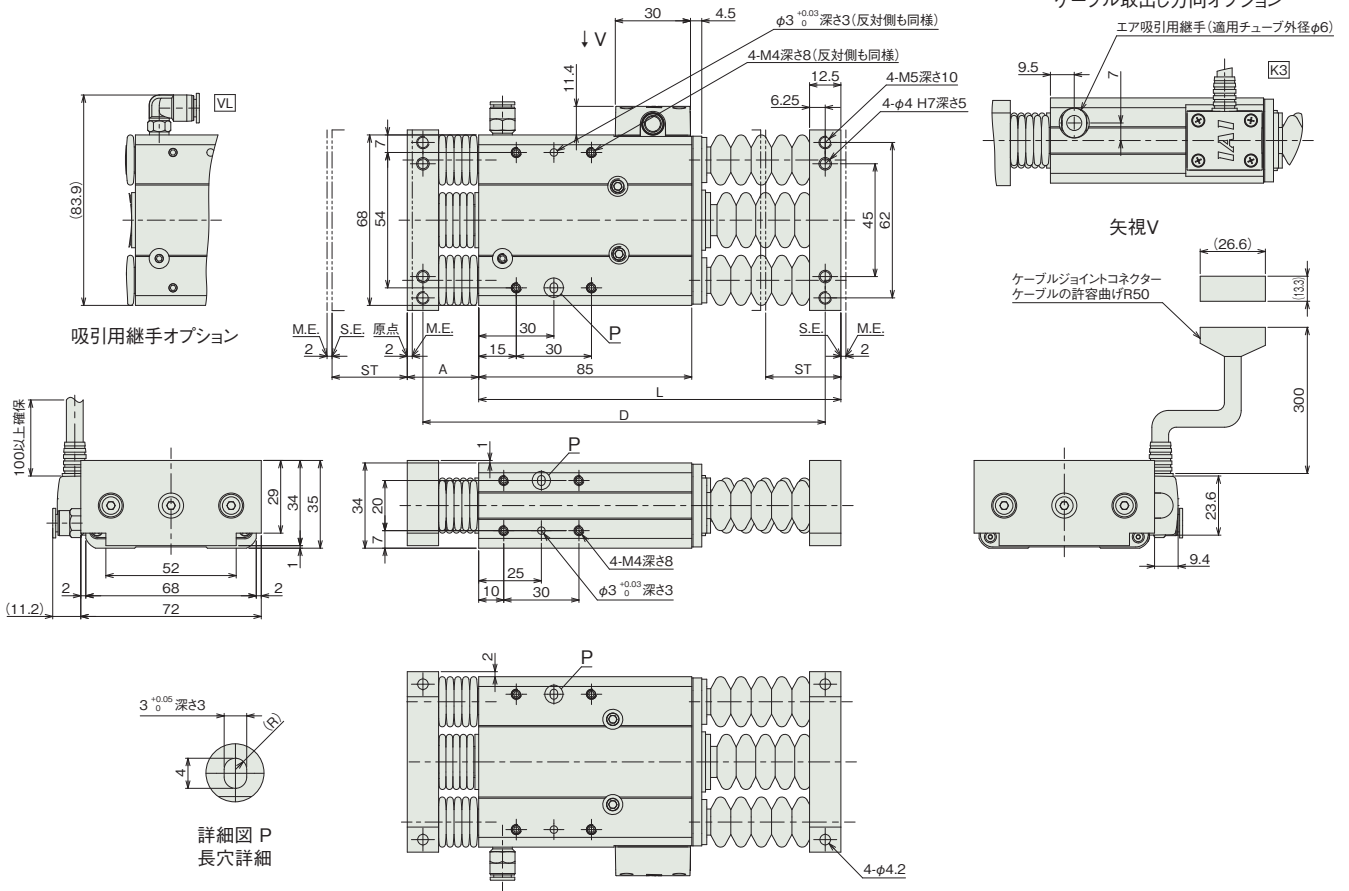
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	25	50
L	144.5	175.5
A	28.5	34.5
D	160.5	197.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.86	0.88

■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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ロッド RCS2

サーボモーター 200V			
RCS2CR	細小型ロッド	RCS2CR-RN5NB	7-263
		RCS2CR-RP5NB	7-265
		RCS2CR-GS5NB	7-267
		RCS2CR-GD5NB	7-269
		RCS2CR-SD5NB	7-271



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

**RCS2
CR**

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCS2CR-RN5NB

クリーン 細小型 モーターストレート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W

型式項目

RCS2CR - RN5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- POINT**
選定上の注意
- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
 - 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
 - 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

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
CE対応仕様	CE	7-395	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

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	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)	10	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
		最高速度 (mm/s)	380 250 125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
最高速度 (mm/s)		330 250 125	
垂直	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
	推力	定格推力 (N)	89 178 356
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	1 1 1	
	最小ストローク (mm)	50 50 50	
ストローク	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

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
フレーム	材質: アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

選定 注意事項 クリーン 防塵防滴 ケーブル型式 一覧表 オプション 補足資料

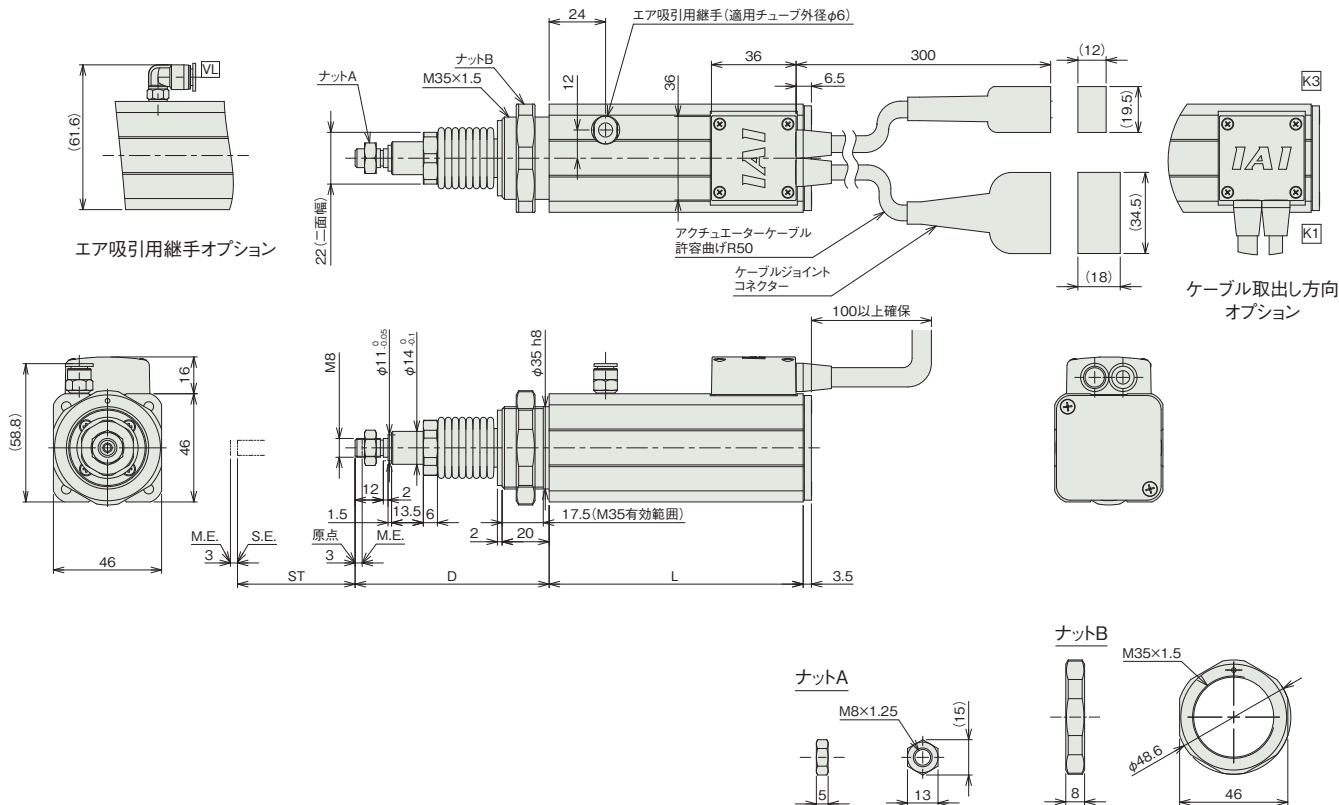
寸法図

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) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 一面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

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	50	75
L	108	133
D	82.5	88.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	ブレーキ無し 1.06	1.18

■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 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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCS2CR-RP5NB

クリーン 細小型 モーターストレート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W

■型式項目

RCS2CR - RP5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- POINT**
選定上の注意
- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
 - 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
 - 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

■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
CE対応仕様	CE	7-395	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

■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	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)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
		最高速度 (mm/s)	380	250	125
水平	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kpa)	1	1	1	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

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
フレーム	材質: アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

オプション
補足資料

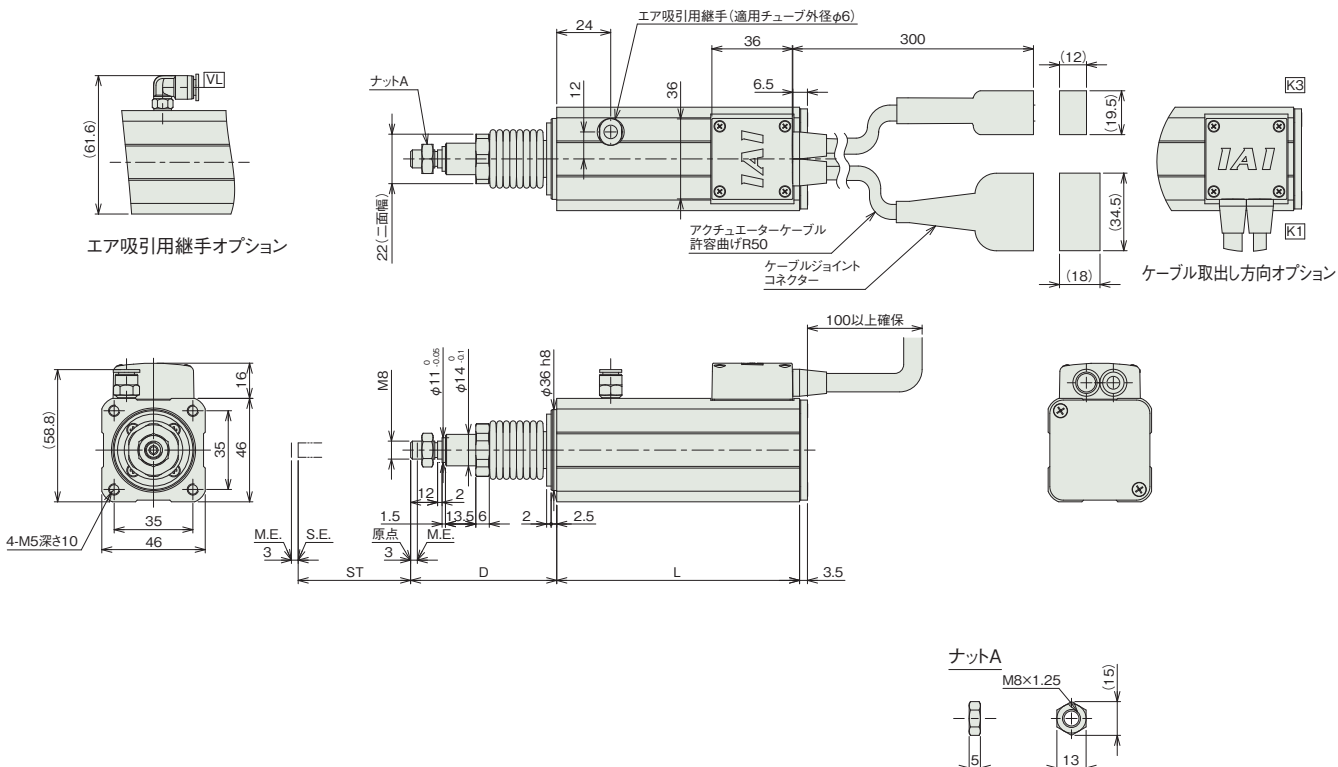
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 一面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	50	75
L	108	133
D	65	71

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	0.91	1.08

■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 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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	●	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	●	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCS2CR-GS5NB

クリーン 細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W

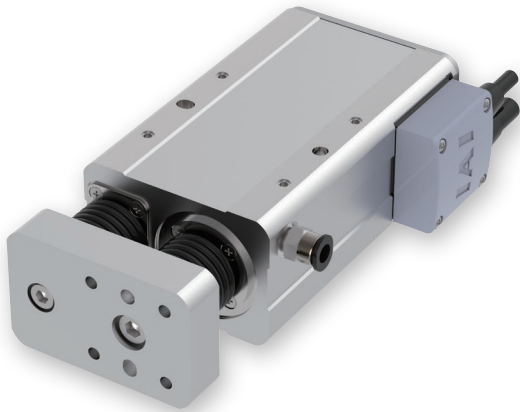
型式項目

RCS2CR - GS5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- POINT**
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端許容荷重と走行寿命の関係(→1-293)をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
 - 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
 - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

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
CE対応仕様	CE	7-395	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

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	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		
リード	ボールねじリード(mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5 10 20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	380 250 125
		定格加減速度(G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度(G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5 3 6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330 250 125
		定格加減速度(G)	0.2 0.2 0.2
推力	最高加減速度(G)	0.2 0.2 0.2	
クリーンルーム仕様	定格推力(N)	89	178 356
	吸引圧力(kPa)	1	1 1
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50 50
	最大ストローク(mm)	75	75 75
	ストロークピッチ(mm)	25	25 25

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
フレーム	材質: アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100(0.1μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

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



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC/
ISDPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

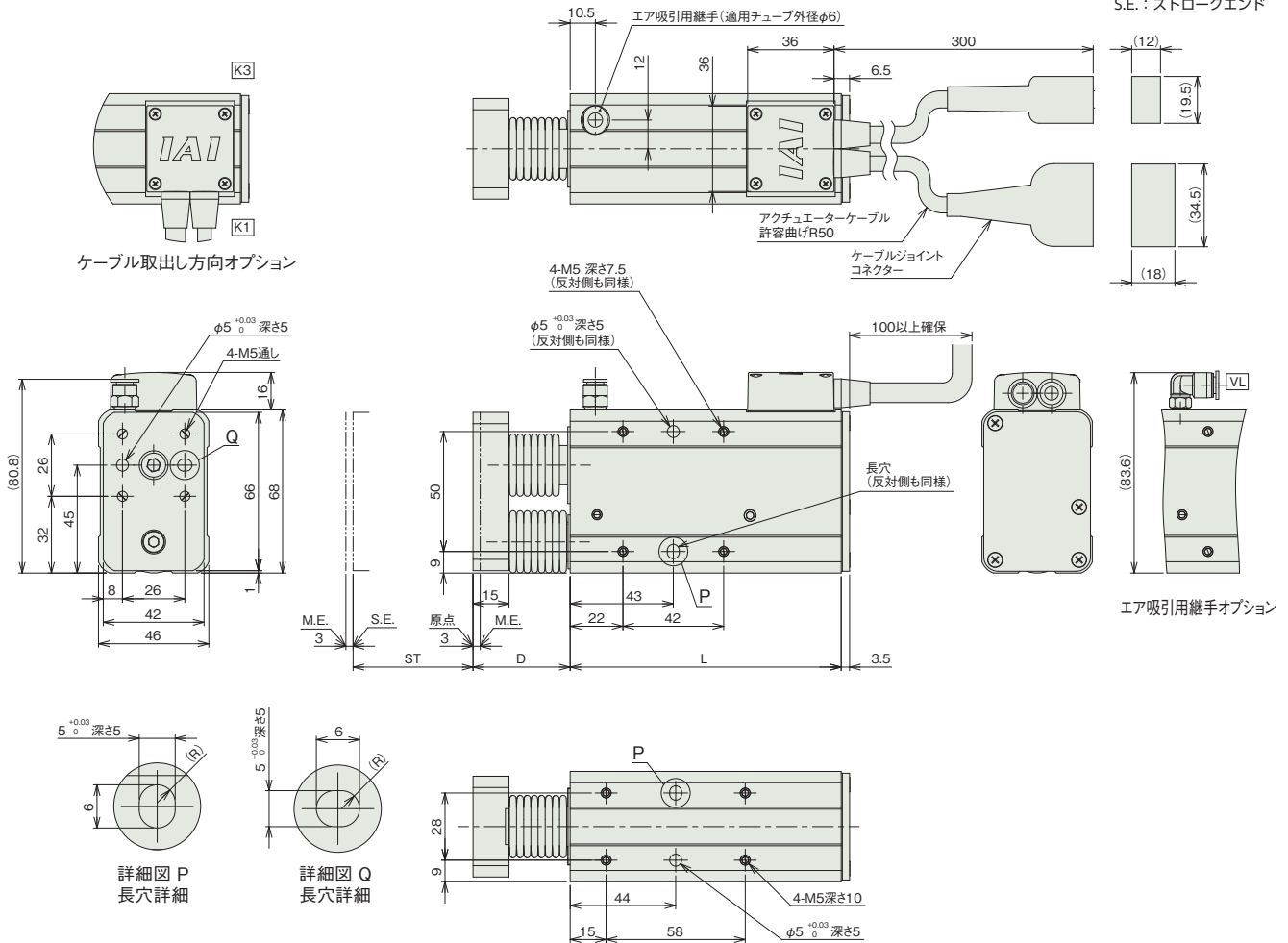
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.38	1.48

■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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

RCS2CR-GD5NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストロート 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W

■型式項目

RCS2CR - GD5NB - I - 60

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 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	---------------------------	--------------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端許容荷重と走行寿命の関係(→1-293ページ)をご参照ください。
- 可搬質量は加速度が水平0.3G(リード2.5は0.2G)、垂直0.2Gで動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
50	-
75	-

■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
CE対応仕様	CE	7-395	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-398	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

■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	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		
リード	ボールねじリード(mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5 10 20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	380 250 125
		定格加減速度(G)	0.3 0.3 0.2
		最高加減速度(G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5 3 6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330 250 125
		定格加減速度(G)	0.2 0.2 0.2
		最高加減速度(G)	0.2 0.2 0.2
推力	定格推力(N)	89 178 356	
クリーンルーム仕様	吸引圧力(kPa)	1 1 1	
ストローク	最小ストローク(mm)	50 50 50	
	最大ストローク(mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ(mm)	25 25 25	

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
フレーム	材質:アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100(0.1μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

ストローク	50(mm)	75(mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

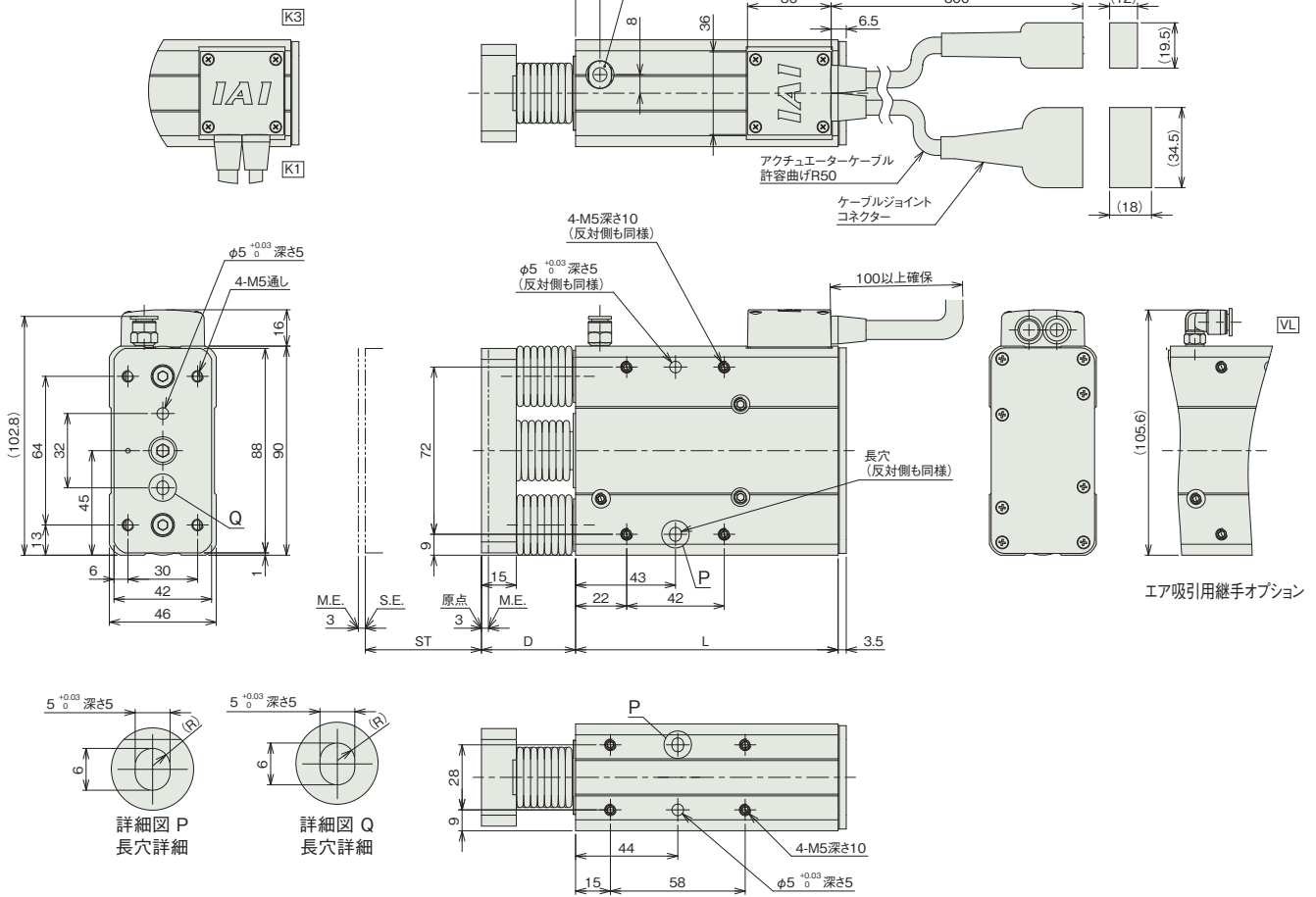
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

ケーブル取出し方向オプション



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.80	2.06

■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 単相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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

RCS2CR-SD5NB

クリーン 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 90mm 200V ACサーボモーター 60W

型式項目

RCS2CR - SD5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- POINT**
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端許容荷重と走行寿命の関係(→1-293ページ)をご参照ください。
 - 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
 - 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
 - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

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
CE対応仕様	CE	7-395	-
コネクタケーブル右側取付	K3	7-398	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

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	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				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
水平	最高速度 (mm/s)	380	250	125	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	可搬質量(注1)	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
垂直	最高速度 (mm/s)	330	250	125	
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	89	178	356	
クリーンルーム仕様	吸引圧力 (kPa)	1	1	1	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	75	75	75	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	

(注1) 本体固定の場合の数値です。

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
フレーム	材質: アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1μm, Fed.Std.209D)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)		75 (mm)
リード	10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250	
2.5	125		

(注) < >内は垂直使用の場合です。

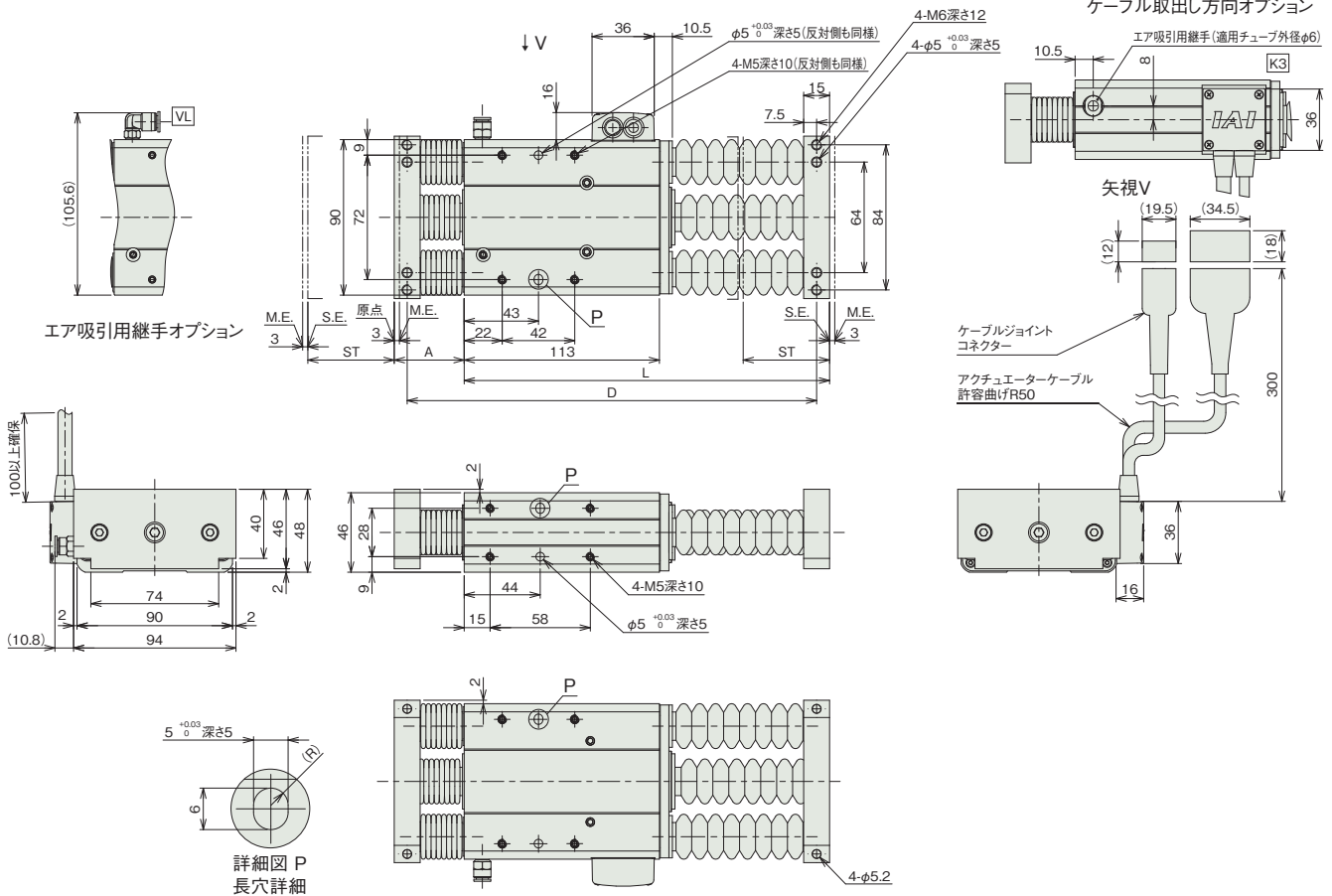
(単位はmm/s)

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) 原点復帰の時はロッドがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	211.5	242.5
A	40.5	46.5
D	237	274

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	2.17	2.23

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
ISPBC

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■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	ポジションナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択															
							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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

グリッパー RCP2

パルスモーター			
RCP2CR	2 ツ爪スライド	RCP2CR-GRSS	7-275
		RCP2CR-GRS	7-281
		RCP2CR-GRM	7-285
	2 ツ爪レバー	RCP2CR-GRLS	7-279
		RCP2CR-GR3SS	7-289
	3 ツ爪スライド	RCP2CR-GR3SM	7-293



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

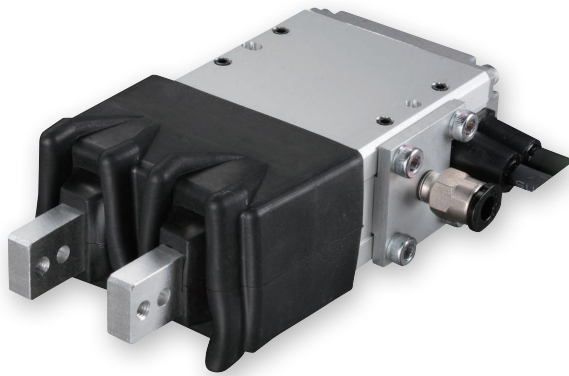
RCP2CR-GRSS

クリーン スライド 2ツ爪 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■ 型式項目

RCP2CR - GRSS - I - 20P - 30 - 8 - [] - [] - []

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 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 8mm (片側4mm)	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	下記オプション 価格表参照
						P5 RCON RSEL	X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	



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
原点逆仕様	NM	7-398	-
フランジブラケット	FB	7-396	-
シャフトブラケット	SB	7-399	-

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	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)		-	-
			-	-
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種類欄は「I」になります。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISPD
BCR

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISPD
ACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

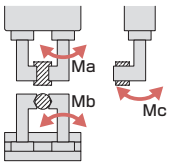
オプション
補足資料

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
	最高速度 (mm/s) (片側)	78
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
	パキウム量 (NL/min)	10
クリーンルーム仕様		
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

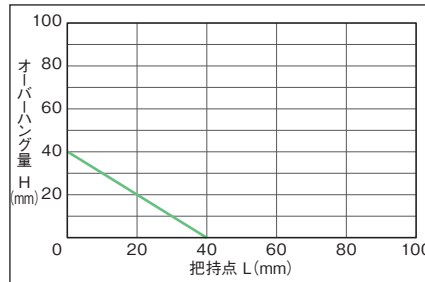
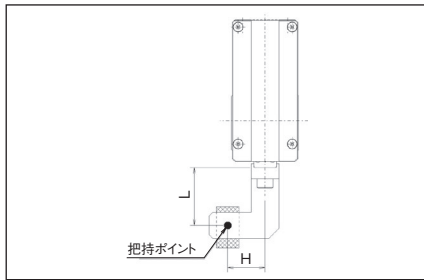
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア+はすばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.5N・m
	Mb : 0.5N・m
	Mc : 1.5N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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

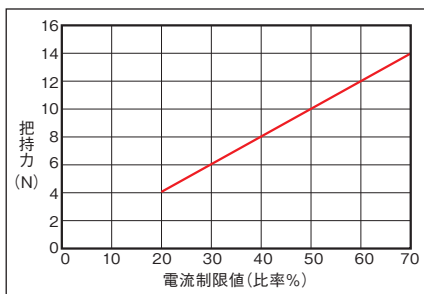
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

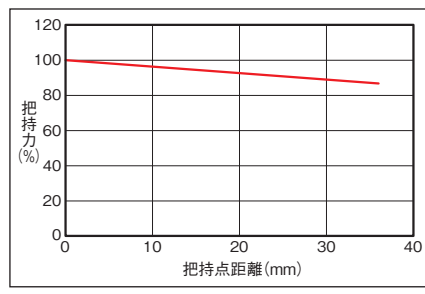
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

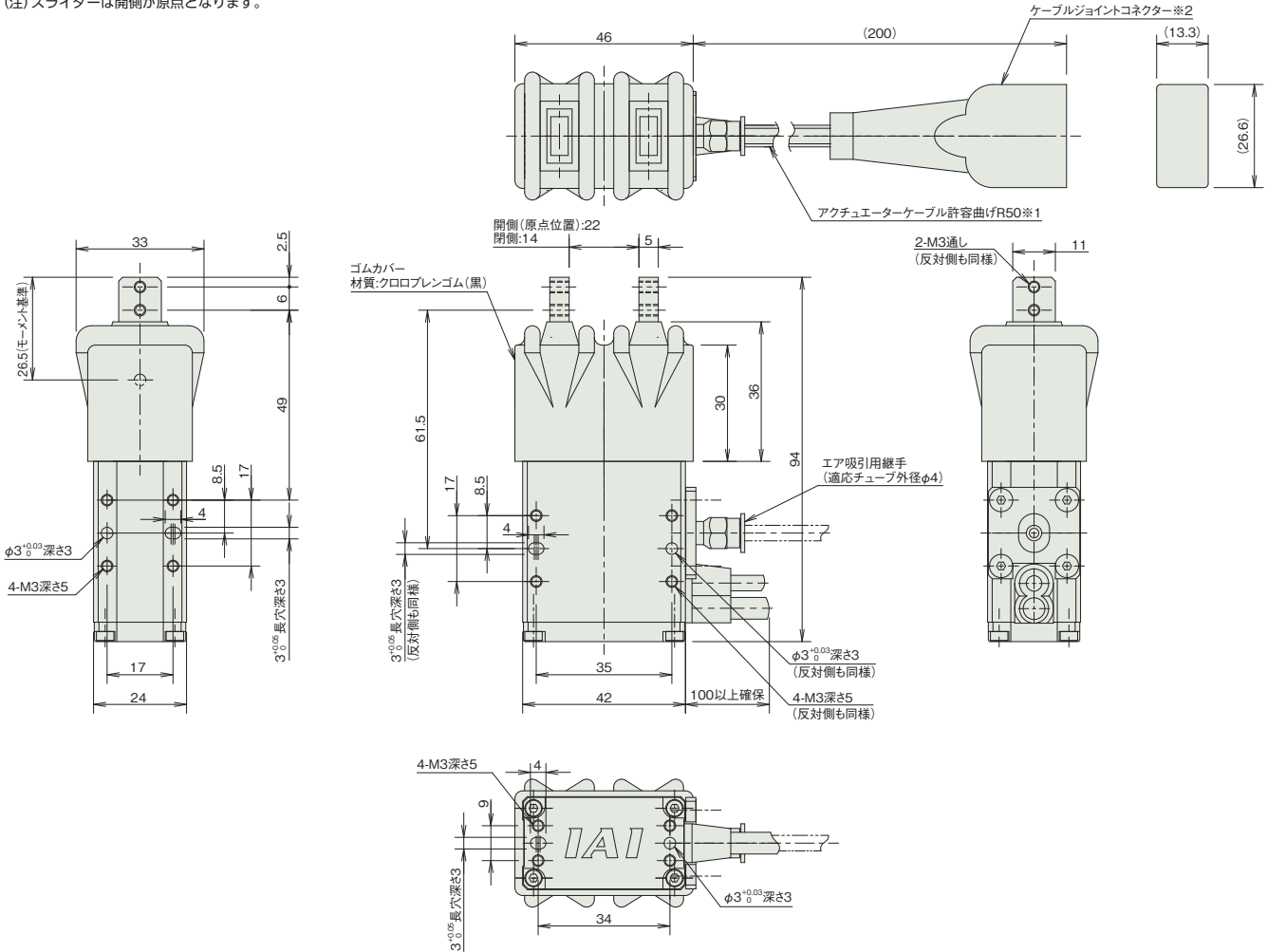
オプション
補足資料

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						
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDPCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

**RCP2
CR**

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

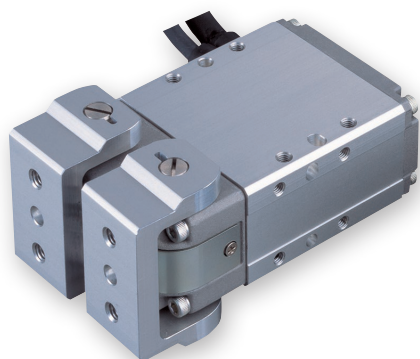
RCP2CR-GRLS

クリーン レバー 2ツ爪 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2CR - GRLS - I - 20P - 30 - 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 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□□ 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
- [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ー種類欄は「II」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	7-398	-
フランジブラケット	FB	7-396	-
シャフトブラケット	SB	7-399	-

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。

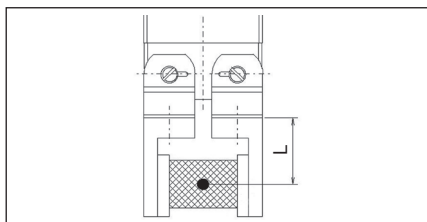
メインスペック

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
アプローチ動作	最高速度 (度/s) (片側)	600
	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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
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

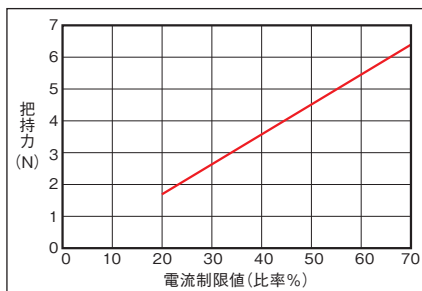
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下 (ただしスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1度以下
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	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



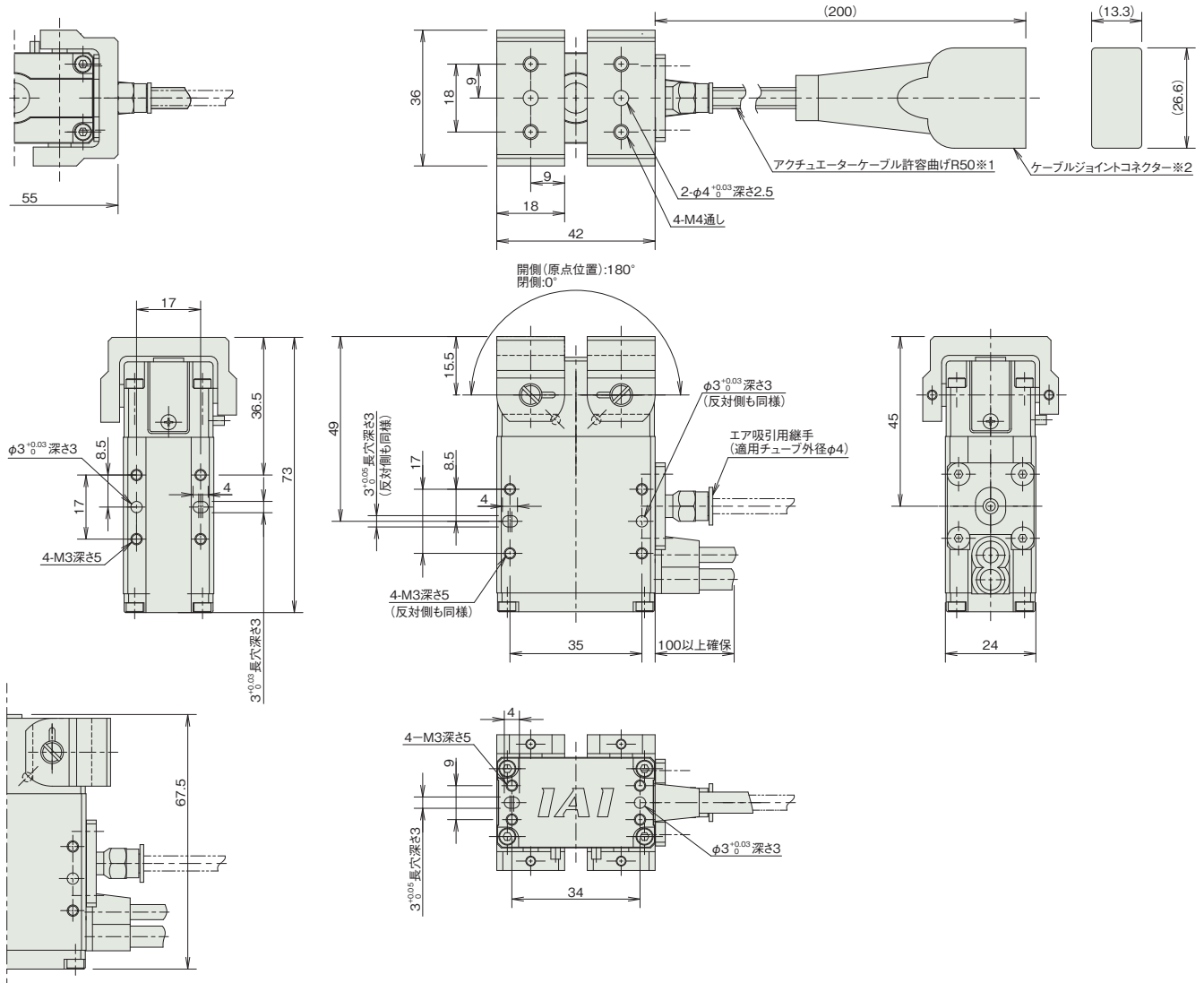
- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
 実効把持力 (GRLS) = $F \times 15.5 / (L + 15.5)$
 (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
 (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
 (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が20度/s固定となります。

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。



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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP2CR-GRS

クリーン スライド 2ツ爪 本体幅 70mm 24V パルスモーター

■ 型式項目

RCP2CR - GRS - I - 20P - 1 - 10

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 20mmサイズ	減速比 1 減速比 1/1	開閉ストローク 10 10mm (片側5mm)	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
------	-----	---------------------------	-------------------------------------	------------------------	----------------------------------	---	---	---------------------------

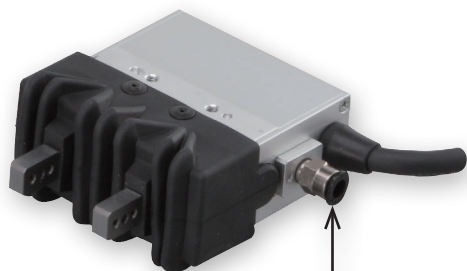
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表



エア吸引用継手



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	7-396	-
シャフトブラケット	SB	7-399	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

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)	-	-



- [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。※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は1-307ページをご参照ください。
- 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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISPD
BCR

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISPD
ACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

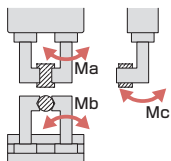
オプション
補足資料

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	ボールねじリード (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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

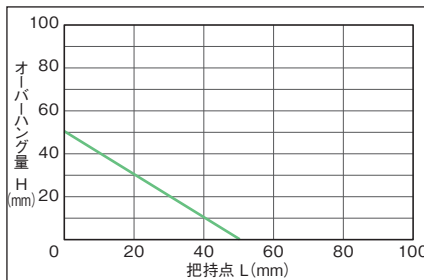
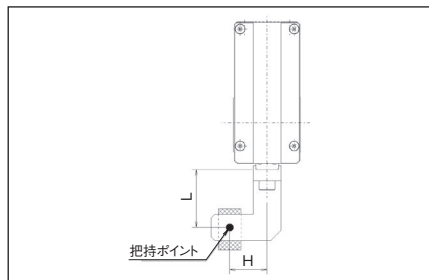
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N・m
	Mb : 6.3N・m
	Mc : 7.0N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
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

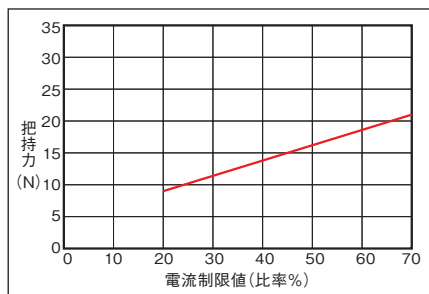
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

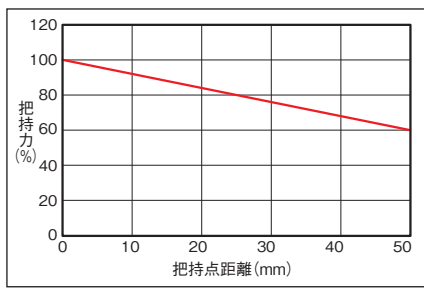
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDACR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

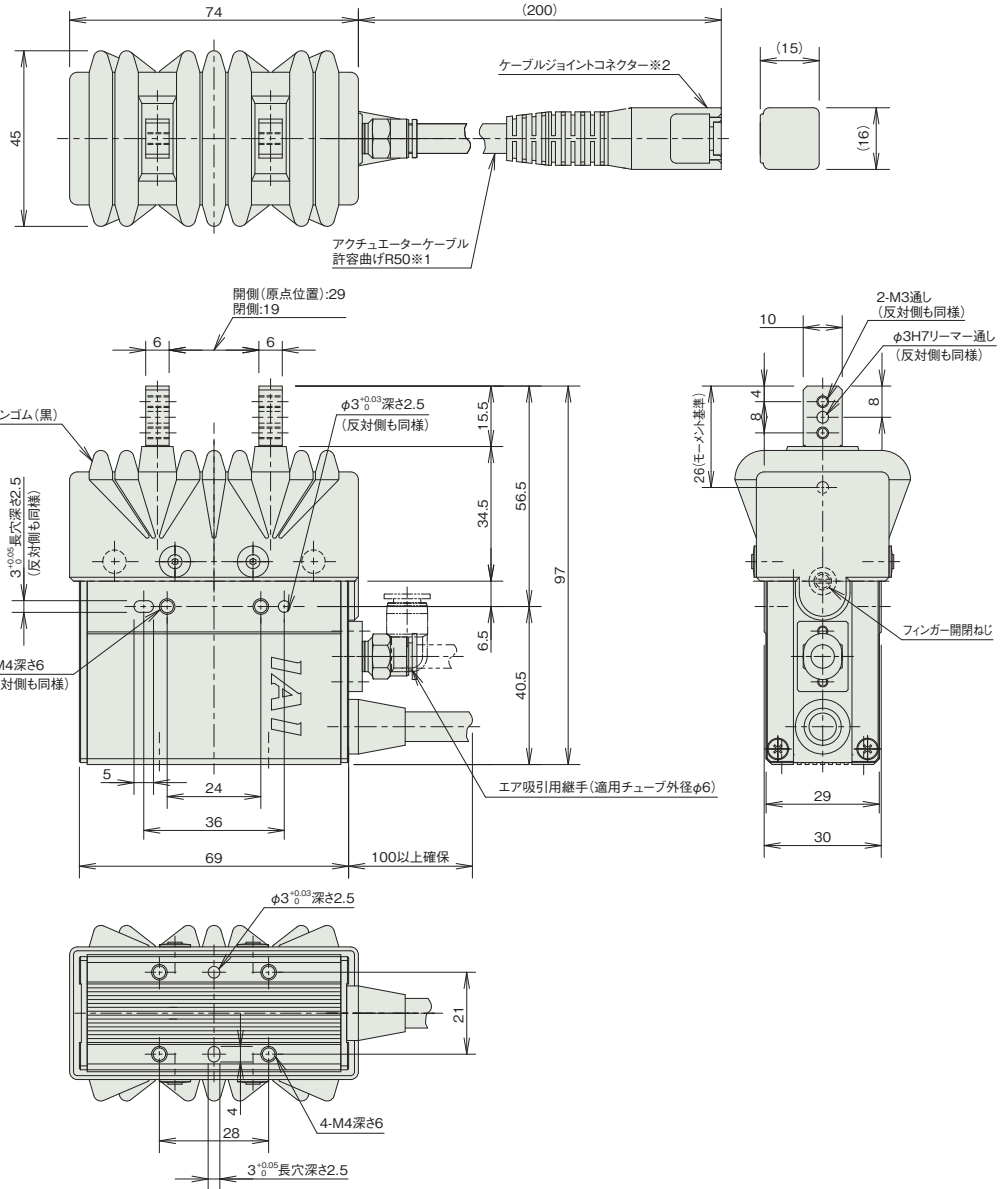
オプション
補足資料

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。



■質量

項目	内容
質量	0.42kg

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 DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	30000	-	8-259
IX-NNC		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
オプション補足資料		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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

**RCP2
CR**

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

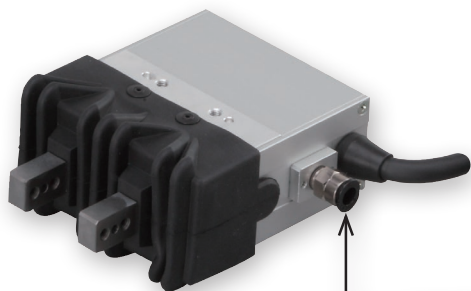
RCP2CR-GRM

クリーン スライド 2ツ爪 本体幅 80mm 24V パルスモーター

■ 型式項目

RCP2CR - GRM - I - 28P - 1 - 14

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 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 1 減速比 1/1	開閉ストローク 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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	---------------------	-------------------------------	---	---	---------------------------



エア吸引用継手



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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
フランジブラケット	FB	7-396	-
シャフトブラケット	SB	7-399	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号		P3	P5
	ケーブル記号			
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。※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は1-307ページをご参照ください。
- 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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISPD
BCR

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISPD
ACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

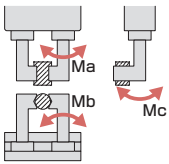
オプション
補足資料

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	ボールねじリード (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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

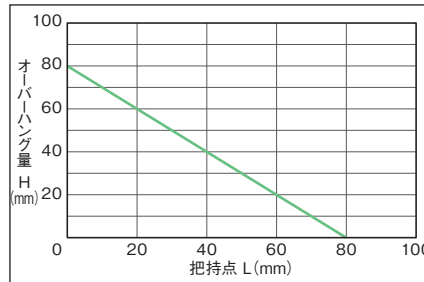
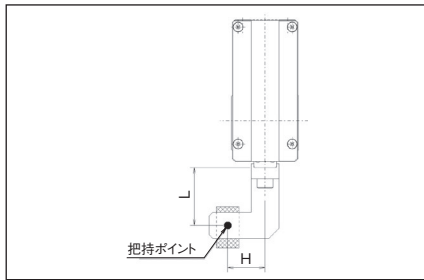
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N・m
	Mb : 6.3N・m
	Mc : 8.3N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・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

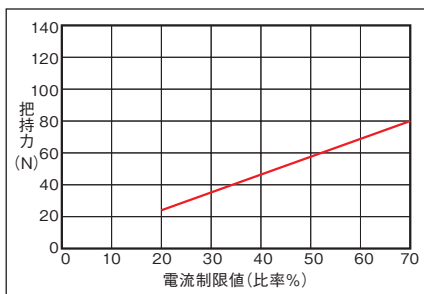
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

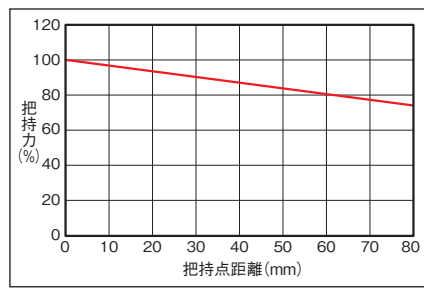
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

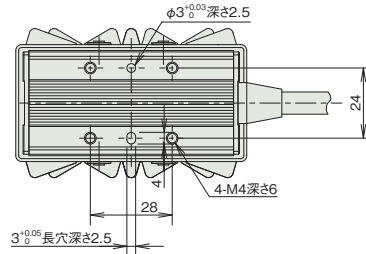
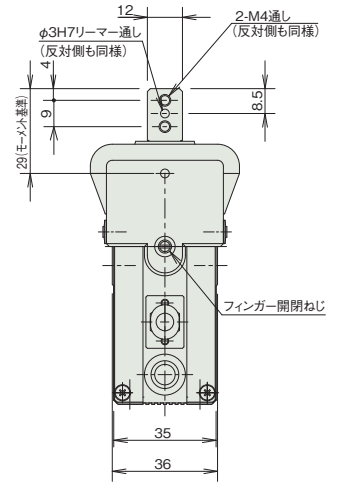
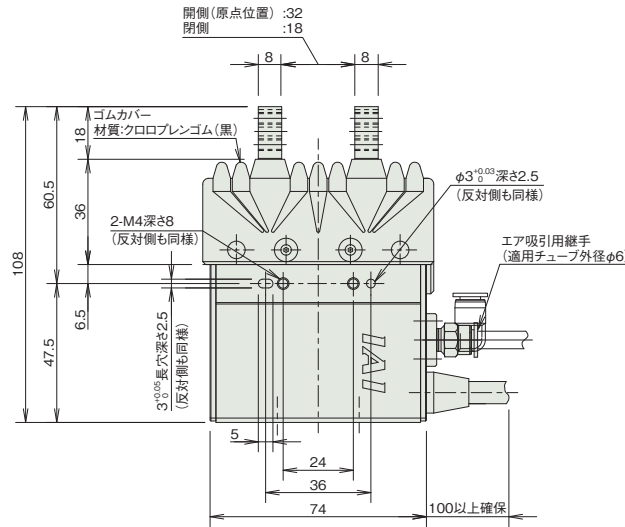
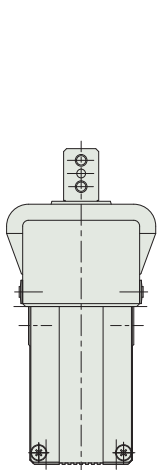
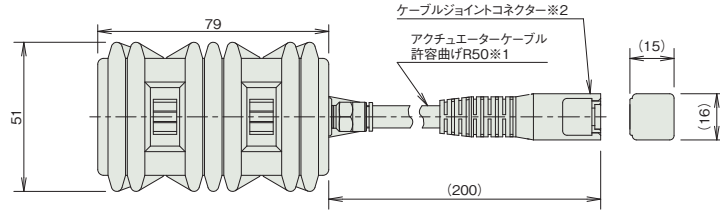
オプション
補足資料

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。



質量

項目	内容
質量	0.62kg

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

**RCP2
CR**

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

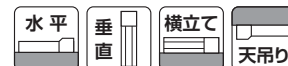
オプション
補足資料

RCP2CR-GR3SS

グリーン スライド 3ツ爪 本体幅 60mm 24V パルスモーター

■ 型式項目

RCP2CR	-	GR3SS	-	I	-	28P	-	30	-	10	-		-		-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類 II インクリメンタル		28P パルスモーター 28□サイズ		30 減速比 減速比 1/30		10 10mm (片側5mm)		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

グリーン

防塵防滴

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	7-396	-
シャフトブラケット	SB	7-399	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

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)	-	-	-	-



- [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、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。
※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は1-307ページをご参照ください。
- 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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISPD
BCR

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISPD
ACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

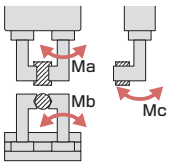
オプション
補足資料

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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

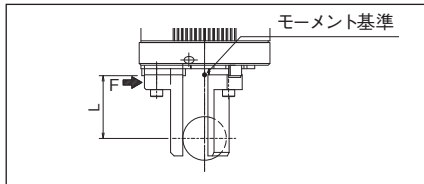
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 3.8N・m
	Mb : 3.8N・m
	Mc : 3.0N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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

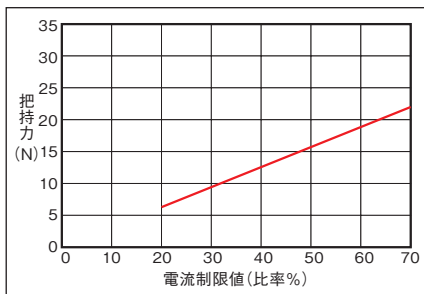
把持点距離 (L) は50mm以下でご使用ください。



(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き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。

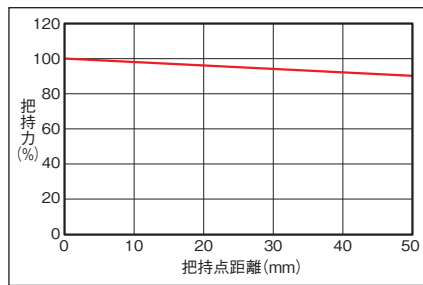
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

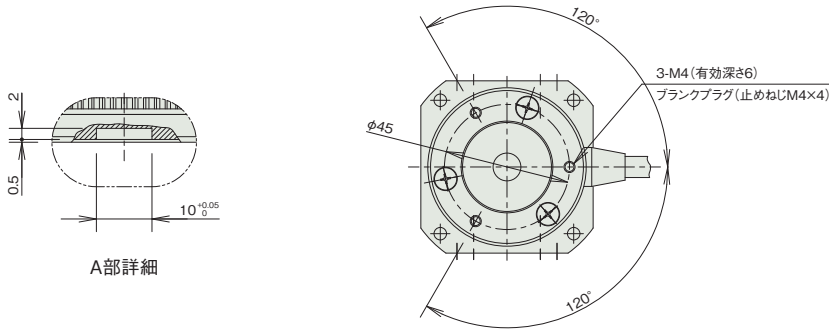
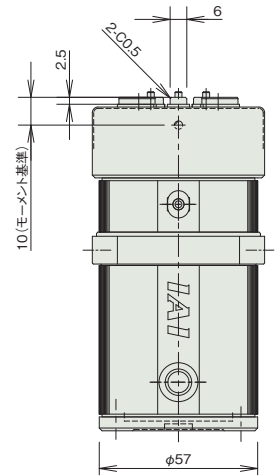
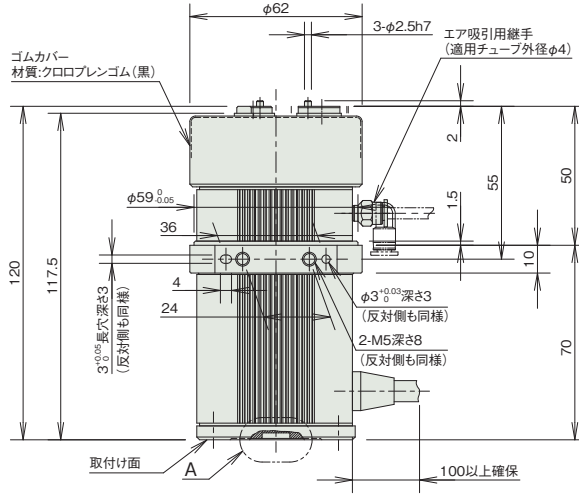
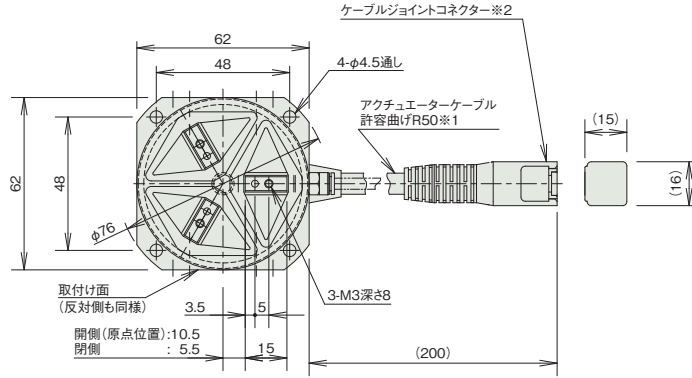
オプション
補足資料

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。



A部詳細

質量

項目	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 ※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
IX-NNC		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
オプション補足資料		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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

**RCP2
CR**

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP2CR-GR3SM

クリーン スライド 3ツ爪 本体幅 80mm 24Vパルスモーター

■型式項目

RCP2CR	-	GR3SM	-	I	-	42P	-	30	-	14	-		-		-		-		
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 42P パルスモーター 42□サイズ		減速比 30 減速比 1/30		開閉ストローク 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

クリーン

防塵防滴

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
フランジブラケット	FB	7-396	-
シャフトブラケット	SB	7-399	-
吸引用継手L字仕様	VL	7-401	-

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)	-	-	-	-



- [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、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。
※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は1-307ページをご参照ください。
- 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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
ISPDBC

SSPDA
CR

ISDAC
ISPDA

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

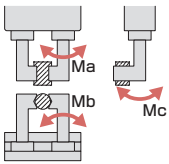
オプション
補足資料

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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

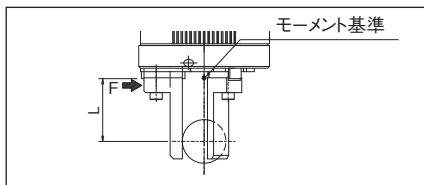
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N・m
	Mb : 6.3N・m
	Mc : 5.7N・m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
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

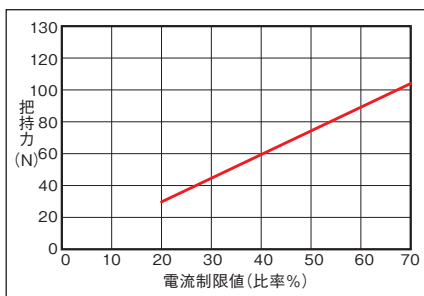
把持点距離 (L) は80mm以下でご使用ください。



(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き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。

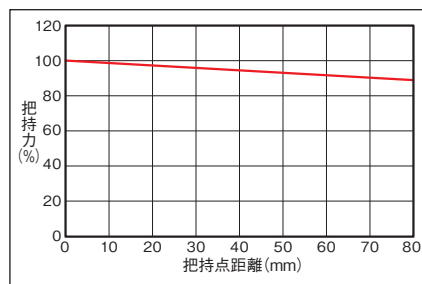
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

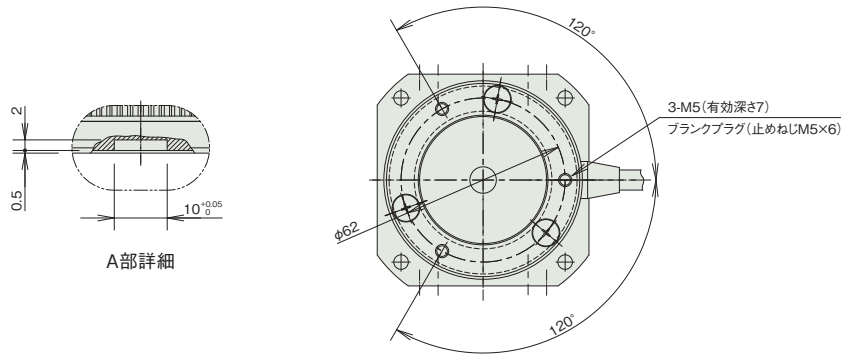
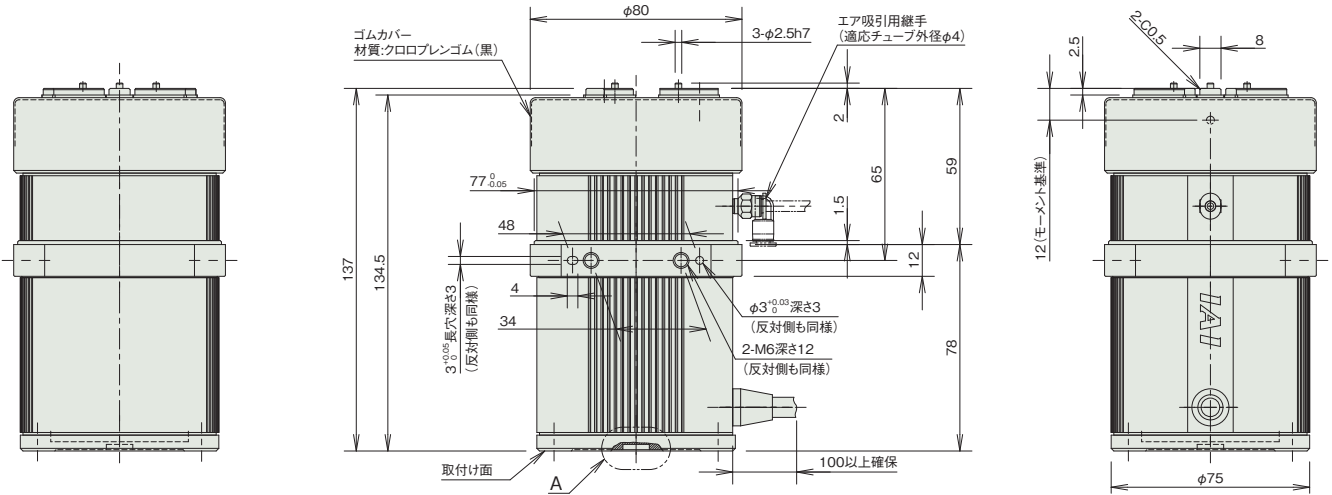
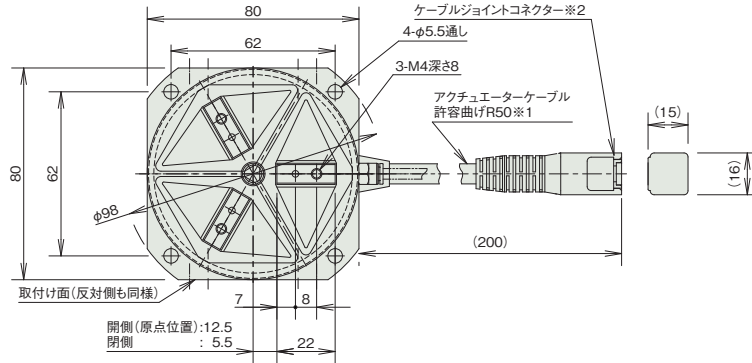
オプション
補足資料

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) スライダは開側が原点となります。



質量

項目	内容
質量	1.3kg

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDPCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

**RCP2
CR**

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ロータリー RCP2 / DDA

パルスモーター			
RCP2CR	ロータリー	RCP2CR-RTBS/RTBSL	7-299
		RCP2CR-RTB/RTBL	7-303
		RCP2CR-RTBB/RTBBL	7-307
		RCP2CR-RTCS/RTC SL	7-311
		RCP2CR-RTC/RTCL	7-315
		RCP2CR-RTCB/RTCBL	7-319
ダイレクトドライブモーター			
DDACR	ロータリー	DDACR-LT18C	7-323
		DDACR-LH18C	7-327



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP2CR-RTBS

RCP2CR-RTBSL

クリーン 本体幅 50mm 24V パルスモーター

型式項目

RCP2CR - [] - **I** - **20P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ RTBS 330度回転仕様 RTBSL 360度多回転仕様	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 45 減速比 1/45	揺動角度 330 330度回転 (RTBS専用) 360 360度多回転 (RTBSL専用)	適応コントローラー P3 PCON 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

クリーン

防塵防滴

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	7-398	-
シャフトアダプター	SA	7-399	-
テーブルアダプター	TA	7-400	-

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)	-	-



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」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「速度と出力トルク、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は「I」になります。

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
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	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

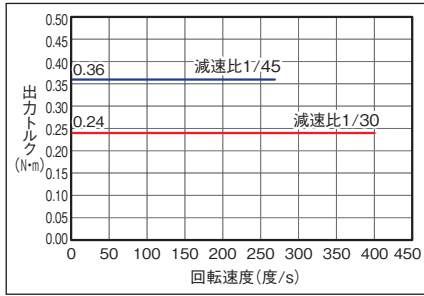
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m ²
	減速比 1/45	0.0035kg・m ²
クリーン度	クラス10 (0.1µm, Fed.Std.209D)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	-	
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	

ロータリータイプモーメント方向

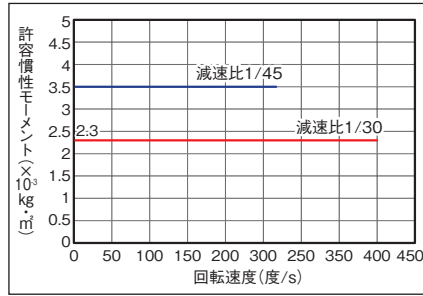


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

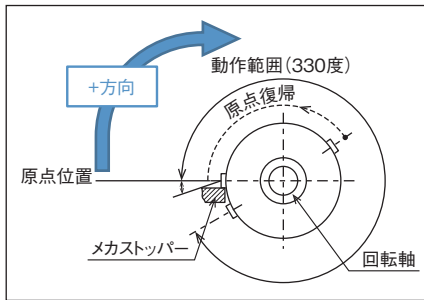


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



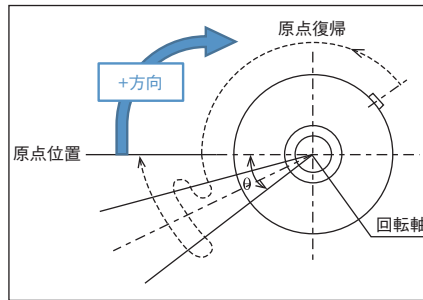
原点復帰方法と正回転方向

■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。

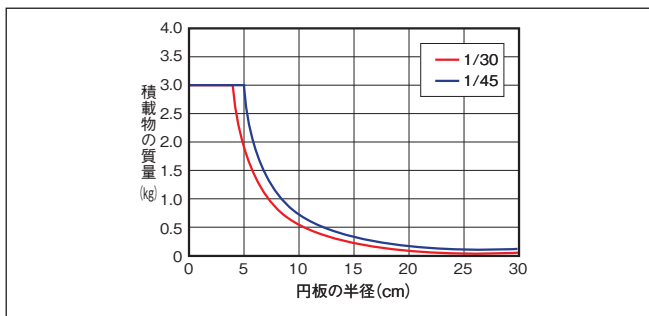
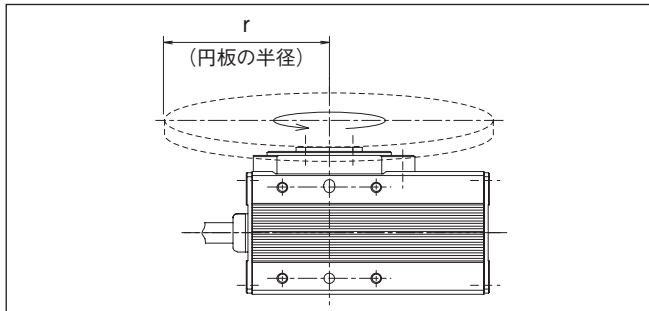
■360度多回転仕様



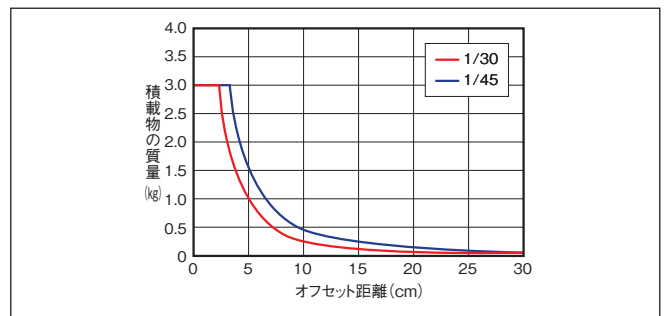
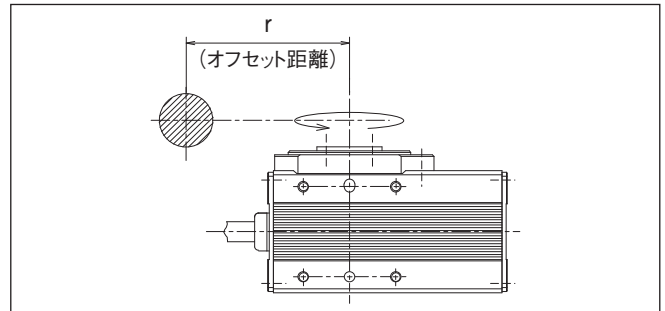
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

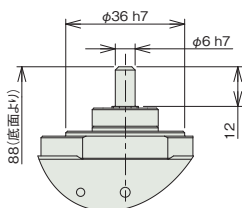
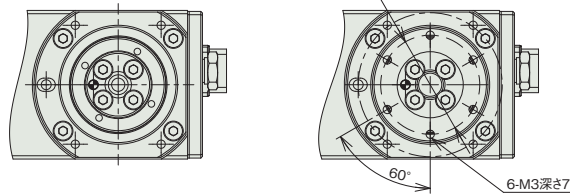
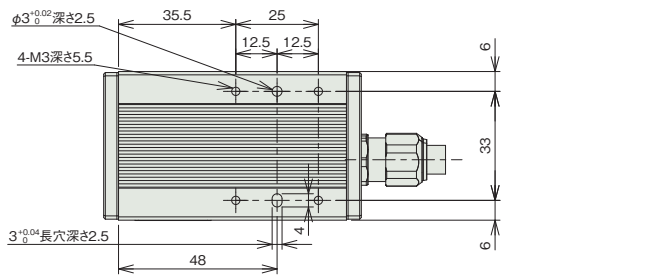
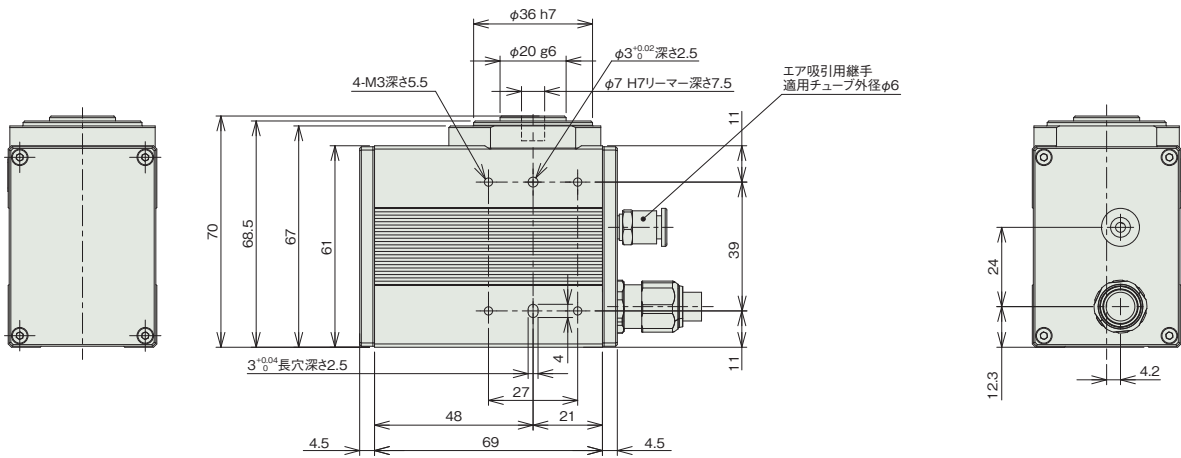
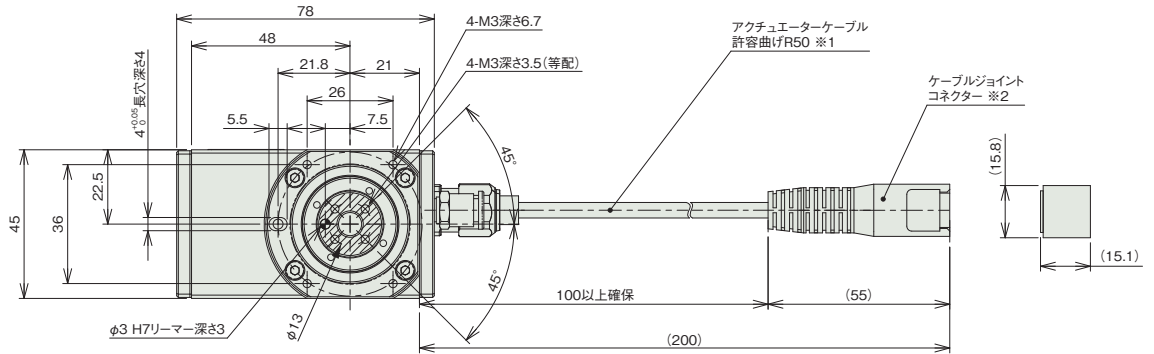
- RCP6CR/
RCP6SCR
- RCP4
CR
- RCA
CR
- RCS4
CR
- RCS3
CR
- ISDBCR/
ISPDSCR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- RCA2
CR
- RCS2
CR
- RCP2
CR
- DDA
CR
- IXP
- IX-
NNC
- オプション
補足資料

寸法図

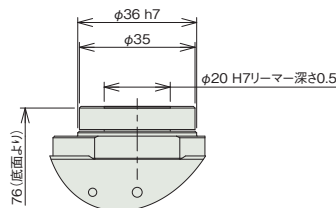
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

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出来ませんので、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

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
 一覧表

RCP6CR/
 RCP6SCR

RCP4
 CR

RCA
 CR

RCS4
 CR

RCS3
 CR

ISDBCR/
 ISPDSCR

SSPDA
 CR

ISDACR/
 ISPDACR

RCA2
 CR

RCS2
 CR

RCP2
 CR

DDA
 CR

IXP

IX-
 NNC

オプション
 補足資料

質量

項目	内容
質量	0.6kg

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

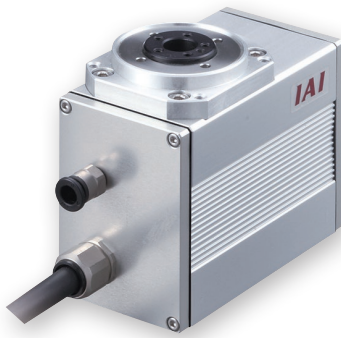
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2CR-RTB RCP2CR-RTBL

クリーン 本体幅 50mm 24V パルス モーター

■型式項目

RCP2CR		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 330度回転仕様 RTBL 360度多回転仕様	RTB 330度回転仕様 RTBL 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 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

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	7-395	-
逆回転仕様	NM	7-398	-
シャフトアダプター	SA	7-399	-
テーブルアダプター	TA	7-400	-

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)	-	-	-	-

POINT
選定上の注意

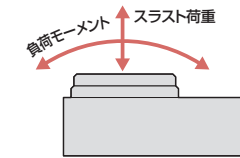
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
- 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。

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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NV/min)	15
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



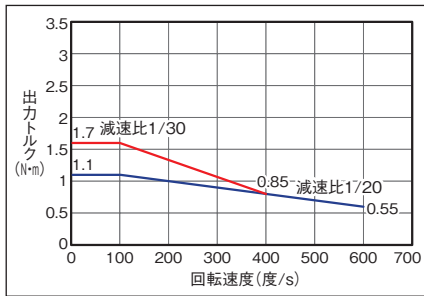
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m ²
	減速比 1/30	0.015kg・m ²
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
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	

7-303

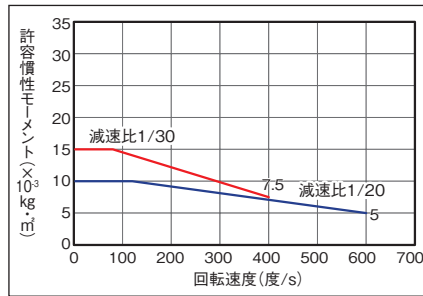
RCP2CR-RTB/RTBL

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

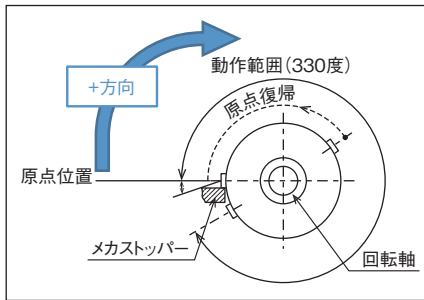


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



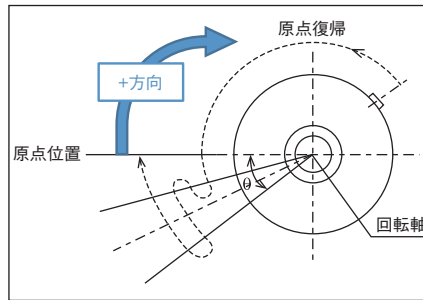
原点復帰方法と正回転方向

■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。

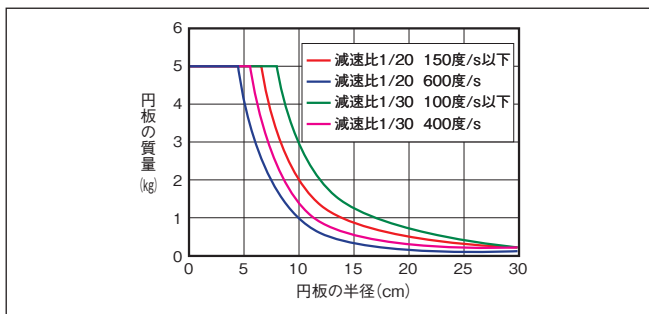
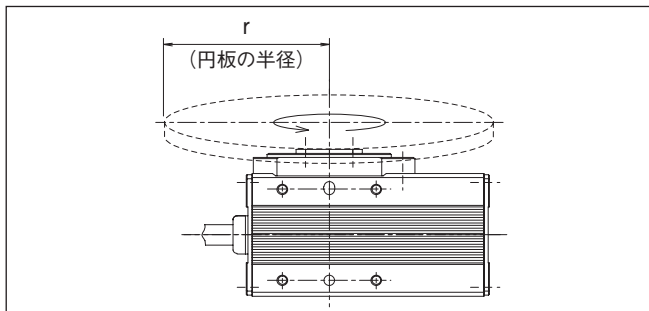
■360度多回転仕様



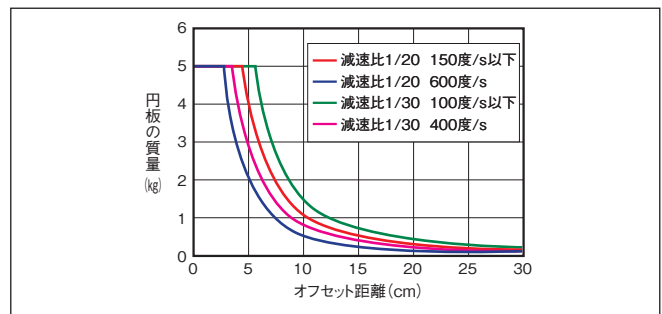
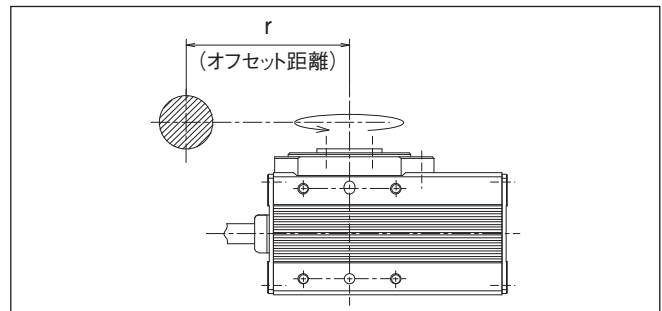
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

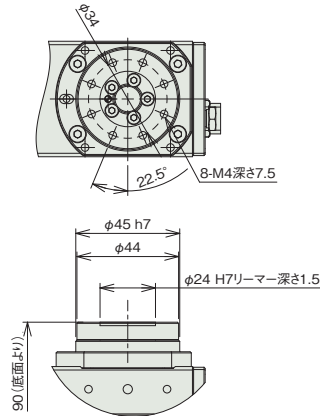
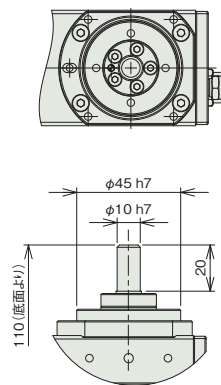
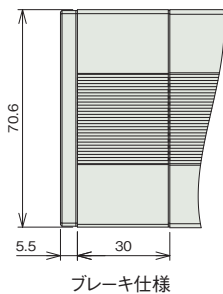
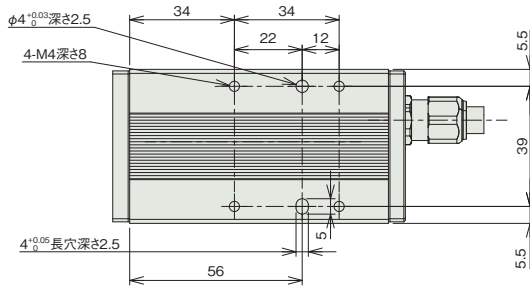
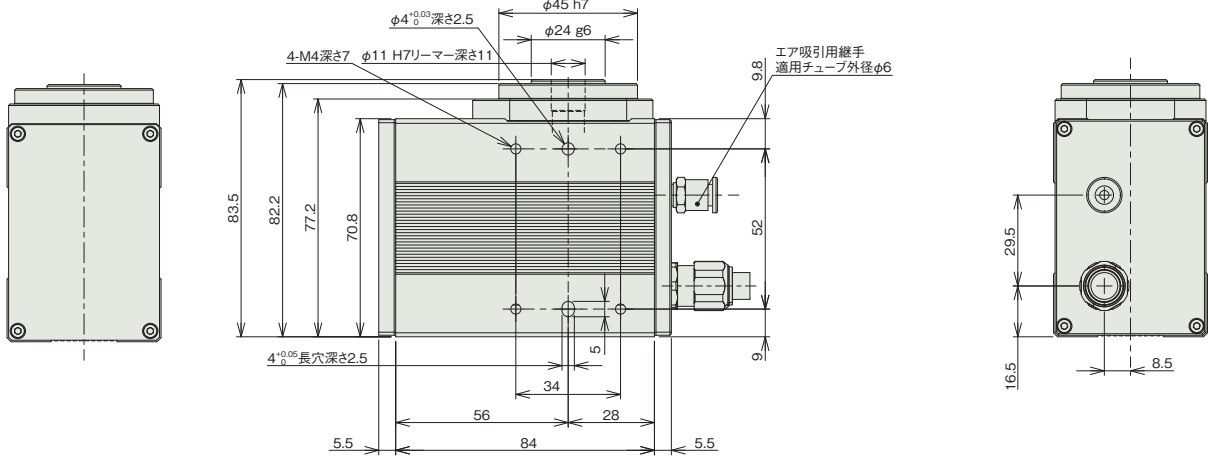
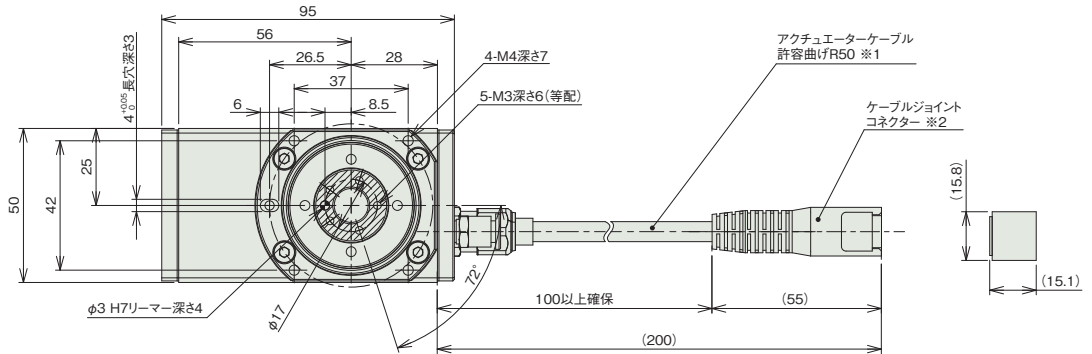
オプション
補足資料

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出来ませんので、ご注意ください。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.96kg
	ブレーキ有り	1.3kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
ISPDBC

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

ACA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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。

RCP2CR-RTBB RCP2CR-RTBBL

クリーン 本体幅 80 mm 24V パルス モーター

■型式項目

RCP2CR	I	35P						
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
	RTBB 330度回転仕様 RTBBL 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 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

クリーン

防塵防滴

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	7-395	-
逆回転仕様	NM	7-398	-
シャフトアダプター	SA	7-399	-
テーブルアダプター	TA	7-400	-

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)	-	-

POINT
選定上の注意

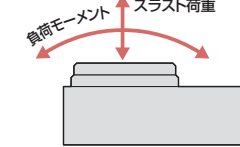
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
- 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。

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)	3.0	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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NV/min)	20
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

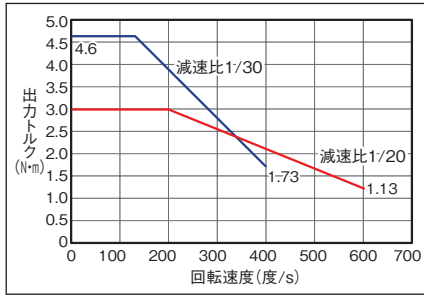
■ロータリータイプモーメント方向



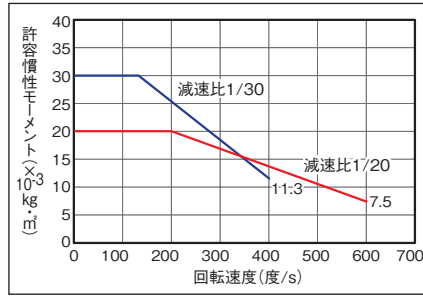
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m ²
	減速比 1/30	0.03kg・m ²
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
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

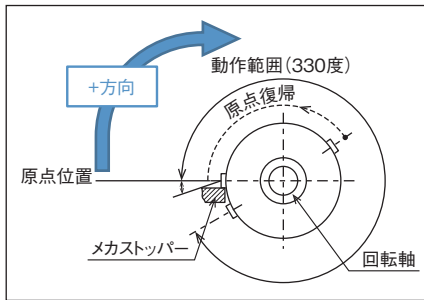


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



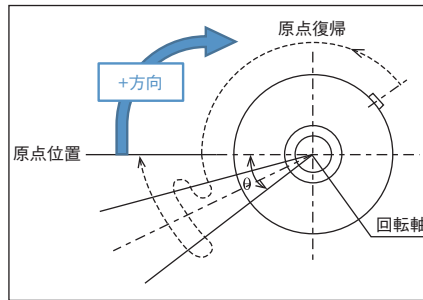
原点復帰方法と正回転方向

■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。

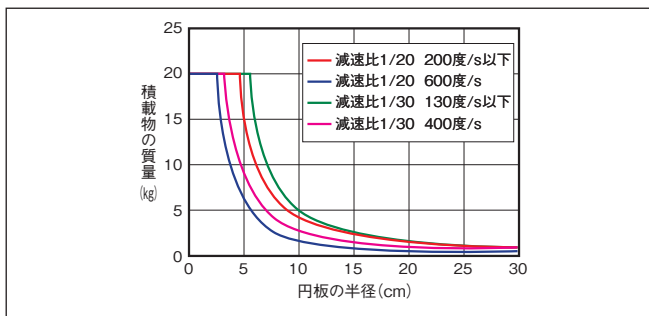
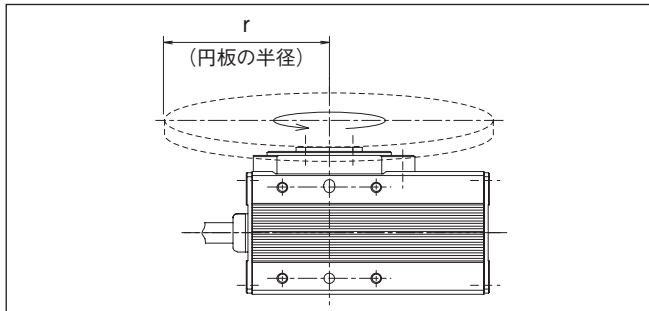
■360度多回転仕様



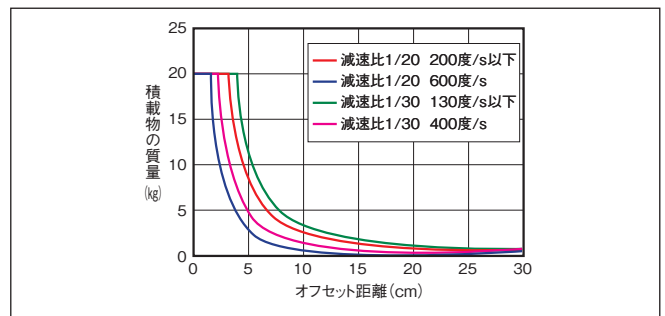
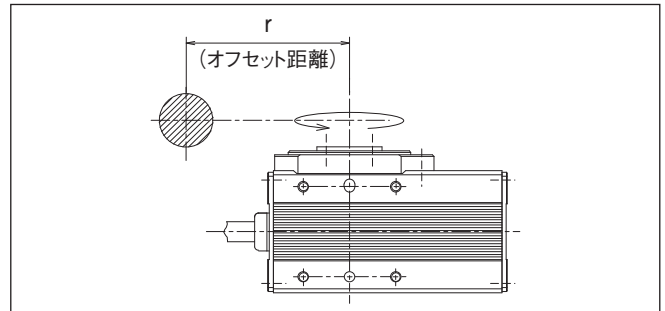
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISDPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

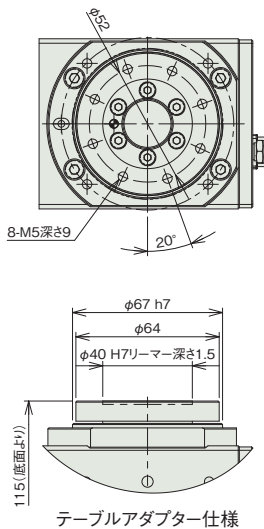
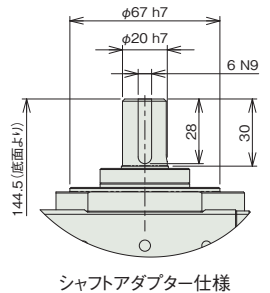
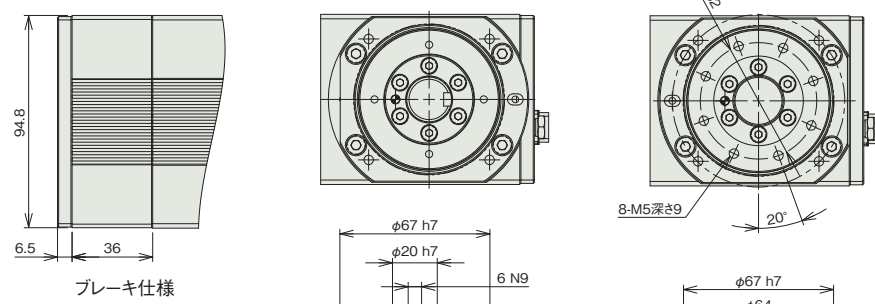
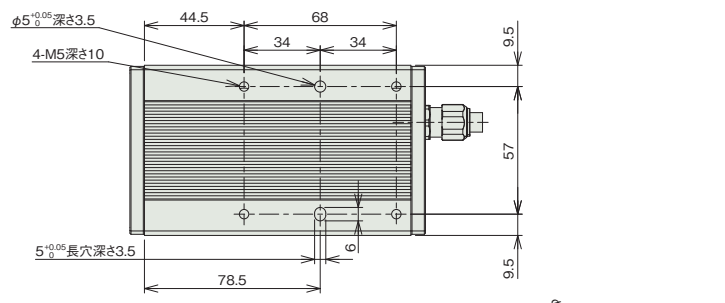
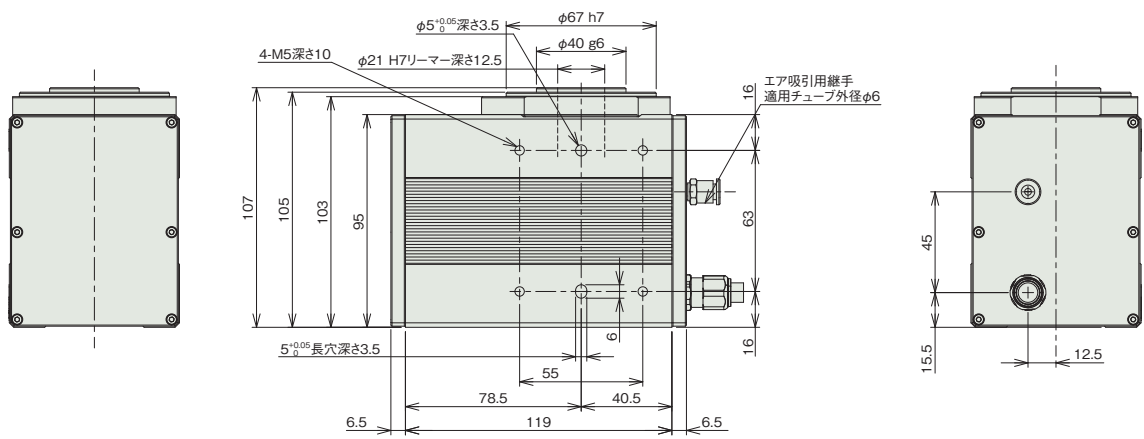
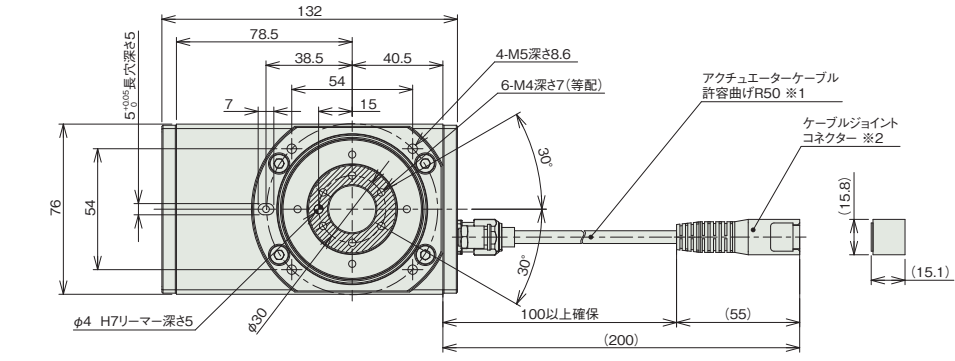
オプション
補足資料

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) とともに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出来ませんので、ご注意ください。



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	2.5kg
	ブレーキ有り	3.2kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDACR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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。

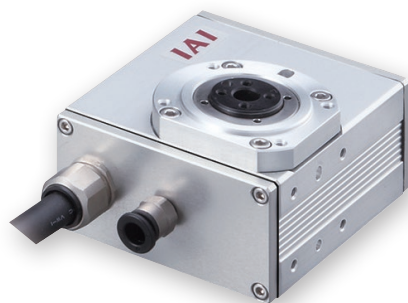
RCP2CR-RTCS RCP2CR-RTCSL

クリーン 本体幅 70 mm 24V パルス モーター

型式項目

RCP2CR - [] - **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	II	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 (RTCS専用) 360 360度多回転 (RTCSL専用)	P3 PCON P5 RCON	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



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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
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	7-398	-
シャフトアダプター	SA	7-399	-
テーブルアダプター	TA	7-400	-

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)	-	-



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」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「速度と出力トルク、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。

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
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	-
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

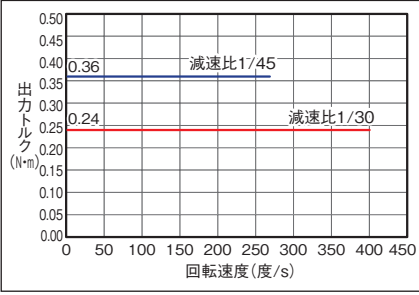
項目	内容
駆動方式	ハイポイドギア
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様
	360度多回転仕様
原点復帰精度	近接センサー方式
ロストモーション	330度回転仕様
	360度多回転仕様
許容スラスト荷重	±0.05度
許容負荷モーメント	±0.1度
許容慣性モーメント	30N
クリーン度	3.6N・m
使用周囲温度・湿度	0.0023kg・m ²
保護等級	0.0035kg・m ²
耐振動・耐衝撃	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
海外対応規格	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)
モーター種類	4~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
エンコーダー種類	-
エンコーダーパルス数	4.9m/s ²
納期	CEマーク、RoHS指令
	パルスモーター
	インクリメンタル
	800 pulse/rev
	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

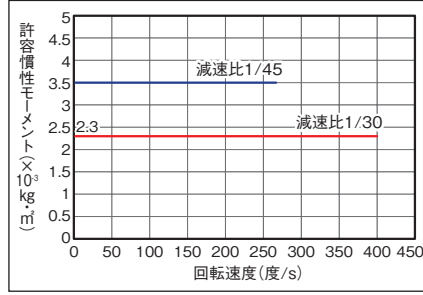


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

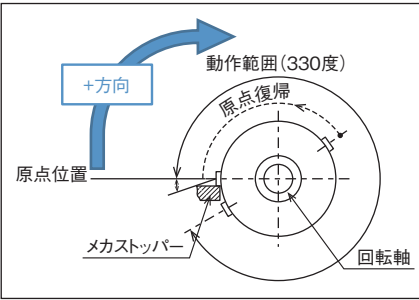


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



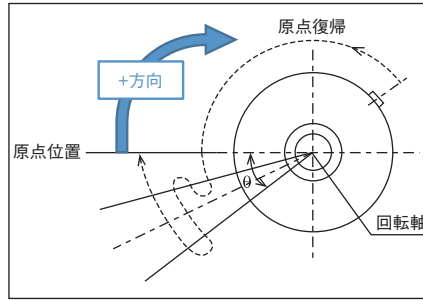
原点復帰方法と正回転方向

■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。

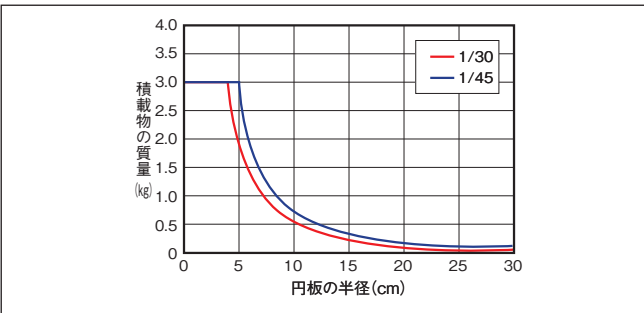
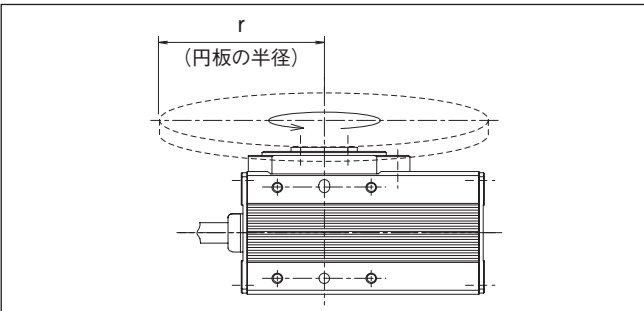
■360度多回転仕様



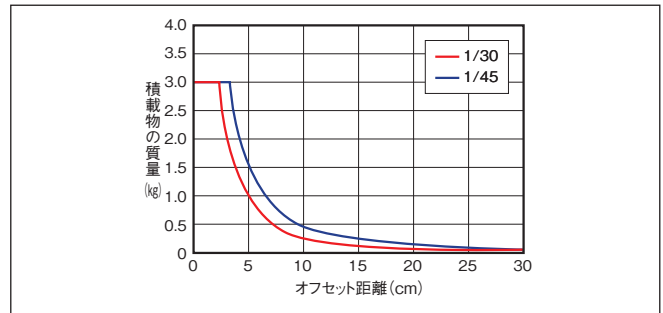
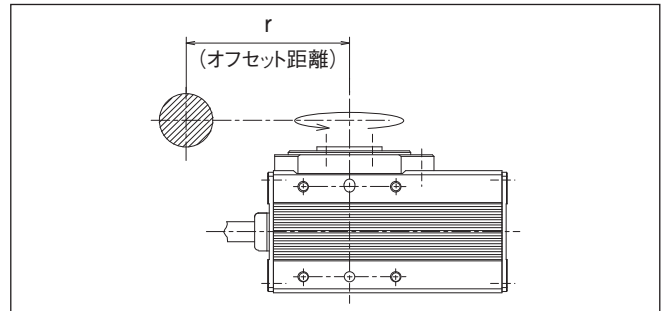
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISDPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

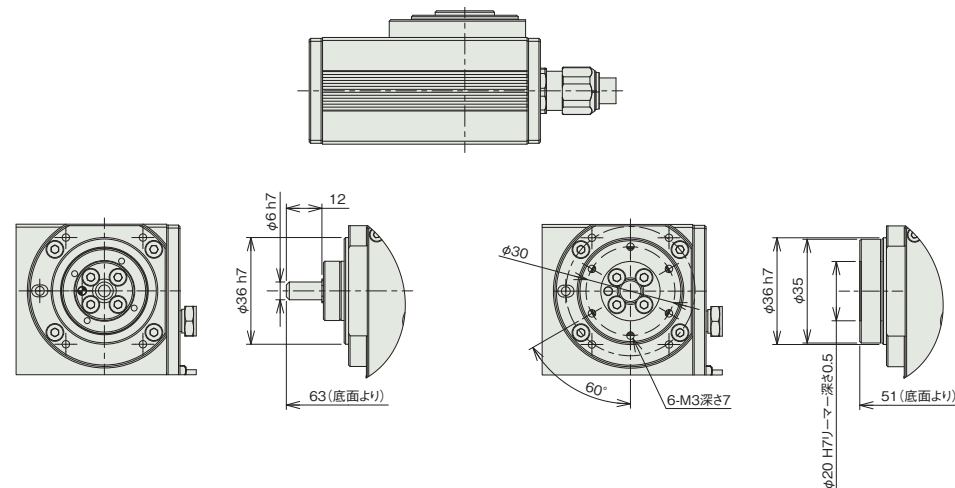
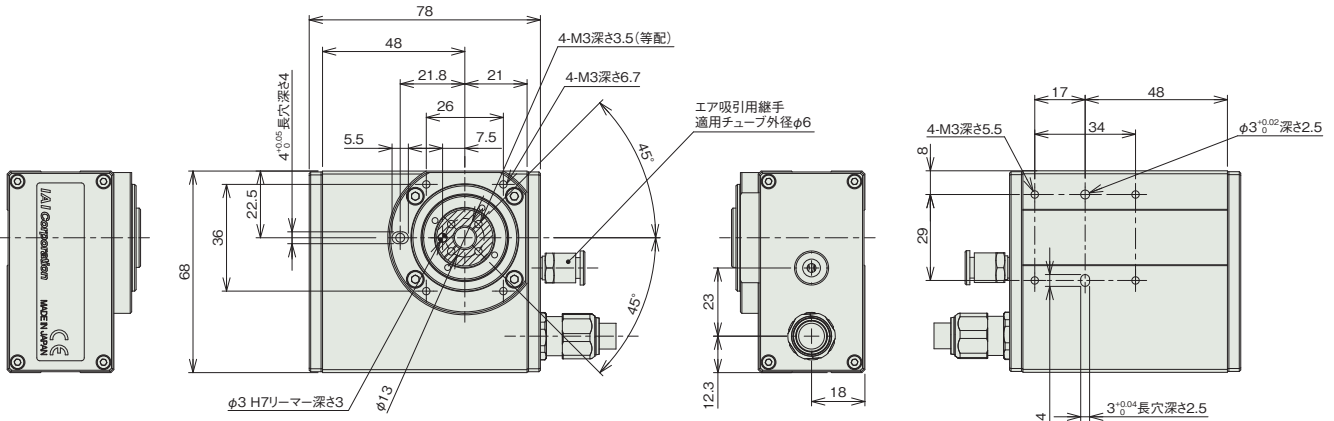
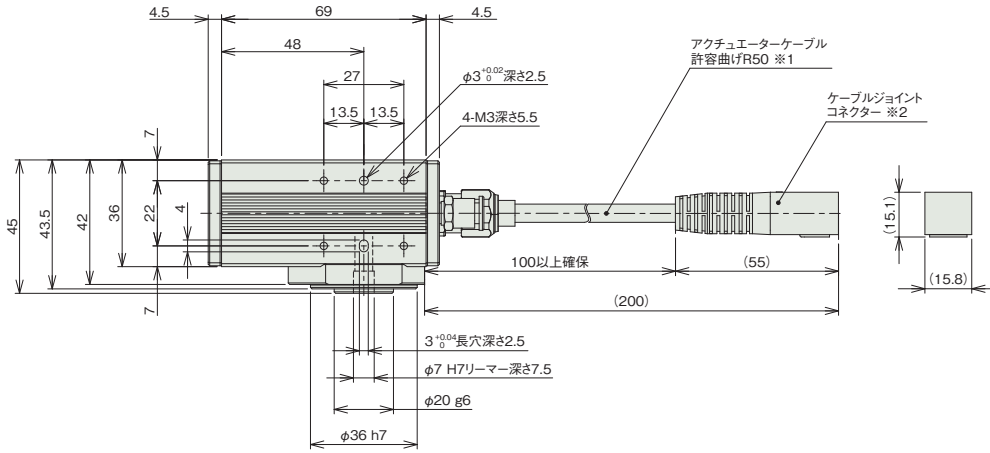
オプション
補足資料

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出来ませんので、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	0.54kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC/ISDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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	

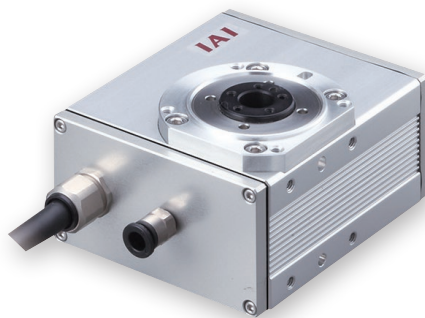
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。
(注) ML3、SSN、ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2CR-RTC RCP2CR-RTCL

クリーン 本体幅 80 mm 24V パルス モーター

■型式項目

RCP2CR		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 RTCL 360度多回転仕様	II 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 (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 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

クリーン

防塵防滴

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	7-395	-
逆回転仕様	NM	7-398	-
シャフトアダプター	SA	7-399	-
テーブルアダプター	TA	7-400	-

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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

POINT
選定上の注意

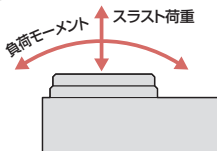
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
- 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。

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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	15
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動ブレーキ
	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



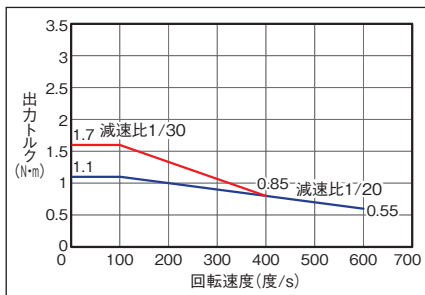
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m ²
	減速比 1/30	0.015kg・m ²
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
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	

7-315

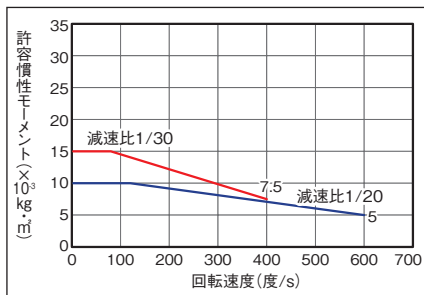
RCP2CR-RTC/RTCL

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

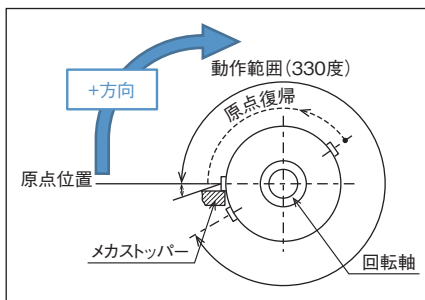


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



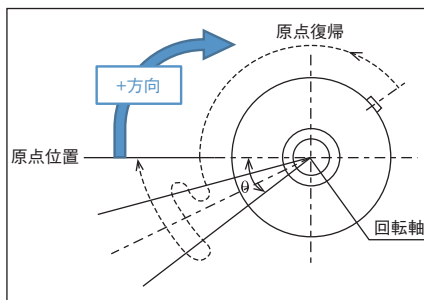
原点復帰方法と正回転方向

■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。
メカストップパ位置を検出し、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。

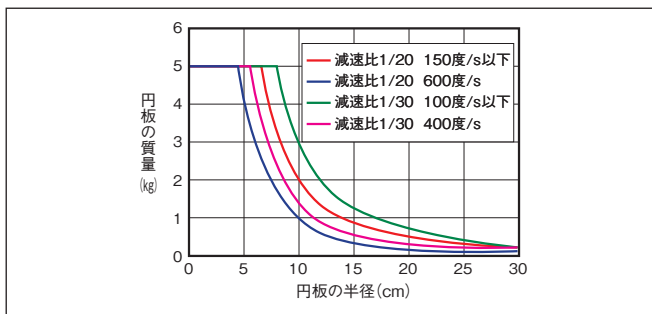
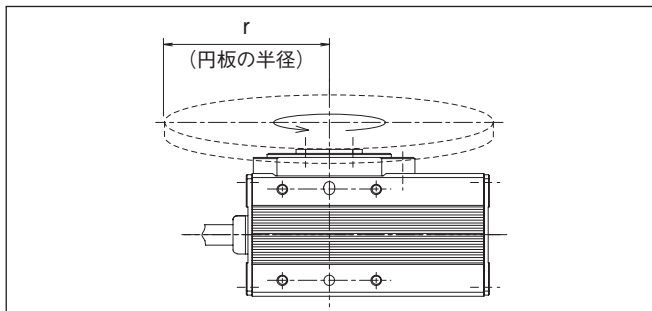
■360度多回転仕様



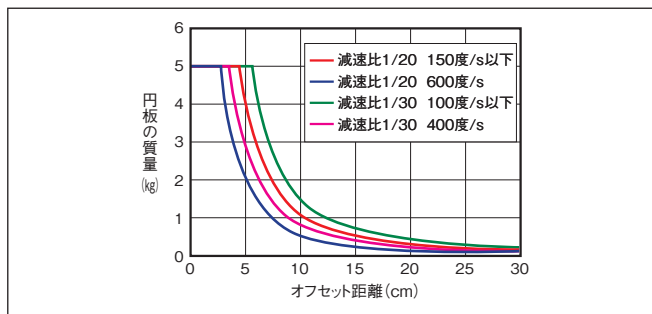
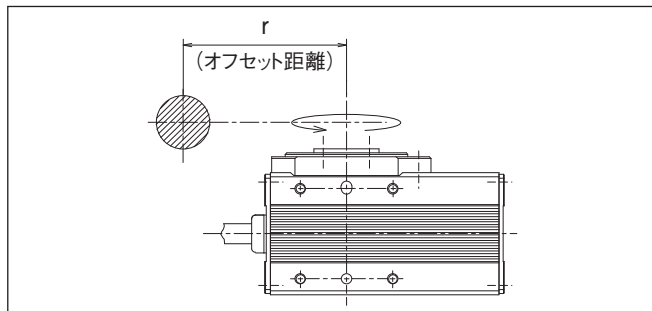
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

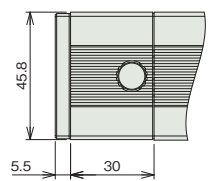
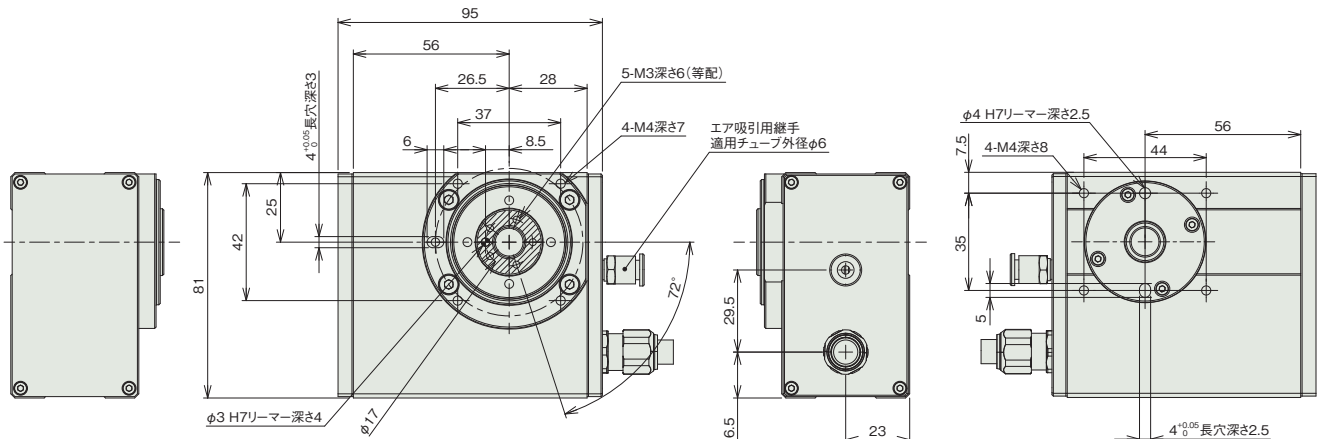
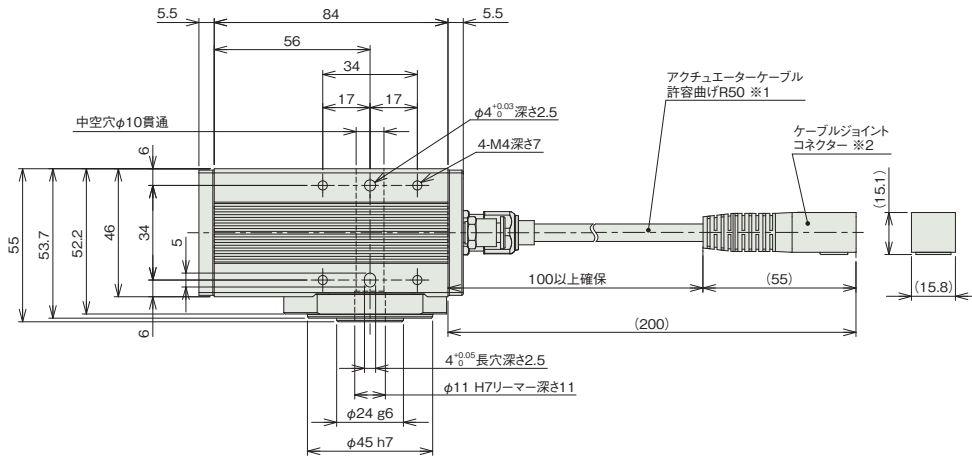
オプション
補足資料

寸法図

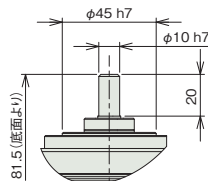
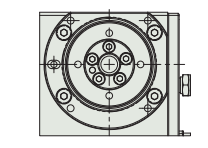
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

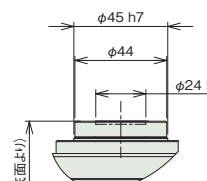
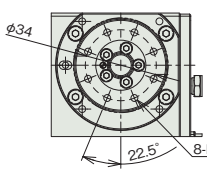
- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
- 原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
- 逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
- 出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



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	1.04kg
	ブレーキ有り	1.42kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

- RCP6CR/RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ISPDSCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR**
- DDA CR
- IXP
- IX-NNC
- オプション補足資料

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISDBC

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISDAC

ACA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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。

RCP2CR-RTCB RCP2CR-RTCBL

クリーン 本体幅 110 mm 24V パルス モーター

型式項目

RCP2CR - [] - **I** - **35P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ RTCB 330度回転仕様 RTCBL 360度多回転仕様	エンコーダー種類 II 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 20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	揺動角度 330 330度回転 (RTCB専用) 360 360度多回転 (RTCBL専用)	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
------	---	-------------------------	---------------------------------	-----------------------------------	--	---	---	---------------------------

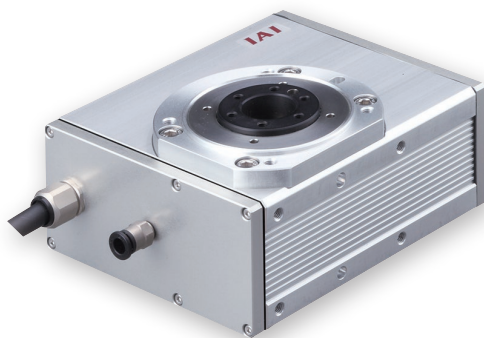
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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	7-395	-
逆回転仕様	NM	7-398	-
シャフトアダプター	SA	7-399	-
テーブルアダプター	TA	7-400	-

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)	-	-



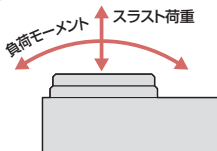
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
- 簡易アプソで使用者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。

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)	3.0	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
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	20
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	ハイポイドギア	
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度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
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
クリーン度	クラス10 (0.1 μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
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	

7-319

RCP2CR-RTCB/RTCBL

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISPD
BCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

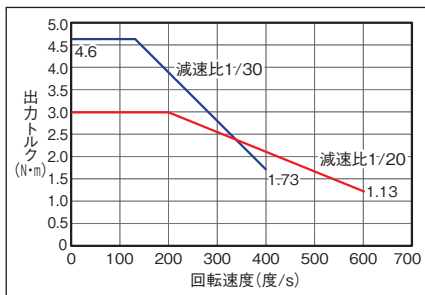
IXP

IX-
NNC

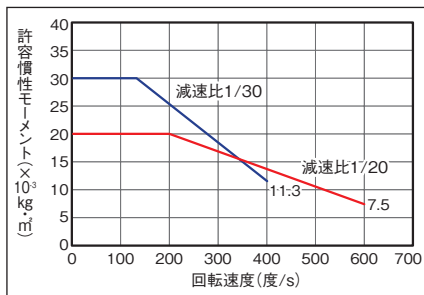
オプション
補足資料

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

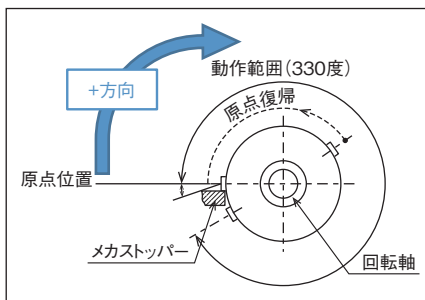


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



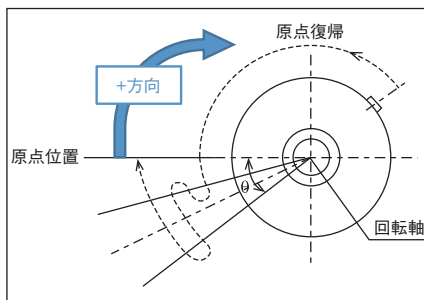
原点復帰方法と正回転方向

■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。

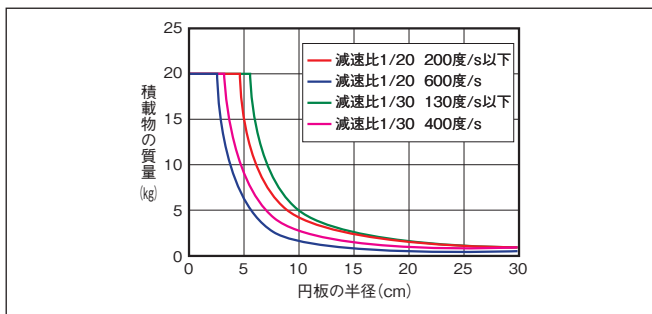
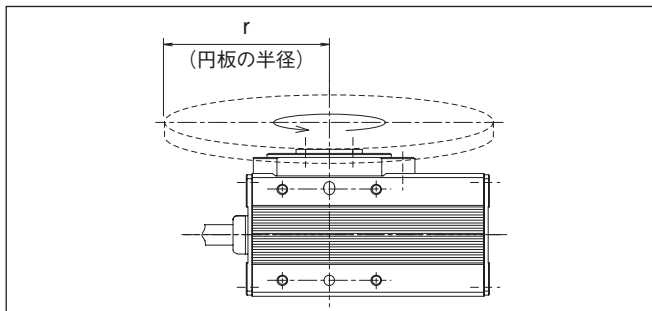
■360度多回転仕様



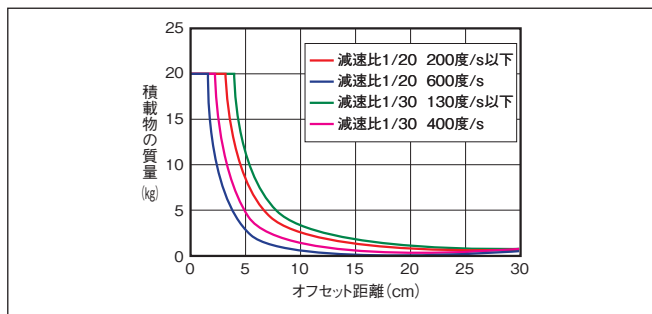
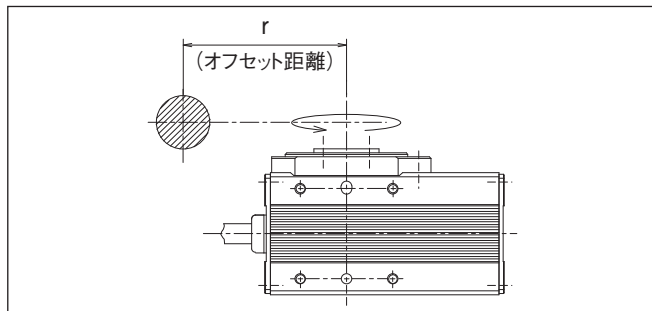
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

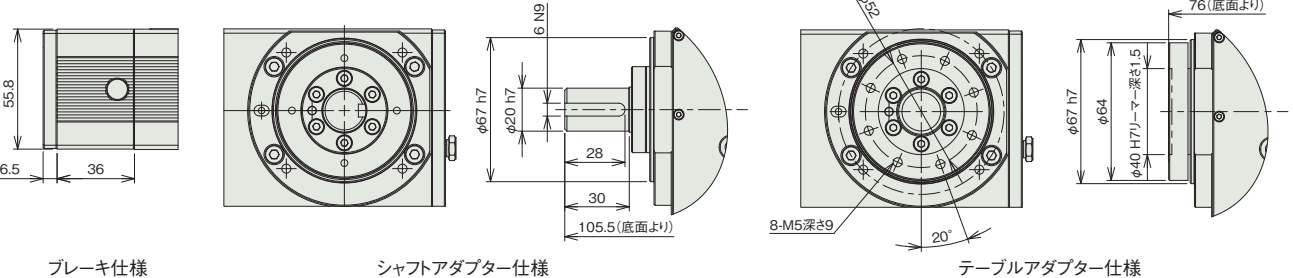
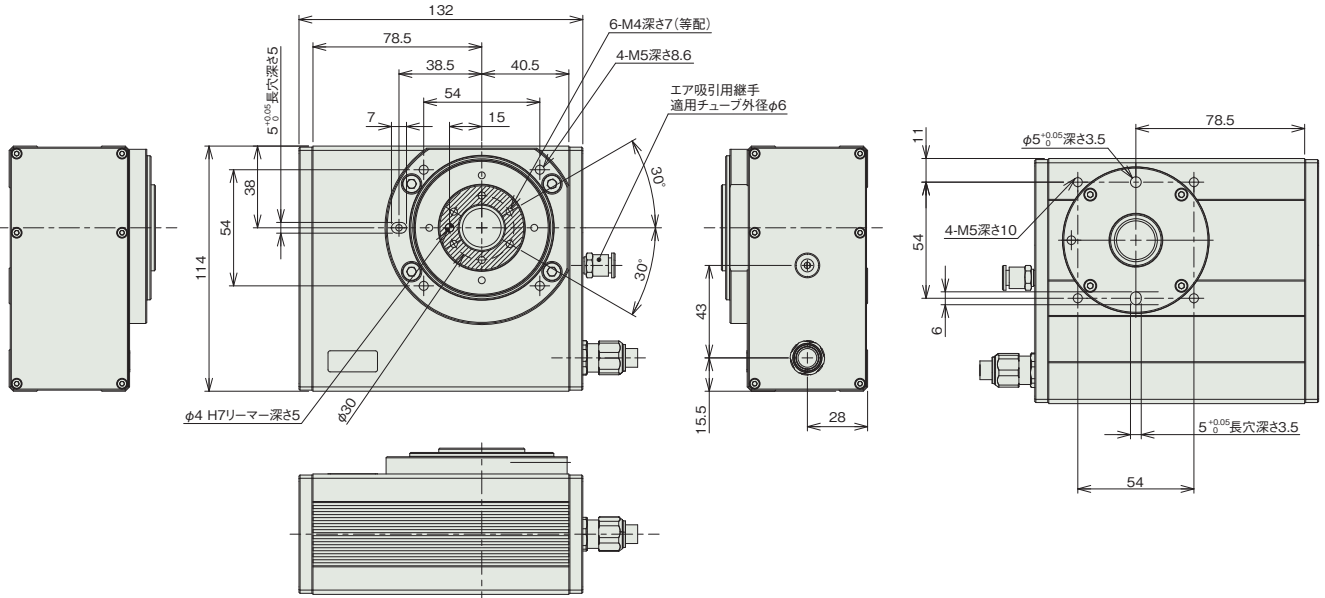
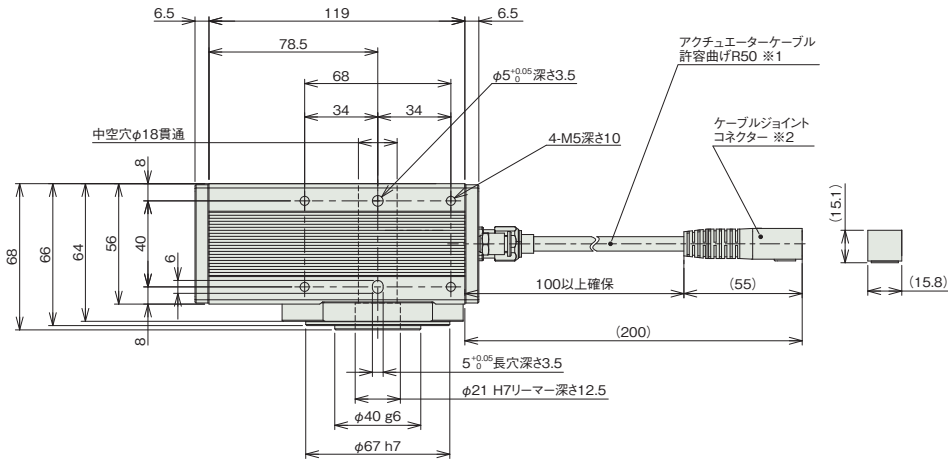
オプション
補足資料

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出来ませんので、ご注意ください。



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	2.4kg
	ブレーキ有り	3.1kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC/ISPCBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDA CR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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	-

(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。

DDACR-LT18C

クリーン

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■ 型式項目

DDACR - 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 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	下記オプション 価格表参照
P	高分解能 (20bit)	AM 多回転アップタイプ			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
DDACR-LT18CS	-
DDACR-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	7-395	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	7-395	-
フランジ (注1)	FL	7-396	-

(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。



- 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
- 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。
- 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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

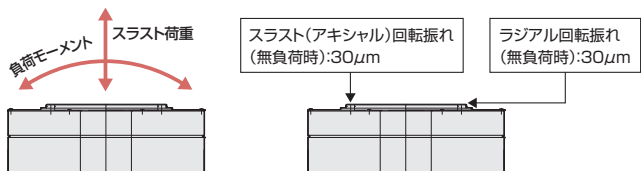
オプション
補足資料

メインスペック

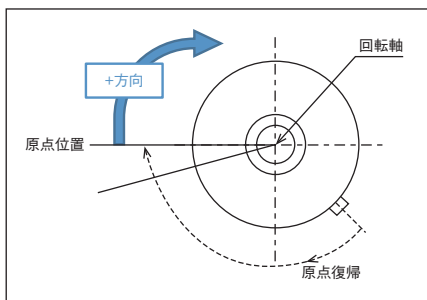
項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	8.4	
瞬時最大トルク (N・m)	25.2	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	1080
	最高速度 (度/s)	1800
	最高加速減速 (G)	9.99
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	35
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (度) (注5)	±9999

(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ーメント方向と出力軸の振れ



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							
	動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能					
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)		—		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	
アプソリュートバッテリー	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		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		可	
補間動作	不可		可		不可		—		可		—		可		—		可		—		可		可	
シンクロ動作	不可		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。

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	
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、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	アプソリュート	
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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISDPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDA CR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

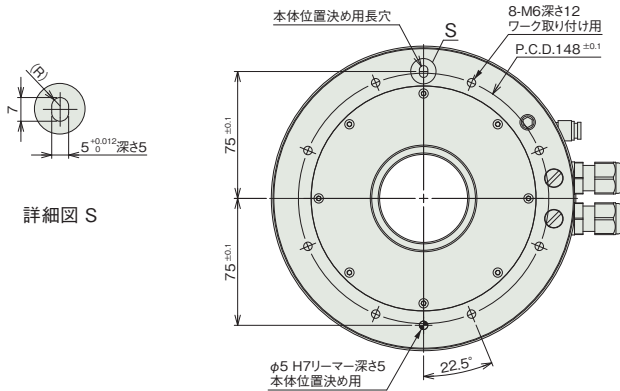
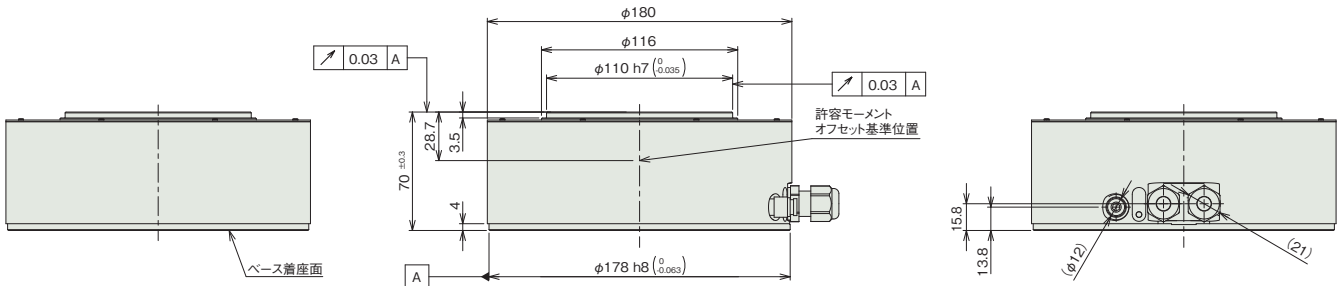
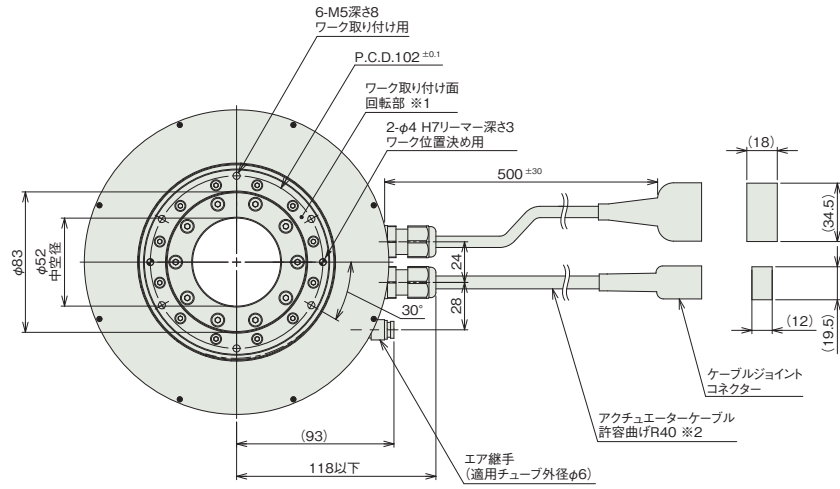
寸法図

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。



詳細図 S

■質量

項目	内容
質量	5.8kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDSCR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

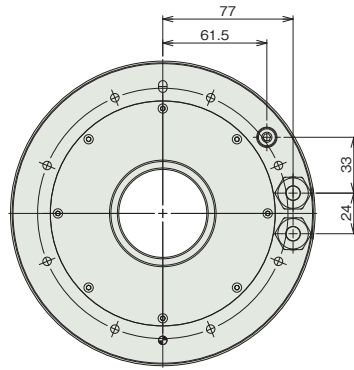
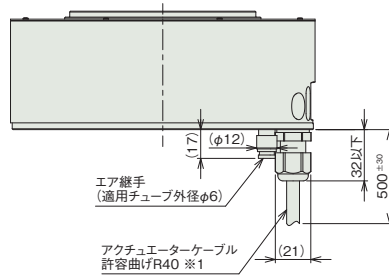
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

**DDA
CR**

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) コントローラー選定上の注意点は1-325ページをご確認ください。
 (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。

DDACR-LH18C

クリーン

選定

注意事項

クリーン

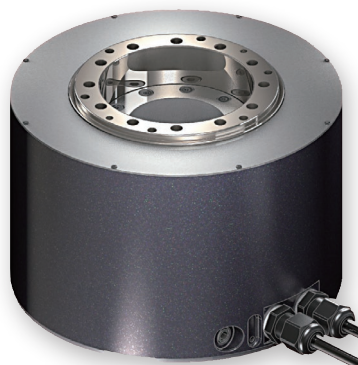
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■ 型式項目

DDACR - 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) P 高分解能 (20bit)	AI インデックスアップソタイプ AM 多回転アップソタイプ	600 600W	360 360度	T2 SCON 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



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDACR-LH18CS	-
DDACR-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	7-395	-
ケーブル側面取出し (注2)	A1	7-395	-
フランジ (注1)	FL	7-396	-

(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。



- 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
- 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。
- 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。
- 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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

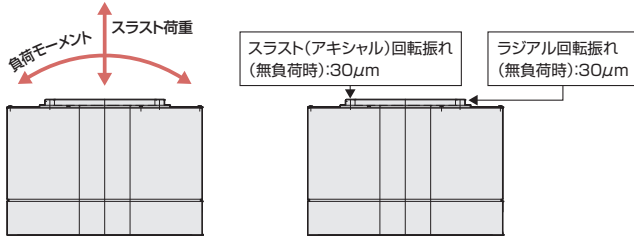
オプション
補足資料

メインスペック

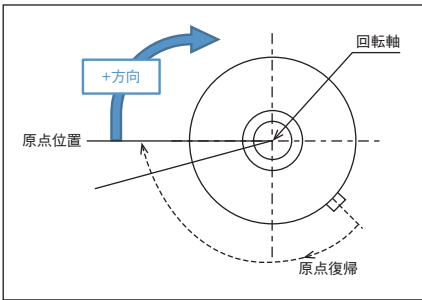
項目	内容	
定格トルク (N・m) (注3)	25	
瞬時最大トルク (N・m)	75	
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s)	800
	最高速度 (度/s)	1440
クリーンルーム仕様	最高加速減速 (G)	9.99
	パキューム量 (NL/min)	35
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (度) (注5)	±9999

(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ーメント方向と出力軸の振れ



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			
	動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能	
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	
アプソリュートバッテリー	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		可		不可		可	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		可		不可		可	
補間動作	不可		不可		不可		—		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	0.02	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	1.4
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	1.4	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	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。

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	
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、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	アプソリュート	
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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISDPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDA CR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

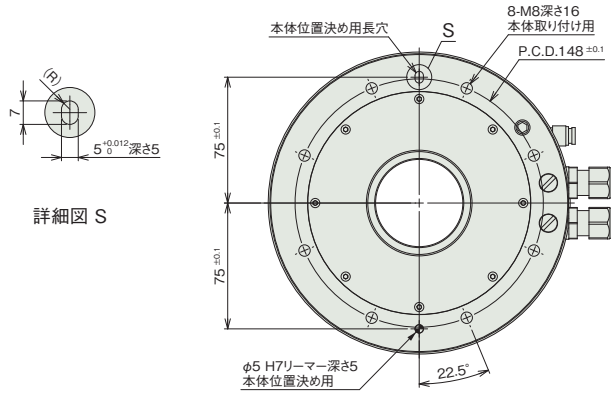
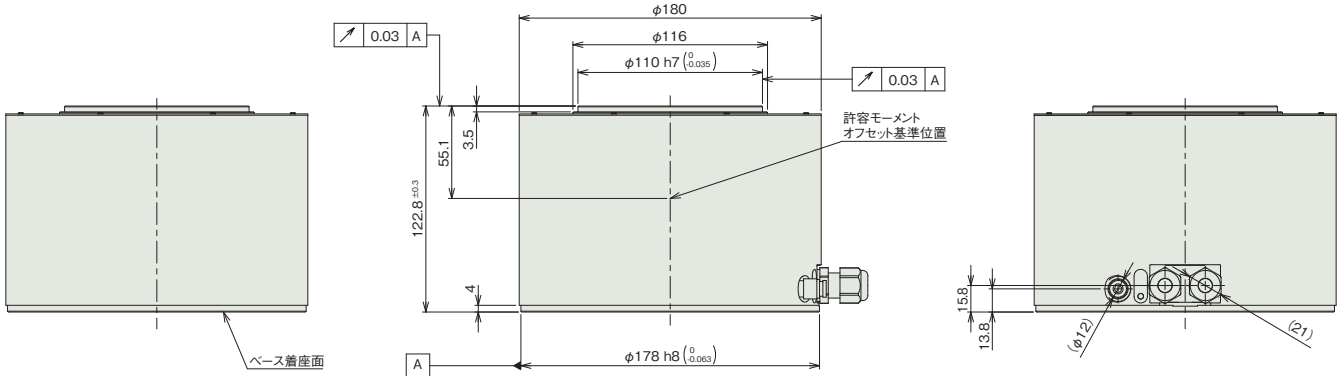
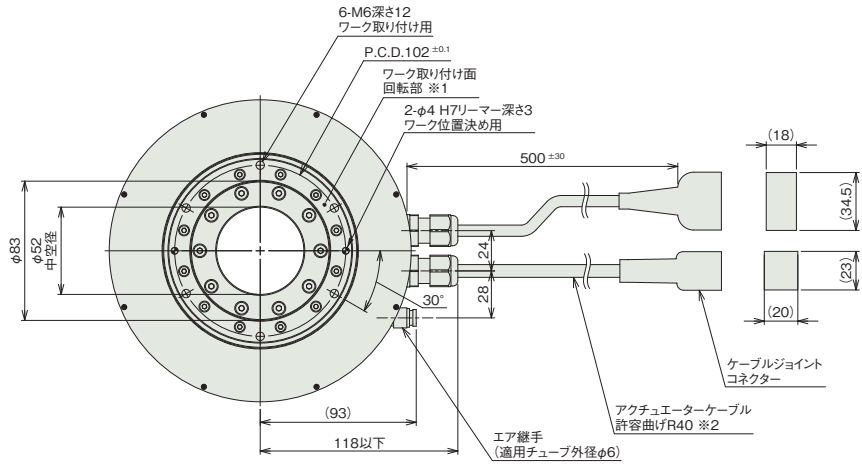
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

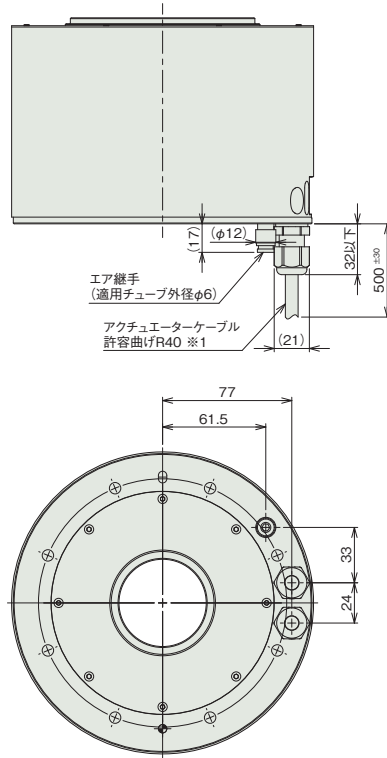
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

**DDA
CR**

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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) 高分解能タイプはXSEL-P/Qには接続できません。
 (注) コントローラー選定上の注意点は1-325ページをご確認ください。
 (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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スカラロボット IXP / IX

パルスモーター			
IXP	パワーコンスカラ	IXP-3C3515/4C3515	7-333
		IXP-3C4515/4C4515	7-339
		IXP-3C5520/4C5520	7-345
		IXP-3C6520/4C6520	7-351
サーボモーター 200V			
IX-NNC	標準	IX-NNC1205	7-357
		IX-NNC1505	7-361
		IX-NNC1805	7-365
		IX-NNC2515H	7-369
		IX-NNC3515H	7-373
		IX-NNC50□□H	7-377
		IX-NNC60□□H	7-381
		IX-NNC70□□H	7-385
		IX-NNC80□□H	7-389



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IXP-3C3515 IXP-4C3515

クリーン
バッテリーレスアプソ
アーム長 350mm

■型式項目

IXP	-	C	35	15	-	WA	-		-	P3	-	
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長		上下軸ストローク		エンコーダー種類	ケーブル長			適応コントローラー	オプション
3	3軸	C	35	350mm	15	150mm	WA	長さ指定			P3	下記オプション 価格表参照
4	4軸							ロボットケーブル 下記ケーブル長 価格表参照			MSEL	



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	VLL	7-401	-
L字継手右側取出し	VLR	7-401	-

(注) 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。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-2	7-402	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C3515	IXP-4C3515
		P3	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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本



- (注1) ~ (注5) は 7-394 ページをご参照ください。
- 上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
- 上下軸での押付け制御はできません。
- ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

メインスペック

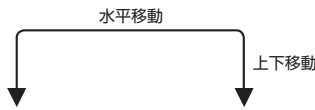
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2399		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	207
		第2アーム (度/s)	342
		上下軸 (mm/s)	270
		回転軸 (度/s)	— 1000
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
クリーンルーム仕様 (注3)	吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長 (mm)	350		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	160	
	第2アーム	190	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	— ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.030 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	— ±0.020 度
ユーザー配線	なし	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
アラーム表示灯	なし	
ブレーキ解除スイッチ	なし	
先端軸	許容トルク	1.4 N・m
	許容負荷モーメント	2.9 N・m
クリーン度	クラス10 (0.5 μm, Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	75dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.76秒
連続サイクルタイム	0.76秒

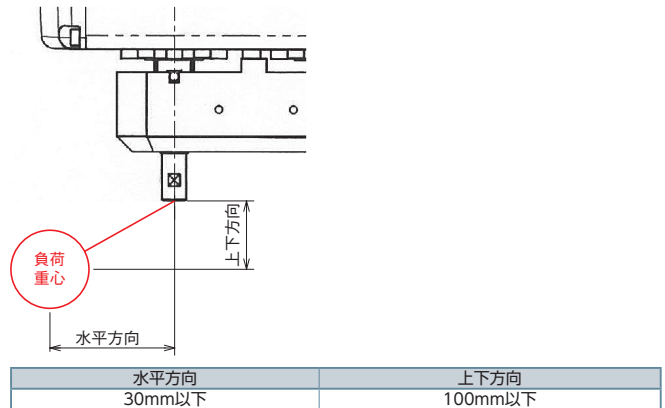
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg・m ²
4軸仕様	0.003kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

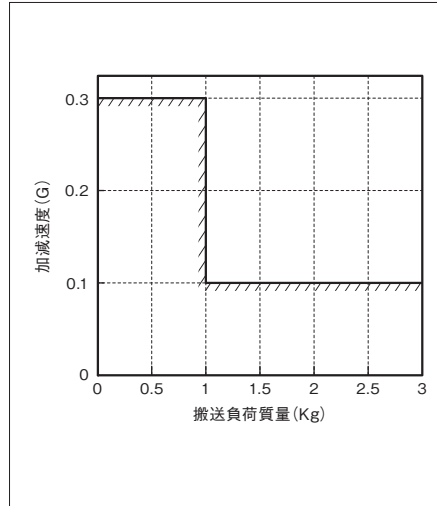
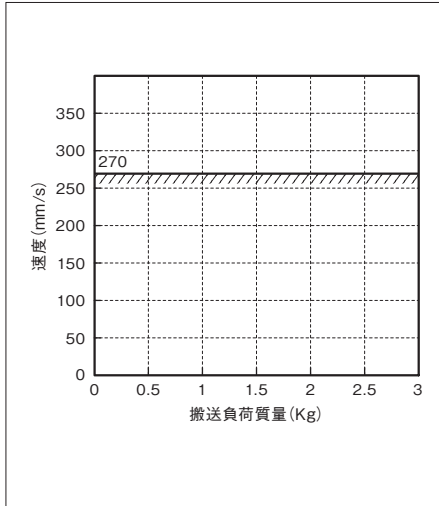
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

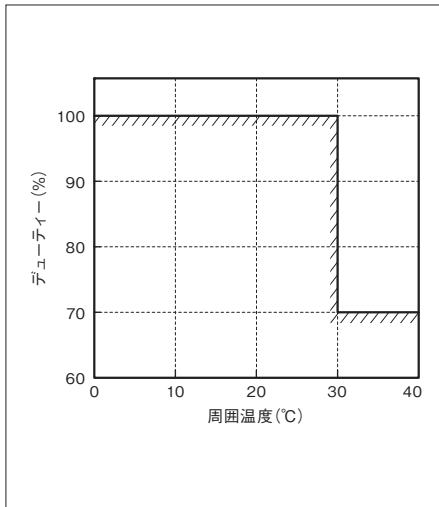
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



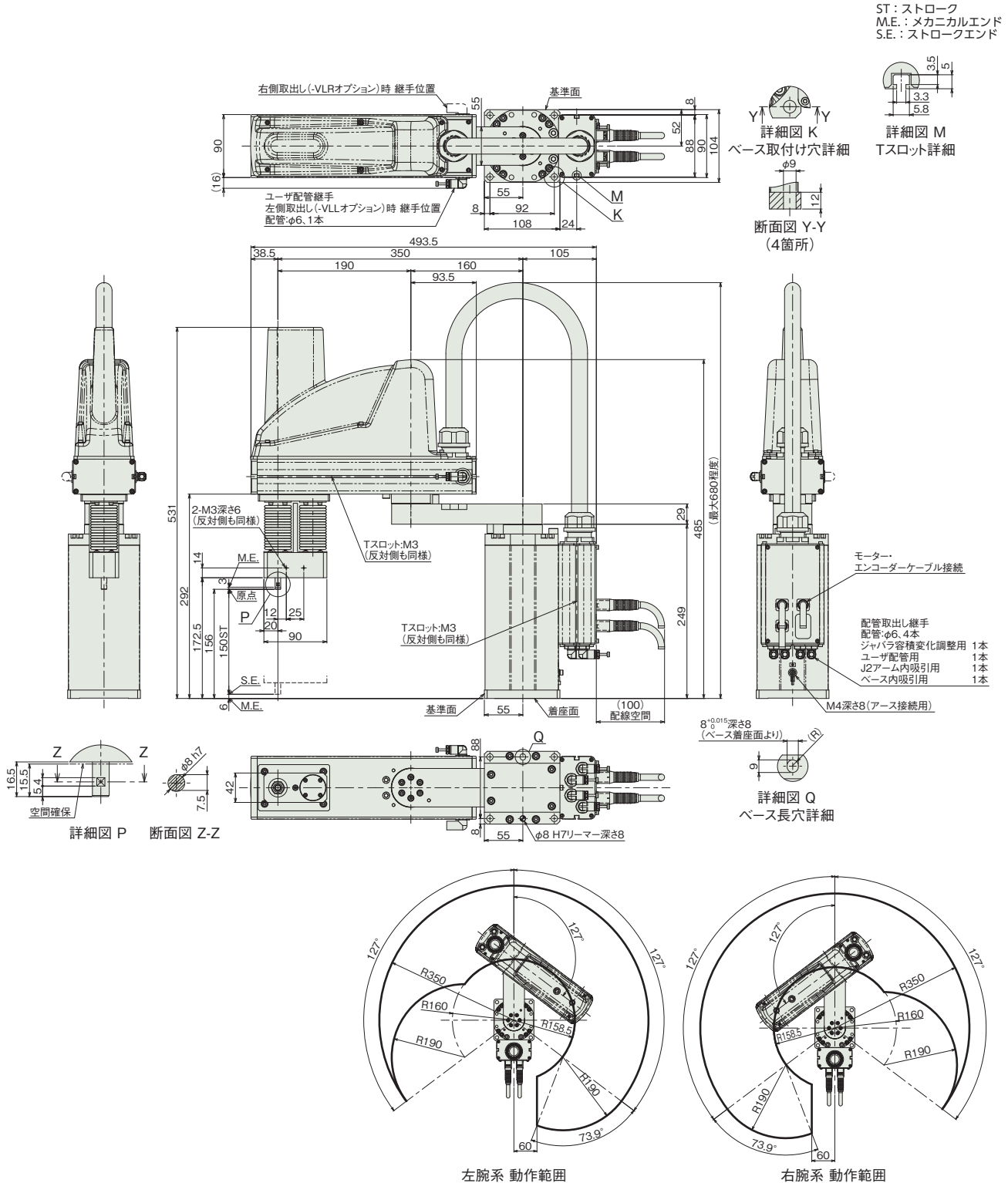
- 選定
- 注意事項
- クリーン
- 防塵防滴
- ケーブル型式一覧表
- RCP6CR/RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ISPDSCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IX-NNC
- オプション補足資料

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

■ IXP-3C3515



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
- クリーン
- 防塵防滴
- ケーブル型式一覧表
- RCP6CR/RCP6SCR
 - RCP4CR
 - RCA CR
 - RCS4 CR
 - RCS3 CR
 - ISDBCR/ISPDBCR
 - SSPDA CR
 - ISDACR/ISPDACR
 - RCA2 CR
 - RCS2 CR
 - RCP2 CR
 - DDA CR
 - IXP
 - IX-NNC
- オプション補足資料

■ 質量

項目	内容
質量	3軸仕様 13.0kg

選定

注意事項

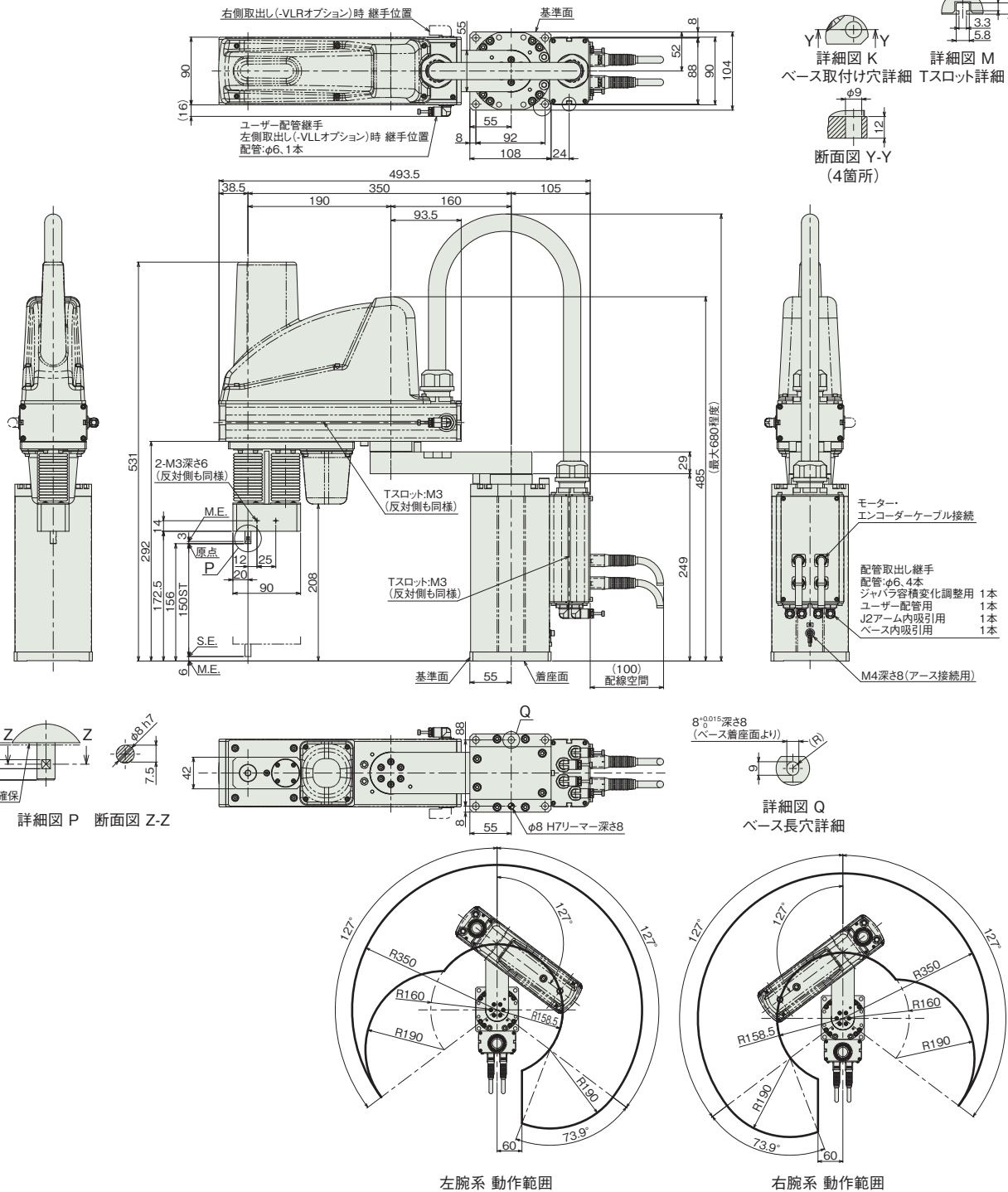
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■IXP-4C3515

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



■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 14.0kg

■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					
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259

(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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IXP-3C4515 IXP-4C4515

クリーン バッテリーレスアプソ アーム長 **450mm**

■型式項目

IXP	-	<input type="checkbox"/>	C	45	15	-	WA	-	<input type="checkbox"/>	-	P3	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類		ケーブル長	適応コントローラー		オプション			
	3 3軸	C クリーン仕様	45 450mm	15 150mm	WA バッテリーレスアプソ仕様		N 無し	X <input type="checkbox"/>	P3		MSEL		下記オプション 価格表参照
	4 4軸						P 1m	R <input type="checkbox"/>	長さ指定				
							S 3m		ロボットケーブル				
							M 5m		下記ケーブル長 価格表参照				



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	VLL	7-401	-
L字継手右側取出し	VLR	7-401	-

(注) 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。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-2	7-402	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C4515	IXP-4C4515
		P3	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)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本



- (注1) ~ (注5) は 7-394 ページをご参照ください。
- 上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
- 上下軸での押付け制御はできません。
- ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

メインスペック

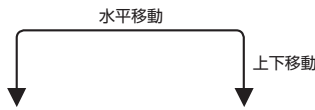
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2194		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	135
		第2アーム (度/s)	342
		上下軸 (mm/s)	270
		回転軸 (度/s)	— 1000
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
クリーンルーム仕様 (注3)	吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長 (mm)	450		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	260	
	第2アーム	190	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	— ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.030 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	— ±0.020 度
ユーザー配線	なし	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
アラーム表示灯	なし	
ブレーキ解除スイッチ	なし	
先端軸	許容トルク	1.4 N・m
	許容負荷モーメント	2.9 N・m
クリーン度	クラス10 (0.5 μm, Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	75dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.74秒
連続サイクルタイム	0.74秒

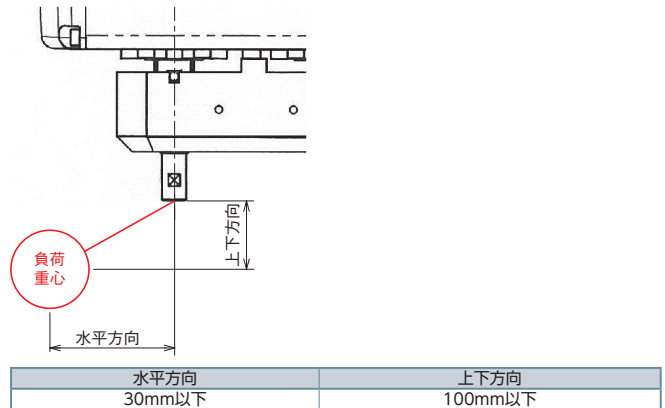
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg・m ²
4軸仕様	0.003kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

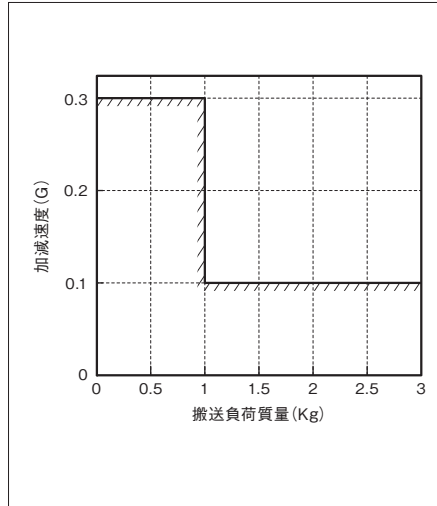
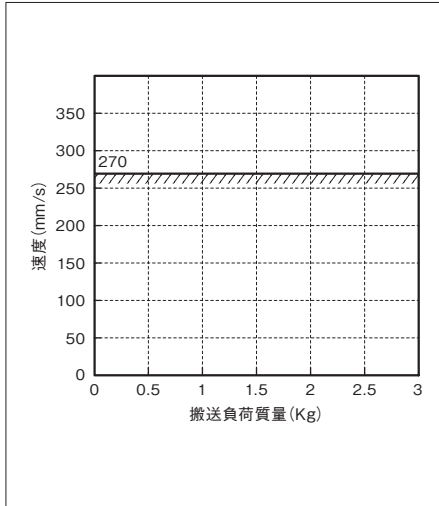
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

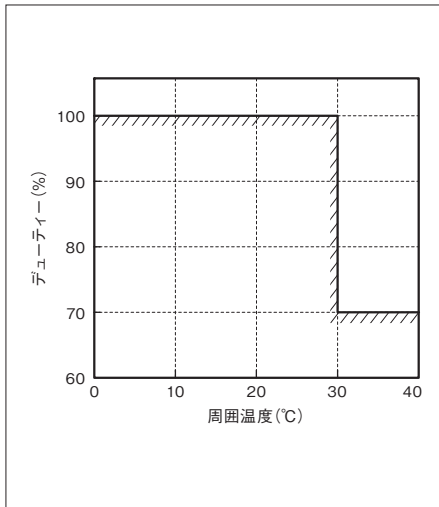
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



- 選定
- 注意事項
- クリーン
- 防塵防滴
- ケーブル型式一覧表
- RCP6CR/RCP6SCR
- RCP4 CR
- RCA CR
- RCS4 CR
- RCS3 CR
- ISDBCR/ISPDSCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- RCA2 CR
- RCS2 CR
- RCP2 CR
- DDA CR
- IXP
- IX-NNC
- オプション補足資料

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

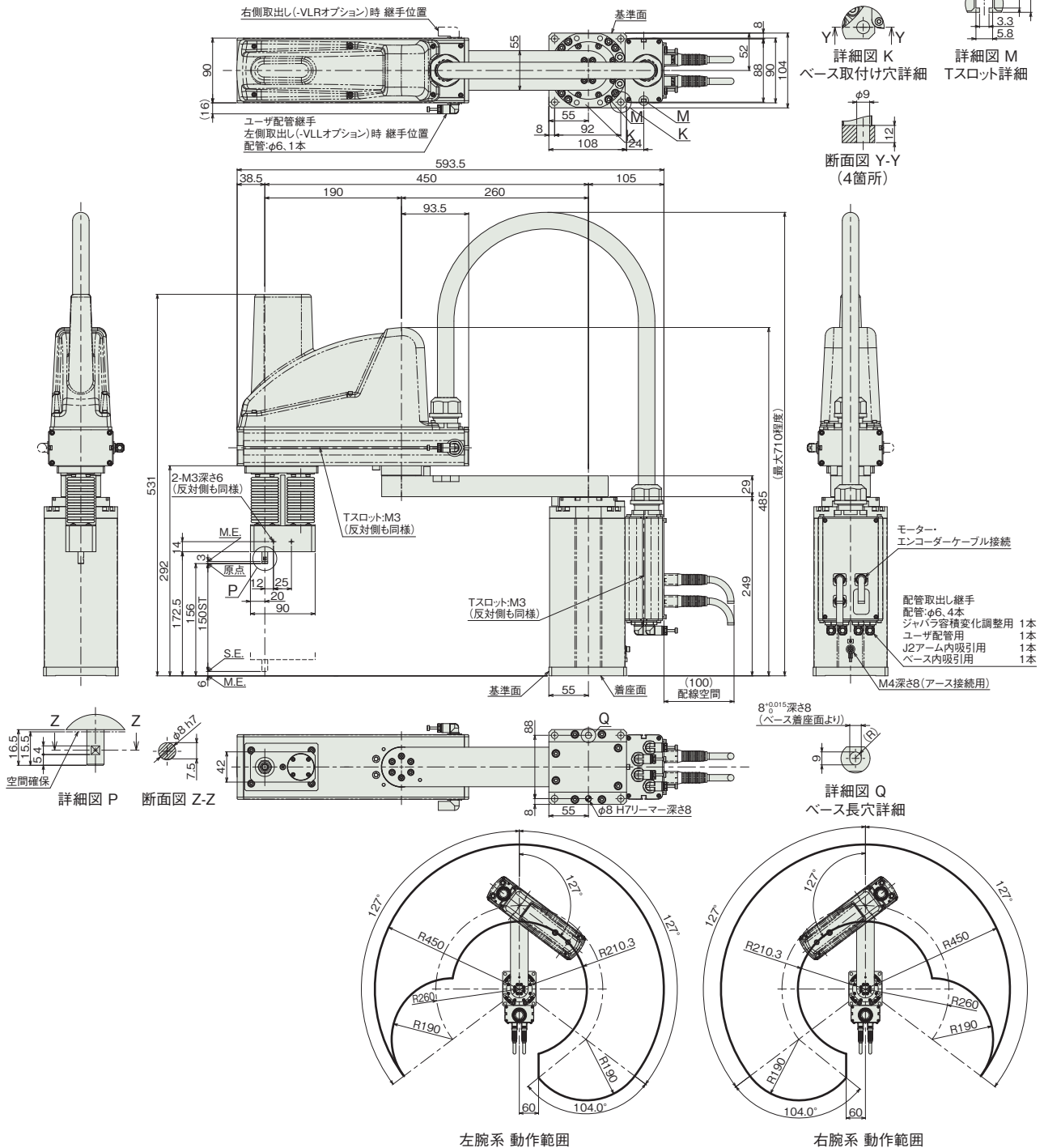
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■ IXP-3C4515

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



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

■ 質量

項目	内容
質量	3軸仕様 14.0kg

選定

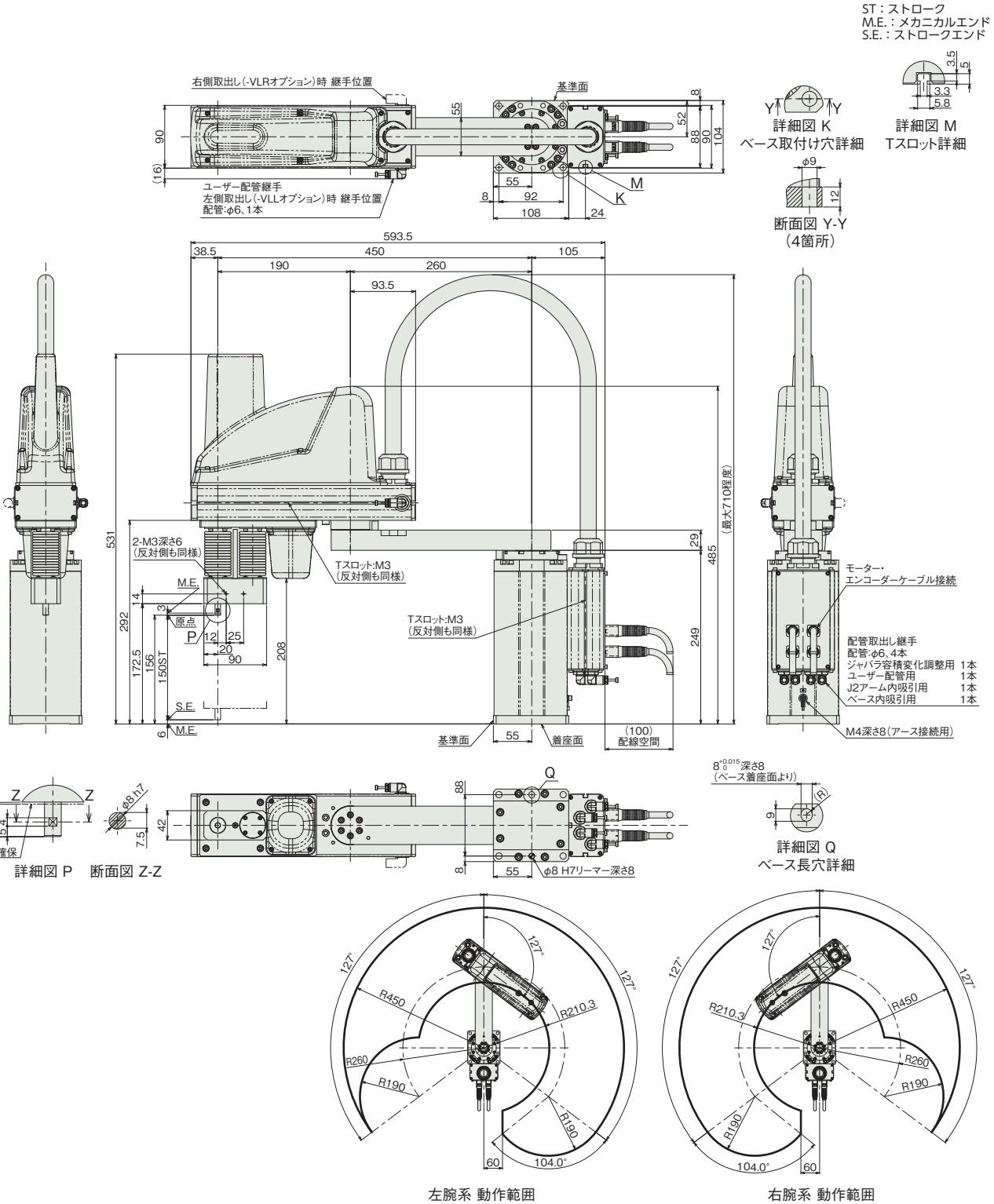
注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

■IXP-4C4515



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

■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 15.0kg

■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								
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	30000	-	8-259

(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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDPCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IXP-3C5520 IXP-4C5520

クリーン バッテリーレスアプン アーム長 **550mm**

■ 型式項目

IXP	<input type="checkbox"/>	C	55	20	-	WA	-	<input type="checkbox"/>	-	P3	-	<input type="checkbox"/>
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		エンコーダー種類		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
3 3軸	C	クリーン仕様	55 550mm	20 200mm		WA	バッテリーレスアプン仕様	N 無し	X <input type="checkbox"/>	P3	MSEL	下記オプション 価格表参照
4 4軸								P 1m	R <input type="checkbox"/>			
								S 3m				
								M 5m				



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

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

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6)	B	7-395	-
L字継手左側取出し (注7)	VLL	7-401	-
L字継手右側取出し (注7)	VLR	7-401	-

(注6) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注7) 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。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-3	7-402	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C5520	IXP-4C5520
		P3	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)	-	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本



- (1) (注1) ~ (注5) は7-394ページをご参照ください。
- (2) 搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- (3) 上下軸での押付け制御はできません。
- (4) ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- (5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- (6) フランジオプションをご用意しています。詳細は7-402ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

メインスペック

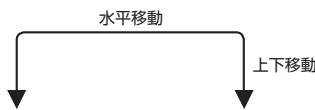
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	6		
合成最高速度 (mm/s)	2501		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	153
		第2アーム (度/s)	204
		上下軸 (mm/s)	240
		回転軸 (度/s)	700
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
クリーンルーム仕様 (注3)	吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長 (mm)	550		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	260	
	第2アーム	290	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	200	
	回転軸 (度)	±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.040 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	±0.020 度
ユーザー配線	なし	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
アラーム表示灯	なし	
ブレーキ解除スイッチ	なし	
先端軸	許容トルク	3.1 N・m
	許容負荷モーメント	9.4 N・m
クリーン度	クラス10 (0.5 μm, Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	78dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.79秒
連続サイクルタイム	0.79秒

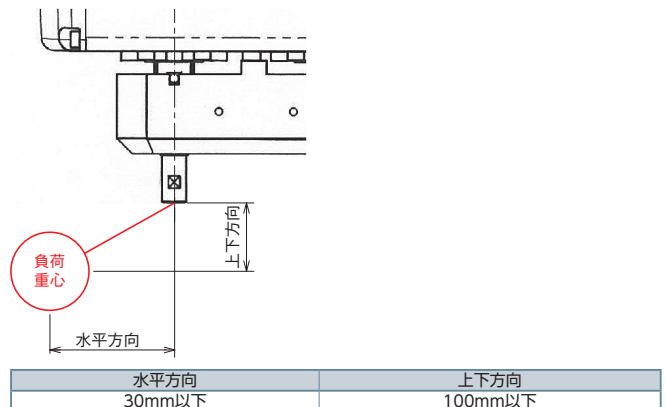
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.03kg・m ²
4軸仕様	0.01kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

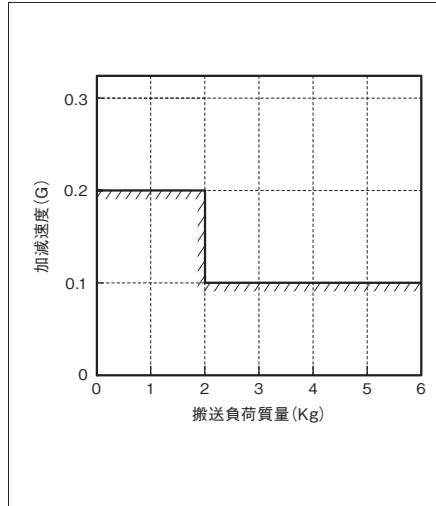
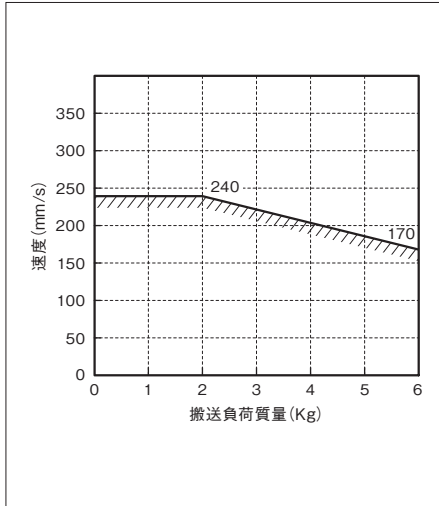
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

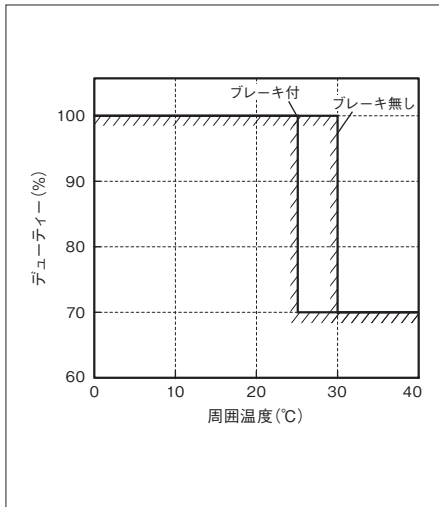
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

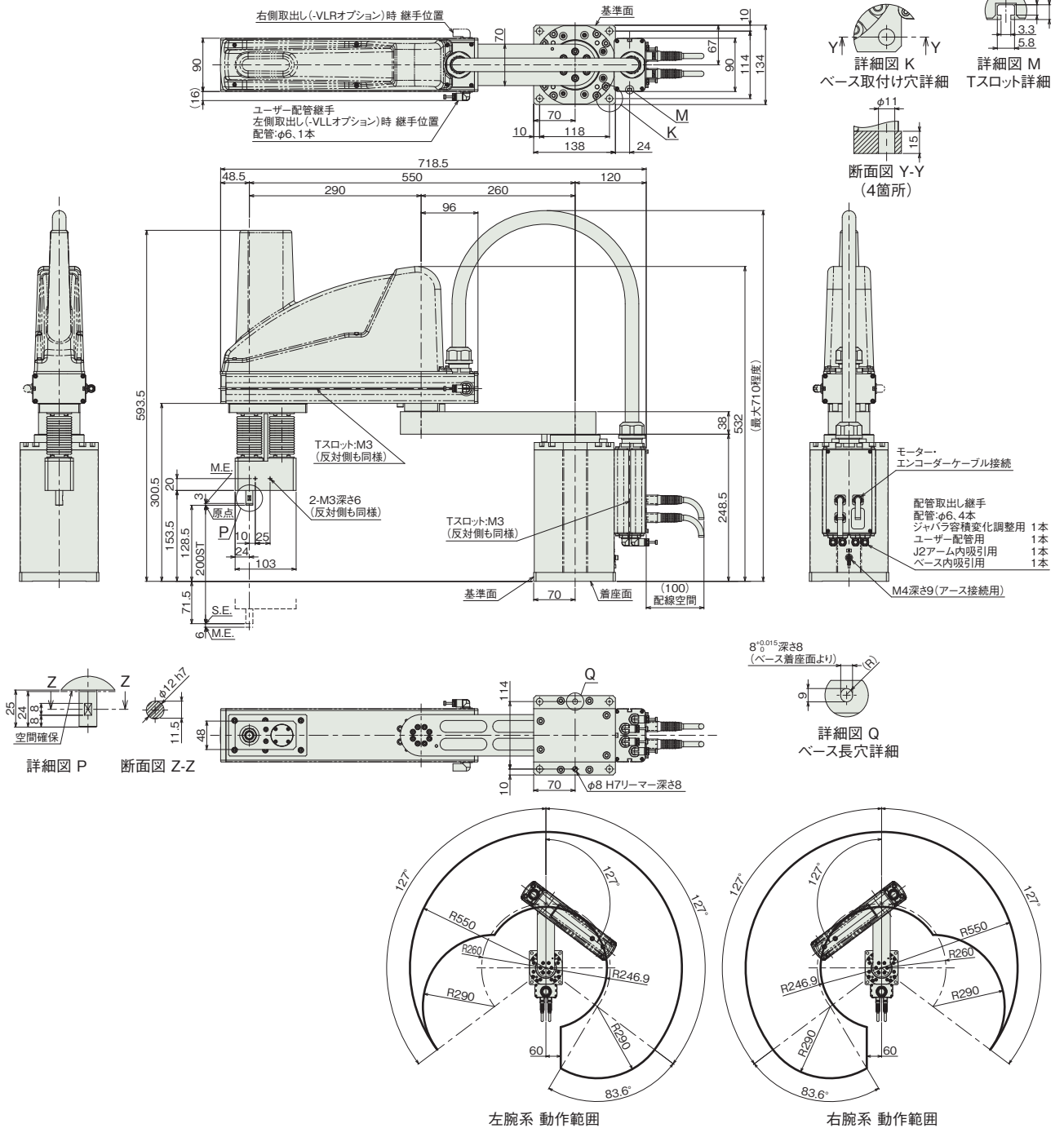
オプション
補足資料

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

■IXP-3C5520



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

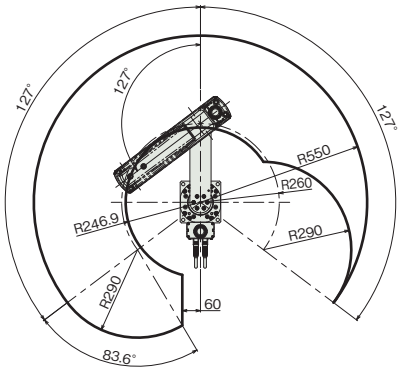
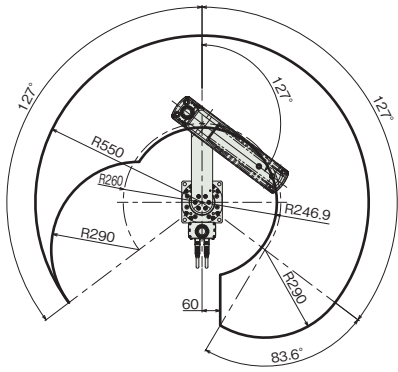
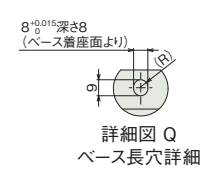
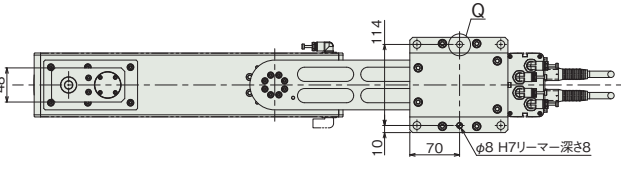
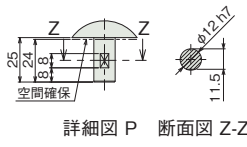
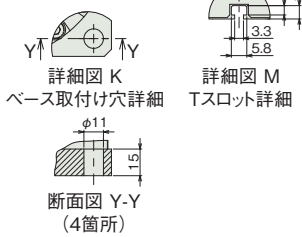
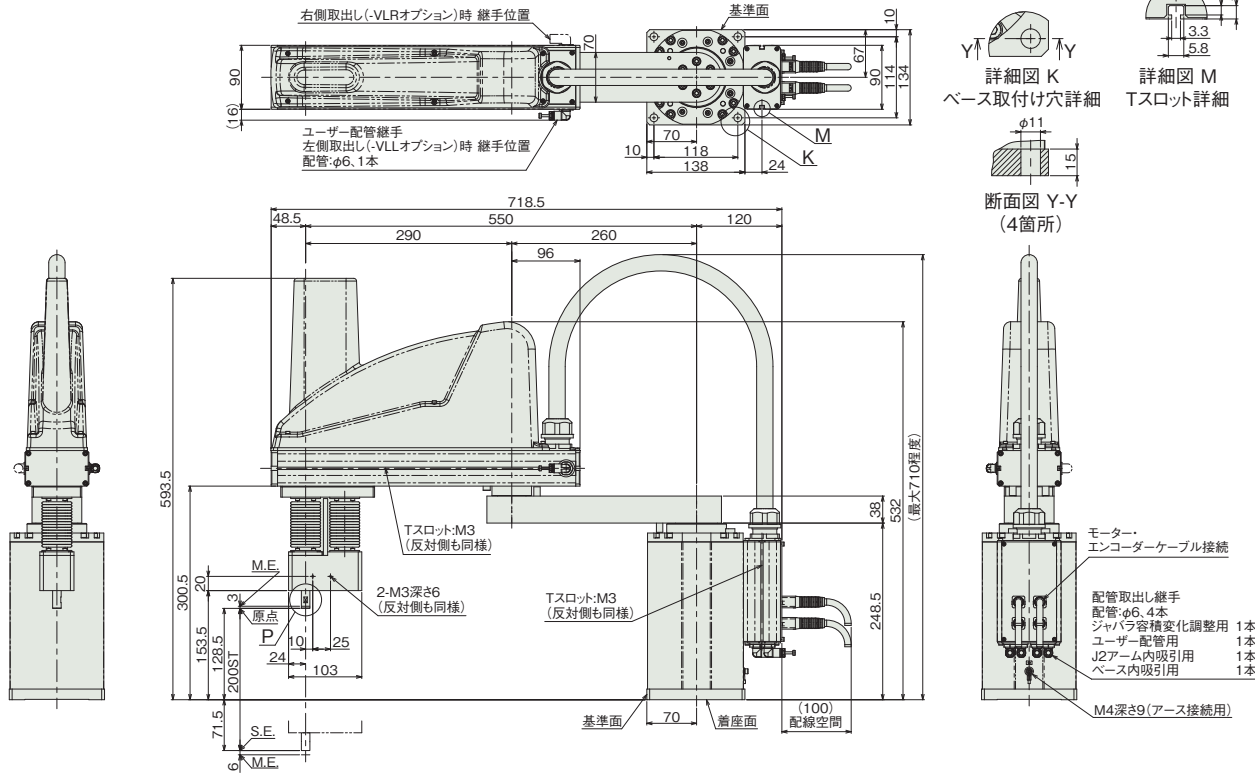
- RCP6CR/
RCP6SCR
- RCP4
CR
- RCA
CR
- RCS4
CR
- RCS3
CR
- ISDBCR/
ISPBCR
- SSPDA
CR
- ISDACR/
ISPDACR
- RCA2
CR
- RCS2
CR
- RCP2
CR
- DDA
CR
- IXP
- IX-
NNC
- オプション
補足資料

■質量

項目	内容
質量	3軸仕様 21.0kg

■IXP-4C5520

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



■質量

項目	内容	
質量	4軸仕様	23.0kg

■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							その他						
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259

(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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDPCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IXP-3C6520 IXP-4C6520

クリーン

バッテリーレスアプン

アーム長
650
mm

■ 型式項目

IXP	C	65	20	WA		P3		
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
3 4	3 4	C クリーン仕様	65 650mm	20 200mm	WA バッテリーレスアプン仕様	N 無し P 1m S 3m M 5m	P3 MSEL	下記オプション 価格表参照
						X <input type="checkbox"/> R <input type="checkbox"/>		
						長さ指定		
						ロボットケーブル		
						下記ケーブル長 価格表参照		



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)		
仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3C6520	-
4軸仕様	IXP-4C6520	-

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6)	B	7-395	-
L字継手左側取出し (注7)	VLL	7-401	-
L字継手右側取出し (注7)	VLR	7-401	-

(注6) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注7) 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。

別売オプション価格表 (標準価格)			
名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-3	7-402	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)			
種類	ケーブル記号	IXP-3C6520 P3	IXP-4C6520 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)	-	-
			-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

POINT
選定上の
注意

- (1) (注1) ~ (注5) は 7-394 ページをご参照ください。
- (2) 搬送物が 4kg 以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- (3) 上下軸での押付け制御はできません。
- (4) ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は 90N となります。
- (5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- (6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

メインスペック

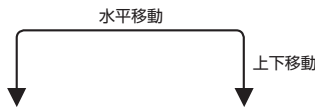
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	6		
合成最高速度 (mm/s)	2314		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	113
		第2アーム (度/s)	180
		上下軸 (mm/s)	240
		回転軸 (度/s)	700
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
クリーンルーム仕様 (注3)	吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長 (mm)	650		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	360	
	第2アーム	290	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	200	
	回転軸 (度)	±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.040 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	±0.020 度
ユーザー配線	なし	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
アラーム表示灯	なし	
ブレーキ解除スイッチ	なし	
先端軸	許容トルク	3.1 N・m
	許容負荷モーメント	3.1 N・m
クリーン度	クラス10 (0.5 μm, Fed.Std.209D)	クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)
	使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	78dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.93秒
連続サイクルタイム	0.93秒

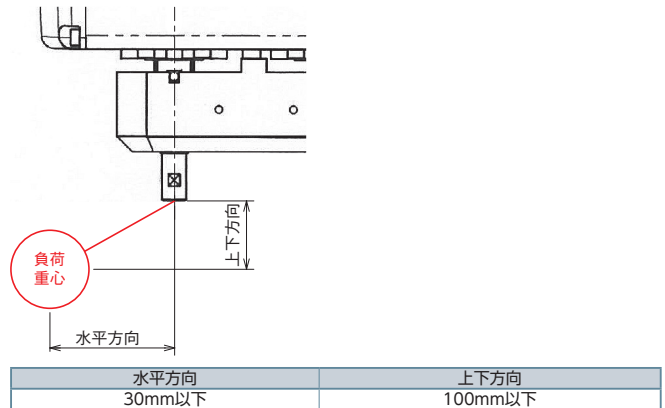
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.03kg・m ²
4軸仕様	0.01kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

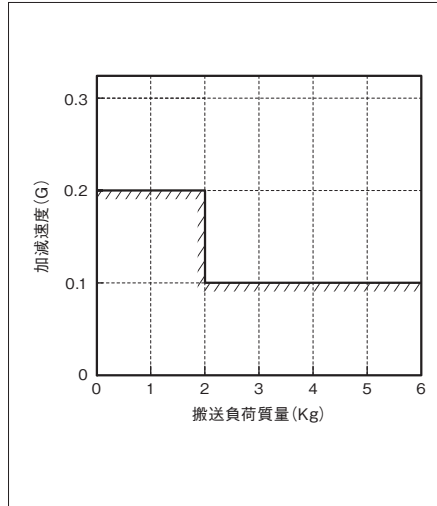
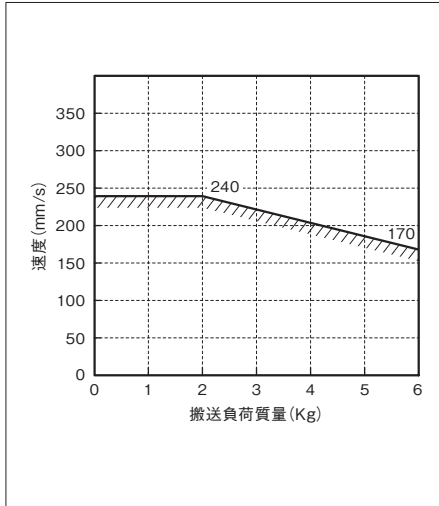
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

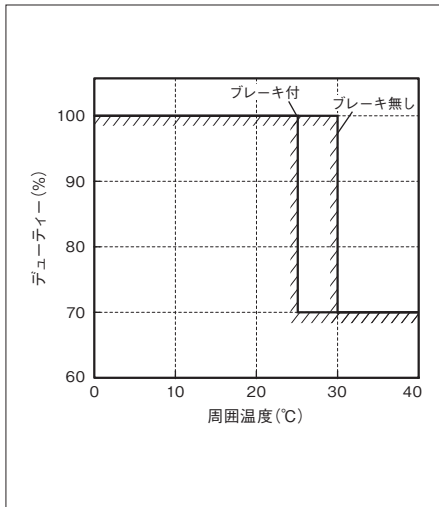
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

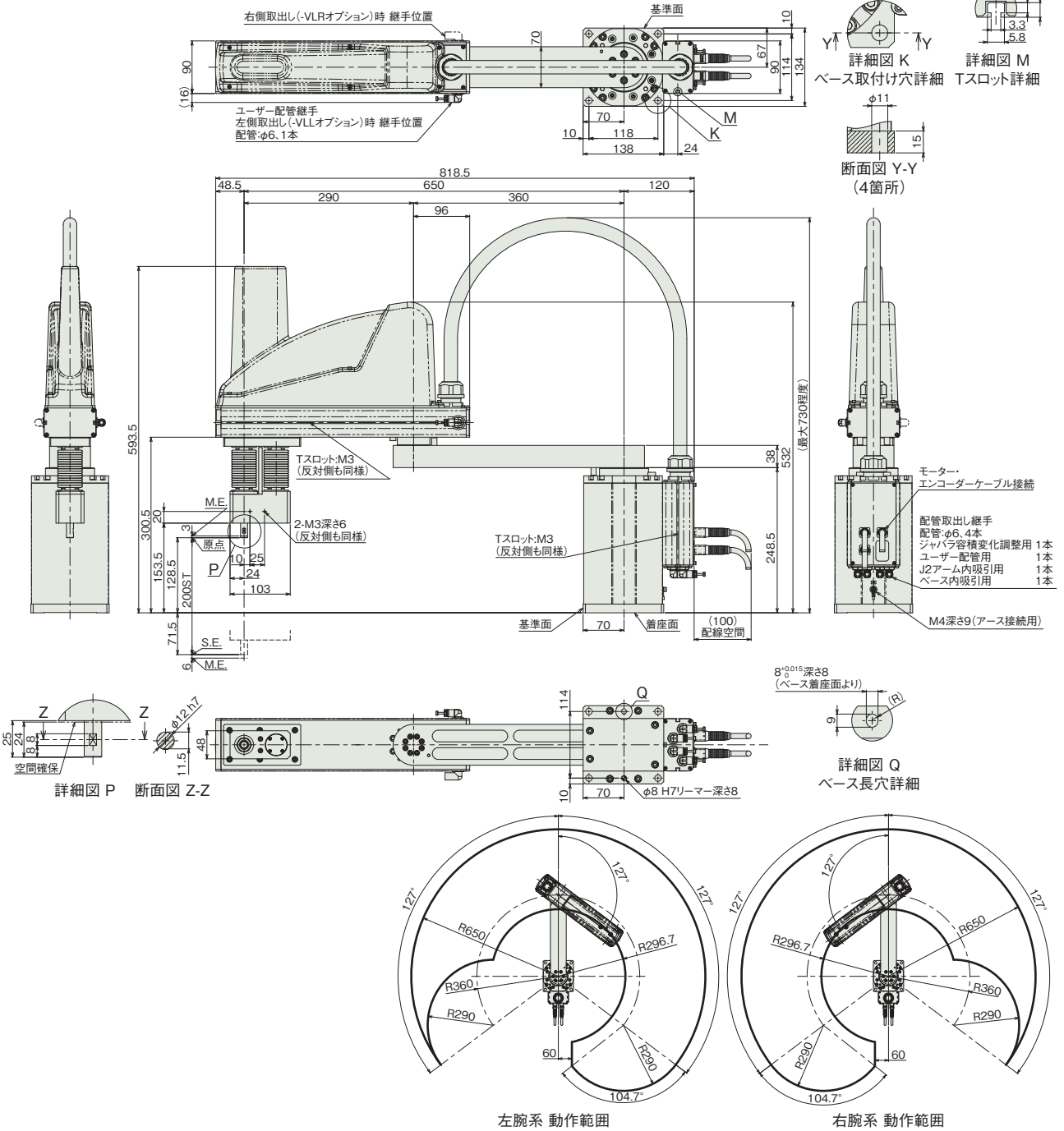
寸法図

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

■IXP-3C6520

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



■質量

項目	内容
質量	3軸仕様 24.0kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

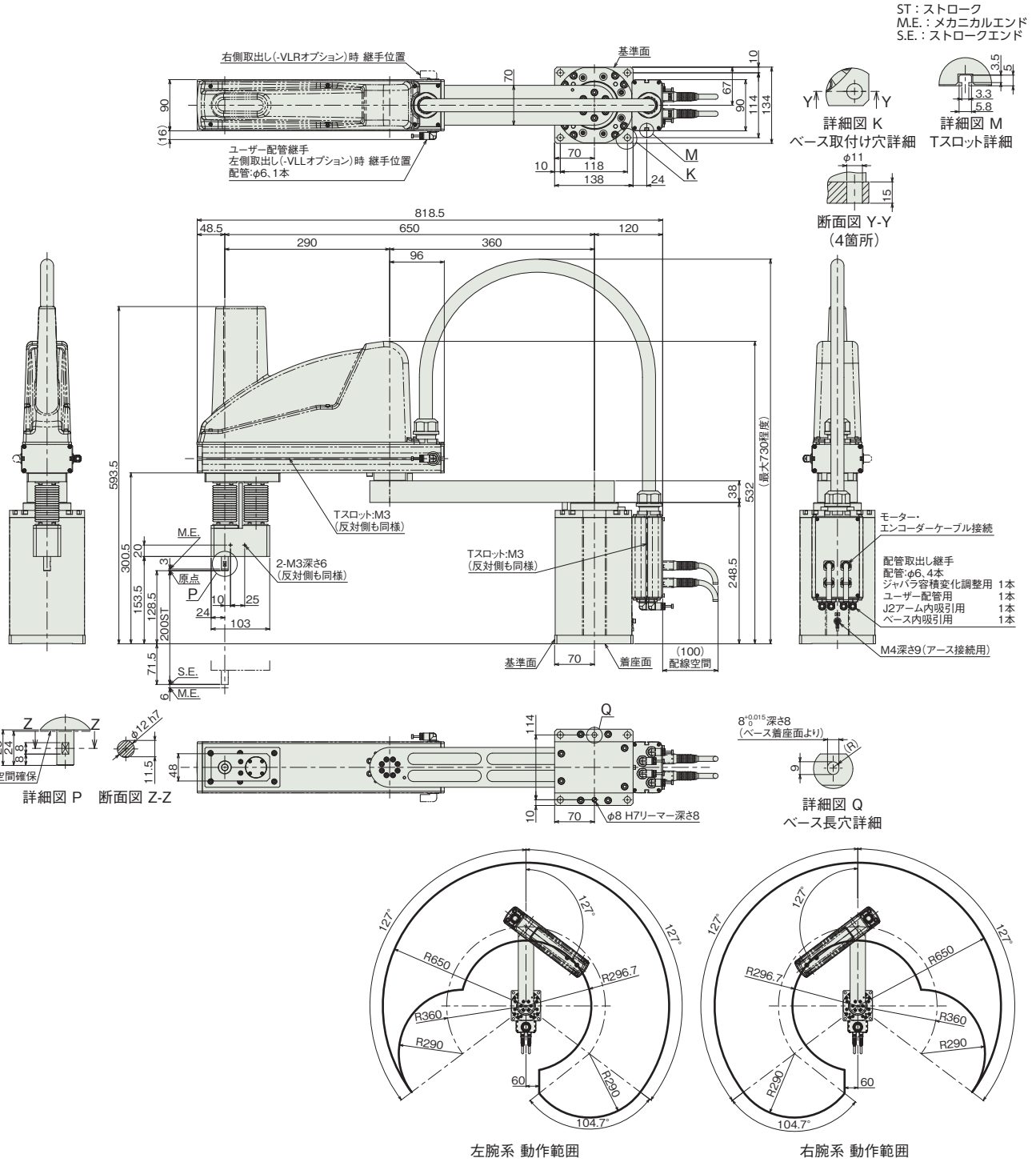
注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

■IXP-4C6520



■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 25.0kg

■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						EC	EP				PRT	SSN	ECM	
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259

(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。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDPCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IX-NNC1205

クリーン
アーム長
120
mm

■型式項目

IX

NNC1205

T2

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

(注) CEはオプション
になります。

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1205	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ有り	B	7-395	-
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表(標準価格)(注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-



- (注1) ~ (注10) は、7-393 ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- エンコーダーのアブソリュートデータが消失し、アブソリュートリセットが必要な場合は調整治具が必要です。詳細は 7-402 ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDBCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

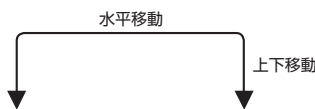
メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		1	
合成最高速度 (mm/s)		2053	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	480
		第2アーム (度/s)	800
		上下軸 (mm/s)	720
		回転軸 (度/s)	1800
押付け (N) (注3)		上限 14.7 下限 9.8	
クリーンルーム仕様		吸引量 (NL/min) (注4) 90	
アーム長 (mm)		120	
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	45	
	第2アーム	75	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±115	
	第2アーム (度)	±130	
	上下軸 (mm)	50	
	回転軸 (度)	±360	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒

標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

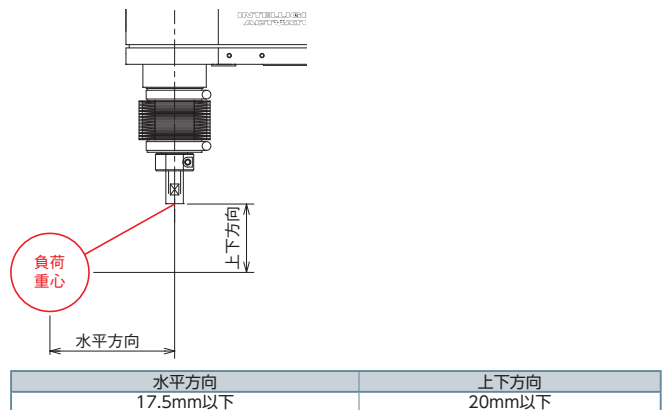


項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.005 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		8芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A)
ユーザー配管		外径φ3 内径φ2 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.7MPa)
アラーム表示灯 (注6)		赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ (オプション) 解除スイッチ (コントローラーパネル部)
先端軸	許容トルク	0.13 N・m
	許容負荷モーメント	0.17 N・m
クリーン度		クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP30
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		52~59 dB
海外対応規格		CEマーク (オプション)、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	12W
	第2アーム	12W
	上下軸	12W
	回転軸	60W
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		131072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.000386kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

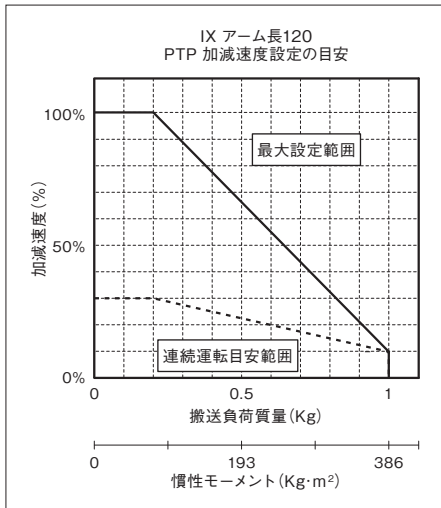
ケーブル型式
一覧表

加減速度設定の目安

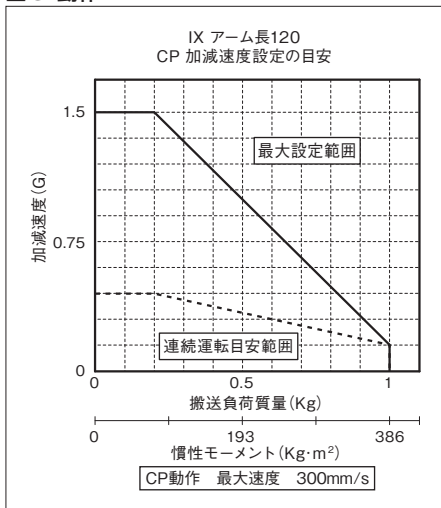
スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

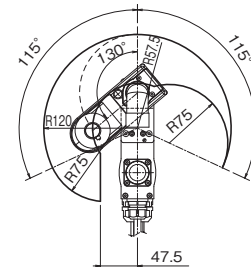
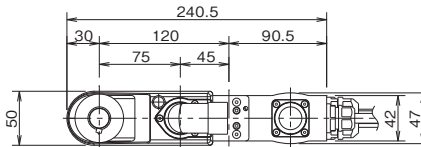
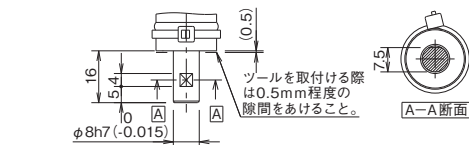
寸法図

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

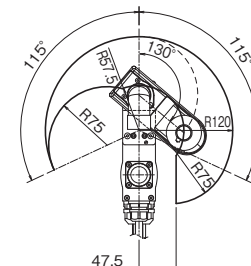
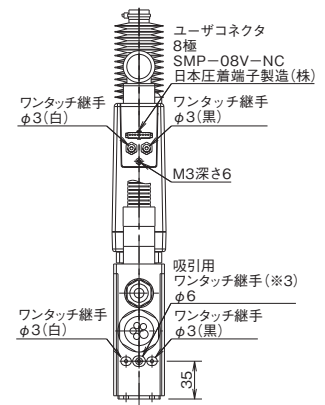
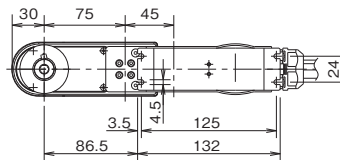
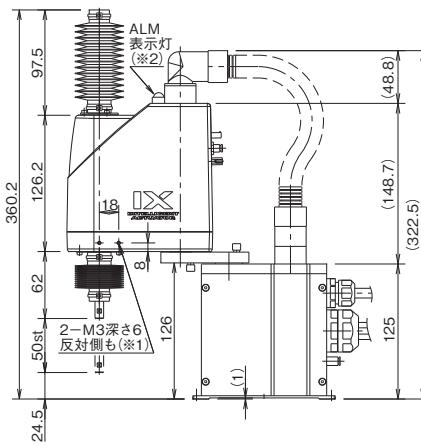
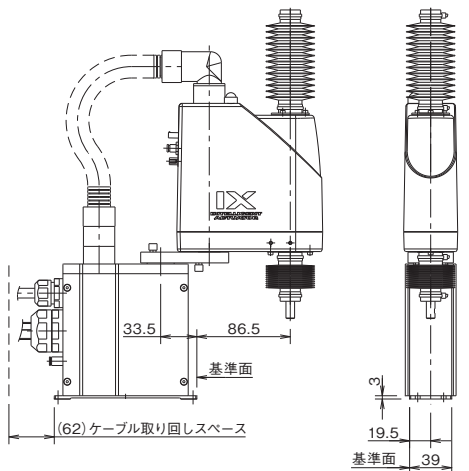
2次元
CAD

- ※1 セットスクルーで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
- ※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮できます。(吸引しない場合は発塵しますので注意してください。)

st : ストローク



右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

■質量

項目	内容
質量	2.8kg

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						
XSEL-PX/QX		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD (IX用)		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	●	●	-	36666 (タイプにより異なります)	-

(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) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
 (注) スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。8-291ページにてご確認ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IX-NNC1505

クリーン
アーム長
150
mm

■型式項目

IX

NNC1505

T2

シリーズ	タイプ クリーン仕様 アーム長150mm 上下軸50mm	ケーブル長 3L 3m(標準) 5L 5m	適応コントローラー XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	オプション 下記オプション 価格表参照
------	---------------------------------------	-----------------------------	---	---------------------------

(注) CEはオプション
になります。

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1505	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ有り	B	7-395	-
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表(標準価格)(注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-

POINT
選定上の
注意

- (注1) ~ (注10) は、7-393 ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- エンコーダーの絶対データが消失し、絶対リセットが必要な場合は調整治具が必要です。詳細は 7-402 ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDBCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

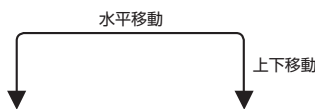
メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		1	
合成最高速度 (mm/s)		2304	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	480
		第2アーム (度/s)	800
		上下軸 (mm/s)	720
		回転軸 (度/s)	1800
押付け (N) (注3)		上限 14.7 下限 9.8	
クリーンルーム仕様		吸引量 (NL/min) (注4) 90	
アーム長 (mm)		150	
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	75	
	第2アーム	75	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±125	
	第2アーム (度)	±134	
	上下軸 (mm)	50	
	回転軸 (度)	±360	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒

標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

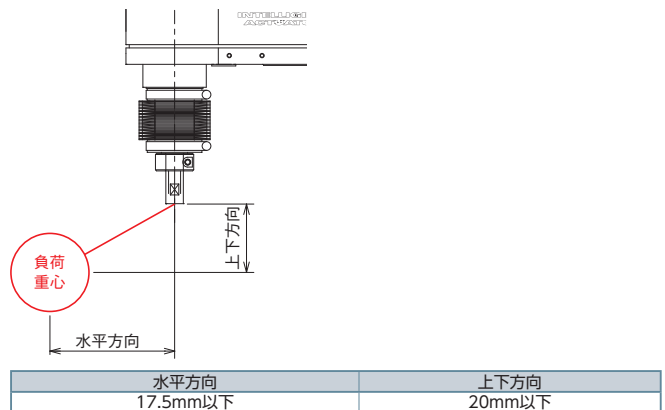


項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.005 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		8芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A)
ユーザー配管		外径φ3 内径φ2 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.7MPa)
アラーム表示灯 (注6)		赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ (オプション) 解除スイッチ (コントローラーパネル部)
先端軸	許容トルク	0.13 N·m
	許容負荷モーメント	0.17 N·m
クリーン度		クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP30
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		52~59 dB
海外対応規格		CEマーク (オプション)、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	12W
	第2アーム	12W
	上下軸	12W
	回転軸	60W
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		131072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.000386kg·m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

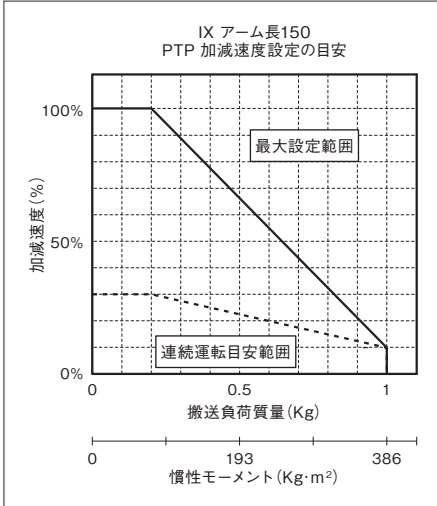
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

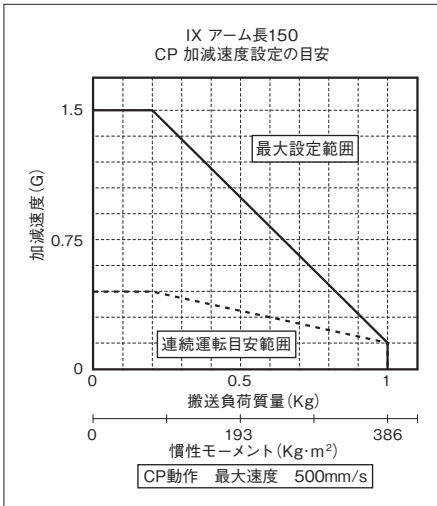
加減速度設定の目安

- スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
 - (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
 - (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げると、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
 - (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
 - (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
 - (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
 - (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
 - (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
 - (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

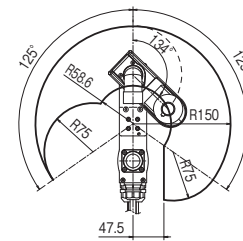
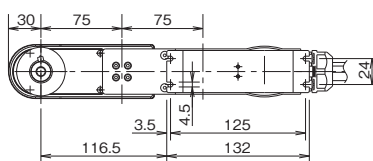
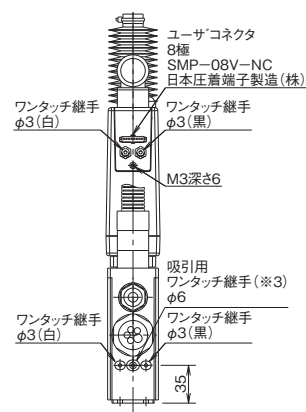
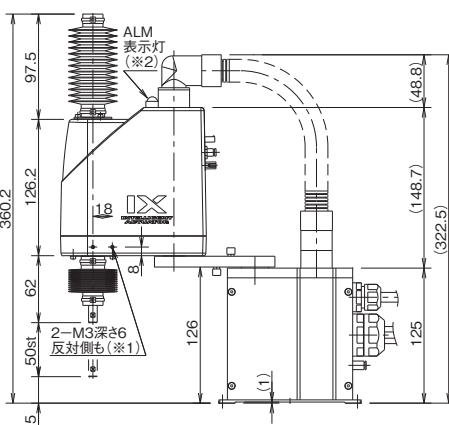
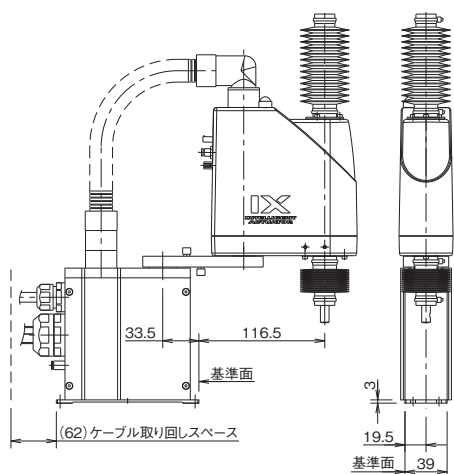
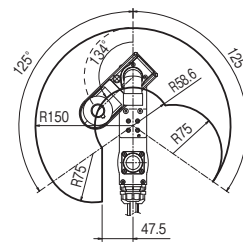
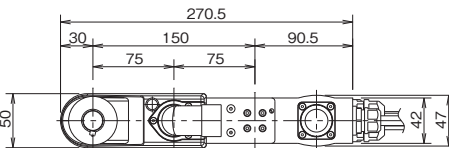
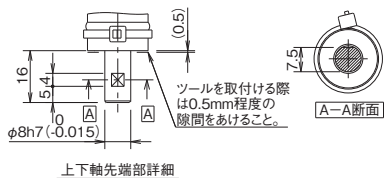
寸法図

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

2次元
CAD

- ※1 セットスクリーンで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
- ※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮できます。(吸引しない場合は発塵しますので注意してください。)

st : ストローク



質量

項目	内容
質量	2.8kg

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-PX/QX		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD (IX用)		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-

(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) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
 (注) スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。8-291ページにてご確認ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IX-NNC1805

クリーン
アーム長
180
mm

■型式項目

IX

NNC1805

T2

シリーズ	タイプ クリーン仕様 アーム長180mm 上下軸50mm	ケーブル長 3L 3m(標準) 5L 5m	適応コントローラ XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	オプション 下記オプション 価格表参照
------	---------------------------------------	-----------------------------	--	---------------------------

(注) CEはオプション
になります。

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC1805	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
上下軸ブレーキ有り	B	7-395	-
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表(標準価格)(注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-

POINT
選定上の
注意

- (注1) ~ (注10) は、7-393 ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- エンコーダーの絶対データが消失し、絶対リセットが必要な場合は調整治具が必要です。詳細は 7-402 ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDBCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

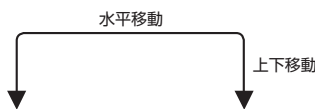
メインスペック

項目		内容 4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		1	
合成最高速度 (mm/s)		2555	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	480
		第2アーム (度/s)	800
		上下軸 (mm/s)	720
		回転軸 (度/s)	1800
押付け (N) (注3)		上限 14.7 下限 9.8	
クリーンルーム仕様 アーム長 (mm)		吸引量 (NL/min) (注4) 180	
各軸アーム長 (mm)		第1アーム 105 第2アーム 75	
各軸動作範囲		第1アーム (度) ±125 第2アーム (度) ±145 上下軸 (mm) 50 回転軸 (度) ±360	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.41秒

標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

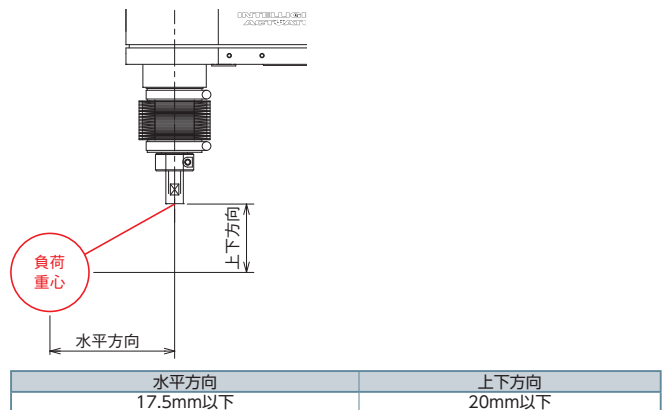


項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.010 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		8芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A)
ユーザー配管		外径φ3 内径φ2 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.7MPa)
アラーム表示灯 (注6)		赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ (オプション) 解除スイッチ (コントローラーパネル部)
先端軸	許容トルク	0.13 N・m
	許容負荷モーメント	0.17 N・m
クリーン度		クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP30
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		52~59 dB
海外対応規格		CEマーク (オプション)、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	12W
	第2アーム	12W
	上下軸	12W
	回転軸	60W
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		131072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.000386kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISDBC

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISDAC

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

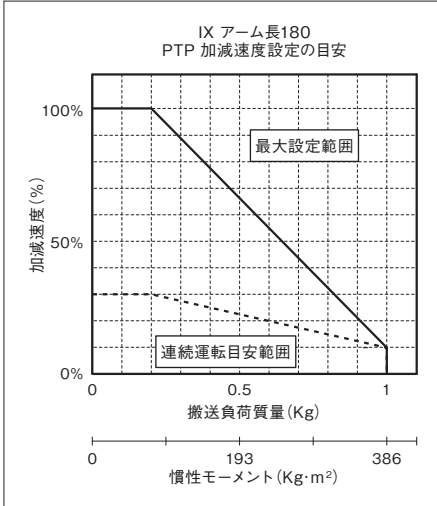
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

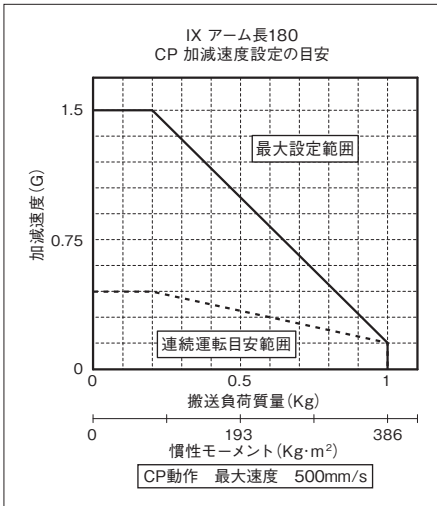
加減速度設定の目安

- スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
 - (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
 - (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げると、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
 - (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
 - (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
 - (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
 - (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
 - (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
 - (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

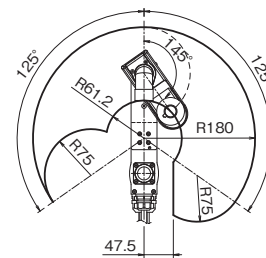
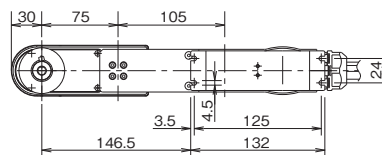
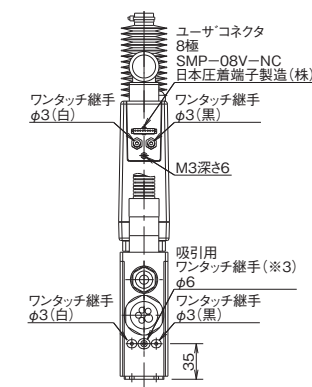
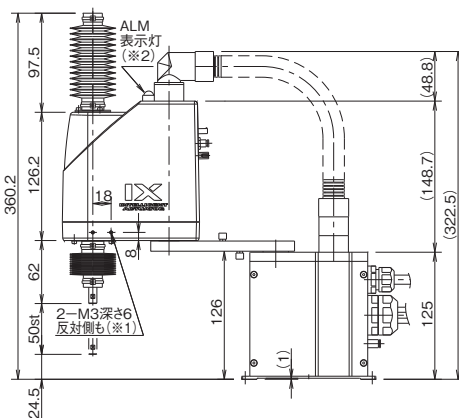
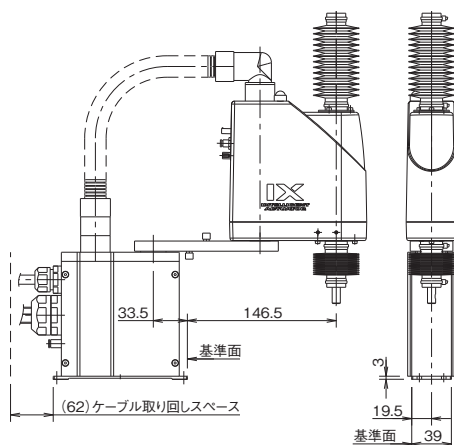
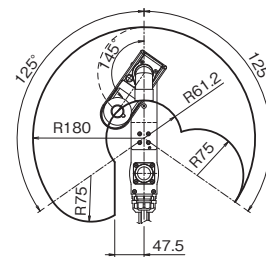
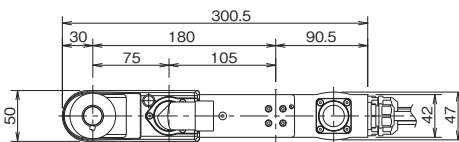
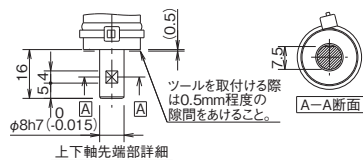
寸法図

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

2次元
CAD

- ※1 セットスクルーで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。
- ※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮できます。(吸引しない場合は発塵しますので注意してください。)

st : ストローク



質量

項目	内容
質量	2.9kg

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					
XSEL-PX/QX		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD (IX用)		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-

(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) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
 (注) スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。8-291ページにてご確認ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISDPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IX-NNC2515H

■型式項目

IX	-	NNC2515H	-		-	T2	-	
シリーズ	-	タイプ クリーン仕様 アーム長250mm 上下軸150mm	-	ケーブル長 5L 5m(標準) 10L 10m	-	適応コントローラ XSEL-PX/GX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	-	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。

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC2515H	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表(標準価格)(注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	5L	5m	-
	10L	10m	-



- (注1) ~ (注10) は、7-393 ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- エンコーダーのアブソリュートデータが消失し、アブソリュートリセットが必要な場合は調整治具が必要です。詳細は 7-402 ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDSCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

メインスペック

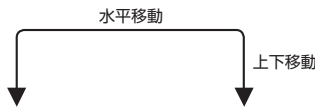
項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		3	
合成最高速度 (mm/s)		3191	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	487
		第2アーム (度/s)	487
		上下軸 (mm/s)	1316
		回転軸 (度/s)	1600
押付け (N) (注3)		110.6	
クリーンルーム仕様		吸引量 (NL/min) (注4)	60
アーム長 (mm)		250	
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	125	
	第2アーム	125	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±120	
	第2アーム (度)	±120	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	±360	

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.010 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		15芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A) シールド付き
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯 (注6)		赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	1.9 N・m
	許容負荷モーメント	1.2 N・m
クリーン度		クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP30
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		71dB
海外対応規格		CEマーク (オプション)、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	200W
	第2アーム	100W
	上下軸	100W
	回転軸	50W
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		32768 pulse/rev
納期		ホームページ [納期照会] に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.44秒

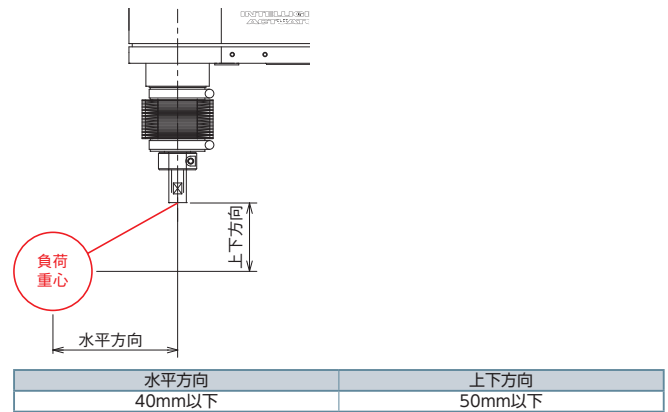
標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (相位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。



先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.015kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
ISPDBC

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

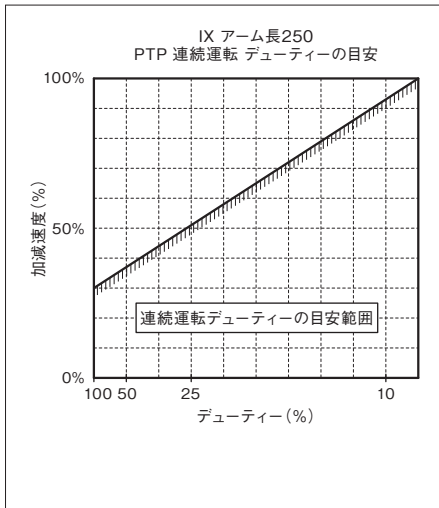
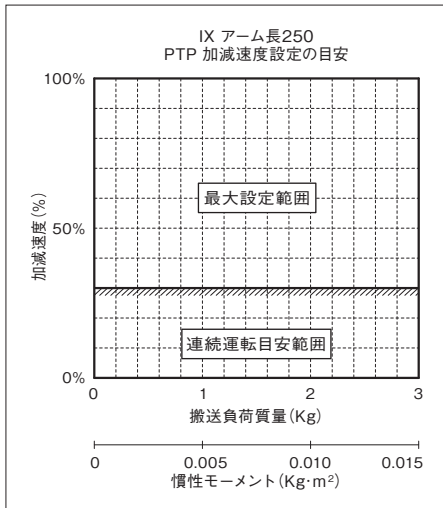
オプション
補足資料

加減速度設定の目安

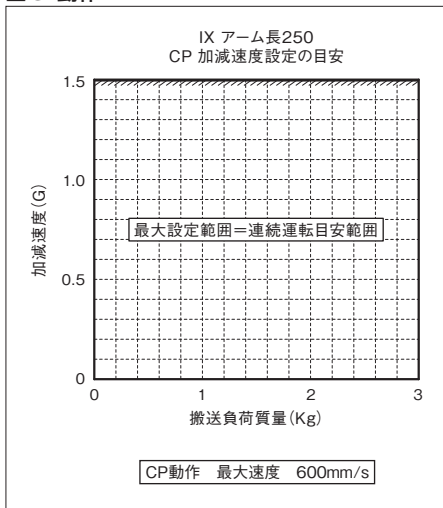
スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

寸法図

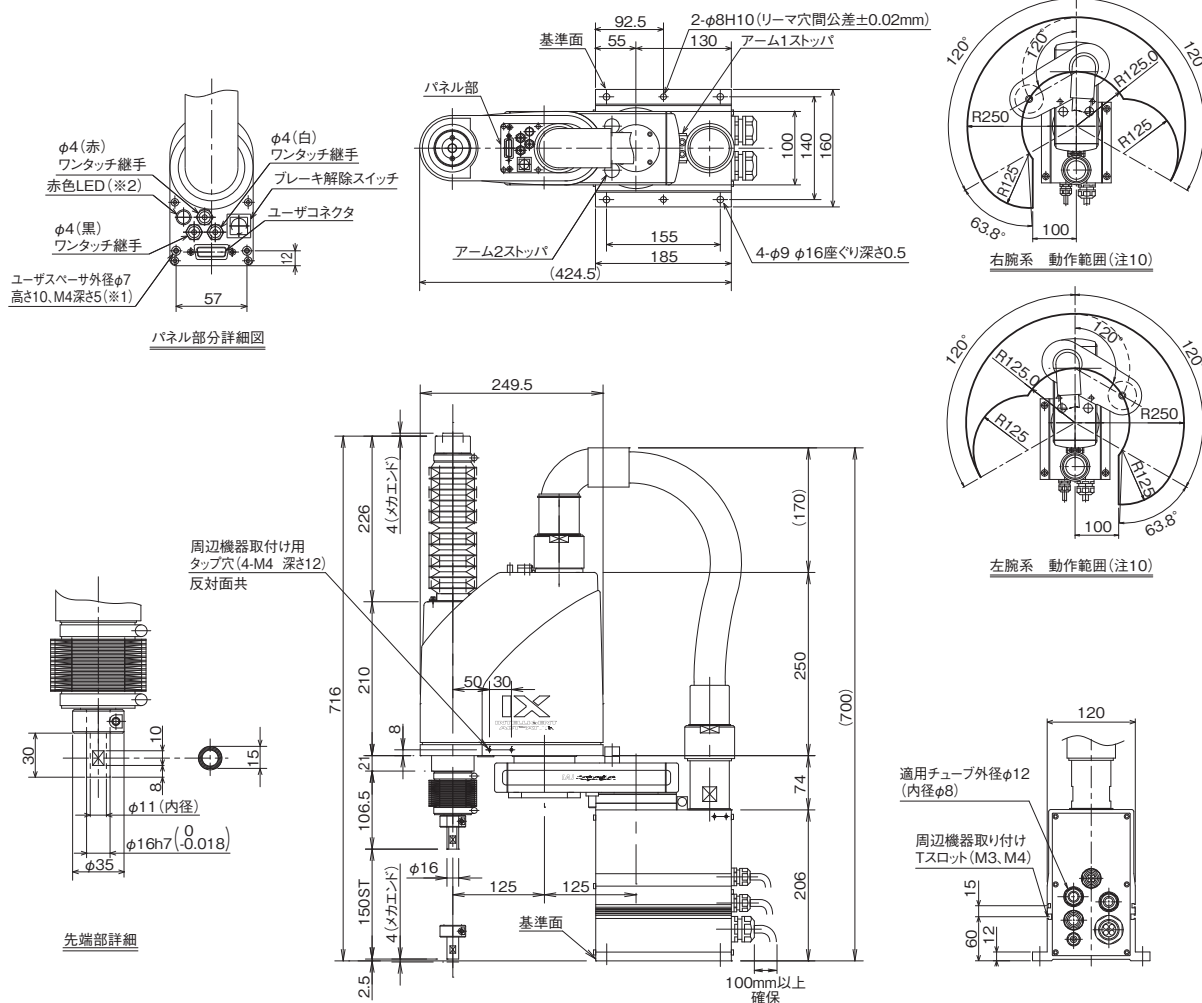
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※1 スペーサーに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサー1個あたり)
※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

ST : ストローフ

- (注) ケーブル/配管
- ・モーター・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 - ・エア配管(3本) 0.15m



質量

項目	内容
質量	19.0kg

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-PX/QX		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD (IX用)		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-

(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) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
(注) スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。8-291ページにてご確認ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
ISPBC

SSPDA
CR

ISDAC
ISPAC

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IX-NNC3515H

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

IX	-	NNC3515H	-		-	T2	-	
シリーズ	-	タイプ クリーン仕様 アーム長350mm 上下軸150mm	-	ケーブル長 5L 5m(標準) 10L 10m	-	適応コントローラ XSEL-PX/GX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD	-	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。

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC3515H	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表(標準価格)(注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	5L	5m	-
	10L	10m	-



- (注1) ~ (注10) は、7-393 ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- エンコーダの絶対データが消失し、絶対リセットが必要な場合は調整具が必要です。詳細は 7-402 ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDSCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

メインスペック

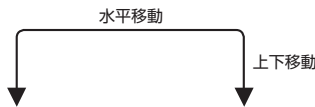
項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		3	
合成最高速度 (mm/s)		4042	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	487
		第2アーム (度/s)	487
		上下軸 (mm/s)	1316
		回転軸 (度/s)	1600
押付け (N) (注3)		110.6	
クリーンルーム仕様		上限	21.0
アーム長 (mm)		吸引量 (NL/min) (注4)	60
			350
各軸アーム長 (mm)		第1アーム	225
		第2アーム	125
各軸動作範囲		第1アーム (度)	±120
		第2アーム (度)	±135
		上下軸 (mm)	150
		回転軸 (度)	±360

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.010 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		15芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A) シールド付き
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯 (注6)		赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	1.9 N·m
	許容負荷モーメント	1.2 N·m
クリーン度		クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP30
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		71dB
海外対応規格		CEマーク (オプション)、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	200W
	第2アーム	100W
	上下軸	100W
	回転軸	50W
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		32768 pulse/rev
納期		ホームページ [納期照会] に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.46秒

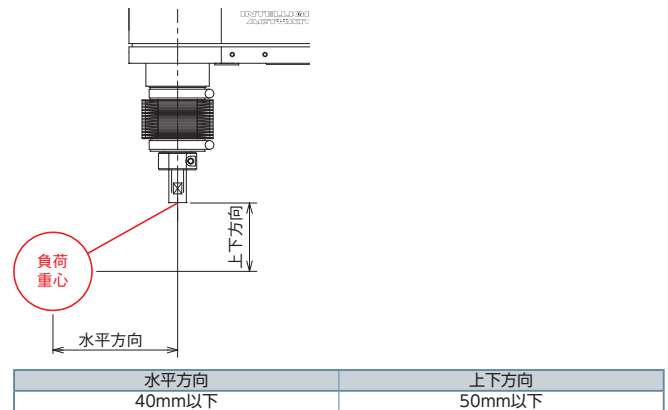
標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (相位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。



先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.015kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

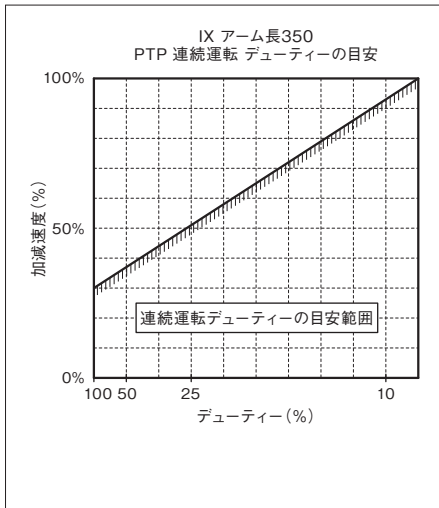
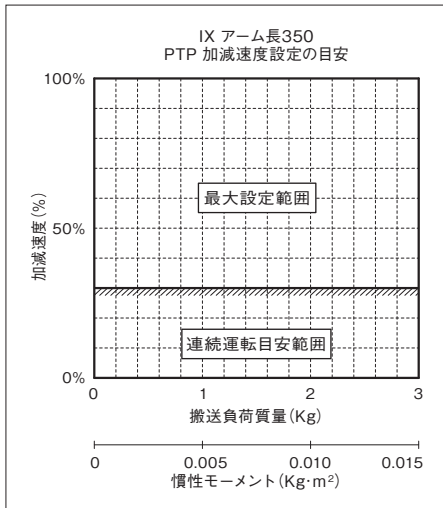
オプション
補足資料

加減速度設定の目安

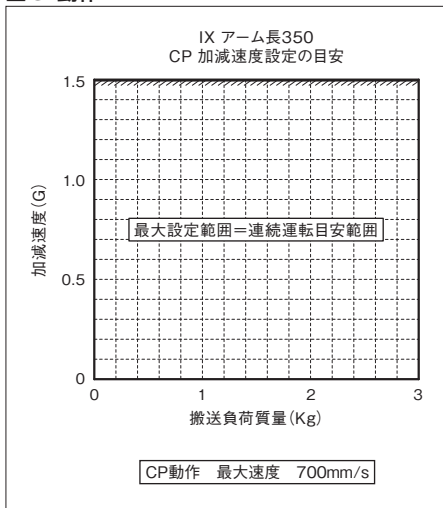
スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

寸法図

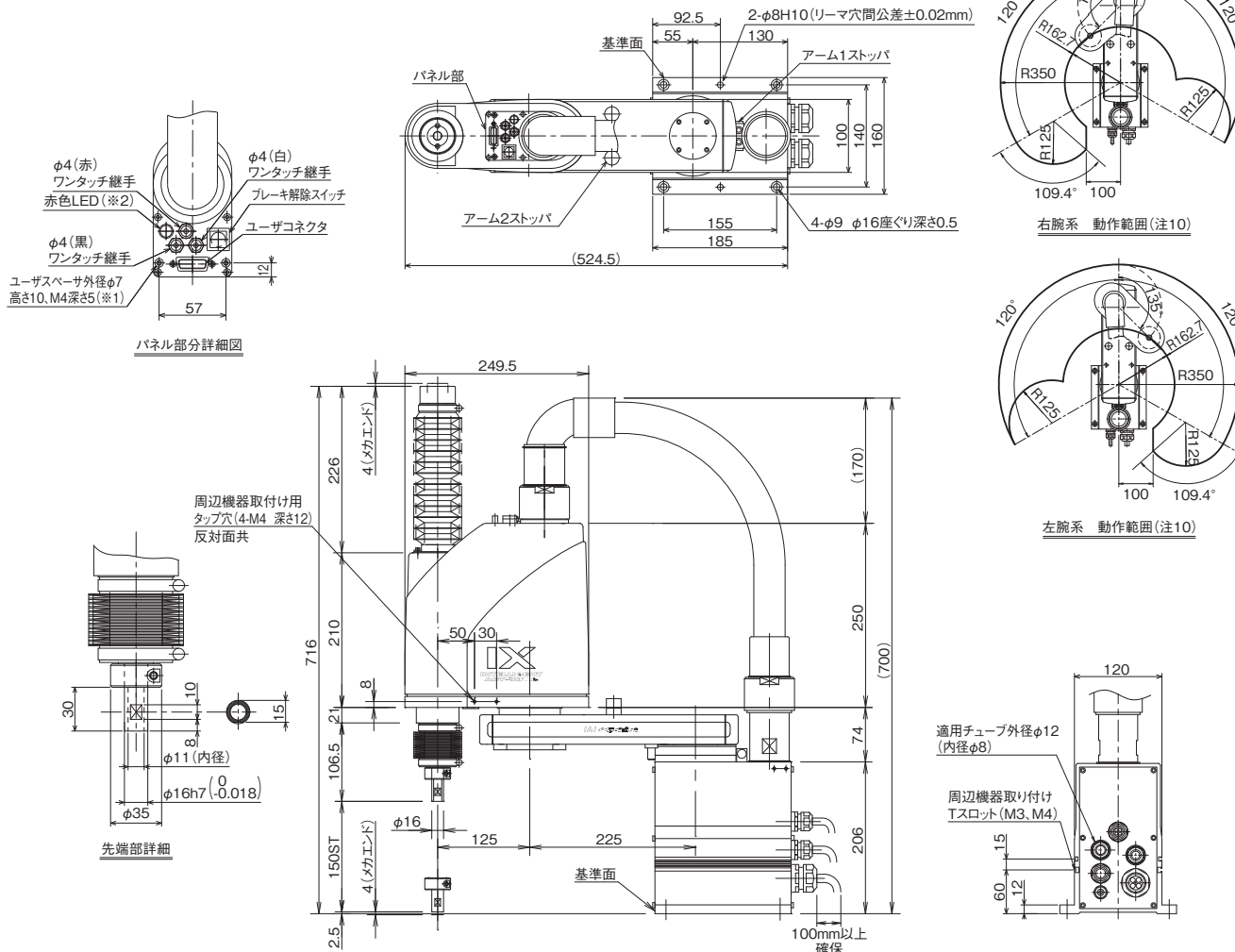
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

※1 スペーサーに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサー1個あたり)
※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- (注) ケーブル/配管
- ・モーター・エンコーダーケーブル 5m/10m
 - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 - ・エア配管(3本) 0.15m

ST: ストローク



質量

項目	内容
質量	20.0kg

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-PX/QX		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD (IX用)		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-

(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) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
(注) スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。8-291ページにてご確認ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

IX-NNC50□□H

クリーン
アーム長
500
mm

■型式項目

IX

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
NNC5020H	アーム長500mm/上下軸200mm	5L 5m(標準)	XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX	下記オプション 価格表参照
NNC5030H	アーム長500mm/上下軸300mm	10L 10m	XSEL-RAXD/SAXD	

T2

(注) CEはオプション
になります。

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC5020H	-
IX-NNC5030H	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表(標準価格)(注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	5L	5m	-
	10L	10m	-

POINT
選定上の
注意

- (注1) ~ (注10) は、7-393 ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- [] 内は上下軸が 300mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様、寸法は上下軸 200mm、300mm で共通です。
- エンコーダーのアブソリュートデータが消失し、アブソリュートリセットが必要な場合は調整治具が必要です。詳細は 7-402 ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDBCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

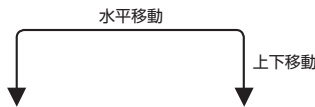
メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		10	
合成最高速度 (mm/s)		6381	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	487
		第2アーム (度/s)	487
		上下軸 (mm/s)	1473
		回転軸 (度/s)	1857
押付け (N) (注3)		180	
クリーンルーム仕様		93	
アーム長 (mm)		500	
各軸アーム長 (mm)		250	
		250	
各軸動作範囲		±120	
		±145	
		200[300]	
		±360	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.41秒

標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(相位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

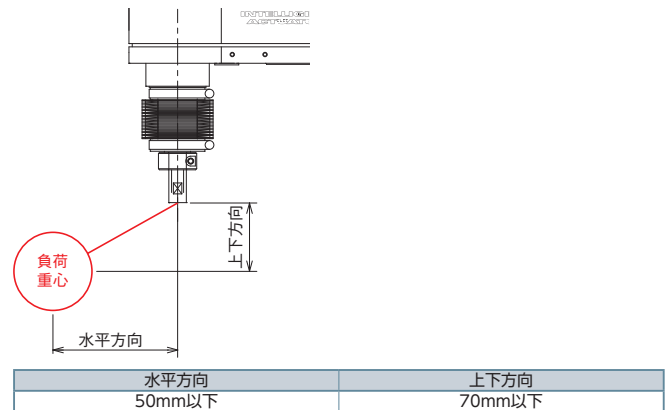


項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.010 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線	25芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A) シールド付き	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ2本(最高使用圧力0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ2本(最高使用圧力0.8MPa)	
アラーム表示灯 (注6)	赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.7 N·m
	許容負荷モーメント	4.9 N·m
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注8)	73dB	
海外対応規格	CEマーク(オプション)、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	400W
	第2アーム	200W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
エンコーダ種類	アブソリュート	
エンコーダパルス数	32768 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.06kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISDBC

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISDAC

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

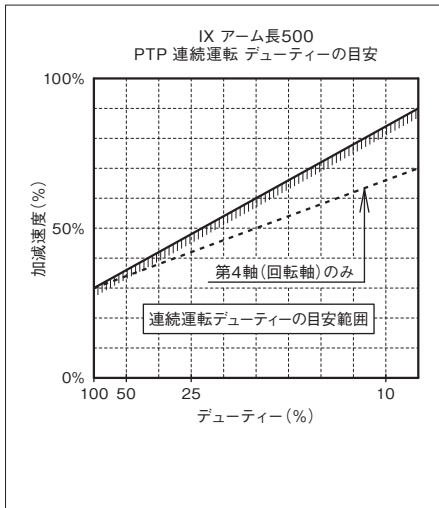
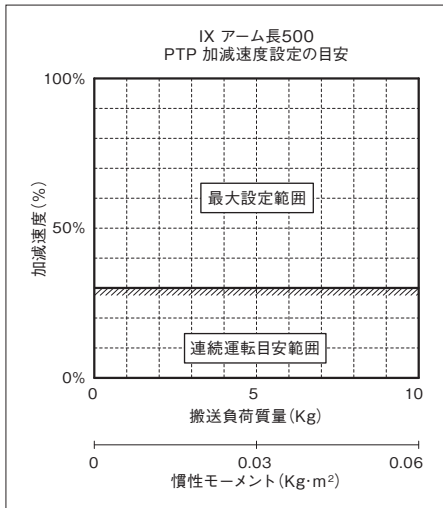
オプション
補足資料

加減速度設定の目安

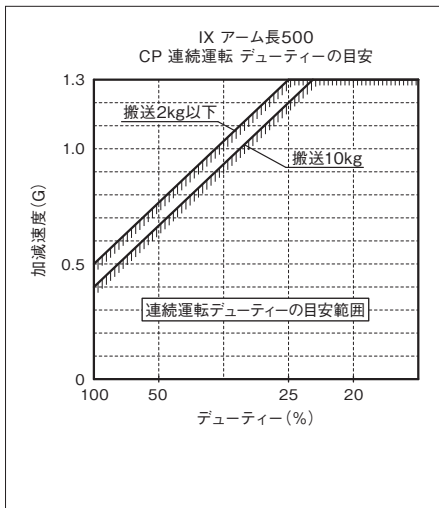
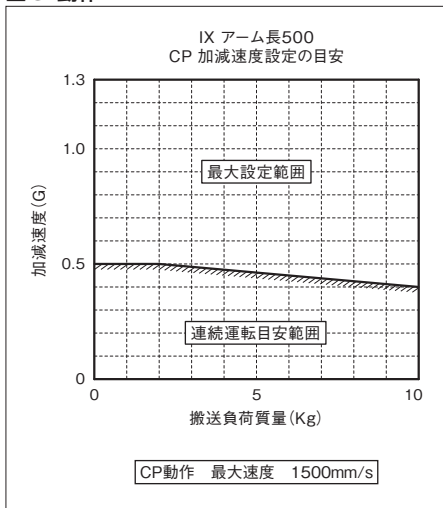
スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上でWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げたか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP5CR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

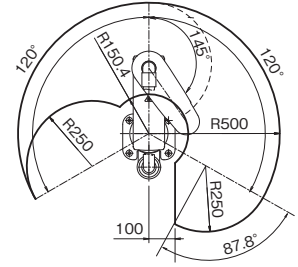
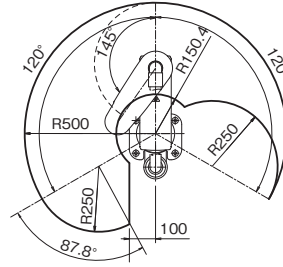
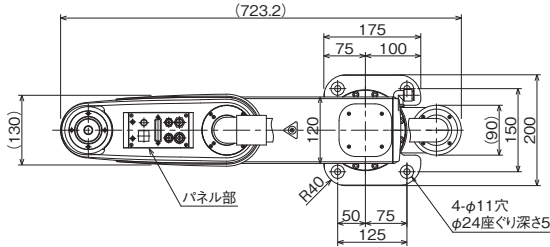
IX-
NNC

オプション
補足資料

- ※1 スペーサーに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサー1個あたり)
- ※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※3 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。またねじにはシールテープ等を必ず使って密閉してください。

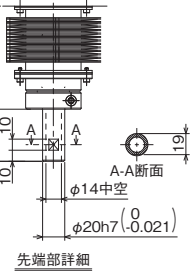
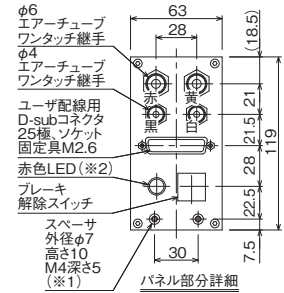
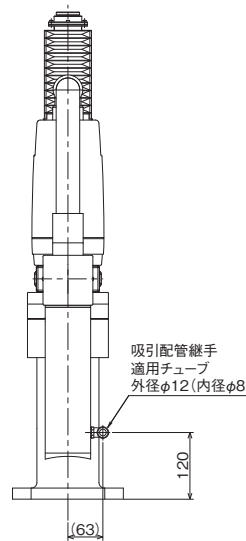
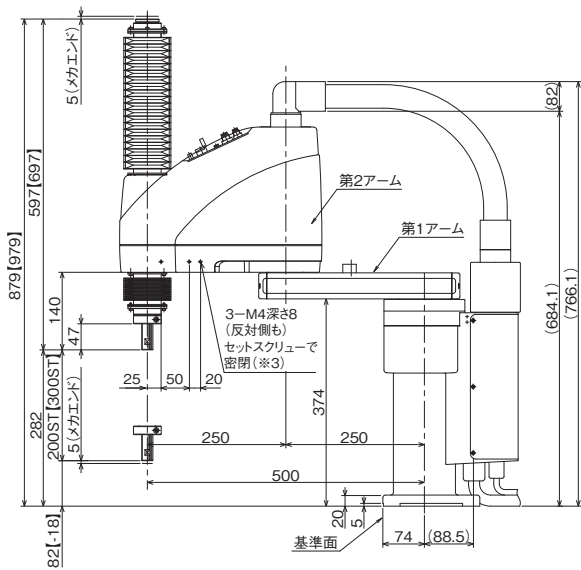
ST: ストローク

- (注) ケーブル / 配管
- ・ モーター・エンコーダーケーブル 5m / 10m
 - ・ ブレーキ電源ケーブル 5m / 10m
 - ・ ユーザー配線ケーブル 5m / 10m
 - ・ エア配管(4本) 0.15m



右腕系 動作範囲(注10)

左腕系 動作範囲(注10)



質量

項目	内容
質量	31.5kg

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		
				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						
XSEL-PX/QX		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD (IX用)		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-

(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) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
 (注) スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。8-291ページにてご確認ください。

IX-NNC60□□H

クリーン
アーム長
600
mm

■型式項目

IX

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
NNC6020H	アーム長600mm/上下軸200mm	5L 5m(標準)	XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX	下記オプション 価格表参照
NNC6030H	アーム長600mm/上下軸300mm	10L 10m	XSEL-RAXD/SAXD	

T2

(注) CEはオプション
になります。

価格表(標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC6020H	-
IX-NNC6030H	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表(標準価格)(注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	5L	5m	-
	10L	10m	-

POINT
選定上の
注意

- (注1) ~ (注10) は、7-393ページをご参照ください。
- スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- 【 】内は上下軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様、寸法は上下軸200mm、300mmで共通です。
- エンコーダーのアブソリュートデータが消失し、アブソリュートリセットが必要な場合は調整治具が必要です。詳細は7-402ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は7-402ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDBCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

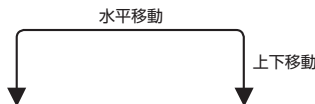
メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		10	
合成最高速度 (mm/s)		7232	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	487
		第2アーム (度/s)	487
		上下軸 (mm/s)	1473
		回転軸 (度/s)	1857
押付け (N) (注3)		180	
クリーンルーム仕様		93	
アーム長 (mm)		600	
各軸アーム長 (mm)		350	
		250	
各軸動作範囲		±120	
		±145	
		200[300]	
		±360	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.45秒

標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(相位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

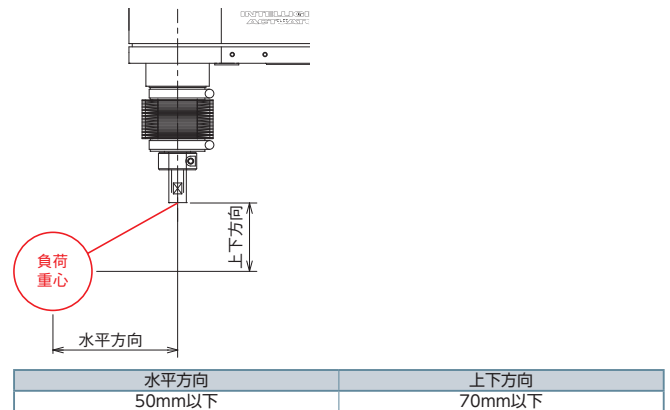


項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.010 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線	25芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A) シールド付き	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ2本(最高使用圧力0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ2本(最高使用圧力0.8MPa)	
アラーム表示灯 (注6)	赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.7 N·m
	許容負荷モーメント	4.9 N·m
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注8)	73dB	
海外対応規格	CEマーク(オプション)、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	400W
	第2アーム	200W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
エンコーダ種類	アブソリュート	
エンコーダパルス数	32768 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.06 kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

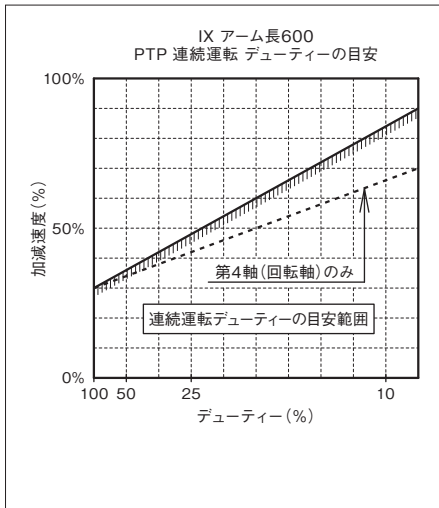
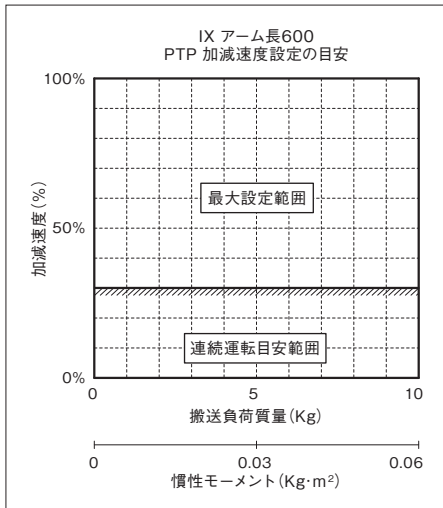
オプション
補足資料

加減速度設定の目安

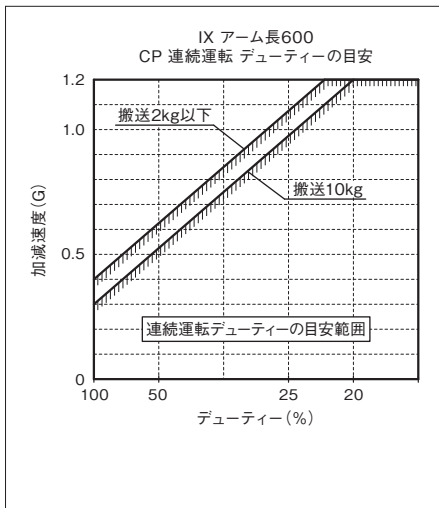
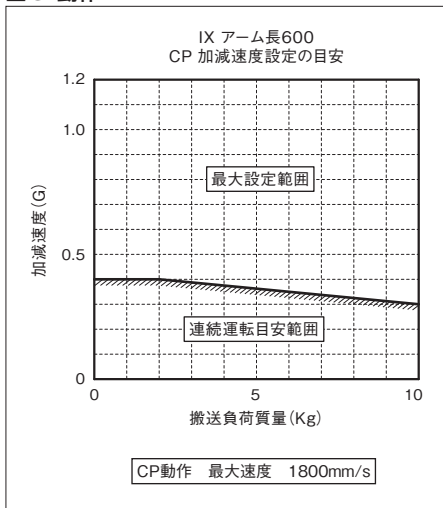
スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上でWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げたか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
- (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

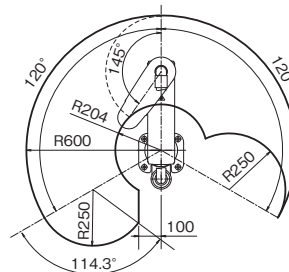
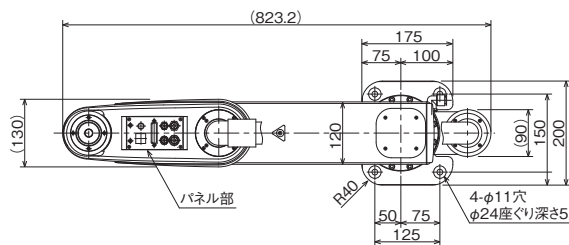
IX-
NNC

オプション
補足資料

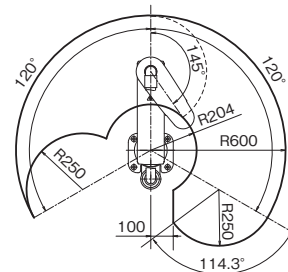
- ※1 スペーサーに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサー1個あたり)
 ※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
 ※3 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けねじが長いと内部機構部品に干渉しますので注意してください。またねじにはシールテープ等を必ず使って密閉してください。

ST: ストローク

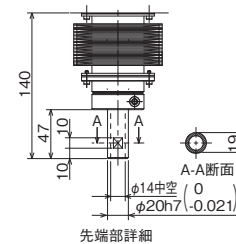
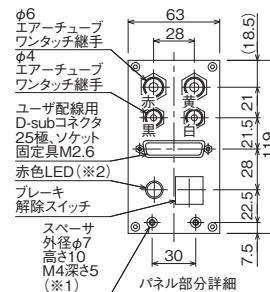
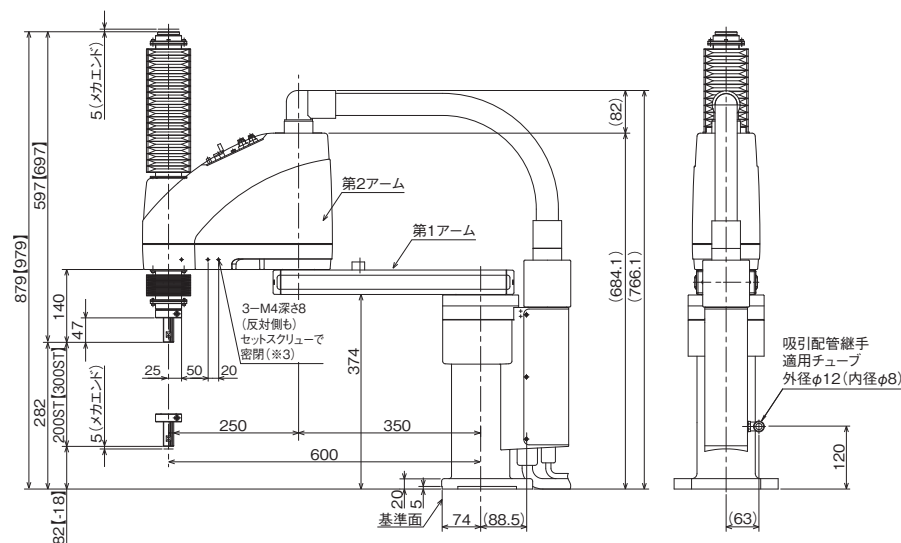
- (注) ケーブル/配管
 ・モーター・エンコーダーケーブル 5m/10m
 ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 ・エア配管(4本) 0.15m



右腕系 動作範囲(注10)



左腕系 動作範囲(注10)



先端部詳細

質量

項目	内容
質量	32.5kg

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		
				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						
XSEL-PX/QX		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD (IX用)		8		-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-

(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) 最大でスカラ+4軸ロボットの制御が可能です。
 (注) スカラを2台接続する場合はXSEL-RAXD/SAXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。8-291ページにてご確認ください。

IX-NNC70□□H

クリーン
アーム長
700
mm

■ 型式項目

IX

シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
NNC7020H	アーム長700mm/上下軸200mm	5L 5m (標準)	T2 XSEL-PX/QX	下記オプション 価格表参照
NNC7040H	アーム長700mm/上下軸400mm	10L 10m	XSEL-RAX/SAX	

(注) CEはオプション
になります。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC7020H	-
IX-NNC7040H	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表 (標準価格) (注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	5L	5m	-
	10L	10m	-

POINT
選定上の
注意

- (注1) ~ (注10) は、7-393 ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- [] 内は上下軸が 400mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様、寸法は上下軸 200mm、400mm で共通です。
- エンコーダーのアブソリュートデータが消失し、アブソリュートリセットが必要な場合は調整治具が必要です。詳細は 7-402 ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDBCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

メインスペック

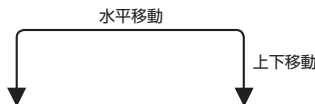
項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		20	
合成最高速度 (mm/s)		7010	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	330
		第2アーム (度/s)	487
		上下軸 (mm/s)	1614
		回転軸 (度/s)	1266
押付け (N) (注3)		上限 304 下限 123	
クリーンルーム仕様アーム長 (mm)		吸引量 (NL/min) (注4) 80 700	
各軸アーム長 (mm)		第1アーム 350 第2アーム 350	
各軸動作範囲		第1アーム (度) ±125 第2アーム (度) ±145 上下軸 (mm) 200[400] 回転軸 (度) ±360	

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.015 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		25芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A) シールド付き
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯 (注6)		赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	11.7 N·m
	許容負荷モーメント	9.8 N·m
クリーン度		クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP30
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注8)		74dB
海外対応規格		CEマーク (オプション)、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	750W
	第2アーム	400W
	上下軸	400W
	回転軸	200W
エンコーダ種類		アブソリュート
エンコーダパルス数		32768 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.45秒

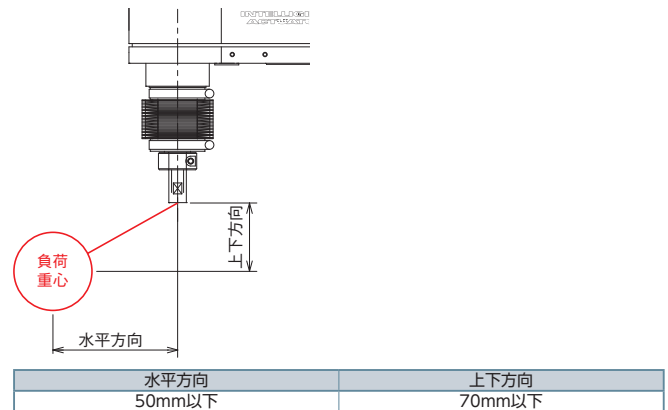
標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (相位置決めアーチモーション)【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。



先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.1 kg · m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISDBC

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISDAC

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

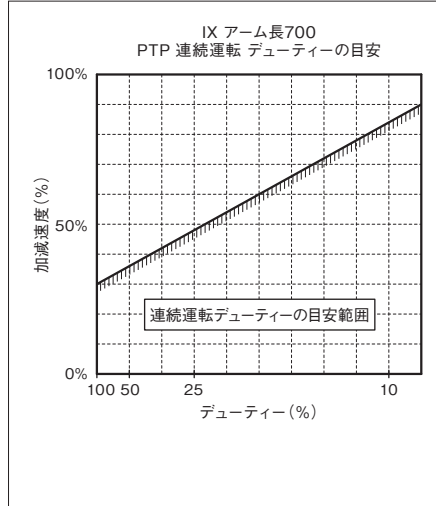
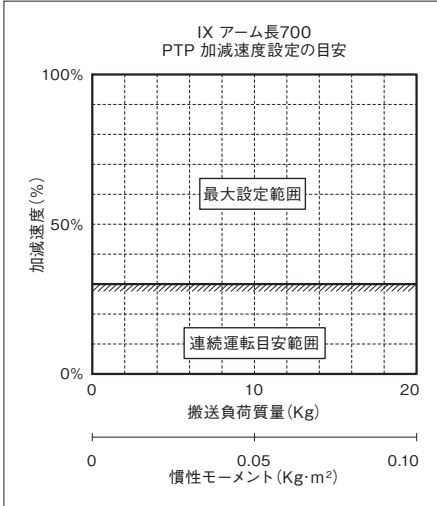
IX-
NNC

オプション
補足資料

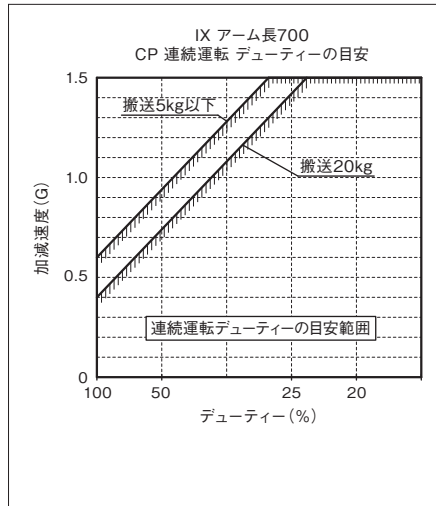
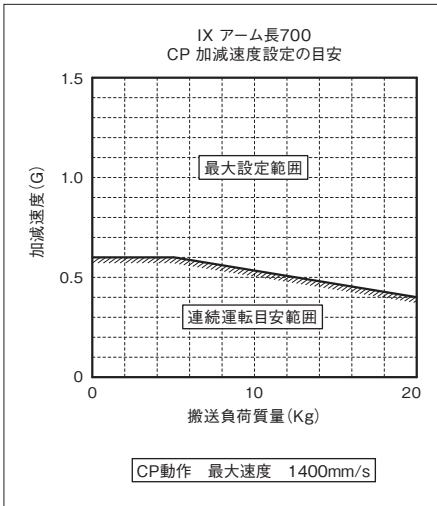
加減速度設定の目安

- スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上でWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
 - (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
 - (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げたか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
 - (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
 - (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
 - (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
 - (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
 - (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
 - (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

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

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

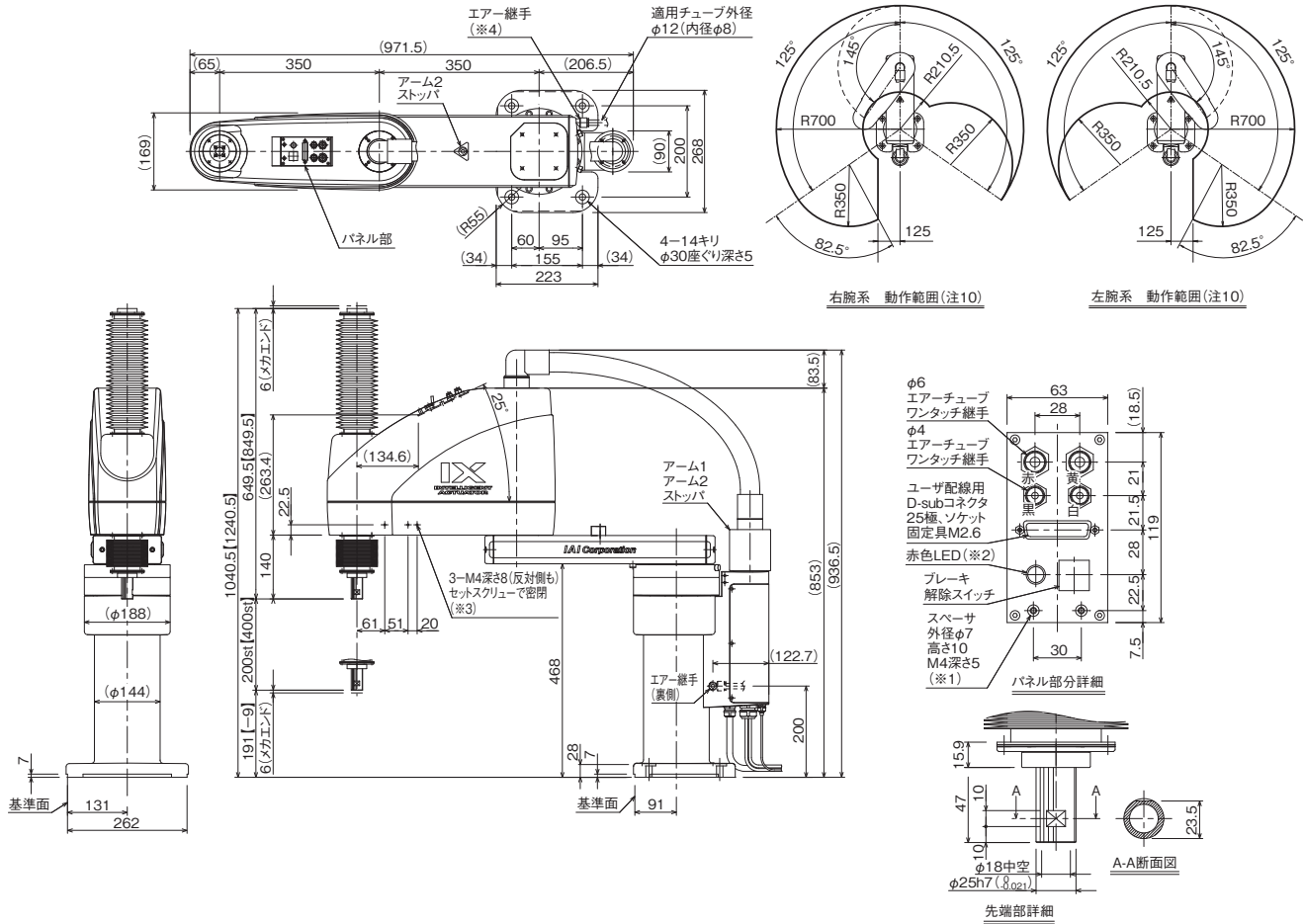
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

- ※1 スペーサーに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサー1個あたり)
 ※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
 ※3 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
 ※4 継手は取付け方向を反対にする事が可能です。(PT3/8プラグを外し、継手と入換えることにより)
 (注)ケーブル/配管
 ・モーター・エンコーダーケーブル 5m/10m
 ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 ・エア配管(4本) 0.15m

st : ストローク



質量

項目	内容
質量	60.0kg

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-PX4/QX4		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	20000	-	8-291	
XSEL-RAX4/SAX4 (IX・IXA用)		4		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	36666 (タイプにより異なります)	-	8-291	

(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。

IX-NNC80□□H

クリーン
アーム長
800
mm

■型式項目

IX	-		-		-	T2	-	
シリーズ	-	タイプ	-	ケーブル長	-	適応コントローラー	-	オプション
	-	NNC8020H	-	5L	-	XSEL-PX/QX	-	下記オプション
	-	NNC8040H	-	10L	-	XSEL-RAX/SAX	-	価格表参照
	-		-		-		-	

(注) CEはオプション
になります。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNC8020H	-
IX-NNC8040H	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
CE対応仕様	CE	7-395	-
ジョイントケーブル仕様	JY	7-397	-

ケーブル長価格表 (標準価格) (注1)

種類	ケーブル記号	長さ	T2
標準タイプ	5L	5m	-
	10L	10m	-

POINT
選定上の
注意

- (注1) ~ (注10) は、7-393 ページをご参照ください。
- スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご覧ください。
- [] 内は上下軸が 400mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様、寸法は上下軸 200mm、400mm で共通です。
- エンコーダーのアブソリュートデータが消失し、アブソリュートリセットが必要な場合は調整治具が必要です。詳細は 7-402 ページをご参照ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-402 ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表RCP6CR/
RCP6SCRRCP4
CRRCA
CRRCS4
CRRCS3
CRISDBCR/
ISPDBCRSSPDA
CRISDACR/
ISPDACRRCA2
CRRCS2
CRRCP2
CRDDA
CR

IXP

IX-
NNCオプション
補足資料

メインスペック

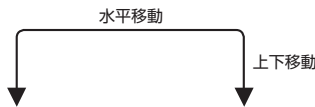
項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg)		20	
合成最高速度 (mm/s)		7586	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	330
		第2アーム (度/s)	487
		上下軸 (mm/s)	1614
		回転軸 (度/s)	1266
押付け (N) (注3)		上限 304 下限 123	
クリーンルーム仕様アーム長 (mm)		吸引量 (NL/min) (注4) 80 800	
各軸アーム長 (mm)		第1アーム 450 第2アーム 350	
各軸動作範囲		第1アーム (度) ±125 第2アーム (度) ±145 上下軸 (mm) 200[400] 回転軸 (度) ±360	

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.015 mm
	上下軸	±0.010 mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線	25芯 AWG26 (定格30V/MAX1.1A) シールド付き	
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ2本 (最高使用圧力0.8MPa)	
アラーム表示灯 (注6)	赤色LED 小型表示灯1個 (DC24V供給必要)	
ブレーキ解除スイッチ (注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	11.7 N·m
	許容負荷モーメント	9.8 N·m
クリーン度	クラス10 (0.1μm, Fed.Std.209D) クラス2.5相当 (ISO 14644-1規格)	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP30	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注8)	74dB	
海外対応規格	CEマーク (オプション)、RoHS指令	
モーター種類	ACサーボモーター	
モーター容量	第1アーム	750W
	第2アーム	400W
	上下軸	400W
	回転軸	200W
エンコーダ種類	アブソリュート	
エンコーダパルス数	32768 pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.46秒

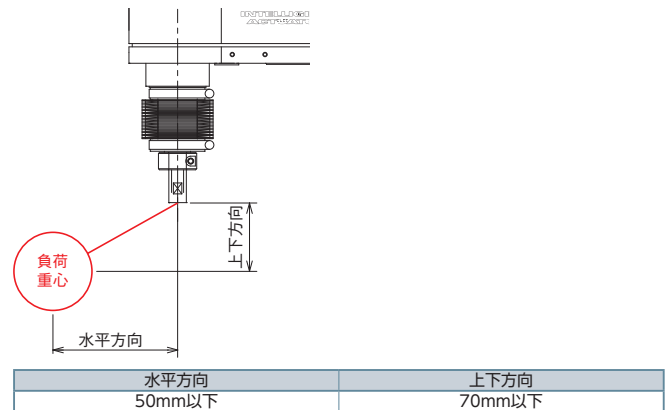
標準サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (相位置決めアーチモーション)【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。



先端軸許容負荷慣性モーメント

先端軸許容負荷慣性モーメント
0.1 kg · m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端ブライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。上下方向はスカラロボットが、円滑動作出来るオフセット量の目安です。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC/
ISDBC

SSPDA
CR

ISDAC/
ISDAC

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

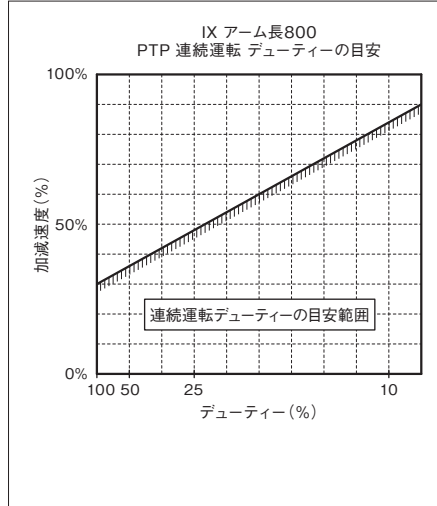
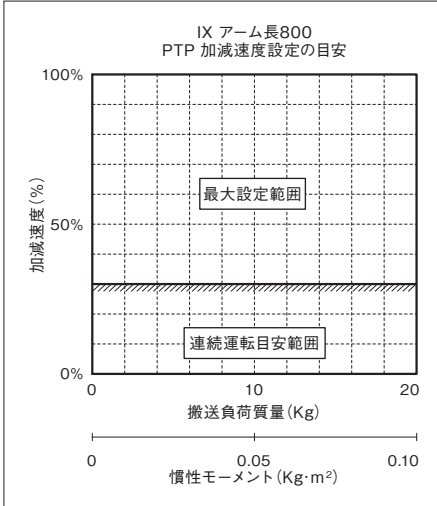
IX-
NNC

オプション
補足資料

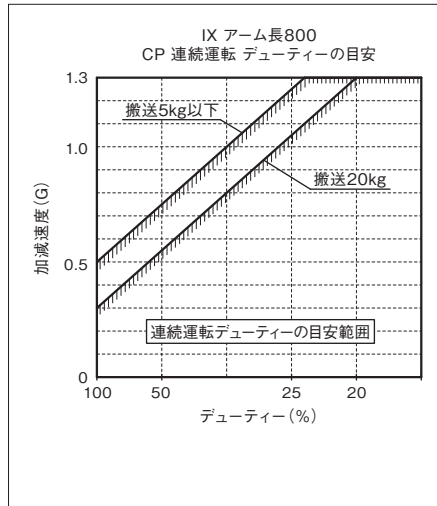
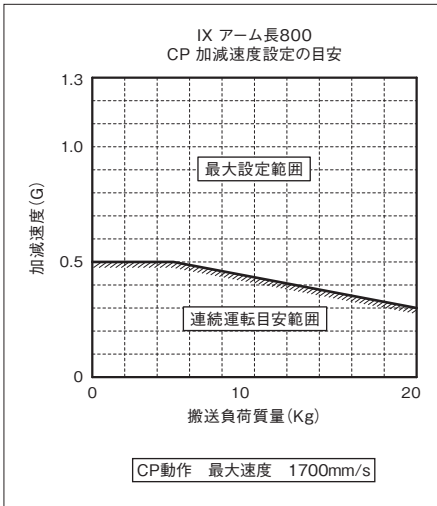
加減速度設定の目安

- スカラロボットIXは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラ高速対応品は各搬送質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
 - (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
 - (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げると、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
 - (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
 - (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
 - (6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
 - (7) 搬送負荷は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
 - (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動をまねきます。
 - (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



■CP動作



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

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPD6CR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

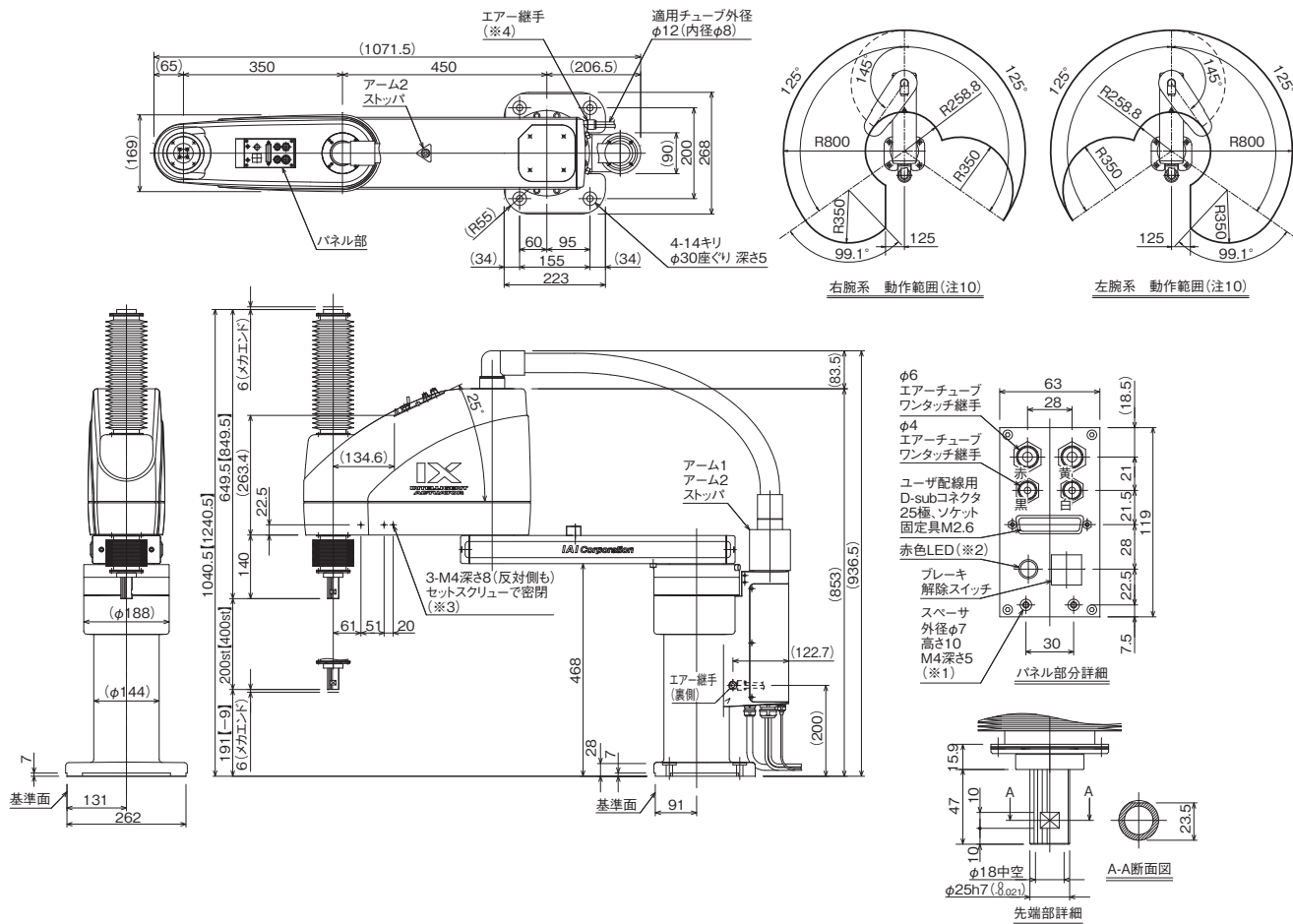
IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

- ※1 スペーサーに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下としてください。(スペーサー1個あたり)
 ※2 お客様がコントローラーのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
 ※3 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
 ※4 継手は取付け方向を反対にすることが可能です。
 (注)ケーブル/配管
 ・モーター・エンコーダーケーブル 5m/10m
 ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 ・エア配管(4本) 0.15m

st : ストローク



質量

項目	内容
質量	62.0kg

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-PX4/QX4		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-291
XSEL-RAX4/SAX4 (IX・IXA用)		4		●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	-	-	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-	8-291

(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。

クリーン仕様 注意事項

カタログスペックの注意点 <スカラタイプIX-NNC>

※(注1)～(注10)は、本文ページの注記と対応しております。

(注1) ケーブル

スカラロボットのモーター・エンコーダケーブルの標準仕様は、本体に直接接続されています。ジョイント仕様をご利用の場合は、オプションにてジョイントケーブル仕様を選択ください。ケーブルの長さは、アーム長120/150/180タイプが3m(記号3L)と5m(記号5L)、その他タイプが5m(記号5L)と10m(記号10L)の2種類から選択可能です。

(注2) 最高速度

メインスペックの最高速度は、PTP命令動作の場合です。CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

(注3) 押付け

メインスペックの押付け(N)は、垂直軸の先端でものを押す力です。上限は押付け力の設定値(ドライバーカードパラメーターNo.38)が70%の場合の押付け力です。下限は同パラメーター設定値が、アーム長120/150/180は50%、アーム長250/350は20%、アーム長500/600は40%、アーム長700/800は35%の場合の押付け力です。

(注4) 本体内部エア吸引

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベース横(または後ろ)のエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。吸引量は各タイプの共通仕様をご参照ください。また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

(注5) 位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。(繰返し位置決め精度と絶対位置決め精度の違いは1-16ページをご参照ください)スペックの繰返し位置決め精度の数値は、周囲温度20℃一定時の値です。

(注6) アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボット本体第2アーム上部に設置されています。コントローラーがエラーを発生した場合等に点灯させることができますが、使用する場合はお客様がコントローラーのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

(注7) ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチはアラーム表示等同様、本体第2アーム上部に設置されています。ブレーキ解除スイッチを有効にするためには、お客様がロボット本体にあるブレーキ電源の配線に、**DC24Vを供給してください。**

(注8) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。騒音は、動作条件及び周囲反射環境により変わる場合があります。(JIS B 6195)

(注9) 加減速度の設定について

加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、加減速後に3秒以上の停止時間を設けてください。**※加減速度設定の目安は各製品ページをご参照ください。**

(注10) 動作範囲

アブソリュートリセット及び腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びますので周辺機器との干渉にご確認ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDSCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

カタログスペックの注意点 <スカラタイプ:IXP>

※(注1)～(注5)は、本文ページの注記と対応しております。

**(注1)
可搬質量**

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。

**(注2)
最高速度**

メインスペックの最高速度は、PTP命令動作の場合です。CP動作命令(補間動作)の場合は、速度に限界があります。詳細は各製品ページ「加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

**(注3)
本体内部エア吸引**

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベースのエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。各仕様の流量を流せる配管としてください。また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

**(注4)
位置決め精度**

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切り替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

**(注5)
騒音**

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。騒音は、動作条件及び周囲反射環境により変わる場合があります。(JIS B 6195)

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

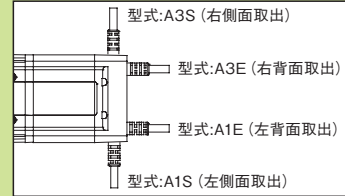
クリーン仕様 オプション

ケーブル取出し方向

型式 A0 / A1 **説明** アクチュエーターケーブルの取出し方向を、側面取出し、底面取出しの2種類から選択できます。

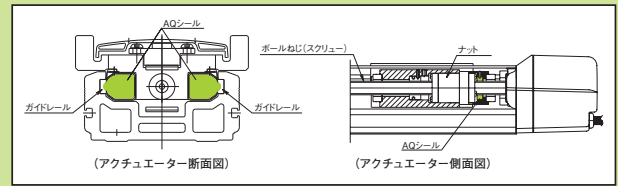
ケーブル取出し方向

型式 A1S / A1E / A3S / A3E
説明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の4種類から選択できます。
 ※取出し方向はいずれかを必ず選択していただきます。



AQ シール

型式 AQ
説明 AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴を持っています。AQシールをガイド及びボールねじの表面(鋼球転動面)に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。



ブレーキ

型式 B / BE / BL / BR
説明 アクチュエータ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。
 ※電源 OFF またはサーボ OFF 時に Z 軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、ブレーキの手配をお願いします。

クリーブセンサー

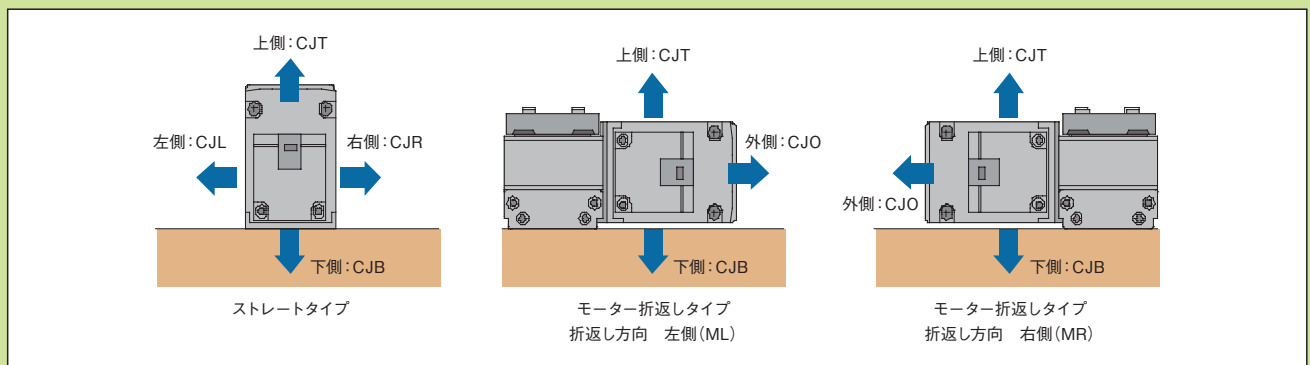
型式 C (標準) / CL (反対側取付け)
説明 原点復帰を高速で行うためのセンサーです。通常原点復帰はモーター側ストロークエンドのストッパーにスライダを押し当てて反転させるため、原点復帰速度は 10 ~ 20mm/s に抑えられています。そのためストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかります。それを短縮させるために途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサーです。ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズは、センサー及びカバーがアクチュエーター本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準 (型式: C) となります。センサーを反対側 (勝手違い) に設置したい場合は CL をご選択ください。ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型 (W/WX) タイプはセンサーが本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は C (標準) をご選択ください。

CE 対応

型式 CE **説明** 1-353 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。

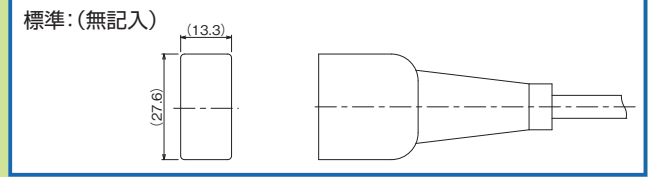
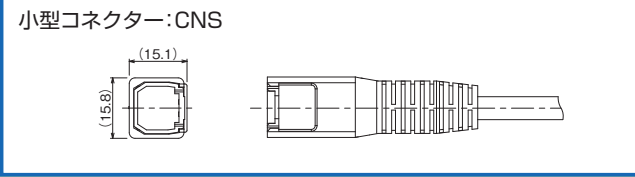
ケーブル取出し方向変更

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。



小型コネクタ仕様

型式 **CNS** **説明** ケーブルジョイントコネクタを小型のものに変更することができます。



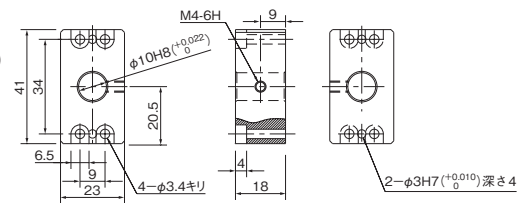
吊り金具

型式 **EB** **説明** アクチュエーターの設置時、アクチュエーターを吊り上げるために使用する吊り金具とアイボルトのセットです。※詳細は取扱説明書をご確認ください。

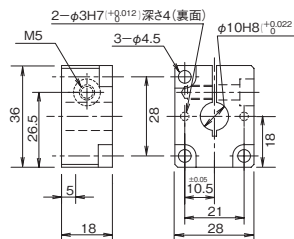
フランジブラケット

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。

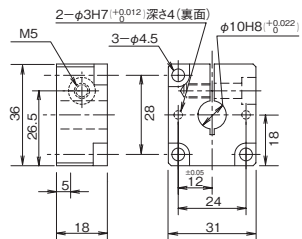
GRSS/GRLS用
単品型式 RCP2-FB-GRSS
(単品質量:0.05kg/材質:アルミ)



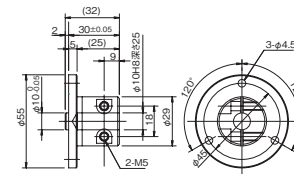
GRS用
単品型式 RCP2-FB-GRS
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



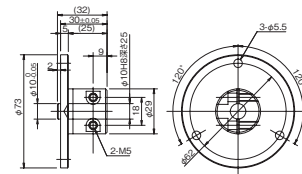
GRM用
単品型式 RCP2-FB-GRM
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-FB-GR3S
(単品質量:0.08kg/材質:アルミ)



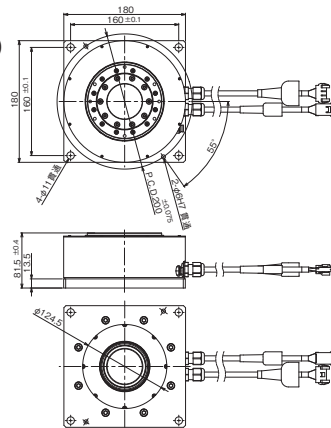
GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-FB-GR3M
(単品質量:0.2kg/材質:アルミ)



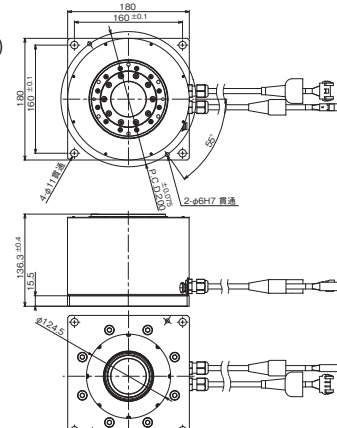
フランジ

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。

DDACR-LT18C
単品型式 DDA-FL-LT18
(単品質量:0.3kg/材質:アルミ)



DDACR-LH18C
単品型式 DDA-FL-LH18
(単品質量:0.4kg/材質:アルミ)



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

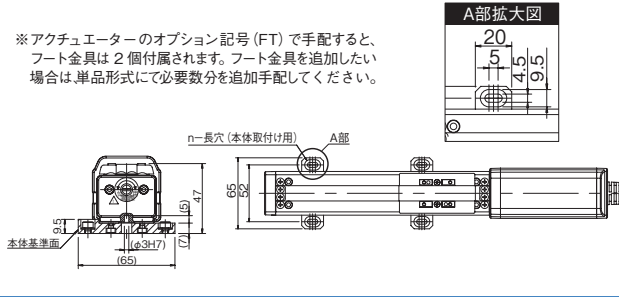
フート金具

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。スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付け穴全てにフート金具を取付けてください。フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※フート金具間の取付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。

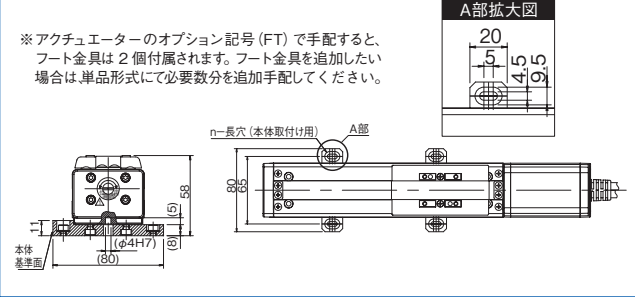
RCACR-SA4C 単品型式 RCA-FT-SA4

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は 2 個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



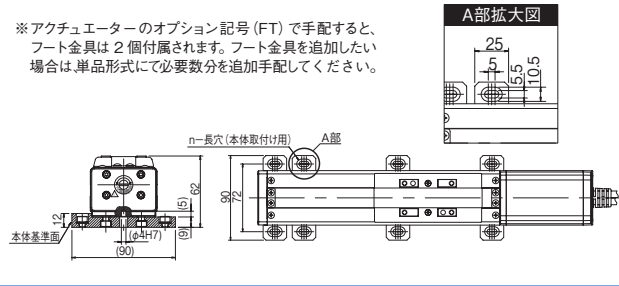
RCACR-SA5C 単品型式 RCA-FT-SA5

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は 2 個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



RCACR-SA6C 単品型式 RCA-FT-SA6

※アクチュエーターのオプション記号 (FT) で手配すると、フート金具は 2 個付属されます。フート金具を追加したい場合は、単品形式にて必要数分を追加手配してください。



RCP6CR/
RCP6SCR

指定グリース塗布仕様

型式 G3 / G4

説明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリースをクリーン環境用低発塵グリース (G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース) に変更します。

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

高精度仕様

型式 HPR

説明 このオプションを指定することで、繰返し位置決め精度が±0.005mmになります。

RCS3
CR

ISDBC
ISPDBC

SSPDA
CR

原点確認センサー

型式 HSL (左側取付) / HSR (右側取付)

説明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダが移動したかを確認するためのセンサーです。
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

ジョイントケーブル仕様 (スカラロボット IXシリーズ用)

型式 JY

説明 本体・コントローラー間のケーブルをジョイントケーブル仕様に変更することができます。ケーブルを可動させる場合は断線の恐れがありますので、ジョイントケーブル仕様をご使用ください。

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

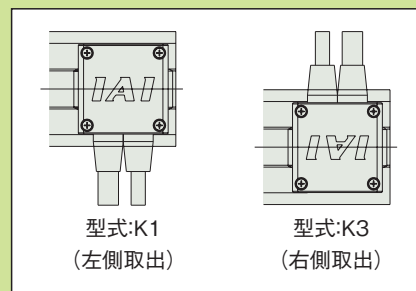
IX-
NNC

オプション
補足資料

コネクタケーブル取出し方向変更

型式 K1 / K3

説明 コネクタケーブルの取出し方向を、左側／右側から選択ができます。



省電力対応

型式 LA

説明 コントローラーの電源容量を低減するオプションです。
標準仕様／高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。
(機種によって最大値は変化しますので、詳細はACON／ASELコントローラーの電源容量をご覧ください)

原点リミットスイッチ

型式 L(標準) / LL(反対側取付け)

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。
Lオプションを指定すると、HOME(原点検出用)、+OT(反モーター側オーバートラベル)、-OT(モーター側オーバートラベル)の3つの近接センサーが装着されます。(HOMEと-OTは一体型のツインセンサーとなります)
ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRシリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準(型式:L)となります。原点リミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLをご選択ください。
ISDACR/ISPDACRシリーズの超大型(W/WX)タイプは原点リミットスイッチが標準装備となります。センサーは、本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式はL(標準)をご選択ください。

シンクロ動作時マスター軸指定

型式 LM(標準) / LLM(反対側取付け) / S(スレーブ軸指定)

説明 XSEL コントローラーの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。
これは2軸のアクチュエーターを同時に動作させるもので、1軸をマスター(記号:M)とし、もう1軸がスレーブ(記号:S)となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2軸が同時に動作するものです。
シンクロ動作を行う2軸のアクチュエーターは、全く同じ仕様(タイプ、リード、モーター出力、ストローク)でなければなりません。
シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式にLM(リミット仕様マスター軸指定)を、スレーブ軸の型式にS(スレーブ軸指定)を付けてください。
ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRシリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準(型式:LM)となります。原点リミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLMをご選択ください。
ISDACR/ISPDACRシリーズの超大型(W/WX)タイプは原点リミットスイッチが本体内部に内蔵されます。型式はLM(標準)をご選択ください。また本体側面にカバーは付きません。

原点逆仕様

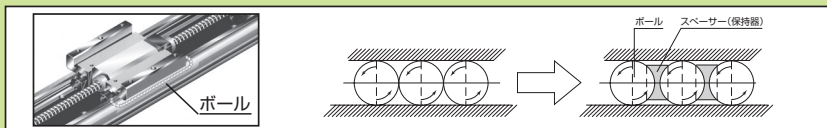
型式 NM

説明 通常原点位置は、スライダ・ロッド共にモーター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)

ボール保持機構付きガイド

型式 RT

説明 ガイドのボール(鋼球)とボールの間にスペーサー(保持器)を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。
ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。
ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。
ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。



※ ISDACR/ISPDACR-W/WX ではご使用できません。
※ ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRのボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合には、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。
詳細は各タイプのページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

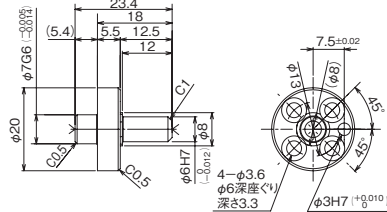
クリーン仕様

シャフトアダプター

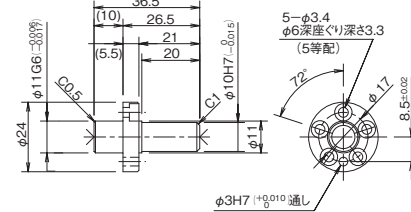
型式 **SA**

説明 ロータリーの回転部にジグ等を取付けるためのアダプターです。

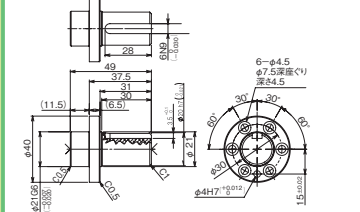
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

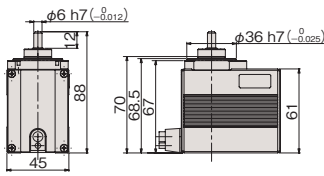


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



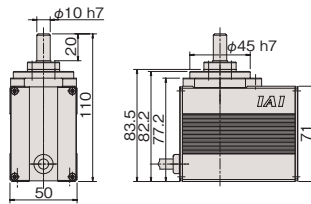
RCP2CR-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



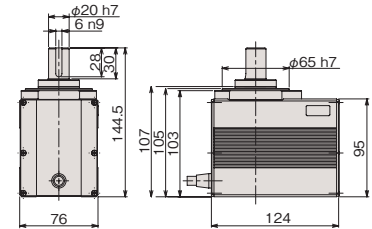
RCP2CR-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



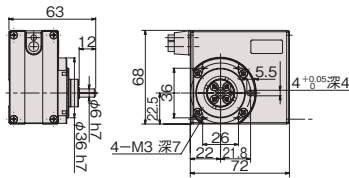
RCP2CR-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



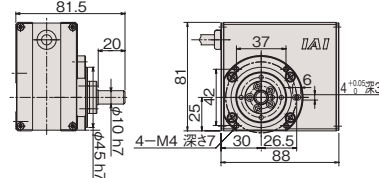
RCP2CR-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



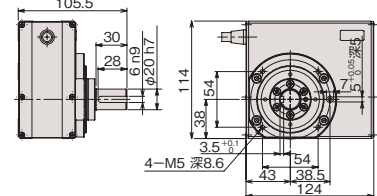
RCP2CR-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



RCP2CR-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])

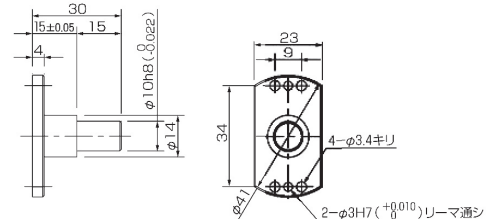


シャフトブラケット

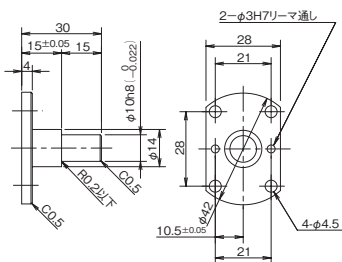
型式 **SB**

説明 グリッパー本体を取付けるための固定金具です。

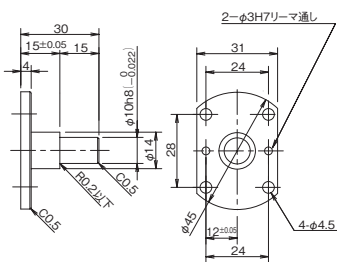
RCP2CR-GRSS/GRLS 用 単品型式 RCP2-SB-GRSS
(単品質量: 0.06kg / 材質: 鋼 [黒染め])



RCP2CR-GRS 用
単品型式 RCP2-SB-GRS
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼 [黒染め])



RCP2CR-GRM 用
単品型式 RCP2-SB-GRM
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼 [黒染め])



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
R/ISDBC
R

SSPDA
CR

ISDAC
R/ISDAC
R

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

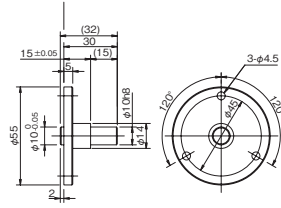
DDA
CR

IXP

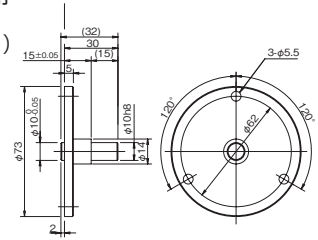
IX-
NNC

オプション
補足資料

RCP2CR-GR3LS/GR3SS 用
単品型式 RCP2-SB-GR3S
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒染め])



RCP2CR-GR3LM/GR3SM 用
単品型式 RCP2-SB-GR3M
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[黒染め])

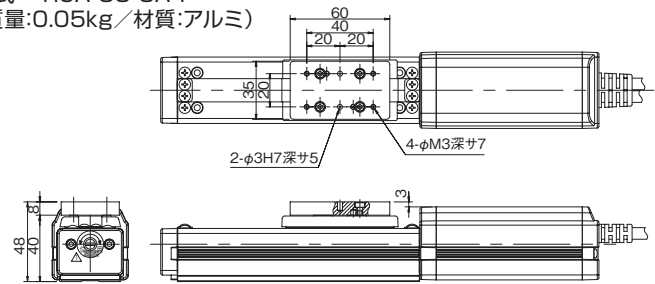


スライダースペーサー

型式 SS

説明 SA4タイプのスライダー上面位置を、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。SA4以外のアクチュエーターは、スライダー上面位置がモーター高さ位置より高くなっているため必要ありません。

RCACR-SA4C
単品型式 RCA-SS-SA4
(単品質量:0.05kg / 材質:アルミ)



真直度高精度仕様

型式 ST

説明 スライダーの運動平行度（水平／垂直）、スライダーの運動真直度（水平／垂直）の走り精度を高レベルで規定した精密アクチュエーターです。それぞれの走り精度はアクチュエーターのストローク毎に規定されます。下表は、1mあたりの規格値になります。ストローク毎の規格値の算出方法は、「アルミベースと鉄ベース」の計算例を参照ください。

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)	真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は一律0.008mmとする〕

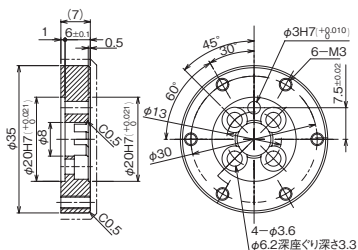
※運動平行度／運動真直度の詳細、ストローク毎の規格値の算出方法は、3-661ページをご参照ください。(※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

テーブルアダプター

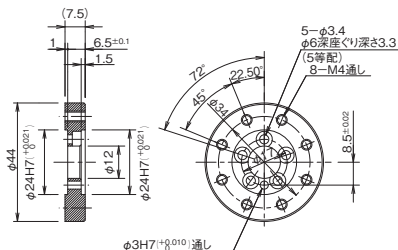
型式 TA

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。

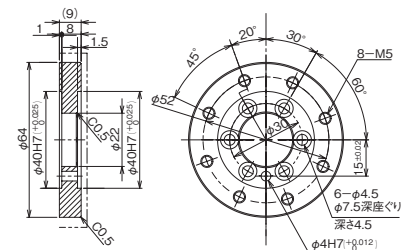
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図



RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBC
ISPBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

IX-
NNC

オプション
補足資料

クリーン仕様

選定

注意事項

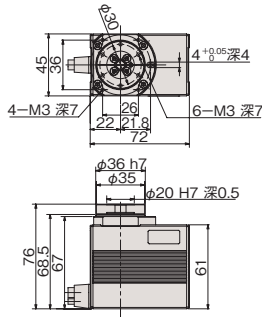
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

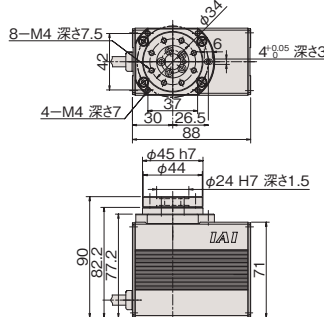
RCP2CR-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



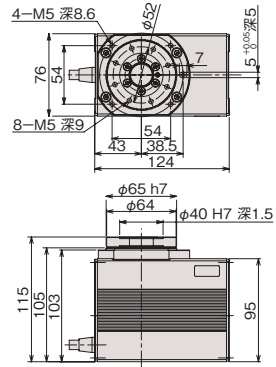
RCP2CR-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



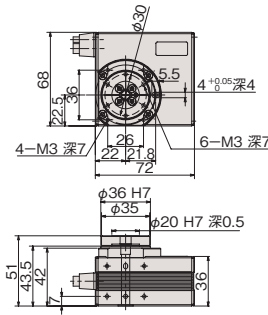
RCP2CR-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



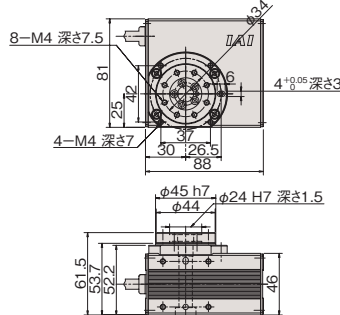
RCP2CR-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



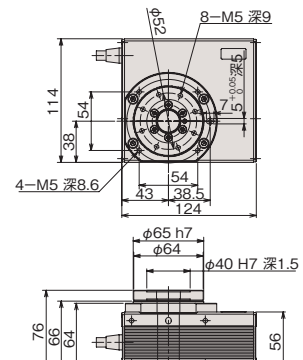
RCP2CR-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



RCP2CR-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



吸引用継手 L 字仕様

型式 **VL**

説明 クリーン仕様の吸引用継手を、ストレートタイプから L 字タイプに変更するものです。

L 字継手取出し方向

型式 **VLL / VLR**

説明 クリーン仕様の吸引用 L 字継手の取出し方向を左側(型式:VLL)か右側(型式:VLR)が選択できます。
※どちらかを必ずご選択ください。

吸引用継手なし

型式 **VN**

説明 クリーン仕様から吸引用継手を取外して簡易防塵タイプとして使用するオプションです。

吸引用継手勝手違い

型式 **VR**

説明 パキューム用継手は標準がモーター側から見て本体左側に設置されていますが、これを勝手違い側(右側)に変更するオプションです。

ダブルスライダー仕様

型式 **W**

説明 ボールねじに接続されていないフリーのスライダーを追加するオプションです。
スライダーをダブルにすることで、モーメント及び張り出し負荷長を大きくすることができます。
※中間サポート付タイプ(MX/LX/WX)では使用できません。

RCP6CR/
RCP6SCR

RCP4
CR

RCA
CR

RCS4
CR

RCS3
CR

ISDBCR/
ISPDBCR

SSPDA
CR

ISDACR/
ISPDACR

RCA2
CR

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

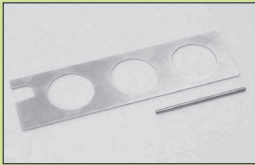
IXP

IX-
NNC

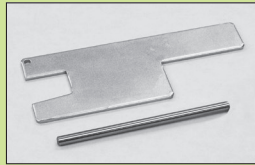
オプション
補足資料

アブソリュートリセット調整ジグ (IXシリーズ用)

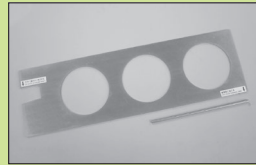
エンコーダーのアブソリュートデータが消失しアブソリュートリセットが必要な場合に使用する調整ジグです。



単品型式 JG-1



単品型式 JG-2



単品型式 JG-3



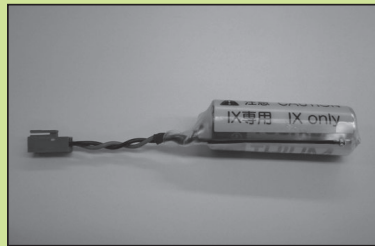
単品型式 JG-5

アブソリュートデータバックアップ用電池 (IXシリーズ用)

スカラロボットのアブソリュートデータを保持するための電池です。

コントローラーから「アブソデータバックアップバッテリー電圧低下警告エラーコード: EA03」が出力されたら、すみやかに電池の交換をください。

※電池は(スカラ全機種)1台につき4個必要です。荷姿は1個単位ですのでご注文の際は必要数をご指定ください。



単品型式 AB-3



単品型式 AB-6

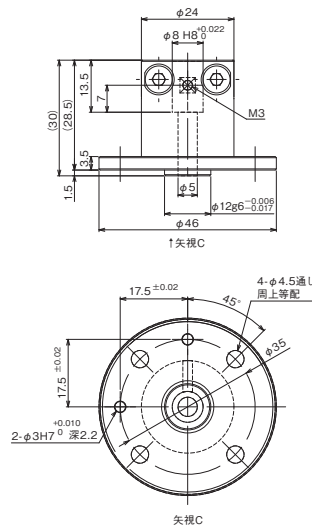
フランジ

Z軸アーム先端に物を取付ける場合にご使用ください。

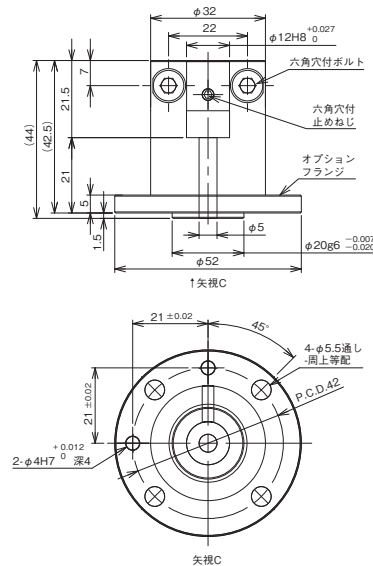
■ IXP シリーズ

型式		IXP-FL-2	IXP-FL-3
材質		鋼	鋼
質量 [g]		130	300
価格		-	-
IXP	パワーコンスカラ	3C3515/4C3515	○
		3C4515/4C4515	
		3C5520/4C5520	
		3C6520/4C6520	○

IXP-FL-2



IXP-FL-3



選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

RCP6CR/
RCP6SCR
RCP4
CR
RCA
CR
RCS4
CR
RCS3
CR
ISDBCR/
ISPBCR
SSPDA
CR
ISDACR/
ISPDACR
RCA2
CR
RCS2
CR
RCP2
CR
DDA
CR
IXP
IX-
NNC

オプション
補足資料

クリーン仕様

選定

注意事項

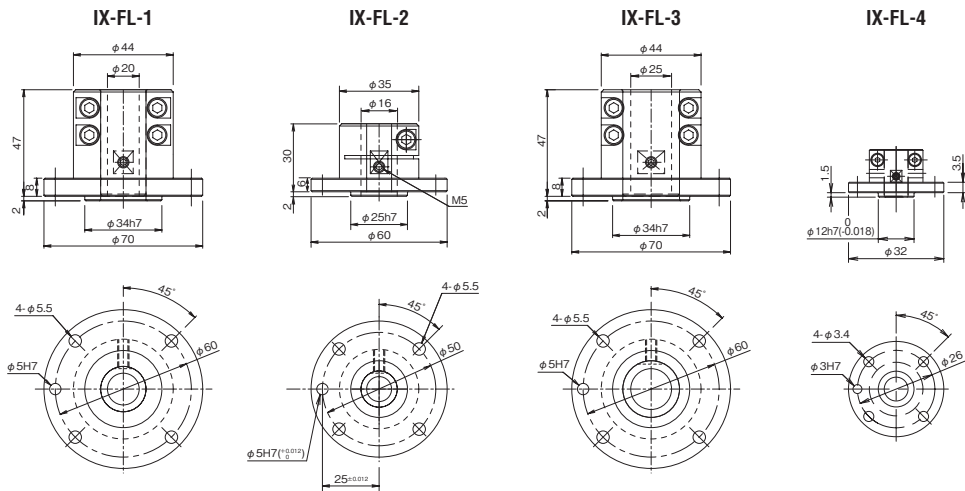
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■ IX シリーズ

型式		IX-FL-1	IX-FL-2	IX-FL-3	IX-FL-4
材質		アルミ	アルミ	アルミ	アルミ
質量 [g]		210	100	190	20
価格		-	-	-	-
IX	クリーン仕様	NNC1205			
		NNC1505			○
		NNC1805			
		NNC2515H		○	
		NNC3515H			
		NNC50□□H	○		
		NNC60□□H			
		NNC70□□H			○
NNC80□□H					



RCP6CR/
RCP6SCR

機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アップリョートデータ バックアップ用電池	アップリョートリセット 調整ジグ
IXP	3C3515/4C3515	-	本体付属
	3C4515/4C4515		
	3C5520/4C5520		
	3C6520/4C6520		
IX	NNC1205	AB-6 ※1	JG-5
	NNC1505		
	NNC1805		
	NNC2515H	AB-3 ※1	JG-2
	NNC3515H		
	NNC50□□H		JG-1
	NNC60□□H		
	NNC70□□H		
NNC80□□H	JG-3		

※1 電池はスカラ全機種 1 台につき 4 個必要です。AB-3 / AB-6 の荷姿は 1 個単位ですのでご注文の際は必要個数をご指定ください。

RCS2
CR

RCP2
CR

DDA
CR

IXP

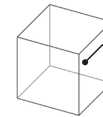
IX-
NNC

オプション
補足資料

クリーン仕様 クリーン度規格について

クリーン度はクリーンルーム内の清浄度を示す指標であり、「一定の体積中の基準の大きさ以上の塵埃の数量」で示されます。規格の原本は1963年のアメリカ連邦規格Federal Standard209です。この規格は1992年に改定されたFed.Std209Eが最新になっていますが、ISO14644-1成立(1999年)に伴い、2001年に廃止されました。またそのほか、日本工業規格JIS B 9920も、2002年にISOと完全に同一の形に改訂されました。ただし、現場レベルではアメリカ連邦規格Fed.Std209Dによる「クラス1000」という表現やそれを準ずる形で「0.1μmクラス100」という通称が多く用いられています。

No.	規格名	クラス名	対象粒径	基準体積	備考
1	Fed.Std.209D	クラス1,10,100…10万	0.5μm	1ft ³	1963年に制定。2001年に廃止
2	ISO14644-1	クラス1~9	0.1μm	1m ³	1999年に制定



規定の大きさの空間(1m³、1ft³)に対象粒径の塵埃がいくつ存在するかを規定

アイエイアイ規格は、Fed.Std.209Dを準用していますが、対象の粒径は0.1μmです。

<クリーン度規格>

クリーン度規格について、以下の表にまとめます。

1. Fed.Std.209D

対象粒径 クラス基準	0.5μm以上 1ft ³ の粒子数				
	測定粒子径 [個/ft ³ (個/m ³)]				
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	5μm
クラス1	35	7.5	3	1 (35)	
クラス10	350	75	30	10 (353)	
クラス100		750	300	100 (3530)	
クラス1000				1,000 (35,300)	7
クラス10000				10,000 (353,000)	70
クラス100000				100,000 (3,530,000)	700

2. ISO 14644-1

対象粒径 クラス基準	0.1μm 1m ³ の粒子数のべき乗 上限濃度 [個/m ³]					
	上限濃度 [個/m ³]					
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	1μm	5μm
クラス1 (クラス1.5)	10 32	2				
クラス2 (クラス2.5)	100 316	24	10	4		
クラス3 (クラス3.5)	1,000 3,160	237	102	35	8	
クラス4 (クラス4.5)	10,000 31,600	2,370	1,020	352	83	
クラス5	100,000	23,700	10,200	3,520	832	29
クラス6	1,000,000	237,000	102,000	35,200	8,320	293
クラス7				352,000	83,200	2,930
クラス8				3,520,000	832,000	29,300
クラス9				35,200,000	8,320,000	293,000

※網掛け部は対象粒径

表 規格対応表

規格名称	IAI規格	Fed.Std.209D	ISO 14644-1
クリーン度クラスの対応			クラス1 (クラス1.5)
			クラス2 (クラス2.5)
	クラス10	クラス1	クラス3 (クラス3.5)
	クラス100	クラス10	クラス4 (クラス4.5)
		クラス100	クラス5
		クラス1000	クラス6
		クラス10000	クラス7
		クラス100000	クラス8

←赤字はアイエイアイにおけるクリーン度
細小型のみクラス 100 (ISO クラス 3.5)
その他クラス 10 (ISO クラス 2.5)

※クラスについては、以下の式で規定される

$$C_n = 10^N \times \left(\frac{0.1}{D} \right)^{2.08}$$

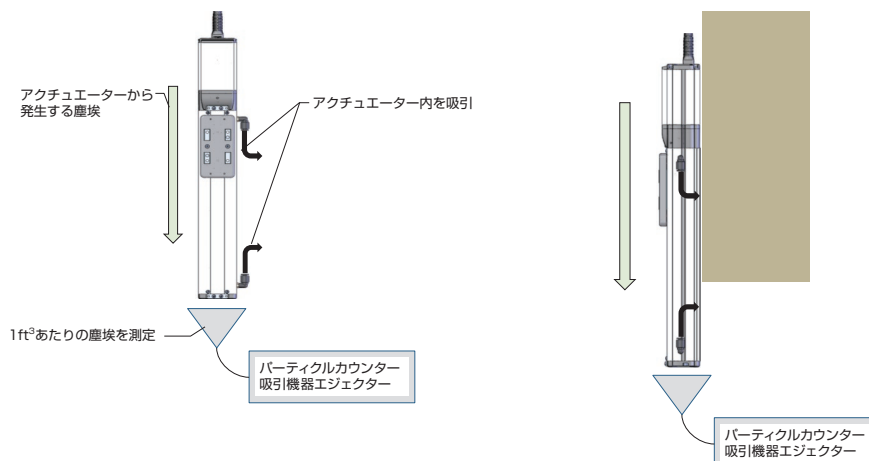
Cn: 粒径以上の上限濃度 (個/m³)

N: 清浄度クラス

⇒ 中間域の清浄度クラスは1.1~8.9まで0.1刻みで規定
D: 粒径 [μm]

<アイエイアイにおけるクリーン度測定方法>

垂直設置にて測定し、1ft³あたりの塵埃の量を3回計測し、その最大値をクリーン度としています。



選定

注意事項

クリーン


防塵防滴

ケーブル型式
一覧表


防塵・防滴仕様

スライダタイプ

パルスモーター










RCP4W-SA5C	7-411	
RCP4W-SA6C	7-415	
RCP4W-SA7C	7-419	

サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISWA/ISPWA-S	7-425	
ISWA/ISPWA-M-100	7-429	
ISWA/ISPWA-M-200	7-433	
ISWA/ISPWA-L-200	7-437	
ISWA/ISPWA-L-400	7-441	

ロッドタイプ

パルスモーター

RCP6W/RCP6SW-RA4C	7-447	
RCP6W/RCP6SW-RA6C	7-451	
RCP6W/RCP6SW-RA7C	7-455	
RCP6W/RCP6SW-RA8C	7-459	
RCP6W/RCP6SW-RAA4C	7-463	
RCP6W/RCP6SW-RAA6C	7-467	
RCP6W/RCP6SW-RAA7C	7-471	
RCP6W/RCP6SW-RAA8C	7-475	
RCP6W/RCP6SW-WRA10C	7-479	
RCP6W/RCP6SW-WRA12C	7-483	
RCP6W/RCP6SW-WRA14C	7-487	
RCP6W/RCP6SW-WRA16C	7-491	
RCP6W/RCP6SW-RA4R	7-495	
RCP6W/RCP6SW-RA6R	7-499	
RCP6W/RCP6SW-RA7R	7-503	
RCP6W/RCP6SW-RA8R	7-507	
RCP6W/RCP6SW-RAA4R	7-511	
RCP6W/RCP6SW-RAA6R	7-515	
RCP6W/RCP6SW-RAA7R	7-519	
RCP6W/RCP6SW-RAA8R	7-523	
RCP6W/RCP6SW-WRA10R	7-527	
RCP6W/RCP6SW-WRA12R	7-531	
RCP6W/RCP6SW-WRA14R	7-535	
RCP6W/RCP6SW-WRA16R	7-539	
RCP5W-RA10C	7-543	

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

ロータリータイプ

サーボモーター 24V

RCA2W-RN3NB	7-549
RCA2W-RP3NB	7-551
RCA2W-GS3NB	7-553
RCA2W-GD3NB	7-555
RCA2W-SD3NB	7-557
RCA2W-RN4NB	7-559
RCA2W-RP4NB	7-561
RCA2W-GS4NB	7-563
RCA2W-GD4NB	7-565
RCA2W-SD4NB	7-567



パルスモーター

RCP2W-RTBS/RTBSL	7-607
RCP2W-RTB/RTBL	7-611
RCP2W-RTBB/RTBBL	7-615
RCP2W-RTCS/RTCSL	7-619
RCP2W-RTC/RTCL	7-623
RCP2W-RTCB/RTCBL	7-627



ダイレクトドライブモーター

DDW-LH18C	7-631
-----------	-------



サーボモーター 200V

RCS2W-RN5NB	7-571
RCS2W-RP5NB	7-573
RCS2W-GS5NB	7-575
RCS2W-GD5NB	7-577
RCS2W-SD5NB	7-579



スカラロボット

パルスモーター パワーコンスカラ

IXP-3W3515/4W3515	7-637
IXP-3W4515/4W4515	7-643
IXP-3W5520/4W5520	7-649
IXP-3W6520/4W6520	7-653



サーボモーター 200V

IXA-4NSW3015	7-659
IXA-4NSW4518/4NSW4533	7-663
IXA-4NSW6018/4NSW6033	7-669



グリッパータイプ

パルスモーター

RCP2W-GRSS	7-583
RCP2W-GRS	7-589
RCP2W-GRM	7-593
RCP2W-GRLS	7-587
RCP2W-GR3SS	7-597
RCP2W-GR3SM	7-601



注意事項

7-675

オプション

7-678

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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/waterproof.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
防塵・防滴仕様	RCP5W-RA6C	2017総合カタログ	○
	RCP5W-RA7C		
	RCP5W-RA8C		
	RCP4W-RA6C		
	RCP4W-RA7C		
	RCP2W-SA16C		
	RCP2W-RA4C		
	RCP2W-RA6C		
	RCP2W-RA10C		
	RCAW-RA3C/RA3D/RA3R		
	RCAW-RA4C/RA4D/RA4R		
	IX-NNW2515H		
	IX-NNW3515H		
	IX-NNW50 □□		
	IX-NNW60 □□		
	IX-NNW70 □□		
	IX-NNW80 □□		

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項


クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スライダー RCP4

パルスモーター			
RCP4W	スライダー	RCP4W-SA5C	7-411
		RCP4W-SA6C	7-415
		RCP4W-SA7C	7-419



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP4W-SA5C

防塵
防滴

モーター
ストレート

本体幅
60
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP4W	- SA5C	- I	- 35P					
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 35P パルスモーター 35□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm	ストローク 100 100mm 500 500mm (50mmピッチ毎設定)	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

横立

天吊り

垂直

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	—

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	7-678	—
ケーブル右側面取出し	A3	7-678	—
アルマイト処理追加	AL	7-678	—
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	7-684	—
食品用グリース指定	GE	7-684	—
原点逆仕様	NM	7-686	—
天吊り取付仕様 (ブラケット左取付)	HFL	7-684	—
天吊り取付仕様 (ブラケット右取付)	HFR	7-684	—
左横壁取付仕様	TFL	7-691	—
右横壁取付仕様	TFR	7-691	—

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)	—	—

POINT
選定上の
注意

- (1) 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取り付けていただきますようお願いいたします。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (3) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
- (4) エアパーズを行う際のエアチューブ長さおよびエア流量については「エアチューブ長さおよびエア流量の相関図」をご参照ください。
- (5) 押付け動作を行う場合は「押付け力および電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- (6) 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。
- (7) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。
- (8) 張出し負荷長の目安は、両端支持125mm以下、片持ち支持105mm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。
- (9) 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

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

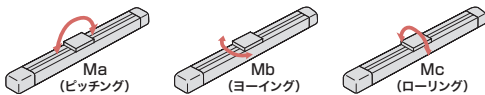
メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード(mm)	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	5 10
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	1.5 2
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330 165
		最低速度(mm/s)	13 7
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	- -
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	- -
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	- -
		最低速度(mm/s)	- -
		定格加減速度(G)	- -
エア	パージ圧力(MPa)	0.1 0.1	
	流量(Nl/min)	40以上 40以上	
押付け	押付け時最大推力(N)	66.9 147.9	
	押付け最高速度(mm/s)	20 20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	- -	
	ブレーキ保持力(kgf)	- -	
ストローク	最小ストローク(mm)	100 100	
	最大ストローク(mm)	500 500	
	ストロークピッチ(mm)	50 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		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)	
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
シール	ウレタンゴム(U)		
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)		
静的許容モーメント	両端固定支持: Ma	8.52N·m	片持ち固定支持: Mb: 4.26N·m
	両端固定支持: Mb	12.2N·m	片持ち固定支持: Mb: 6.10N·m
	両端固定支持: Mc	19.8N·m	片持ち固定支持: Mc: 9.90N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma	8.52N·m	
	Mb	12.2N·m	
	Mc	19.8N·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	IP65(エアパージ実施時)		
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		

(注1) テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式: AL)」をご指定ください。
(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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプのもーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード10

速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
330	両端固定	5	4	3	2
	片持ち固定	1.5	1	0.7	0.5

リード5

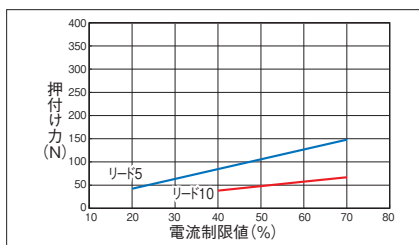
速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
165	両端固定	10	8	6	4
	片持ち固定	2	1.5	1.2	1

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (50mm毎)	330
10	165

(単位はmm/s)

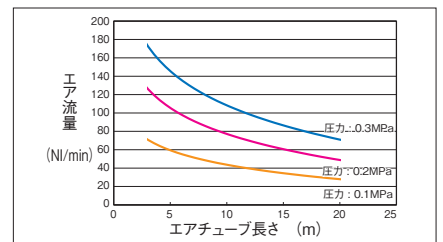
押付け力と電流制限値の相関図



押付け動作時のご注意

(注) 押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが「メインスペック」の動的許容モーメント(Ma、Mb)の80%を超えないようにしてください。
(注) 押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さエア流量の相関図



(注) 外径6mm: 内径4mmのエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径: 6の継ぎ手を使用しています。
(注) 相関図を目安にエア流量40Nl/min 以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

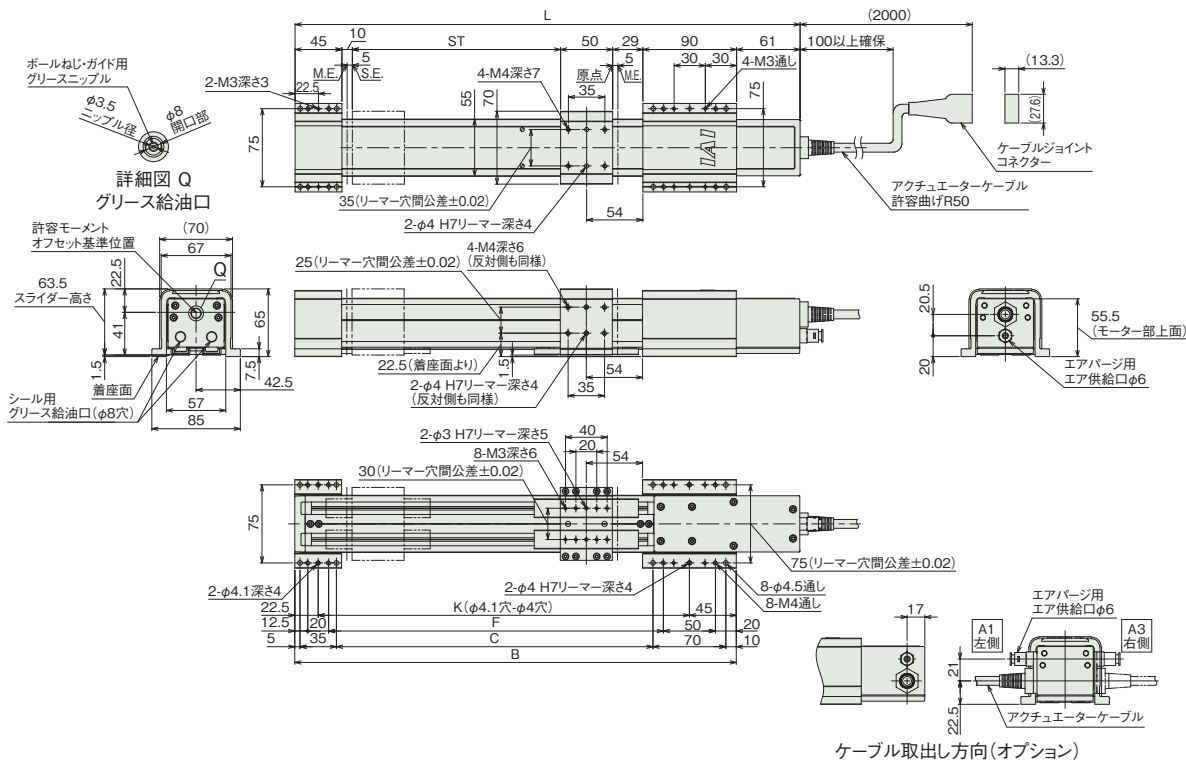
IXA

オプション
補足資料

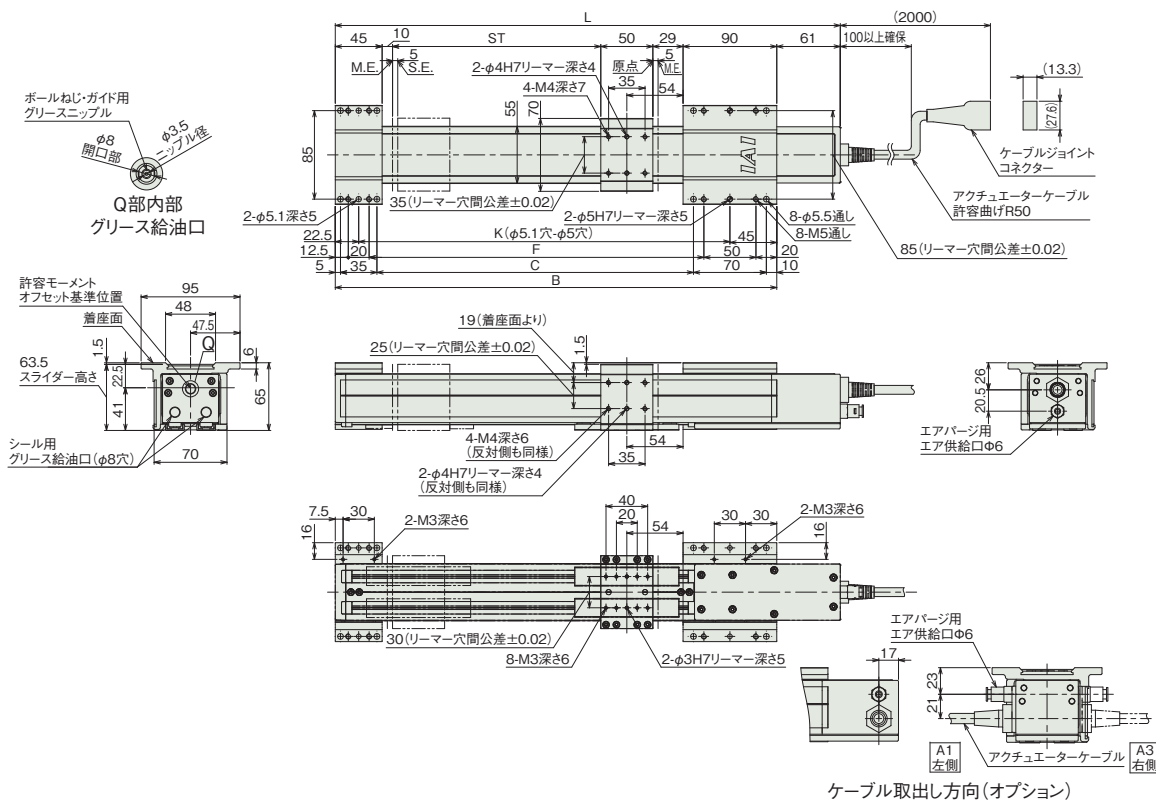
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行う場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。
 (注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-266ページをご覧ください。

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

標準



天吊り取付仕様



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
 一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

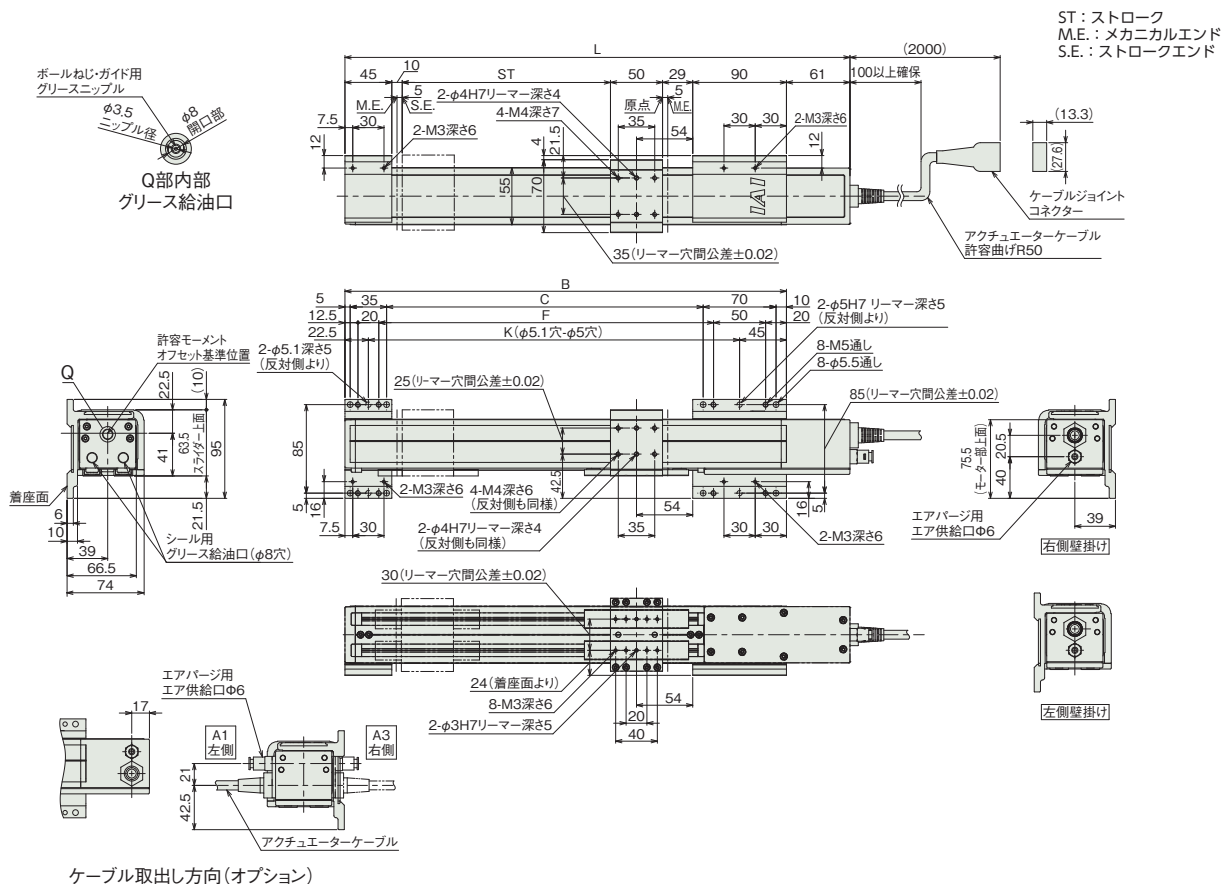
DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■壁取付仕様



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	385	435	485	535	585	635	685	735	785
B	324	374	424	474	524	574	624	674	724
C	204	254	304	354	404	454	504	554	604
F	221.5	271.5	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5
K	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5

■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)	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

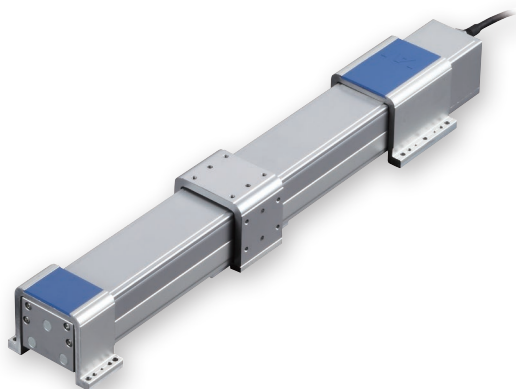
RCP4W-SA6C

防塵・防滴
 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

RCP4W - SA6C - I - 42P

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 12 12mm 6 6mm	ストローク 100 100mm 600 600mm (50mmピッチ毎設定)	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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	-------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS 10
 水平 横立て 天吊り 垂直

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	-
550	-
600	-

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	7-678	-
ケーブル右側面取出し	A3	7-678	-
アルマイト処理追加	AL	7-678	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	7-684	-
食品用グリース指定	GE	7-684	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
天吊り取付仕様(ブラケット左取付)	HFL	7-684	-
天吊り取付仕様(ブラケット右取付)	HFR	7-684	-
左横壁取付仕様	TFL	7-691	-
右横壁取付仕様	TFR	7-691	-

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)	-	-
		-	-

- POINT**
 選定上の注意
- 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取り付けていただきますようお願いいたします。
 - 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
 - エアパージを行う際のエアチューブ長さおよびエア流量については「エアチューブ長さおよびエア流量の相関図」をご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - 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。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。
 - 張出し負荷長の目安は、両端支持150mm以下、片持ち支持90mm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。
 - 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ページをご確認ください。

選定
 注意事項
 クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
 一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

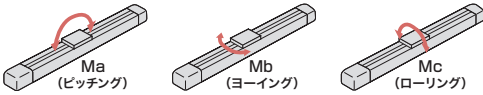
メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード(mm)	12 6	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	7.5 15
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	3 4.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	400 200
		最低速度(mm/s)	15 8
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	- -
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	- -
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	- -
		最低速度(mm/s)	- -
		定格加減速度(G)	- -
エア	パージ圧力(MPa)	0.1 0.1	
押付け	流量(NL/min)	40以上 40以上	
	押付け時最大推力(N)	82.8 179.5	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	20 20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	- -	
	最小ストローク(mm)	100 100	
ストローク	最大ストローク(mm)	600 600	
	ストロークピッチ(mm)	50 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	
リニアガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
シール	ウレタンゴム(U)	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント	両端固定支持: Ma: 11.6N・m	片持ち固定支持: Ma: 5.80N・m
	両端固定支持: Mb: 16.6N・m	片持ち固定支持: Mb: 8.30N・m
動的許容モーメント(注2)	両端固定支持: Mc: 27.2N・m	片持ち固定支持: Mc: 13.6N・m
	Ma: 11.6N・m	
	Mb: 16.6N・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	IP65(エアパージ実施時)	
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	

(注1) テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式: AL)」をご指定ください。
(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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプのモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード12

速度 (mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
400	両端固定	7.5	5.5	4	3
	片持ち固定	3	2.5	2	1.5

リード6

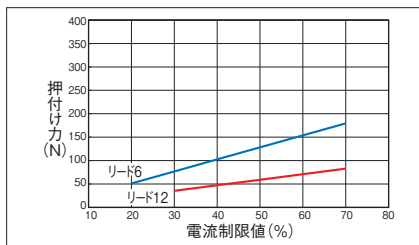
速度 (mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
200	両端固定	15	12	9	6
	片持ち固定	4.5	3.5	3	2.5

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
12	100~600 (50mm毎)
6	400
6	200

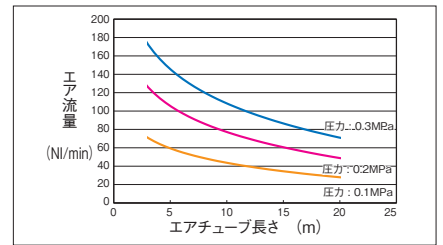
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



押付け動作時のご注意
(注) 押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが「メインスペック」の動的許容モーメント(Ma、Mb)の80%を超えないようにしてください。
(注) 押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さエア流量の相関図



(注) 外径6mm・内径4mmのエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径: 6の継ぎ手を使用しています。
(注) 相関図を目安にエア流量40NL/min以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

RCP4W
ISWA/
ISPWA
RCP6W/
RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA
オプション
補足資料

寸法図

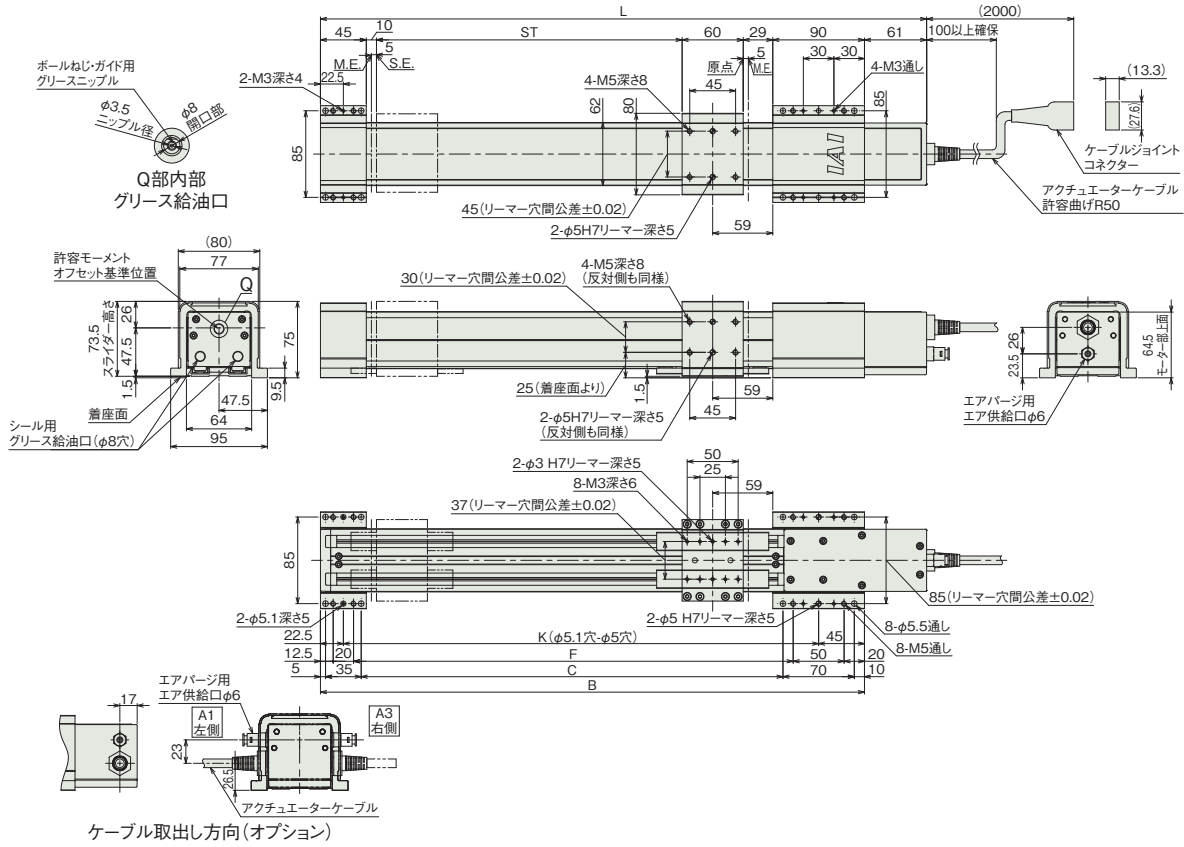
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD

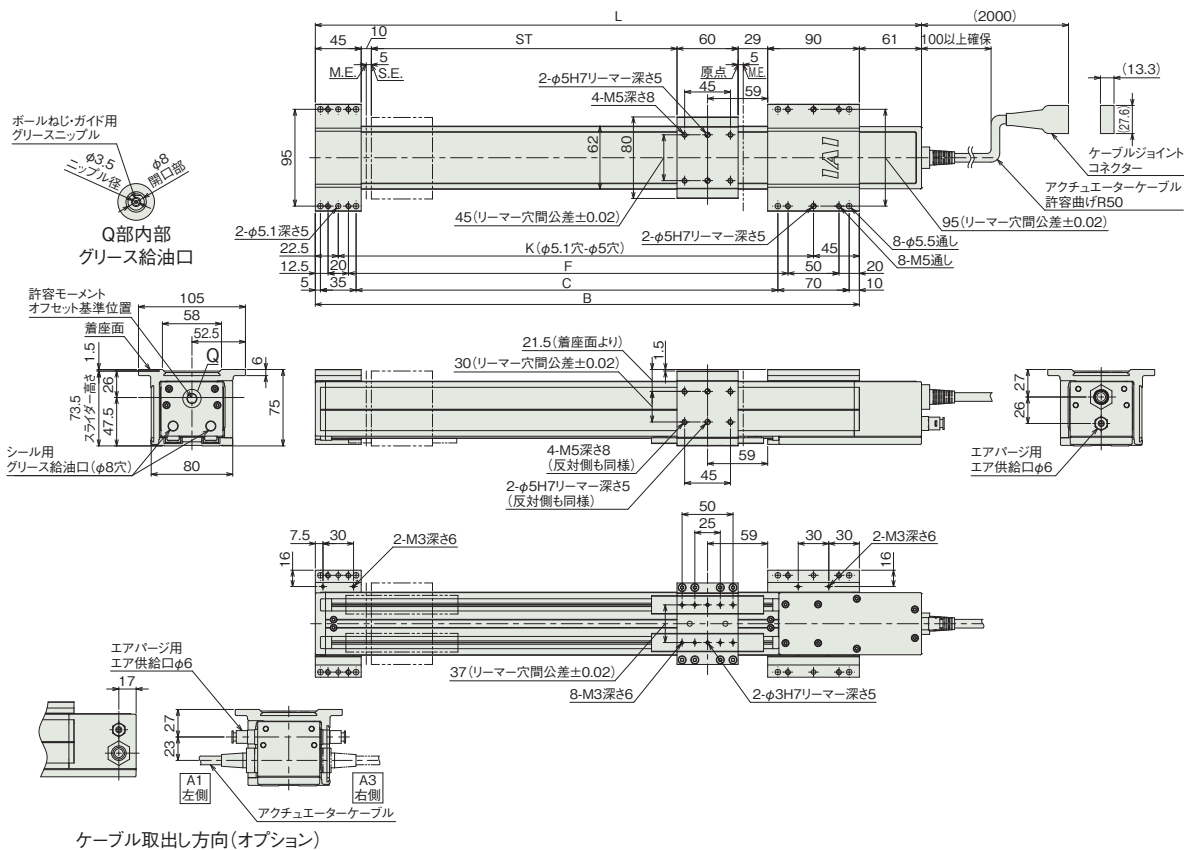
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行う場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。
 (注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-266ページをご覧ください。

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

標準



■天吊り取付仕様



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

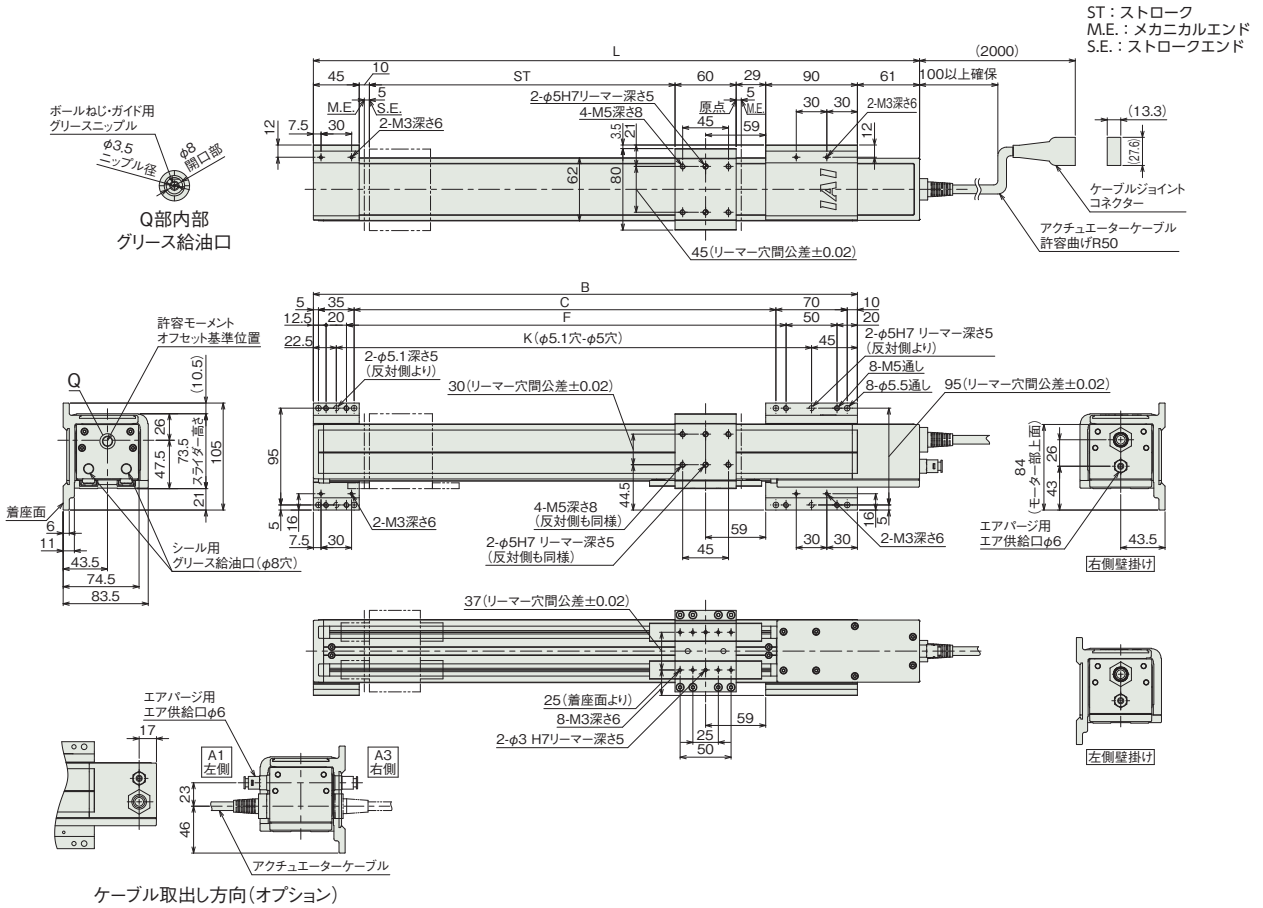
DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■壁取付仕様



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895
B	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
C	214	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
F	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5
K	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量(kg)	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0

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		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP4W-SA7C

防塵
防滴

モーター
ストレート

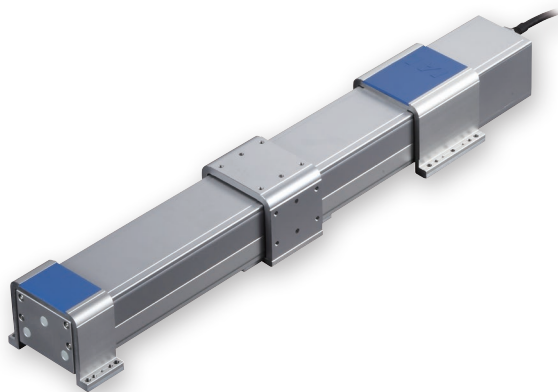
本体幅
80
mm

24V
パルス
モーター

■ 型式項目

RCP4W - SA7C - I - 56P

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 56P パルスモーター 56□サイズ	リード 16 16mm 8 8mm	ストローク 100 700 100mm 700mm (50mmピッチ毎設定)	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
------	-----	-------------------------	---------------------------------	-------------------------	---	---	---	---------------------------



CE RoHS
10



選定

注意事項

フリー

防塵防滴

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
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-
650	-
700	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	7-678	-
ケーブル右側面取出し	A3	7-678	-
アルマイト処理追加	AL	7-678	-
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	7-684	-
食品用グリース指定	GE	7-684	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
天吊り取付仕様 (ブラケット左取付)	HFL	7-684	-
天吊り取付仕様 (ブラケット右取付)	HFR	7-684	-
左横壁取付仕様	TFL	7-691	-
右横壁取付仕様	TFR	7-691	-

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)	-	-

POINT
選定上の
注意

- 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取り付けていただきますようお願いいたします。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
- エアパージを行う際のエアチューブ長さおよびエア流量については「エアチューブ長さおよびエア流量の相関図」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- 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。
- 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、両端支持 175mm 以下、片持ち支持 105mm 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。
- 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 ページをご確認ください。

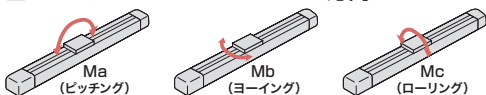
メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16 8	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	10 20
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	4.5 7
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	530 265
		最低速度(mm/s)	20 10
		定格加減速度(G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	- -
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	- -
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	- -
		最低速度(mm/s)	- -
		定格加減速度(G)	- -
エア	パージ圧力(MPa)	0.1 0.1	
押付け	流量(NL/min)	40以上 40以上	
	押付け時最大推力(N)	209 418	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	20 20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	- -	
	最小ストローク(mm)	100 100	
ストローク	最大ストローク(mm)	700 700	
	ストロークピッチ(mm)	50 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	
リニアガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
シール	ウレタンゴム(U)	
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)	
静的許容モーメント	両端固定支持: Ma: 15.1N·m	片持ち固定支持: Ma: 7.55N·m
	両端固定支持: Mb: 21.6N·m	片持ち固定支持: Mb: 10.8N·m
動的許容モーメント(注2)	両端固定支持: Mc: 41.3N·m	片持ち固定支持: Mc: 20.6N·m
	Ma: 15.1N·m	
	Mb: 21.6N·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	IP65(エアパージ実施時)	
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	

(注1) テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式: AL)」をご指定ください。
(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ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダタイプのモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード16

速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
530	両端固定	10	8	6	4
	片持ち固定	4.5	4	3.5	3

リード8

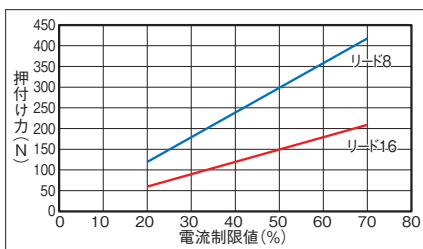
速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G)			
		0.3	0.4	0.5	0.6
265	両端固定	20	16	12	8
	片持ち固定	7	6	5	4

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~700 (50mm毎)	100~700 (50mm毎)
リード 16	530
8	265

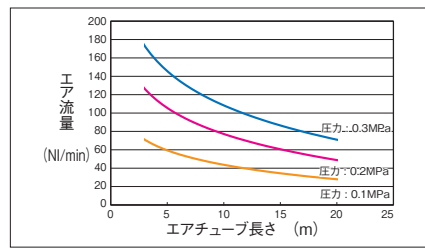
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



押付け動作時のご注意
(注) 押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが[メインスペック]の動的許容モーメント(Ma、Mb)の80%を超えないようにしてください。
(注) 押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さとおエア流量の相関図



(注) 外径6mm: 内径4mm のエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径: 6の継ぎ手を使用しています。
(注) 相関図を目安にエア流量40NL/min 以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

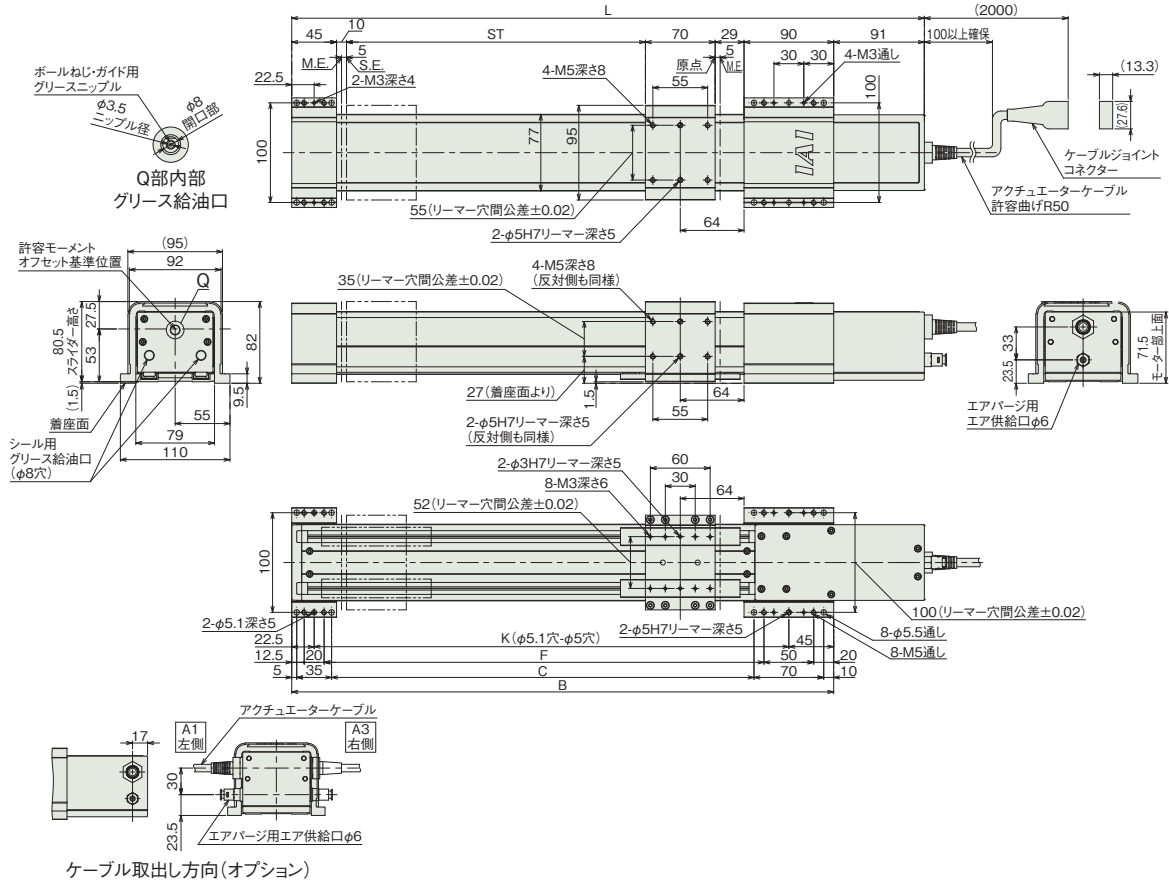
オプション

補足資料

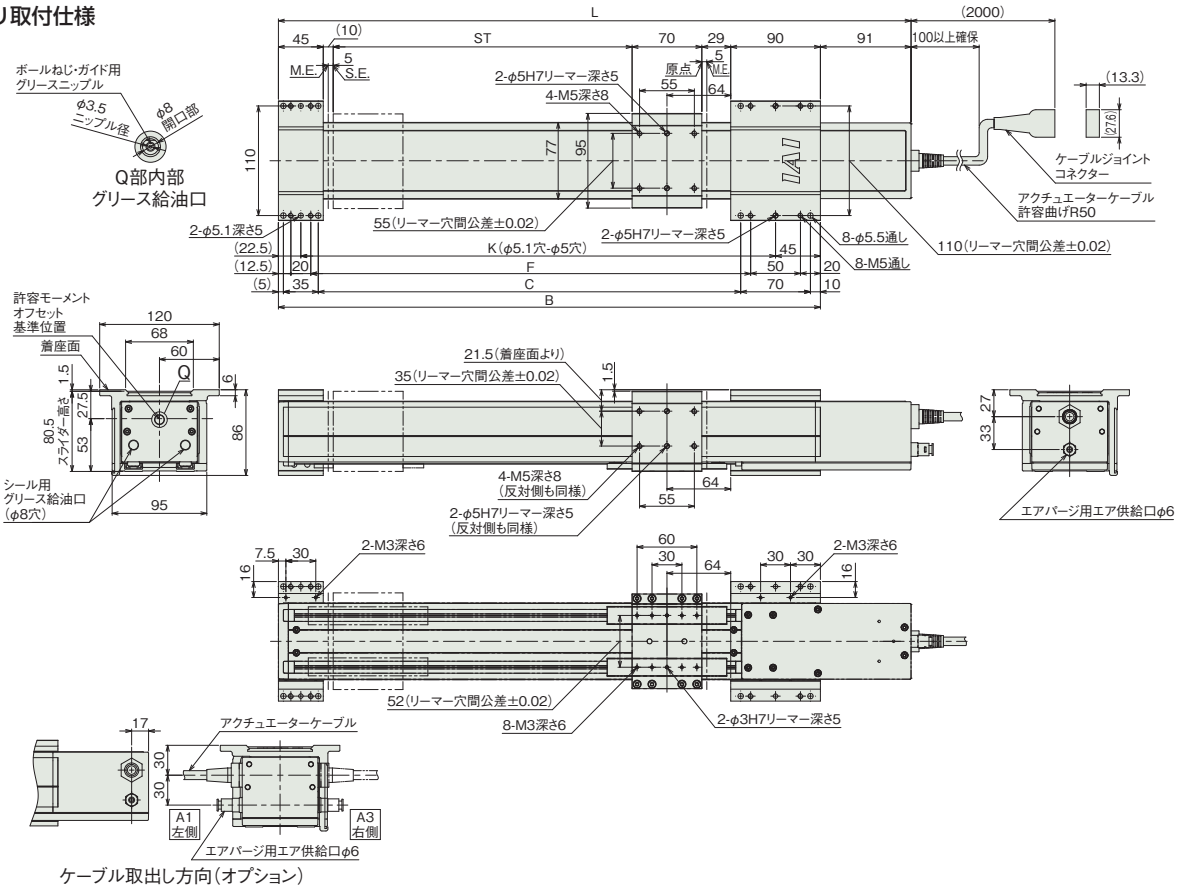
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行う場合はスライダがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。
 (注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-266ページをご覧ください。

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

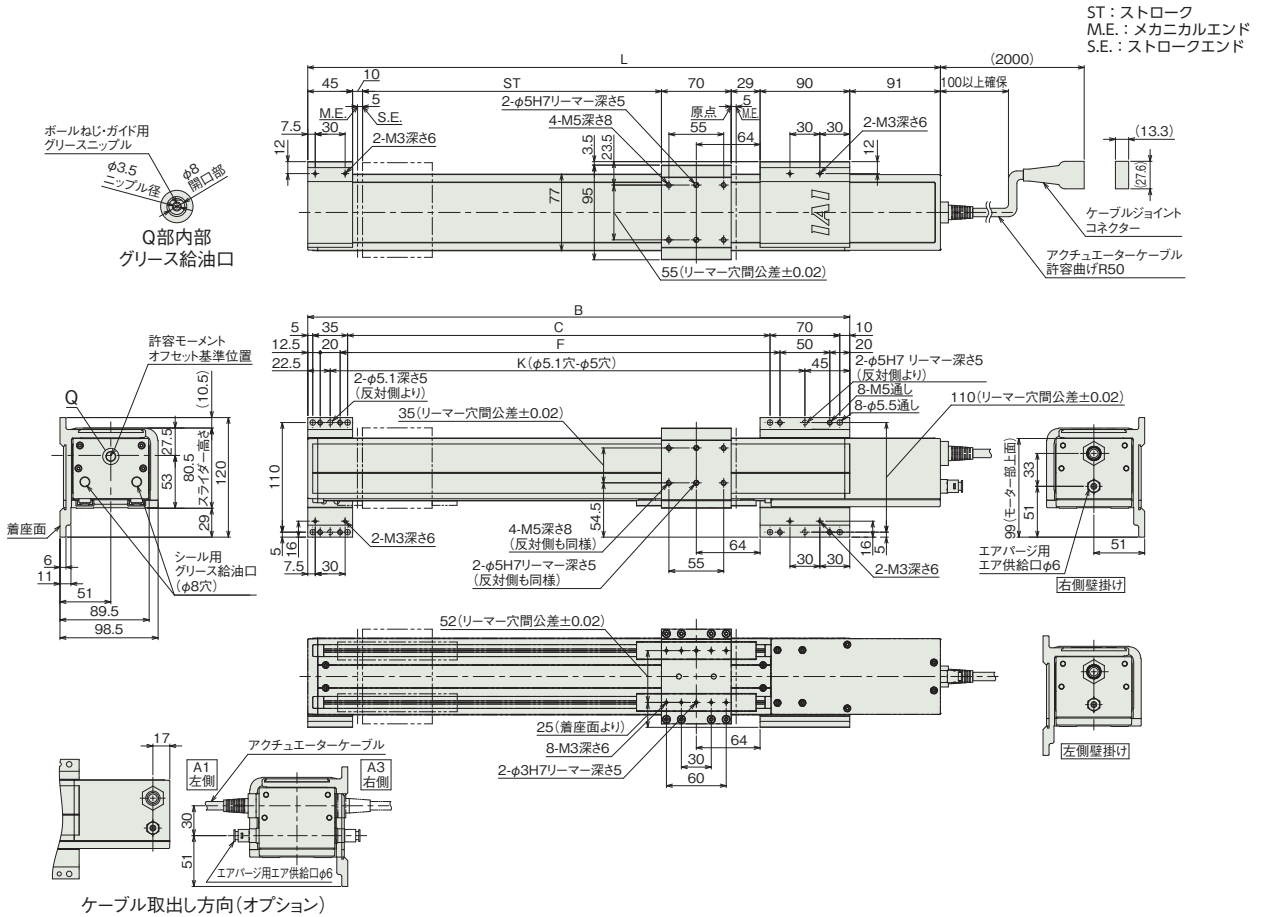
■標準



■天吊り取付仕様



■壁取付仕様



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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035
B	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944
C	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824
F	241.5	291.5	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5
K	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
質量(kg)	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■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				
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スライダー ISWA

サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISWA
ISPWA

スライダー

ISWA/ISPWA-S	7-425
ISWA/ISPWA-M-100	7-429
ISWA/ISPWA-M-200	7-433
ISWA/ISPWA-L-200	7-437
ISWA/ISPWA-L-400	7-441



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

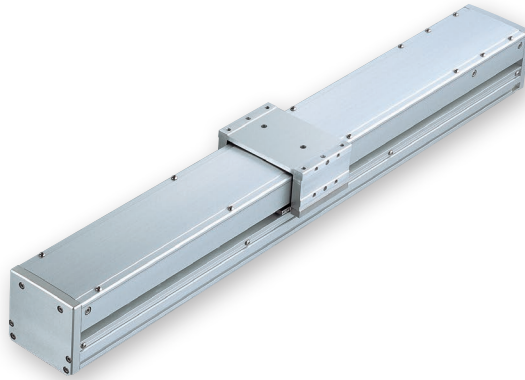
オプション
補足資料

ISWA-S ISPWA-S

防塵・防滴 本体幅 90mm 60W

■型式項目

シリーズ	S	タイプ	エンコーダー種類	60	60W	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISWA 標準仕様		1	インクリメンタル	60	60W	16 8 4	100 100mm 600	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照
ISPWA 高精度仕様		A	アブソリュート			16mm 8mm 4mm	600mm (50mm毎)	T4 RCON RSEL		



CE RoHS 10



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-
150	-	-	-	-
200	-	-	-	-
250	-	-	-	-
300	-	-	-	-
350	-	-	-	-
400	-	-	-	-
450	-	-	-	-
500	-	-	-	-
550	-	-	-	-
600	-	-	-	-

POINT
選定上の
注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
- 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-686	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-688	-

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。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

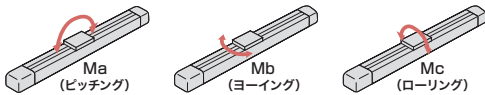
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	20
		最高速度(mm/s)	800	400
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.15
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	-	-
		最高速度(mm/s)	-	-
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	-	-
		最高加減速度(G)	-	-
推力	定格推力(N)	63.7	127.4	254.8
エアパージ	圧力(MPa)	0.1~0.2	0.1~0.2	0.1~0.2
	流量(NL/min)	20~40	20~40	20~40
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	-	-
	ブレーキ保持力(kg _f)	-	-	-
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100
	最大ストローク(mm)	600	600	600
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ12mm 転造C10 [C5相当]
繰返し位置決め精度		±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション		0.05mm以下 [0.02mm以下]
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		-
		-
動的許容モーメント(注1)		Ma : 32.9N·m
		Mb : 47.0N·m
		Mc : 76.8N·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		IP65
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

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPWAの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	100~500	550・600
リード		
16	800	760
8	400	380
4	200	190

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

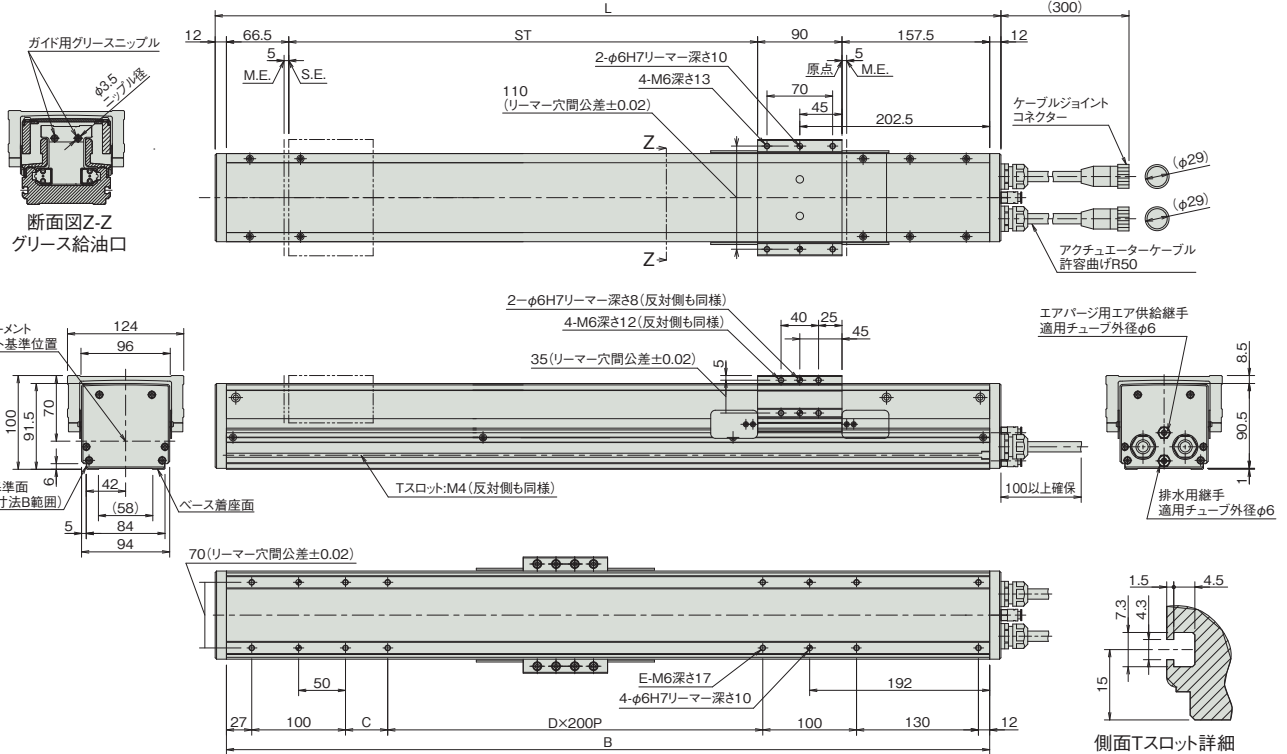
寸法図

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は、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、1-115ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より70mmのところになります。

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	550	600
RCP4W L	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
ISWA/ISPWA B	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
RCP6W/RCP6SW C	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
RCP5W 質量 (kg)	6.9	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2	9.6	10.1	10.5	11.0	11.4

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はポジションデータなし)	-	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) アソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

**ISWA/
ISPWA**

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

ISWA-M-100 ISPWA-M-100

防塵・防滴 本体幅 130mm 100W

■型式項目

シリーズ		M	100		ストローク		適応コントローラー		ケーブル長		オプション	
ISWA	標準仕様	タイプ	エンコーダー種類	100	100W	100	100mm	T2	SCON	N	無し	オプション 下記オプション 価格表参照
ISPWA	高精度仕様	I	インクリメンタル	10	10mm	1000	1000mm	T4	SSEL	S	3m	
		A	アブソリュート	5	5mm		(50mm毎)		XSEL-P/Q	M	5m	
									XSEL-RA/SA	X	長さ指定	
									RCON			
									RSEL			



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類				ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル	アブソリュート	ISWA	ISPWA		インクリメンタル	アブソリュート	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-	600	-	-	-	-
150	-	-	-	-	650	-	-	-	-
200	-	-	-	-	700	-	-	-	-
250	-	-	-	-	750	-	-	-	-
300	-	-	-	-	800	-	-	-	-
350	-	-	-	-	850	-	-	-	-
400	-	-	-	-	900	-	-	-	-
450	-	-	-	-	950	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
550	-	-	-	-	-	-	-	-	-



- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
- 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-686	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-688	-

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。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

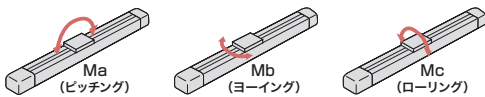
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	70
		最高速度 (mm/s)	500	250
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.15
		最高加減速度 (G)	0.3	0.15
垂直	可搬質量	—	—	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	—	—
		定格加減速度 (G)	—	—
	最高加減速度 (G)	—	—	
		—	—	
推力	定格推力 (N)	169.5	340.1	
エアパージ	圧力 (MPa)	0.1~0.2	0.1~0.2	
	流量 (NL/min)	20~40	20~40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	—		
	ブレーキ保持力 (kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	
	最大ストローク (mm)	1000	1000	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 [C5相当]		
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]		
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
静的許容モーメント	—		
	—		
動的許容モーメント (注1)	Ma : 81.0N・m		
	Mb : 116N・m		
	Mc : 189N・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	IP65		
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		

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPWAの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	リード				
	100~600	650	750	850	950
10	500	455	365	300	250
5	250	225	180	150	125

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

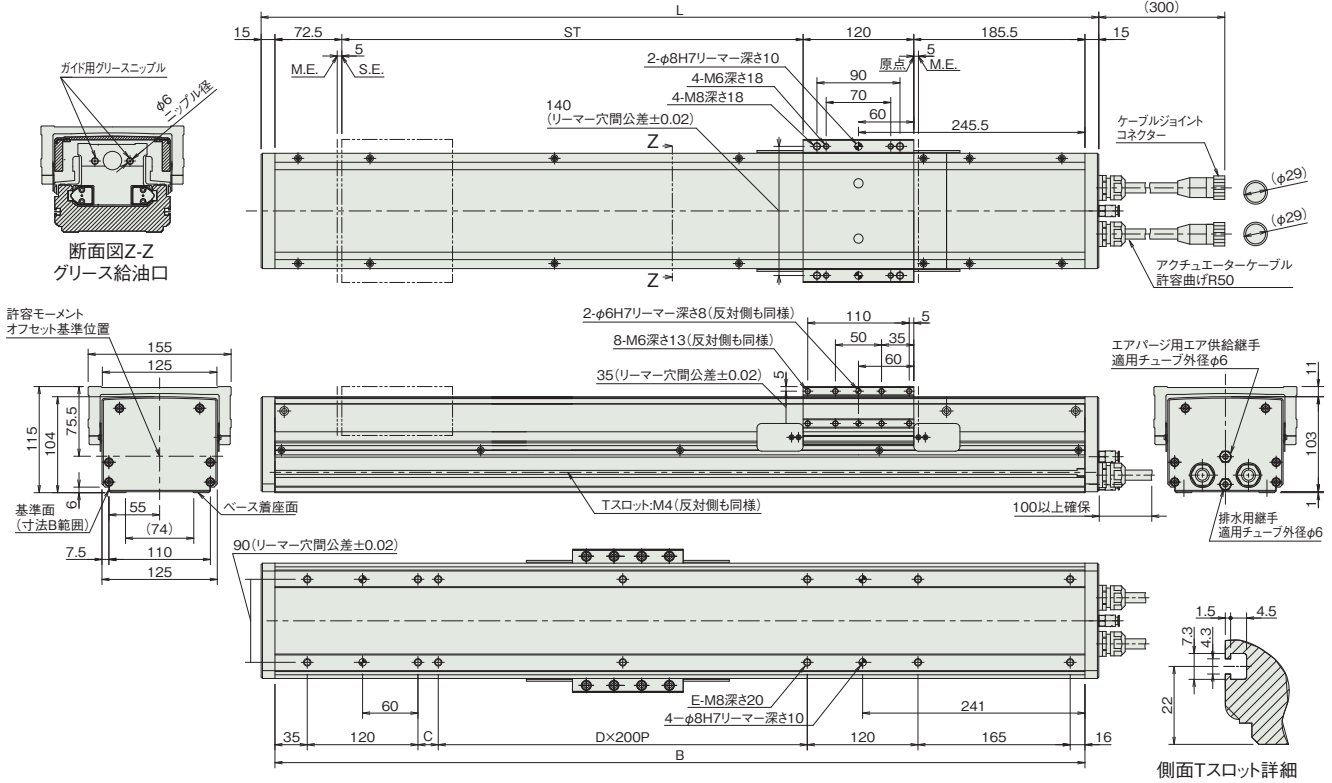
寸法図

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



(注) 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する防水コネクターです。接続するケーブルの詳細は、1-115ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より75.5mmのところになります。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	11.7	12.6	13.4	14.3	15.1	16.0	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	21.9	22.8	23.6	24.5	25.3	26.2	27.0

■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。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

**ISWA/
ISPWA**

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

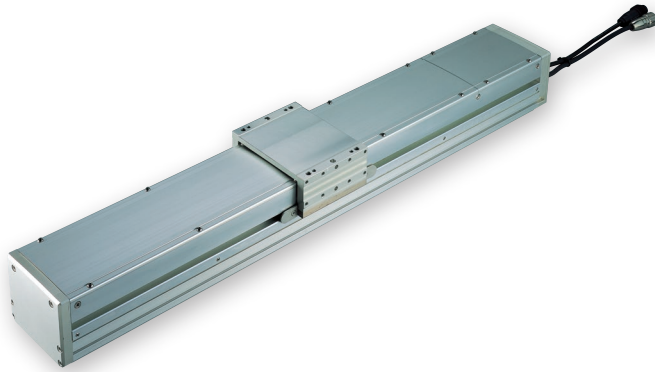
オプション
補足資料

ISWA-M-200 ISPWA-M-200

防塵・防滴 本体幅 130mm 200W

■型式項目

シリーズ		M	エンコーダー種類		200	リード		ストローク		適応コントローラー		ケーブル長		オプション	
ISWA	標準仕様		I	インクリメンタル	200	20	20mm	100	100mm	T2	SCON	N	無し	下記オプション 価格表参照	
ISPWA	高精度仕様		A	アブソリュート	200W	10	10mm	1000	1000mm (50mm毎)	T4	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	S	3m		
												M	5m		
												X	長さ指定		



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類				ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル	アブソリュート	ISWA	ISPWA		インクリメンタル	アブソリュート	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-	600	-	-	-	-
150	-	-	-	-	650	-	-	-	-
200	-	-	-	-	700	-	-	-	-
250	-	-	-	-	750	-	-	-	-
300	-	-	-	-	800	-	-	-	-
350	-	-	-	-	850	-	-	-	-
400	-	-	-	-	900	-	-	-	-
450	-	-	-	-	950	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
550	-	-	-	-	-	-	-	-	-

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
- 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-686	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-688	-

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。

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

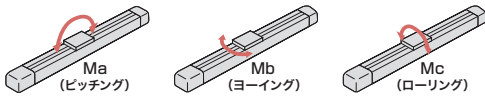
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	20	10
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30 70
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000 500
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	- -
		最高速度 (mm/s)	- -
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	- -
		最高加減速度 (G)	- -
推力	定格推力 (N)	169.5	340.1
エアパージ	圧力 (MPa)	0.1~0.2	0.1~0.2
	流量 (NL/min)	20~40	20~40
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100
	最大ストローク (mm)	1000	1000
	ストロークピッチ (mm)	50	50

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 [C5相当]		
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]		
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
静的許容モーメント	-		
	-		
動的許容モーメント (注1)	Ma : 81.0N・m		
	Mb : 116N・m		
	Mc : 189N・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	IP65		
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		

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPWAの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	リード				
	100~600	650	750	850	950
20	1000	915	735	600	500
10	500	455	365	300	250

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

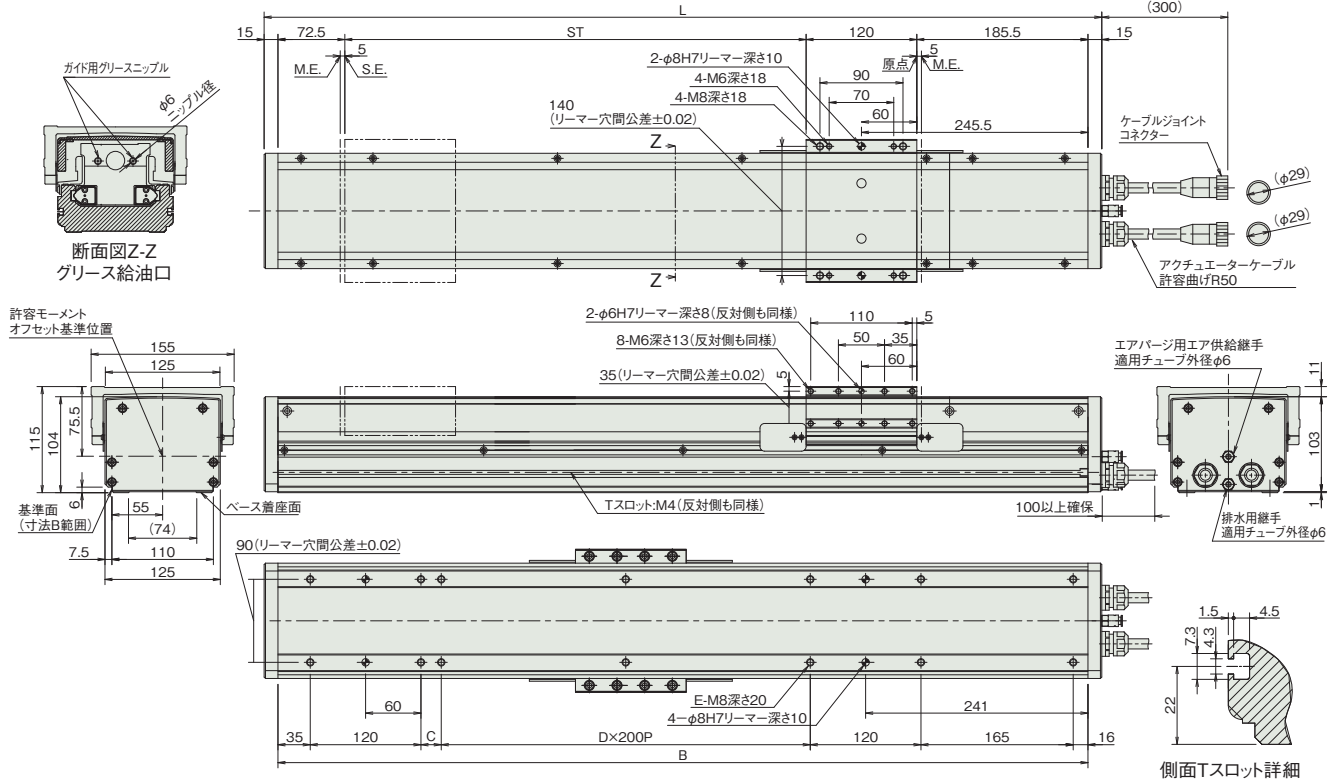
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクターは、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクターです。接続するケーブルの詳細は、1-115ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より75.5mmのところになります。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	11.9	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23	23.8	24.7	25.5	26.4	27.2

■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はポジションデータなし)	-	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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

**ISWA/
ISPWA**

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

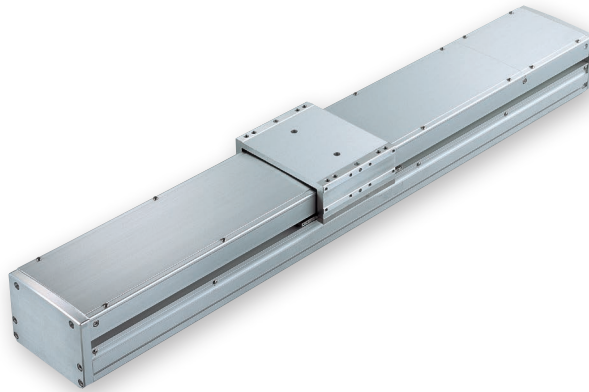
オプション
補足資料

ISWA-L-200 ISPWA-L-200

防塵・防滴 本体幅 160mm 200W

■型式項目

シリーズ	L	タイプ	エンコーダー種類	200	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様		I A	I A	200 200W	20 20mm 10 10mm	100 ~ 1200 100mm ~ 1200mm (50mm毎)	T2 T4	SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA 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



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	エンコーダー種類				ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA		ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-	700	-	-	-	-
150	-	-	-	-	750	-	-	-	-
200	-	-	-	-	800	-	-	-	-
250	-	-	-	-	850	-	-	-	-
300	-	-	-	-	900	-	-	-	-
350	-	-	-	-	950	-	-	-	-
400	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
450	-	-	-	-	1050	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1100	-	-	-	-
550	-	-	-	-	1150	-	-	-	-
600	-	-	-	-	1200	-	-	-	-
650	-	-	-	-	-	-	-	-	-

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
 - 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
 - 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-686	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-688	-

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。

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA
オプション補足資料

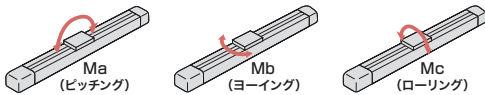
■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	70
		最高速度 (mm/s)	1000	500
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	—	—	
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	—	—
		定格加減速度 (G)	—	—
	最高加減速度 (G)	—	—	
	推力	定格推力 (N)	169.5	340.1
エアージ	圧力 (MPa)	0.1~0.2	0.1~0.2	
	流量 (NL/min)	20~40	20~40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	—		
	ブレーキ保持力 (kgf)	—	—	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	100	
	最大ストローク (mm)	1200	1200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	

項目		内容	
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10 [C5相当]		
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]		
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
静的許容モーメント	—		
	—		
動的許容モーメント (注1)	Ma : 123N・m		
	Mb : 176N・m		
	Mc : 291N・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	IP65		
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	インクリメンタル/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1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPWAの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク	リード					
	100~700	750	850	950	1050	1150
20	1000	930	765	640	545	465
10	500	465	380	320	270	230

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

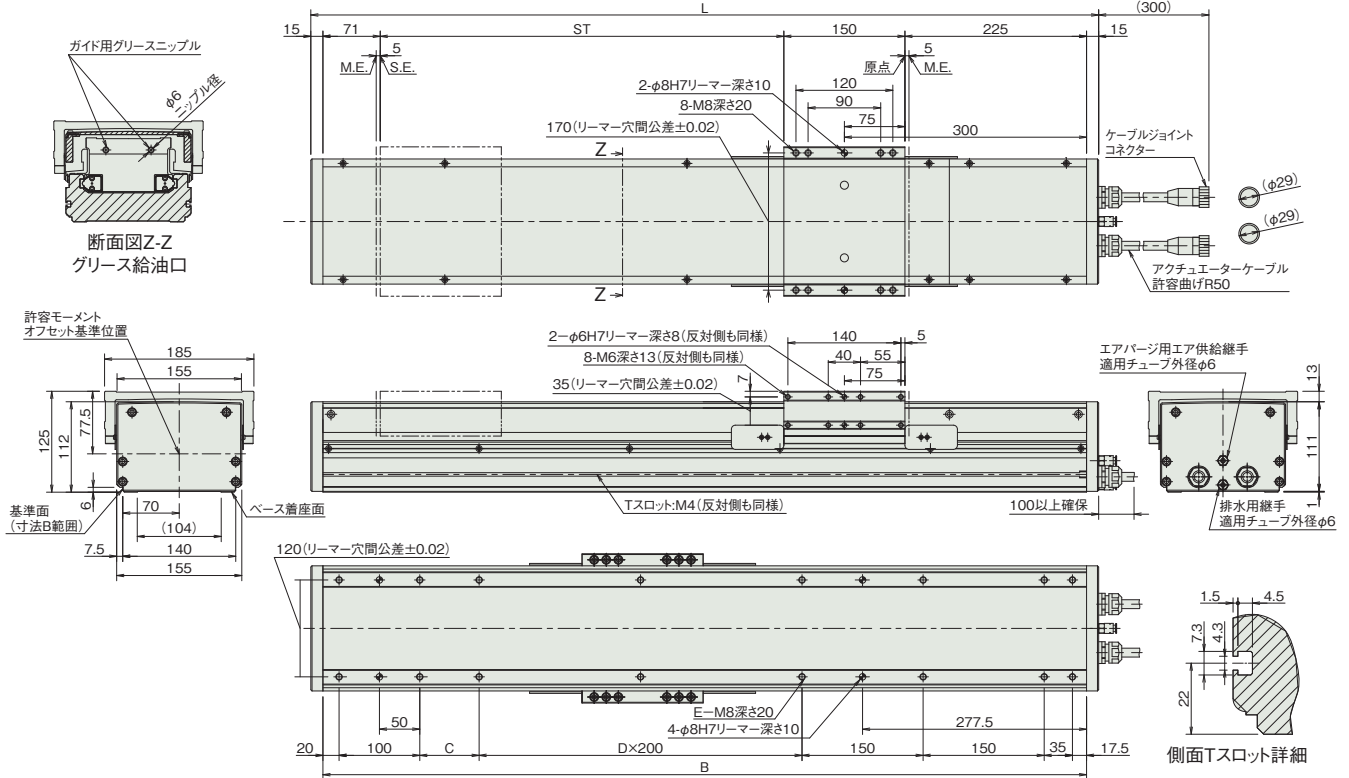
寸法図

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は、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、1-115ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より77.5mmのところになります。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
質量 (kg)	19.9	20.9	21.8	22.8	23.7	24.7	25.6	26.6	27.5	28.5	29.4	30.4	31.3	32.3	33.2	34.2	35.1	36.1	37	38.0	38.9	39.9	40.8

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		●	-	●	●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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) アプソリュートのアクチュエータは、RCON-SCIに接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

**ISWA/
ISPWA**

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

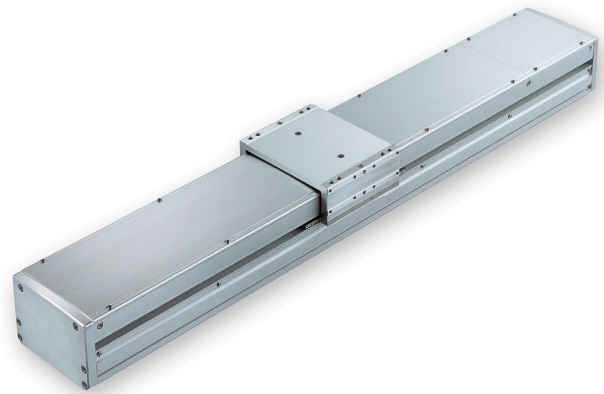
オプション
補足資料

ISWA-L-400 ISPWA-L-400

防塵・防滴 本体幅 160mm 400W

型式項目

シリーズ	L	タイプ	エンコーダー種類	400	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様		I A	インクリメンタル アブソリュート	400 400W	20 20mm	100 ~ 1200 100mm ~ 1200mm (50mm毎)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	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	



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

エンコーダー種類/ストローク別価格表(標準価格)

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

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
 - 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。
 - 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-686	-
ボール保持機構付きガイド	RT	7-688	-

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。

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

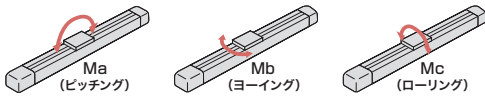
■メインスペック

項目		内容	
リード	ボールねじリード (mm)	20	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	70
		最高速度 (mm/s)	1000
	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)	—
		最高速度 (mm/s)	—
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	—
		最高加減速度 (G)	—
推力	定格推力 (N)	340.1	
エアパージ	圧力 (MPa)	0.1~0.2	
	流量 (NL/min)	20~40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	—	
	ブレーキ保持力 (kgf)	—	
ストローク	最小ストローク (mm)	100	
	最大ストローク (mm)	1200	
	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 [C5相当]		
繰返し位置決め精度	±0.02mm [±0.01mm]		
ロストモーション	0.05mm以下 [0.02mm以下]		
リニアガイド	直動無限循環型		
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理	
	スライダ	アルミ、白色アルマイト処理	
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理	
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
静的許容モーメント	—		
動的許容モーメント (注1)	Ma	123N・m	
	Mb	176N・m	
	Mc	291N・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	IP65		
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		

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-244ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPWAの場合です。

■スライダタイプモーメント方向



■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)					
	100~700	750	850	950	1050	1150
20	1000	930	765	640	545	465

(単位はmm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

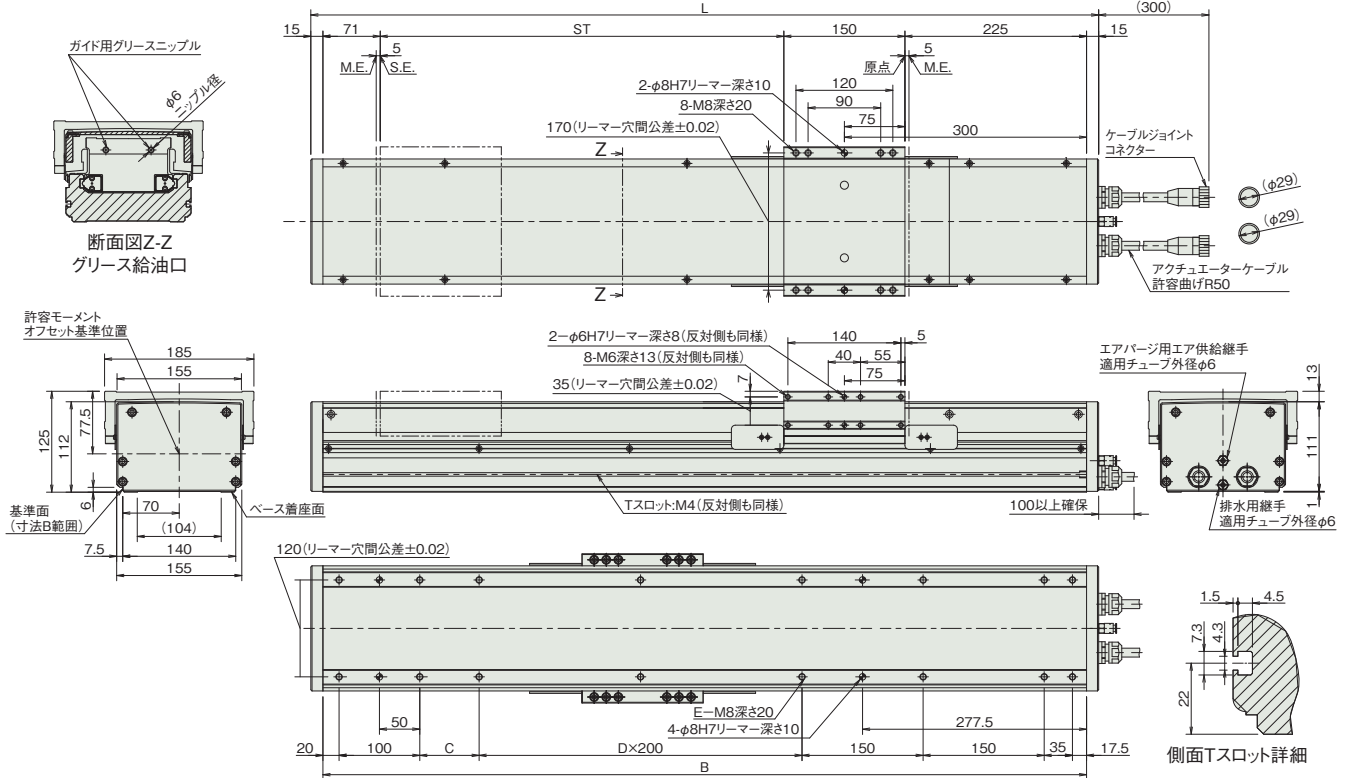
寸法図

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は、モーター・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、1-115ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より77.5mmのところになります。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
質量 (kg)	20.1	20.6	22.0	22.5	23.9	24.4	25.8	26.3	27.7	28.2	29.6	30.1	31.5	32	33.4	33.9	35.3	35.8	37.2	37.7	39.1	39.6	41

■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 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショニングデータなし)	-	8-47
RSEL		8	単相AC200V 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
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) アプ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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

**ISWA/
ISPWA**

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ロッド RCP6 / RCP5

パルスモーター				
RCP6W RCP6SW RCP5W	ロッド	RCP6W/RCP6SW-RA4C	7-447	
		RCP6W/RCP6SW-RA6C	7-451	
		RCP6W/RCP6SW-RA7C	7-455	
		RCP6W/RCP6SW-RA8C	7-459	
	ラジアルシリンダー ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-RAA4C	7-463	
		RCP6W/RCP6SW-RAA6C	7-467	
		RCP6W/RCP6SW-RAA7C	7-471	
		RCP6W/RCP6SW-RAA8C	7-475	
	ワイド ラジアルシリンダー ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-WRA10C	7-479	
		RCP6W/RCP6SW-WRA12C	7-483	
		RCP6W/RCP6SW-WRA14C	7-487	
		RCP6W/RCP6SW-WRA16C	7-491	
ロッド 【折返しタイプ】	RCP6W/RCP6SW-RA4R	7-495		
	RCP6W/RCP6SW-RA6R	7-499		
	RCP6W/RCP6SW-RA7R	7-503		
	RCP6W/RCP6SW-RA8R	7-507		
ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-RAA4R	7-511		
	RCP6W/RCP6SW-RAA6R	7-515		
	RCP6W/RCP6SW-RAA7R	7-519		
	RCP6W/RCP6SW-RAA8R	7-523		
ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-WRA10R	7-527		
	RCP6W/RCP6SW-WRA12R	7-531		
	RCP6W/RCP6SW-WRA14R	7-535		
	RCP6W/RCP6SW-WRA16R	7-539		
ロッド	RCP5W-RA10C	7-543		

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP6W-RA4C

RCP6SW-RA4C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

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

RA4C		WA		35P											
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					
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 200 200mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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					



- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - (4) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
 - (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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	150	-	-
100	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA4C		RCP6SW-RA4C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	11	23	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	525	350	175
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	435	350	150
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
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)	2	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	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	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度(注1)	±1.0度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.0Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

選定
注意事項
フリーン
防塵防滴
ケーブル型式
一覽表

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	
525		4	1						

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~200 (50mm毎)
10	525<435>
5	350
2.5	175<150>

(単位はmm/s)

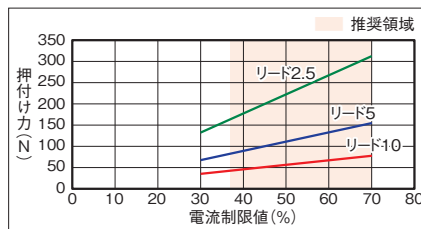
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~200 (50mm毎)
10	435
5	260
2.5	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

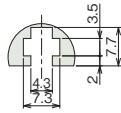
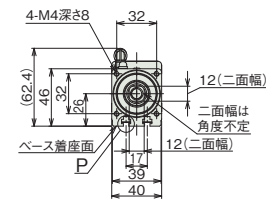
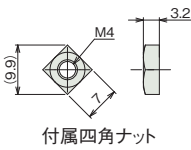
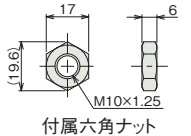
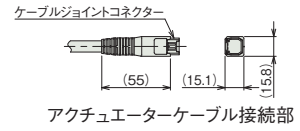
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

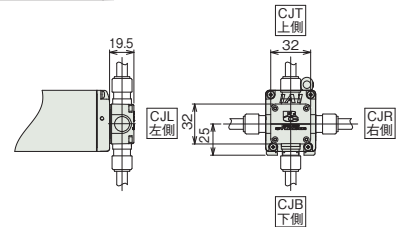
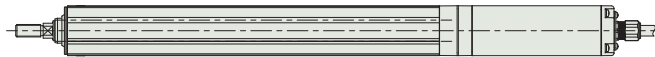
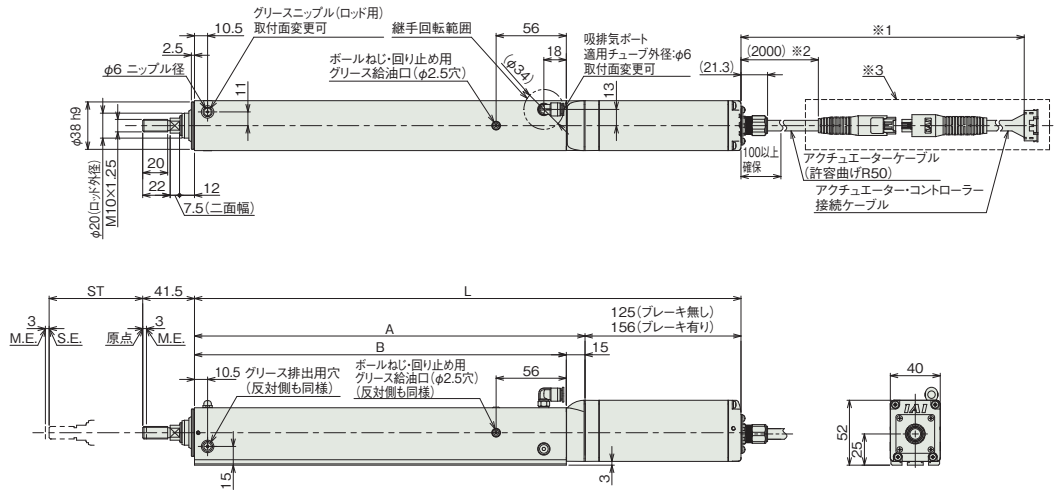
■RCP6W-RA4C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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



Tスロット詳細(B寸法範囲)



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	288	338	388	438
	ブレーキ有り	319	369	419	469
A		163	213	263	313
B		148	198	248	298

■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	1.4	1.6	1.8	2
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9	2.1

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

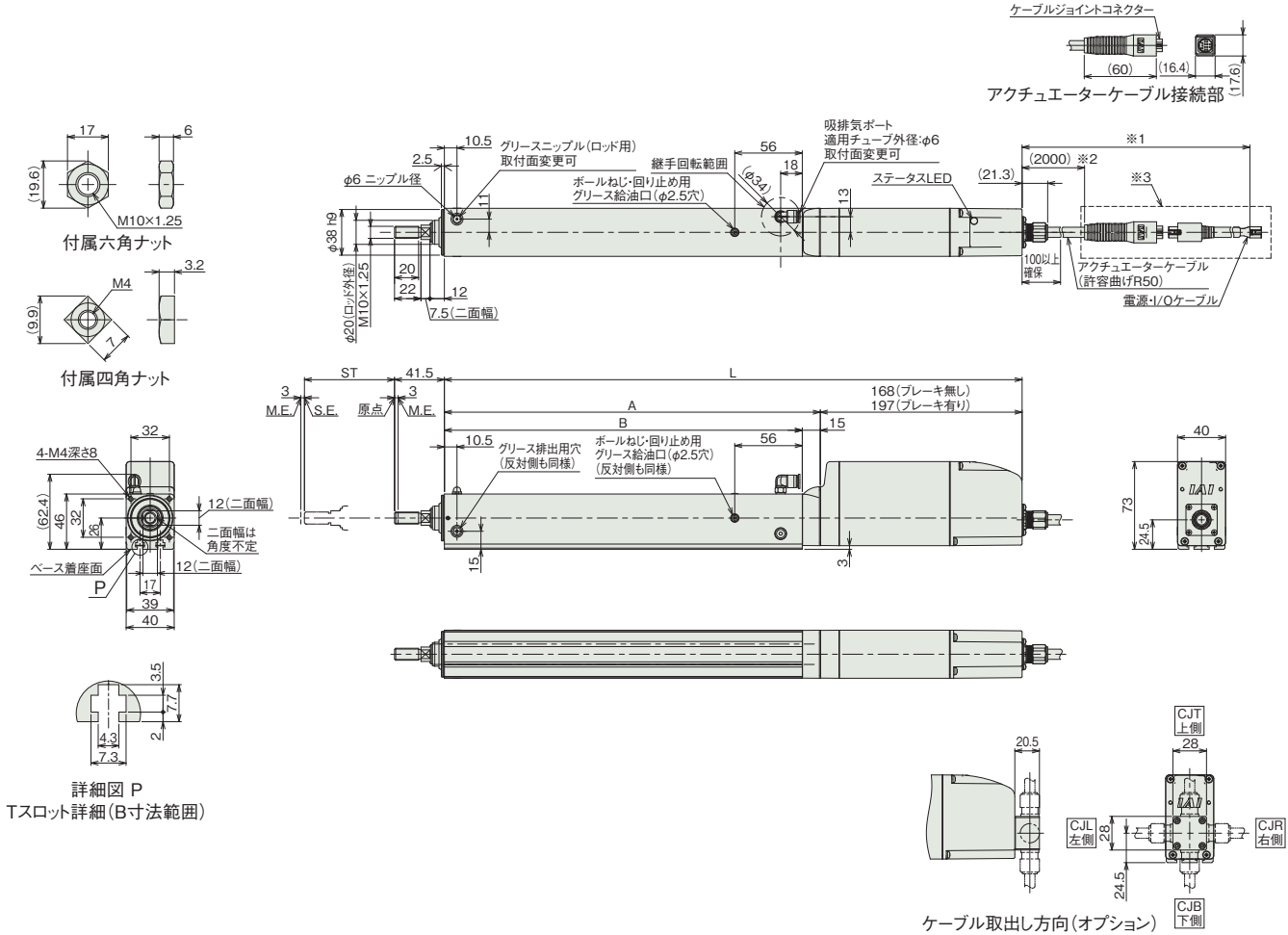
IXA

オプション補足資料

■RCP6SW-RA4C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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

L	ストローク	50	100	150	200
	ブレーキ無し	331	381	431	481
ブレーキ有り	360	410	460	510	
A	163	213	263	313	
B	148	198	248	298	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200
	ブレーキ無し	1.6	1.8	2	2.2
ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	

■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 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP6W-RA6C

RCP6SW-RA6C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

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

シリーズ		RA6C	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
RCP6W	コントローラ別置	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 42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかる場合、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデーターなどの設定を行ってください。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA6C		RCP6SW-RA6C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	25	40	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	630	420	210
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	525	370	210
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
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)	4	10	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	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	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注1)	±1.0度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
105	25	25	18	16	12	4	4	4	
210	25	25	17	14	10	4	4	4	
315	25	25	15	10	6	4	4	4	
420	20	20	10	10	6	4	4	4	
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	
630		8	3	2	1				

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
55	40	40	35	30	25	10	10	10	
105	40	40	35	30	25	10	10	10	
160	40	40	35	25	25	10	10	10	
210	40	40	30	25	20	9	9	9	
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	
315	40	35	21	20	14	4	4	4	
370	38	16	10	8	6	2	2	2	
420	28	7	6						

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
20	60	60	50	45	40	20	20	20	
45	60	60	50	45	40	20	20	20	
70	60	60	50	45	40	20	20	20	
105	60	60	50	45	40	20	20	20	
130	60	60	50	40	30	18	14	10	
155	60	50	40	30	25	14	10	6	
180	60	40	35	25	20	9	6	5	
210	60	26	22	20	14	6	4	4	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
105	25	25	18	16	12	4	4	4	
210	25	25	17	14	10	4	4	4	
315	25	25	15	10	6	4	4	4	
420	20	20	10	10	6	4	4	4	
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
55	40	40	35	30	25	10	10	10	
105	40	40	35	30	25	10	10	10	
160	40	40	35	25	25	10	10	10	
210	40	40	30	25	20	9	9	9	
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	
315	40	35	21	20	14	4	4	4	

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
20	60	60	50	45	40	20	20	20	
45	60	60	50	45	40	20	20	20	
70	60	60	50	45	40	20	20	20	
105	60	60	50	45	40	20	20	20	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

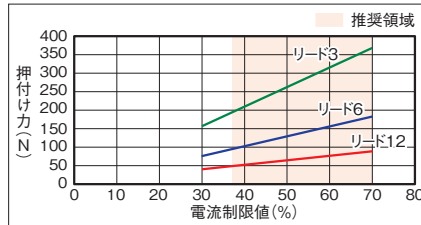
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6W-RA6C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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

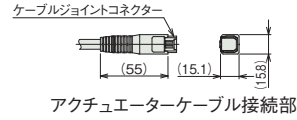
選定

注意事項

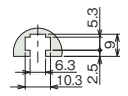
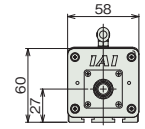
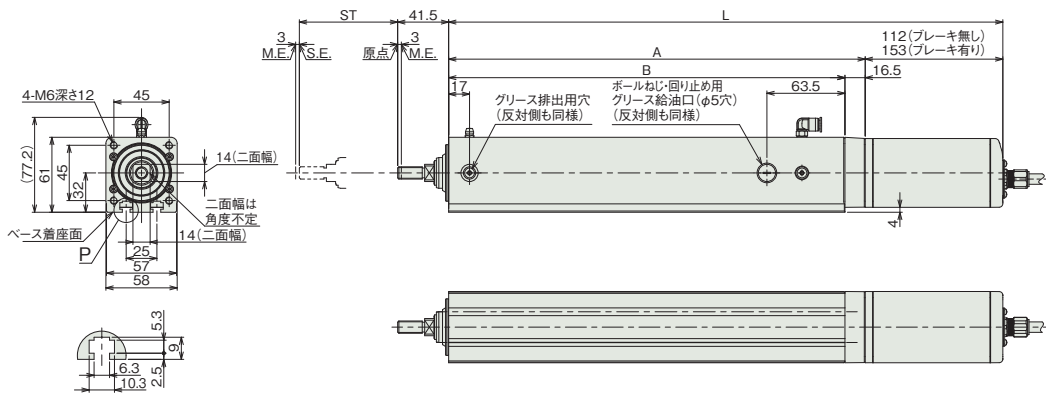
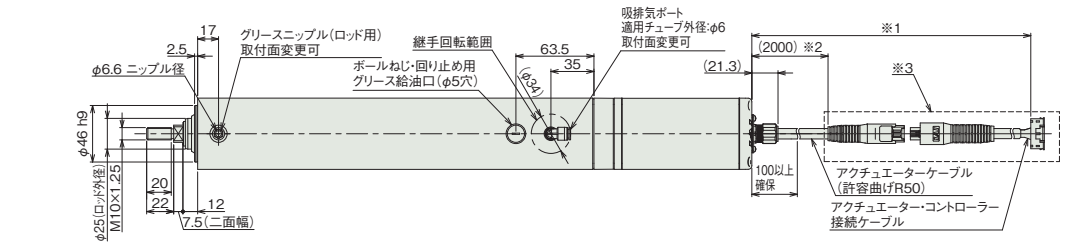
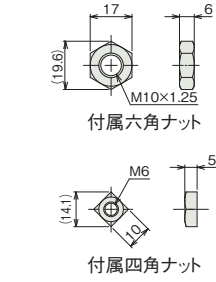
フリー

防塵防滴

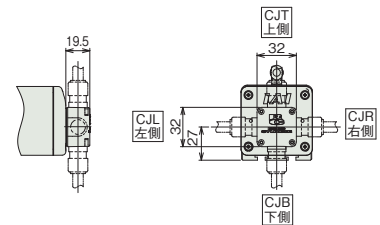
ケーブル型式
一覧表



アクチュエーターケーブル接続部



Tスロット詳細(B寸法範囲)



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	50	100	150	200	250	300
RCP2W	L	ブレーキ無し	301	351	401	451	501	551
		ブレーキ有り	342	392	442	492	542	592
		A	189	239	289	339	389	439
		B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300
IXA	質量 (kg)	ブレーキ無し	2.5	2.9	3.3	3.6	4	4.4
		ブレーキ有り	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3	4.7

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

DDW

IXP

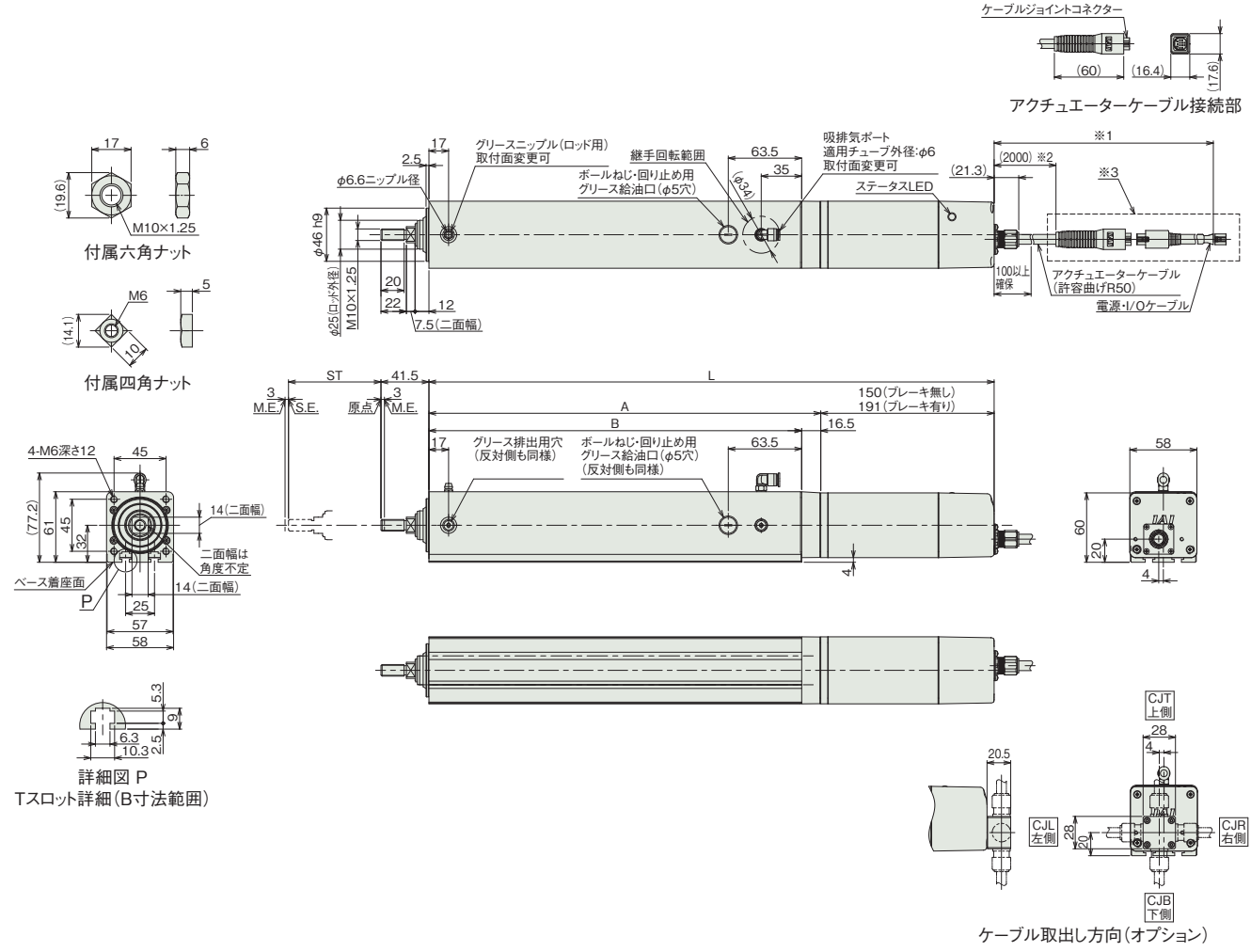
IXA

オプション補足資料

■RCP6SW-RA6C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	339	389	439	489	539
	A	B	189	239	289	339	389	439
			172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	ブレーキ有り	2.7	3.1	3.5	3.8	4.2
			2.9	3.3	3.7	4	4.4	4.8

■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 DC24V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※選択	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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。
 (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。

RCP6W-RA7C

RCP6SW-RA7C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

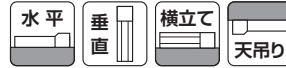
モーター・ストレート

本体幅
70mm

24V
パルス
モーター

型式項目

RA7C		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/I/Oタイプ	ケーブル長		オプション	
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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		



- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - (4) RCP6SW (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (6) コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
 - (7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA7C		RCP6SW-RA7C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	50	60	80
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	420	350	140
		最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	18	28
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	420	280	140
		最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	8	18	28	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	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	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	2.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注1) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

IXP

IXA

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
60	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	21	21	21	
105	80	80	60	50	40	8	8	8	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位はmm/s)

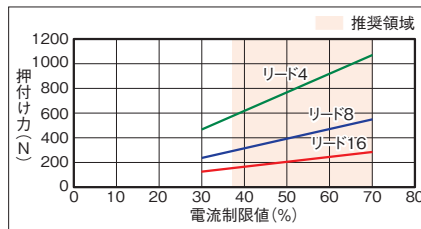
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

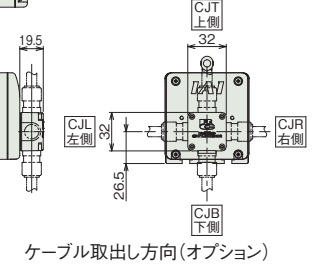
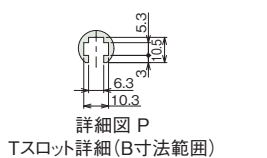
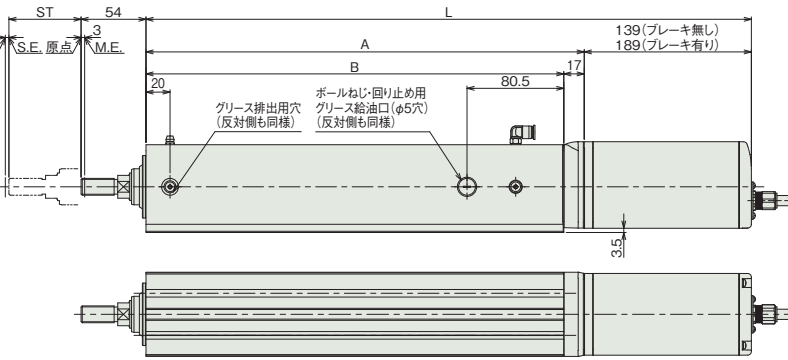
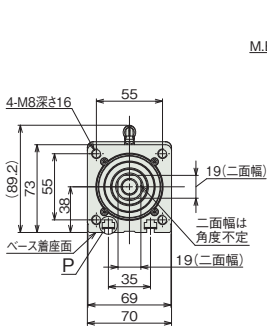
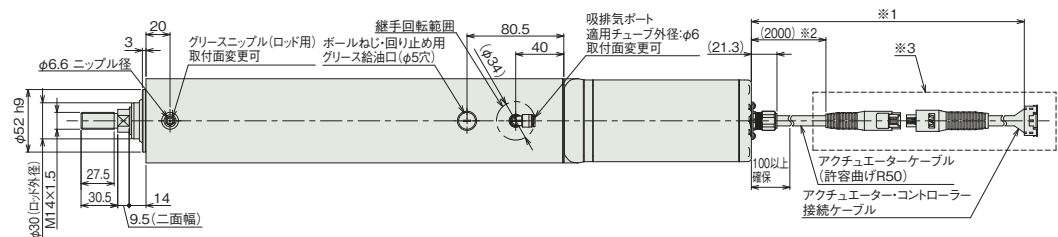
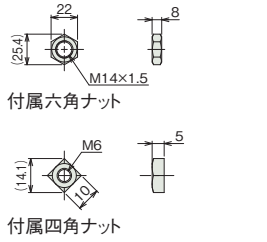
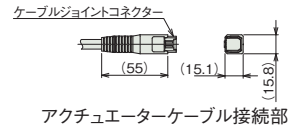
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6W-RA7C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5
	ブレーキ有り	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5
DDW	A	214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
	B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
IXA	質量(kg)	4.5	5.1	5.7	6.3	6.8	7.4
		5	5.6	6.2	6.8	7.3	7.9

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

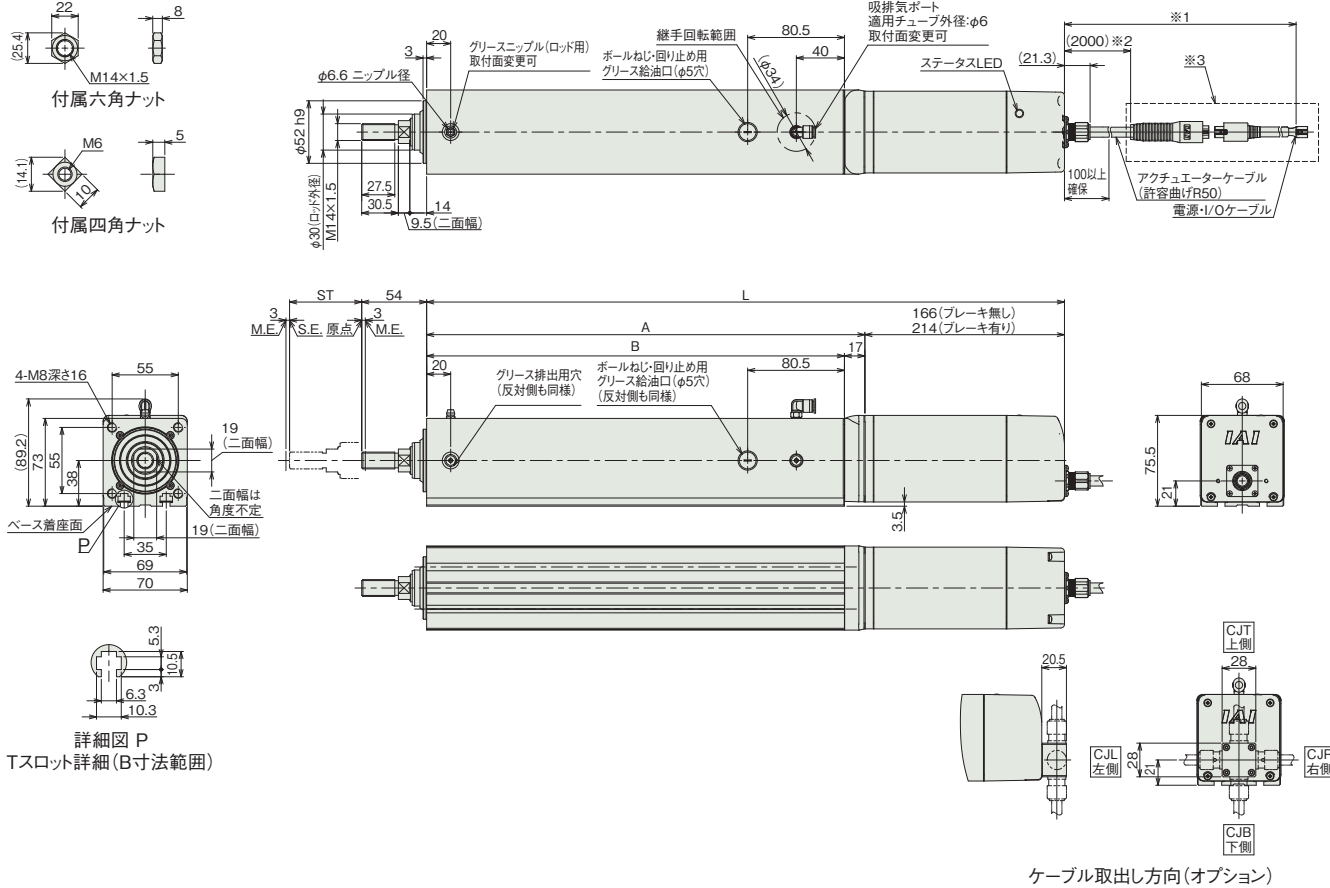
IXA

オプション補足資料

■RCP6SW-RA7C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	ブレーキ有り	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5
A	214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.3	5.9	6.5	7
	ブレーキ有り	5.1	5.7	6.3	6.9	7.4

■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,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。

RCP6W-RA8C

RCP6SW-RA8C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

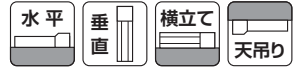
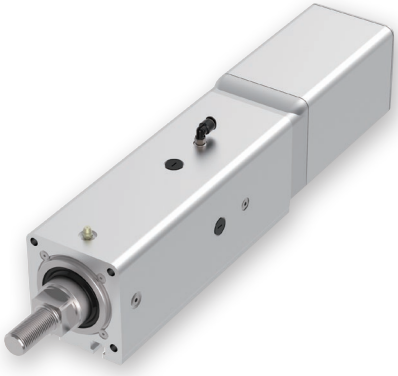
モーターストレート

本体幅
90mm

24V
パルスモーター

型式項目

シリーズ		RA8C	WA	60P	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
RCP6W	コントローラ別置	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW 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
RCP6SW	コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ	60P パルスモーター 60mmサイズ					



- POINT**
選定上の注意

 - 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかること、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
 - 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデーターなどの設定を行ってください。
 - 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA8C		RCP6SW-RA8C
		P4	P6	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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	350	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	35
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	35
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	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)	3	35	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	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	
ロッドモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注1)	±0.8度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	2.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

選定
注意事項
フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	30	
350	14	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	3	
330	1	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
160	60	
170	40	
180	25	
190	15	
200	12	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
80	35	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	
180	4	
190	3	
200	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
80	100	
90	100	
100	75	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	14	
100	9	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	30	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	3	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
160	60	
170	40	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
80	35	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
80	100	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
45	70	
60	35	
70	25	
80	9	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	350<330>
10	200
5	100

(単位はmm/s)

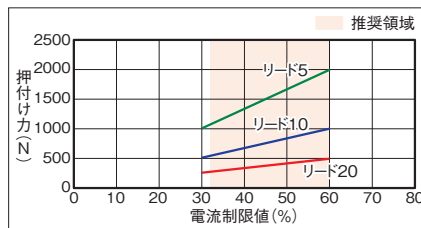
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

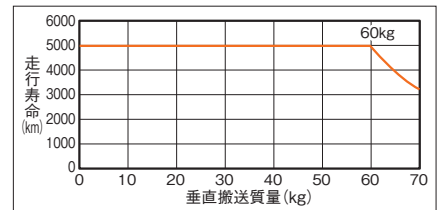
リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	300
10	170
5	80

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

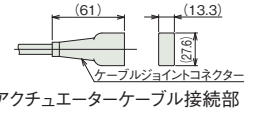
IXA

オプション
補足資料

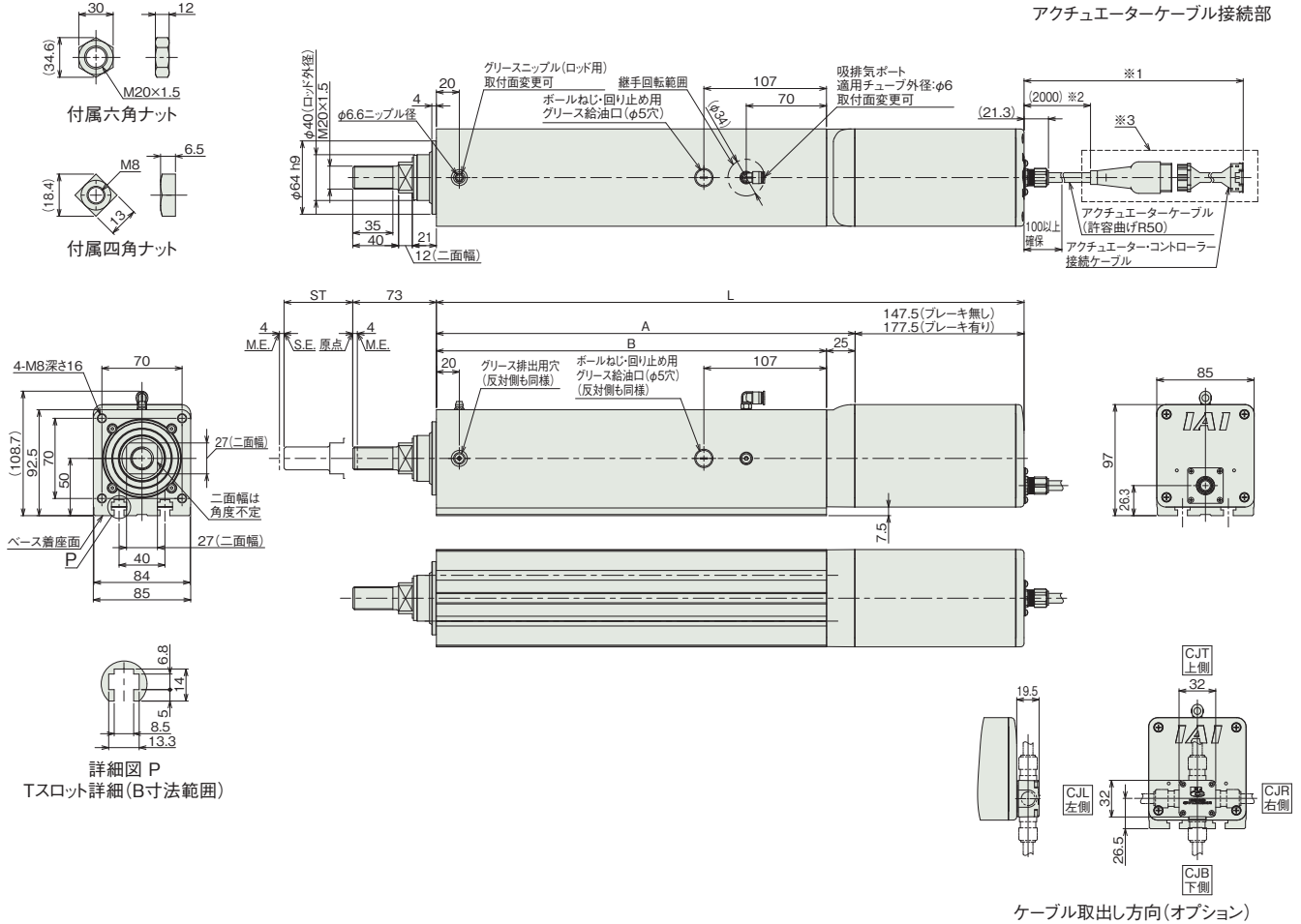
■RCP6W-RA8C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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



アクチュエーターケーブル接続部



詳細図 P
Tスロット詳細 (B寸法範囲)

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		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	413	463	513	563	613	663
	ブレーキ有り	443	493	543	593	643	693
DDW	A	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
	B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5

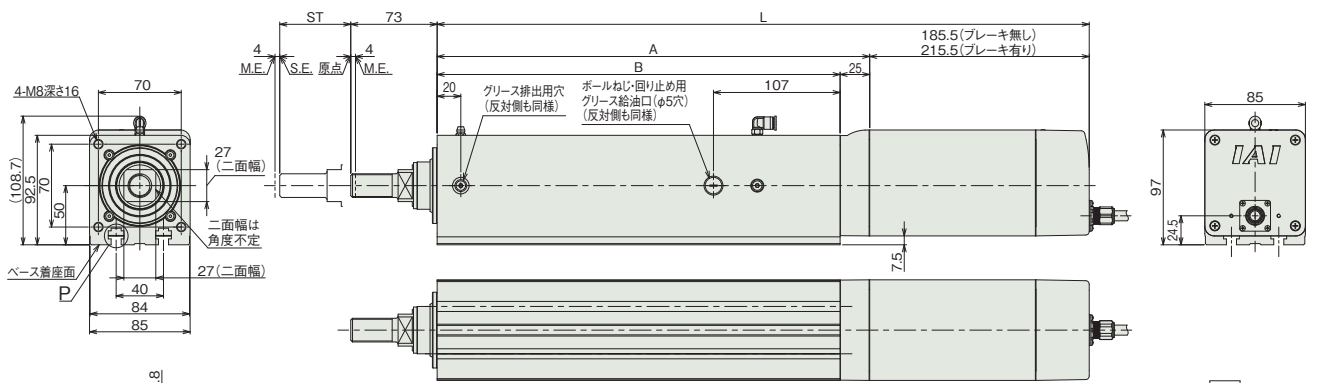
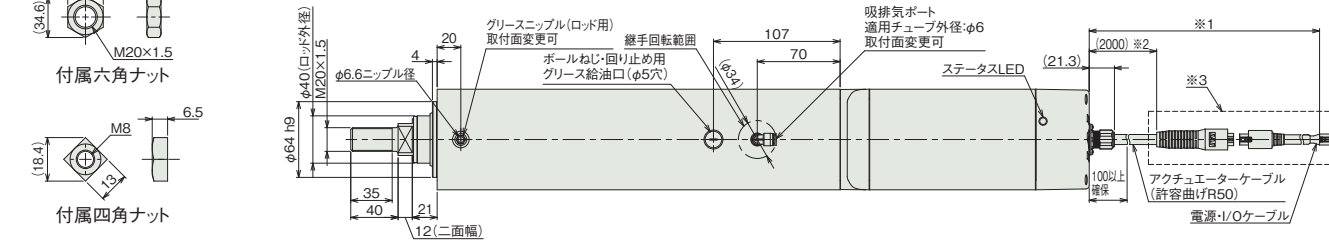
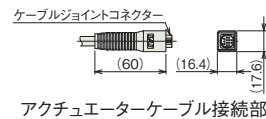
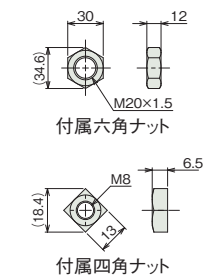
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
IXA	質量 (kg)	8	8.8	9.7	10.5	11.4	12.2
		8.6	9.4	10.3	11.1	12	12.8

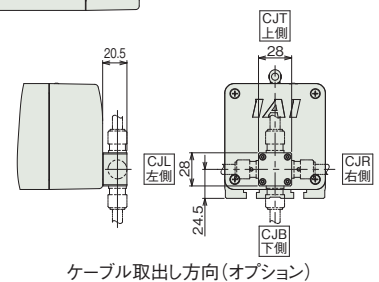
■RCP6SW-RA8C

- *1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - *2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - *3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。

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



詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	451	501	551	601	701
	ブレーキ有り	481	531	581	631	731
A	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	8.3	9.1	10	10.8	12.5
	ブレーキ有り	8.9	9.7	10.6	11.4	13.1

■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						
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
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。
(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。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

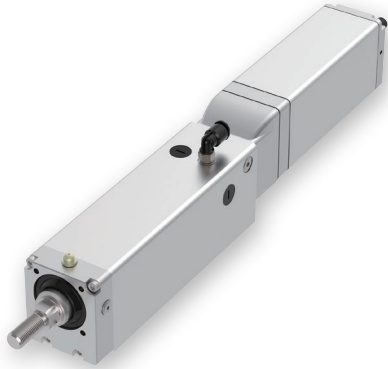
RCP6W-RRA4C

RCP6SW-RRA4C

防塵防滴 | バッテリーレスアプソ | 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

シリーズ		RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵	タイプ	RRA4C	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	35P パルスモーター 35□サイズ	リード	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク	50 50mm 400 400mm (50mm毎)	適応コントローラー/ I/Oタイプ	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	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 | 天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は1-297ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図「をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
 - 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。

ストローク別価格表(標準価格)

	標準価格		標準価格	
	RCP6W	RCP6SW	RCP6W	RCP6SW
ストローク (mm)				
50	-	-	250	-
100	-	-	300	-
150	-	-	350	-
200	-	-	400	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	7-679	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-685	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA4C		RCP6SW-RRA4C
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-
		-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量(注1)	最大可搬質量 (kg)	11	23	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	525	350	175
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	435	350	150
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
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)	2	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	400	400	400	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)	0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	IP65(IEC60529/JISO920)	
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	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	
525		4	1						

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~350 (50mm毎)	400
10	525<435>	
5	350	340
2.5	175<150>	170<150>

(単位はmm/s)

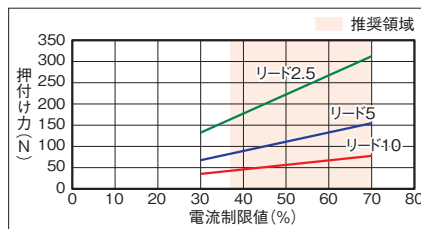
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

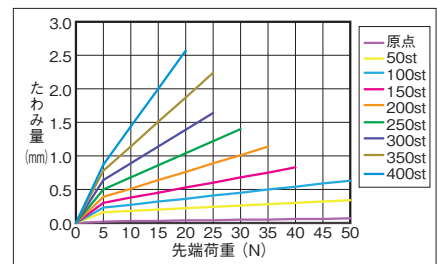
リード (mm)	50~400 (50mm毎)
10	435
5	260
2.5	105

(単位はmm/s)

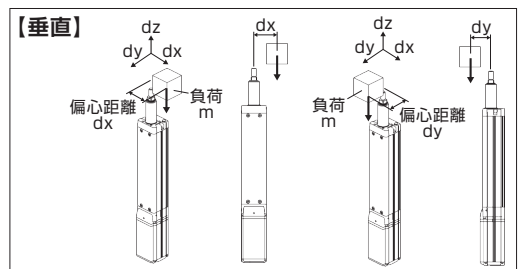
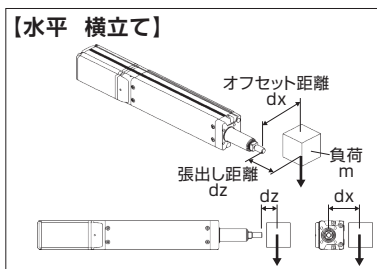
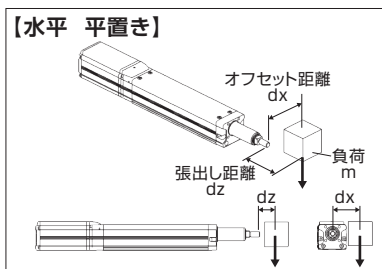
押付け力と電流制限値の相関図



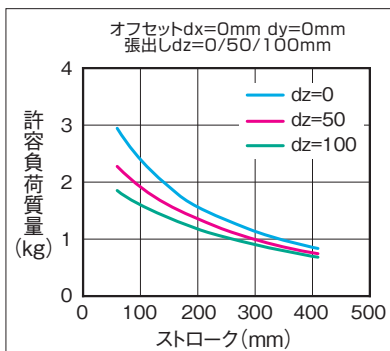
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

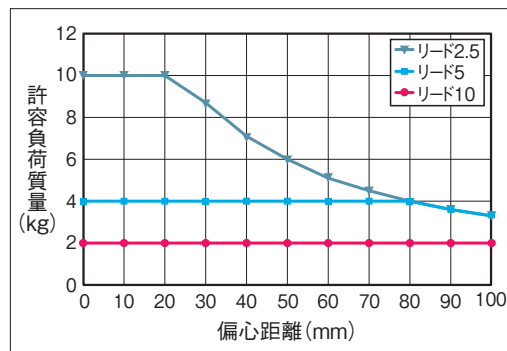


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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

■RCP6W-RAA4C

- *1 ガasketの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
- *2 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- *3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- *4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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

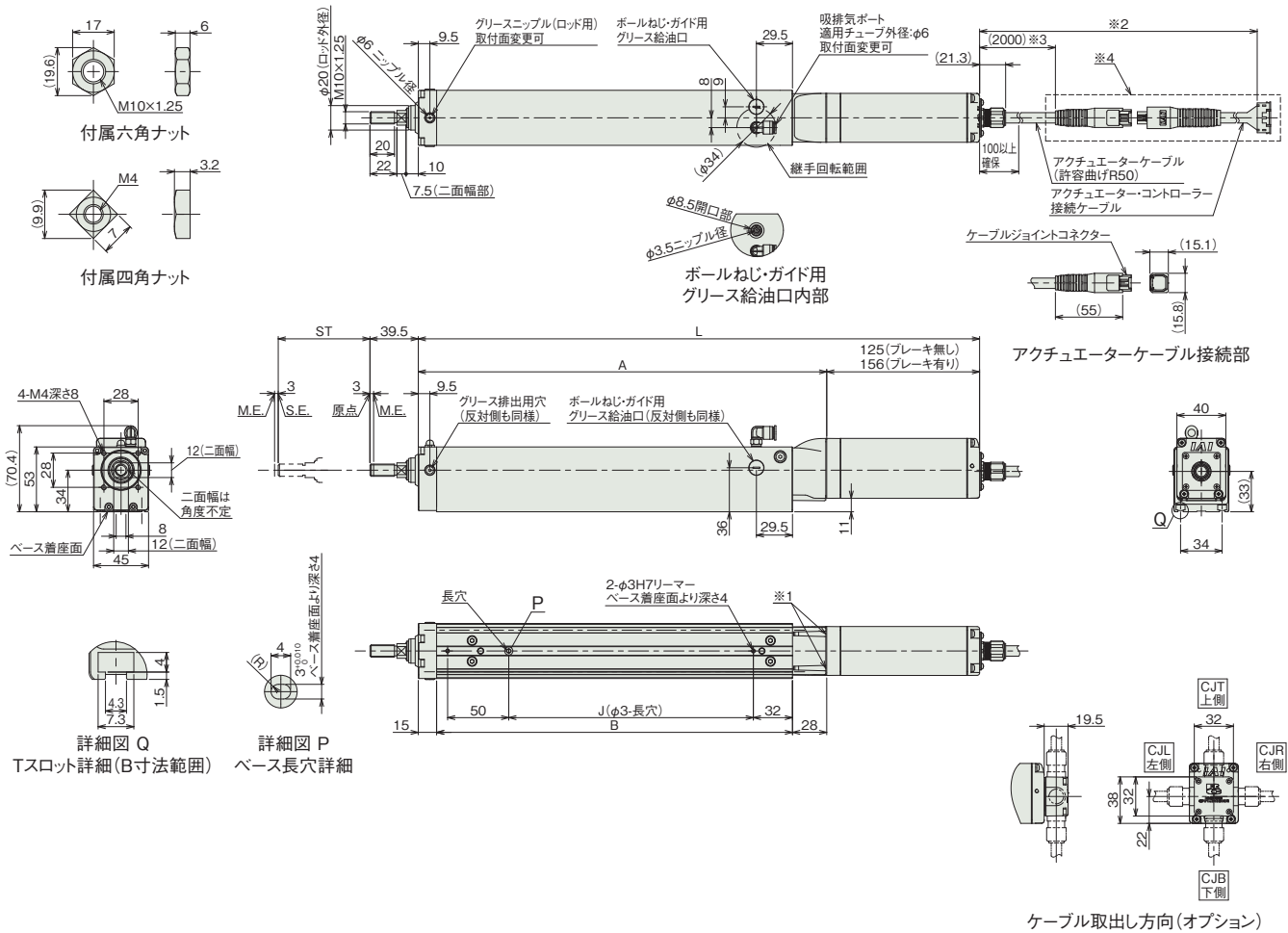
選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表



RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	
L	RCP6W	プレーキ無し	309	359	409	459	509	559	609	659
		プレーキ有り	340	390	440	490	540	590	640	690
	RCP6SW	プレーキ無し	352	402	452	502	552	602	652	702
		プレーキ有り	381	431	481	531	581	631	681	731
A		184	234	284	334	384	434	484	534	
B		141	191	241	291	341	391	441	491	
J		50	100	150	200	250	300	350	400	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2	
ロッド先端動的許容負荷荷重 (5000km寿命) (N)		オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
		オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク (N・m)		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7	

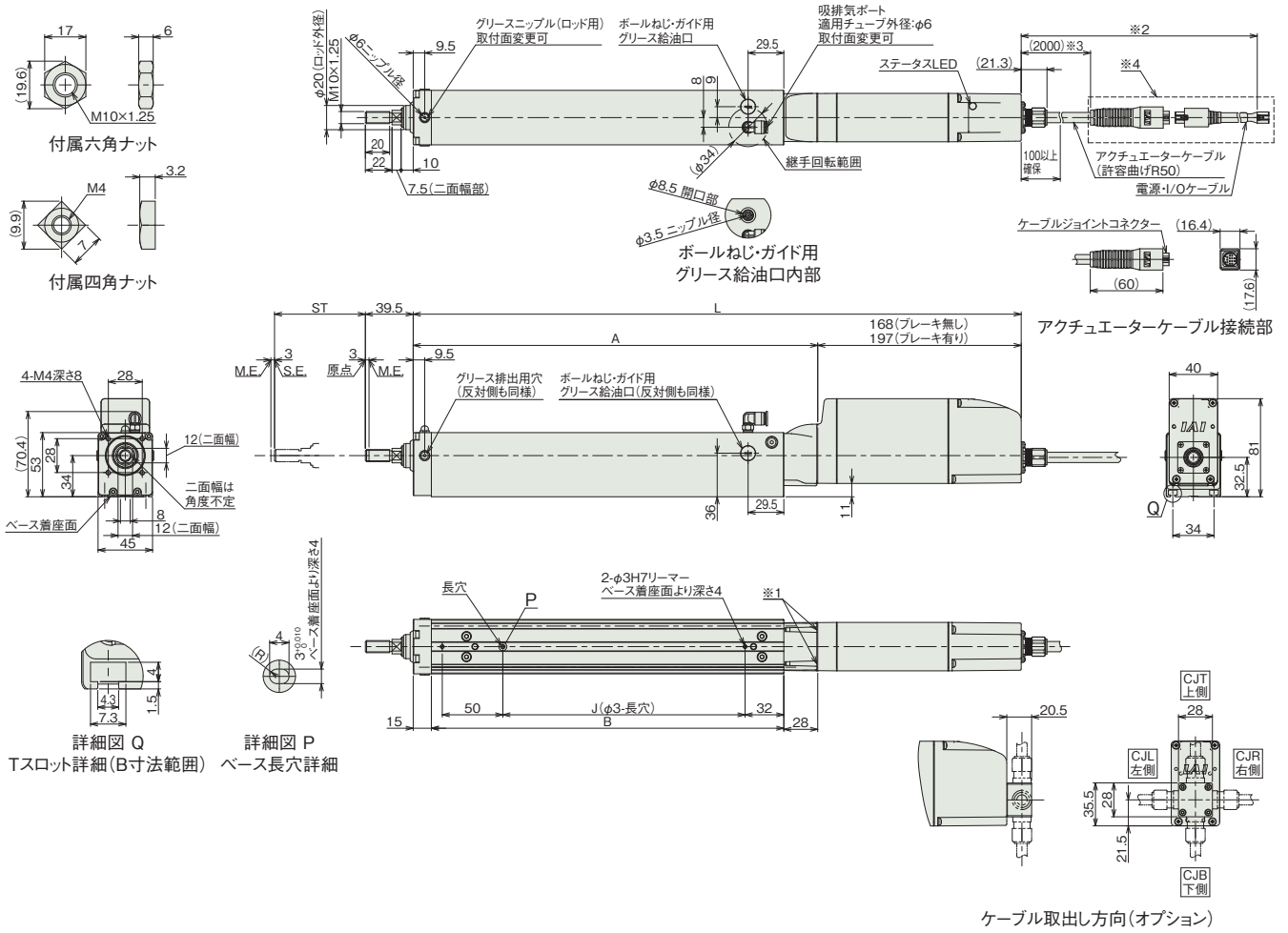
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	
質量 (kg)	RCP6W	プレーキ無し	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9
		プレーキ有り	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0
	RCP6SW	プレーキ無し	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
		プレーキ有り	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2

■RCP6SW-RR4C

- ※1 ガasketの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
 - ※2 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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								SSN				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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

RCP6W-RAA6C

RCP6SW-RAA6C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

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

	RRA6C	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/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラ別置 RCP6SW コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42mmサイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 400 50mm 400mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご参照ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご参照ください。
 - (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (6) コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - (7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-679	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RAA6C		RCP6SW-RAA6C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	12 6 3
	可搬質量 (注1)	25 40 60
水平	最高速度 (mm/s)	630 420 210
	最低速度 (mm/s)	15 8 4
	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.3
	最高加減速度 (G)	1 1 1
垂直	可搬質量	4 10 20
	最高速度 (mm/s)	525 370 210
	最低速度 (mm/s)	15 8 4
	定格加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5
押付け	最高加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5
	押付け時最大推力 (N)	93 185 370
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4 10 20
	最小ストローク (mm)	50 50 50
	最大ストローク (mm)	400 400 400
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
105	25	25	18	16	12	4	4	4	
210	25	25	17	14	10	4	4	4	
315	25	25	15	10	6	4	4	4	
420	20	20	10	10	6	4	4	4	
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	
630		8	3	2	1				

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
55	40	40	35	30	25	10	10	10	
105	40	40	35	30	25	10	10	10	
160	40	40	35	25	25	10	10	10	
210	40	40	30	25	20	9	9	9	
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	
315	40	35	21	20	14	4	4	4	
370	38	16	10	8	6	2	2	2	
420	28	7	6						

リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
20	60	60	50	45	40	20	20	20	
45	60	60	50	45	40	20	20	20	
70	60	60	50	45	40	20	20	20	
105	60	60	50	45	40	20	20	20	
130	60	60	50	40	30	18	14	10	
155	60	50	40	30	25	14	10	6	
180	60	40	35	25	20	9	6	5	
210	60	26	22	20	14	6	4	4	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	25	25	18	16	12	4	4	4	
105	25	25	18	16	12	4	4	4	
210	25	25	17	14	10	4	4	4	
315	25	25	15	10	6	4	4	4	
420	20	20	10	10	6	4	4	4	
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	

リード6

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	35	30	25	10	10	10	
55	40	40	35	30	25	10	10	10	
105	40	40	35	30	25	10	10	10	
160	40	40	35	25	25	10	10	10	
210	40	40	30	25	20	9	9	9	
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7	
315	40	35	21	20	14	4	4	4	

リード3

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	20	20	20	
20	60	60	50	45	40	20	20	20	
45	60	60	50	45	40	20	20	20	
70	60	60	50	45	40	20	20	20	
105	60	60	50	45	40	20	20	20	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mm毎)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

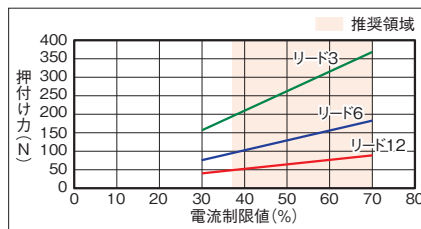
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

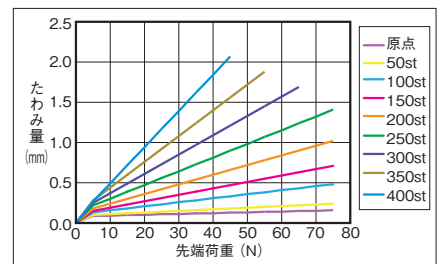
リード (mm)	50~400 (50mm毎)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

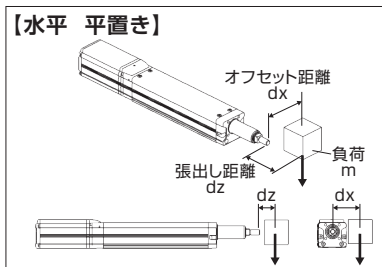
押付け力と電流制限値の相関図



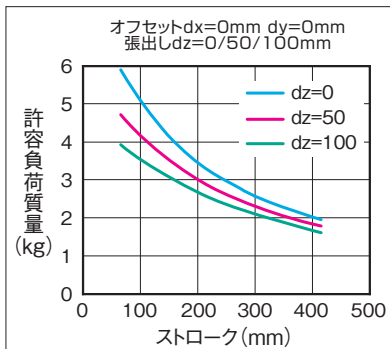
ロッドたわみ量 (参考値)



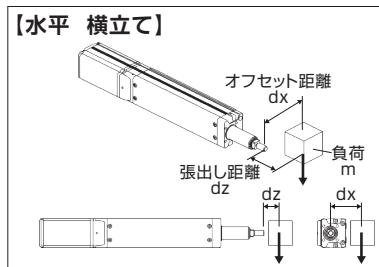
ロッド先端許容負荷荷重



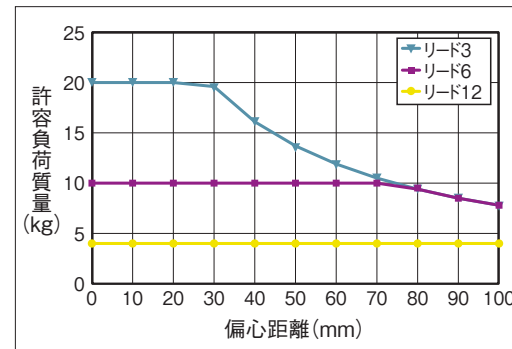
水平



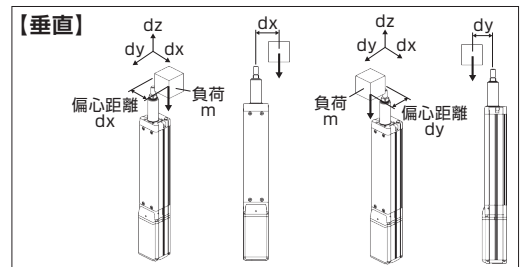
許容負荷質量の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)



垂直



許容負荷質量の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■RCP6W-RR A6C

- ※1 ガasketの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
- ※2 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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

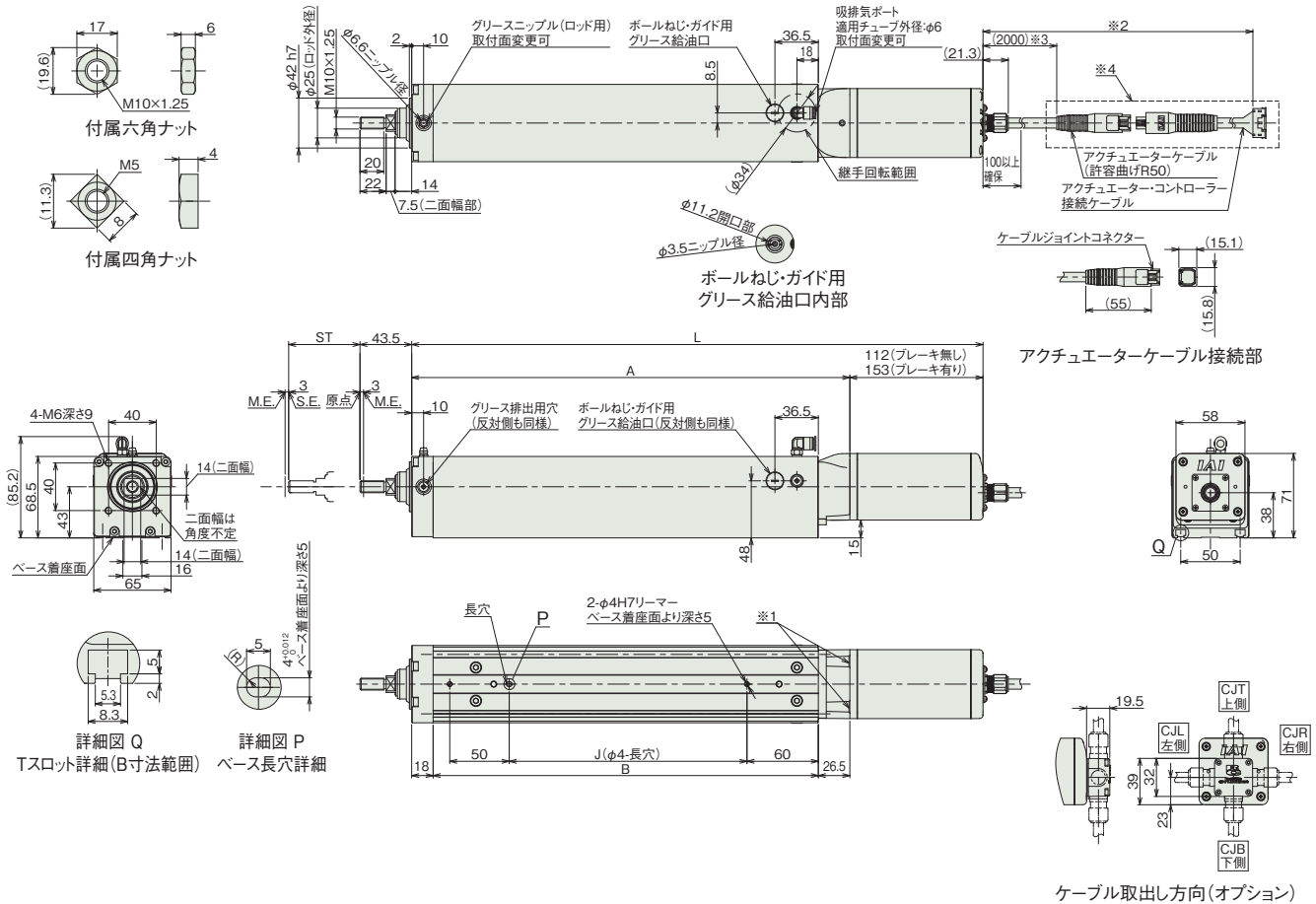
選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	
L	RCP6W	ブレーキ無し	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5
		ブレーキ有り	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	RCP6SW	ブレーキ無し	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5
		ブレーキ有り	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
A		218.5	268.5	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	
B		174	224	274	324	374	424	474	524	
J		50	100	150	200	250	300	350	400	
ロッド先端静的許容荷重 (N)		144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3	
IXP	ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
		オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6	
IXA		ロッド先端動的許容トルク (N·m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

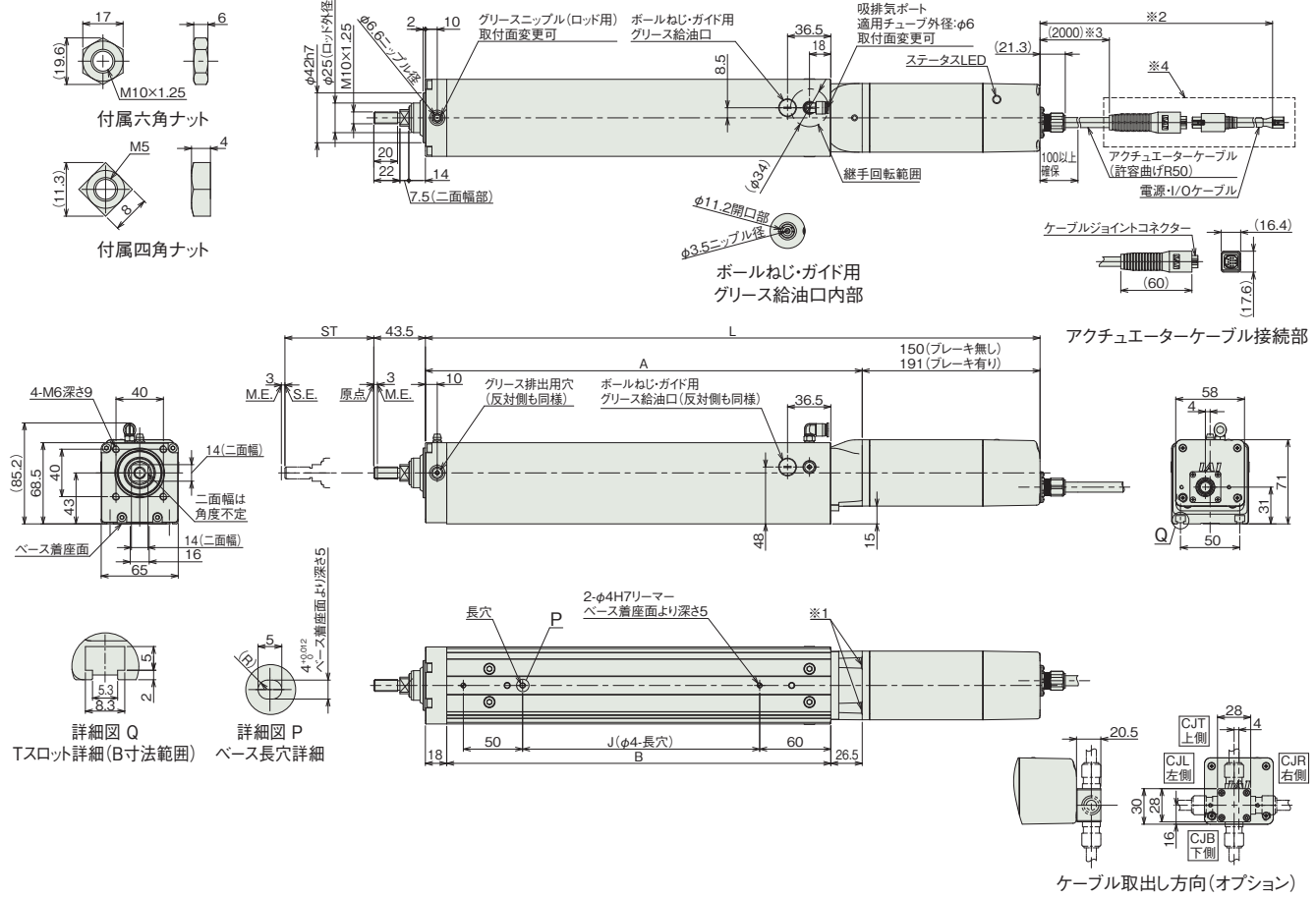
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3
		ブレーキ有り	3.0	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5
	RCP6SW	ブレーキ無し	2.9	3.2	3.6	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4
		ブレーキ有り	3.2	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7

■RCP6SW-RR6C

- ※1 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
 - ※2 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

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。

RCP6W-RAA7C

RCP6SW-RAA7C

防塵・防滴 | バッテリーレスアップ | モーターストレート | 本体幅 80mm | 24Vパルスモーター

型式項目

シリーズ	RRA7C	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
RCP6W コントローラ別置	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 56P パルスモーター 56 サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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
RCP6SW コントローラ内蔵								



CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立 | 天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご参照ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-679	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RAA7C		RCP6SW-RAA7C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-
		-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	16 8 4
	可搬質量 (注1)	50 60 80
水平	最高速度 (mm/s)	420 350 140
	最低速度 (mm/s)	20 10 5
	定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.3
	最高加減速度 (G)	1 1 1
垂直	可搬質量	8 18 28
	最高速度 (mm/s)	420 280 140
	最低速度 (mm/s)	20 10 5
	定格加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5
最高加減速度 (G)	0.5 0.5 0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	273 547 1094
	押付け最高速度 (mm/s)	20 20 20
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)	8 18 28
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50
	最大ストローク (mm)	500 500 500
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアップリポート	
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	6	6	6	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~500 (50mm毎)
16	420
8	350<280>
4	140

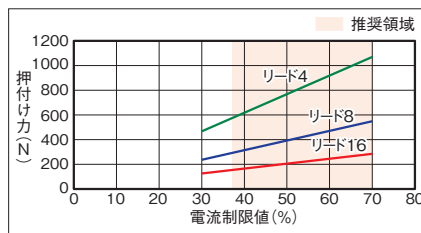
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

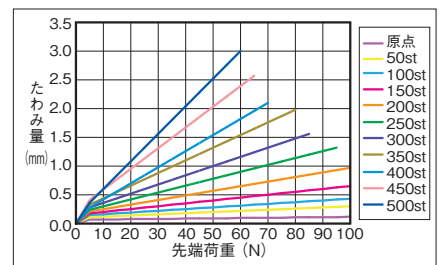
リード (mm)	50~500 (50mm毎)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

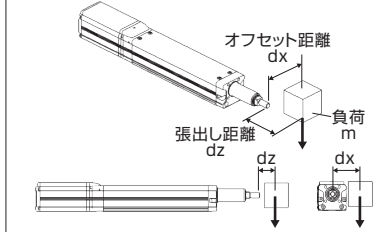


ロッドたわみ量 (参考値)

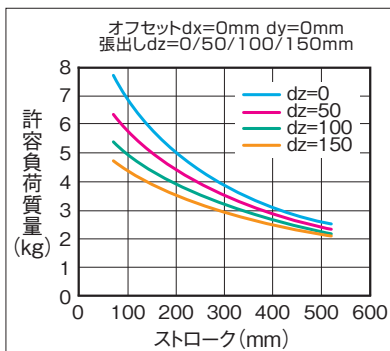


ロッド先端許容負荷荷重

【水平 平置き】

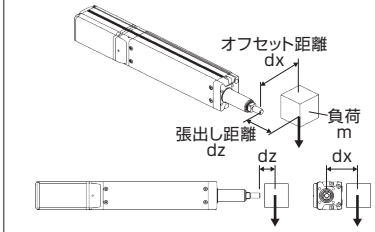


水平

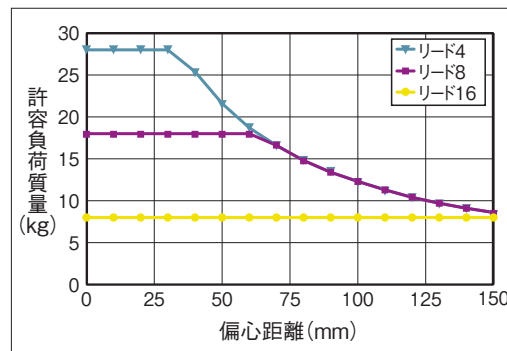


許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

【水平 横立て】

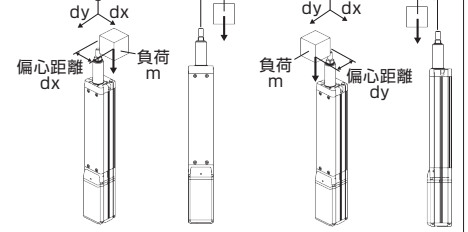


垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

【垂直】



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

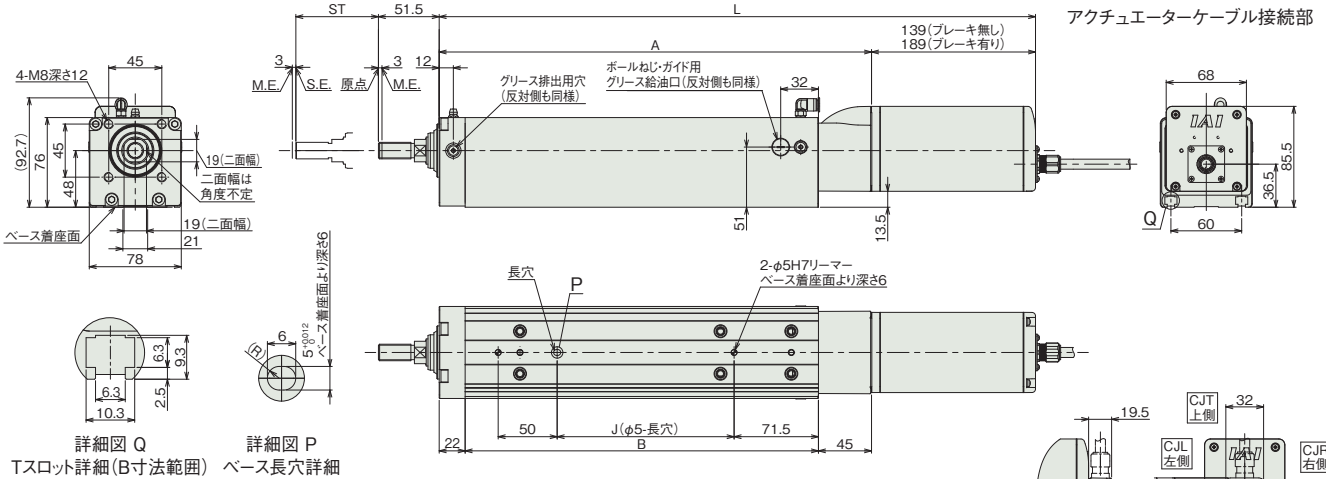
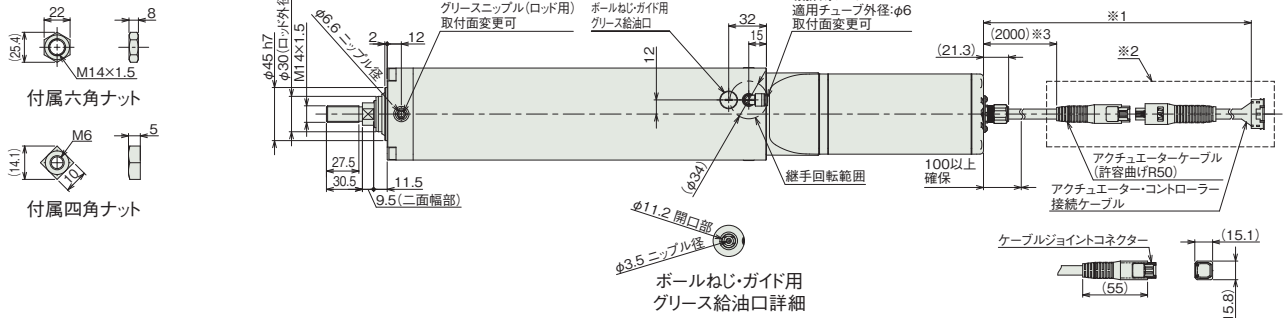
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6W-RAA7C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	RCP6W	ブレーキ無し	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5
		ブレーキ有り	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5
	RCP6SW	ブレーキ無し	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5
		ブレーキ有り	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
A		266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	
B		199.5	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	
J		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
ロッド先端静的許容荷重(N)		175.2	146.8	126.3	110.8	98.6	88.7	80.6	73.8	68.0	63.0	
ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
		オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク(N・m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.4	
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.3	2.2	

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.0	5.5	6.0	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4
		ブレーキ有り	5.4	5.9	6.4	6.9	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.2	5.7	6.2	6.7	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6
		ブレーキ有り	5.6	6.1	6.6	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

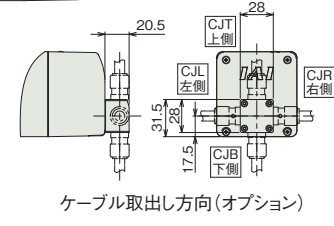
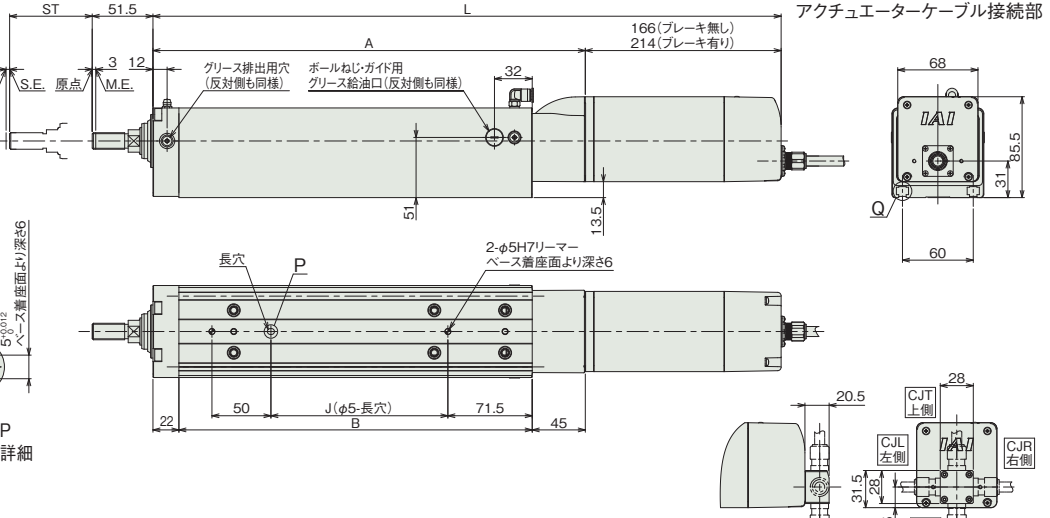
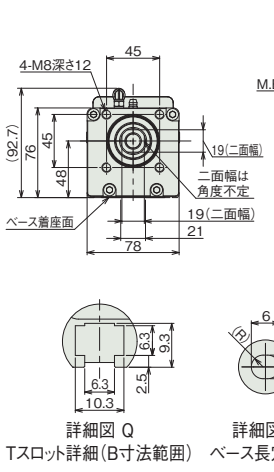
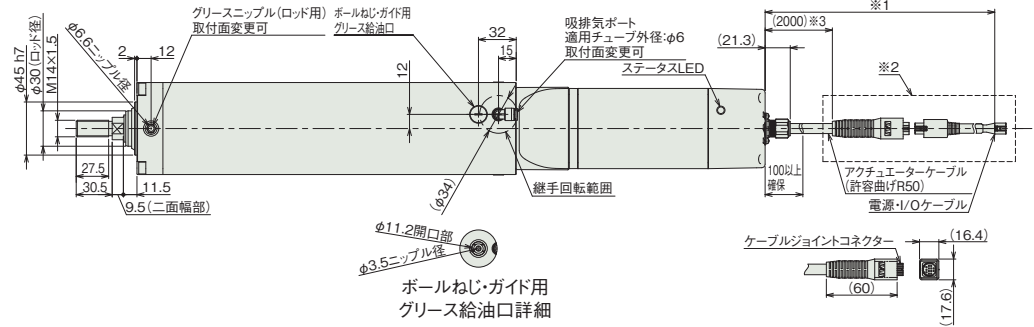
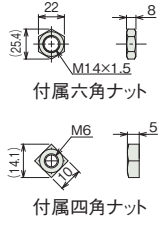
IXA

オプション補足資料

■RCP6SW-RR7C

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

RCP4W
ISWA/
ISPWA
RCP6W/
RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA
オプション
補足資料

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 DC24V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259	
PCON-CB/CGB		1		※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) 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。

RCP6W-RRA8C

RCP6SW-RRA8C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

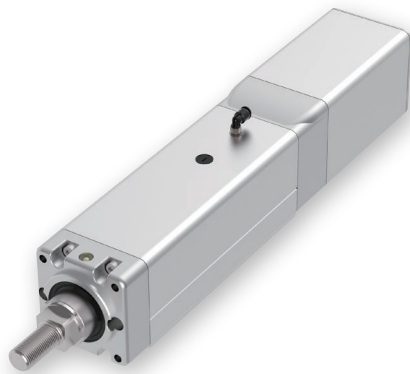
モーターストレート

本体幅
90mm

24v
パルスモーター

型式項目

RRA8C		WA		60P													
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W コントローラ別置	コントローラ内蔵			WA	バッテリーレスアプソ	60P	パルスモーター 60□サイズ	20 10	20mm 10mm	50 700	50mm 700mm (50mm毎)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL	RCP6SW SE	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

天吊り

**ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®**

- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は1-297ページをご確認ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - (4) RCP6SW（コントローラ内蔵）は、デューティ70%以下で運転してください。
 - (5) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - (6) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (7) コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - (8) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6W-RRA8C P4	RCP6W-RRA8C P6	RCP6SW-RRA8C 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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	350	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	35	70
		最高速度 (mm/s)	330	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	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)	3	35	70	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3
300	30	3
330	14	1
350	14	1

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	15
140	60	12
150	60	10
160	60	8
170	40	6
180	25	4
190	15	3
200	12	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	45
70	100	35
80	100	25
90	100	14
100	75	9

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	15
130	60	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	9

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700
20	280	350<330>	320	280	240	220	
10		200	180	160	140	120	110
5		100	90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

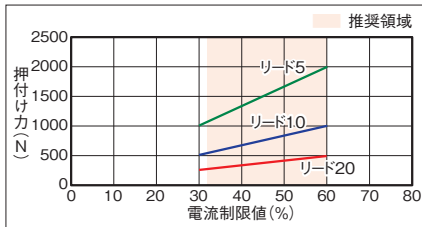
■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700
20			210				
10			130			120	110
5			60				55

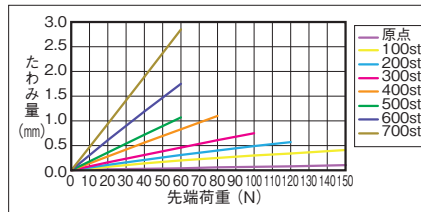
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

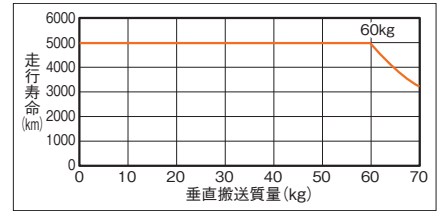
押付け力と電流制限値の相関図



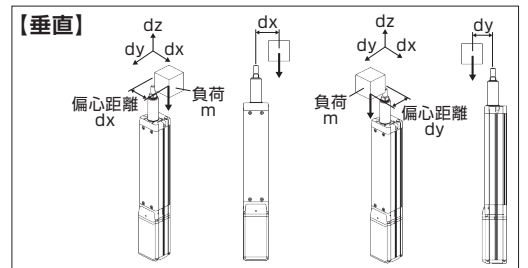
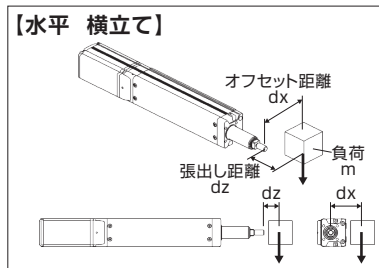
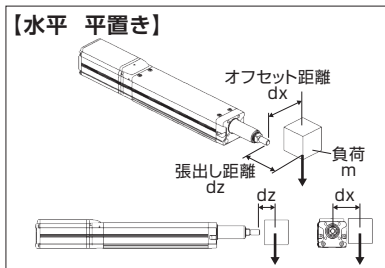
ロッドたわみ量(参考値)



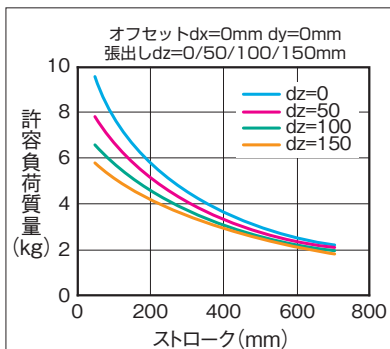
垂直搬送質量と走行寿命



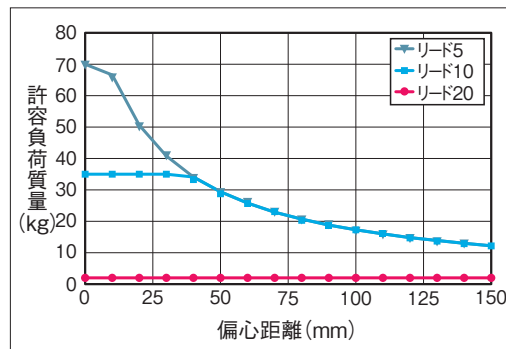
ロッド先端許容負荷荷重



水平



垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度600mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度450mm/s)

選定
注意事項
フリー
防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

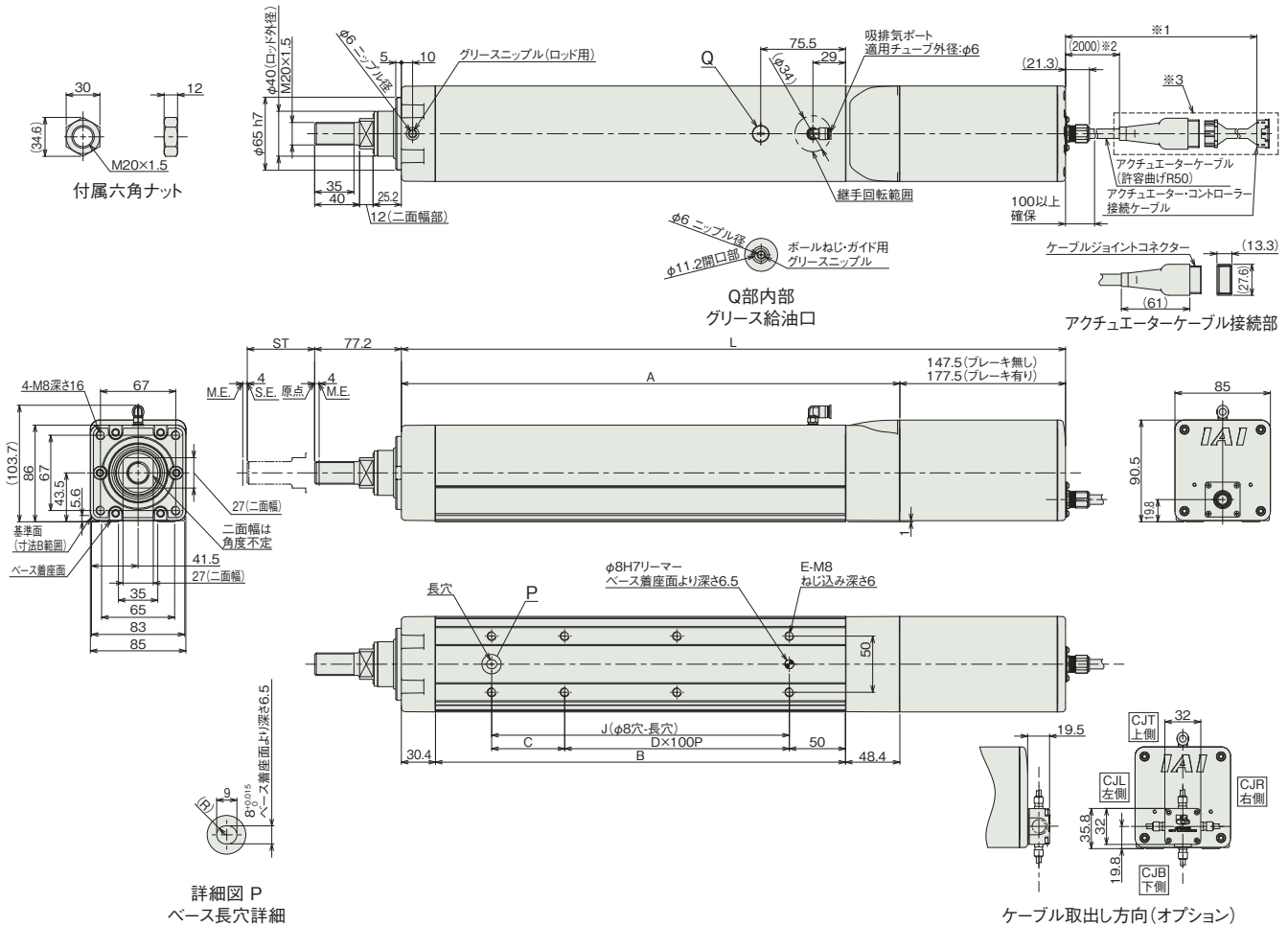
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD
3次元 CAD

■RCP6W-RR8C

- *1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- *2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- *3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 各部の材質は1-342ページをご参照ください。

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



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															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700		
RCS2W	L	RCP6W	ブレーキ無し	441.3	491.3	541.3	591.3	641.3	691.3	741.3	791.3	841.3	891.3	941.3	991.3	1041.3	1091.3
		RCP6W	ブレーキ有り	471.3	521.3	571.3	621.3	671.3	721.3	771.3	821.3	871.3	921.3	971.3	1021.3	1071.3	1121.3
	RCP2W	RCP6SW	ブレーキ無し	479.3	529.3	579.3	629.3	679.3	729.3	779.3	829.3	879.3	929.3	979.3	1029.3	1079.3	1129.3
		RCP6SW	ブレーキ有り	509.3	559.3	609.3	659.3	709.3	759.3	809.3	859.3	909.3	959.3	1009.3	1059.3	1109.3	1159.3
DDW	A	293.8	343.8	393.8	443.8	493.8	543.8	593.8	643.8	693.8	743.8	793.8	843.8	893.8	943.8		
	B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865		
	C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65		
	D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
IXP	E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18		
	J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765		
	ロッド先端静的許容荷重(N)		222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8	
	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
IXA			オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
	ロッド先端静的許容トルク(N・m)		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3	
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)		7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0	

■ストローク別質量

		ストローク														
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1
		ブレーキ有り	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.8	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7
	RCP6SW	ブレーキ無し	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.5	12.0	12.4	12.9	13.4
		ブレーキ有り	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.0	13.5	14.0

選定

注意事項

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

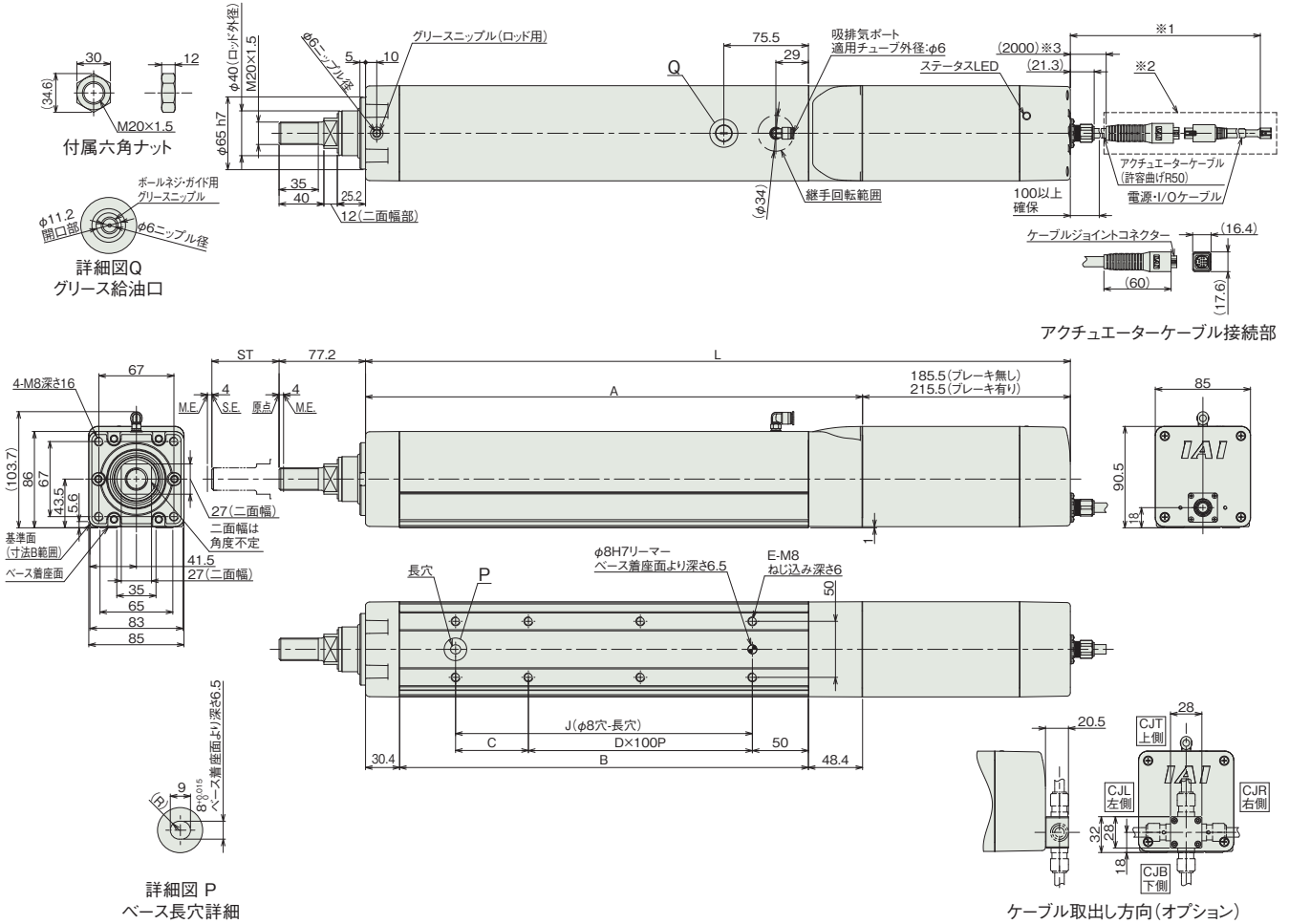
RCA2W

オプション補足資料

■RCP6SW-RRR8C

- *1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - *2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 - *3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 各部の材質は1-342ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
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。
(注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP6W-WRA10C

RCP6SW-WRA10C

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

モーターストレート

本体幅 100mm

24V パルスモーター

型式項目

	WRA10C	WA	35P					
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
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意

 - 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
 - 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-687	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6W-WRA10C P3	RCP6W-WRA10C P5	RCP6SW-WRA10C 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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	11.5	28	40
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	525	350	175
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	4	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	215	150
		最低速度 (mm/s)	-	7	4
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	無励磁動作電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ25mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2
435	11.5	8.5	6	3.5	1.5
525	10.5	4			

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2
260	28	25	20.5	15.5	11			
305	28	17.5	12.5	10	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5				

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10
105	40	35	35	35	30	10	10	10
130	40	35	35	30	30	3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	28	24	1.5	1.5	1.5
175	40	28	26	18	11			

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直		
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	40	35	30	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mm毎)	450	500
10	525		490
5	350<215>	290<215>	240<215>
2.5	175<150>	145	120

(単位はmm/s)

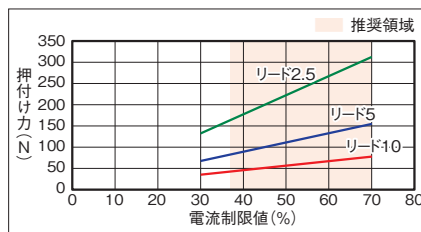
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

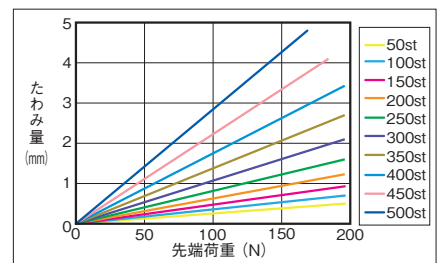
リード (mm)	50~500 (50mm毎)
10	350
5	215
2.5	65

(単位はmm/s)

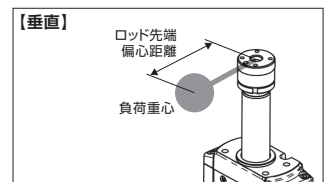
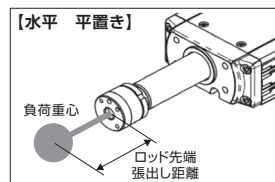
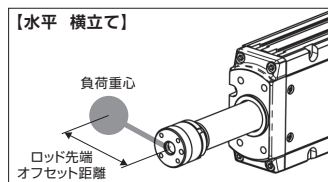
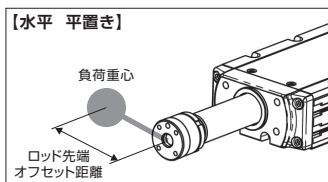
押付け力と電流制限値の相関図



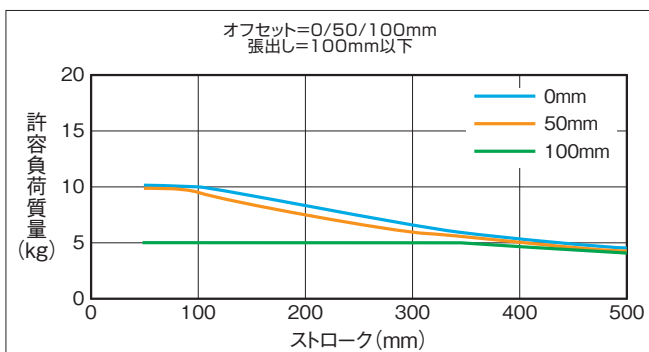
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

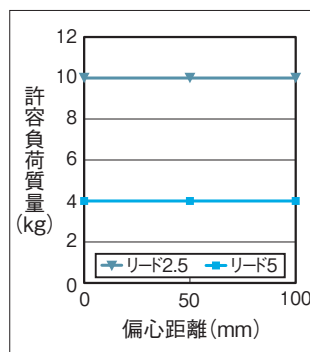


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度260mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

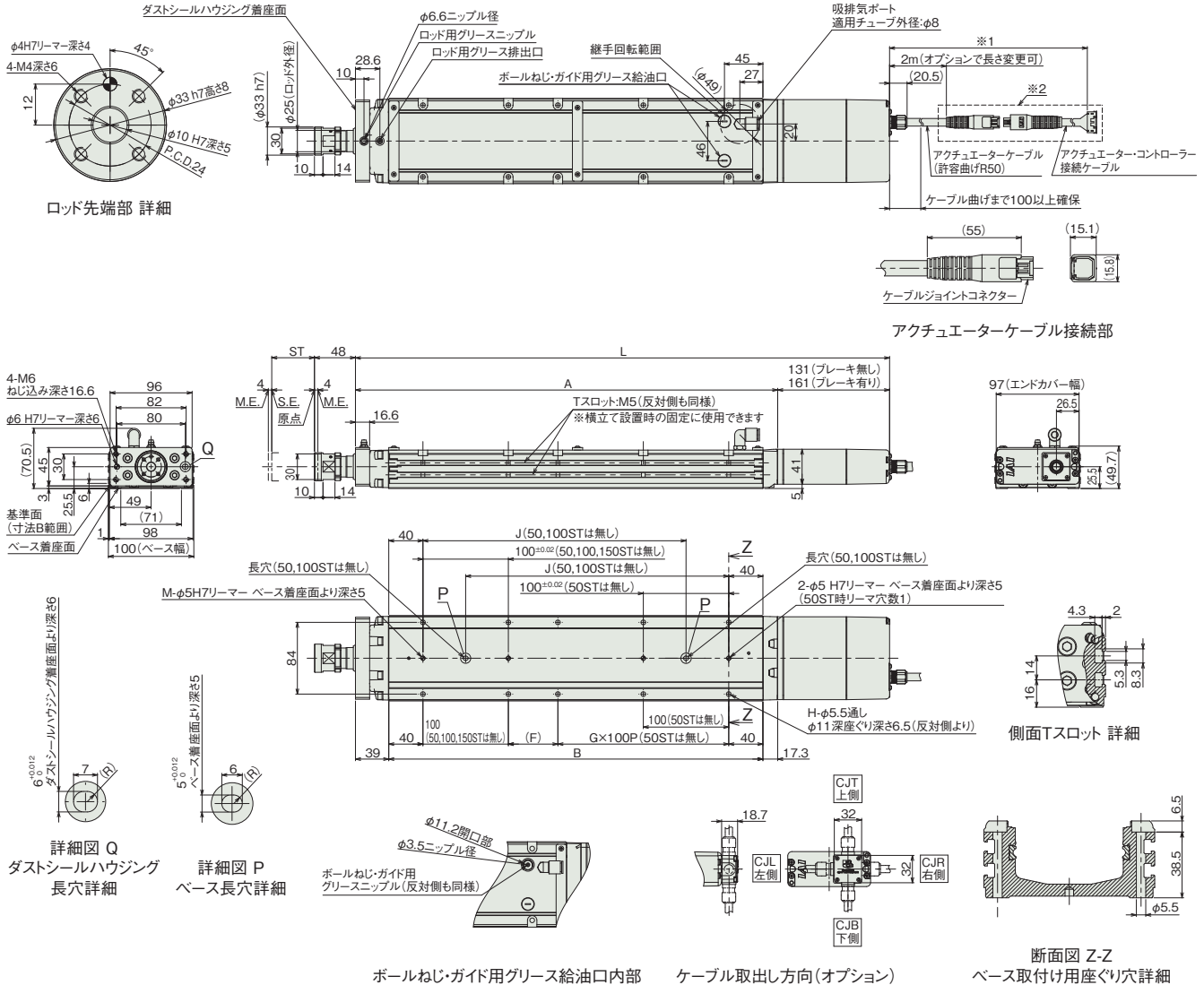
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6W-WRA10C

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
- (注) 各部の材質は1-343ページをご参照ください。

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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6W	ブレーキ無し	375.3	425.3	475.3	525.3	575.3	625.3	675.3	725.3	775.3	825.3
		ブレーキ有り	405.3	455.3	505.3	555.3	605.3	655.3	705.3	755.3	805.3	855.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	405.3	455.3	505.3	555.3	605.3	655.3	705.3	755.3	805.3	855.3
		ブレーキ有り	420.3	470.3	520.3	570.3	620.3	670.3	720.3	770.3	820.3	870.3
A			244.3	294.3	344.3	394.3	444.3	494.3	544.3	594.3	644.3	694.3
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			-	-	158	208	258	308	358	408	458	508
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク(N・m)			10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
5000km	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
ロッド先端動的許容トルク(N・m)			5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

■ストローク別質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.7	4.1	4.6	5.0	5.5	5.9	6.4	6.8	7.3	7.7
		ブレーキ有り	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5	7.9
	RCP6SW	ブレーキ無し	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		ブレーキ有り	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

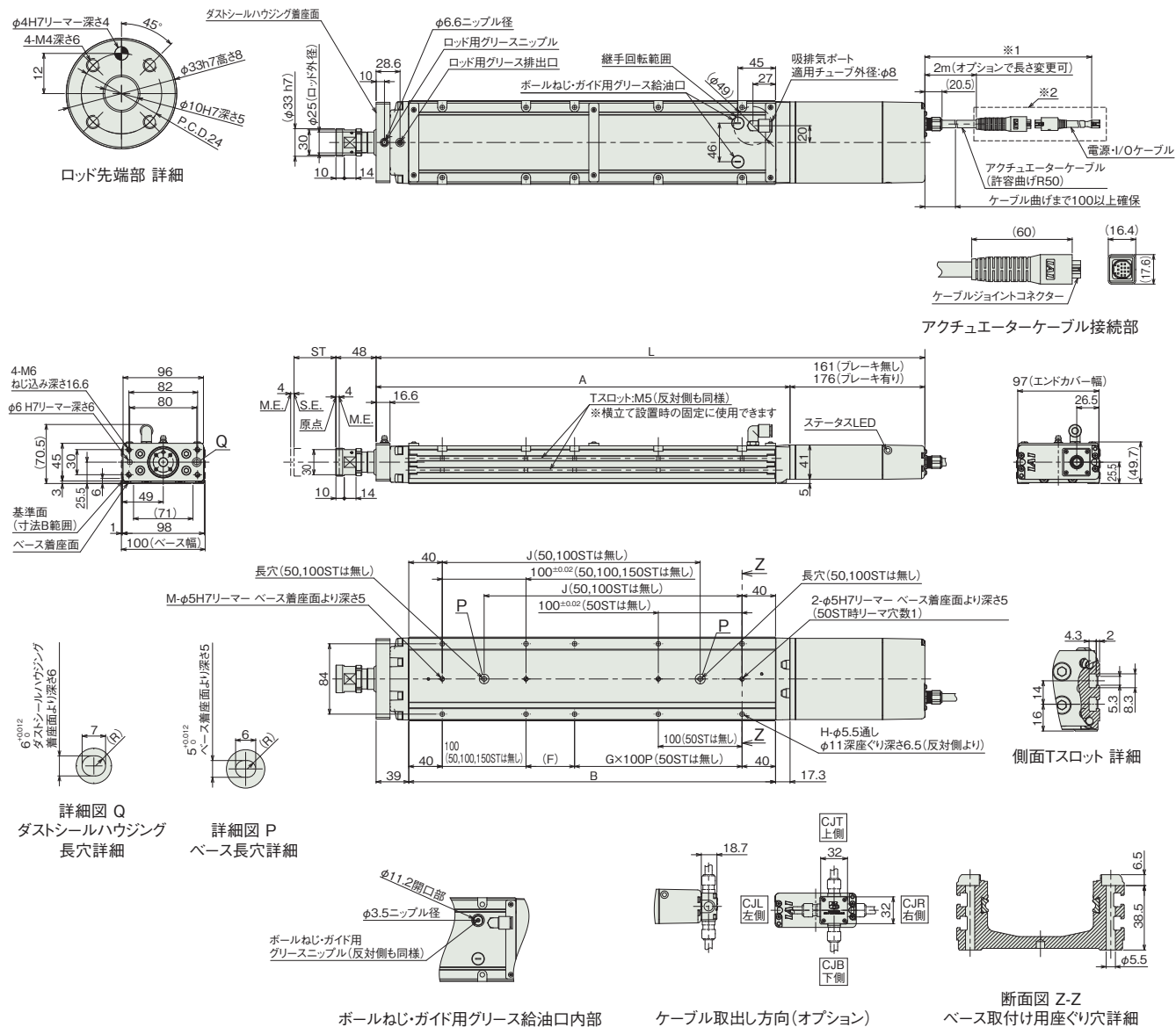
IXA

オプション補足資料

■RCP6SW-WRA10C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-343ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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。
 (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

フリー

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

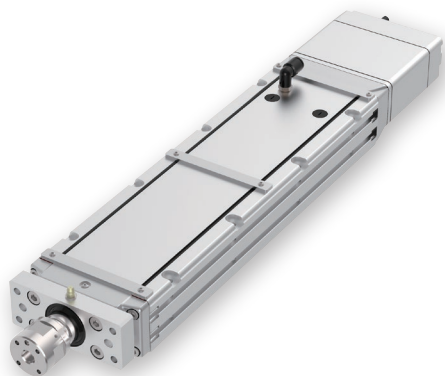
RCP6W-WRA12C

RCP6SW-WRA12C

防塵・防滴 | バッテリーレスアプソ | モーターストレート | 本体幅 120mm | 24Vパルスモーター

型式項目

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/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W	コントローラ別置	WRA12C	WA	WA	バッテリーレスアプソ	42P	パルスモーター 42サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA12C		RCP6SW-WRA12C
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-687	-

メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	560	400
		最低速度 (mm/s)	15	8
		定格加減速度 (G)	0.1	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	4
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	220
		最低速度 (mm/s)	-	8
		定格加減速度 (G)	-	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	93	185	370
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
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)	-	4	14
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	500	500	500
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ30mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6
440	25	20	12	8	4.5
560		7.5	3.5	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3
280	55	35	25	18	11			
340	55	23	14	12	8			
400	38	7	2	1	1			

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	70	60	50	45	40	14	14	14		
20	70	60	50	45	40	14	14	14		
50	70	60	50	45	40	14	14	14		
80	70	60	50	45	40	14	14	14		
110	70	60	50	45	40	14	14	14		
140	70	50	40	30	25	10	10	5		
170	70	40	35	25	20					
200	70	26	26	20	14					
225	50	7	4	3	3					

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	70	60	50	45	40	14	14	14		
20	70	60	50	45	40	14	14	14		
50	70	60	50	45	40	14	14	14		
80	70	60	50	45	40	14	14	14		

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mm毎)	450	500
12		560	
6	400<220>		375<220>
3	225<140>	220<140>	185<140>

(単位はmm/s)

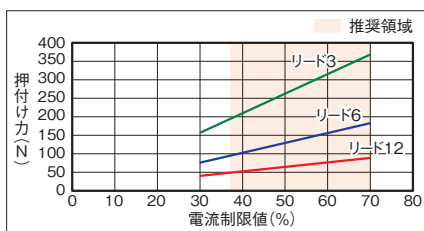
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

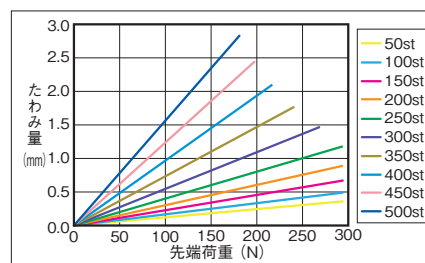
リード (mm)	50~500 (50mm毎)
12	320
6	220
3	80

(単位はmm/s)

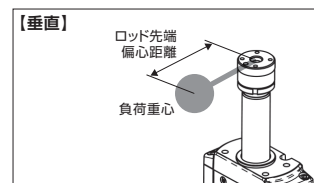
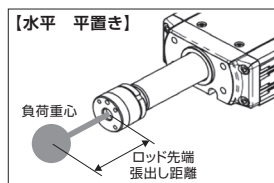
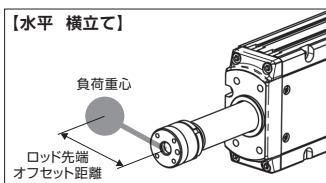
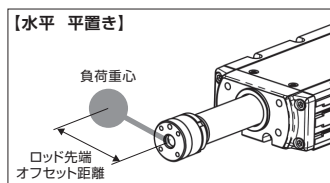
押付け力と電流制限値の相関図



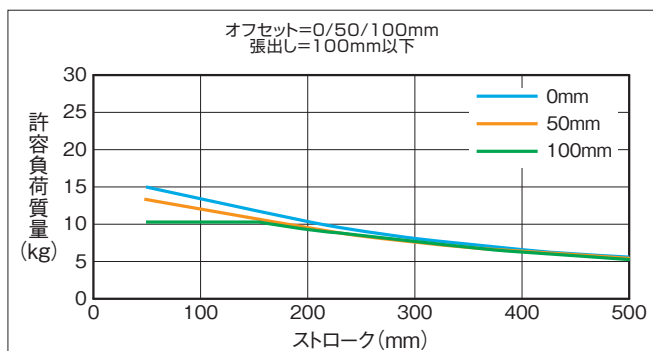
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

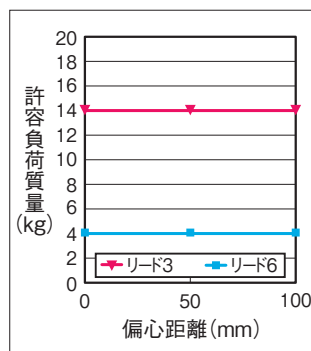


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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

クリーン

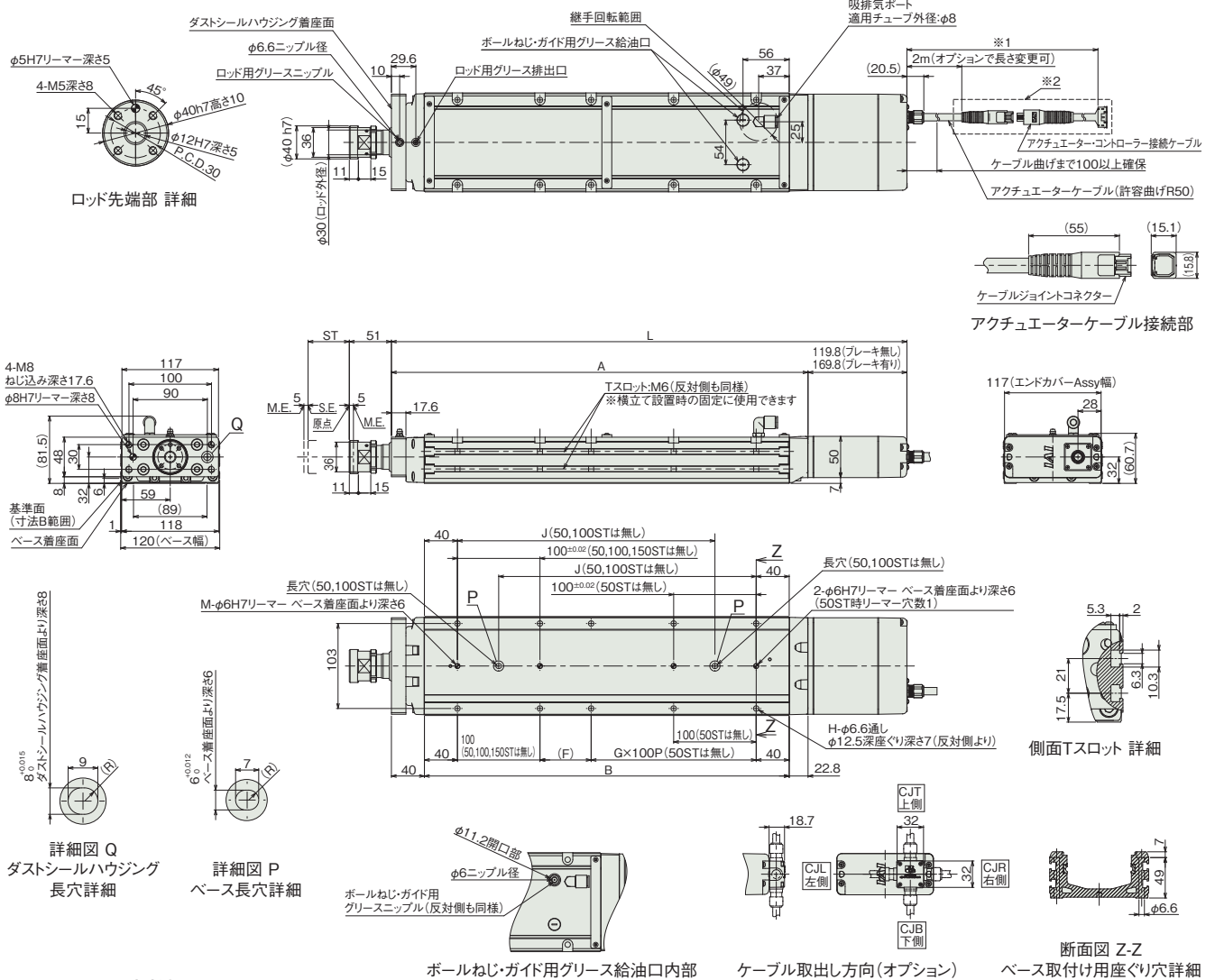
防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

■RCP6W-WRA12C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
(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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
(注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。

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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
DDW	L	RCP6W	ブレーキ無し	374.6	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6
			ブレーキ有り	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6	874.6
		RCP6SW	ブレーキ無し	394.6	444.6	494.6	544.6	594.6	644.6	694.6	744.6	794.6	844.6
			ブレーキ有り	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6	874.6
IXP	A		254.8	304.8	354.8	404.8	454.8	504.8	554.8	604.8	654.8	704.8	
	B		192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	
	F		112	62	112	62	112	62	112	62	112	62	
IXA	G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	J		-	-	162	212	262	312	362	412	462	512	
	M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
	ロッド先端静的許容荷重 (N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181	
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
オプション 補足資料	3000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
			オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
		ロッド先端動的許容トルク (N·m)	オフセット0mm	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
			オフセット100mm	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1
5000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54	
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51	
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	オフセット0mm	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1	
		オフセット100mm	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1	

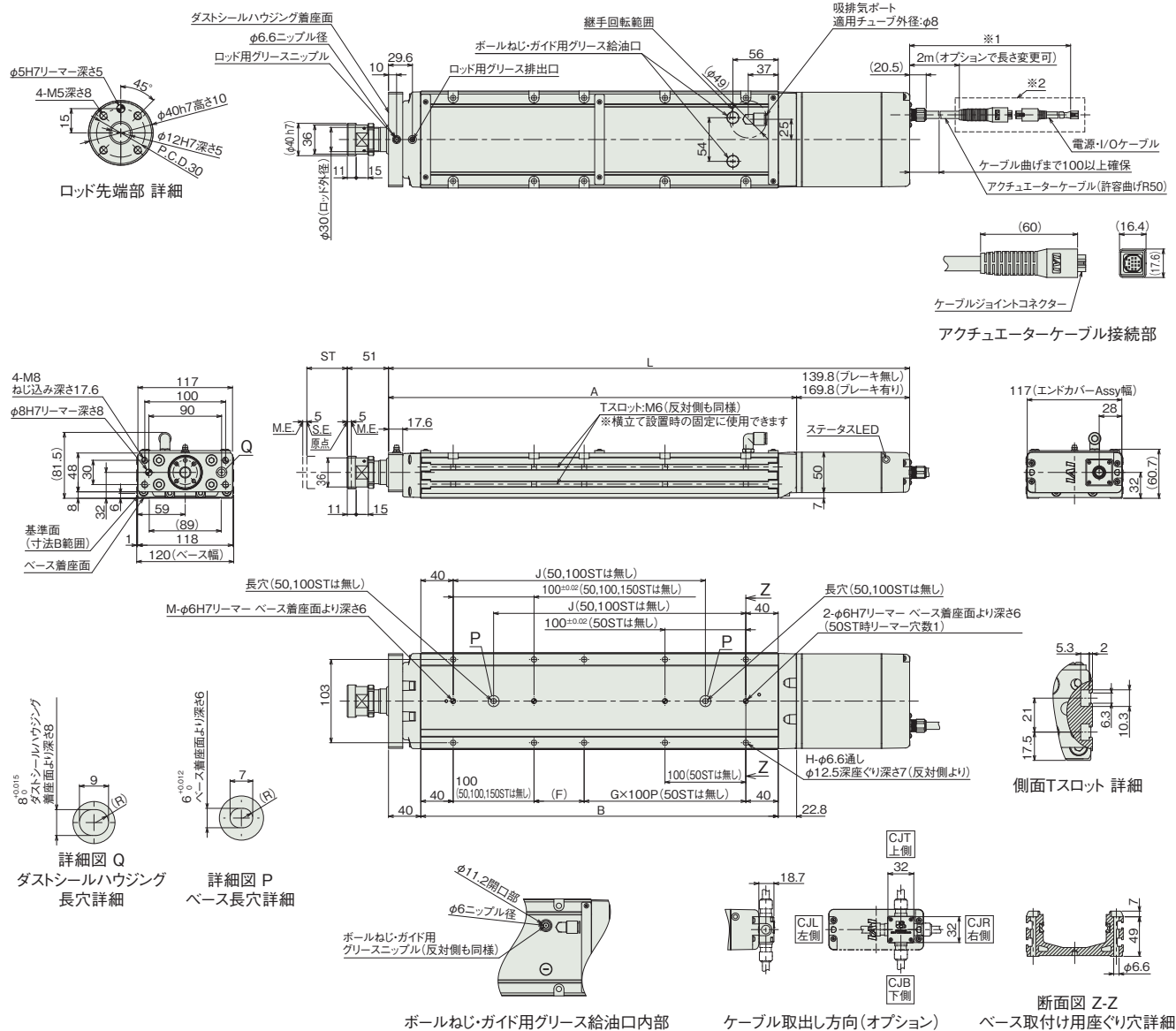
■ストローク別質量

		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.5	7.1	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4	11
		ブレーキ有り	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7	11.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.3	5.9	6.6	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5	11.1
		ブレーキ有り	5.6	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4

■RCP6SW-WRA12C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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		※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は、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
 一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

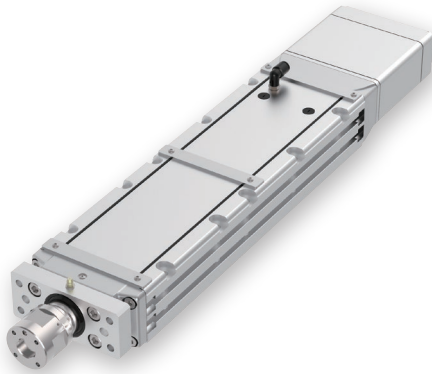
RCP6W-WRA14C

RCP6SW-WRA14C

防塵・防滴 | バッテリーレスアプソ | モーターストレート | 本体幅 140mm | 24V パルスモーター

型式項目

WRA14C		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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 600 600mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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 | 天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラー内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格		
		RCP6W-WRA14C P3	RCP6W-WRA14C P5	RCP6SW-WRA14C SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-687	-

メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	50	65
		最高速度 (mm/s)	420	280
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	10
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	11.5	21.5
		最高速度 (mm/s)	210	130
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	10	5
		定格加減速度 (G)	0.5	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
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)	-	11.5	21.5
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	600	600	600
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ40mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5
210	65	56	28	20	15	1.5	1.5	
280	51	14	1					

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
105	85	80	51	46	40	15.5	13.5	12		
130	85	41	10	6	2	3.5				

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~600 (50mm毎)
16	420
8	280<210>
4	130

(単位はmm/s)

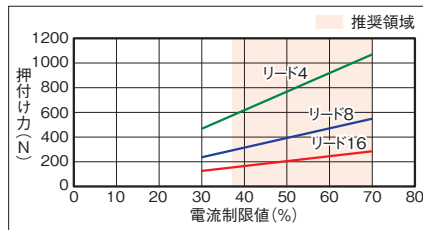
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

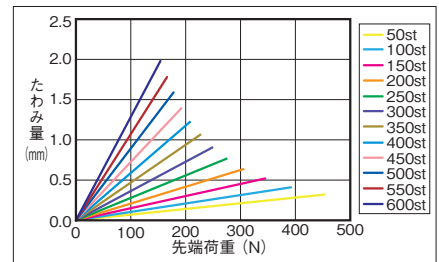
リード (mm)	50~600 (50mm毎)
16	280
8	140
4	70

(単位はmm/s)

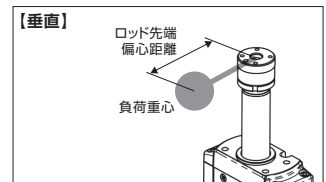
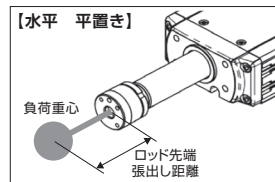
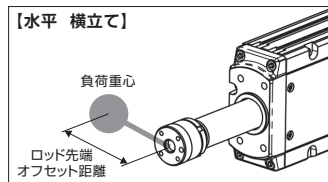
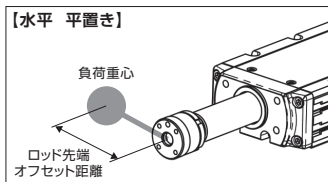
押付け力と電流制限値の相関図



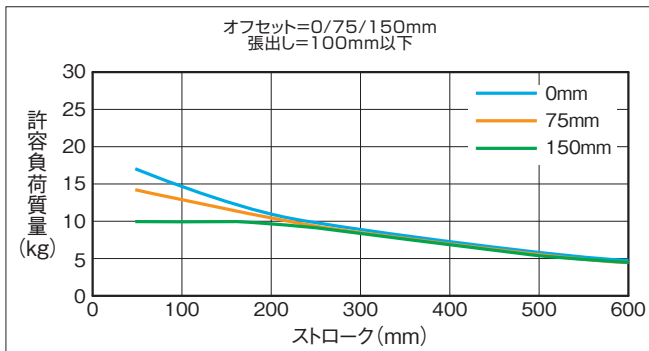
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

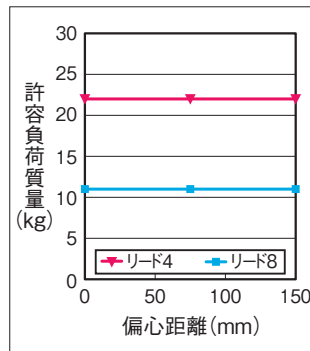


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度210mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

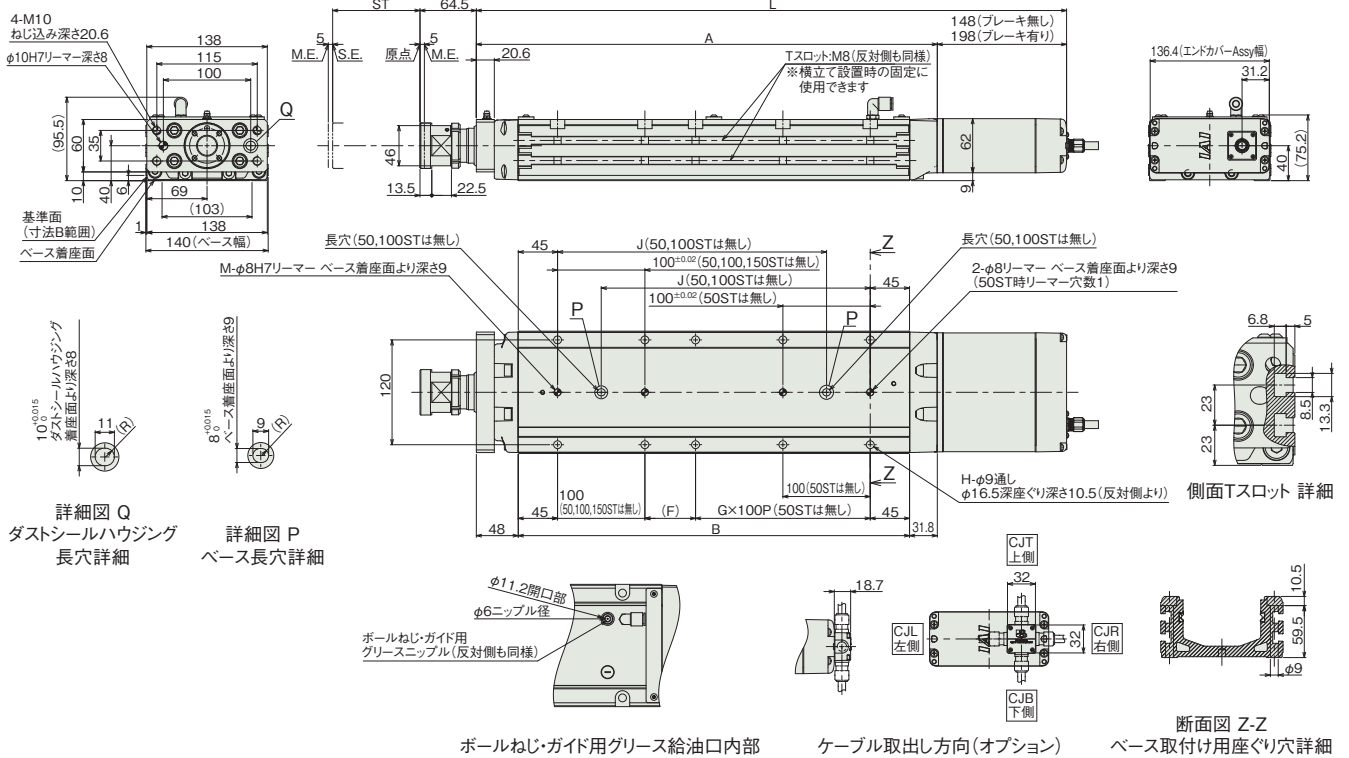
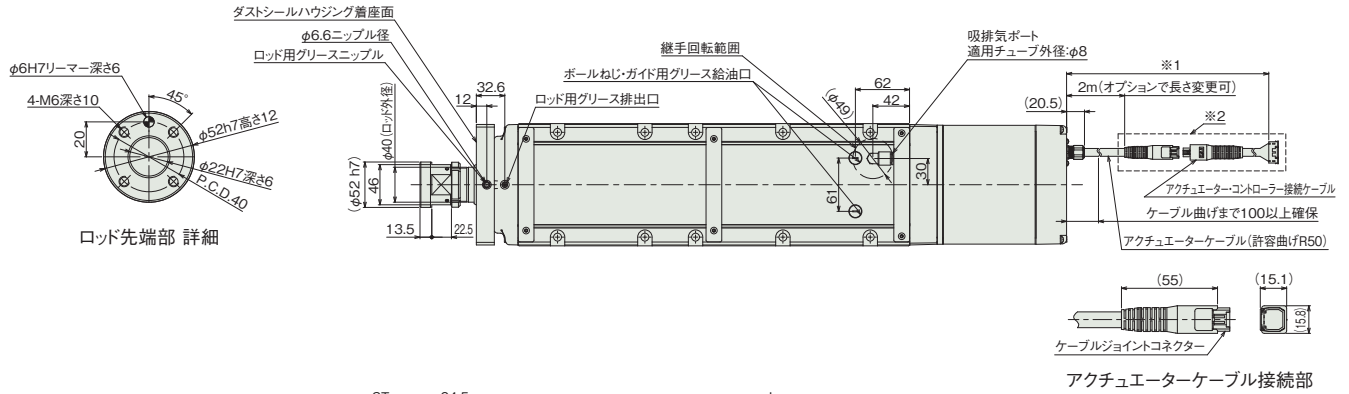
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6W-WRA14C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。

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

L	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
	RCP6W	ブレーキ無し	425.8	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8	1025.8
IXP	RCP6SW	ブレーキ無し	425.8	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8	
		ブレーキ有り	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8	1025.8	
IXA	A		277.8	327.8	377.8	427.8	477.8	527.8	577.8	627.8	677.8	727.8	777.8	827.8	
	B		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	
オプション 補足資料	F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
	G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
	H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
	J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	
	M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
		ロッド先端静的許容荷重(N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154	
		ロッド先端静的許容トルク(N·m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	
	3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
			オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	5000km	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	オフセット0mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
		オフセット150mm	16.7	14.3	12.4	10.9	9.7	8.7	7.8	7.0	6.3	5.7	5.1	4.6	
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	オフセット150mm	10.0	10.0	10.0	9.6	8.7	7.9	7.1	6.5	5.9	5.3	4.8	4.4	
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6	

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	RCP6W	ブレーキ無し	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8	18.7
RCP6SW	ブレーキ有り	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2	
	ブレーキ無し	9.0	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9	18.8	
	ブレーキ有り	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2	

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

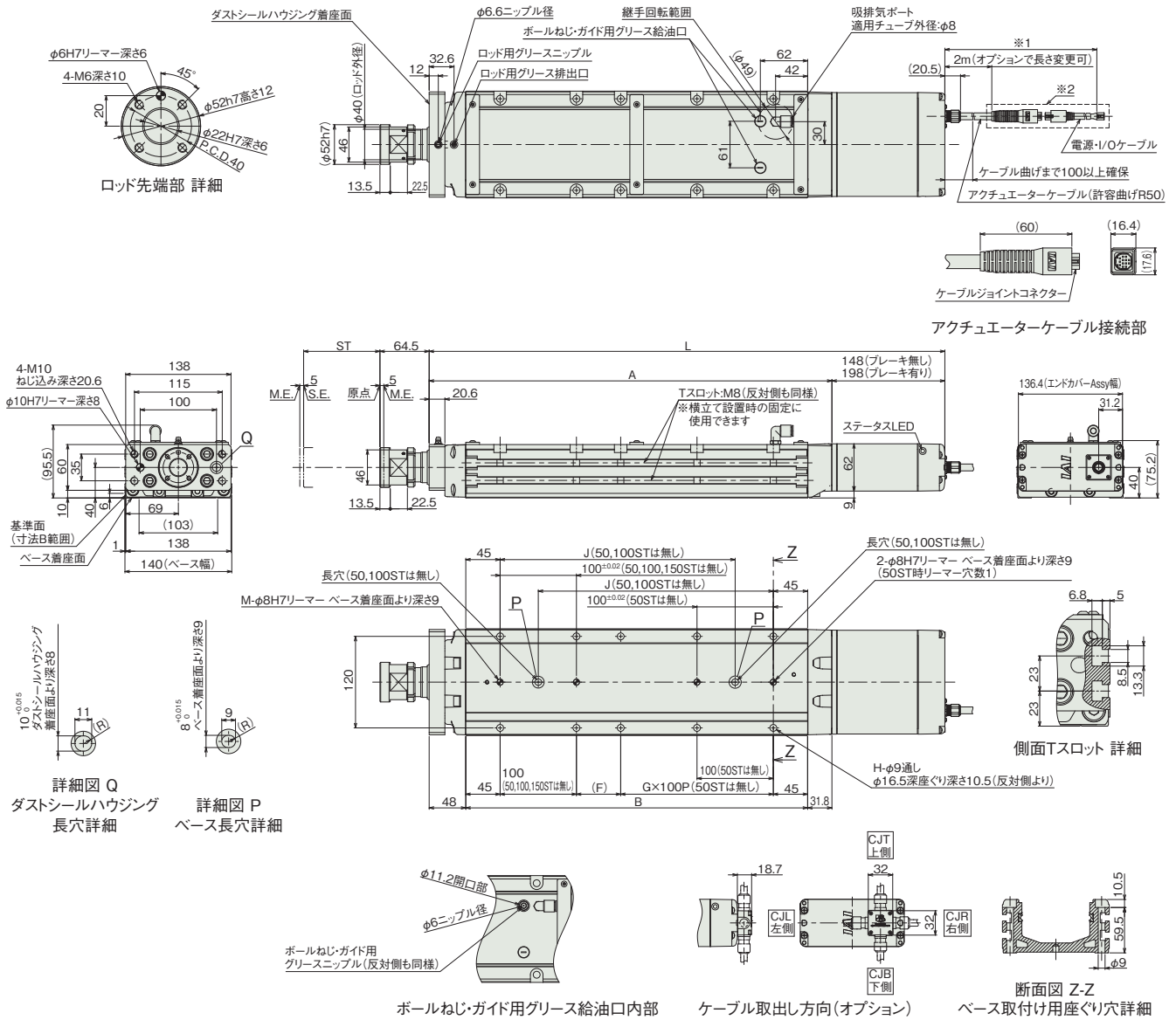
IXA

オプション補足資料

■RCP6SW-WRA14C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。

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

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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。
 (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。

RCP6W-WRA16C

RCP6SW-WRA16C

防塵・防滴

バッテリーレスアップ

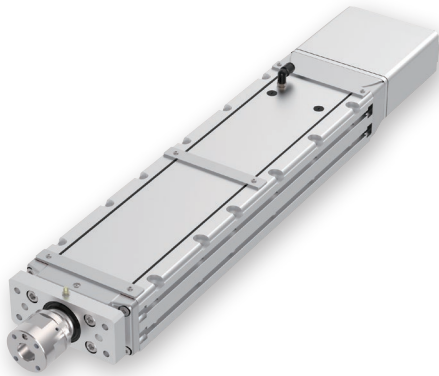
モーターストレート

本体幅
160mm

24V
パルスモーター

型式項目

シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W	コントローラ別置	WRA16C	WA	WA	バッテリーレスアップ	60P	パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 ? 800	50mm ? 800mm (50mm毎)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW 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				



RoHS
10

水平

垂直

横立

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
 - (5) リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - (6) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (7) コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデーターなどの設定を行ってください。
 - (8) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-687	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA16C			RCP6SW-WRA16C		
		P4	P6	SE	P4	P6	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) ~ X18(18m)	-	-	-	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5
水平	可搬質量 (注1)	30	60	100
	最高速度 (mm/s)	360	220	110
	最低速度 (mm/s)	25	13	7
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	-	30.5	59
	最高速度 (mm/s)	-	160	90
	最低速度 (mm/s)	-	13	7
	定格加減速度 (G)	-	0.2	0.1
押付け	最高加減速度 (G)	-	0.2	0.1
	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10
	ブレーキ仕様	-	無励磁動作電磁ブレーキ	
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	-	30.5	59
	最小ストローク (mm)	50	50	50
	最大ストローク (mm)	800	800	800
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ45mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアップソリューション	
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30
300	30
360	12

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5
130	60	10.5
140	60	7.5
150	60	3.5
160	23	1.5
200	23	
220	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14
90	100	5
100	100	
110	45	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	30
240	30

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800
20	280	360		340	295	260	225	200	180
10	220<160>	195<160>	165<160>	145	125	110	100	90	
5	110<90>	95<90>	80	70	60	55	50	45	

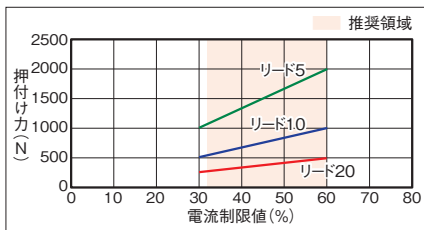
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

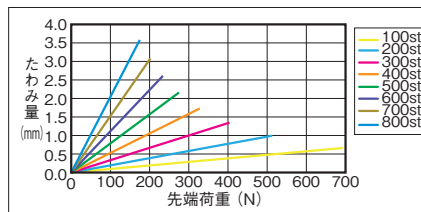
リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800
20			240				225	200	180
10			120				110	100	90
5			80		70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

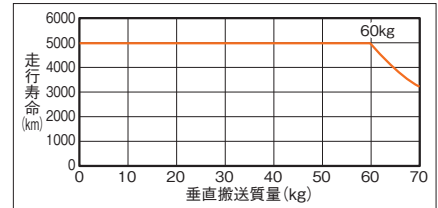
押付け力と電流制限値の相関図



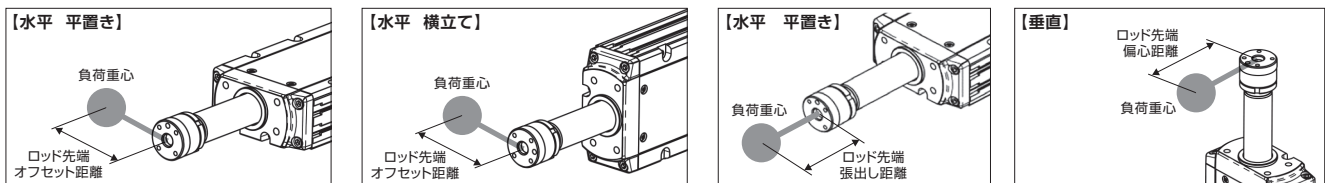
ロッドたわみ量(参考値)



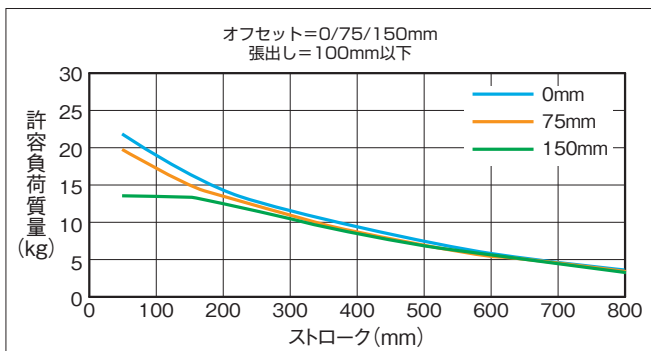
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷荷重

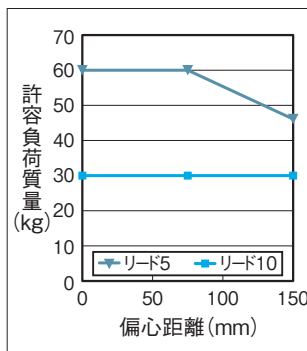


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度450mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度200mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

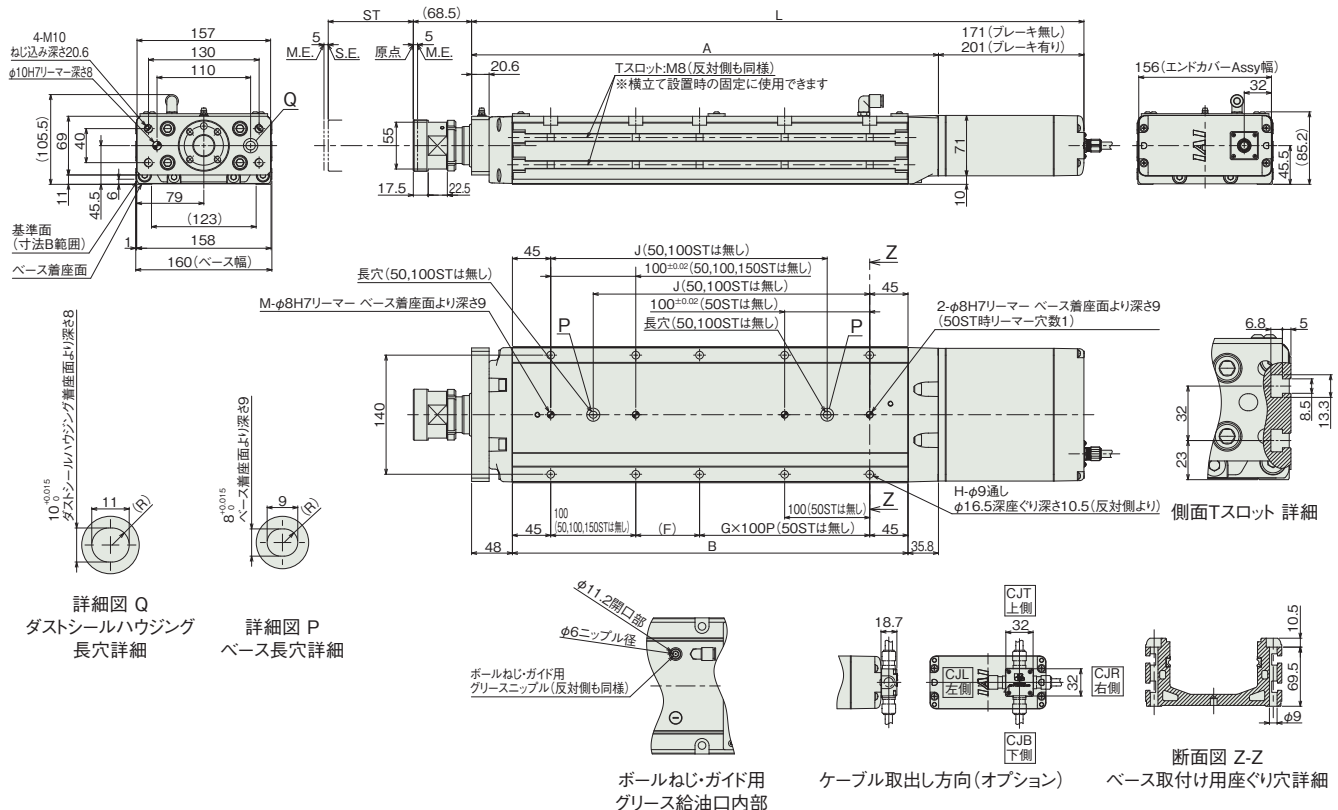
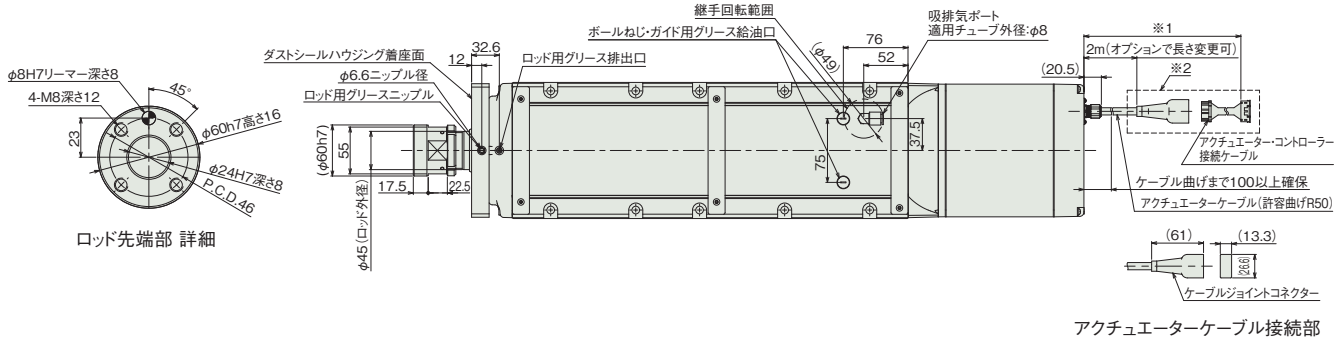
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6W-WRA16C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。

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																	
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
IXP	L	RCP6W	ブレーキ無し	469.8	519.8	569.8	619.8	669.8	719.8	769.8	819.8	869.8	919.8	969.8	1019.8	1069.8	1119.8	1169.8	1219.8
			ブレーキ有り	499.8	549.8	599.8	649.8	699.8	749.8	799.8	849.8	899.8	949.8	999.8	1049.8	1099.8	1149.8	1199.8	1249.8
		RCP6SW	ブレーキ無し	499.8	549.8	599.8	649.8	699.8	749.8	799.8	849.8	899.8	949.8	999.8	1049.8	1099.8	1149.8	1199.8	1249.8
IXA	A	ブレーキ無し	529.8	579.8	629.8	679.8	729.8	779.8	829.8	879.8	929.8	979.8	1029.8	1079.8	1129.8	1179.8	1229.8	1279.8	
		ブレーキ有り	298.8	348.8	398.8	448.8	498.8	548.8	598.8	648.8	698.8	748.8	798.8	848.8	898.8	948.8	998.8	1048.8	
			215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
オプション補足資料	B		125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
		G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
			H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
	J		-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
		M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
			ロッド先端静的許容荷重(N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
3000km	ロッド先端動的許容トルク(N·m)	オフセット0mm	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	
		オフセット150mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50	
		ロッド先端動的許容トルク(N·m)	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48	
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1	
		オフセット150mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37	
		ロッド先端動的許容トルク(N·m)	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36	

■ストローク別質量

		ストローク																
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	12.4	13.6	14.8	15.9	17.0	18.2	19.3	20.5	21.6	22.8	23.9	25.1	26.2	27.4	28.5	29.7
		ブレーキ有り	12.9	14.1	15.3	16.4	17.5	18.7	19.8	21.0	22.1	23.3	24.4	25.6	26.7	27.9	29.0	30.2
	RCP6SW	ブレーキ無し	12.5	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3	19.4	20.6	21.7	22.9	24.0	25.2	26.3	27.5	28.6	29.8
		ブレーキ有り	13.0	14.2	15.4	16.5	17.6	18.8	19.9	21.1	22.2	23.4	24.5	25.7	26.8	28.0	29.1	30.3

注意事項

クリーン 防塵防滴

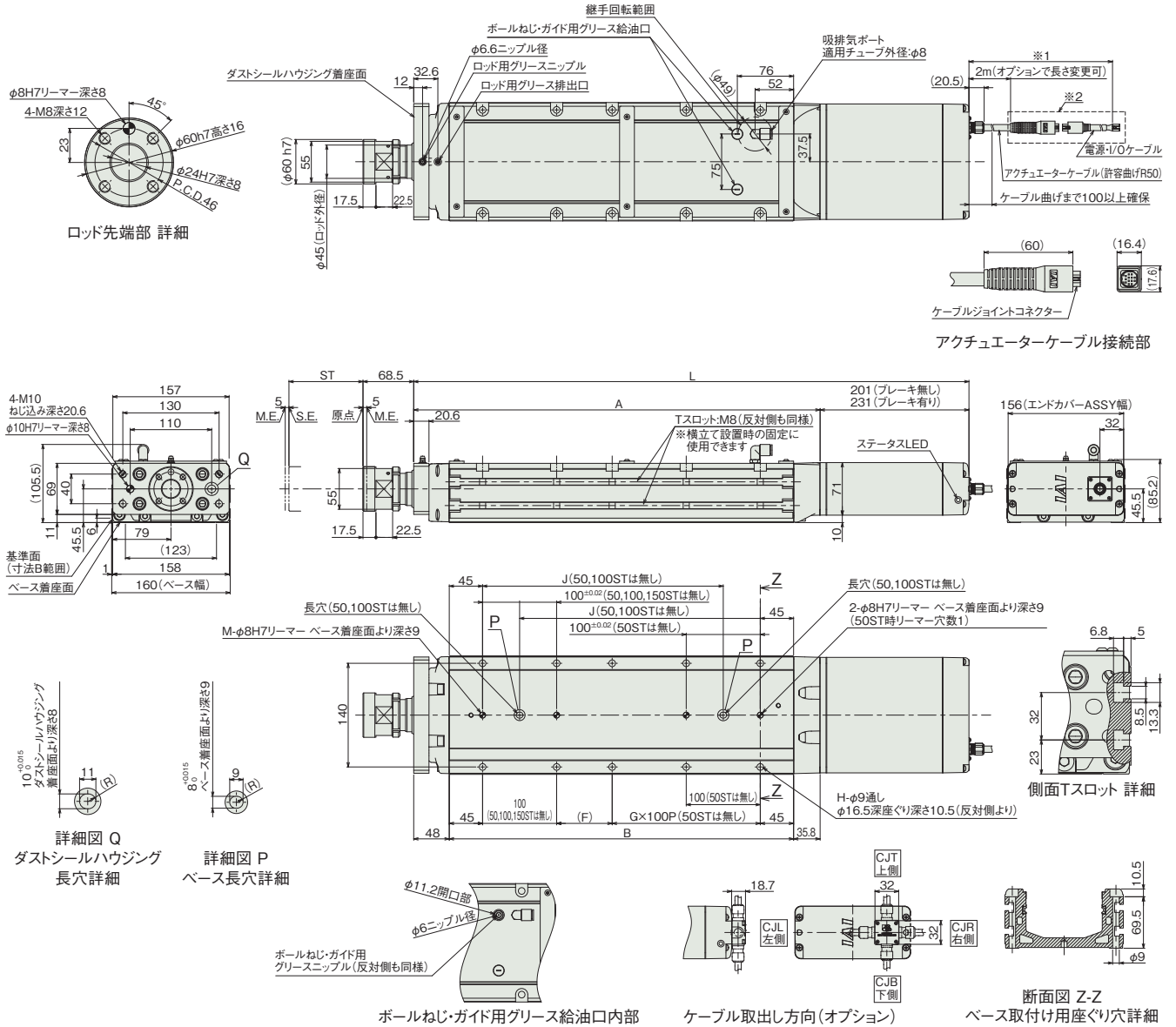
ケーブル型式 一覧表

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW

■RCP6SW-WRA16C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはボ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。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP6W-RA4R

RCP6SW-RA4R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅
40mm

24V
パルスモーター

型式項目

シリーズ		RA4R	WA	35P	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
RCP6W	コントローラー別置		エンコーダー種類	35P	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 200 200mm (50mm毎)	RCP6W 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
RCP6SW	コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	パルスモーター 35 □サイズ			RCP6SW SE SIOタイプ		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (4) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
- (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。



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	150	-	-
100	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-685	-
モーター上折返し仕様(注1)	MT	7-685	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-693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	RCP6W-RA4R		RCP6SW-RA4R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm)	10 5 2.5
	可搬質量	11 23 40
水平	最高速度(mm/s)	525 350 175
	最低速度(mm/s)	13 7 4
	定格加減速度(G)	0.3 0.3 0.5
	最高加減速度(G)	1 1 1
	可搬質量	2 4 10
垂直	最高速度(mm/s)	435 350 150
	最低速度(mm/s)	13 7 4
	定格加減速度(G)	0.5 0.5 0.5
	最高加減速度(G)	0.5 0.5 0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	77 155 310
	押付け時最高速度(mm/s)	20 20 20
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)	2 4 10
ストローク	最小ストローク(mm)	50 50 50
	最大ストローク(mm)	200 200 200
	ストロークピッチ(mm)	50 50 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	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)	±1.0度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.0Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

選定
注意事項
フリーン

防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	
525		4	1						

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度(G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~200 (50mm毎)
10	525<435>
5	350
2.5	175<150>

(単位はmm/s)

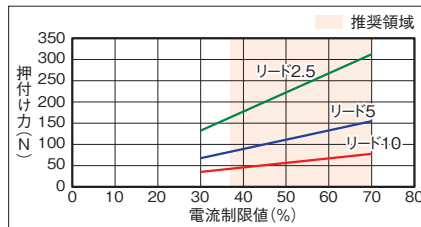
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~200 (50mm毎)
10	435
5	260
2.5	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

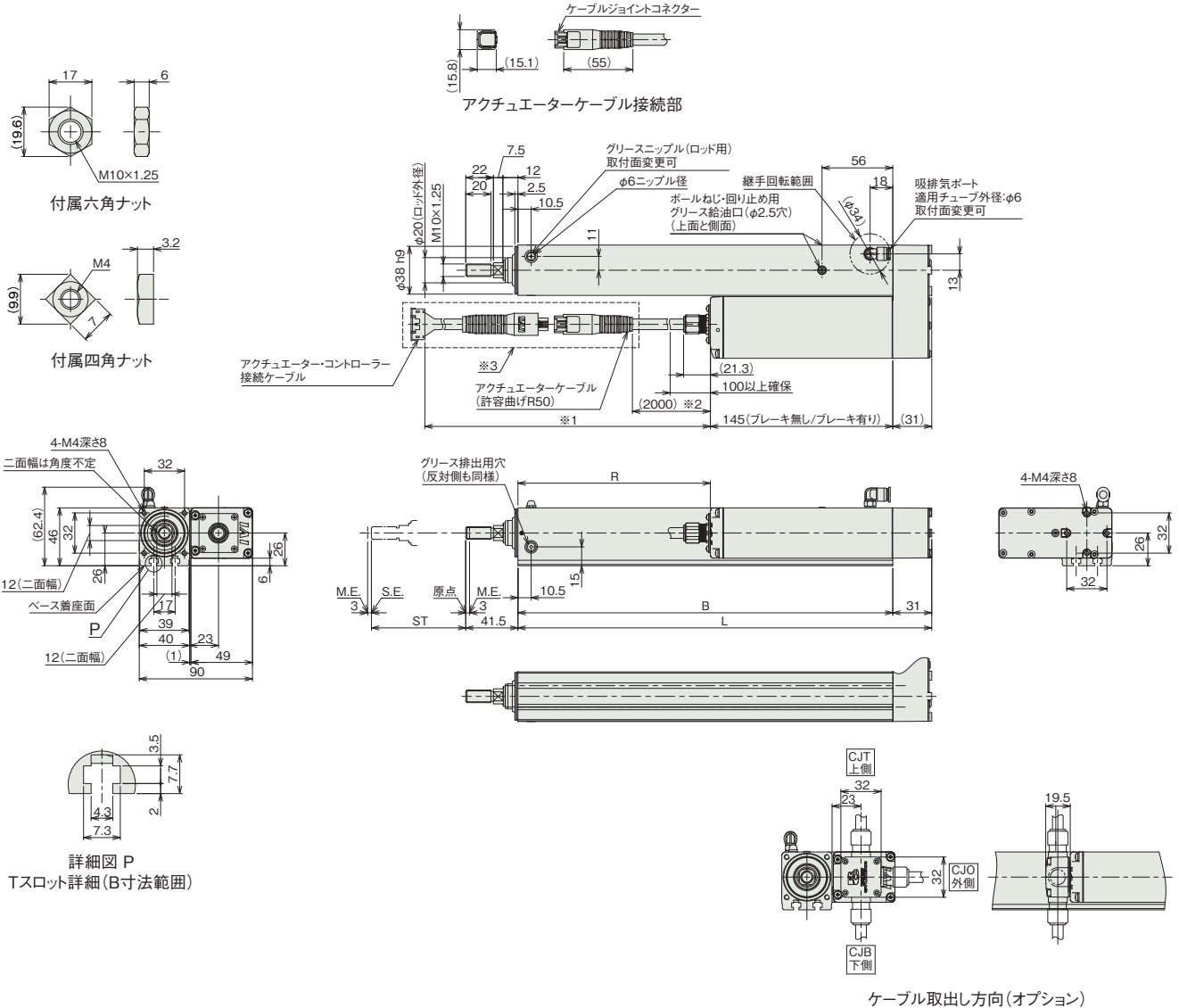
IXA

オプション
補足資料

■RCP6W-RA4R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298
R	3	53	103	153

■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	1.5	1.7	1.9
	ブレーキ有り	1.6	1.8	2.2

■RCP6SW-RA4R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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

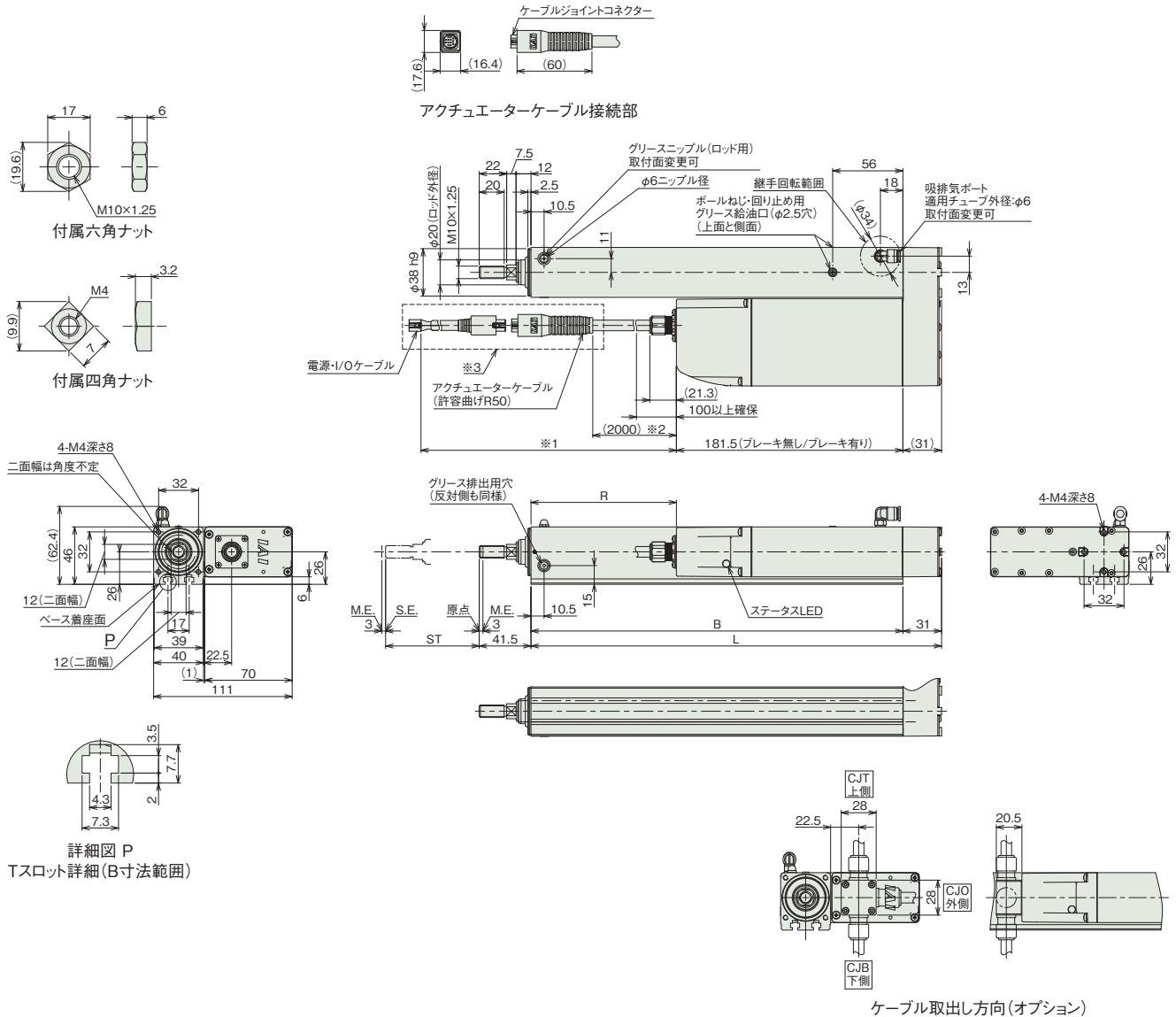
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298
R	-33.5	16.5	66.5	116.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

■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	1.7	1.9	2.1
	ブレーキ有り	1.8	2	2.2

■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		※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。

RCP6W-RA6R

RCP6SW-RA6R

防塵・防滴 | バッテリーレスアプソ | 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	RA6R	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	
RCP6W RCP6SW	コントローラ別置 コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 300 50mm 300mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。



- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかること、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-280ページをご確認ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-685	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-685	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-693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	RCP6W-RA6R		RCP6SW-RA6R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-
	-	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	12 6 3
水平	可搬質量	最大 25 40 60 最高速度 (mm/s) 630 420 210 最低速度 (mm/s) 15 8 4 定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.3 最高加減速度 (G) 1 1 1
	可搬質量	最大 4 10 20 最高速度 (mm/s) 525 370 210 最低速度 (mm/s) 15 8 4 定格加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5 最高加減速度 (G) 0.5 0.5 0.5
	押付け	押付け時最大推力 (N) 93 185 370 押付け最高速度 (mm/s) 20 20 20
	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) 4 10 20
	ストローク	最小ストローク (mm) 50 50 50 最大ストローク (mm) 300 300 300 ストロークピッチ (mm) 50 50 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
ロストモーション	0.1mm以下
主要部材質	ロッド アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	1.5Nm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)
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	バッテリーレスアプソリユート
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度 (G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1			
630		8	3	2	1						

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度 (G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9			
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7			
315	40	35	21	20	14	4	4	4			
370	38	16	10	8	6	2	2	2			
420	28	7	6								

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度 (G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
130	60	60	50	40	30	18	14	10			
155	60	50	40	30	25	14	10	6			
180	60	40	35	25	20	9	6	5			
210	60	26	22	20	14	6	4	4			

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度 (G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1			

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度 (G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9			
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7			
315	40	35	21	20	14	4	4	4			

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平								垂直		
	加速度 (G)										
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.1	0.3	0.5
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20	20

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

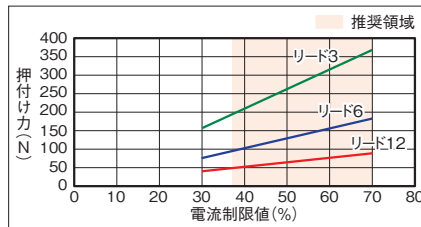
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

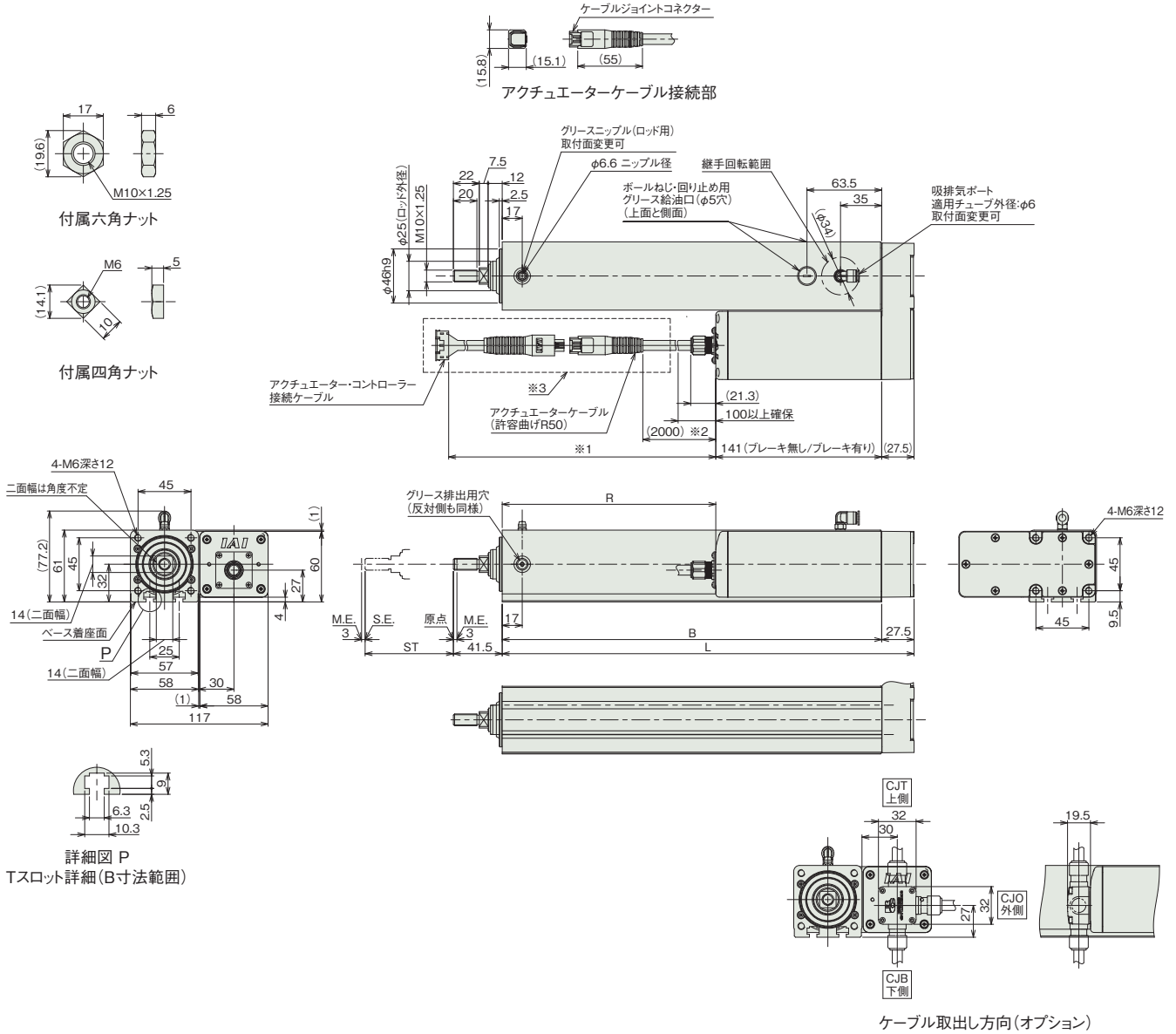
IXA

オプション
補足資料

■RCP6W-RA6R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
R	31.5	81.5	131.5	181.5	231.5	281.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4	4.4

■RCP6SW-RA6R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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

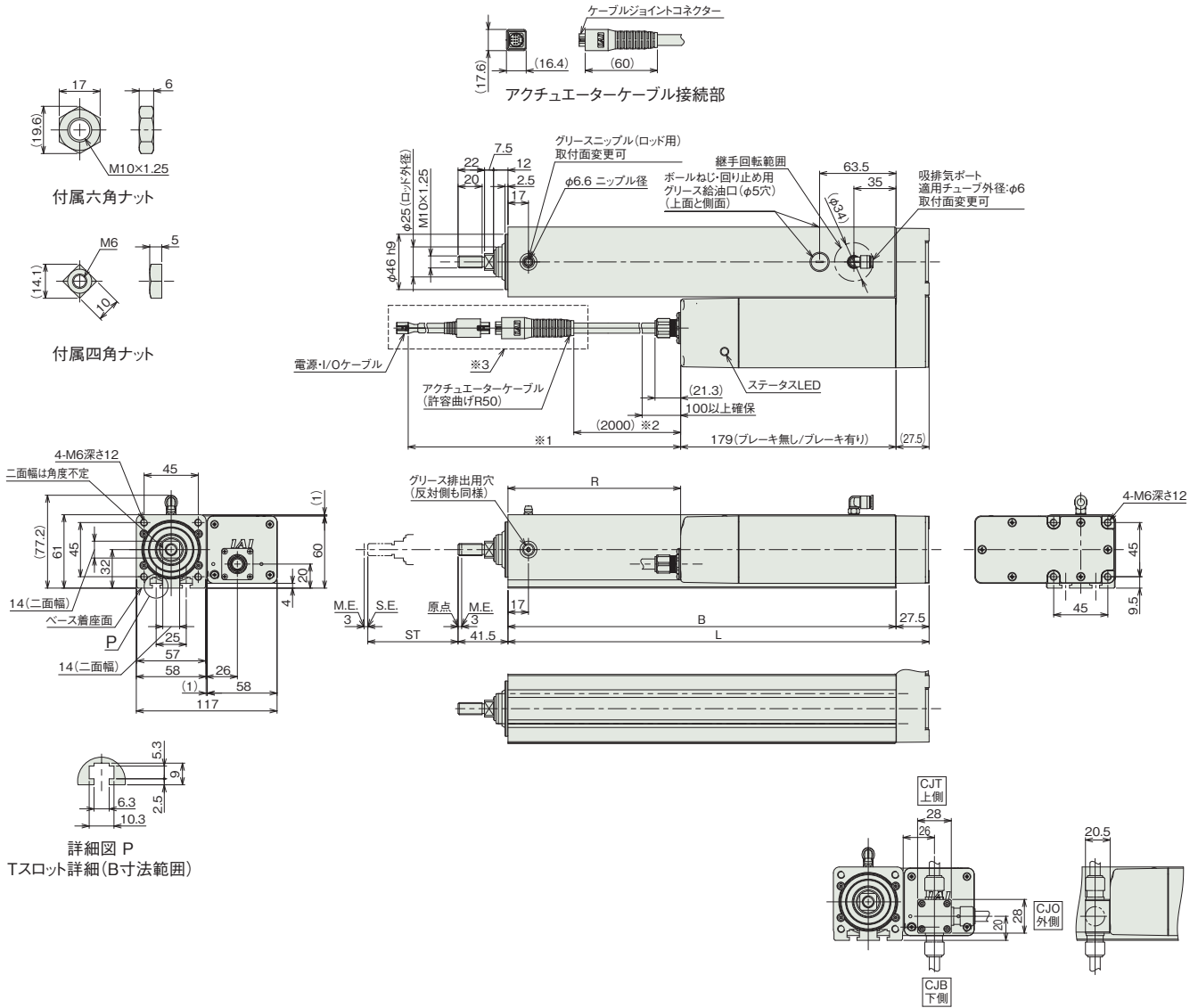
選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
 一覧表



RCP4W

ISWA/
 ISPWA

RCP6W/
 RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
 補足資料

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
R	-6.5	43.5	93.5	143.5	193.5	243.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面よりも前方に位置していることを示します。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)						
ブレーキ無し	3	3.4	3.8	4.1	4.5	4.9
ブレーキ有り	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	5

■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,ECMI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。

RCP6W-RA7R

RCP6SW-RA7R

防塵・防滴 | バッテリーレスアプソ | 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	RA7R	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	
RCP6W RCP6SW	コントローラ別置 コントローラ内蔵	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56 □サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m XC 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) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかること、まわり止めに破損する場合がありますのでご注意ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-280ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- 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。



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA7R		RCP6SW-RA7R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-685	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-685	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-693ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	50	60	80
		最高速度 (mm/s)	420	350	140
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	18	28
		最高速度 (mm/s)	420	280	140
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
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)	8	18	28	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	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	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度	
ロッド先端許容荷重/許容トルク	2.5Nm	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアプソリュート	
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平						垂直		
	加速度 (G)								
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
60	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	21	21	21	
105	80	80	60	50	40	8	8	8	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位はmm/s)

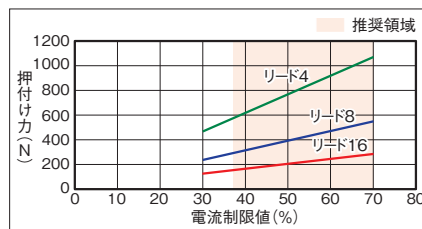
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

フリーン

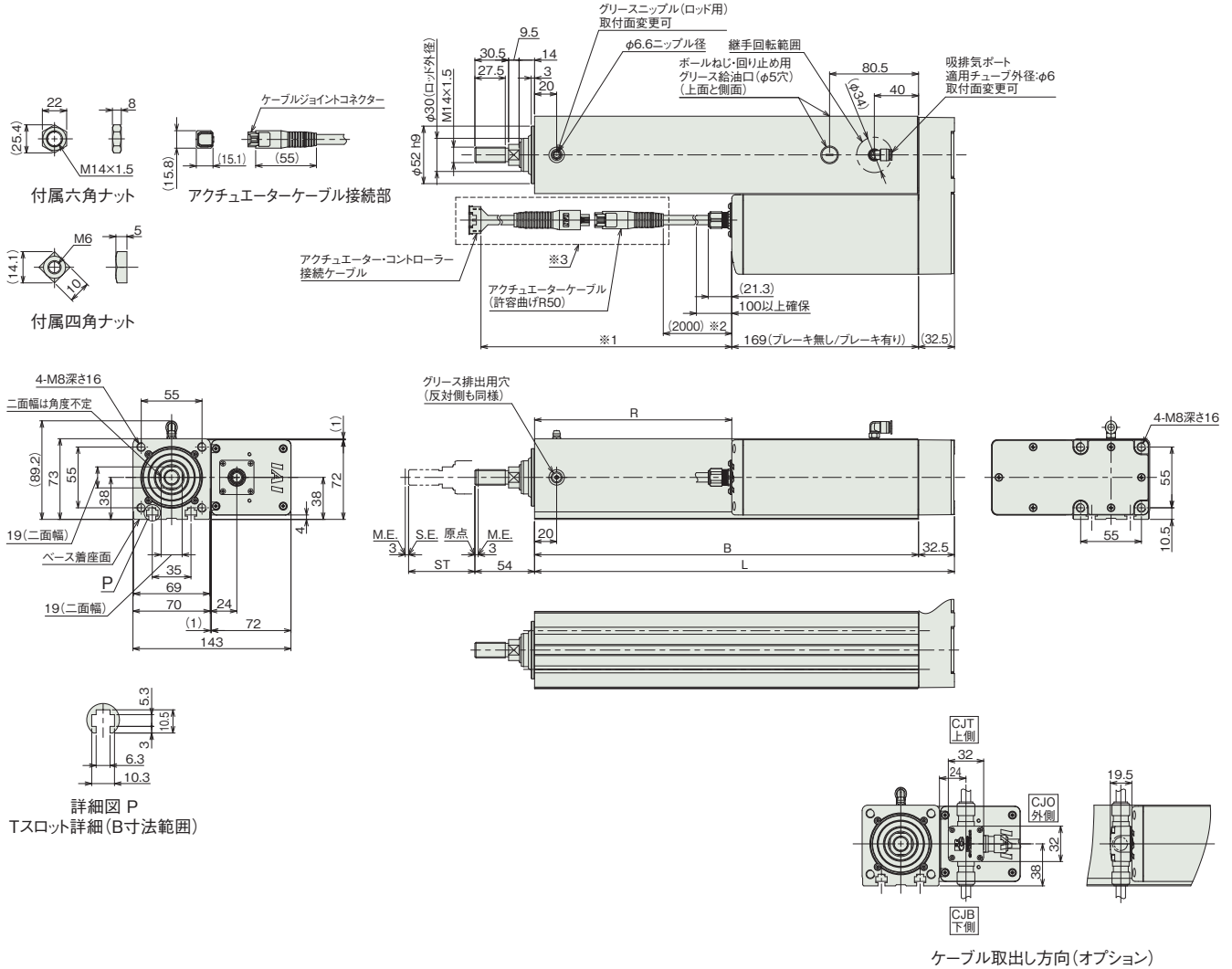
防塵防滴

ケーブル型式一覧表

■RCP6W-RA7R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
R	28.5	78.5	128.5	178.5	228.5	278.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.4	7.5	8.1
	ブレーキ有り	5.3	5.9	6.5	7.1	8.2

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

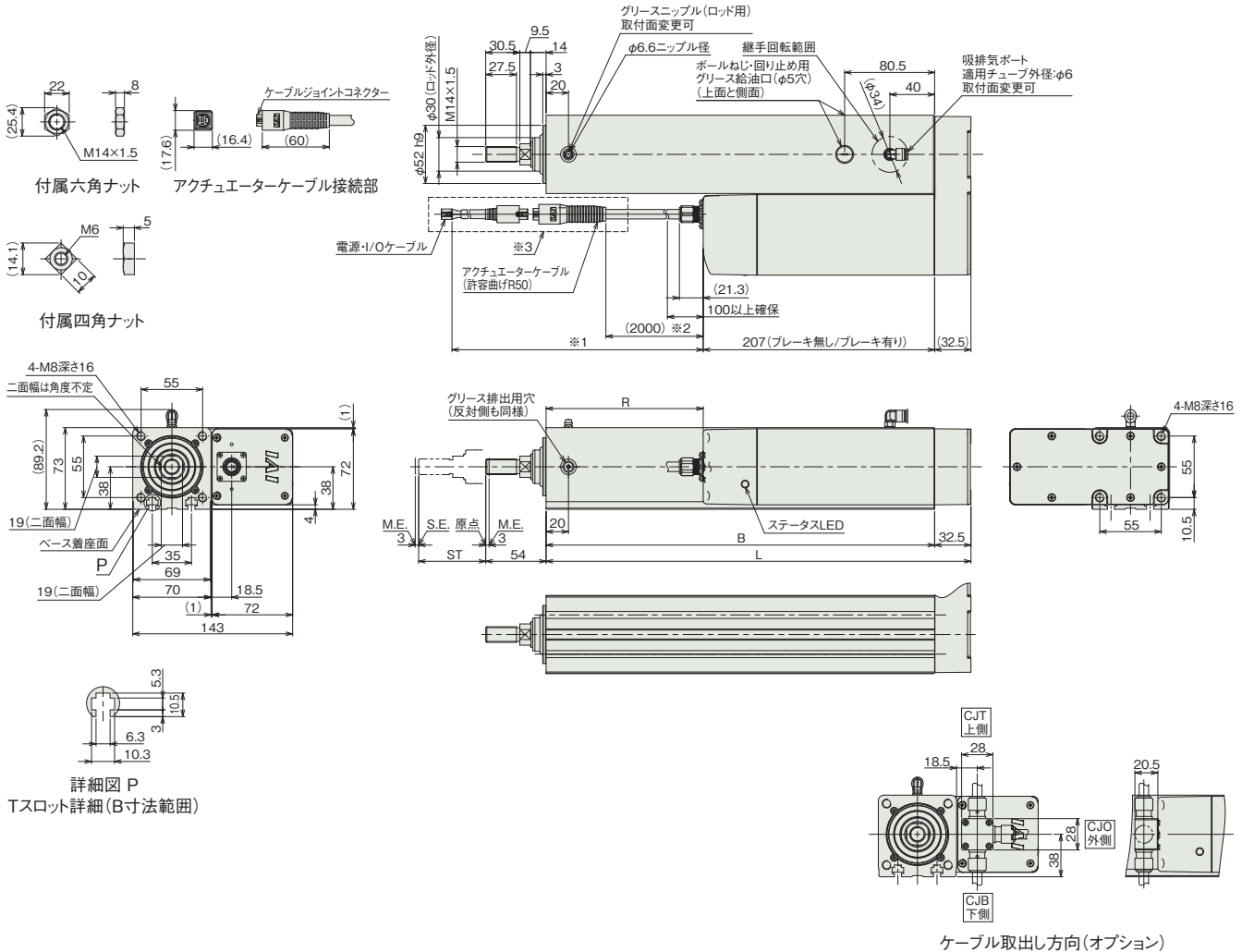
IXA

オプション
補足資料

■RCP6SW-RA7R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
R	-9.5	40.5	90.5	140.5	190.5	240.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面よりも前方に位置していることを示します。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量(kg)						
ブレーキ無し	5.4	6	6.6	7.2	7.7	8.3
ブレーキ有り	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4

■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,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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP6W-RA8R

RCP6SW-RA8R

防塵・防滴

バッテリーレスアップ

モーター折返し

本体幅
90mm

24V
パルスモーター

型式項目

シリーズ		RA8R	WA	60P	リード	ストローク	適用コントローラー/ I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W	コントローラー別置	タイプ	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	60P パルスモーター 60 サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW 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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかること、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
- (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- (4) RCP6SW (コントローラー内蔵) は、デューティー 70% 以下で運転してください。
- (5) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
- (6) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (7) コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
- (8) 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。



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長 5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長 10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長 15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-685	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-685	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-693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	RCP6W-RA8R		RCP6SW-RA8R
		P4	P6	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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-
		-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード (mm)	20 10 5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 30 60 100
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 350 200 100
		最低速度 (mm/s) 25 13 7
		定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
		最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 3 35 70
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 330 200 100
		最低速度 (mm/s) 25 13 7
		定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
		最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.1
押付け	押付け時最大推力 (N) 500 1000 2000	
	押付け最高速度 (mm/s) 10 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) 3 35 70	
	最小ストローク (mm) 50 50 50	
ストローク	最大ストローク (mm) 300 300 300	
	ストロークピッチ (mm) 50 50 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
ロストモーション	0.1mm以下
主要部材質	ロッド アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±0.8度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	5.0Nm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP65 (IEC60529/JIS0920)
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	バッテリーレスアップリポート
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	30	
350	14	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	3	
330	1	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
160	60	
170	40	
180	25	
190	15	
200	12	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
80	35	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	
180	4	
190	3	
200	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
80	100	
90	100	
100	75	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
45	70	
60	45	
70	35	
80	25	
90	14	
100	9	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	30	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
300	3	

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.2	
160	60	
170	40	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.2	
80	35	
90	34	
100	28	
110	23	
120	18	
130	15	
140	12	
150	10	
160	8	
170	6	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度 (G)	
0	0.1	
80	100	

姿勢 速度 (mm/s)	垂直	
	加速度 (G)	
0	0.1	
45	70	
60	35	
70	25	
80	9	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	350<330>
10	200
5	100

(単位はmm/s)

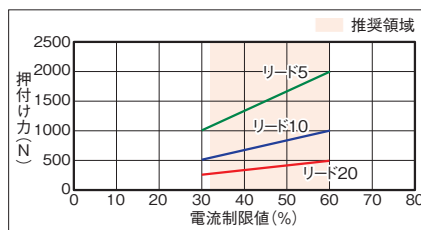
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

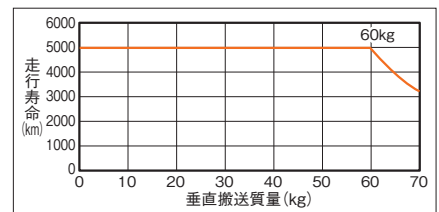
リード (mm)	50~300 (50mm毎)
20	300
10	170
5	80

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

フリーン

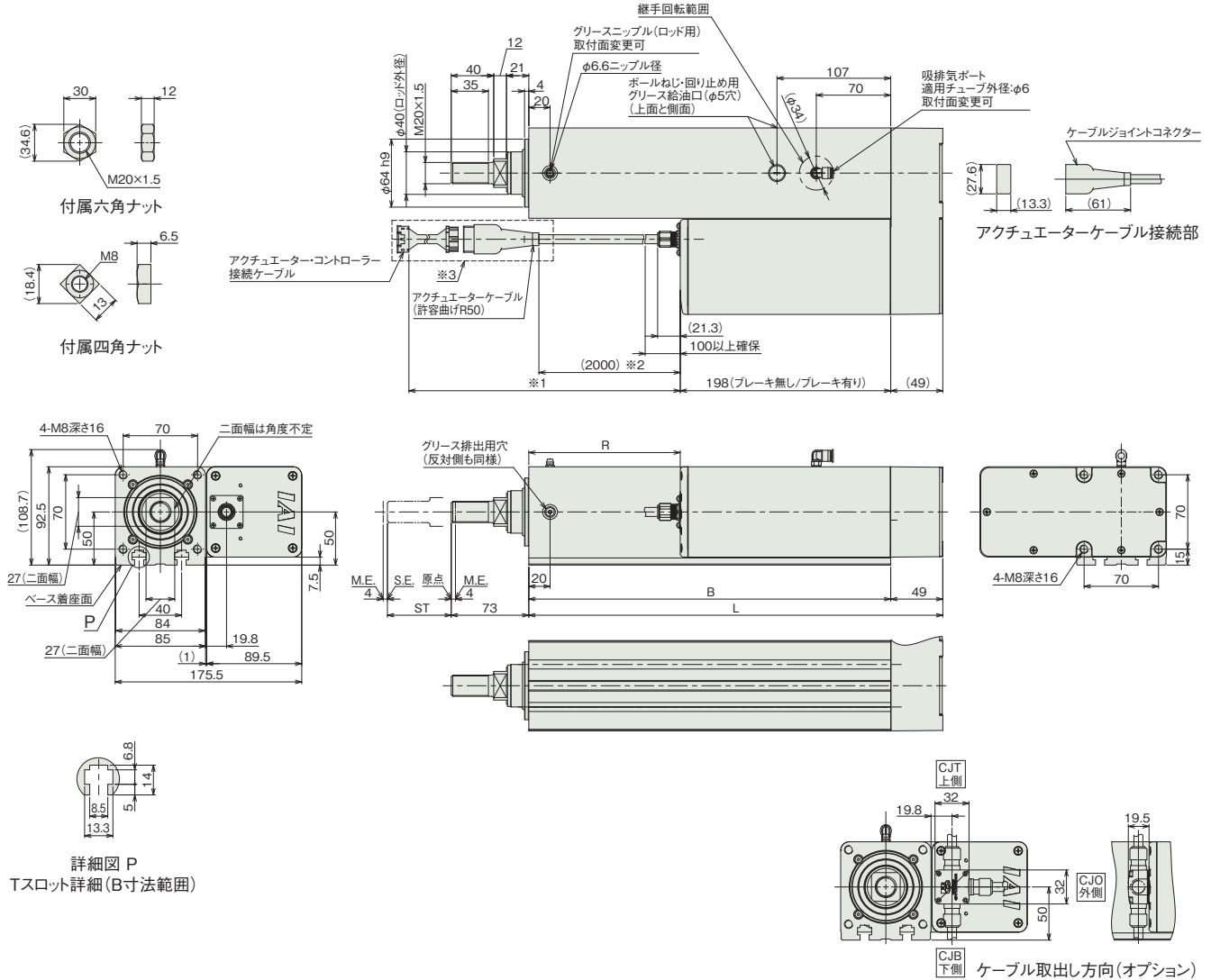
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■RCP6W-RA8R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 - ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 - ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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	50	100	150	200	250	300
L	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5
R	42.5	92.5	142.5	192.5	242.5	292.5

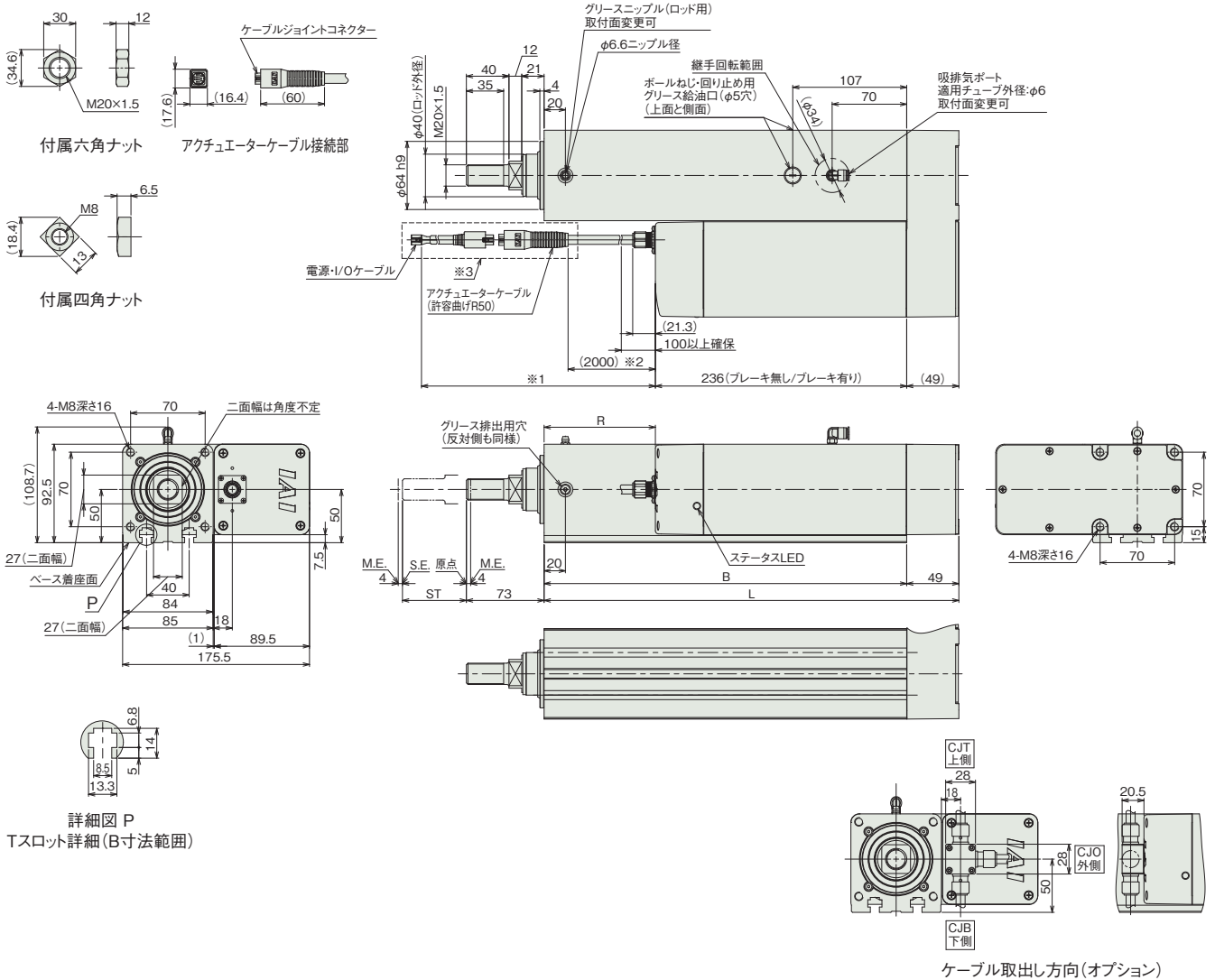
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)						
ブレーキ無し	9.2	10	10.9	11.7	12.6	13.4
ブレーキ有り	9.5	10.3	11.2	12	12.9	13.7

■RCP6SW-RA8R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-340ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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	50	100	150	200	250	300
L	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5
R	4.5	54.5	104.5	154.5	204.5	254.5

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.5	10.3	11.2	12	13.7
	ブレーキ有り	9.8	10.6	11.5	12.3	13.2

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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
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。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

RCP6W-RRA4R

RCP6SW-RRA4R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

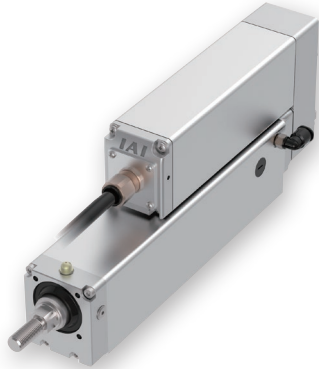
モーター折返し

本体幅
50mm

24V
パルスモーター

型式項目

シリーズ		RRA4R		WA		35P		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	
RCP6W	コントローラ別置	タイプ	WA	エンコーダ種類	バッテリーレスアプソ	35P	パルスモーター	10	10mm	50	50mm	RCP6W	P3	無し	下記オプション 価格表参照		
RCP6SW	コントローラ内蔵						35Pサイズ	5	5mm	400	400mm	P5	PCON	N	1m		
								2.5	2.5mm		(50mm毎)	SE	MSEL	S	3m		
												RCP6SW	RSEL	M	5m		
												SE	RSEL	X	長さ指定		
														R	長さ指定		
															ロボットケーブル		



水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT

選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は1-297ページをご確認ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - (4) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (5) コントローラ内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - (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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	7-679	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-685	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	7-685	-
モーター上折返し仕様(注1)	MT	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
 (注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-693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	RCP6W-RRA4R		RCP6SW-RRA4R
		P3	P5	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量(注2)	最大可搬質量 (kg)	11	23	40
		最高速度 (mm/s)	525	350	175
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	10
		最高速度 (mm/s)	435	350	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
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)	2	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	400	400	400	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロスモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)	0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	IP65(IEC60529/JISO920)	
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	バッテリーレスアプソリニア	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

選定
注意事項
フリー

防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA
オプション補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5°Cを超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	
525		4	1						

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	
305	22	14	8	6	4	3	3	3	
350	19	5	1			2	1	1	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	
130	40	40	35	30	30	4	4	4	
150	40	35	35	29	24	2	2	2	
175	33	24	22	19	12				

■高出力設定有効 環境温度が5°C以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	11	11	9	9	7	2	2	2	
85	11	11	9	9	7	2	2	2	
175	11	11	8	7	5	2	2	2	
260	11	11	7	4	2	2	2	2	
350	11	11	7	3	1	2	2	2	
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1	

リード5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	23	23	21	18	18	4	4	4	
40	23	23	21	18	18	4	4	4	
85	23	23	21	18	18	4	4	4	
130	23	23	21	18	18	4	4	4	
175	23	23	21	16	14	4	4	4	
215	23	23	21	14	12	4	4	4	
260	23	22	18	12	8	4	4	4	

リード2.5

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	40	40	40	35	30	10	10	10	
20	40	40	40	35	30	10	10	10	
40	40	40	40	35	30	10	10	10	
65	40	40	40	30	30	10	10	10	
85	40	40	35	30	30	10	10	10	
105	40	40	35	30	30	10	6	6	

ストロークと最高速度

■環境温度が5°Cを超える場合

リード (mm)	50~350 (50mm毎)	400
10	525<435>	
5	350	340
2.5	175<150>	170<150>

(単位はmm/s)

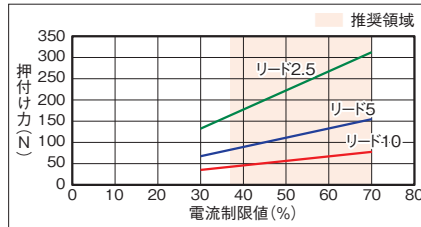
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5°C以下の場合

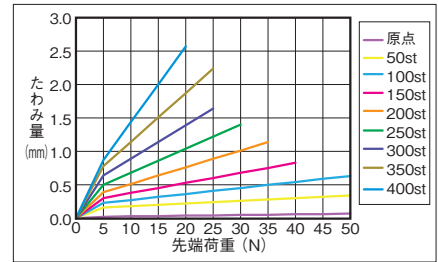
リード (mm)	50~400 (50mm毎)
10	435
5	260
2.5	105

(単位はmm/s)

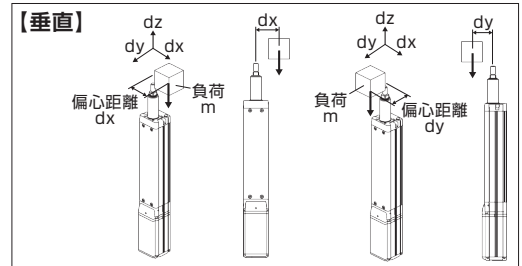
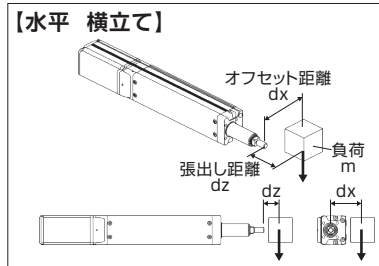
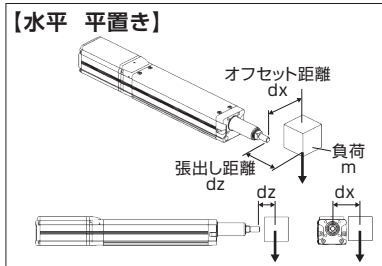
押付け力と電流制限値の相関図



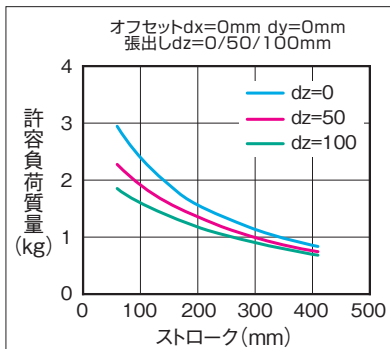
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

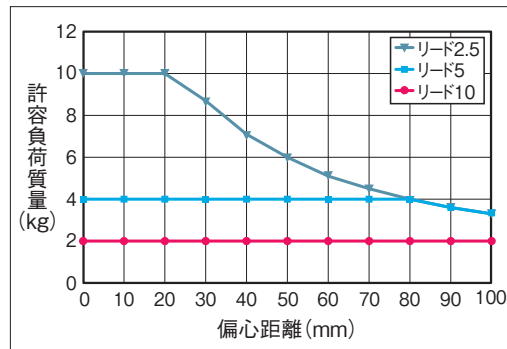


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

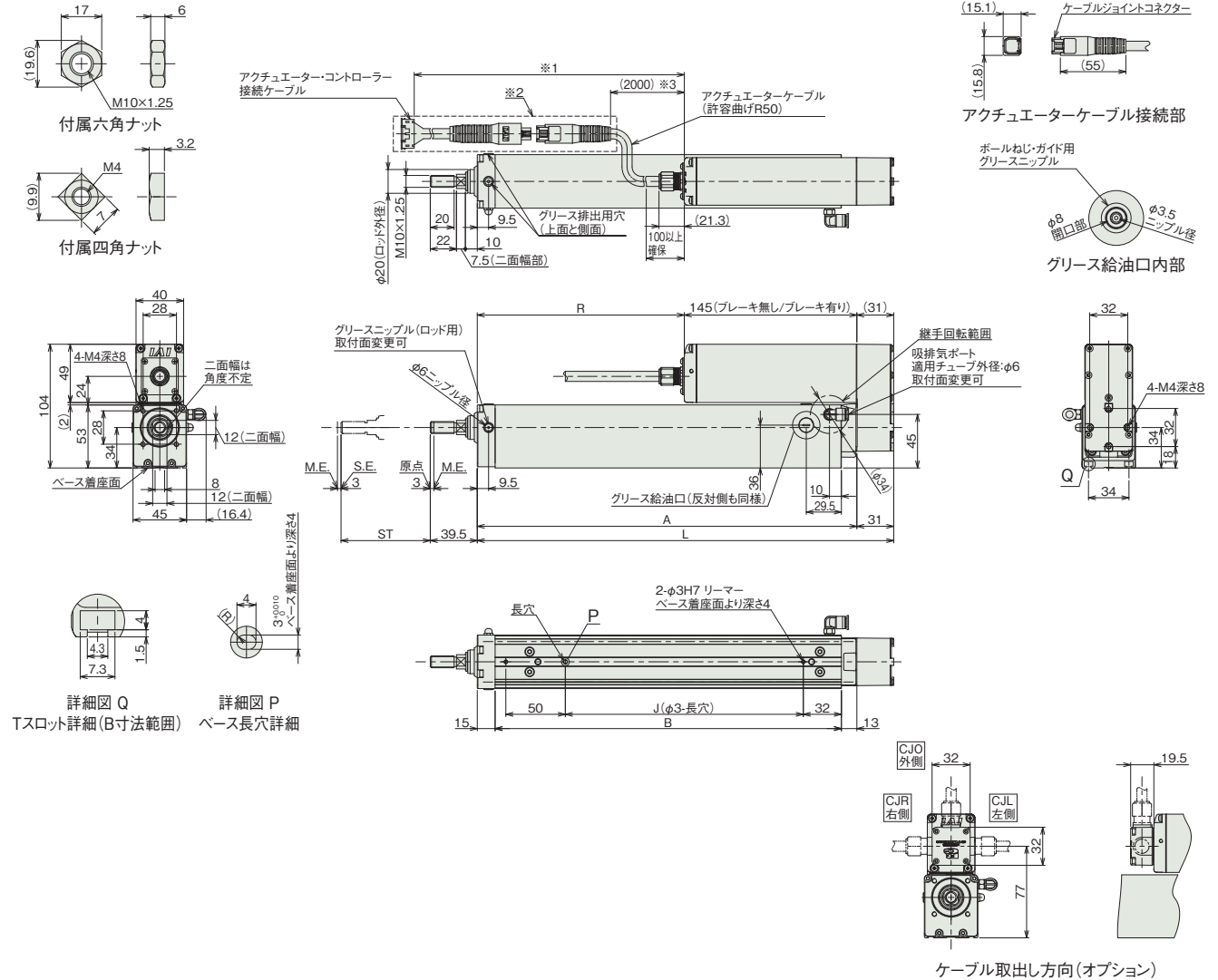
IXA

オプション
補足資料

■RCP6W-RRA4R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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	寸法									
		50	100	150	200	250	300	350	400		
DDW	L	200	250	300	350	400	450	500	550		
	A	169	219	269	319	369	419	469	519		
IXP	B	141	191	241	291	341	391	441	491		
	J	50	100	150	200	250	300	350	400		
IXA	R	RCP6W	24	74	124	174	224	274	324	374	
		RCP6SW	-12.5	37.5	87.5	137.5	187.5	237.5	287.5	337.5	
オプション 補足資料	ロッド先端静的許容荷重(N)		63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2	
	ロッド先端動的許容荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
			オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
	ロッド先端静的許容トルク(N・m)		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7		

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

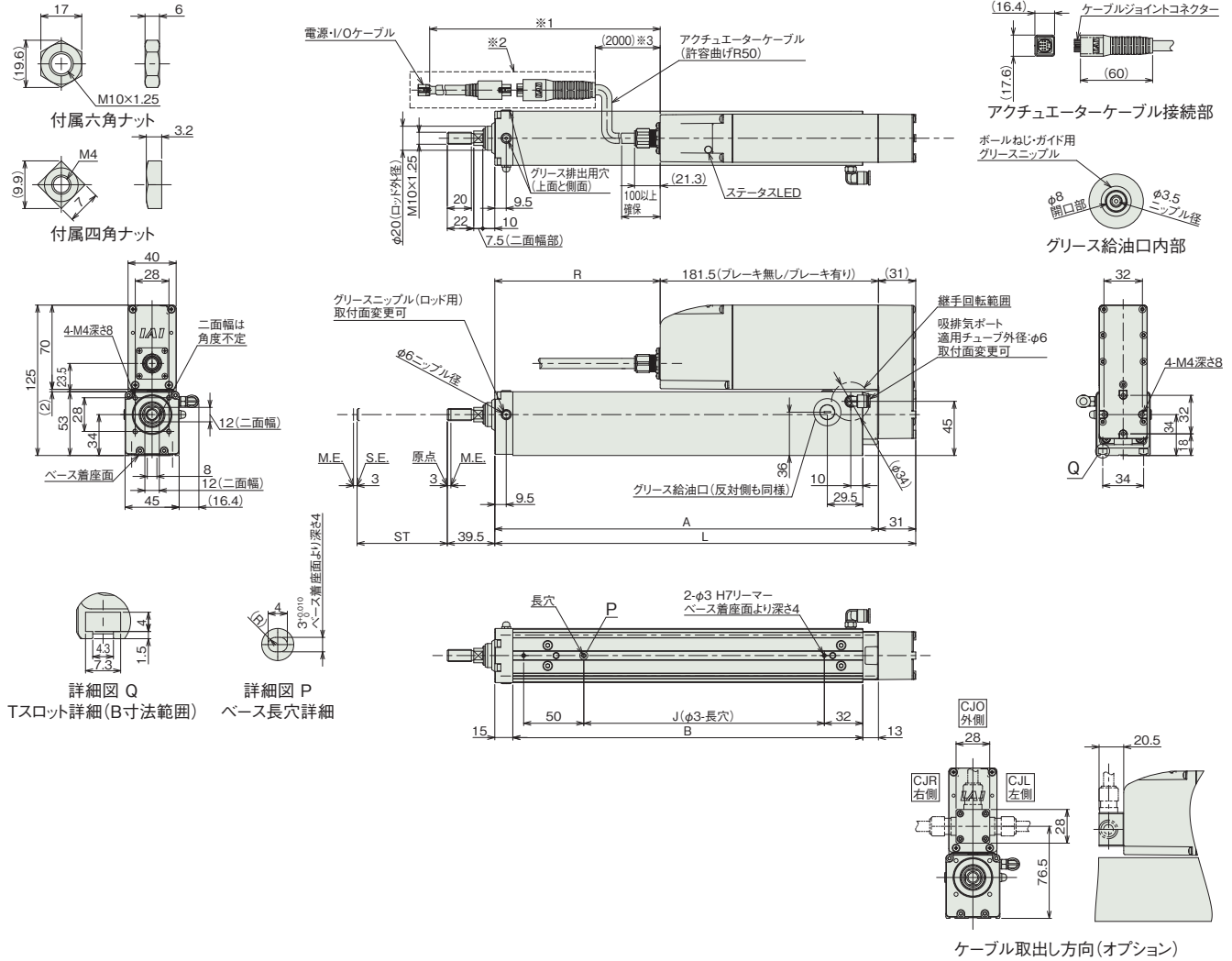
■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	質量								
		50	100	150	200	250	300	350	400	
	RCP6W	ブレーキ無し	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0
		ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
	RCP6SW	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2
		ブレーキ有り	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3

■RCP6SW-RR4R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
 (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。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
 (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
 (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
 (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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 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。

RCP6W-RRA6R
RCP6SW-RRA6R



選定

注意事項

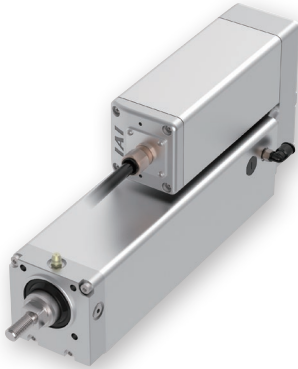
フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

型式項目

RRA6R		WA		42P											
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション					
RCP6W コントローラ別置		WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 400 50mm 400mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW 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					



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は 1-297 ページをご確認ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

RCP4W	ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
		RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
	50	-	-	250	-	-
	100	-	-	300	-	-
ISWA/ISPWA	150	-	-	350	-	-
	200	-	-	400	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フート金具	FT	7-682	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	7-679	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	7-685	-
モーター上折返し仕様 (注1)	MT	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-693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	RCP6W-RRA6R		RCP6SW-RRA6R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	25	40	60
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	630	420	210
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg)	4	10	20
		最高速度 (mm/s)	525	370	210
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	0.5	0.5	0.5	
		93	185	370	
押付け	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
		20	20	20	
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)	4	10	20
		最小ストローク (mm)	50	50	50
ストローク	最大ストローク (mm)	400	400	400	
		最大ストローク (mm)	400	400	400
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	1	1
630		8	3	2	1					

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	8	7	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4	4	4
370	38	16	10	8	6	2	2	2	2	2
420	28	7	6							

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
130	60	60	50	40	30	18	14	10	10	10
155	60	50	40	30	25	14	10	6	6	6
180	60	40	35	25	20	9	6	5	5	5
210	60	26	22	20	14	6	4	4	4	4

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1	1	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	8	7	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4	4	4

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平					垂直				
	加速度 (G)									
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20	20	20

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mm毎)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

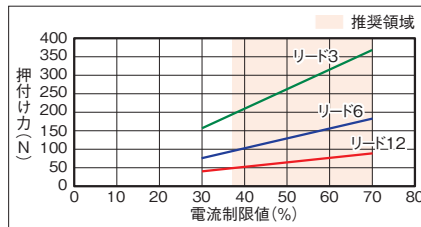
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

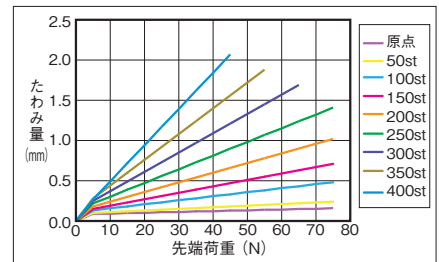
リード (mm)	50~400 (50mm毎)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

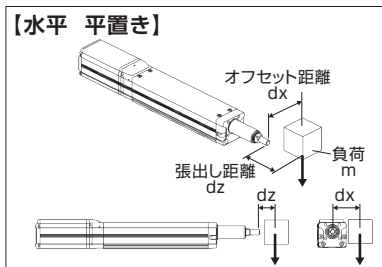
押付け力と電流制限値の相関図



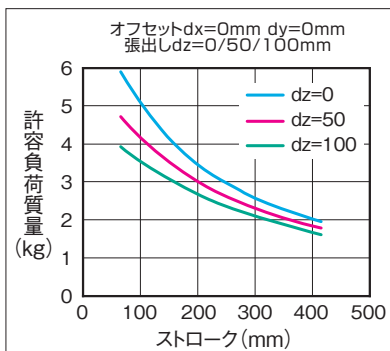
ロッドたわみ量 (参考値)



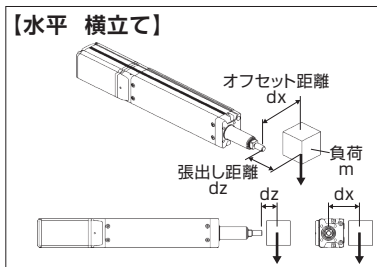
ロッド先端許容負荷荷重



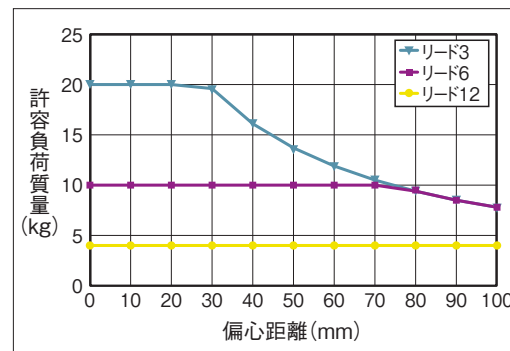
水平



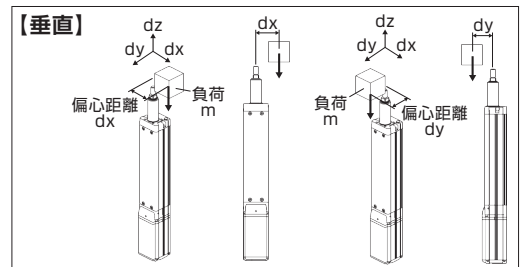
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)



垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

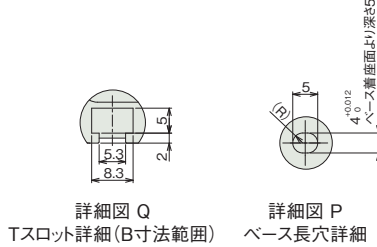
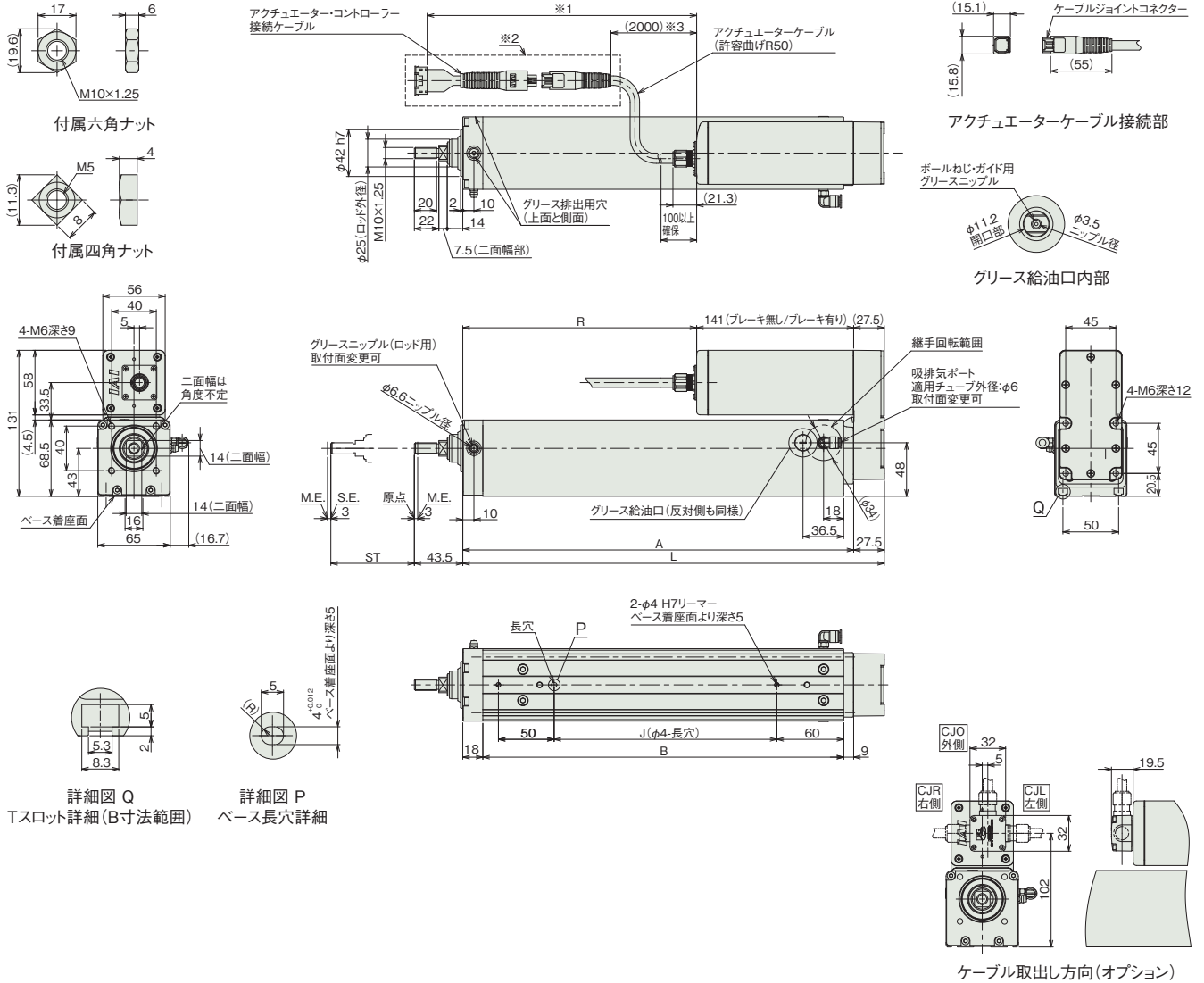
IXA

オプション補足資料

■RCP6W-RR A6R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	228.5	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	
A	201	251	301	351	401	451	501	551	
B	174	224	274	324	374	424	474	524	
J	50	100	150	200	250	300	350	400	
R	RCP6W	60	110	160	210	260	310	360	410
	RCP6SW	22	72	122	172	222	272	322	372
ロッド先端静的許容荷重 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3	
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6	

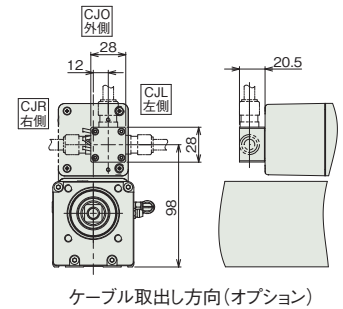
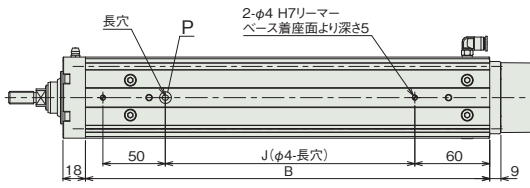
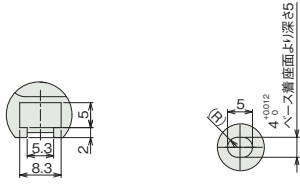
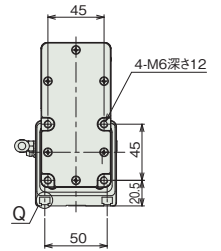
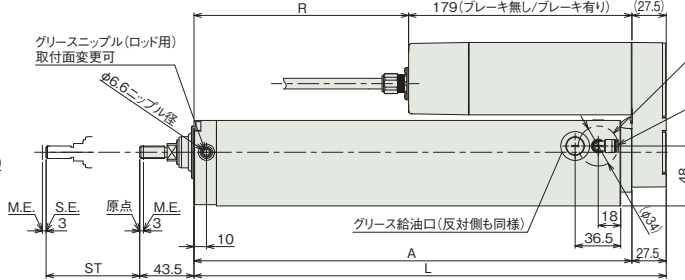
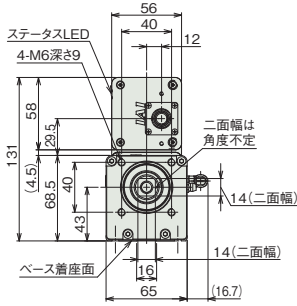
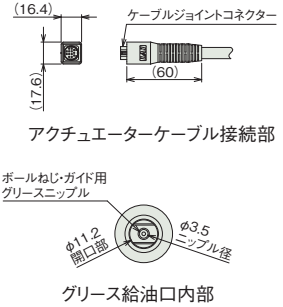
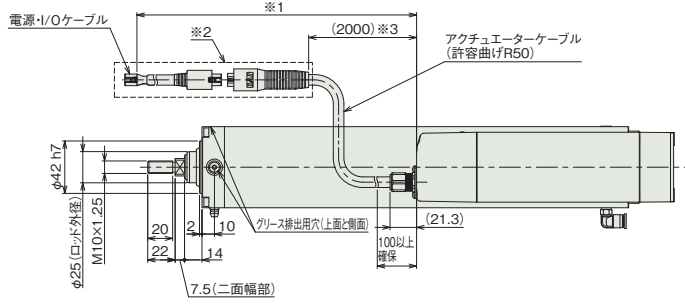
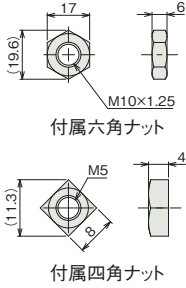
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400		
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.1	3.4	3.8	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6
		ブレーキ有り	3.2	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7
質量 (kg)	RCP6SW	ブレーキ無し	3.3	3.6	4.0	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8
		ブレーキ有り	3.4	3.7	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9

■RCP6SW-RRR6R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

RCP6W-RRA7R

RCP6SW-RRA7R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 80mm

24Vパルスモーター

型式項目

シリーズ		RCP6W コントローラー別置	RCP6SW コントローラー内蔵
タイプ		RRA7R	
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		56P パルスモーター 56□サイズ	
リード		16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)
ストローク		50 50mm 500 500mm (50mm毎)	
適応コントローラー/ I/Oタイプ		RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	
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

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意

 - 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は1-297ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード4/8/16は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は1-280ページをご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデータなどの設定を行ってください。
 - 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
フット金具	FT	7-682	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	7-679	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-685	-
先端アダプター(キー溝)	KFA	7-685	-
モーター上折返し仕様(注1)	MT	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー	NTB	7-687	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-693ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm)	16 8 4
水平	可搬質量(注2)	最大可搬質量(kg) 50 60 80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 420 350 140
		最低速度(mm/s) 20 10 5
		定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) 8 18 28
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 420 280 140
		最低速度(mm/s) 20 10 5
		定格加減速度(G) 0.5 0.5 0.5
押付け	最高加減速度(G) 0.5 0.5 0.5	
	押付け時最大推力(N) 273 547 1094	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s) 20 20 20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力(kgf) 8 18 28	
	最小ストローク(mm) 50 50 50	
	最大ストローク(mm) 500 500 500	
	ストロークピッチ(mm) 50 50 50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA7R		RCP6SW-RRA7R
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	16	16	12	
210	60	60	40	30	20	8	7	6	
280	60	20	9	6	3	3	2	1	
350	20								

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	21	20	18	
140	67	47	10	6	6	8	6	6	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	50	50	40	35	30	8	8	8	
140	50	50	40	35	30	8	8	8	
280	50	45	32	22	17	6	6	5	

リード8

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	60	60	50	45	40	18	18	18	
70	60	60	50	45	40	18	18	18	
140	60	60	50	45	40	8	8	8	

リード4

姿勢	水平						垂直		
	加速度 (G)								
速度 (mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	
0	80	80	70	65	60	28	28	28	
35	80	80	70	65	60	28	28	28	
70	80	80	70	65	60	28	28	28	
105	80	80	60	50	40	6	6	6	

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~500 (50mm毎)
16	420
8	350<280>
4	140

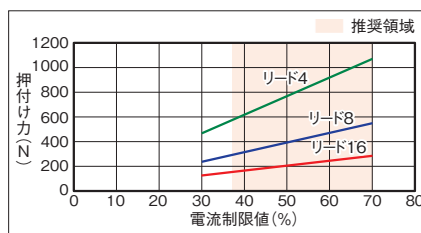
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

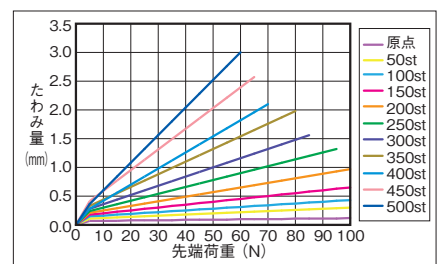
リード (mm)	50~500 (50mm毎)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

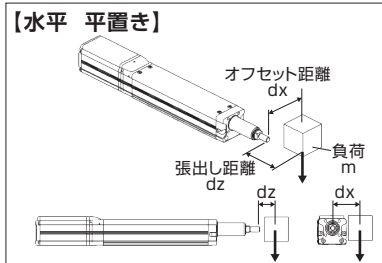
押付け力と電流制限値の相関図



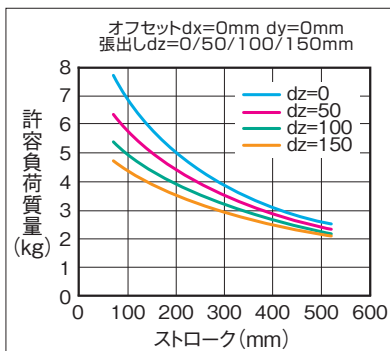
ロッドたわみ量 (参考値)



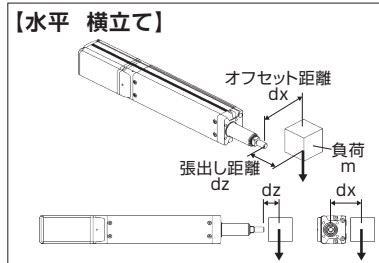
ロッド先端許容負荷荷重



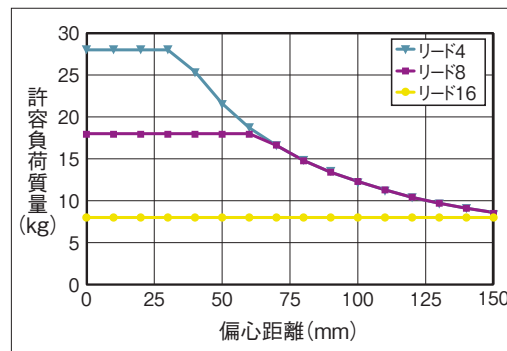
水平



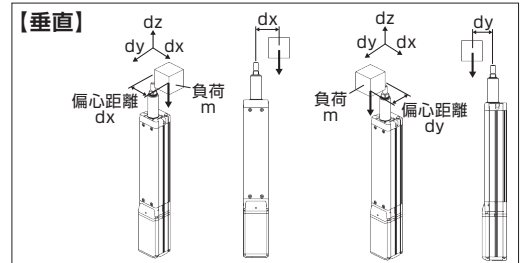
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)



垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

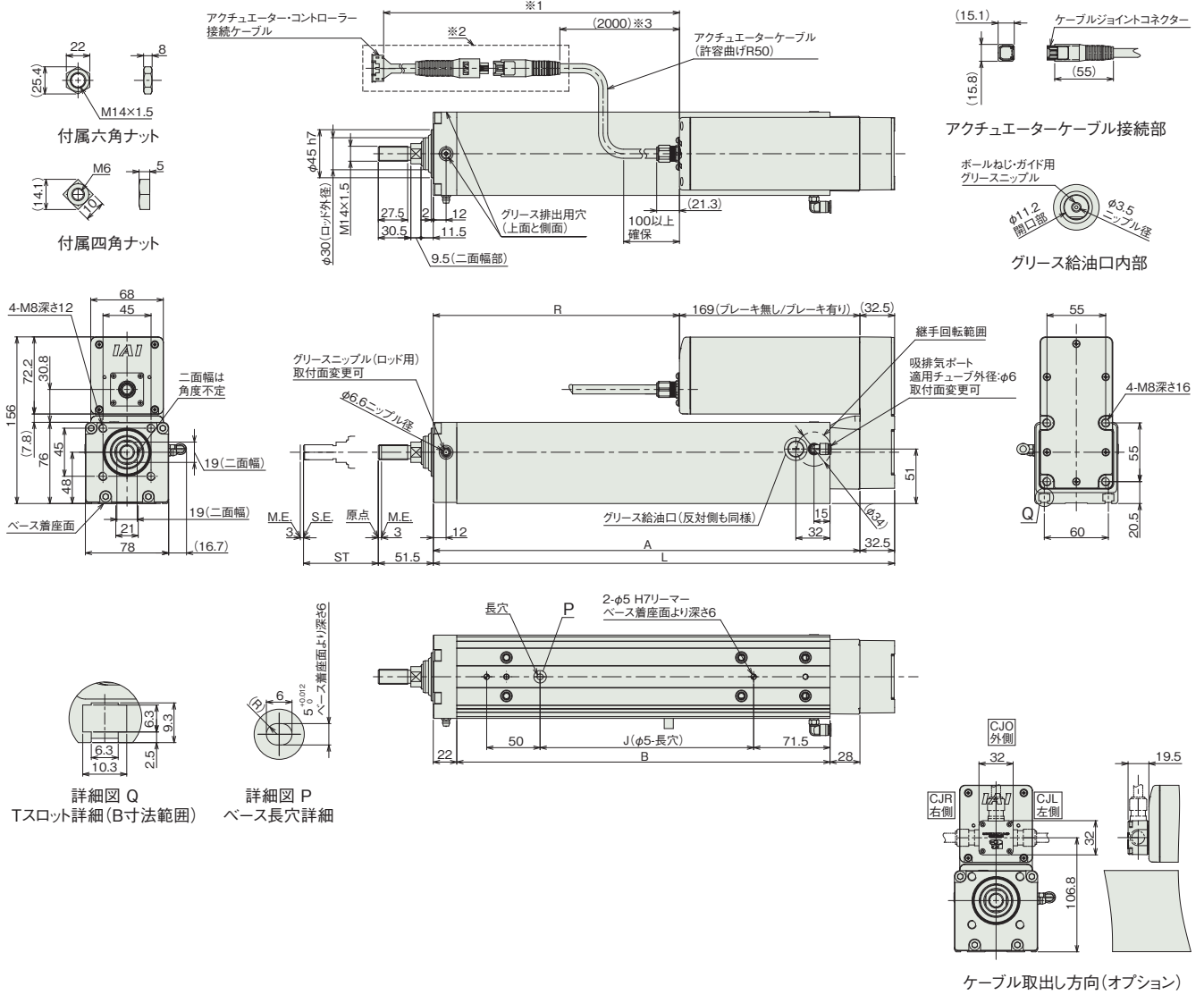
IXA

オプション補足資料

■RCP6W-RA7R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	
A	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	
B	199.5	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	
J	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
R	RCP6W	80.5	130.5	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
	RCP6SW	42.5	92.5	142.5	192.5	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
ロッド先端静的許容荷重 (N)	175.2	146.8	126.3	110.8	98.6	88.7	80.6	73.8	68.0	63.0	
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.4	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.3	2.2	

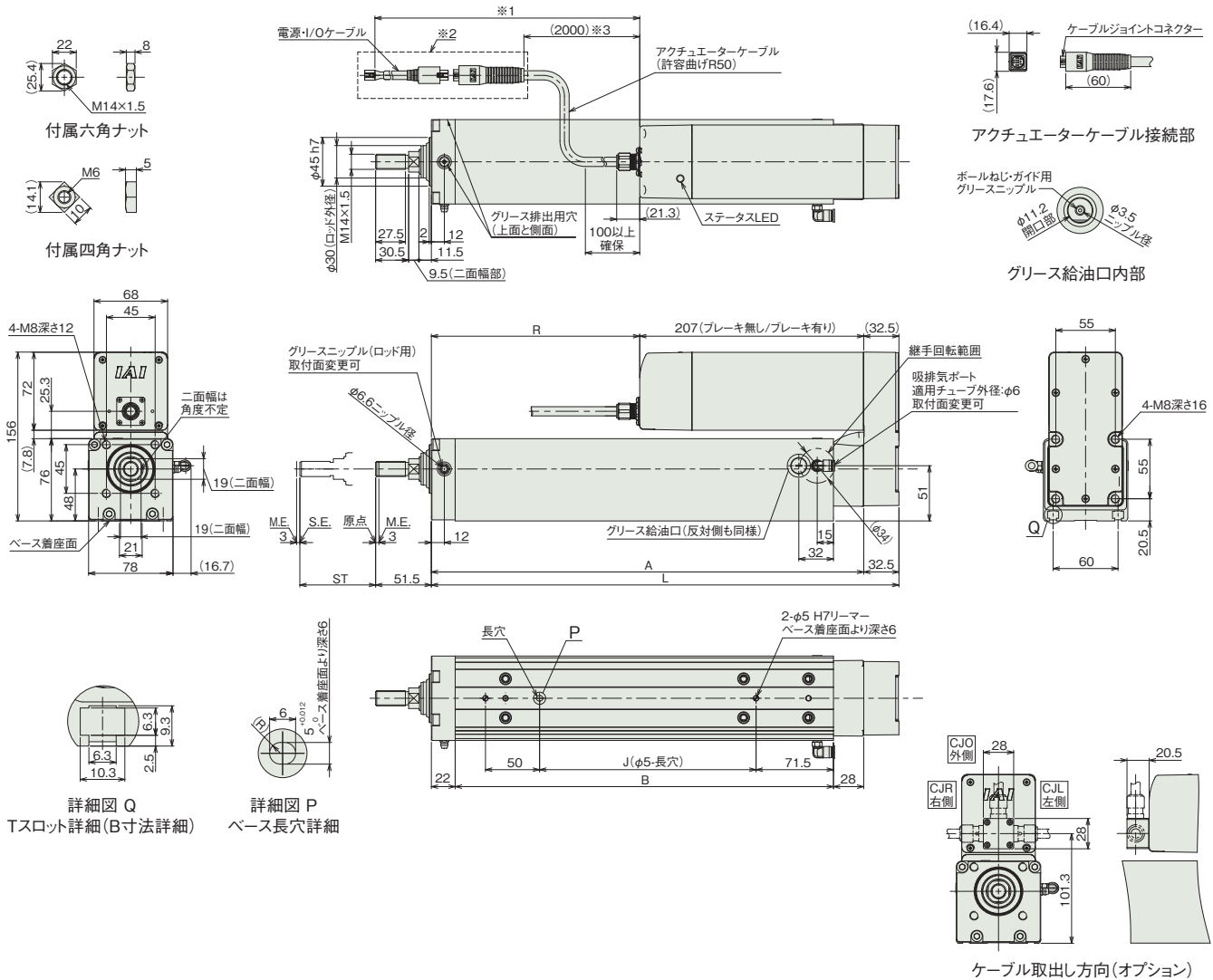
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.6	6.1	6.6	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0
		ブレーキ有り	5.7	6.2	6.7	7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.8	6.3	6.8	7.3	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.2
		ブレーキ有り	5.9	6.4	6.9	7.4	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3

■RCP6SW-RRR7R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- ※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- (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。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
- (注) 各部の材質は1-341ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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								SSN	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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP6W-RRA8R

RCP6SW-RRA8R

防塵・防滴

バッテリーレスアップ

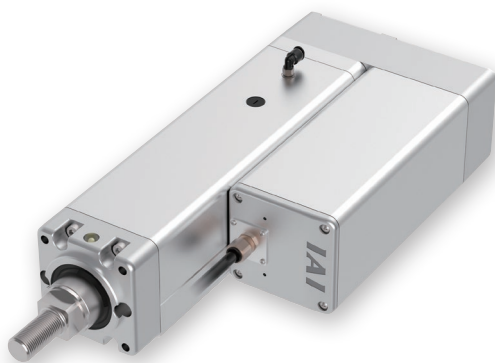
モーター折返し

本体幅
90mm

24V
パルスモーター

型式項目

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
RCP6W コントローラー別置	RCP6SW コントローラー内蔵	RRA8R	WA バッテリーレスアップ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 700 700mm (50mm毎)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 長さ指定 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) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

水平

垂直

横立て

天吊り

**ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®**

- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。詳細は1-297ページをご確認ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - (4) RCP6SW (コントローラー内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
 - (5) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - (6) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (7) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
 - (8) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	400	-	-
100	-	-	450	-	-
150	-	-	500	-	-
200	-	-	550	-	-
250	-	-	600	-	-
300	-	-	650	-	-
350	-	-	700	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	7-685	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-693ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	350	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3	35	70
		最高速度 (mm/s)	330	200	100
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
押付け	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1	
	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	3	35	70	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	700	700	700	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA8R		RCP6SW-RRA8R
		P4	P6	SE
標準タイプ	P(1m)	-	-	-
	S(3m)	-	-	-
	M(5m)	-	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-
	X16(16m) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-
		-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアップソリューション	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

選定
注意事項
フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3
300	30	3
330	14	1
350	14	

リード10

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	15
140	60	12
150	60	10
160	60	8
170	40	6
180	25	4
190	15	3
200	12	2

リード5

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	45
70	100	35
80	100	25
90	100	14
100	75	9

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3

リード10

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	2

リード5

姿勢速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	9

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700
20	280	350<330>		320	280	240	220
10		200	180	160	140	120	110
5		100	90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

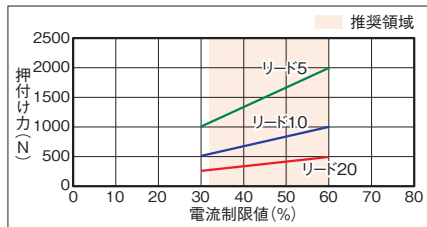
■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700
20			210				
10			130			120	110
5			60				

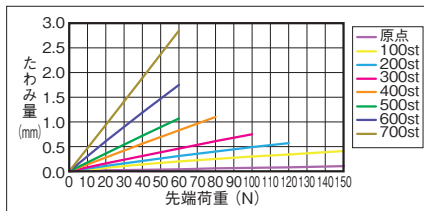
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

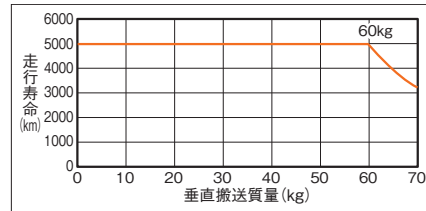
押付け力と電流制限値の相関図



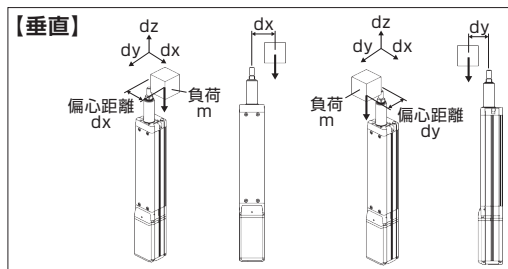
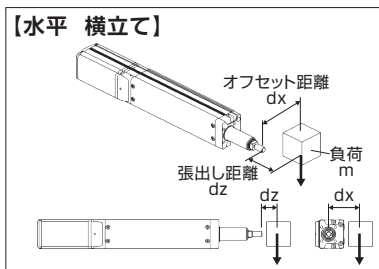
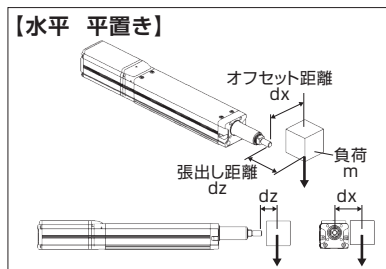
ロッドたわみ量(参考値)



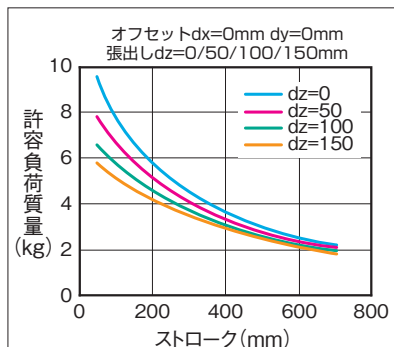
垂直搬送質量と走行寿命



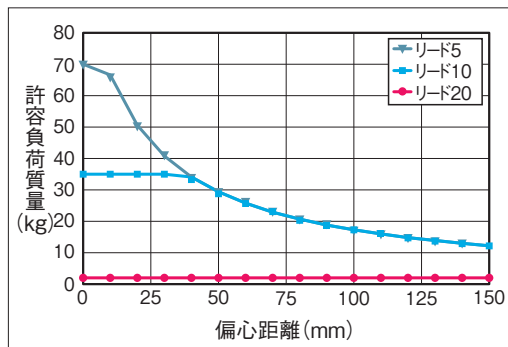
ロッド先端許容負荷荷重



水平



垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度400mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度400mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

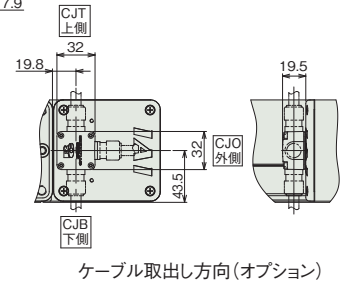
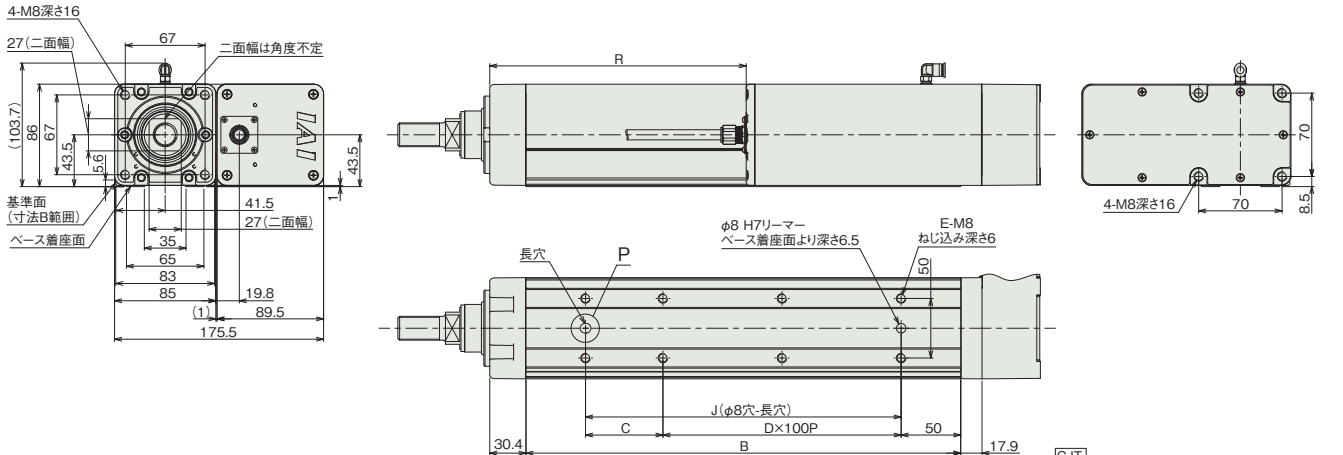
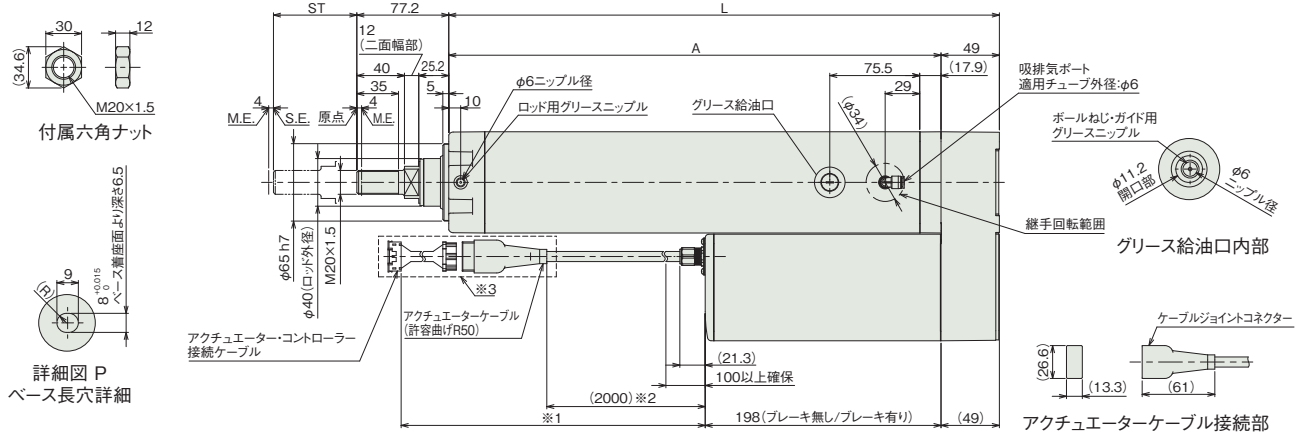
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6W-RRR8R

- ※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用し本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 各部の材質は1-342ページをご参照ください。

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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
L	312.3	362.3	412.3	462.3	512.3	562.3	612.3	662.3	712.3	762.3	812.3	862.3	912.3	962.3	
A	263.3	313.3	363.3	413.3	463.3	513.3	563.3	613.3	663.3	713.3	763.3	813.3	863.3	913.3	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
R	RCP6W	65.3	115.3	165.3	215.3	265.3	315.3	365.3	415.3	465.3	515.3	565.3	615.3	665.3	715.3
	RCP6SW	27.3	77.3	127.3	177.3	227.3	277.3	327.3	377.3	427.3	477.3	527.3	577.3	627.3	677.3
ロッド先端静的許容荷重(N)	222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8	
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
	オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク(N・m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3	
ロッド先端動的許容トルク(N・m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700		
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3
		ブレーキ有り	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.6	14.1	14.6
	RCP6SW	ブレーキ無し	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2	14.7
		ブレーキ有り	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.0	11.5	12.0	12.5	13.0	13.5	13.9	14.4	14.9

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

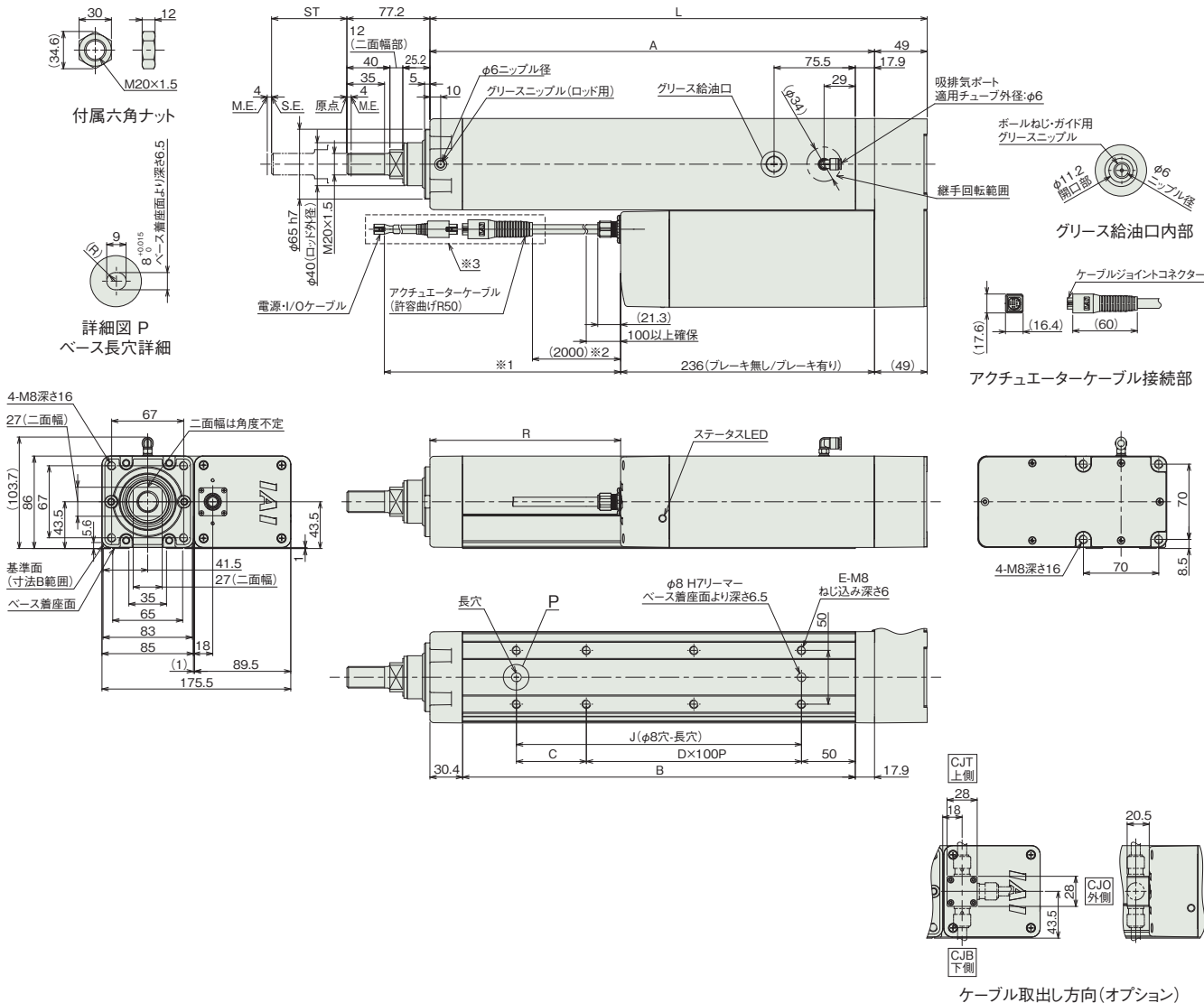
IXA

オプション補足資料

■RCP6SW-RRR8R

- ※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
- ※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
- ※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
- (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、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。
- (注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 各部の材質は1-342ページをご参照ください。

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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN	ECM
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
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。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式一覧表

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA
オプション補足資料

RCP6W-WRA10R

RCP6SW-WRA10R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

モーター折返し

本体幅 100mm

24Vパルスモーター

型式項目

	WRA10R	WA	35P					
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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	35P パルスモーター 35mmサイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

RoHS 10

水平

垂直

横立

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - (4) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - (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。

ストローク別価格表 (標準価格)

	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
	-	-	300	-	-
RCP4W	-	-	350	-	-
	-	-	400	-	-
ISWA/ISPWA	-	-	450	-	-
	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	7-687	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-693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	標準価格		
		RCP6W-WRA10R P3	RCP6W-WRA10R P5	RCP6SW-WRA10R 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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
水平	可搬質量(注2)	最大可搬質量 (kg)	11.5	28	40
		最高速度 (mm/s)	525	350	175
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.3	0.1	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	4	10
		最高速度 (mm/s)	-	215	150
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	-	7	4
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5
	最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5	
押付け	押付け時最大推力 (N)	77	155	310	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	-	無励磁動作電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	-	4	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ25mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度(注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

選定
注意事項
フリー

防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

IXA

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2
435	11.5	8.5	6	3.5	1.5
525	10.5	4			

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2
260	28	25	20.5	15.5	11			
305	28	17.5	12.5	10	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5				

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
85	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
105	40	35	35	35	30	10	10	10	10	10
130	40	35	35	30	30	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	28	24	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
175	40	28	26	18	11					

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	25	22	20	20	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
20	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
40	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10
65	40	40	40	35	30	10	10	10	10	10

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mm毎)	450	500
10	525		490
5	350<215>	290<215>	240<215>
2.5	175<150>	145	120

(単位はmm/s)

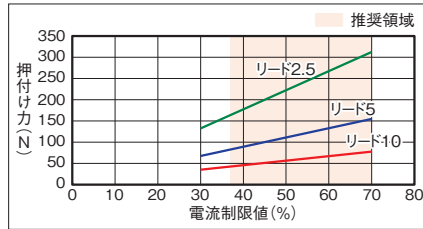
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

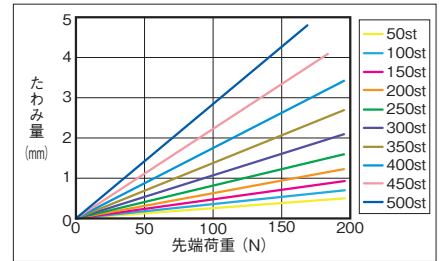
リード (mm)	50~500 (50mm毎)
10	350
5	215
2.5	65

(単位はmm/s)

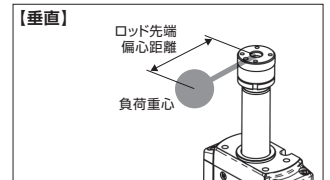
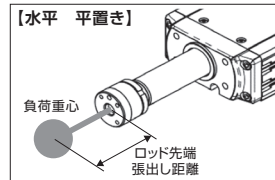
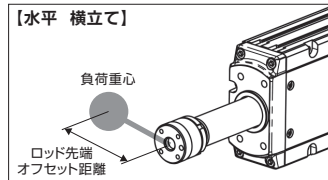
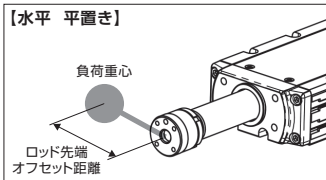
押付け力と電流制限値の相関図



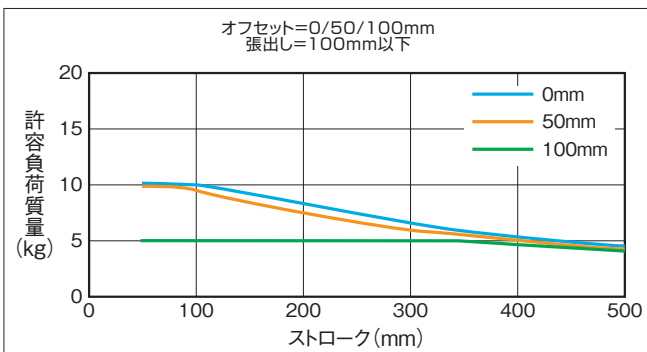
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

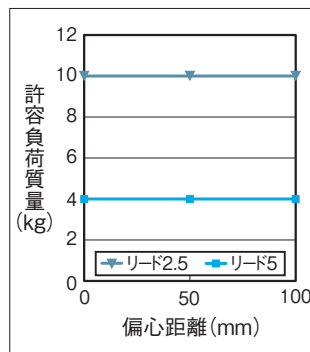


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度260mm/s)

選定

注意事項

クーリング

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■RCP6W-WRA10R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-343ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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

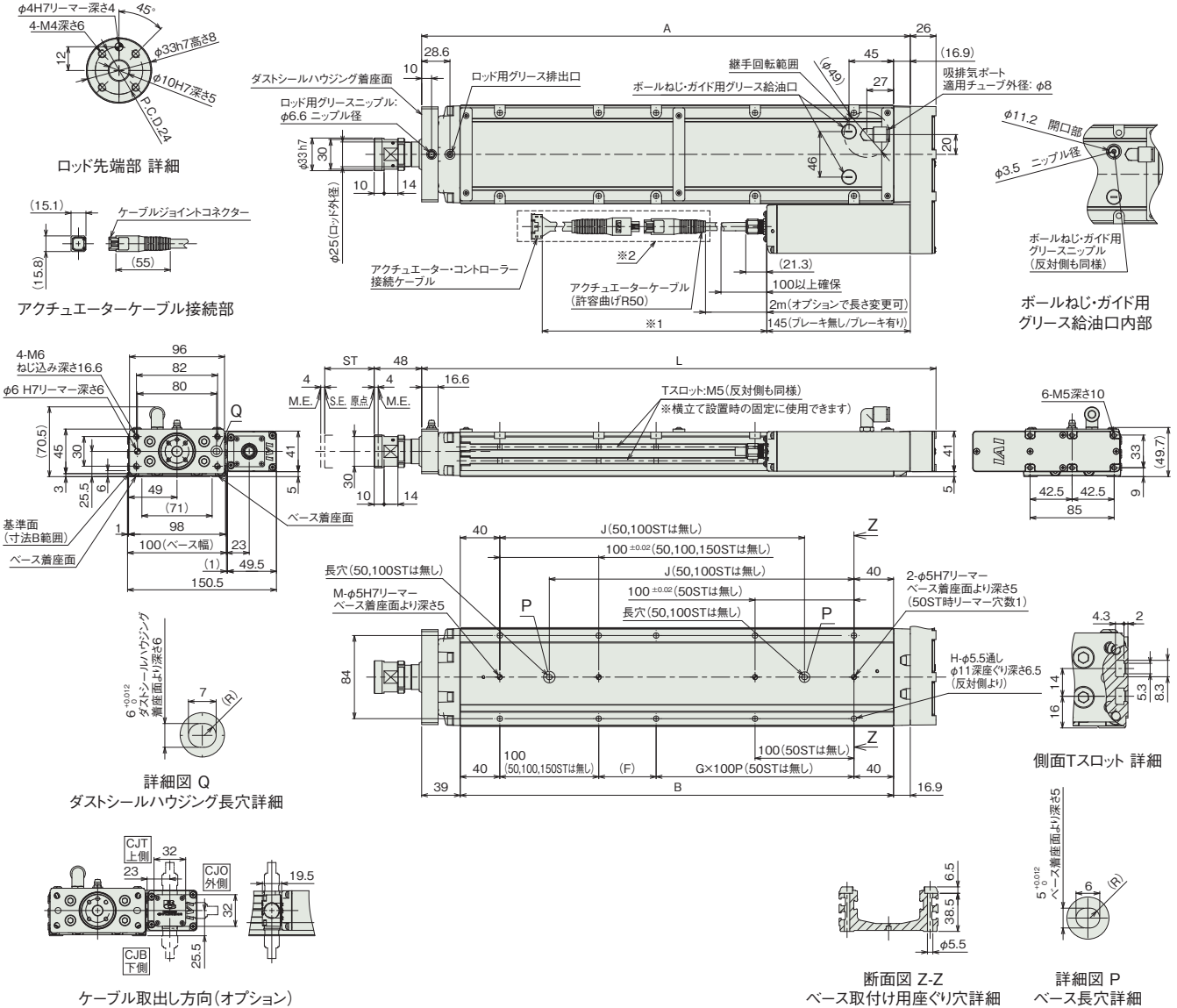
選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
IXP	L	269.9	319.9	369.9	419.9	469.9	519.9	569.9	619.9	669.9	719.9	
	A	243.9	293.9	343.9	393.9	443.9	493.9	543.9	593.9	643.9	693.9	
	B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
IXA	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
オプション補足資料	ロッド先端静的許容荷重 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
	ロッド先端静的許容トルク (N·m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
	3000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		ロッド先端動的許容トルク (N·m)	5	5	5	5	5	5	5	5	5	4.9
	5000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		ロッド先端動的許容トルク (N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

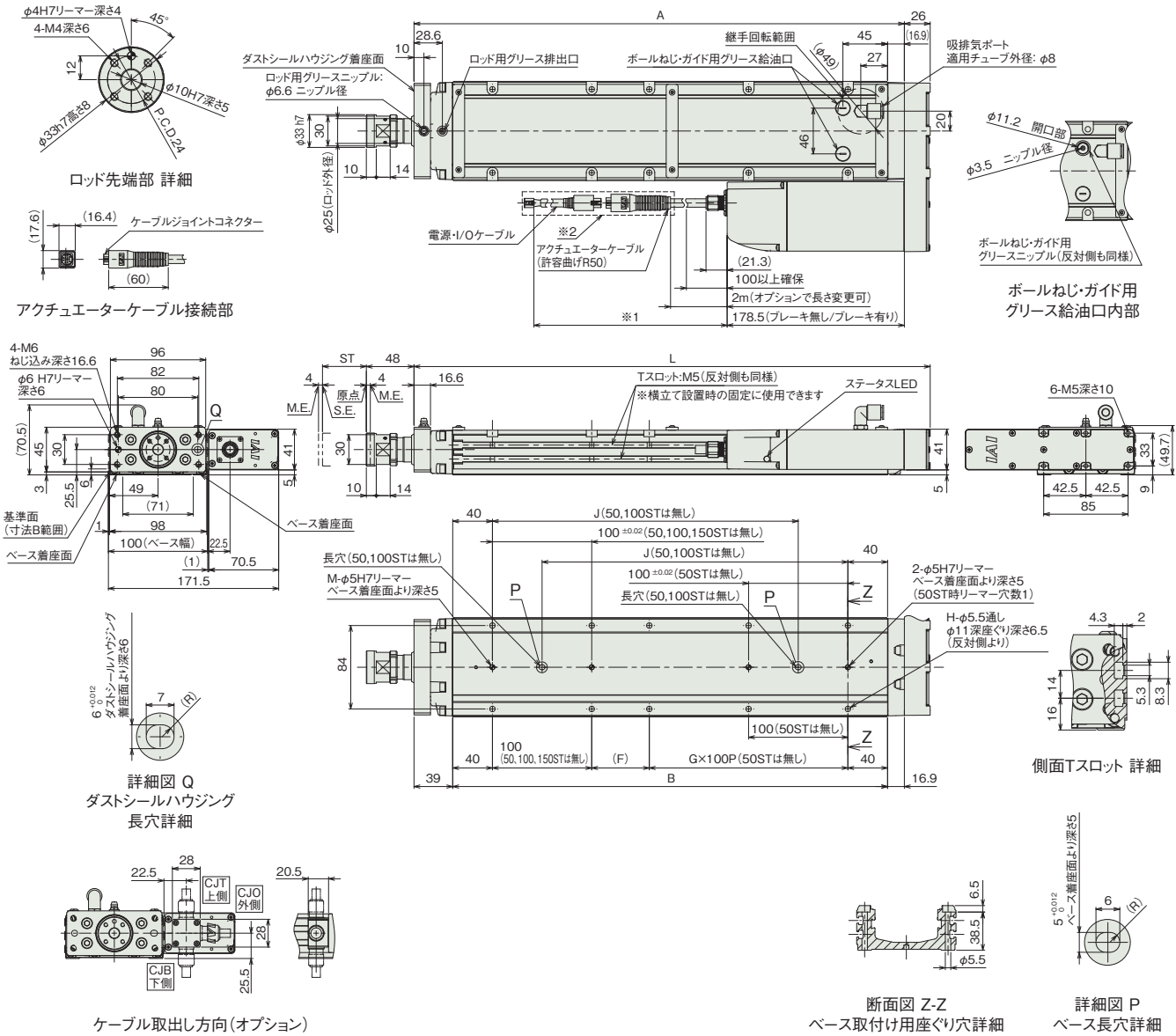
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		ブレーキ有り	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5	7.9
	RCP6SW	ブレーキ無し	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0
		ブレーキ有り	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7	8.1

■RCP6SW-WRA10R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-343ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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,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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP6W-WRA12R RCP6SW-WRA12R

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

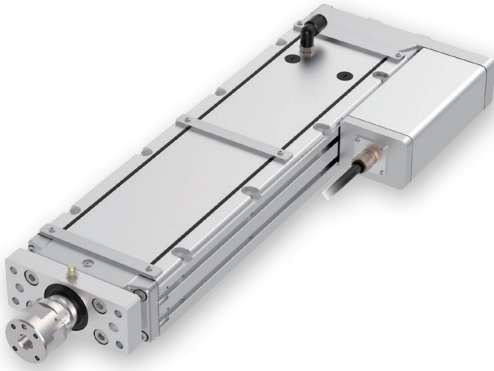
モーター折返し

本体幅
120mm

24V
パルスモーター

■型式項目

	WRA12R	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/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション	
RCP6W コントローラ別置 RCP6SW コントローラ内蔵		WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42Iサイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 500 500mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	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	



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
- RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 3/6 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
- 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。



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

ストローク別価格表 (標準価格)

	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
ストローク (mm)					
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	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
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-687	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-693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	標準価格		
		RCP6W-WRA12R P3	P5	RCP6SW-WRA12R 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) ~ X18 (18m)	-	-	-
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) ~ R18 (18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	12	6	3	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	55	70
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	560	400	225
		最低速度 (mm/s)	15	8	4
		定格加減速度 (G)	0.1	0.1	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	4	14
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	220	140
		最低速度 (mm/s)	-	8	4
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	93	185	370	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
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)	-	4	14	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ30mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6
440	25	20	12	8	4.5
560		7.5	3.5	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3
280	55	35	25	18	11			
340	55	23	14	12	8			
400	38	7	2	1	1			

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	70	60	50	45	40	14	14	14		
20	70	60	50	45	40	14	14	14		
50	70	60	50	45	40	14	14	14		
80	70	60	50	45	40	14	14	14		
110	70	60	50	45	40	14	14	14		
140	70	50	40	30	25	10	10	5		
170	70	40	35	25	20					
200	70	26	26	20	14					
225	50	7	4	3	3					

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	70	60	50	45	40	14	14	14		
20	70	60	50	45	40	14	14	14		
50	70	60	50	45	40	14	14	14		
80	70	60	50	45	40	14	14	14		

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~400 (50mm毎)	450	500
12		560	
6	400<220>		375<220>
3	225<140>	220<140>	185<140>

(単位はmm/s)

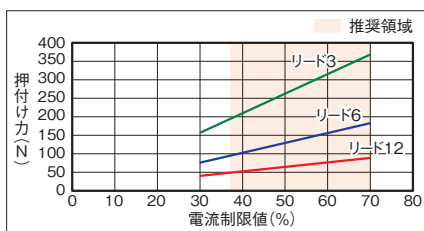
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

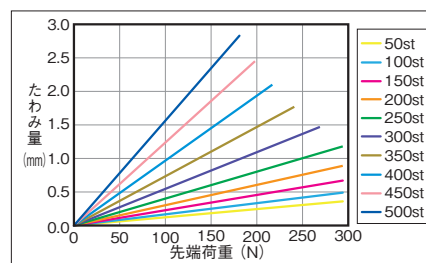
リード (mm)	50~500 (50mm毎)
12	320
6	220
3	80

(単位はmm/s)

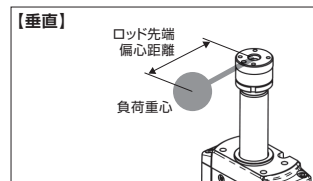
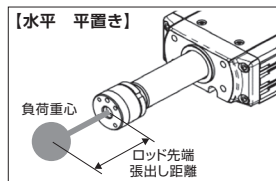
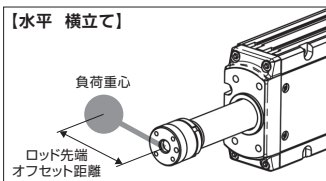
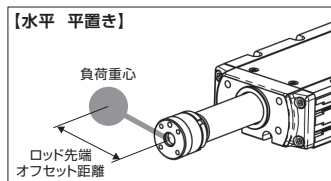
押付け力と電流制限値の相関図



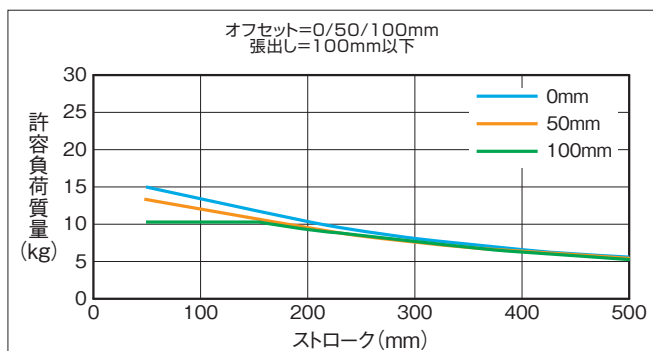
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

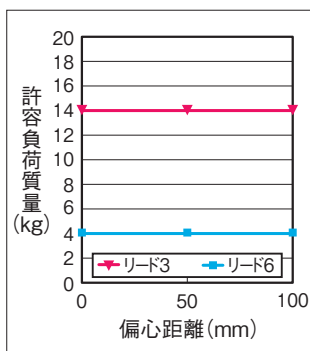


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度280mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■RCP6W-WRA12R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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

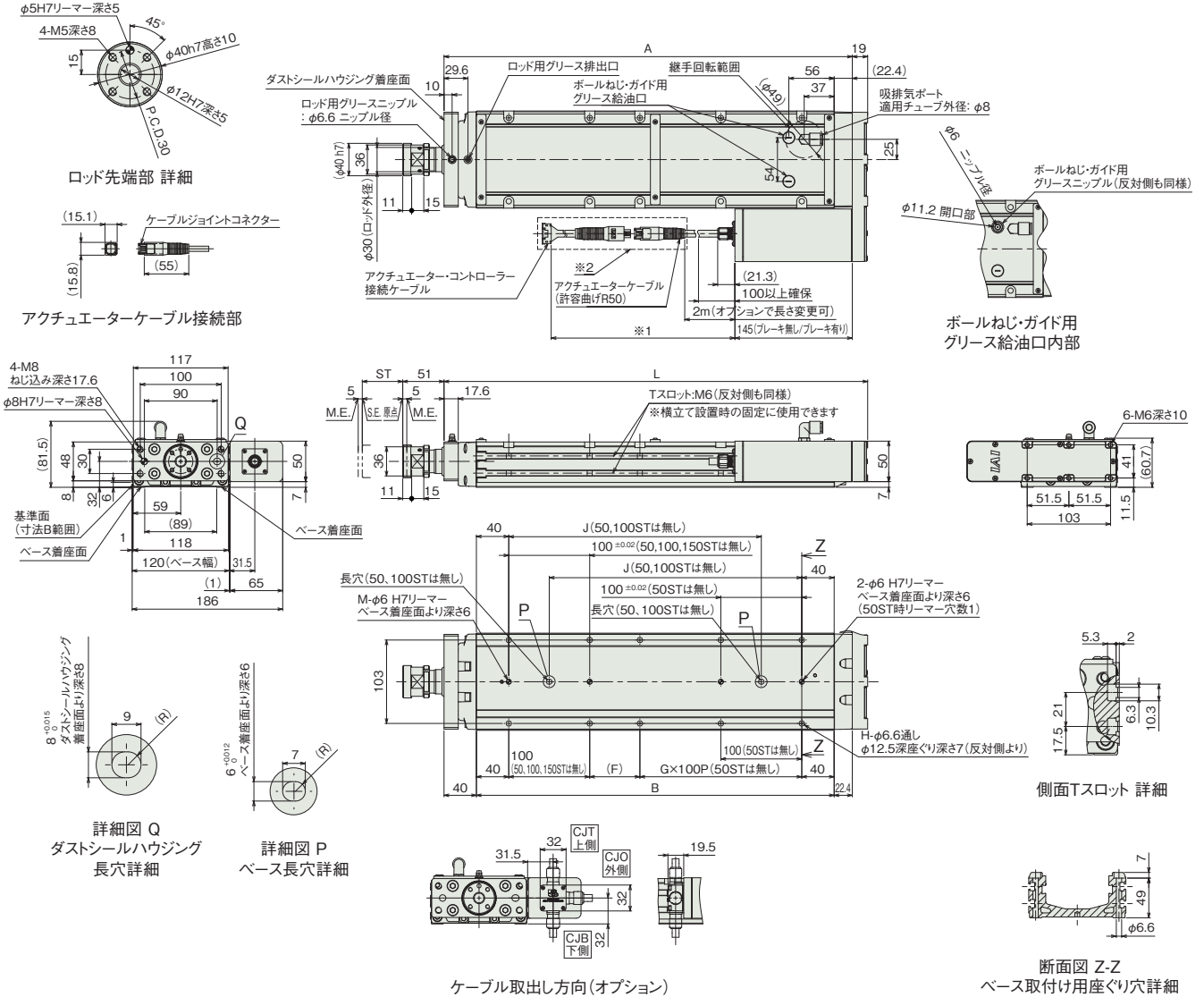
注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	273.4	323.4	373.4	423.4	473.4	523.4	573.4	623.4	673.4	723.4
A	254.4	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4
B	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	-	-	162	212	262	312	362	412	462	512
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク (N·m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	ロッド先端動的許容荷重 (N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72
	オフセット0mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68
5000km	ロッド先端動的許容トルク (N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8
	オフセット100mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59
	オフセット0mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56
	オフセット100mm	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6

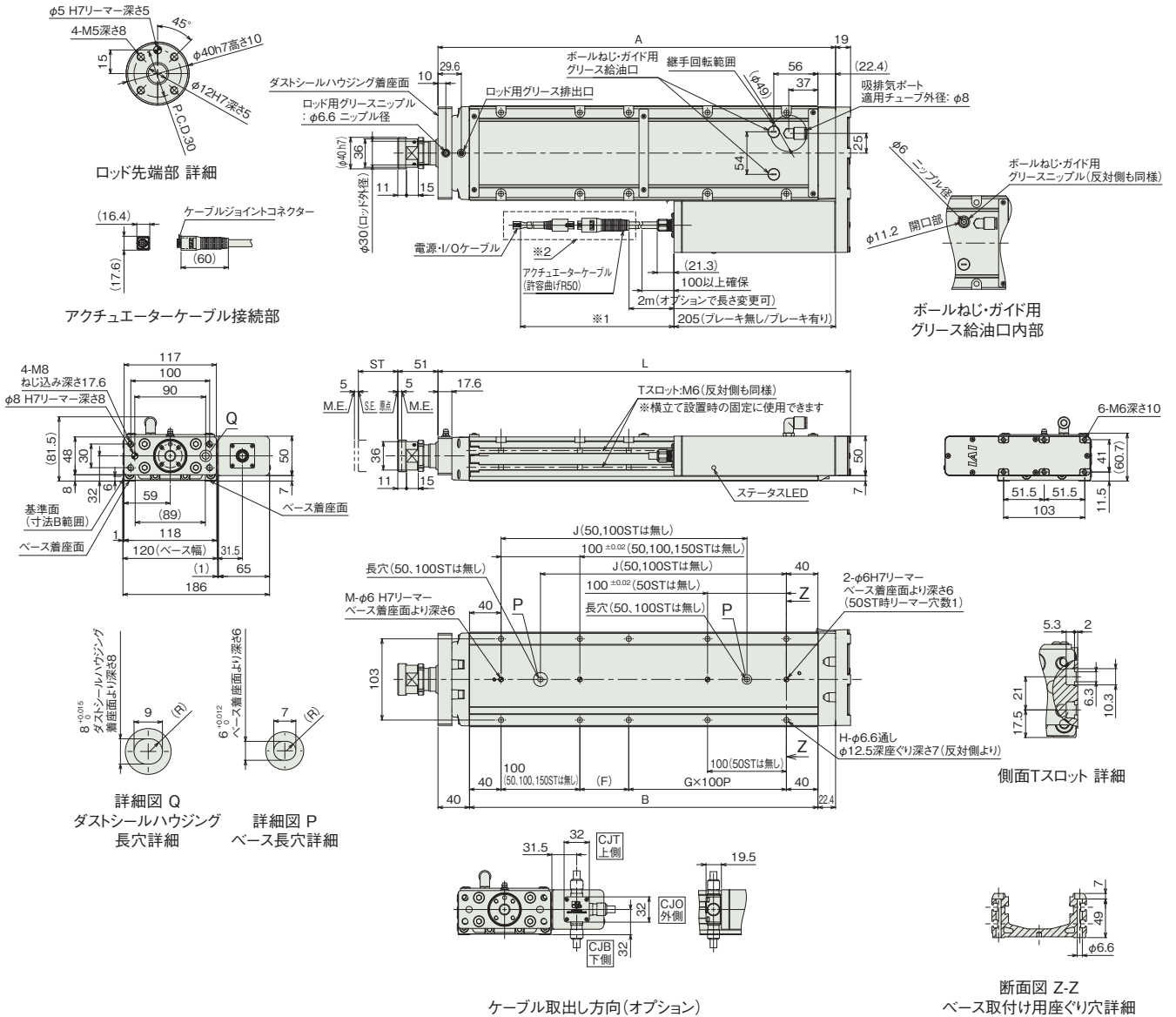
■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.4	6	6.7	7.3	8	8.6	9.3	9.9	10.6
		ブレーキ有り	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7
		ブレーキ有り	5.6	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8

■RCP6SW-WRA12R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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					
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は、8-139ページをご確認ください。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

RCP6W-WRA14R

RCP6SW-WRA14R

防塵・防滴

バッテリーレスアプン

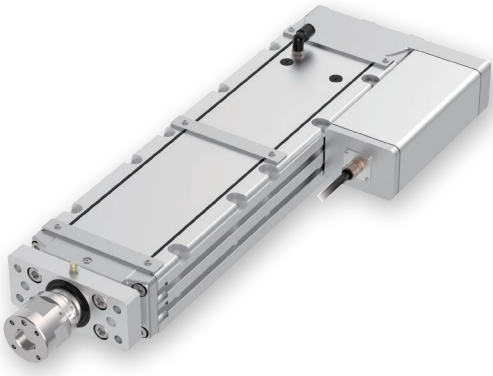
モーター折返し

本体幅
140mm

24V
パルスモーター

型式項目

シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラ/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W	コントローラ別置	WRA14R	WA	WA	バッテリーレスアプン	56P	パルスモーター 56サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 600 600mm (50mm毎)	RCP6W P3 PCON MSSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	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					



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

水平

垂直

横立て

天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は 1-299 ページをご確認ください。
 - (3) 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-269 ページをご確認ください。
 - (4) RCP6SW (コントローラ内蔵) のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 1-280 ページをご参照ください。
 - (5) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (6) コントローラ内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメータデータなどの設定を行ってください。
 - (7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	350	-	-
100	-	-	400	-	-
150	-	-	450	-	-
200	-	-	500	-	-
250	-	-	550	-	-
300	-	-	600	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー(左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー(右)	NTBR	7-687	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-693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	標準価格		
		RCP6W-WRA14R P3	RCP6W-WRA14R P5	RCP6SW-WRA14R 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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラ接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	16	8	4	
水平	可搬質量(注2)	最大可搬質量 (kg)	50	65	85
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	420	280	130
		最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.1
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	-	11.5	21.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	210	130
		最低速度 (mm/s)	-	10	5
		定格加減速度 (G)	-	0.5	0.1
		最高加減速度 (G)	-	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	
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)	-	11.5	21.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	600	600	600	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ40mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度(注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	バッテリーレスアプソリュート	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

選定
注意事項
フリー

防塵防滴
ケーブル型式
一覽表

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA

オプション
補足資料

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5
210	65	56	28	20	15	1.5	1.5	
280	51	14	1					

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
105	85	80	51	46	40	15.5	13.5	12		
130	85	41	10	6	2	3.5				

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)				垂直			
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度 (G)					垂直				
	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5		
0	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5		

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50~600 (50mm毎)
16	420
8	280<210>
4	130

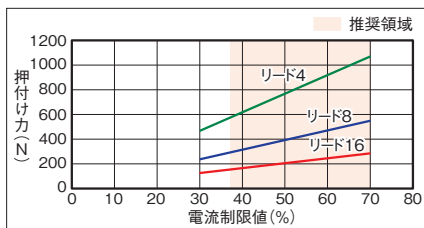
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

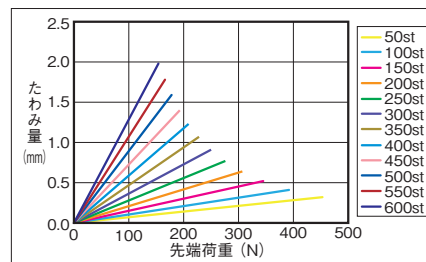
リード (mm)	50~600 (50mm毎)
16	280
8	140
4	70

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

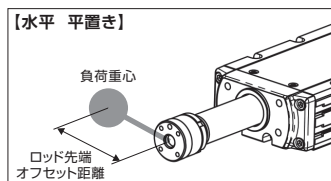


ロッドたわみ量 (参考値)

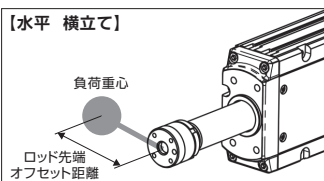


ロッド先端許容負荷荷重

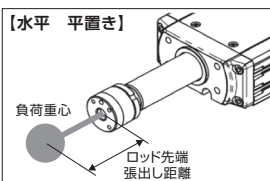
【水平 平置き】



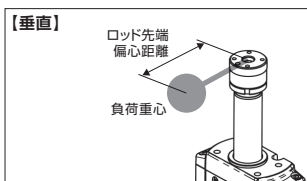
【水平 横立て】



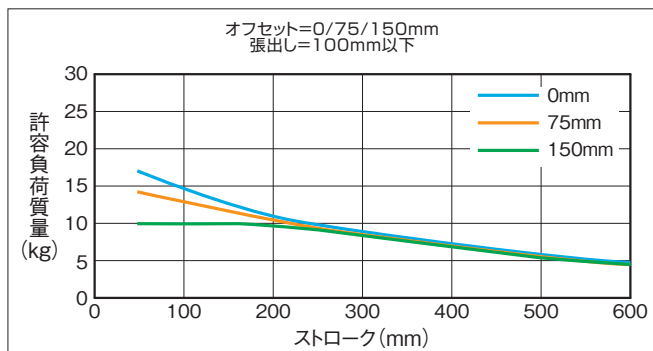
【水平 平置き】



【垂直】

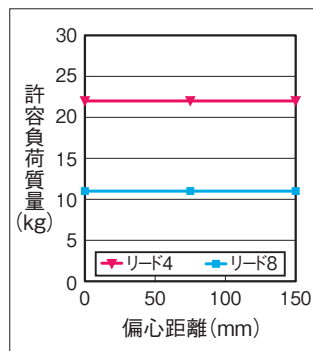


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度210mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

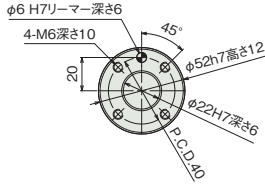
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

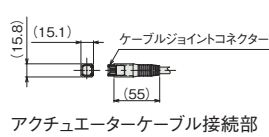
■RCP6W-WRA14R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

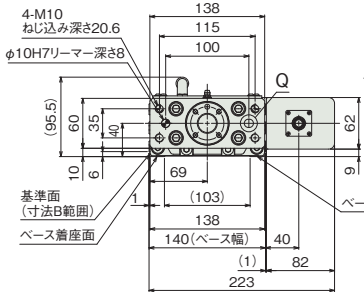
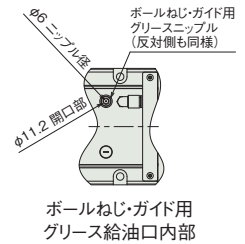
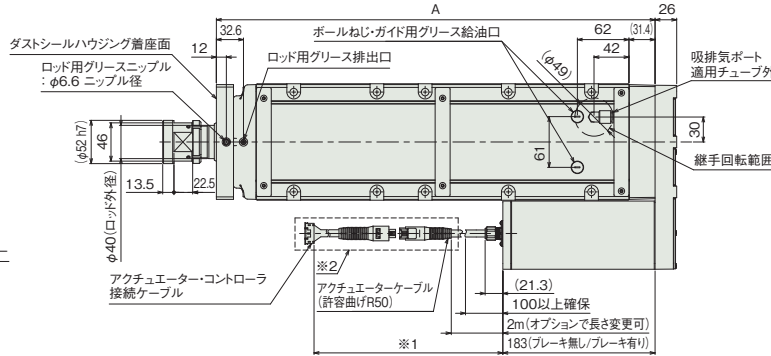
ST: ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



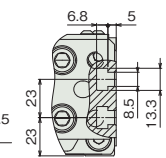
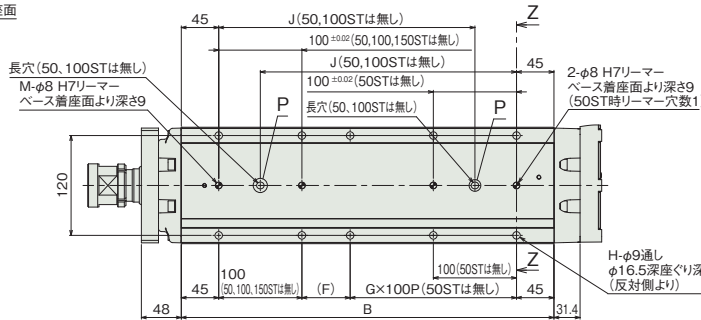
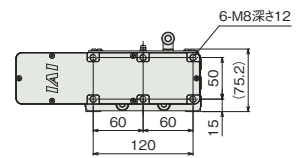
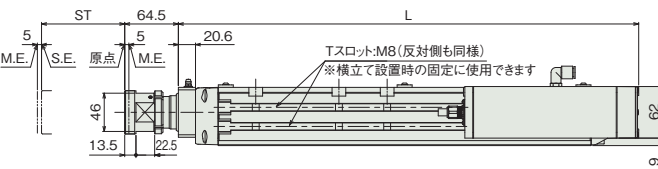
ロッド先端部 詳細



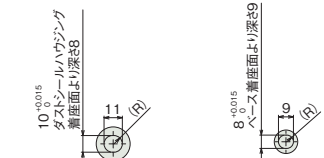
アクチュエーターケーブル接続部



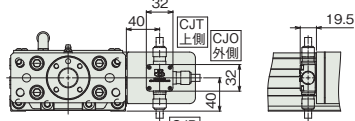
詳細図 Q
 ダストシールハウジング
 長穴詳細



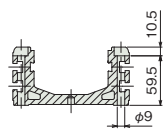
側面Tスロット 詳細



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)



断面図 Z-Z
 ベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
IXP	L	303.4	353.4	403.4	453.4	503.4	553.4	603.4	653.4	703.4	753.4	803.4	853.4
	A	277.4	327.4	377.4	427.4	477.4	527.4	577.4	627.4	677.4	727.4	777.4	827.4
IXA	B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
	F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
	G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
オプション 補足資料	J	-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
	M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
3000km	ロッド先端静的許容荷重(N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
	ロッド先端静的許容トルク(N・m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	ロッド先端動的許容トルク(N・m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
3000km	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
5000km	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
ロッド先端動的許容トルク(N・m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2
		ブレーキ有り	9.5	10.3	11.2	12.1	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4	19.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	9.6	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4
		ブレーキ有り	9.7	10.5	11.4	12.3	13.2	14.1	15.0	15.9	16.8	17.7	18.6	19.5

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

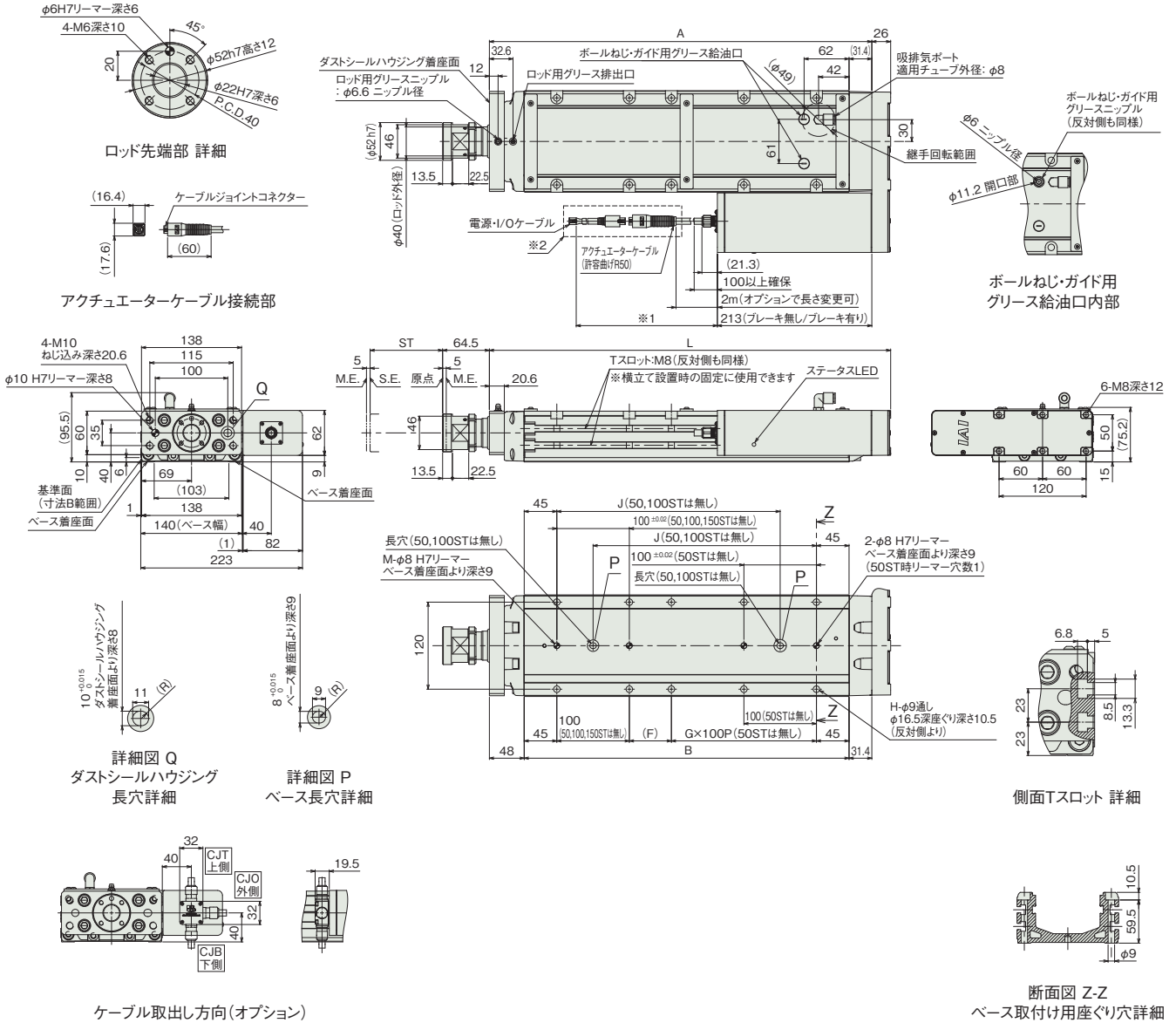
IXA

オプション
補足資料

■RCP6SW-WRA14R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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。
 (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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP6W-WRA16R RCP6SW-WRA16R

防塵・防滴 | バッテリーレスアプソ | モーター折返し | 本体幅 160mm | 24Vパルスモーター

■型式項目

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	対応コントローラ/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵	WRA16R	WA バッテリーレスアプソ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm ↓ 800 800mm (50mm毎)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW 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

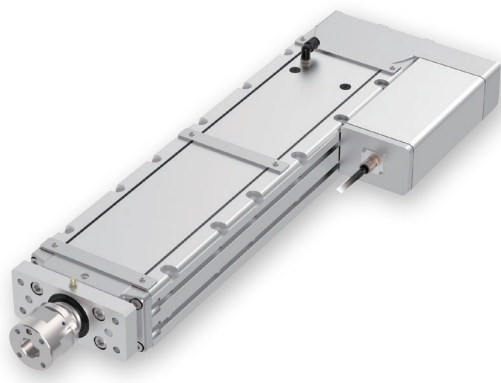
選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE | RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立 | 天吊り

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT
選定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。詳細は1-299ページをご確認ください。
 - 押付け動作を行う場合は「押付け力」と電源制限値の相関図をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-269ページをご確認ください。
 - RCP6SW (コントローラー内蔵) は、デューティ70%以下で運転してください。
 - リード5を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
 - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
 - 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6W	RCP6SW		RCP6W	RCP6SW
50	-	-	450	-	-
100	-	-	500	-	-
150	-	-	550	-	-
200	-	-	600	-	-
250	-	-	650	-	-
300	-	-	700	-	-
350	-	-	750	-	-
400	-	-	800	-	-

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	指定なし	7-678	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-678	-
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-678	-
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-678	-
ブレーキ	B	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	7-678	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	7-685	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	7-685	-
原点逆仕様	NM	7-686	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	7-687	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	7-687	-

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (7-693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	RCP6W-WRA16R		RCP6SW-WRA16R
		P4	P6	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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	20	10	5	
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
		最高速度 (mm/s)	360	220	110
水平	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
	可搬質量	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最大可搬質量 (kg)	-	30.5	59
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	-	160	90
		最低速度 (mm/s)	-	13	7
	可搬質量	定格加減速度 (G)	-	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	-	0.2	0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	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)	-	30.5	59	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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	
ロストモーション	0.1mm以下	
ロッドガイド	直動無限循環型	
主要部材質	ロッド	φ45mm ステンレス、硬質クロムメッキ
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度 (注3)	0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	IP65 (IEC60529/JIS0920)	
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	

(注3) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表 ※高出力設定の詳細は1-25ページをご参照ください。

■高出力設定有効 環境温度が5℃を超える場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度(G)
0	30
240	30
300	30
360	12

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度(G)	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5
130	60	10.5
140	60	7.5
150	60	3.5
160	23	1.5
200	23	
220	2	

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14
90	100	5
100	100	
110	45	

■高出力設定有効 環境温度が5℃以下の場合 搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度(G)
0	30
240	30

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平	
	加速度(G)	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度(G)	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800
20	280	360		340	295	260	225	200	180
10	220<160>	195<160>	165<160>	145	125	110	100	90	
5	110<90>	95<90>		80	70	60	55	50	45

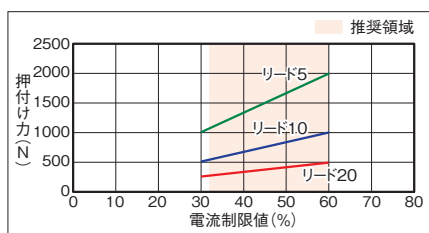
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

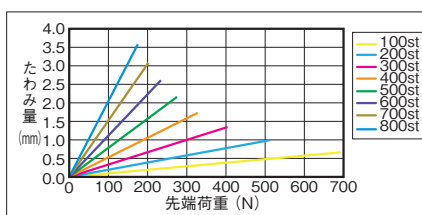
リード (mm)	50	100~450 (50mm毎)	500	550	600	650	700	750	800
20			240				225	200	180
10			120				110	100	90
5		80		70	60		55	50	45

(単位はmm/s)

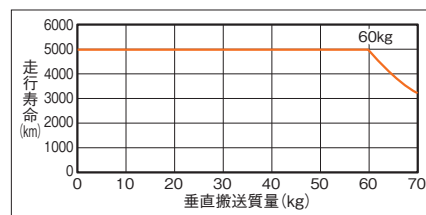
押付け力と電流制限値の相関図



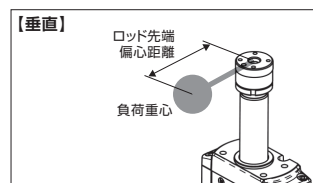
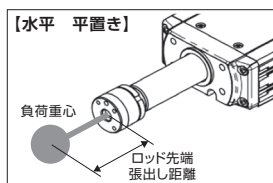
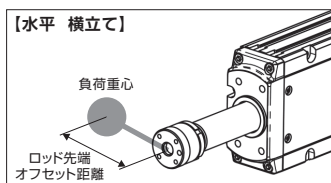
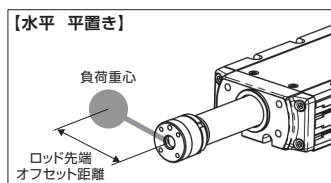
ロッドたわみ量(参考値)



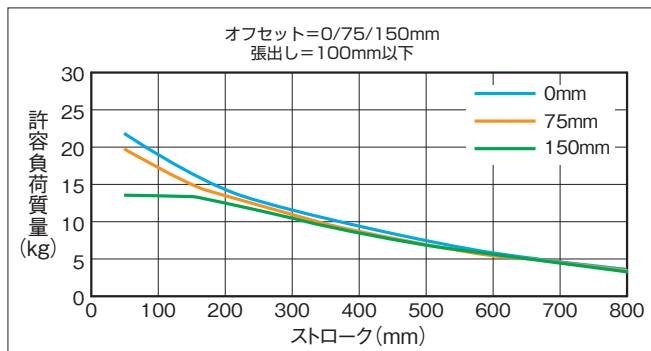
垂直搬送質量と走行寿命



ロッド先端許容負荷荷重

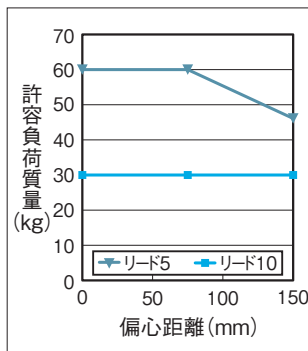


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度420mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度180mm/s)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

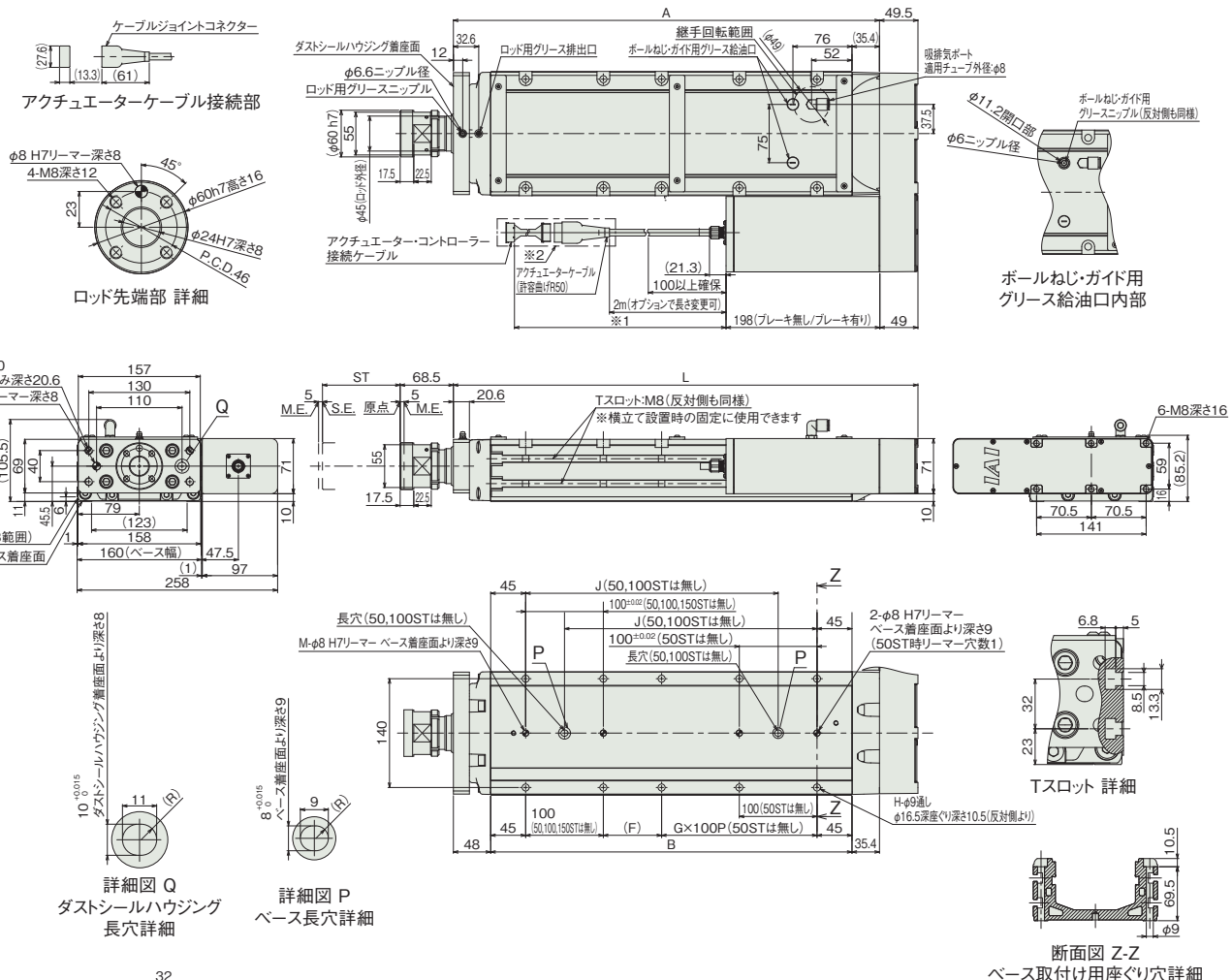
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

■RCP6W-WRA16R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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



- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA
- オプション補足資料

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	347.9	397.9	447.9	497.9	547.9	597.9	647.9	697.9	747.9	797.9	847.9	897.9	947.9	997.9	1047.9	1097.9	
	298.4	348.4	398.4	448.4	498.4	548.4	598.4	648.4	698.4	748.4	798.4	848.4	898.4	948.4	998.4	1048.4	
A	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
F	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
H	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176	
	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	
I	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50	
	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48	
J	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1	
	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37	
K	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36	
	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3	

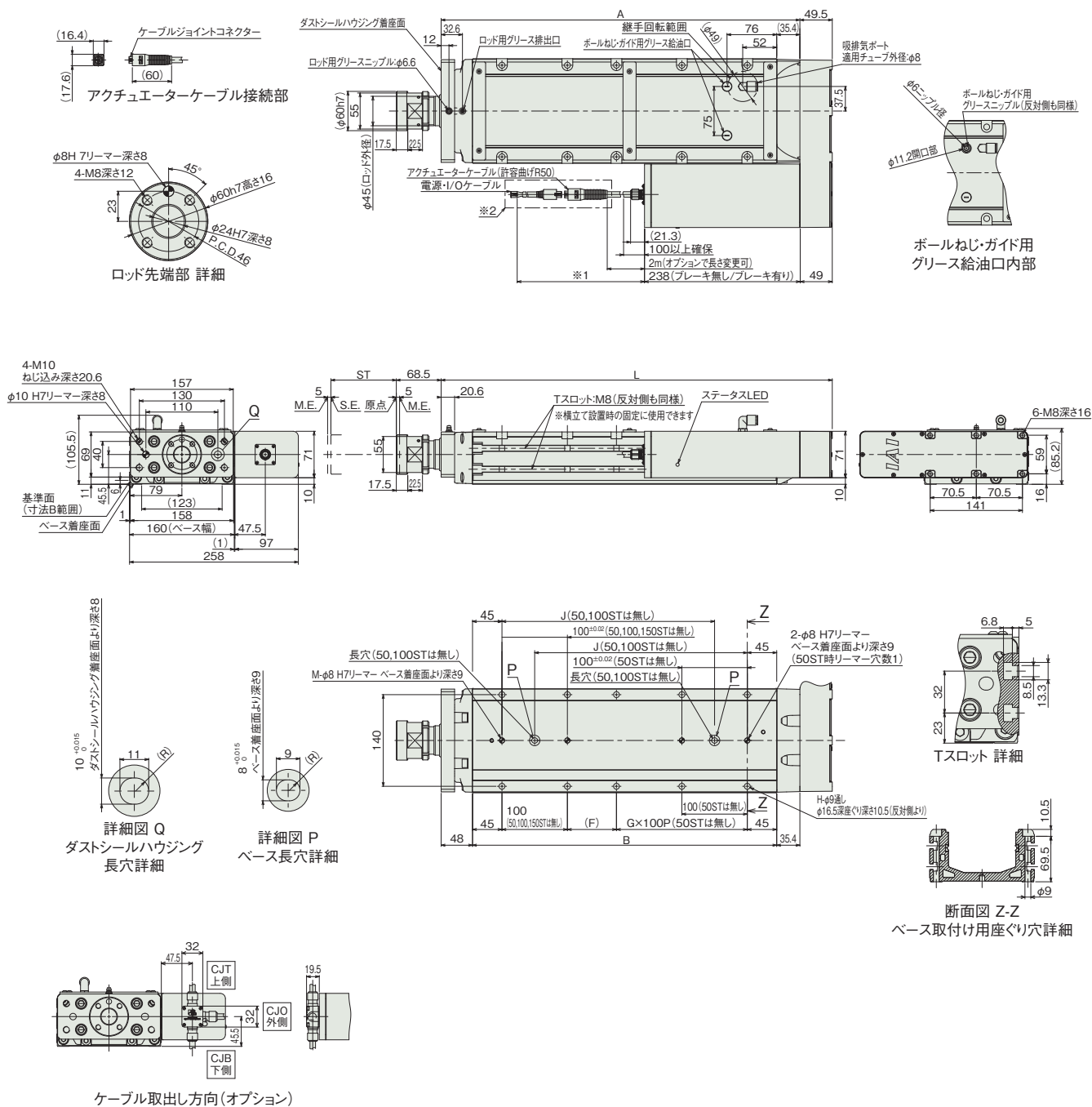
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	RCP6W	13.5	14.7	15.9	17.0	18.1	19.3	20.4	21.6	22.7	23.9	25.0	26.2	27.3	28.5	29.6	30.8
	RCP6SW	13.8	15.0	16.2	17.3	18.4	19.6	20.7	21.9	23.0	24.2	25.3	26.5	27.6	28.8	29.9	31.1
	RCP6W	13.7	14.9	16.1	17.2	18.3	19.5	20.6	21.8	22.9	24.1	25.2	26.4	27.5	28.7	29.8	31.0
	RCP6SW	14.0	15.2	16.4	17.5	18.6	19.8	20.9	22.1	23.2	24.4	25.5	26.7	27.8	29.0	30.1	31.3

■RCP6SW-WRA16R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
 ※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクタ)は防滴処理されていません。
 (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、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取り付けてください。
 (注) 各部の材質は1-344ページをご参照ください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST: 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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

(注) RCP6SWのストローク寸法・質量は、前ページをご参照ください。

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																	
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V DC24V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259		
PCON-CFB/CGFB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153	
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。
 (注) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

RCP5W-RA10C

防塵
防滴

モーター
ストレート

本体幅
110
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP5W	- RA10C	- WA	- 86P						
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仕様	モーター種類 86P パルスモーター 86□サイズ	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 800 800mm (50mm毎)	適応コントローラ P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 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

天吊り

CE RoHS 10

ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

- POINT

選定上の注意

 - (1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
 - (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、「ロッド先端許容負荷質量」のグラフをご参照ください。
 - (3) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
 - (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-261 ページをご確認ください。
 - (5) 押付け動作については 1-269 ページをご参照ください。
 - (6) 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 (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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	7-678	-
フランジ	FL	7-680	-
原点逆仕様	NM	7-686	-

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
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) ~ X18 (18m)	-	-
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) ~ R18 (18m)	-	-

メインスペック

項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	10	5	2.5	
	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	64	120	240
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		最低速度 (mm/s)	13	7	4
	定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01	
		最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	64	80	120
		最高速度 (mm/s)	130	100	50
	速度/加減速度	最低速度 (mm/s)	13	7	4
		定格加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01
最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01		
	最高加減速度 (G)	0.04	0.02	0.01	
押付け	押付け時最大推力 (N)	1500	3000	6000	
	押付け最高速度 (mm/s)	10	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)	64	80	120	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	800	800	800	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ20mm(リード 2.5/10) 転造C10 ボールねじ φ16mm(リード 5) 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	
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントブラケット	アルミ、白色アルマイト処理
	シール	ウレタンゴム (U)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド	φ40 材質: アルミ 硬質アルマイト処理	
ロッド不回転精度 (注2)	0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	IP65	
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	バッテリーレスアプソリユート	
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	

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.04
80	64
140	64
160	64
180	30
190	16
200	12

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.04
27	64
30	55
36	46
42	40
60	28
84	16
96	12
112	8
121	6
130	4.5

リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.02
66	120
100	120

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.02
16	80
20	72
32	52
36	44
44	32
46	29.5
48	28
52	23
54	21.5
56	20
61	16
72	10
80	7
84	5.5
100	2

リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平
	加速度 (G)
0	0.01
33.5	240
50	240

姿勢 速度 (mm/s)	垂直
	加速度 (G)
0	0.01
16	120
24	80
28	60
30	52
40	24
44	16
50	8

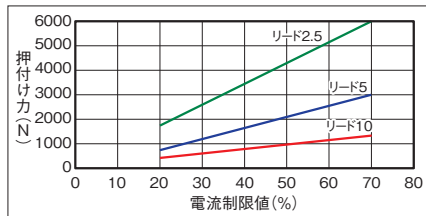
ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167	<130>			180	160	140	120		
5	83	100		90	80	70	60	55	50	45	
2.5	50			45		40	35	30			

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm 以下	600mm 以下	650mm 以下	700mm 以下	750mm 以下	800mm 以下
10	グラフのとおり					
5	グラフの とおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり				5900	5400

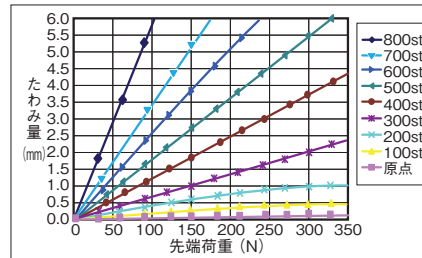
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

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

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

ロッドたわみ量(参考値)

(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含まない))



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

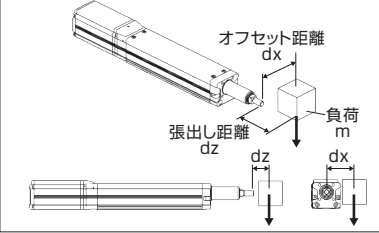
IXP

IXA

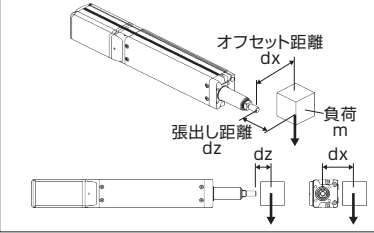
オプション
補足資料

ロッド先端許容負荷質量

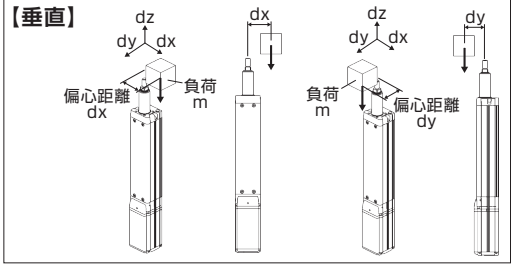
【水平 平置き】



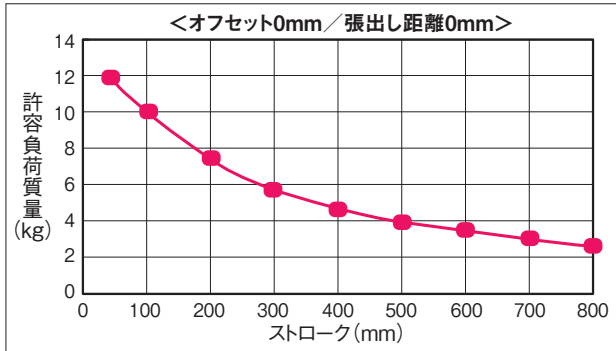
【水平 横立て】



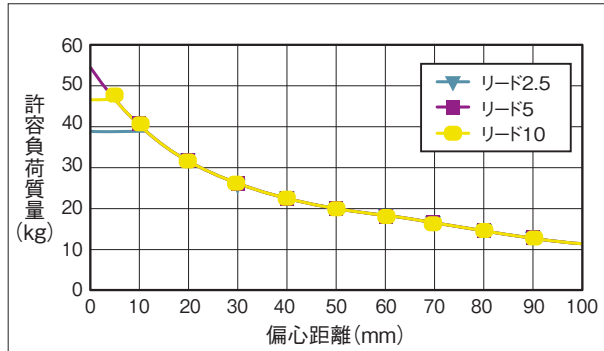
【垂直】



■水平

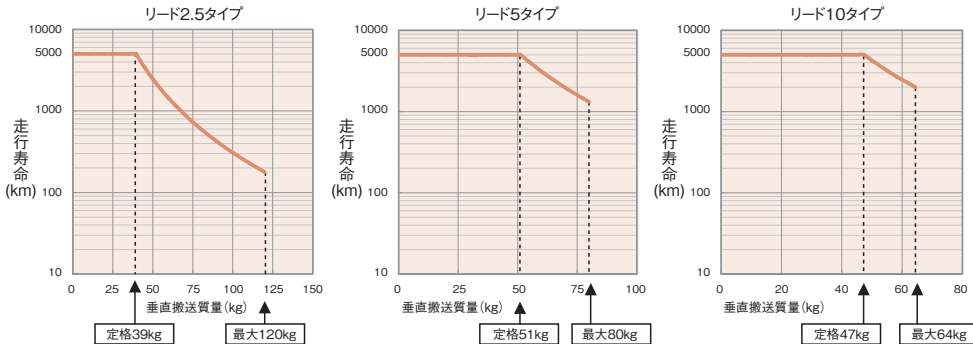


■垂直



垂直搬送質量と走行寿命の相関図

RCP5W-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいので、垂直設置の場合、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。「速度・加速度別可搬質量表」もしくは「押付け力と電流制限値の相関図」でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図および押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認ください。



(注) 定格の数値は、走行寿命5,000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命がグラフのように減少しますのでご注意ください。

選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

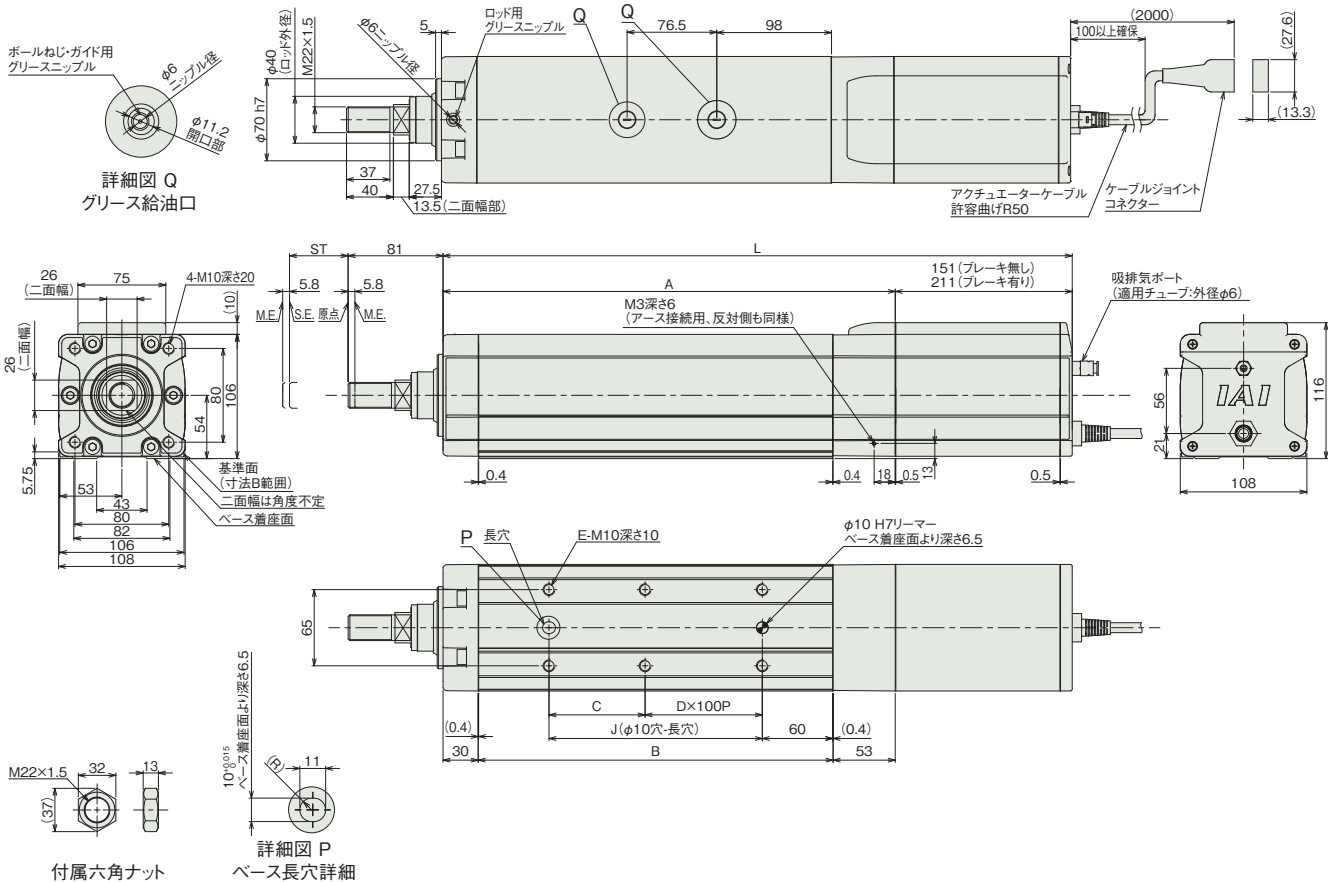
寸法図

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。
(注) 原点復帰時はロッドが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。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) フロントブラケット及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無し	486.8	536.8	586.8	636.8	686.8	736.8	786.8	836.8	886.8	936.8	986.8	1036.8	1086.8	1136.8	1186.8	1236.8
	ブレーキ有り	546.8	596.8	646.8	696.8	746.8	796.8	846.8	896.8	946.8	996.8	1046.8	1096.8	1146.8	1196.8	1246.8	1296.8
A	335.8	385.8	435.8	485.8	535.8	585.8	635.8	685.8	735.8	785.8	835.8	885.8	935.8	985.8	1035.8	1085.8	
B	252.8	302.8	352.8	402.8	452.8	502.8	552.8	602.8	652.8	702.8	752.8	802.8	852.8	902.8	952.8	1002.8	
C	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	
ロッド先端静的許容荷重 (N)	316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5	
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	25.4	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5	

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
質量 (kg)	ブレーキ無し	12.5	13.2	13.9	14.6	15.3	16	16.7	17.4	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.6	22.3	23
	ブレーキ有り	14.1	14.8	15.5	16.2	16.9	17.6	18.3	19	19.7	20.4	21.1	21.8	22.5	23.2	23.9	24.6

■主要部材質

① フレーム	アルミ押し出し材 (A6N01SS-T5相当)	白色アルマイト処理
② ベース	アルミ押し出し材 (A6N01SS-T5相当)	白色アルマイト処理
③ フロントブラケット	アルミダイカスト	
④ リアブラケット	アルミダイカスト	
⑤ リアカバー	アルミダイカスト	
⑥ モーターカバー	アルミ押し出し材 (A6063SS-T5相当)	白色アルマイト処理
⑦ ロッド	アルミ引抜管 (A6063TD-T83相当)	パフ研磨仕上げ+硬質アルマイト処理
⑧ アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
⑨ 吸排気ポート	ポリフェニレンサルファイド (PPS)	

■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-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259
PCON-CFB/CGFB (86Pモーター対応タイプ)		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-153
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) MSEL-PCF/PGFの3, 4軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ロッド RCA2

サーボモーター 24V			
RCA2W	細小型ロッド	RCA2W-RN3NB	7-549
		RCA2W-RP3NB	7-551
		RCA2W-GS3NB	7-553
		RCA2W-GD3NB	7-555
		RCA2W-SD3NB	7-557
		RCA2W-RN4NB	7-559
		RCA2W-RP4NB	7-561
		RCA2W-GS4NB	7-563
		RCA2W-GD4NB	7-565
		RCA2W-SD4NB	7-567



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCA2W-RN3NB

防塵・防滴 細小型 モーター・ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2W - RN3NB - I - 10

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加速速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直仕様の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L仕様 (注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

ストローク	リード	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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)	-	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-	-

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-
	R16(16m) ~ R18(18m)	-	-	-

メインスペック

項目	内容				
	ボールねじ				
送りねじ種類	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/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



選定

注意事項

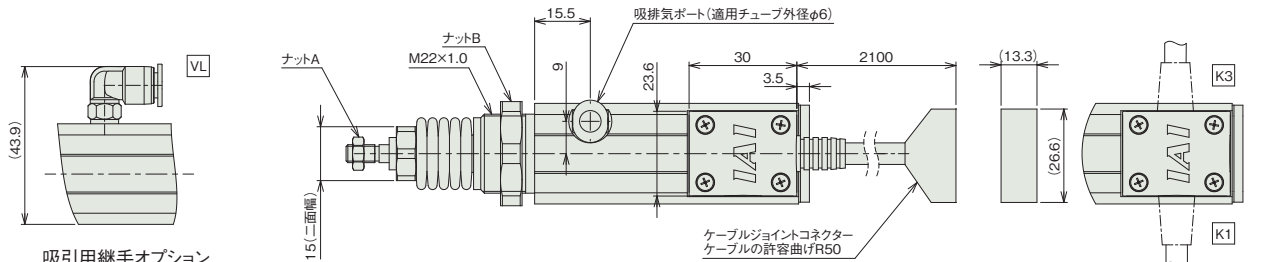
クリーン

防塵防滴

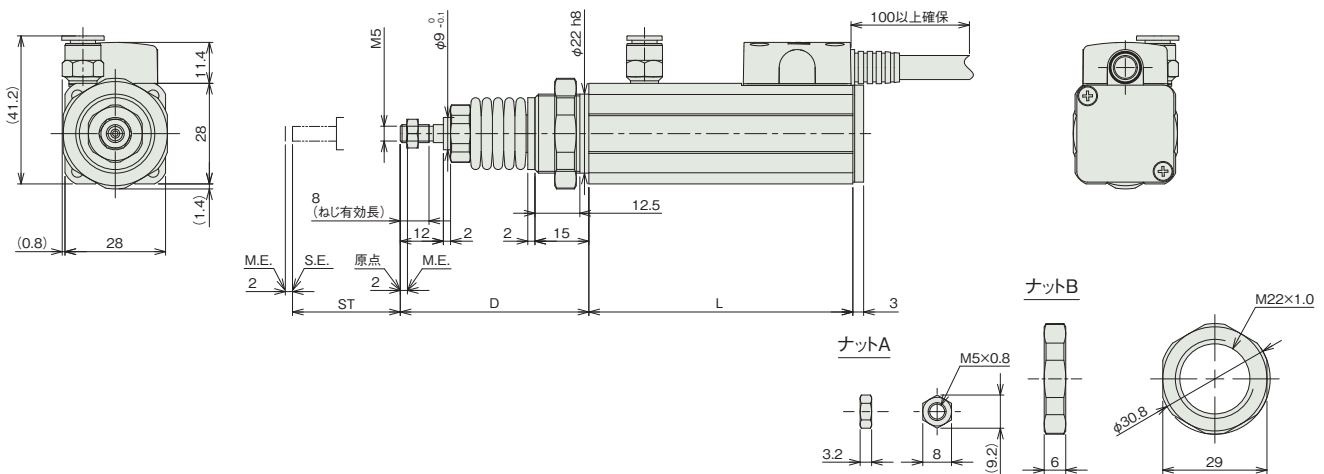
ケーブル型式
一覧表

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
 (注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
 (注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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



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	30	50
L	73.5	93.5
D	52.5	58.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.30	0.34

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

RCA2W-RP3NB

防塵・防滴 細小型 モーター・ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - RP3NB - I - 10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類		ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
ストローク	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 行わないでください	
エアバージ	-	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

オプション
補足資料

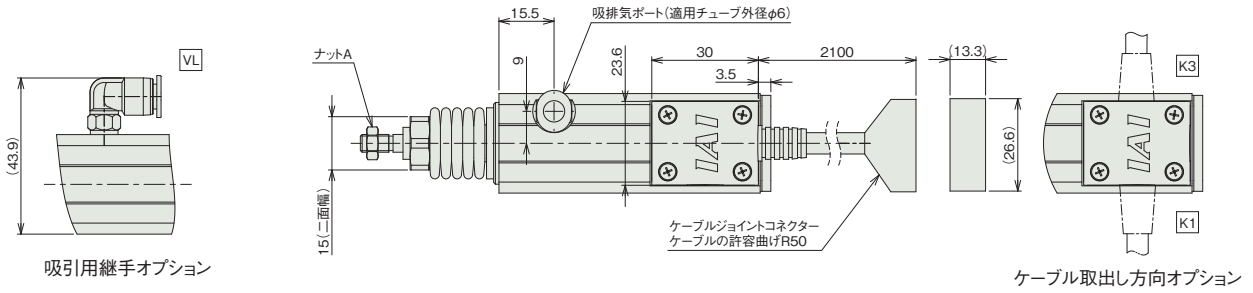
寸法図

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

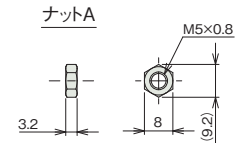
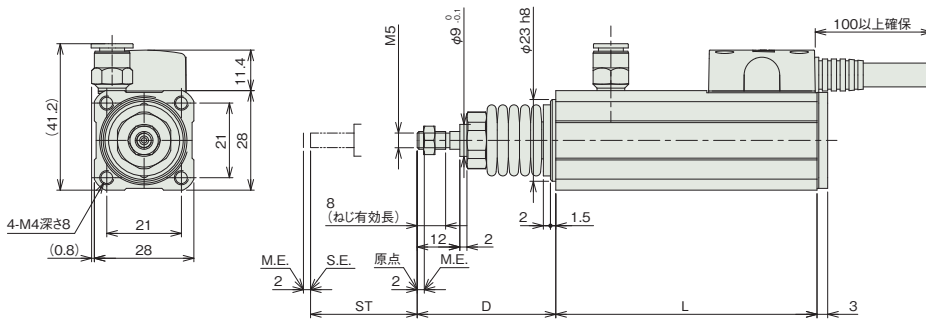
- (注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 一面幅の面の向きは、製品により異なります。
- (注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
- (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
- (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してください。
- (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクタは保護構造の対象ではありません。

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



吸引用継手オプション

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	30	50
L	73.5	93.5
D	39	45

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.25	0.29

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

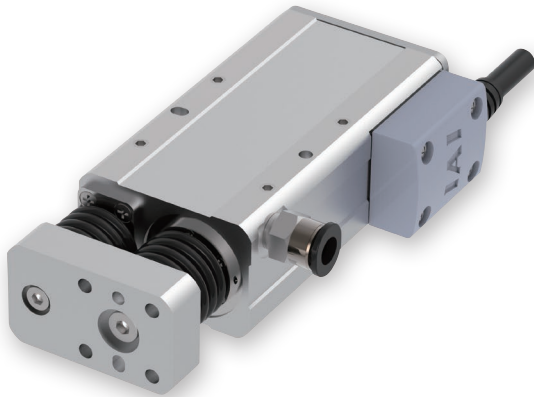
RCA2W-GS3NB

防塵・防滴 細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2W - GS3NB - I - 10

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

POINT
選定上の
注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-293ページ）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L字仕様（注1）	VL	7-691	-

（注1）吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

（単位はmm/s）

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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） A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

メインスペック

項目		内容			
送りねじ種類	リード	ボールねじ			
		4	2	1	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	200	100	50
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	200	100	50
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
	最小ストローク (mm)	30	30	30	
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじφ4mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度（注2）	±0.05度	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露なきこと）	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

（注2）ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角（初期値目安）です。

寸法図

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



選定

注意事項

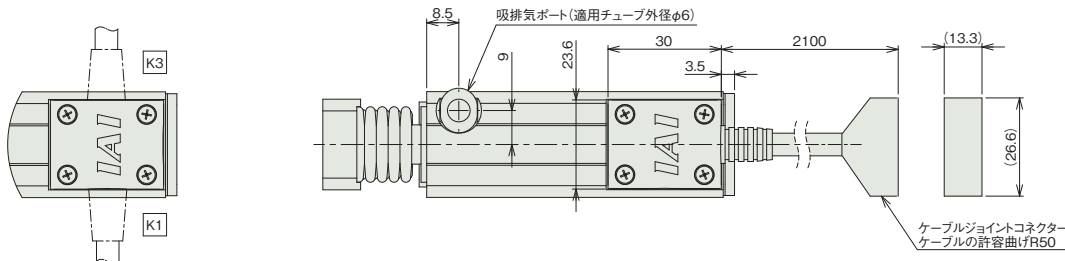
クリーン

防塵防滴

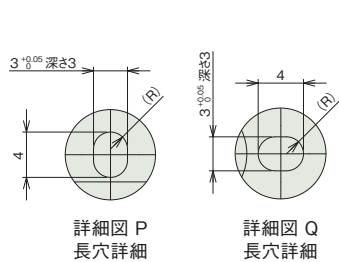
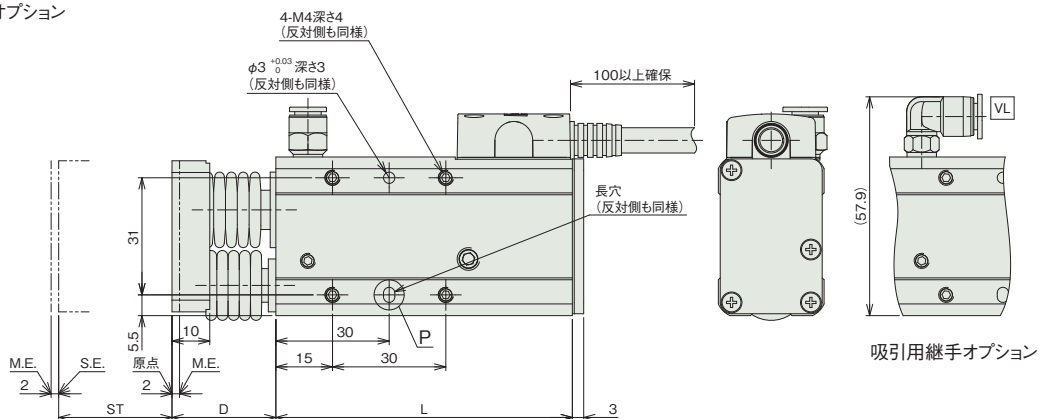
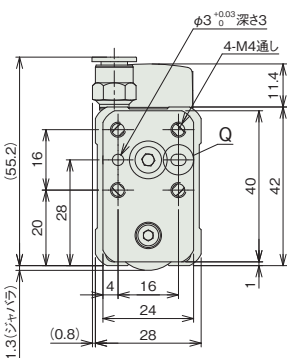
ケーブル型式
一覧表

- (注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
- (注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
- (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
- (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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



ケーブル取出し方向オプション



詳細図 P
長穴詳細

詳細図 Q
長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.34	0.39

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

RCA2W-GD3NB

防塵・防滴 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2W - GD3NB - I - 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 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

- POINT** 選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-293ページ）をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
 - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。
 - 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ケーブル長価格表（標準価格）

標準コネクタ

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3, A5はロボットケーブルです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

メインスペック

項目	内容					
送りねじ種類	ボールねじ					
リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200	100	50	
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
垂直	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	200	100	50	
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
		定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9	
ストローク	速度/加減速度	最小ストローク (mm)	30	30	30	
		最大ストローク (mm)	50	50	50	
		ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ4mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度(注2)	±0.05度	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2、4 5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

選定 注意事項 クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

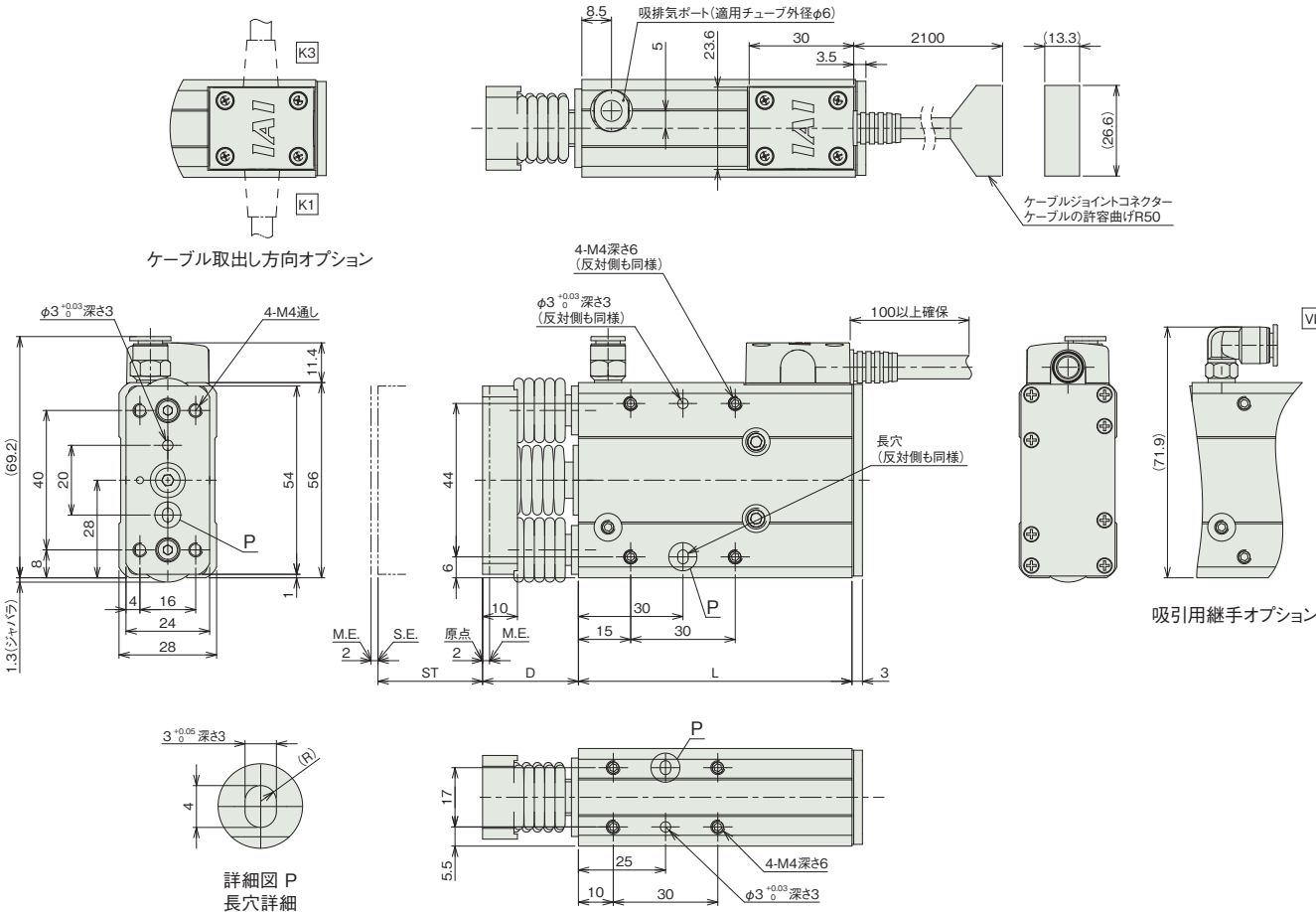
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.44	0.54

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCA2W-SD3NB

防塵・防滴 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 60mm 24V ACサーボモーター

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

型式項目

RCA2W - SD3NB - I - 10

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 10 サーボモーター 10W	リード 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	ストローク 25 25mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



省電力対応

- POINT**
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-293 ページ）をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
 - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。
 - 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	
1	50	

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

メインスペック

送りねじ種類	項目	内容			
		ボールねじ			
水平	リード	ボールねじリード (mm)	4	2	1
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.75	1.5	3
		最高速度 (mm/s)	200	100	50
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量 (注2)	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量 (kg)	0.25	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	200	100	50
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		定格推力 (N)	42.7	85.5	170.9
		最小ストローク (mm)	25	25	25
ストローク		最大ストローク (mm)	50	50	50
		ストロークピッチ (mm)	25	25	25

(注2) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ4mm 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	
主要部材質	ロッド	SUJ2
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	±0.05度	
走行寿命	リード1 3000kmもしくは5000万往復 リード2, 4 5000kmもしくは5000万往復 行わないでください	
エアパージ		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

寸法図

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



選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

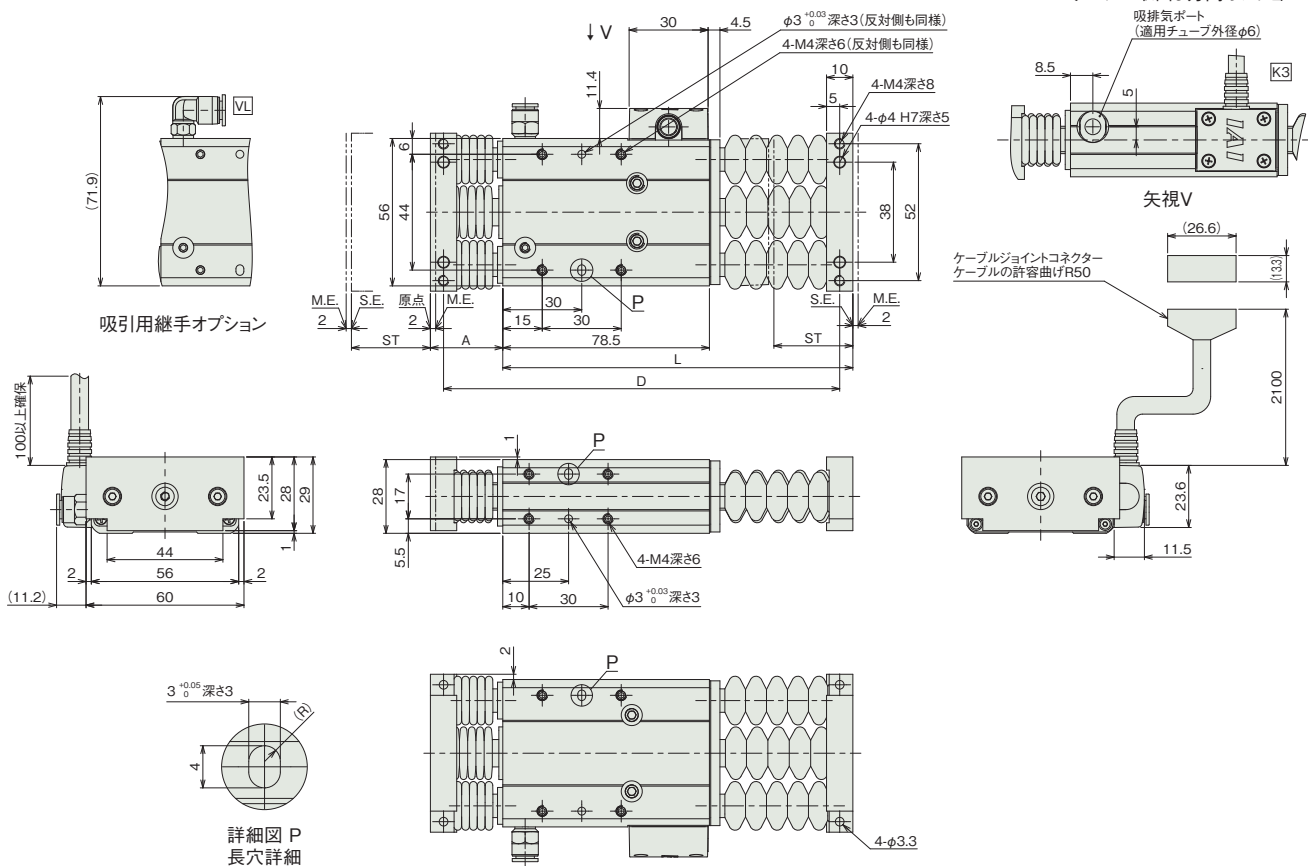
IXP

IXA

オプション
補足資料

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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	25	50
L	133	164
A	27.5	33.5
D	150.5	187.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.52	0.54

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

RCA2W-RN4NB

防塵・防滴 細小型 モーター・ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCA2W - RN4NB - I - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラ A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	-----------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	--	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り
省電力対応

- POINT**
選定上の注意
- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
 - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
 - 動作条件 (搬送質量、加速速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
 - 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。
 - 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270 < 220 >	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様 (オプション型式: CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-

■メインスペック

送りねじ種類	項目	内容			
		ボールねじ			
水平	リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30	
	最大ストローク (mm)	50	50	50	
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロストモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

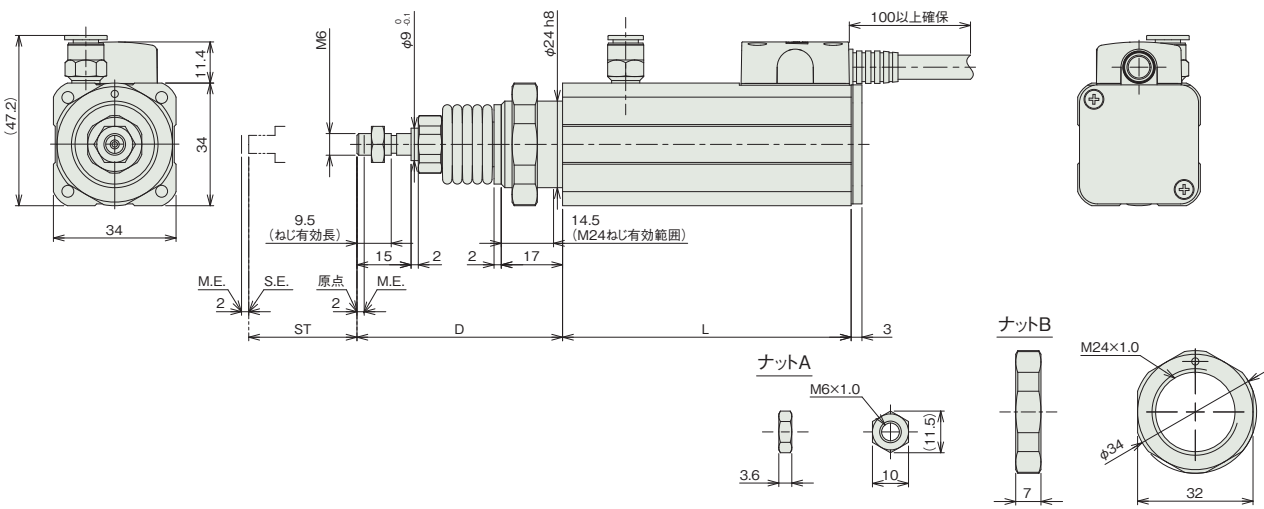
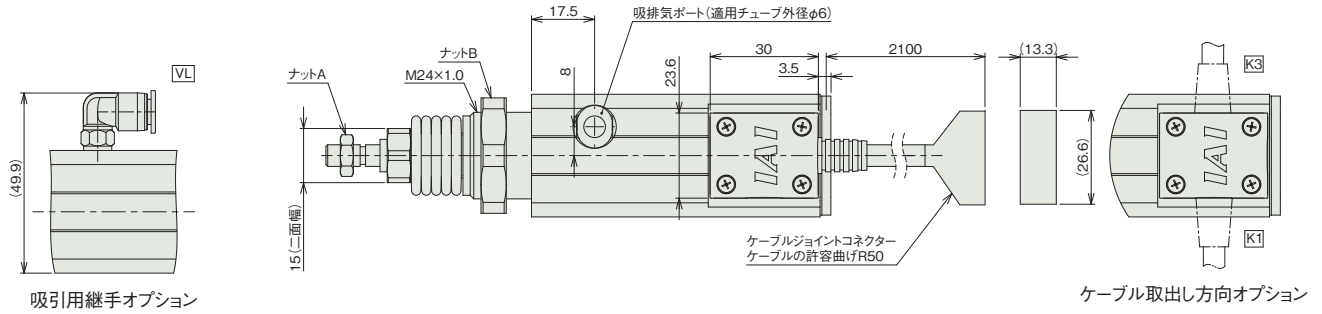
寸法図

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
3次元 CAD

- (注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
- (注) 一面幅の面の向きは、製品により異なります。
- (注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
- (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
- (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
- (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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	30	50
L	80	100
D	57	63

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.44	0.5

■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					
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-189
ACON-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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCA2W-RP4NB

防塵・防滴 細小型 モーター ストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2W - RP4NB - I - 20

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	-------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応



- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の際は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 をご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の際は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 簡易アプンで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I1」になります。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクター仕様	CNS	7-678	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

標準コネクター		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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	ケーブル記号	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)		

(注) A3, A5はロボットケーブルです。

小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)

小型コネクター仕様 (オプション型式: CNS)		A3	A5	A6
種類	ケーブル記号			
	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) ~ X18(18m)		
ロボットケーブル	ケーブル記号	R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R18(18m)		

メインスペック

項目	内容			
送りねじ種類	ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
	可搬質量	2	3	6
	最高速度 (mm/s)	300	200	100
水平	速度/加減速度	0.3	0.3	0.2
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	0.5	0.75	1.5
	最大可搬質量 (kg)	300	200	100
	速度/加減速度	0.2	0.2	0.2
推力	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

選定 注意事項 クリーン

防塵防滴

ケーブル型式 一覧表

オプション 補足資料

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

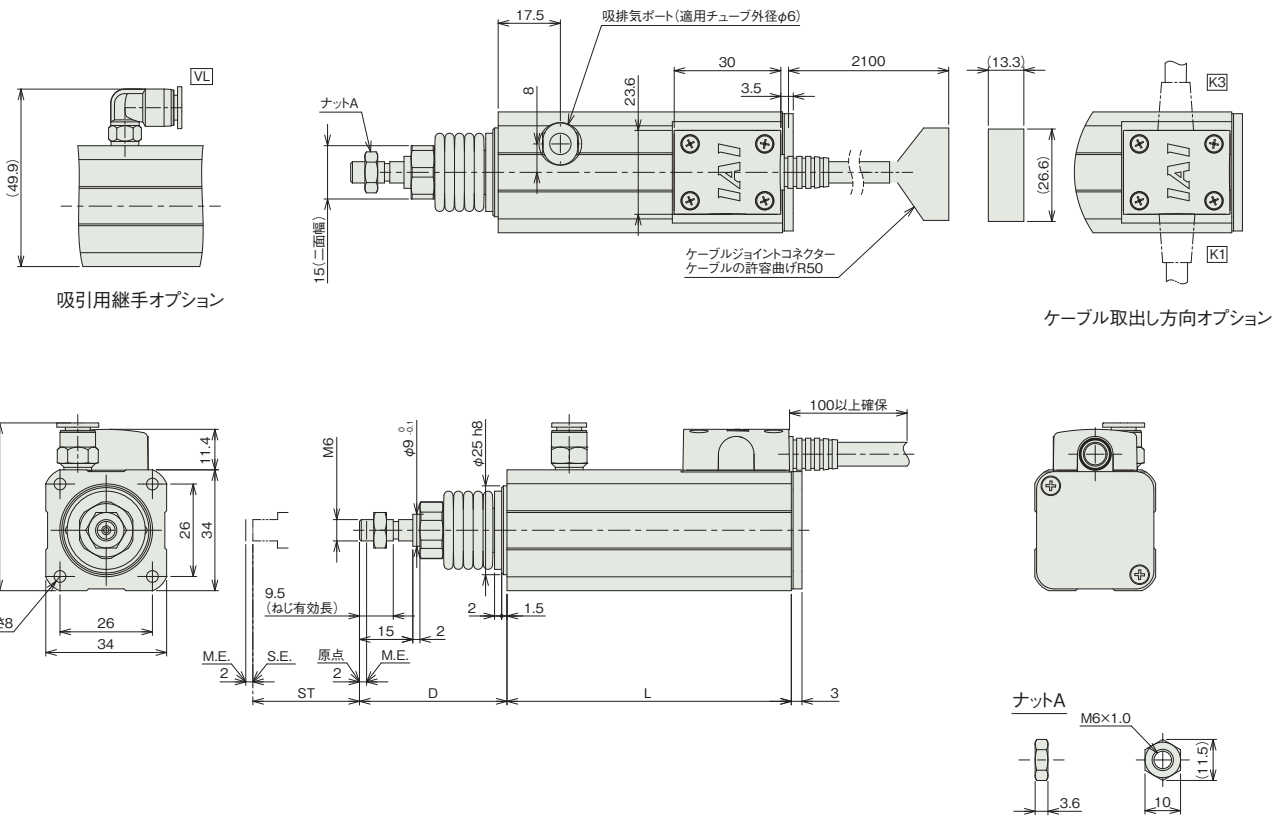
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

- (注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
- (注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
- (注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
- (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
- (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加でご使用ください。
- (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクタは保護構造の対象ではありません。

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	30	50
L	80	100
D	41.5	47.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.36	0.42

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189	
ACON-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。

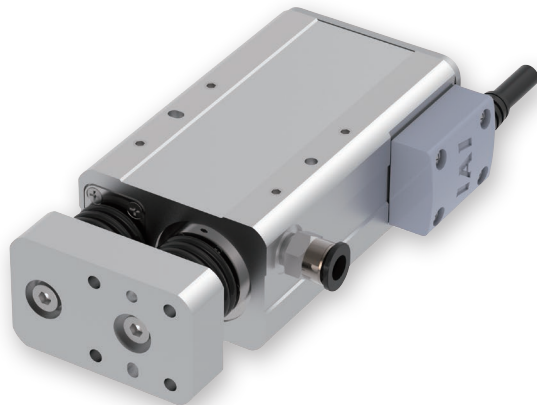
RCA2W-GS4NB

防塵・防滴 細小型 シングルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

型式項目

RCA2W - GS4NB - I - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り

省電力対応

POINT
選定上の
注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-293ページ）をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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) A3、A5はロボットケーブルです。

小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	標準価格		
		A3	A5	A6
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

メインスペック

送りねじ種類	項目	内容				
		ボールねじ				
水平	リード	6	4	2		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6	
		最高速度 (mm/s)	300	200	100	
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2	
垂直	リード	6	4	2		
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5	
		最高速度 (mm/s)	300	200	100	
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5		
	最小ストローク (mm)	30	30	30		
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50		
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20		

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度(注2)	±0.05度	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ[納期照会]に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

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

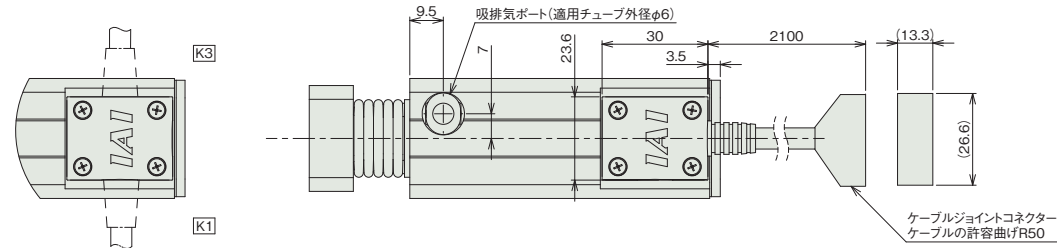
クリーン

防塵防滴

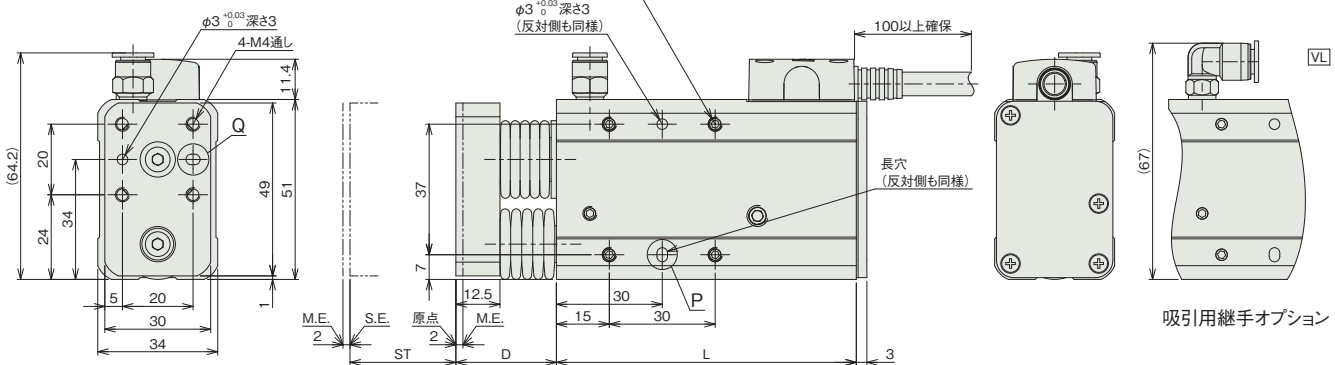
ケーブル型式
一覧表

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

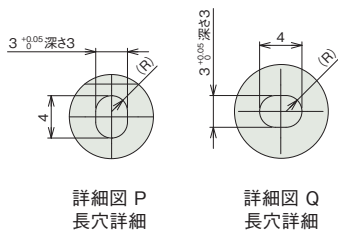
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向オプション



吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細

詳細図 Q
長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.64	0.7

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-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。

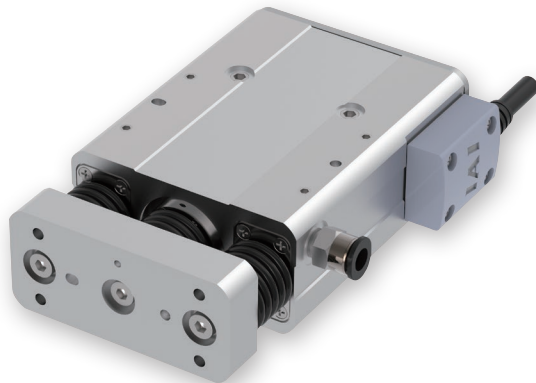
RCA2W-GD4NB

防塵・防滴 細小型 ダブルガイド付 モーターストレート 本体幅 30mm 24V ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - GD4NB - I - 20

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 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 30 30mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



CE RoHS 10
水平 垂直 横立 天吊り
省電力対応

- POINT**
選定上の注意
- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→ 1-293 ページ）をご参照ください。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
 - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 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。
 - 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	30 (mm)	50 (mm)
6	270 <220>	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		標準タイプ	長さ指定	ロボットケーブル
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) A3, A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
		標準タイプ	長さ指定	ロボットケーブル
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) ~ X18(18m)	-	-	-
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) ~ R18(18m)	-	-	-
		-	-	-

メインスペック

送りねじ種類	項目	内容			
		ボールねじ			
水平	リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3	6
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75	1.5
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2	
	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5	
	ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
最大ストローク (mm)		50	50	50	
ストロークピッチ (mm)		20	20	20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロブレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)	±0.05度	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアバージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

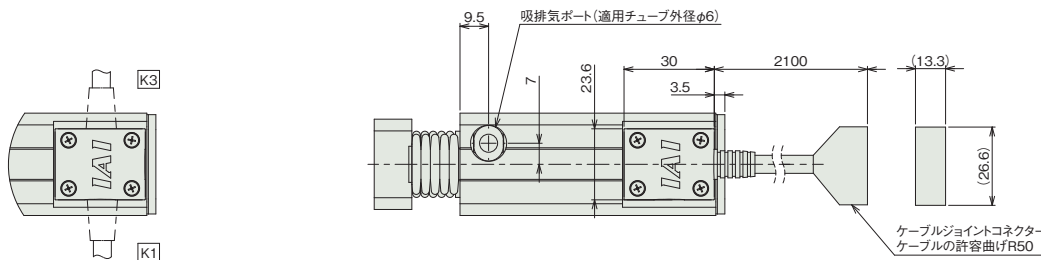
寸法図

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

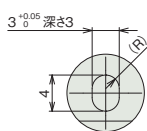
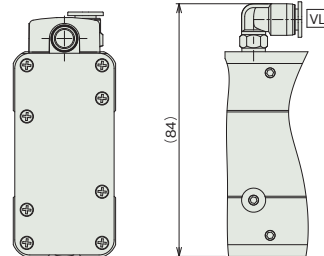
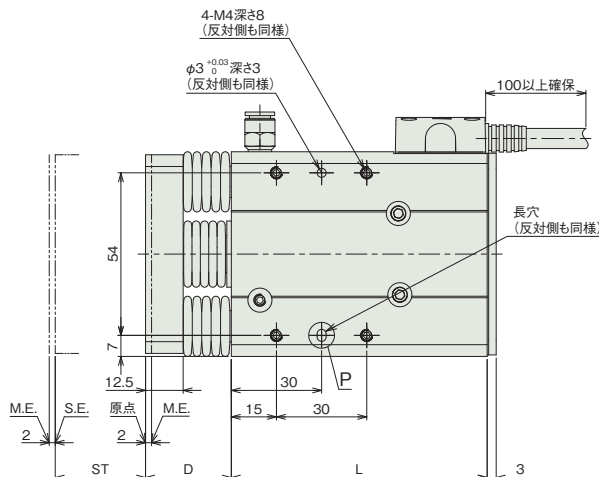
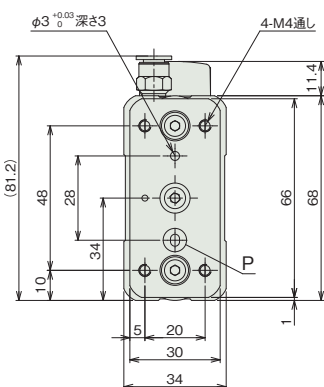
2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

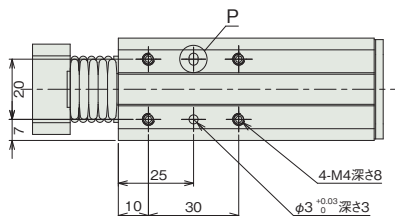
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



ケーブル取出し方向オプション



詳細図 P
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.72	0.86

■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				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		64	-
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCA2W-SD4NB

防塵・防滴	細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 70mm	24V ACサーボモーター
-------	-----	---------	-----------	----------	---------------

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCA2W - SD4NB - I - 20

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 20 サーボモーター 20W	リード 6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	ストローク 25 25mm 50 50mm	適応コントローラー A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	---	-----------------------------	---	---	---------------------------



省電力対応



- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の先端たわみ量、走行寿命、回転方向に加わる力の許容値（許容回転トルク）はガイド付タイプ資料（→1-293ページ）をご参照ください。
- 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させる事は出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。
- 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	-
50	-

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
小型コネクタ仕様	CNS	7-678	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
省電力対応	LA	7-685	-
吸引用継手L仕様（注1）	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	25 (mm)	50 (mm)
6	240<200>	300
4	200	
2	100	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクタ仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
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) ~ X18(18m)	-	-	-
	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) ~ R18(18m)	-	-	-

メインスペック

項目	内容			
送りねじ種類	ボールねじ			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	0.5	0.75
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2
推力	定格推力 (N)	33.8	50.7	101.5
	最小ストローク (mm)	25	25	25
ストローク	最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25

(注2) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUJ2
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注3)	±0.05度	
走行寿命	5000Kmもしくは5000万往復	
エアパーツ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

寸法図

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



選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

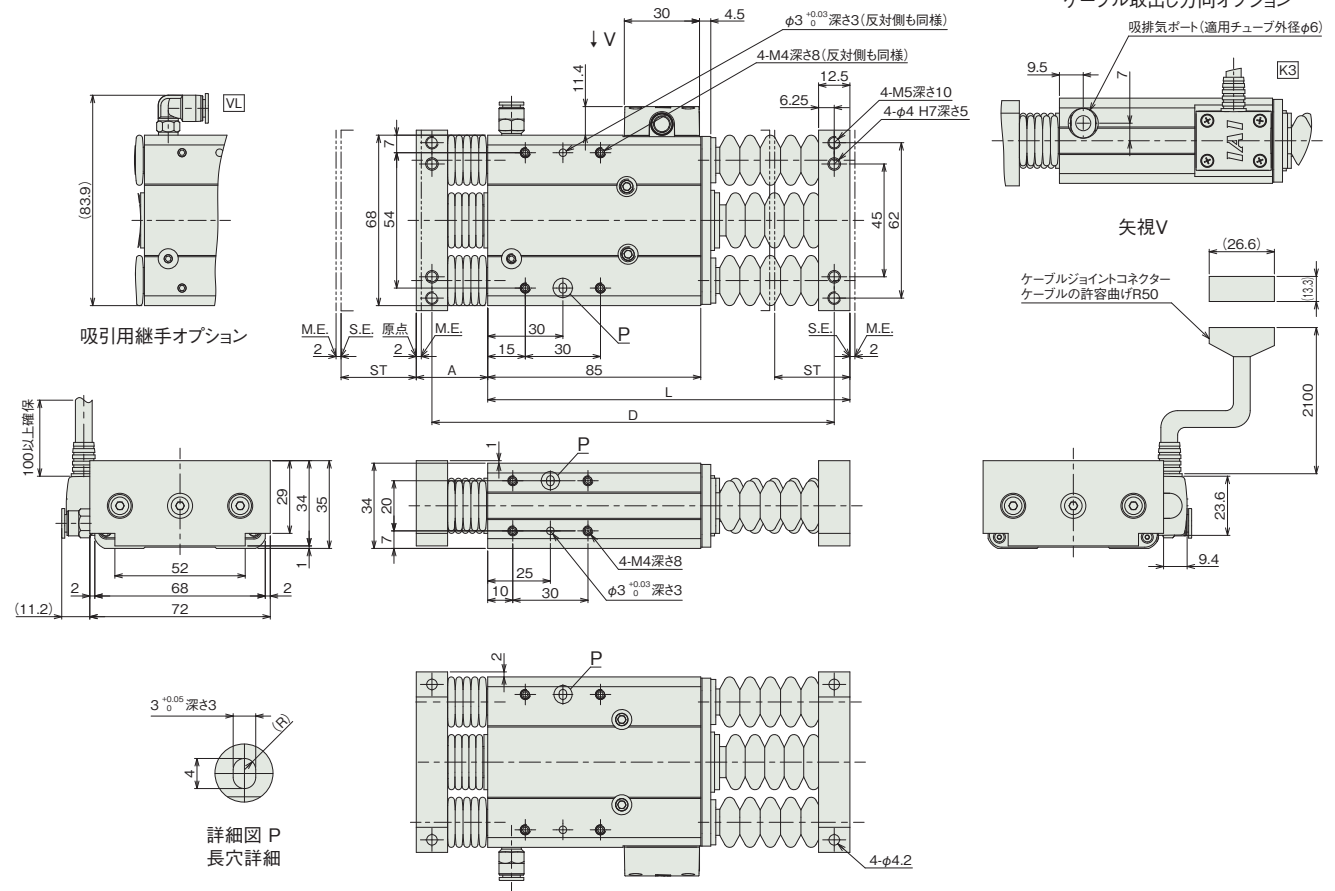
IXP

IXA

オプション
補足資料

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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	25	50
L	144.5	175.5
A	28.5	34.5
D	160.5	197.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量 (kg)	0.86	0.88

■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						
ACON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-189
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ロッド RCS2

サーボモーター 200V

RCS2W

細小型ロッド

RCS2W-RN5NB 7-571

RCS2W-RP5NB 7-573

RCS2W-GS5NB 7-575

RCS2W-GD5NB 7-577

RCS2W-SD5NB 7-579



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCS2W-RN5NB

防塵・防滴 細小型 モーター・ストローク 本体幅 50mm 200V ACサーボモーター 60W

型式項目

RCS2W - RN5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



POINT
選定上の注意

- 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

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
CE対応仕様	CE	7-678	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-684	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

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	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)	10	5 2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20	
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380 250 125	
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2	
		最高加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2	
垂直	速度/加減速度	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
		最高速度 (mm/s)	330 250 125	
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
推力	最高加減速度 (G)	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
		定格推力 (N)	89 178 356	
ストローク	ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50	
		最大ストローク (mm)	75 75 75	
		ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

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	
主要部材質	ロッド	-
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev	
納期	ホームページ [納期照会] に記載	

ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

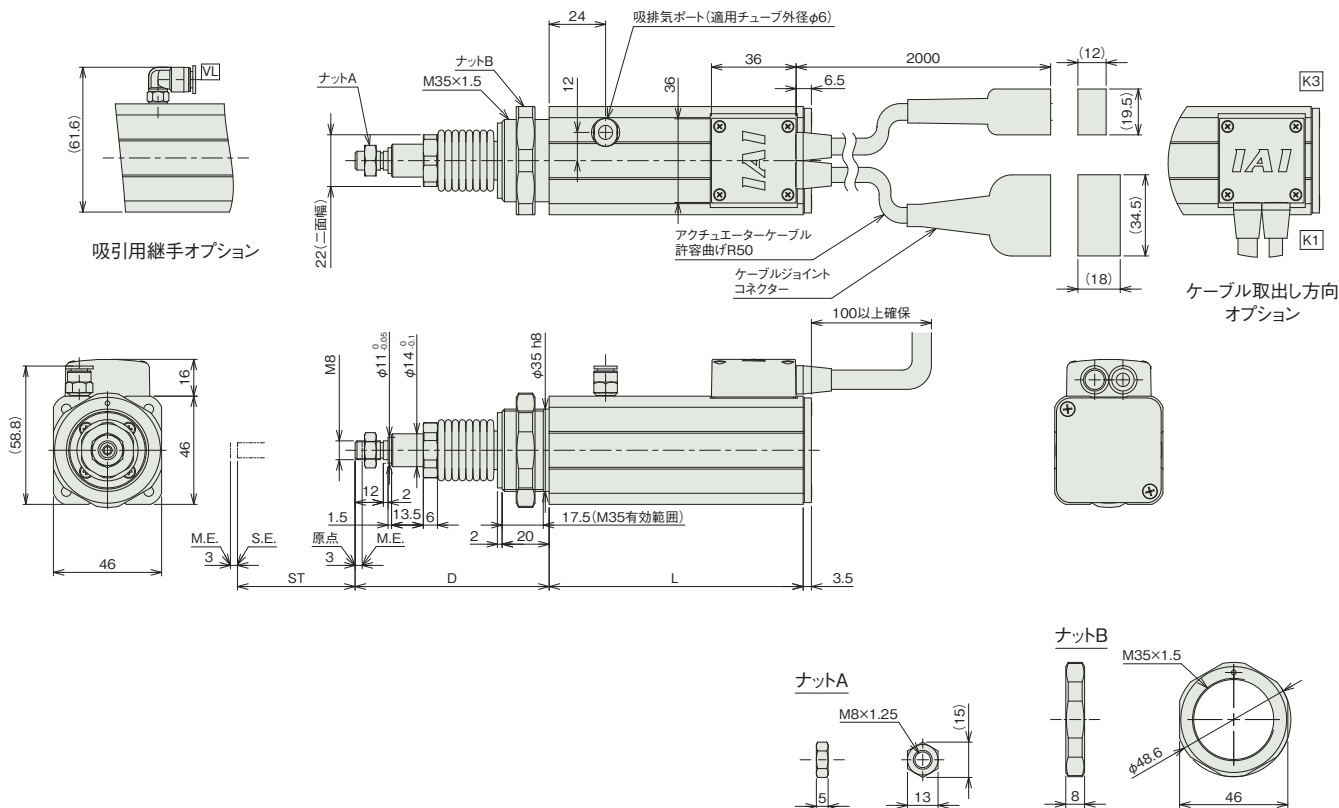
寸法図

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

2次元 CAD
3次元 CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) 一面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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	50	75
L	108	133
D	82.5	88.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	1.06	1.18

■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 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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCS2W-RP5NB

防塵・防滴

細小型

モーター・ストローク

本体幅
50mm

200V
ACサーボモーター

60W

■ 型式項目

RCS2W - RP5NB - I - 60

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 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	---------------------------	--------------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



POINT
選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等のまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 1-268 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度等) によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。

(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(6) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(7) 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。

■ ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

■ 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
CE対応仕様	CE	7-678	-
コネクターケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクターケーブル右側取出	K3	7-684	-
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

■ 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	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)	10 5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 5 10 20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 380 250 125
		定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
		最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 1.5 3 6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 330 250 125
		定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
		最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
推力	定格推力 (N) 89 178 356	
	最小ストローク (mm) 50 50 50	
ストローク	最大ストローク (mm) 75 75 75	
	ストロークピッチ (mm) 25 25 25	

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
主要部材質	ロッド -
	フレーム アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー クロロブレンゴム (CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
エアパージ	行わないでください
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP52
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
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

■ ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

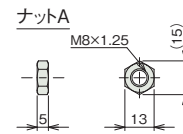
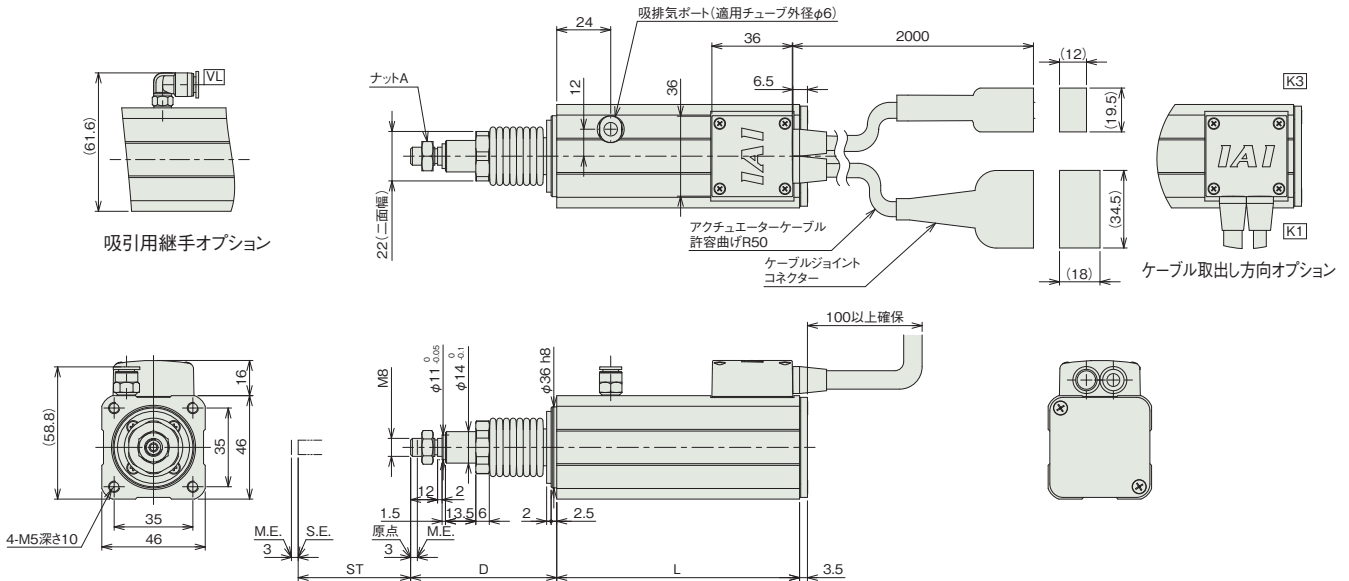
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
 (注) 一面幅の面の向きは製品により異なります。
 (注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
 (注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。
 (注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	50	75
L	108	133
D	65	71

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	0.91	1.08

■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 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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W
ISWA/
ISPWA
RCP6W/
RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA

オプション
補足資料

RCS2W-GS5NB

防塵・防滴	細小型	シングルガイド付	モーターストレート	本体幅 50mm	200V ACサーボモーター	60W
-------	-----	----------	-----------	----------	----------------	-----

型式項目

RCS2W - GS5NB - I - 60

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 60 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	------------------------	-----------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



POINT
選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は先端許容荷重と走行寿命の関係(→1-293ページ)をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-282 ページをご確認ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

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
CE対応仕様	CE	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

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	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)	10	5 2.5
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5 10 20
水平	最高速度(mm/s)	380	250 125
	定格加減速度(G)	0.3	0.3 0.2
	最高加減速度(G)	0.3	0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5 3 6
	最高速度(mm/s)	330	250 125
速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.2	0.2 0.2
	最高加減速度(G)	0.2	0.2 0.2
	定格推力(N)	89	178 356
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50 50
	最大ストローク(mm)	75	75 75
ストロークピッチ(mm)	25	25 25	25

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	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレナム(CR)
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)	
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	インクリメンタル	
エンコーダパルス数	1600pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
一覧表

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP65W
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA
オプション補足資料

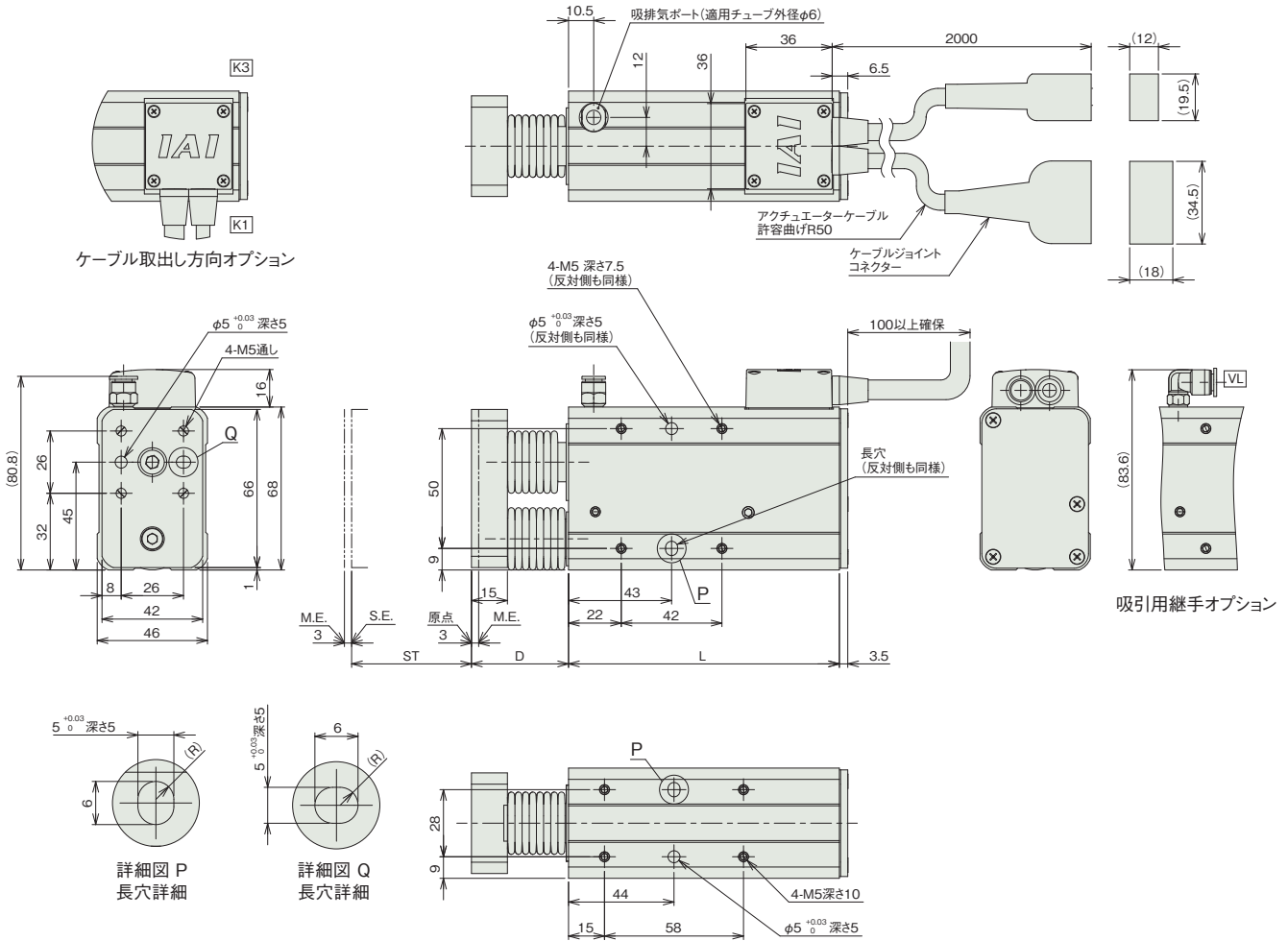
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.38	1.48

■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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCS2W-GD5NB

防塵・防滴

細小型

ダブルガイド付

モーターストレート

本体幅 50mm

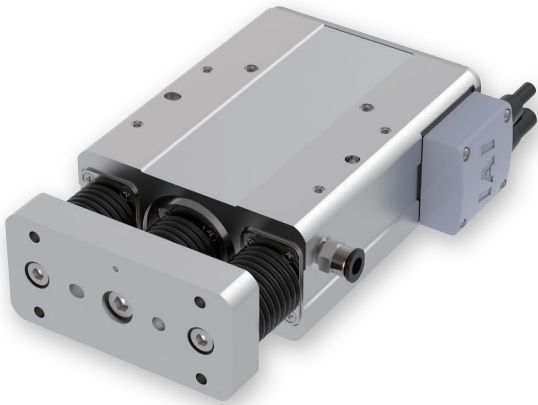
200V ACサーボモーター

60W

■型式項目

RCS2W - GD5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



- POINT**
選定上の注意

 - 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端許容荷重と走行寿命の関係(→1-293ページ)をご参照ください。
 - 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
 - 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-261ページをご確認ください。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

■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
CE対応仕様	CE	7-678	-
コネクタケーブル左側取出	K1	7-684	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
吸引用継手L仕様(注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

■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	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	
	リード	ボールねじリード (mm)
水平	可搬質量	5 10 20
	最高速度 (mm/s)	380 250 125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	1.5 3 6
	最高速度 (mm/s)	330 250 125
	速度/加減速度	定格加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2 最高加減速度 (G) 0.2 0.2 0.2
推力	定格推力 (N)	89 178 356
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50
	最大ストローク (mm)	75 75 75
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25

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	
ロスモーション	0.1mm以下	
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

■ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

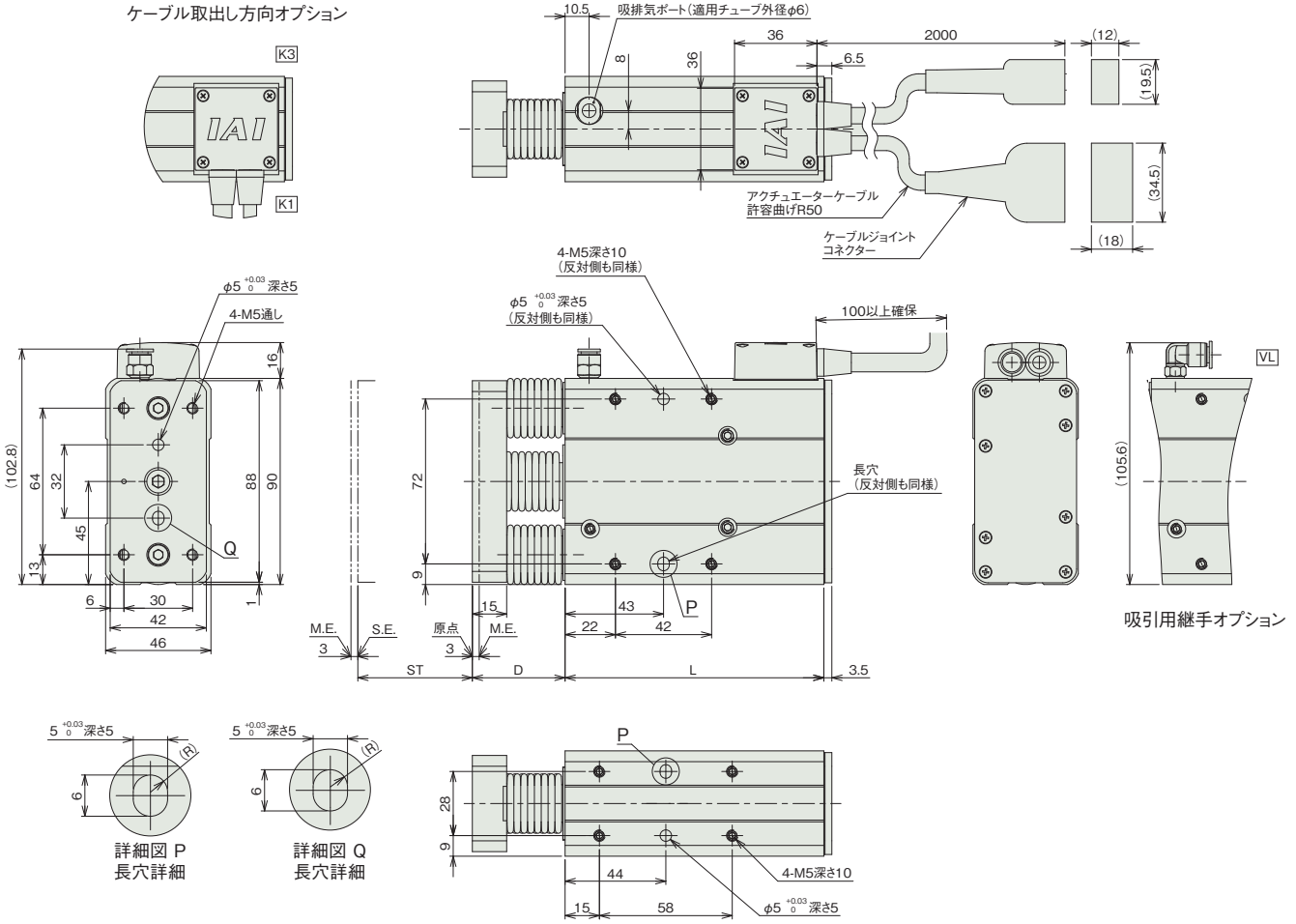
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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

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	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量(kg)	1.80	2.06

■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 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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	-	20000	-	8-245
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

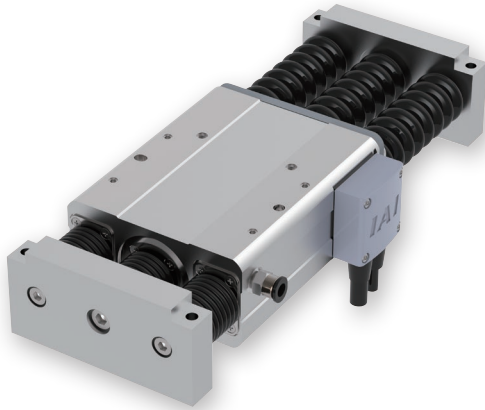
RCS2W-SD5NB

防塵・防滴	細小型	ダブルガイド付	モーターストレート	本体幅 90mm	200V ACサーボモーター	60W
-------	-----	---------	-----------	----------	----------------	-----

■型式項目

RCS2W - SD5NB - I - 60

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 サーボモーター 60W	リード 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	ストローク 50 50mm 75 75mm	適応コントローラー T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 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
------	-----	-------------------------	-----------------------	--------------------------------------	-----------------------------	--	---	---------------------------



(注) CEはオプションになります。



POINT
選定上の注意

- 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合は先端許容荷重と走行寿命の関係(→1-293ページ)をご参照ください。
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティーの目安は変化します。詳細は1-282ページをご確認ください。
- 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
- 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
- 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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	-
75	-

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
CE対応仕様	CE	7-678	-
コネクタケーブル右側取出	K3	7-684	-
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-691	-

(注1) 吸排気ポートです。

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	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		
	10	5	2.5
リード	ボールねじリード (mm)		
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380 250 125
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量(注2)	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
推力	最高加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2	
	定格推力 (N)	89 178 356	
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	

(注2) 本体固定の場合の数値です。

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	
主要部材質	ロッド	SUJ2
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度	-	
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復	
エアパージ	行わないでください	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP52	
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	
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev	
納期	ホームページ【納期照会】に記載	

ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード 10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

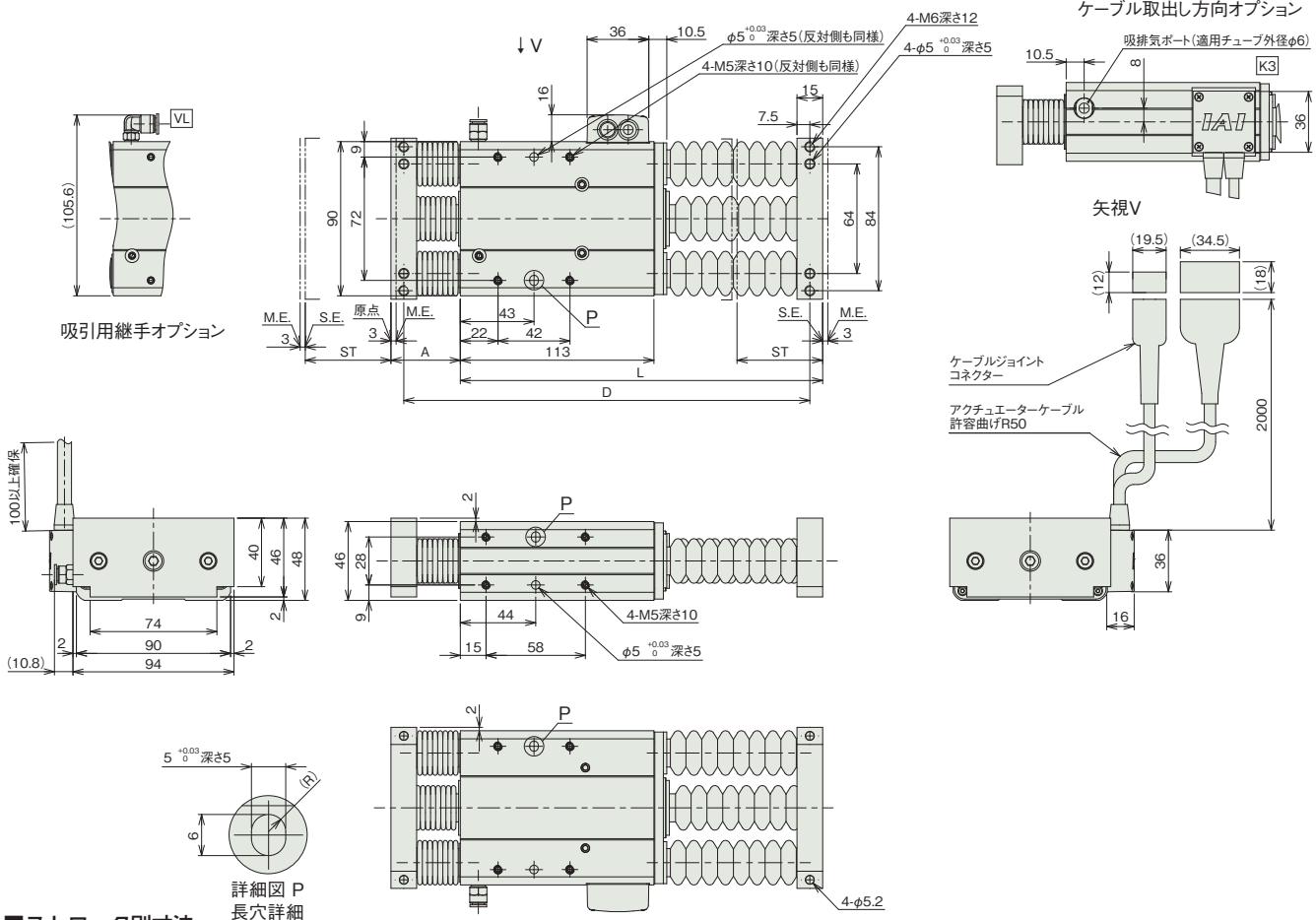
寸法図

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



(注) 原点復帰を行う場合はロッドが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。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

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	50	75
L	211.5	242.5
A	40.5	46.5
D	237	274

■ストローク別質量

ストローク	50	75
質量 (kg)	2.17	2.23

■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 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AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	-	-	20000	-	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) XSEL-P/Qの5、6軸目は接続できません。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

グリッパー RCP2

パルスモーター			
RCP2W	2 ツ爪スライド	RCP2W-GRSS	7-583
		RCP2W-GRS	7-589
		RCP2W-GRM	7-593
	2 ツ爪レバー	RCP2W-GRLS	7-587
		RCP2W-GR3SS	7-597
	3 ツ爪スライド	RCP2W-GR3SM	7-601



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP2W-GRSS

防塵 スライド 2ツ爪 本体幅 40mm 24V パルスモーター

■ 型式項目

RCP2W - GRSS - I - 20P - 30 - 8 - [] - [] - []

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 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
------	-----	------------------------	---------------------------------	-----------------------	-------------------------	---	---	---------------------------



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
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
原点逆仕様	NM	7-686	-
フランジブラケット	FB	7-679	-
シャフトブラケット	SB	7-689	-

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)	-	-

(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種類欄は「I」になります。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

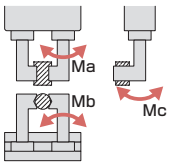
オプション補足資料

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

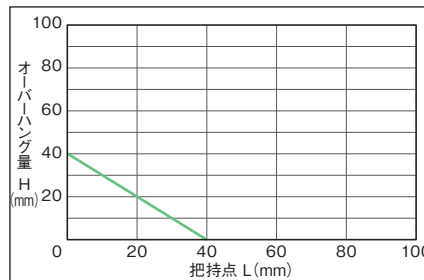
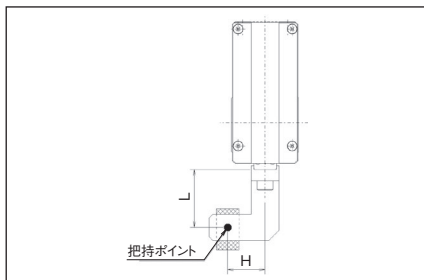
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.5N·m
	Mb : 0.5N·m
	Mc : 1.5N·m
動的許容モーメント	-
	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS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

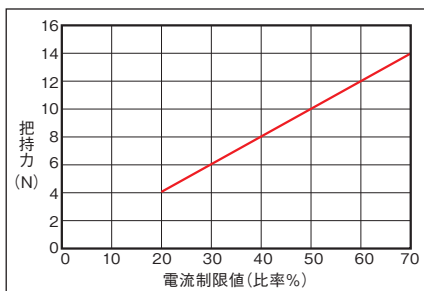
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

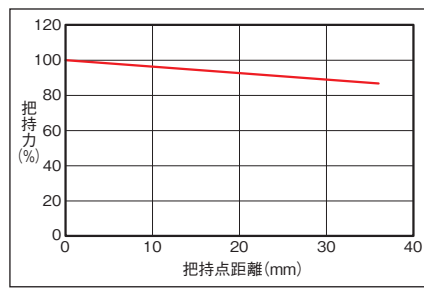
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

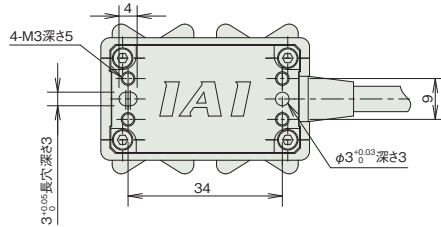
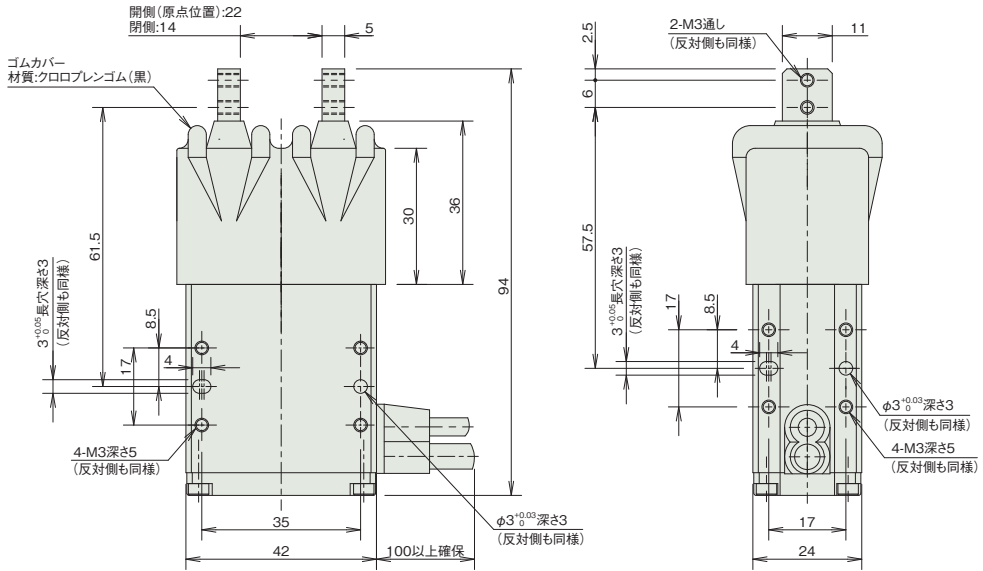
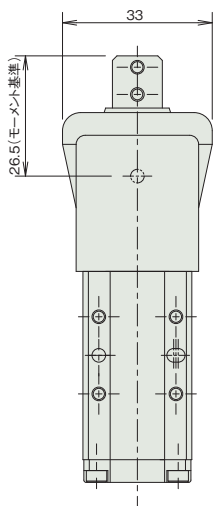
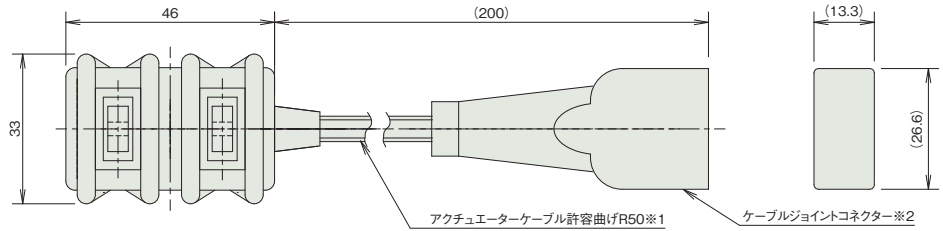
オプション
補足資料

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。



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)	-
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP2W-GRLS

防塵 レバー 2ツ爪 本体幅 40mm 24Vパルスモーター

選定

注意事項

クリーン

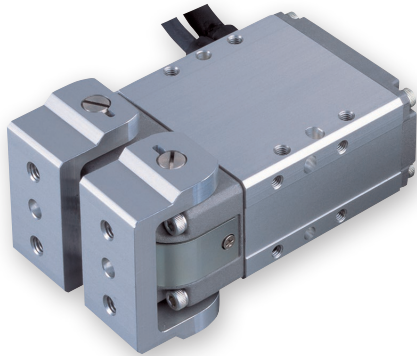
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

RCP2W - GRLS - I - 20P - 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 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□□ 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

- [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。

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	7-686	-
フランジブラケット	FB	7-679	-
シャフトブラケット	SB	7-689	-

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。

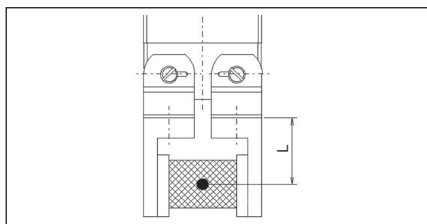
メインスペック

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)	90
	最大ストローク(度) (片側)	90

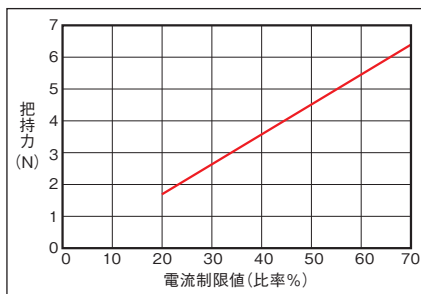
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側1度以下(ただしスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1度以下
許容スラスト荷重(垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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



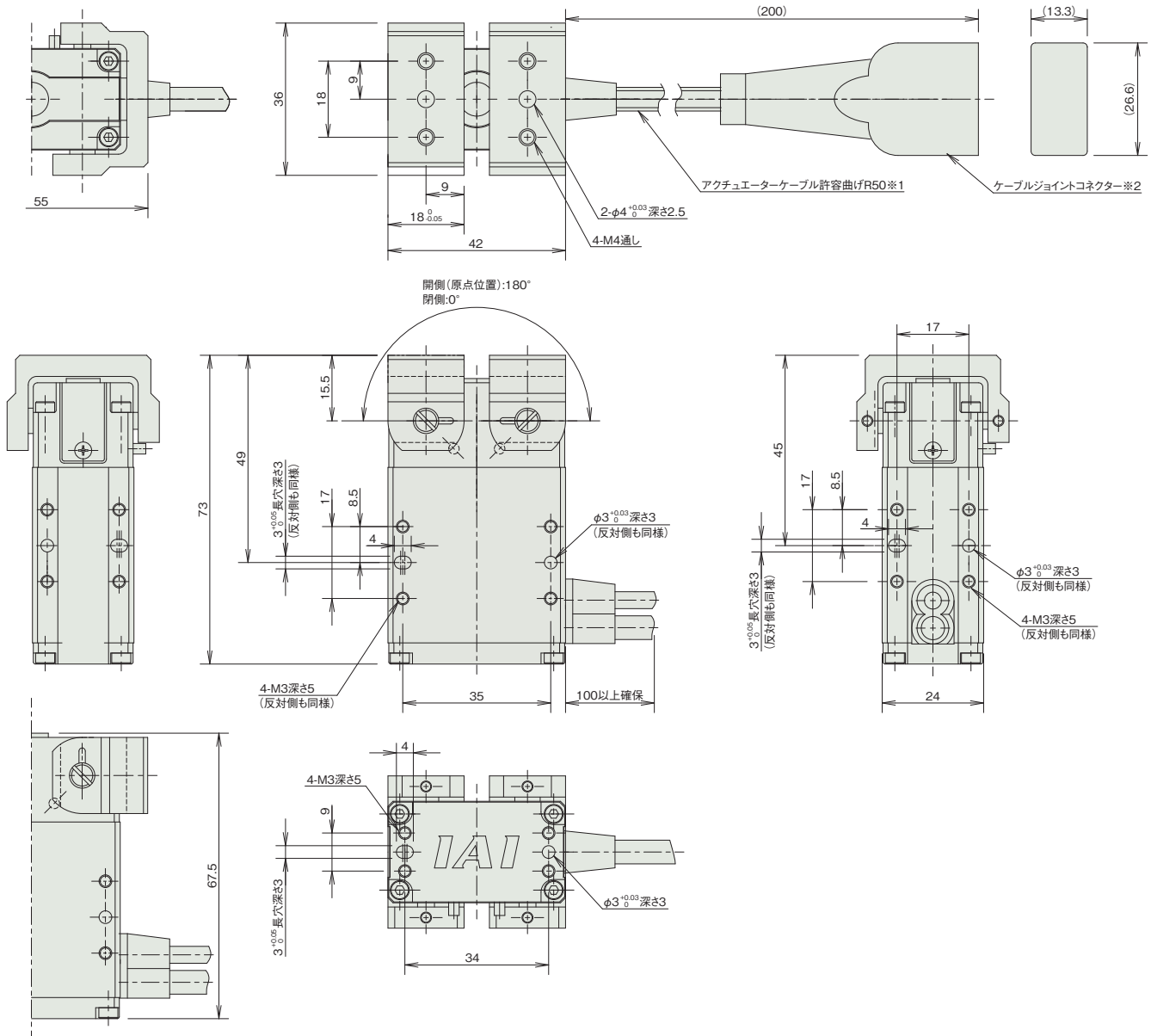
- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLS) = $F \times 15.5 / (L + 15.5)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

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) スライダー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 ※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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP2W-GRS

防塵

スライド

2ツ爪

本体幅
70mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2W		GRS		I		20P		1		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 20P パルスモーター 20□サイズ		減速比 1 減速比 1/1		開閉ストローク 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 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
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	7-679	-
シャフトブラケット	SB	7-689	-

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)	-	-	-	-



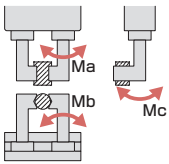
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は 1-307 ページをご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	ボールねじリード (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

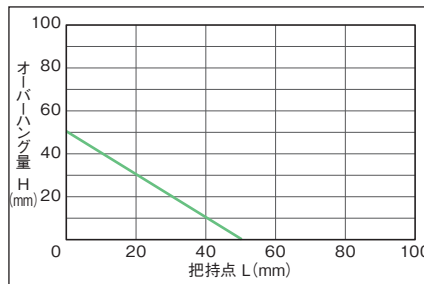
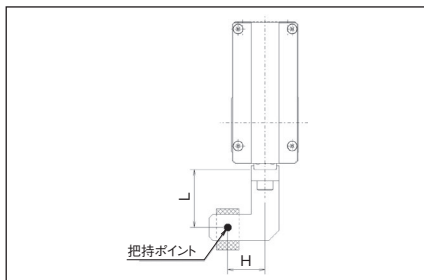
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N·m
	Mb : 6.3N·m
	Mc : 7.0N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
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

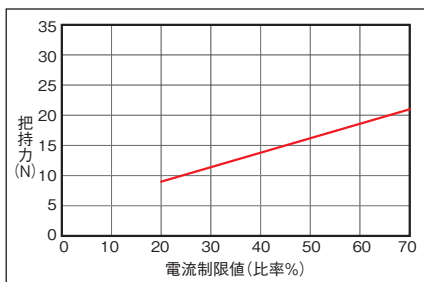
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

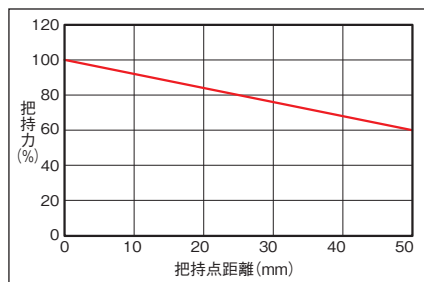
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

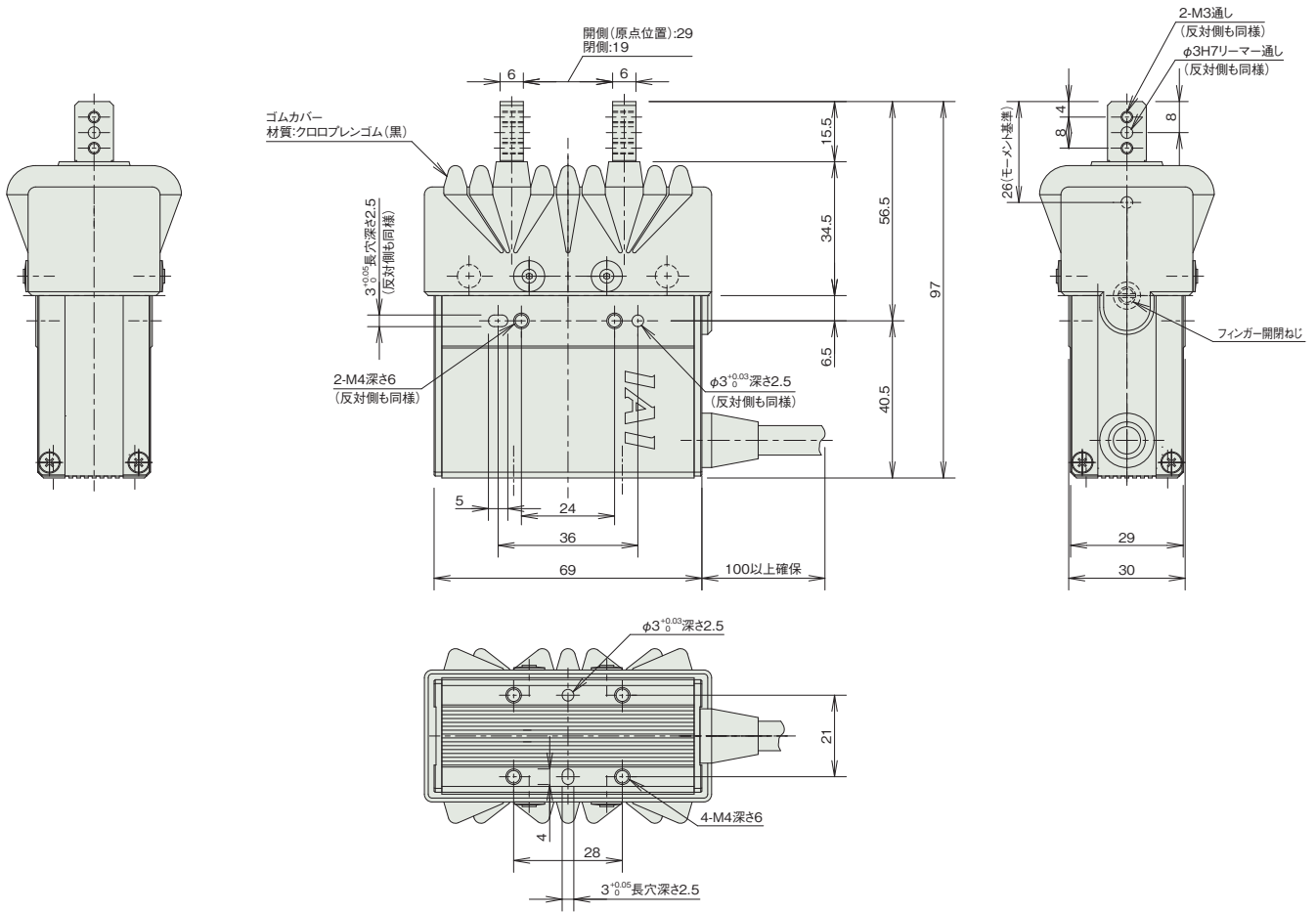
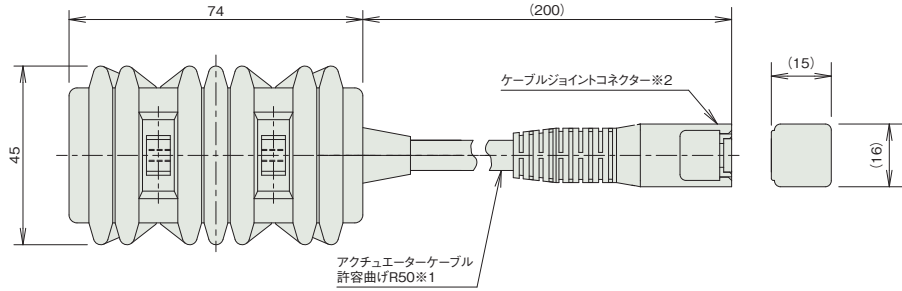
オプション
補足資料

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

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。



選定
注意事項
クリーン
防塵防滴
ケーブル型式
RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA
オプション補足資料

質量

項目	内容
質量	0.42kg

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

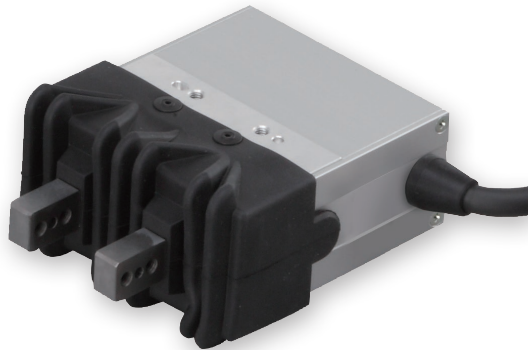
RCP2W-GRM

防塵	スライド	2ツ爪	本体幅 80mm	24V パルス モーター
----	------	-----	-------------	--------------------

■型式項目

RCP2W - GRM - I - 28P - 1 - 14

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 1 減速比 1/1	開閉ストローク 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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	------------------------	----------------------------------	---	---	---------------------------



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	7-679	-
シャフトブラケット	SB	7-689	-

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)	-	-



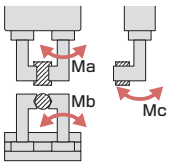
- [メインスペック] の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- [メインスペック] の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は 1-307 ページをご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/1	
リード	ボールねじリード (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

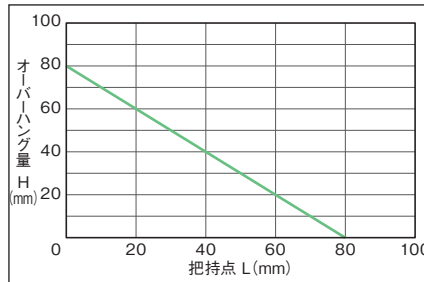
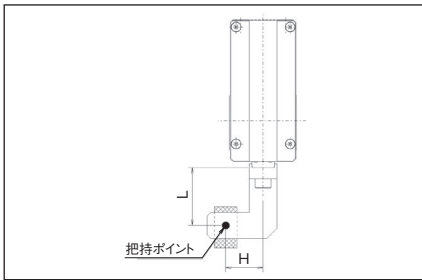
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N·m
	Mb : 6.3N·m
	Mc : 8.3N·m
動的許容モーメント	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
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

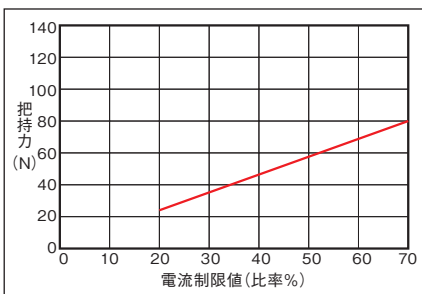
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

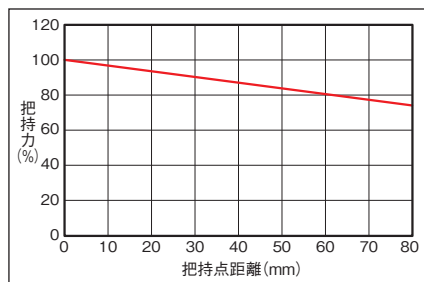
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

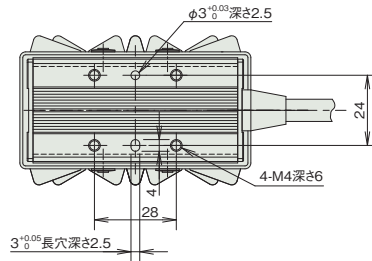
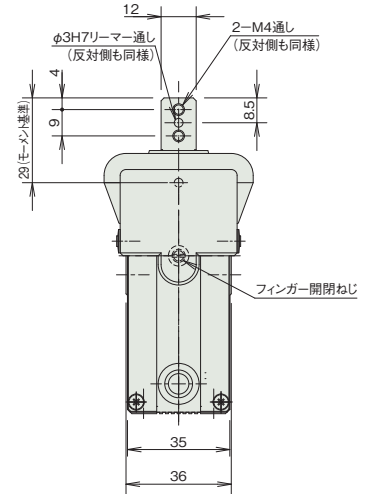
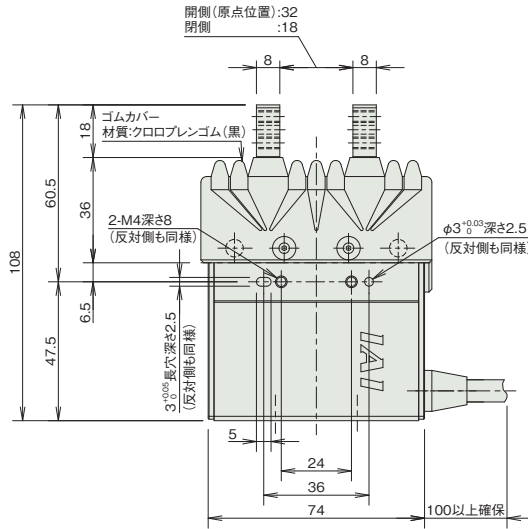
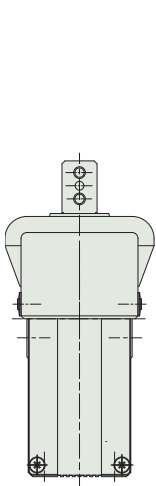
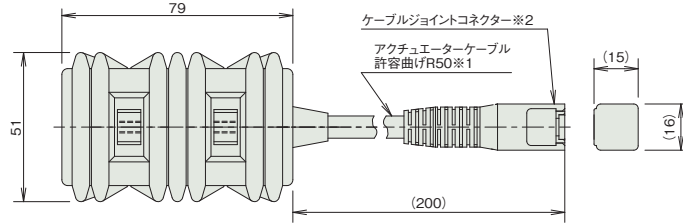
オプション
補足資料

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。



■質量

項目	内容
質量	0.62kg

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	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP2W-GR3SS

防塵

スライド

3ツ爪

本体幅
60
mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2W	-	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		開閉ストローク 10 10mm (片側5mm)		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
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	7-679	-
シャフトブラケット	SB	7-689	-

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、把持ポイント距離0(※)、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。
※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は1-307ページをご参照ください。
- 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。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

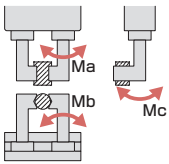
オプション
補足資料

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

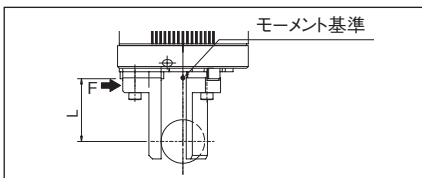
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 3.8N·m
	Mb: 3.8N·m
	Mc: 3.0N·m
動的許容モーメント	-
	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

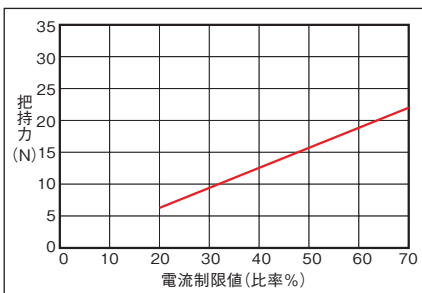
把持点距離 (L) は50mm以下でご使用ください。



(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。

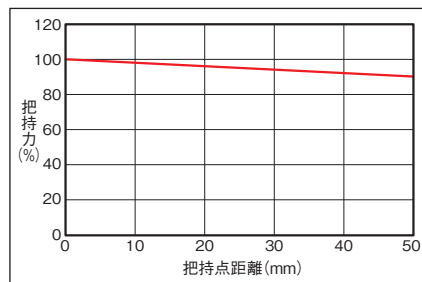
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

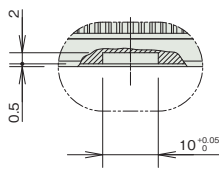
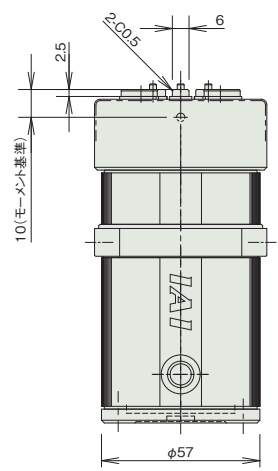
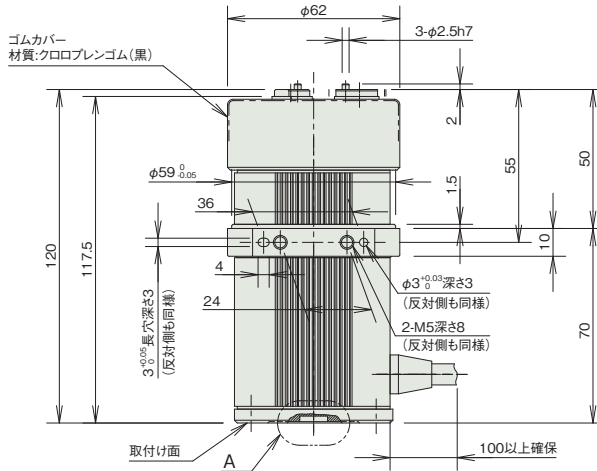
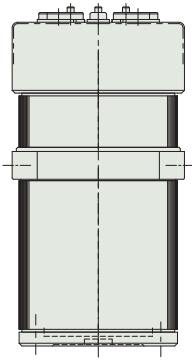
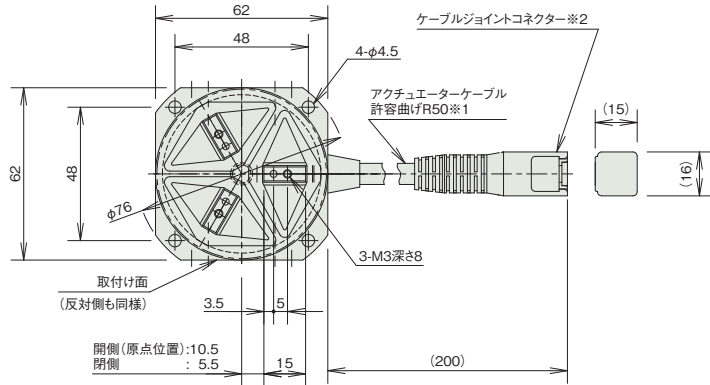
注意事項

クリーン

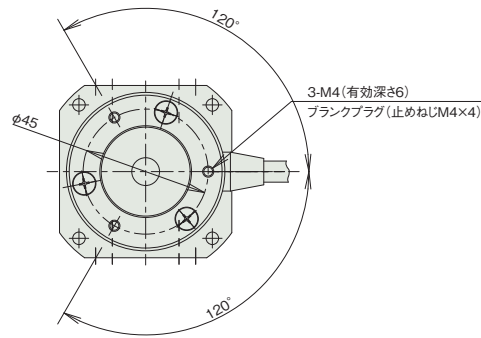
防塵防滴

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。



A部詳細



RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■質量

項目	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						
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP2W-GR3SM

防塵

スライド

3ツ爪

本体幅
80 mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2W - 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	開閉ストローク 14 14mm (片側7mm)	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
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	7-679	-
シャフトブラケット	SB	7-689	-

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)	-	-	-	-
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、把持ポイント距離0 (※)、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。
※把持ポイント距離0は寸法図のモーメント基準の位置となります。
- 選定方法は1-307ページをご参照ください。
- 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。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

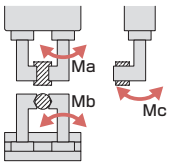
オプション
補足資料

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

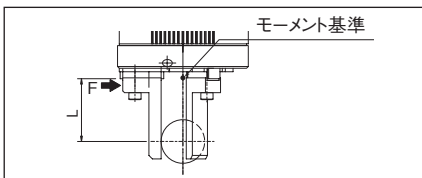
項目	内容
駆動方式	ウォームギア+ウォームホイールギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N·m
	Mb: 6.3N·m Mc: 5.7N·m
動的許容モーメント	-
	-
許容スラスト荷重 (垂直方向許容荷重)	-
クリーン度	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

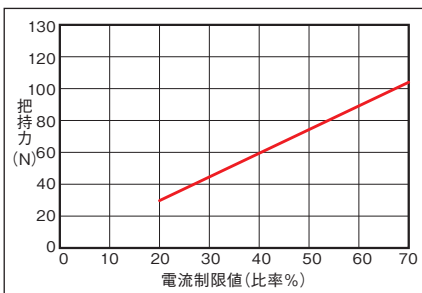
把持点距離 (L) は80mm以下でご使用ください。



(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。

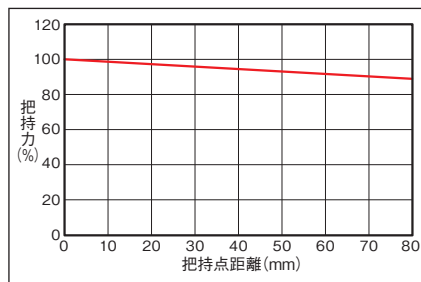
把持力

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

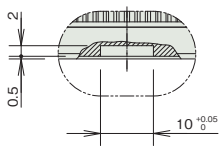
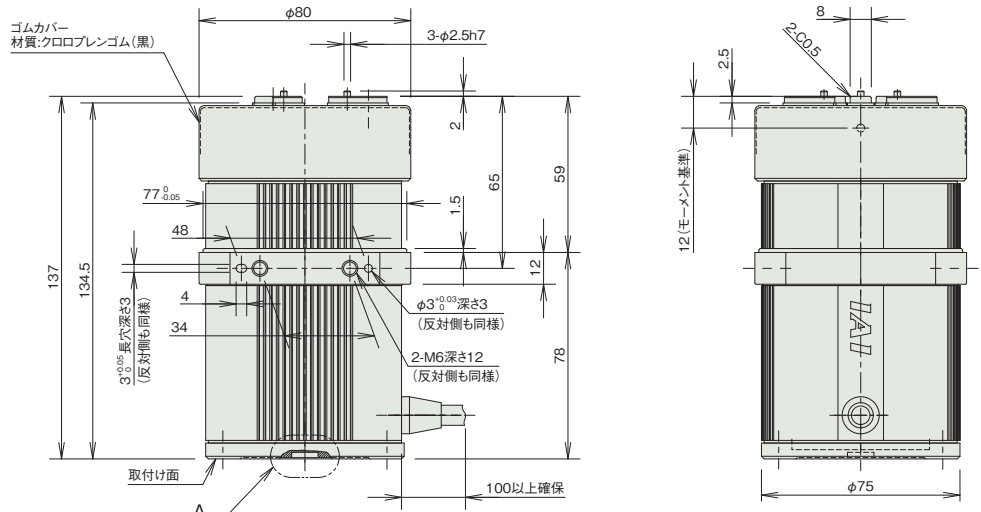
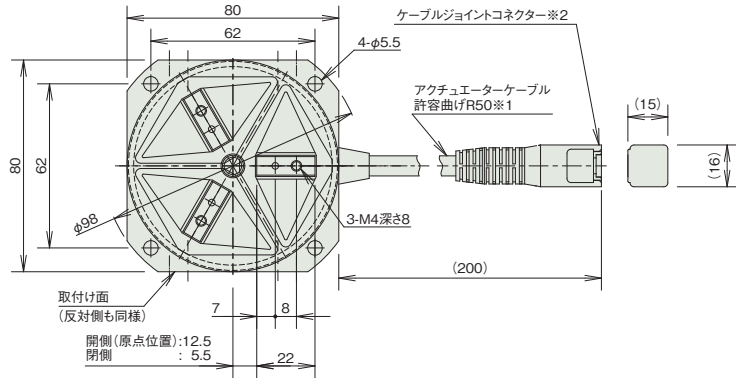
オプション
補足資料

寸法図

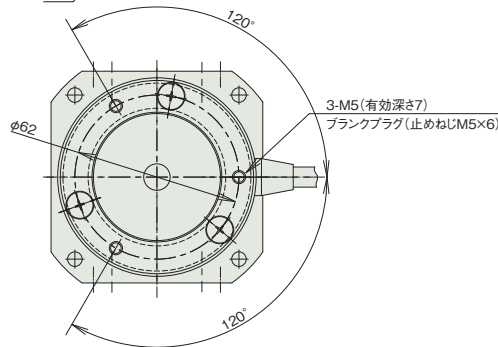
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



※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。



A部詳細



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

質量

項目	内容
質量	1.3kg

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
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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

ロータリー RCP2 / DDW

パルスモーター			
RCP2W	ロータリー	RCP2W-RTBS/RTBSL	7-607
		RCP2W-RTB/RTBL	7-611
		RCP2W-RTBB/RTBBL	7-615
		RCP2W-RTCS/RTCSL	7-619
		RCP2W-RTC/RTCL	7-623
		RCP2W-RTCB/RTCBL	7-627
ダイレクトドライブモーター			
DDW	ロータリー	DDW-LH18C	7-631



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP2W-RTBS RCP2W-RTBSL

防塵・防滴
24V
パルス
モーター

型式項目

RCP2W - [] - **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
RTBS	330度回転仕様	II	パルスモーター	30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTBS専用)	P3 PCON	N 無し	下記オプション 価格表参照
RTBSL	360度多回転仕様		20□サイズ	45 減速比 1/45	360 360度多回転 (RTBSL専用)	P5 RCON	P 1m	
							S 3m	
							M 5m	
							X□□ 長さ指定	
							R□□ ロボットケーブル	



CE RoHS 10



選定

注意事項

フリー

防塵防滴

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	7-686	-
シャフトアダプター	SA	7-688	-
テーブルアダプター	TA	7-690	-

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)	-	-	-	-

POINT
選定上の
注意

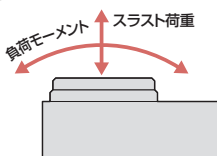
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

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
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
エアパージ	流量 (NL/min)	15
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

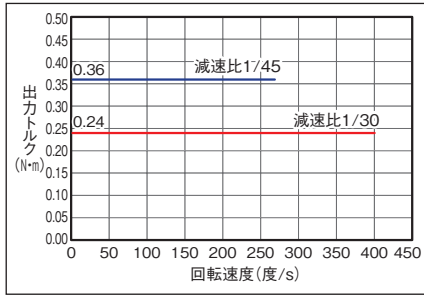
ロータリータイプモーメント方向



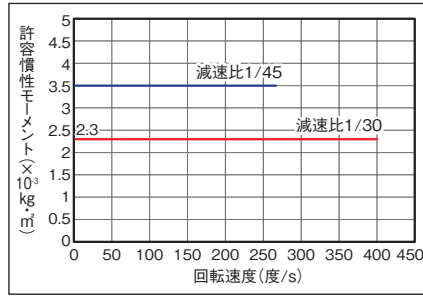
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m ²
	減速比 1/45	0.0035kg・m ²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
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

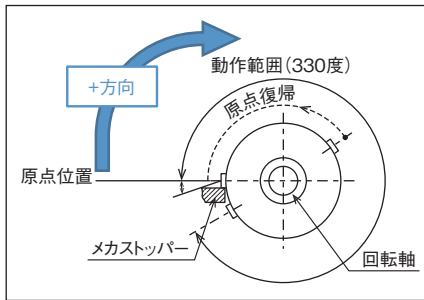


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



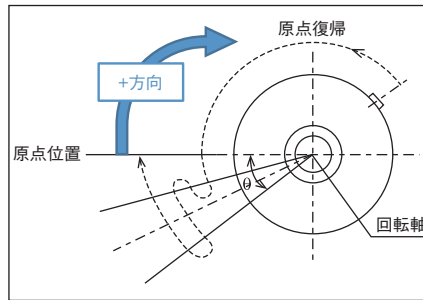
原点復帰方法と正回転方向

■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。

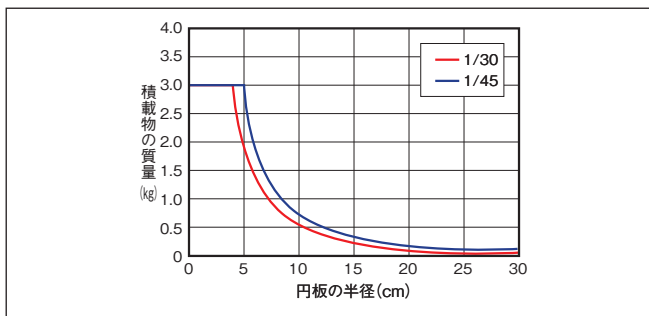
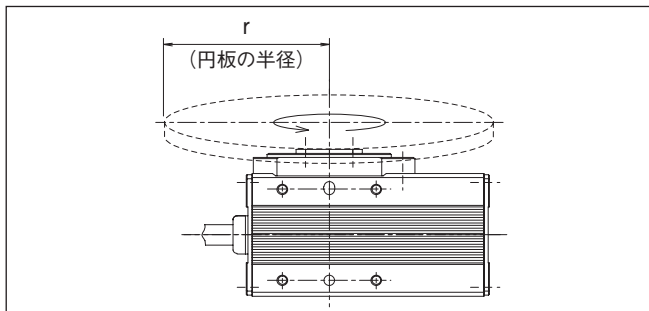
■360度多回転仕様



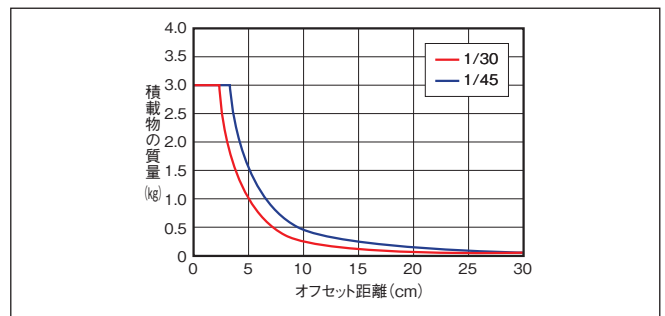
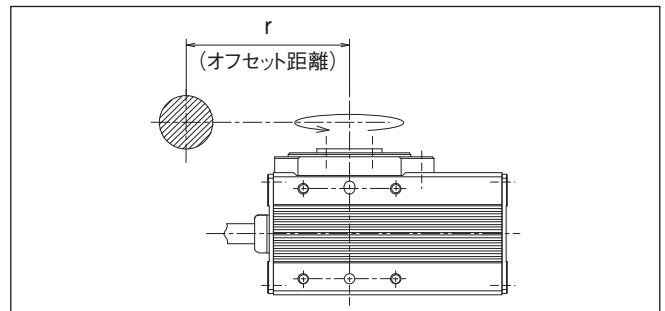
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

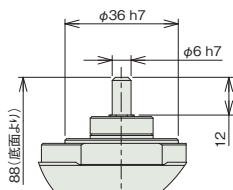
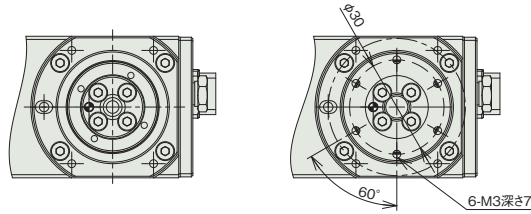
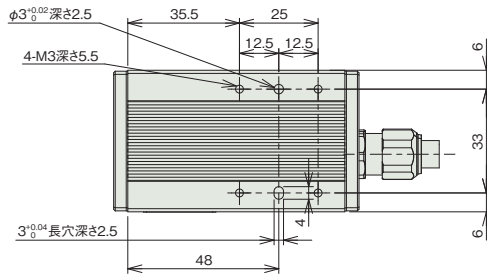
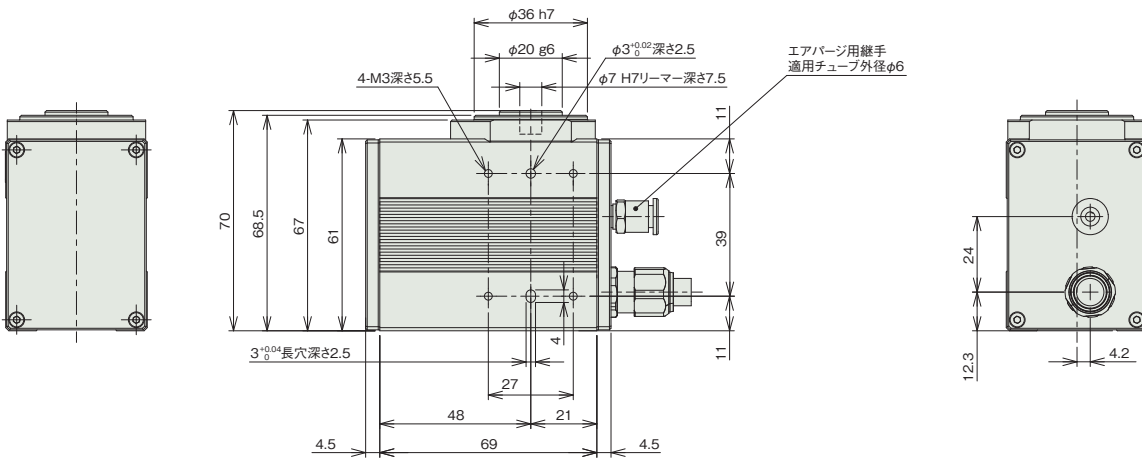
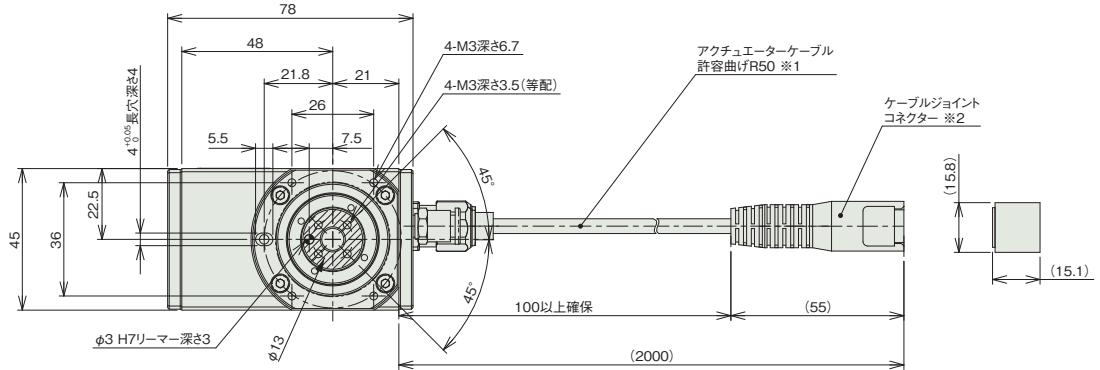
オプション
補足資料

寸法図

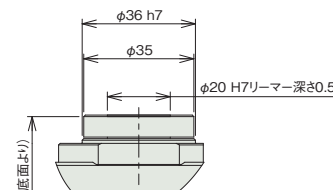
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

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出来ませんので、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	0.6kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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。

RCP2W-RTB

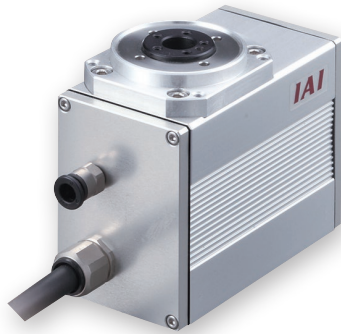
RCP2W-RTBL

防塵・防滴 24V パルスモーター

■型式項目

RCP2W - [] - I - 28P - [] - [] - [] - [] - []

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
RTB	330度回転仕様	II	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 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



選定

注意事項

フリー

防塵防滴

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	7-678	-
逆回転仕様	NM	7-686	-
シャフトアダプター	SA	7-688	-
ケーブルアダプター	TA	7-690	-

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)	-	-

POINT
選定上の注意

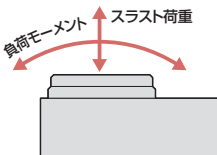
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
- 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。

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
エアパージ	流量 (NL/min)	20
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

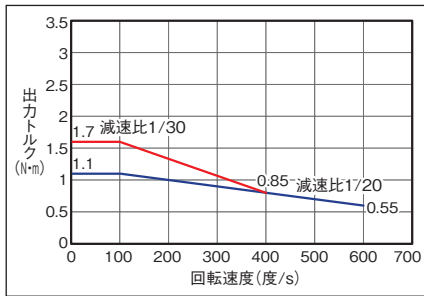
■ロータリータイプモーメント方向



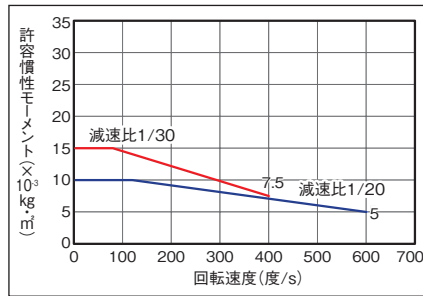
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m ²
	減速比 1/30	0.015kg・m ²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
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

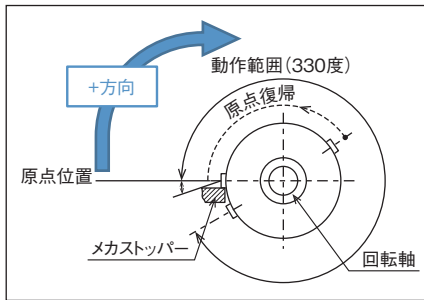


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



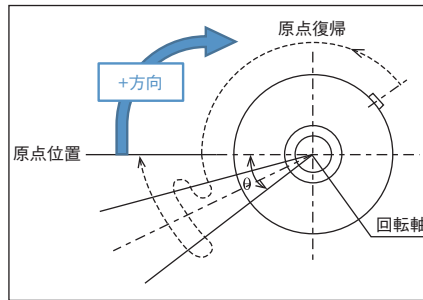
原点復帰方法と正回転方向

■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。

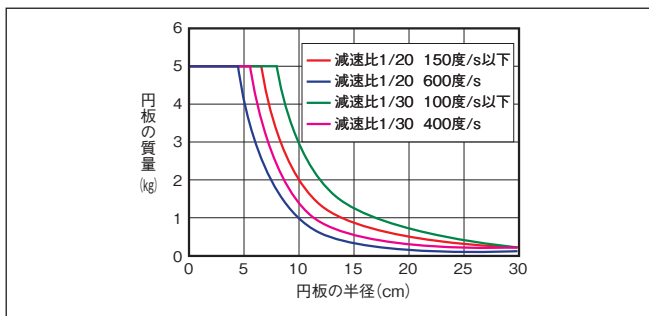
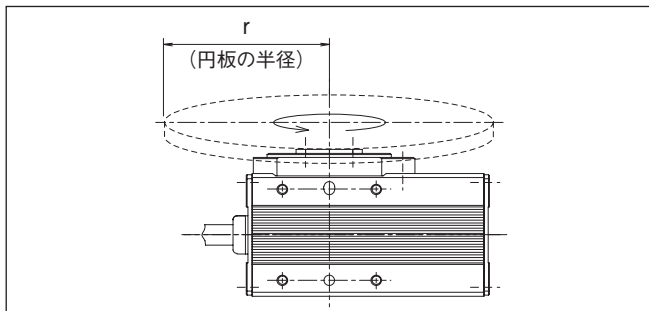
■360度多回転仕様



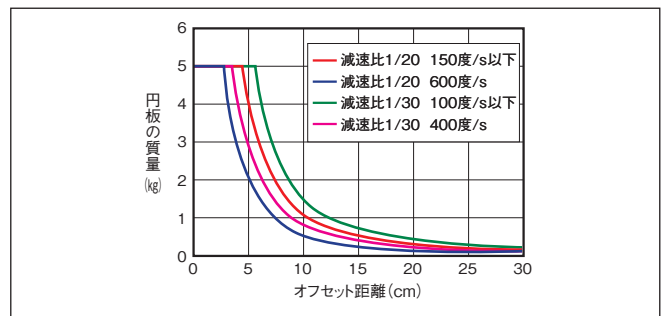
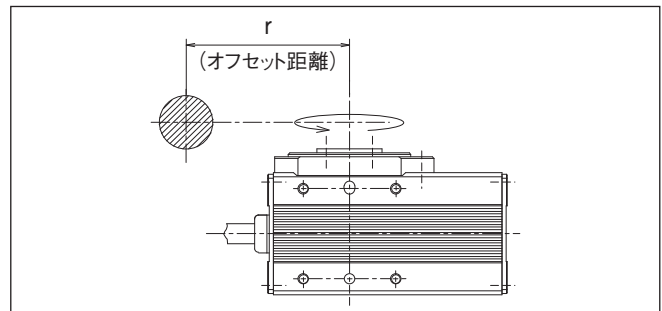
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

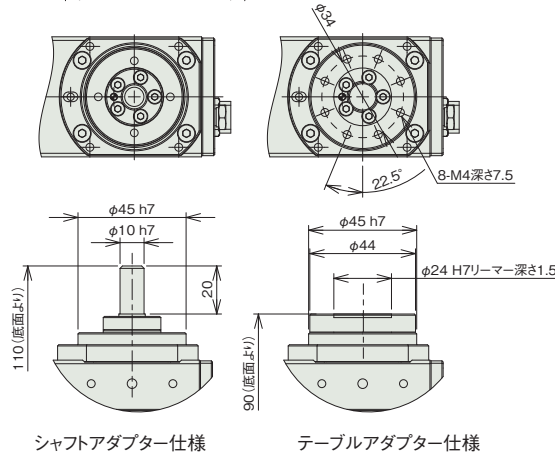
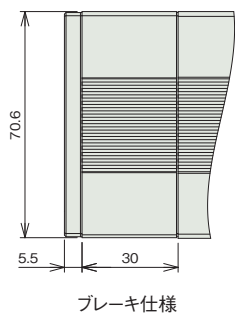
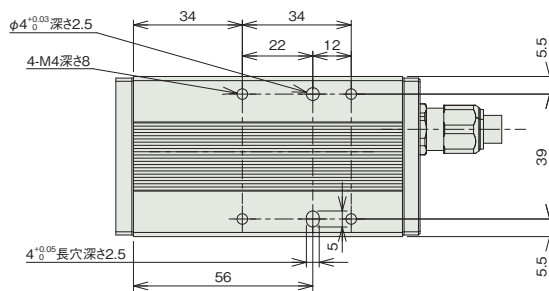
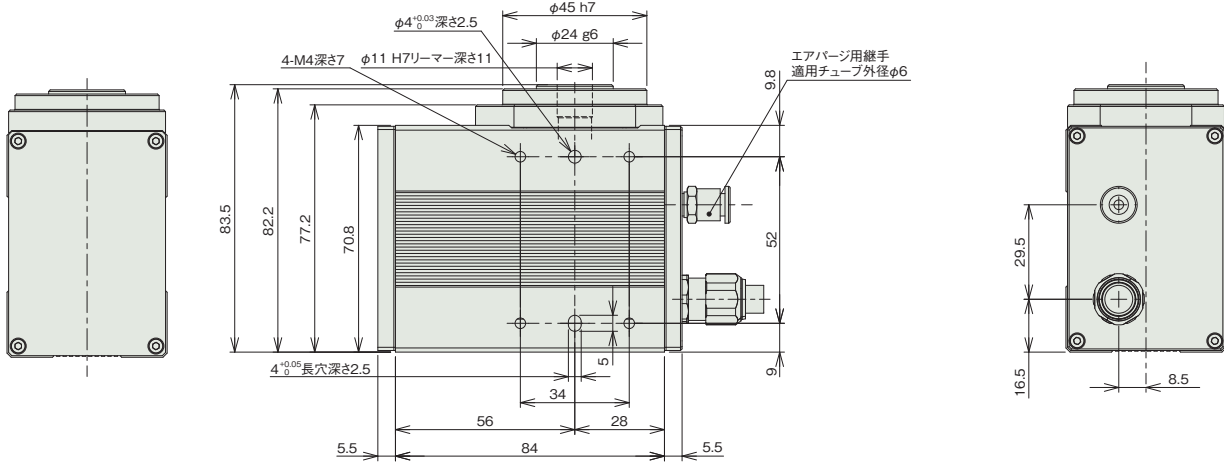
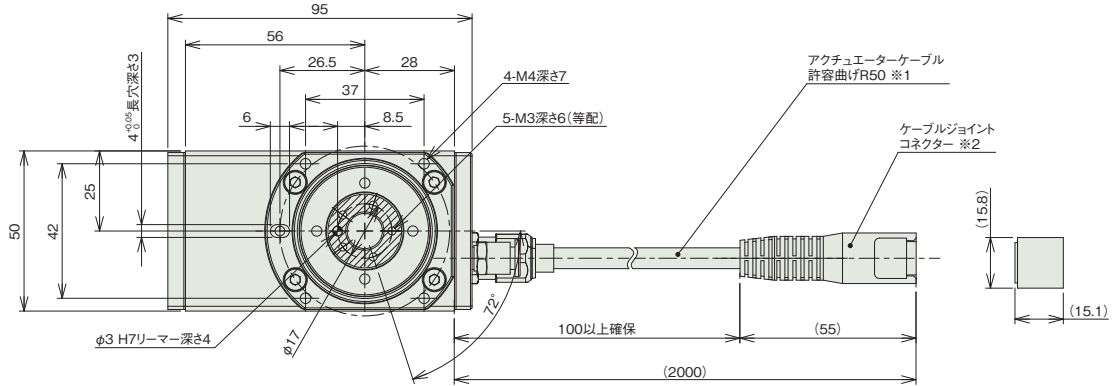
オプション
補足資料

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出来ませんので、ご注意ください。



■質量

項目	内容	質量
質量	ブレーキ無し	0.96kg
	ブレーキ有り	1.3kg

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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。

RCP2W-RTBB RCP2W-RTBBL

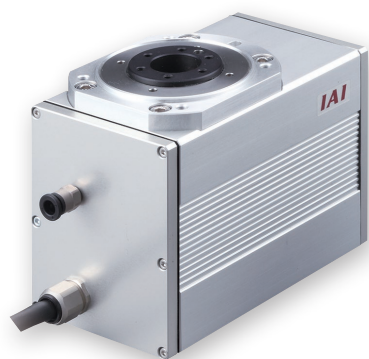
防塵・防滴

24V
パルス
モーター

型式項目

RCP2W - **I** - **35P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ RTBB 330度回転仕様 RTBBL 360度多回転仕様	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 20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	揺動角度 330 330度回転 (RTBB専用) 360 360度多回転 (RTBBL専用)	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

フリー

防塵防滴

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	7-678	-
逆回転仕様	NM	7-686	-
シャフトアダプター	SA	7-688	-
ケーブルアダプター	TA	7-690	-

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)	-	-



- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 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確認してください。
- 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。

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)	3.0	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
エアパーズ	40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作ブレーキ
	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

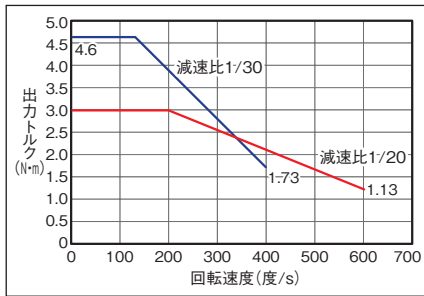
ロータリータイプモーメント方向



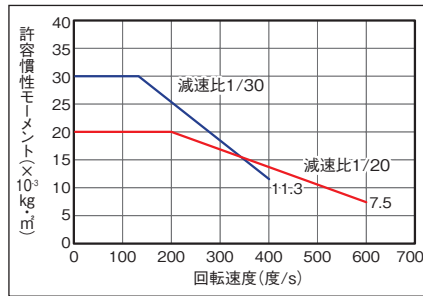
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	200N	
許容負荷モーメント	17.7N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg・m ²
	減速比 1/30	0.03kg・m ²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP54	
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

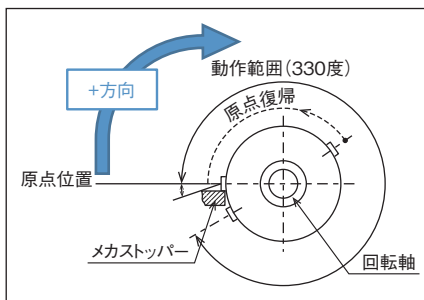


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



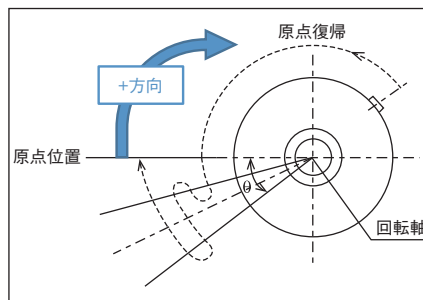
原点復帰方法と正回転方向

■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。

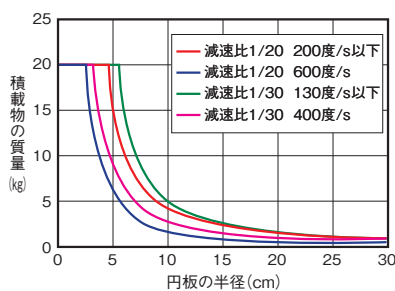
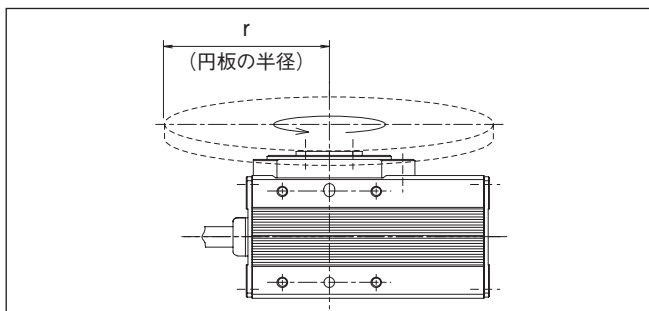
■360度多回転仕様



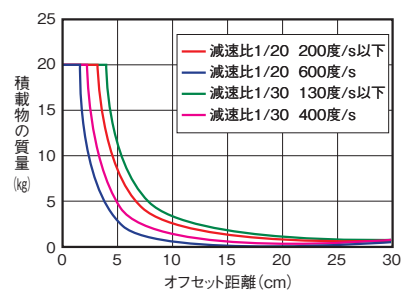
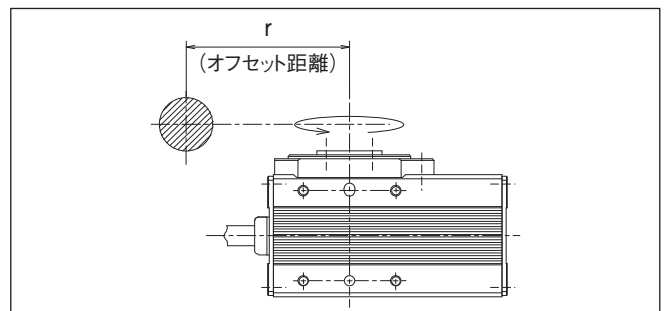
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

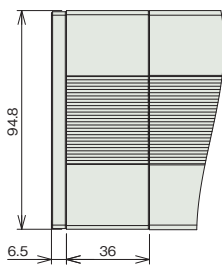
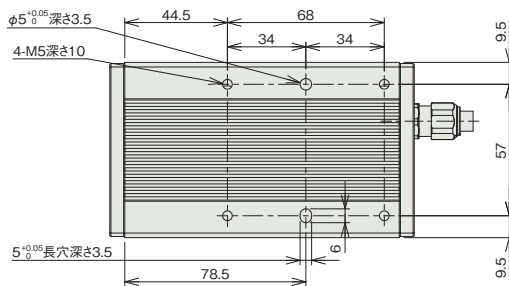
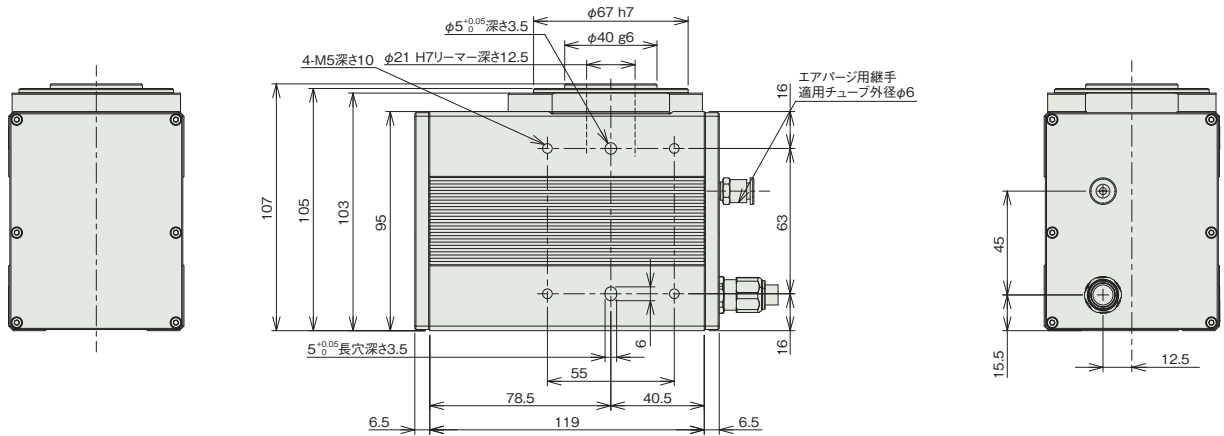
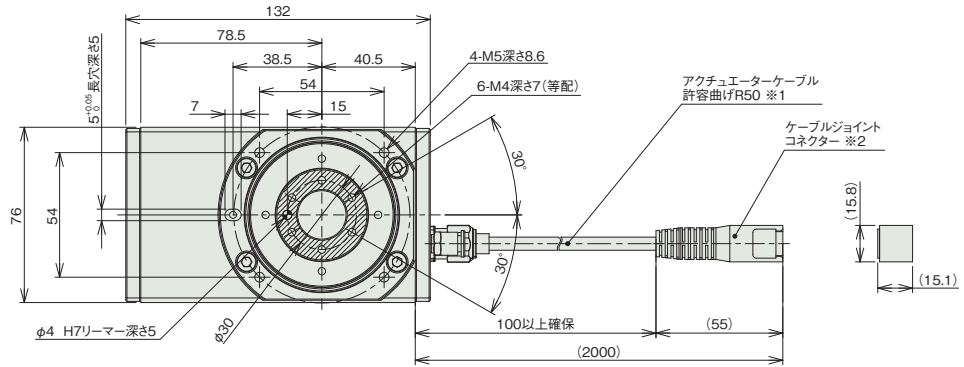
オプション
補足資料

寸法図

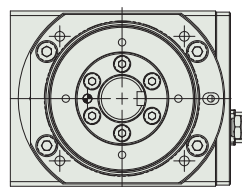
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

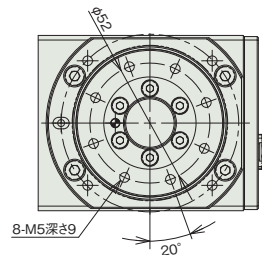
- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
- ※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とともに下平面図回転部の位置が原点位置となります。
- 原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
- 逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
- 出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



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	2.5kg
	ブレーキ有り	3.2kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式

一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

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。

RCP2W-RTCS RCP2W-RTCSL

防塵・防滴 24V パルスモーター

■ 型式項目

RCP2W - [] - **I** - **20P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ RTCS 330度回転仕様 RTCSL 360度多回転仕様	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 30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	揺動角度 330 330度回転 (RTCS専用) 360 360度多回転 (RTCSL専用)	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

フリー

防塵防滴

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
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	7-686	-
シャフトアダプター	SA	7-688	-
テーブルアダプター	TA	7-690	-

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)	-	-



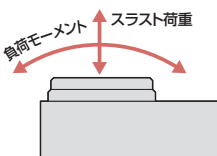
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目	内容		
	1/30	1/45	
減速比	0.24	0.36	
最大トルク (N・m)	400	266	
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	0.2	0.2
	定格加減速度 (G)	0.2	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2	0.2
エアページ	流量 (NL/min)	15	
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

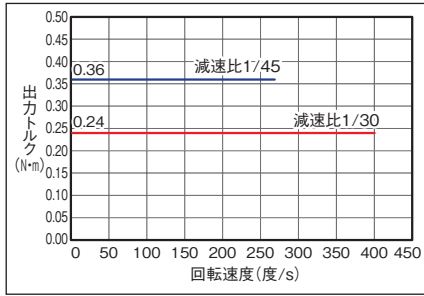
■ ロータリータイプモーメント方向



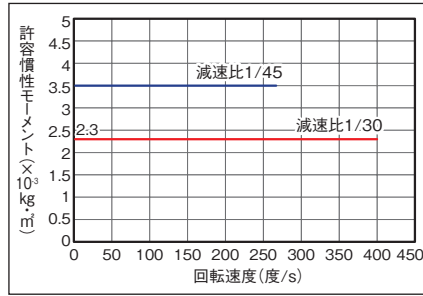
項目	内容	
駆動方式	ハイポイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.05度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	30N	
許容負荷モーメント	3.6N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg・m ²
	減速比 1/45	0.0035kg・m ²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
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

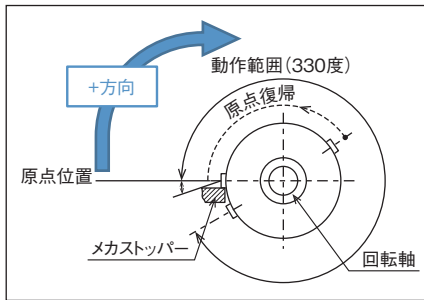


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



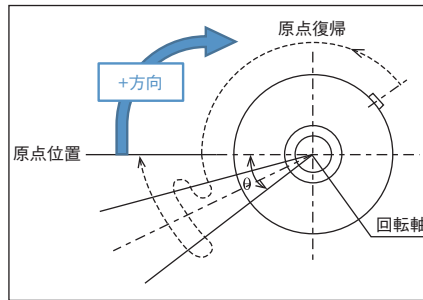
原点復帰方法と正回転方向

■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。

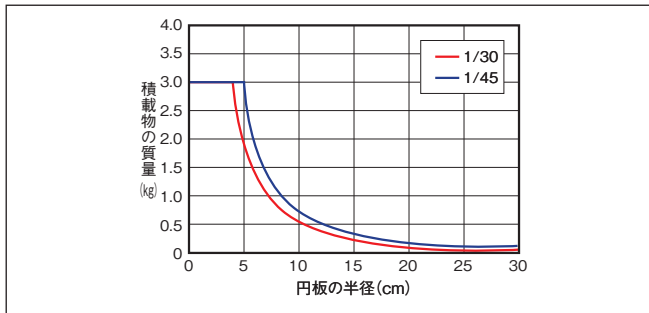
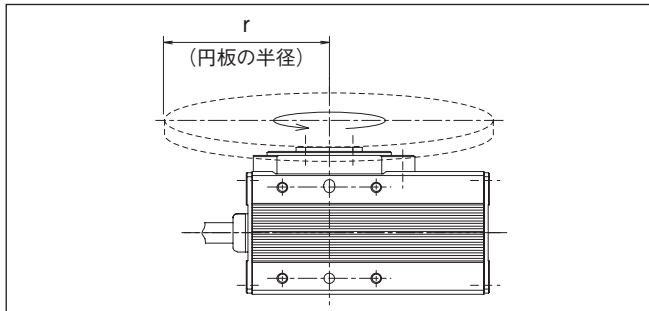
■360度多回転仕様



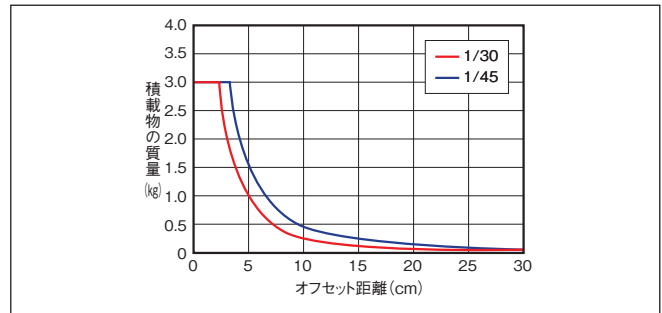
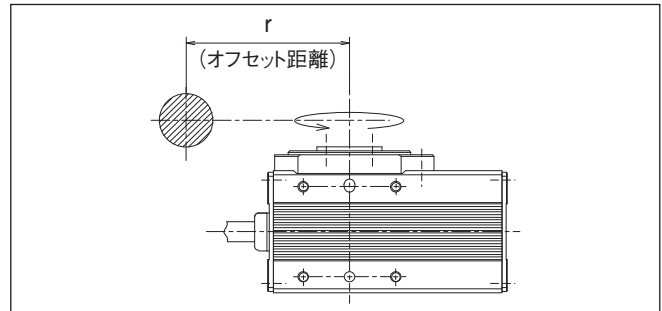
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

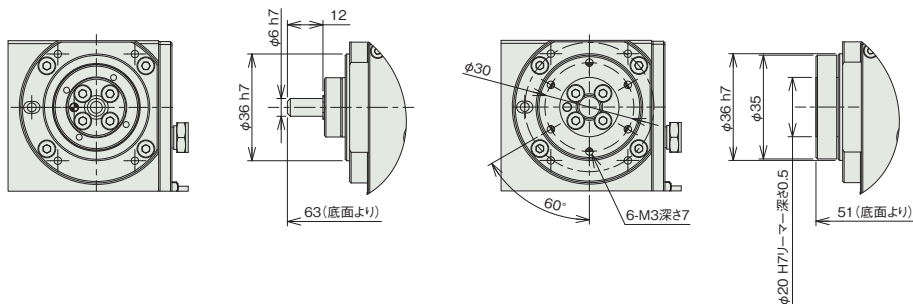
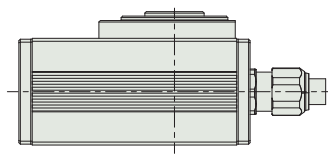
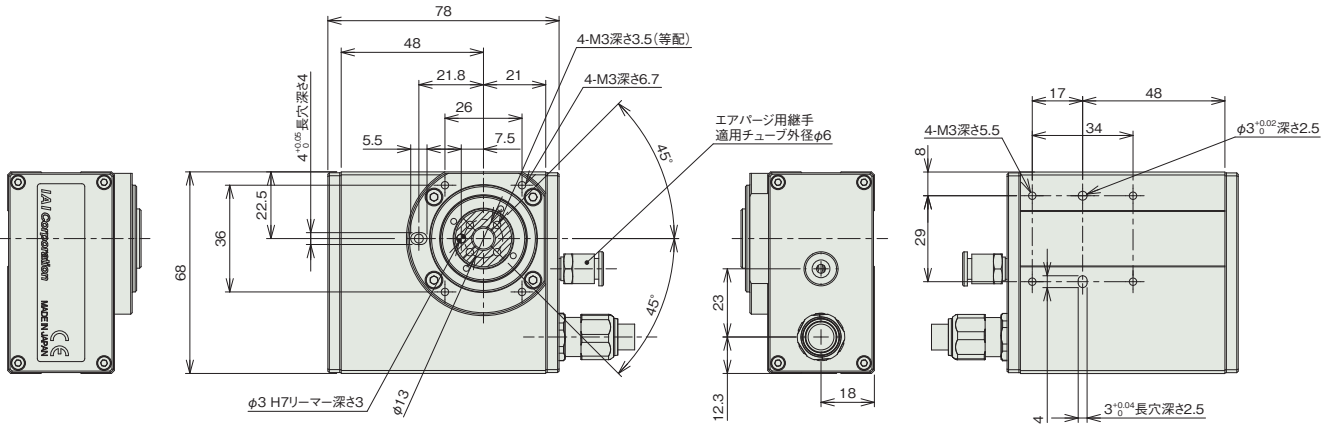
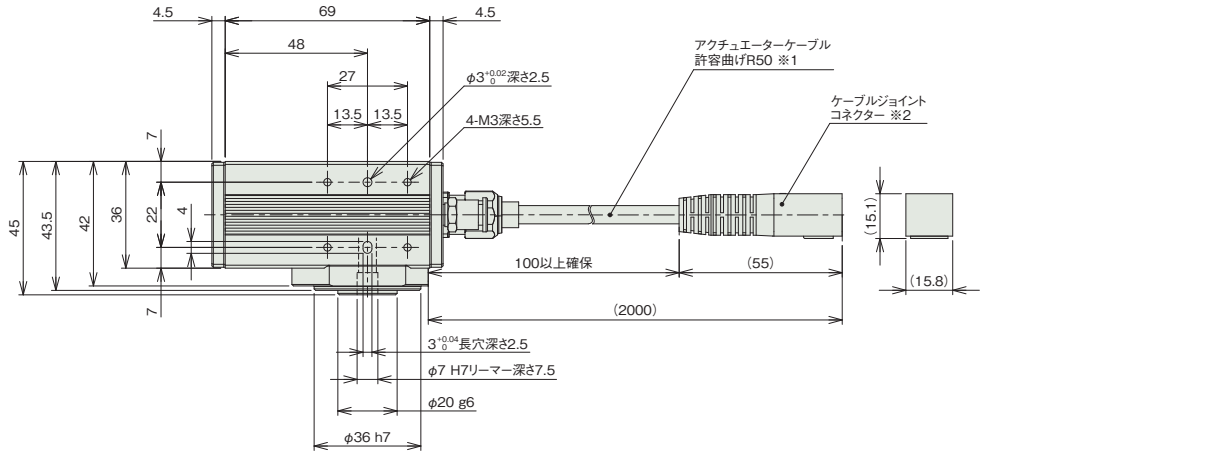
オプション
補足資料

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出来ませんので、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	0.54kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
 一覧表

- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W**
- DDW
- IXP
- IXA
- オプション補足資料

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	-

(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。

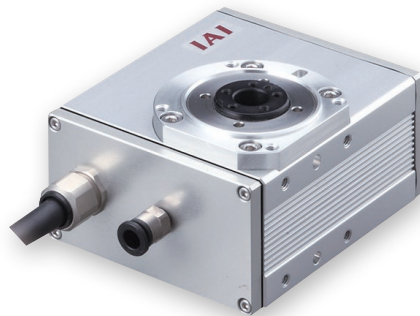
RCP2W-RTC RCP2W-RTCL

防塵・防滴 24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2W - [] - **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 RTCL 360度多回転仕様	II 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 (RTC専用) 360 360度多回転 (RTCL専用)	P3 PCON 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



選定

注意事項

フリー

防塵防滴

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	7-678	-
逆回転仕様	NM	7-686	-
シャフトアダプター	SA	7-688	-
テーブルアダプター	TA	7-690	-

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)	-	-

POINT
選定上の注意

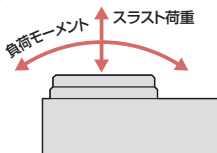
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
- 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。

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
エアパージ	流量 (NL/min)	20
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

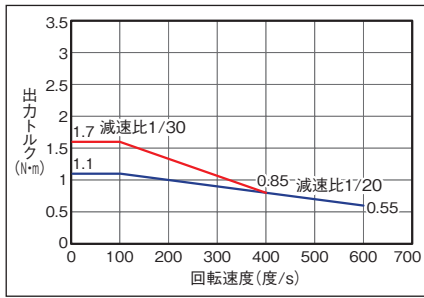
■ロータリータイプモーメント方向



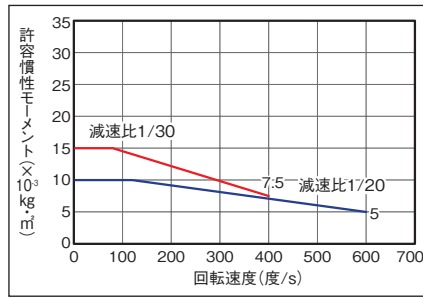
項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.01度	
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストップ方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション	±0.1度	
許容スラスト荷重	50N	
許容負荷モーメント	3.9N・m	
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg・m ²
	減速比 1/30	0.015kg・m ²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
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

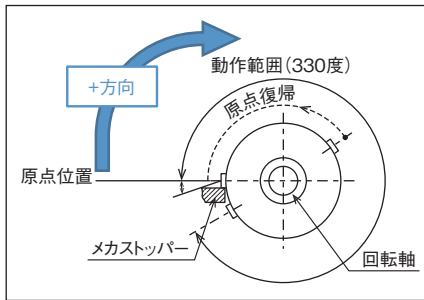


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



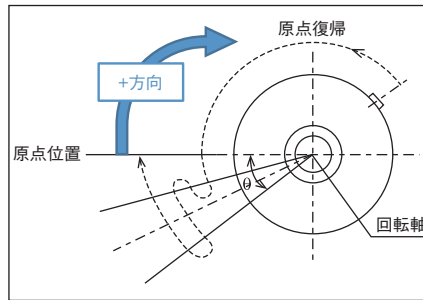
原点復帰方法と正回転方向

■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。

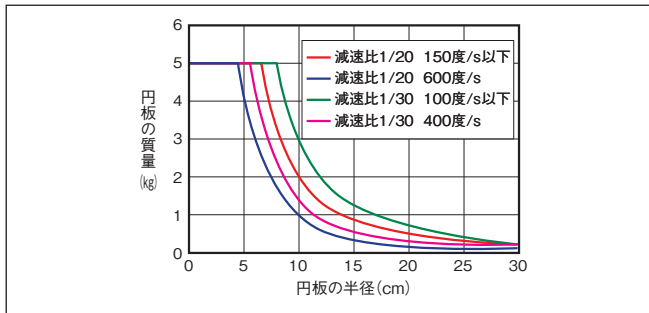
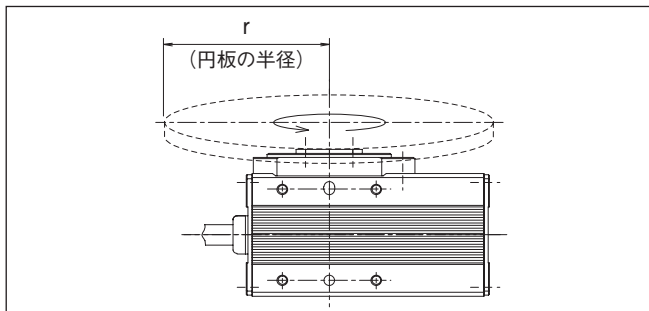
■360度多回転仕様



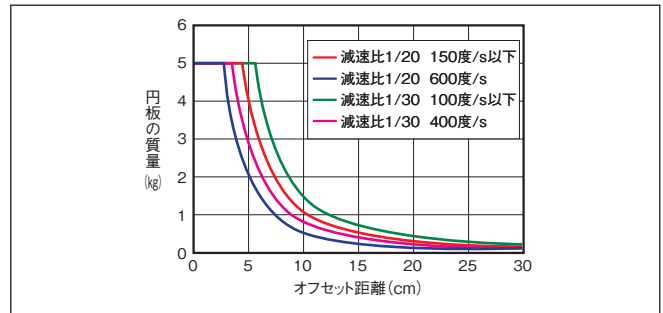
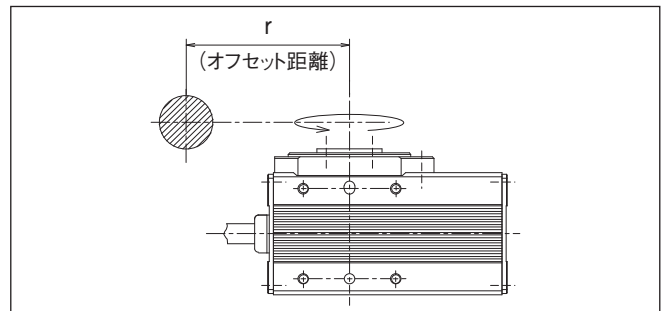
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

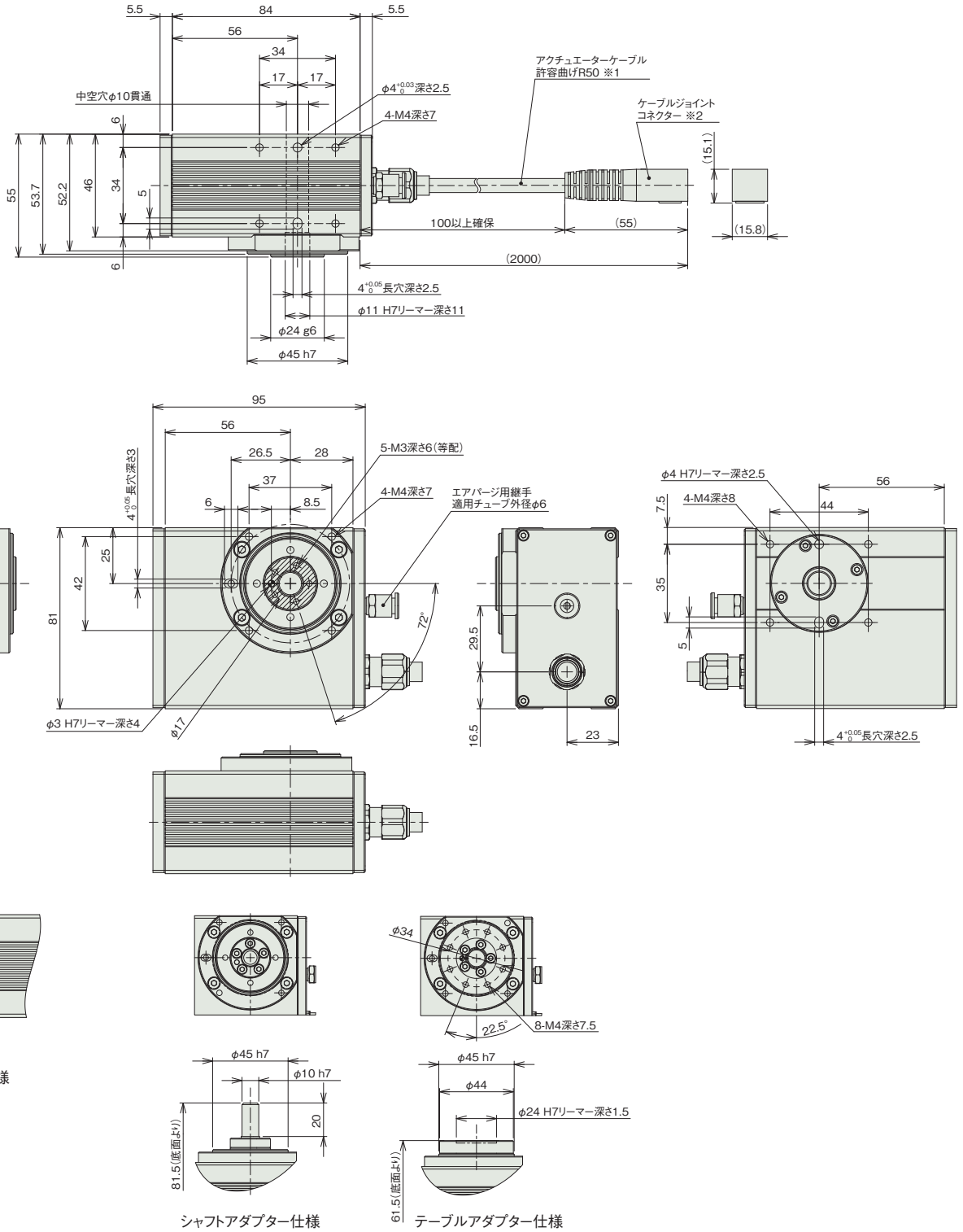
オプション
補足資料

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。
 (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出来ませんので、ご注意ください。



■質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	1.04kg
	ブレーキ有り	1.42kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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。

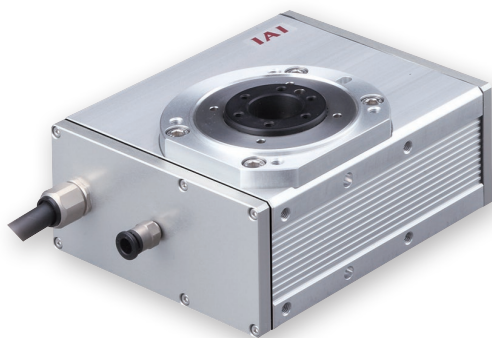
RCP2W-RTCB RCP2W-RTCBL

防塵・防滴 24V パルスモーター

型式項目

RCP2W - [] - **I** - **35P** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ RTCB 330度回転仕様 RTCBL 360度多回転仕様	エンコーダー種類 I1 インクリメンタル	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	減速比 20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	揺動角度 330 330度回転 (RTCB専用) 360 360度多回転 (RTCBL専用)	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
------	---	-------------------------	---------------------------------	-----------------------------------	--	---	---	---------------------------



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	7-678	-
逆回転仕様	NM	7-686	-
シャフトアダプター	SA	7-688	-
ケーブルアダプター	TA	7-690	-

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)	-	-

POINT
選定上の注意

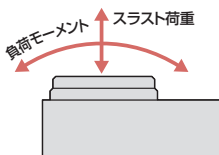
- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
- 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
- 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「I1」になります。

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)	3.0	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
エアパーズ	40	
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度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
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	減速比 1/20	17.7N・m
	減速比 1/30	0.02kg・m ²
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.03kg・m ²
	減速比 1/30	0.02kg・m ²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP54	
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	

選定
注意事項
フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

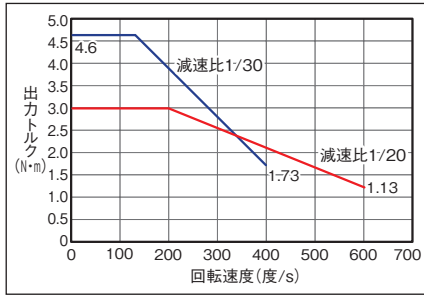
IXP

IXA

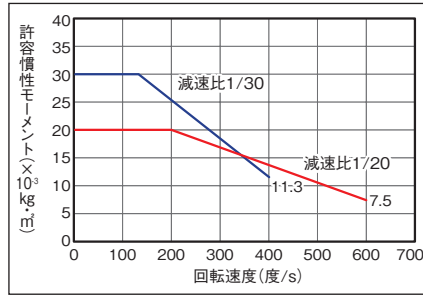
オプション
補足資料

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

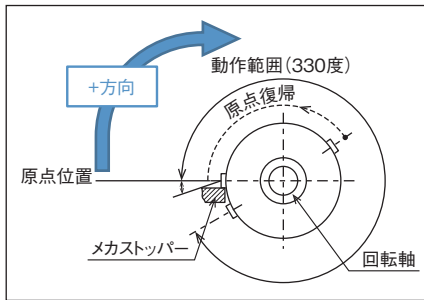


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



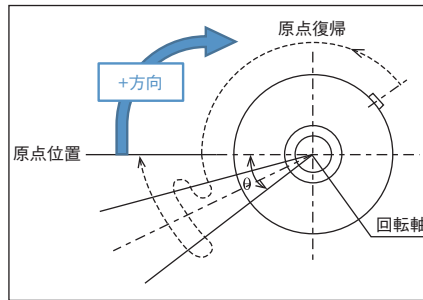
原点復帰方法と正回転方向

■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。

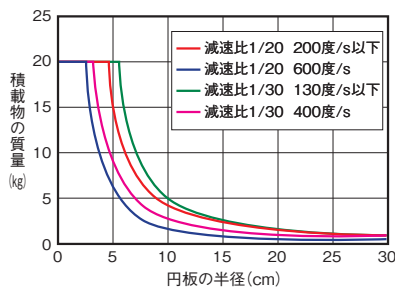
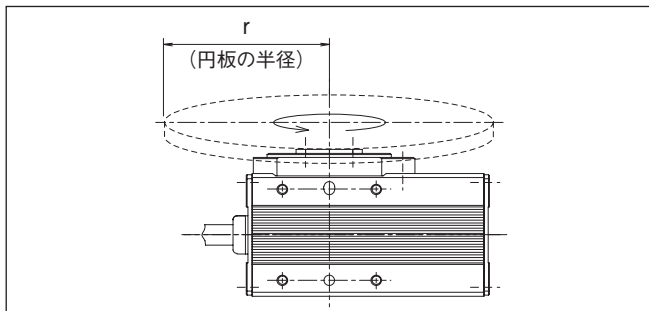
■360度多回転仕様



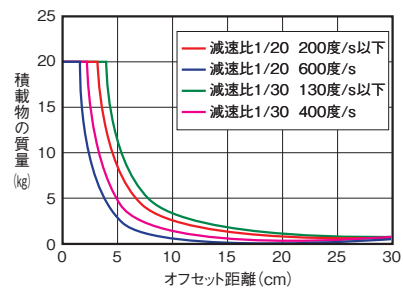
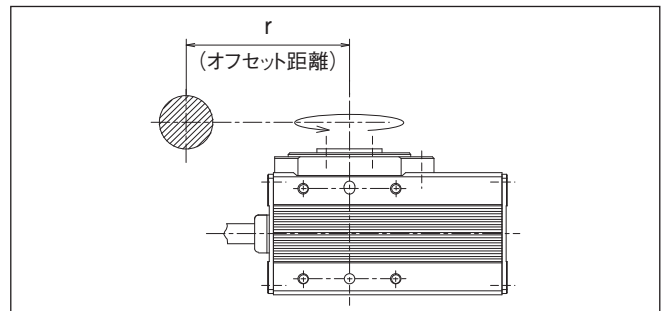
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

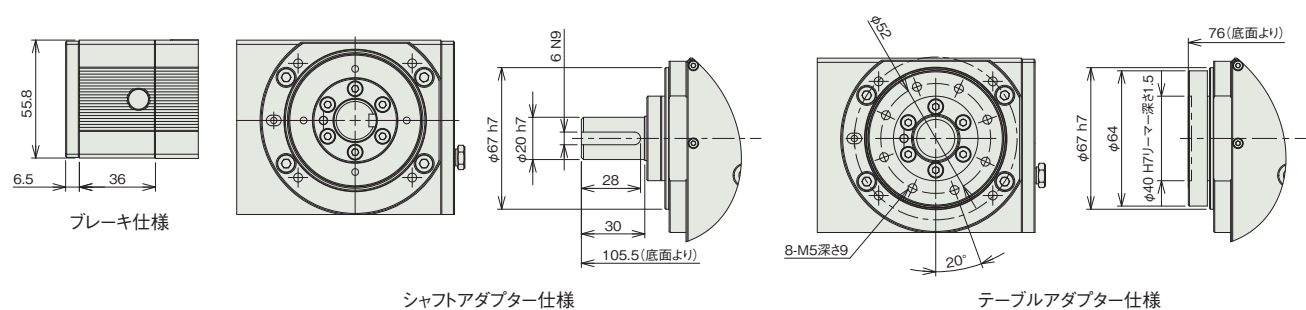
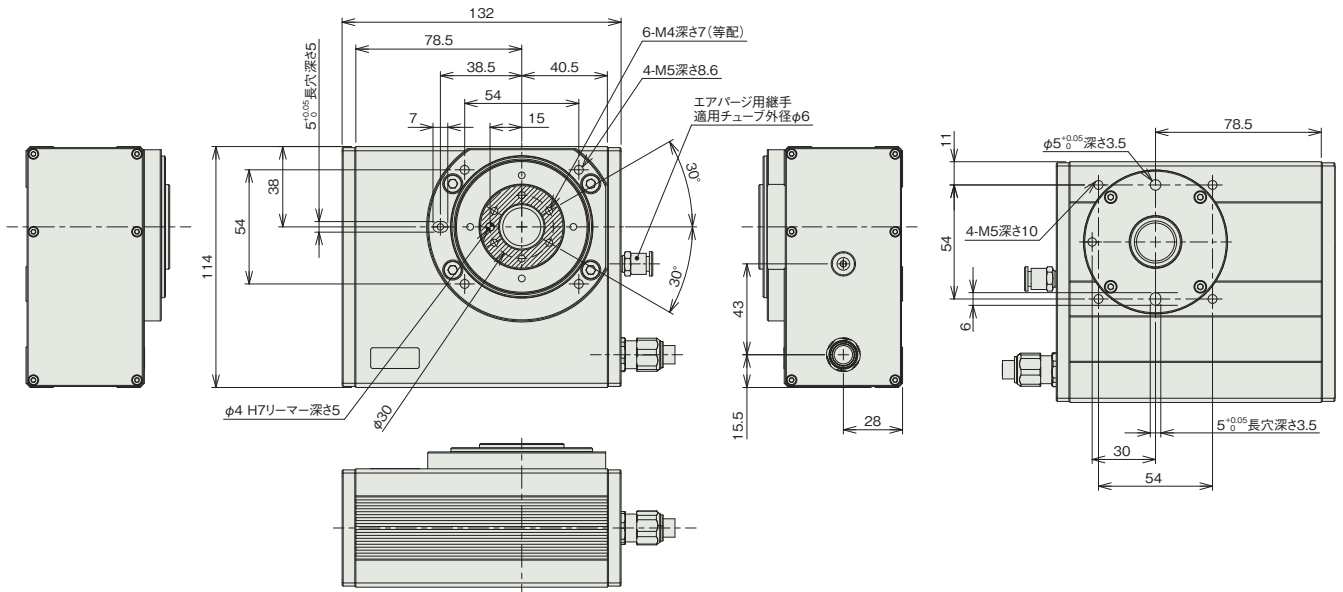
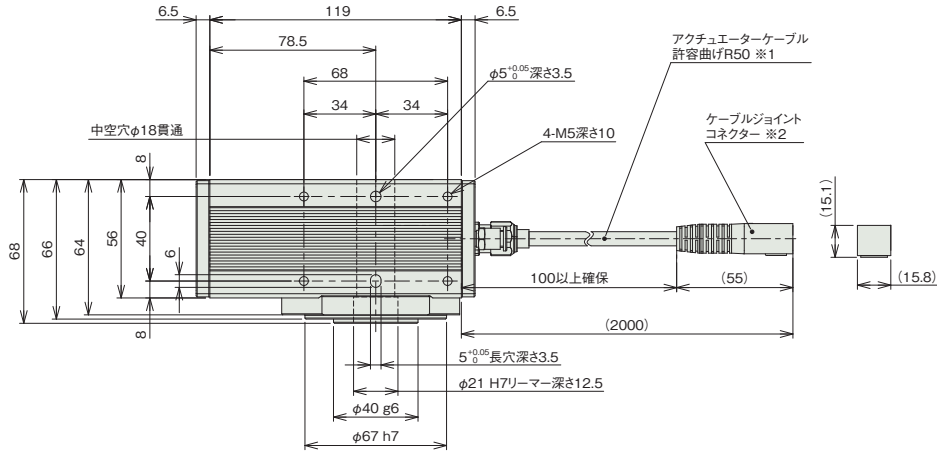
オプション
補足資料

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出来ませんので、ご注意ください。



質量

項目	内容	質量
質量	ブレーキ無し	2.4kg
	ブレーキ有り	3.1kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覽表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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。

DDW-LH18C

防塵
防滴

選定

注意事項

クリーン

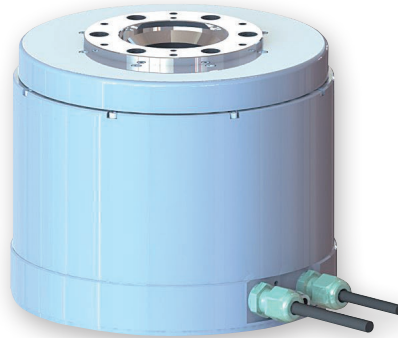
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■型式項目

DDW - 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	T2	N	A0
P	高分解能(20bit)	AM		360	XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	S	A1
					T4	M	
					RCON RSEL	X []	



タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
DDW-LH18CS	-
DDW-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	7-678	-
ケーブル側面取出し(注1)	A1	7-678	-

(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	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。

- POINT**
選定上の注意
- 移動距離が短い場合、最高速度に到達しない場合があります。
 - 「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年となる負荷です。
 - 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ソタイプを使用できません。
 - 多回転アップソタイプでパルス列制御をする場合は、インクリメンタル仕様の動作になります。インデックスアップソタイプでパルス列制御をする場合は、パラメーター変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。
 - 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。
 - 横立て設置時は、負荷重量を18kg以下にしてください。
 - 選定方法は1-324ページをご覧ください。
 - 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。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

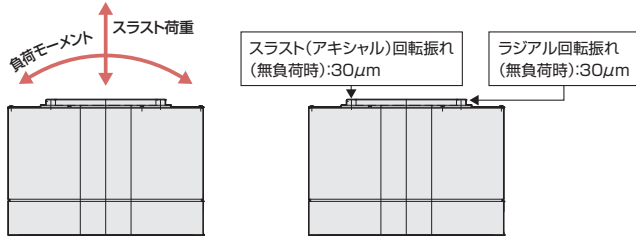
オプション
補足資料

メインスペック

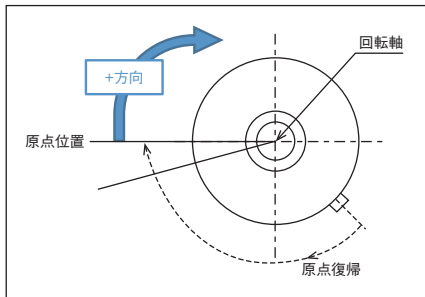
項目	内容	
定格トルク (N・m) (注2)	12	
瞬時最大トルク (N・m)	67	
速度/加減速度 (注3)	定格速度 (度/s)	1080
	最高速度 (度/s)	1440
	最高加減速度 (G)	9.99
エアパーシ	パーシ圧力 (MPa)	0.02
動作範囲	インデックスタイプ (度)	0~359.99
	多回転アプソタイプ (度) (注4)	±9999

(注2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は1-267ページをご覧ください。
 (注3) 1G≒9807度/s²
 (注4) 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ーメント方向と出力軸の振れ



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			
	動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能		動作タイプ		分解能	
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		—		可		—		可 (注8)		—		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	
アプソリュートバッテリーパルス列制御	不要		必要		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		—		可		—		可		—		可	
シンクロ動作	—		不可		—		不可		—		不可		—		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。

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5)	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	0.0171kg・m ²	
許容慣性モーメント	1.6kg・m ²	
ラジアル回転振れ	0.03mm	
スラスト回転振れ	0.03mm	
主要部材質	ベース	アルミ 白色アルマイト処理
	回転部	ステンレス
	フレーム	アルミ 白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
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	IP66M (IEC60529/JIS0920)	
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	アプソリュート	
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5) 割出し精度はSCON-CBと接続した場合に対応します。

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

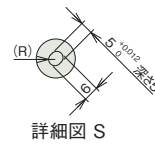
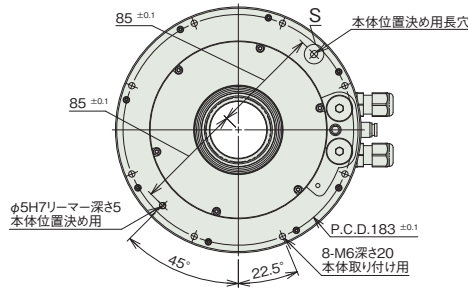
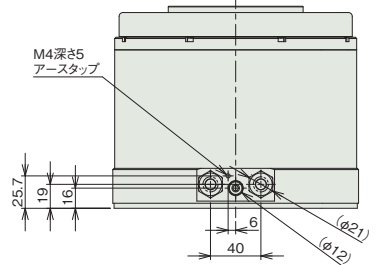
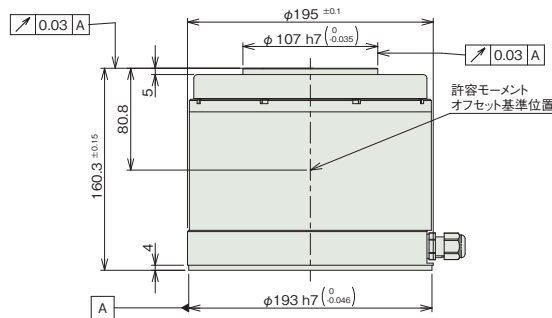
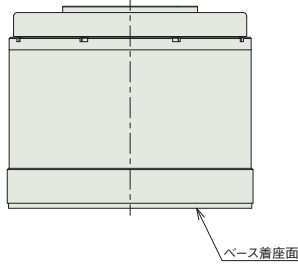
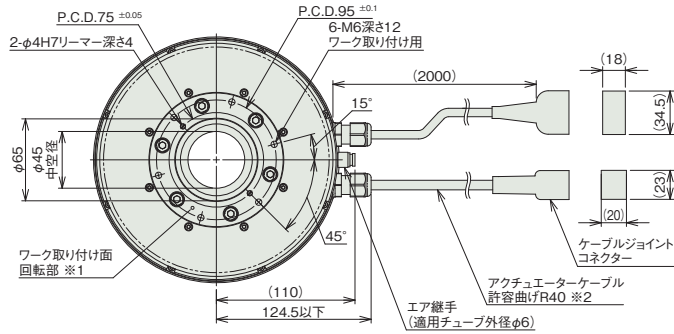
寸法図

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 上面図回転部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。



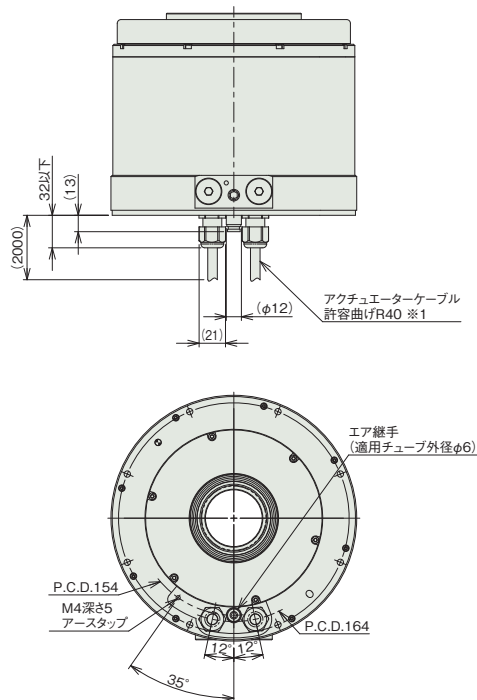
■質量

項目	内容
質量	18.8kg

- 選定
- 注意事項
- クリーン
- 防塵防滴
- ケーブル型式一覧表
- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA
- オプション補足資料

■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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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) XSEL-P/Qタイプ三相の場合は最大6軸制御です。
 (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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スカラロボット IXP

パルスモーター			
IXP	パワーコンスカラ	IXP-3W3515/4W3515	7-637
		IXP-3W4515/4W4515	7-643
		IXP-3W5520/4W5520	7-649
		IXP-3W6520/4W6520	7-653



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

IXP-3W3515 IXP-4W3515

防塵
防滴

バッテリー
レスアプソ

アーム長
350
mm

■型式項目

IXP	-	W	35	15	-	WA	-	P3	
シリーズ	-	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	-	ケーブル長	適応コントローラー
3 3軸	W	防塵・防滴仕様	35 350mm	15 150mm	WA	バッテリーレスアプソ仕様	3L 3m 5L 5m	下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W3515	-
4軸仕様	IXP-4W3515	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-2	7-692	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格) <1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-



- (注1) ~ (注5) は 7-677 ページをご参照ください。
- 上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
- 上下軸での押付け制御はできません。
- ツールや押付け側にパネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-692 ページをご参照ください。

メインスペック

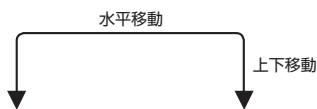
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2399		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	207
		第2アーム (度/s)	342
		上下軸 (mm/s)	270
		回転軸 (度/s)	— 1000
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	350		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	160	
	第2アーム	190	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	— ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.030 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	— ±0.020 度
ユーザー配線	なし	
ユーザー配管	なし	
アラーム表示灯	なし	
ブレーキ解除スイッチ	なし	
先端軸	許容トルク	1.4 N・m 1.4 N・m
	許容負荷モーメント	2.9 N・m
主要部材質	1-345ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (ジャバラ部は除く)	
エアバージ圧力 (注4)	1kPa	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	75dB以下	
海外対応規格	—	
モーター種類	パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.76秒
連続サイクルタイム	0.76秒

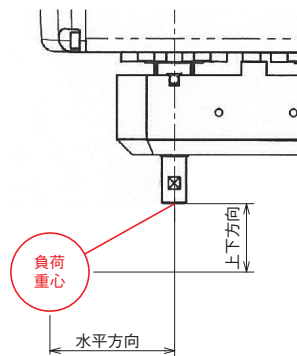
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.01 kg・m ²
4軸仕様	0.003 kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

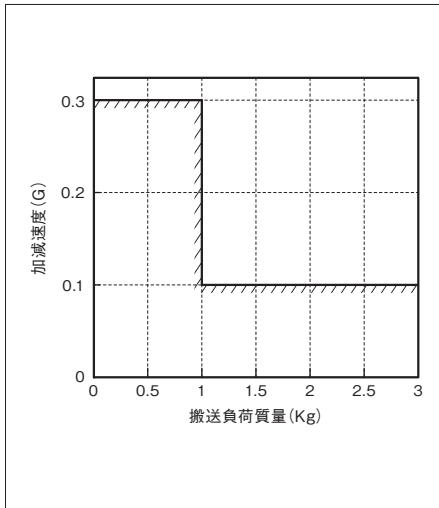
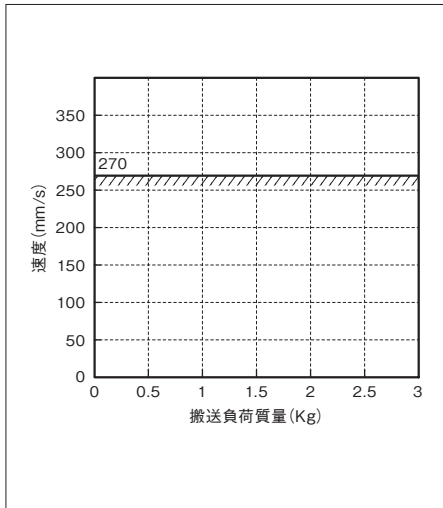
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

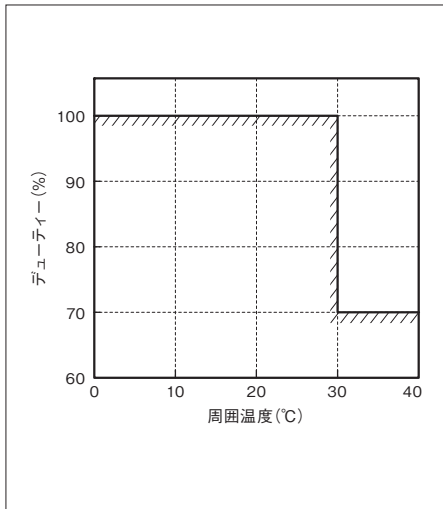
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

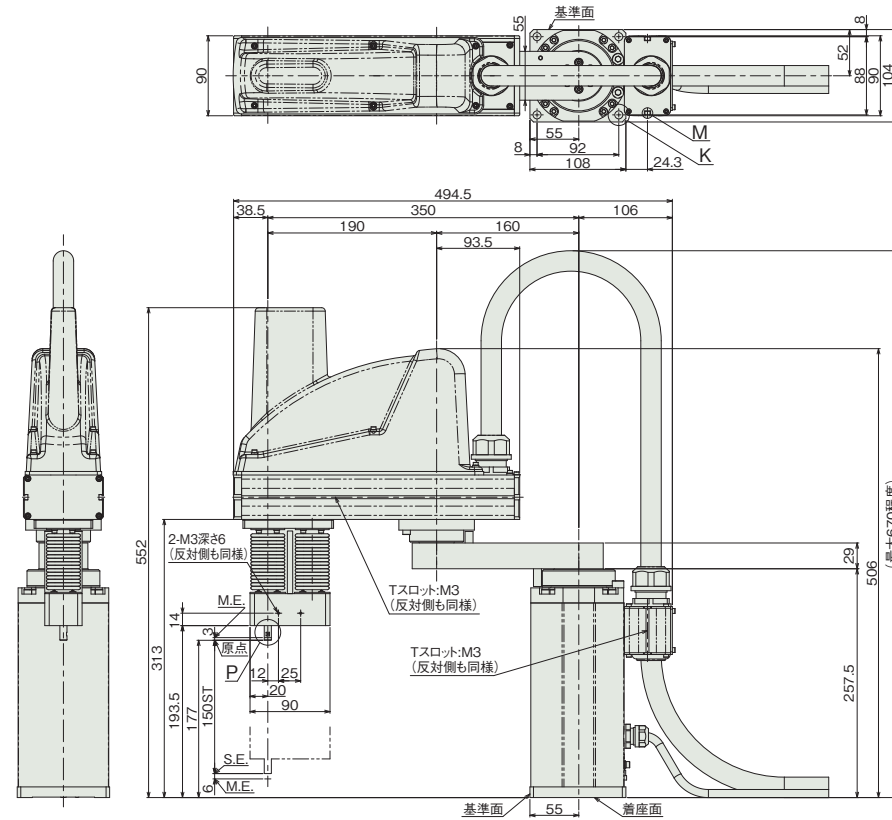
オプション
補足資料

寸法図

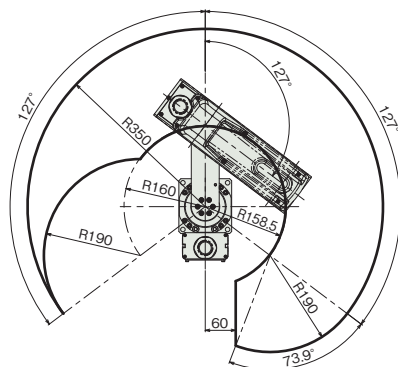
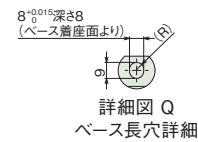
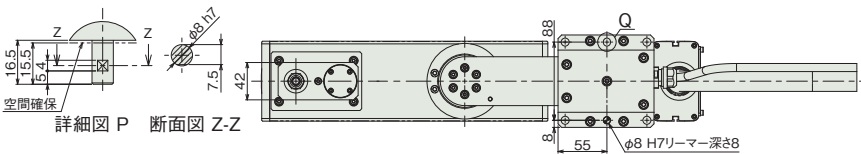
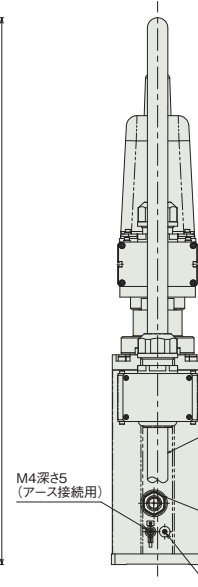
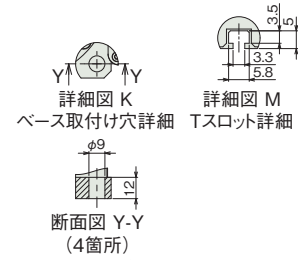
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

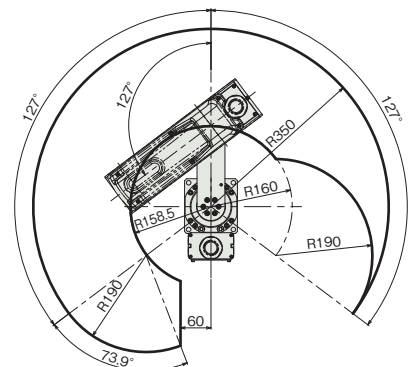
■ IXP-3W3515



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



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■ 質量

項目	内容
質量	3軸仕様 17.0kg

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

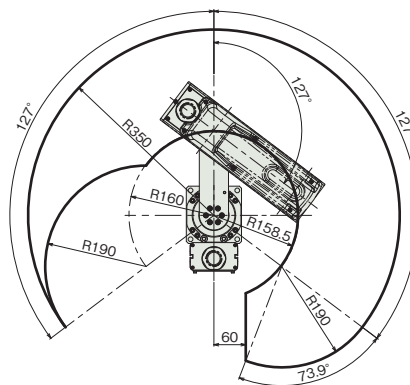
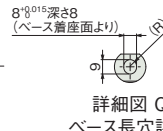
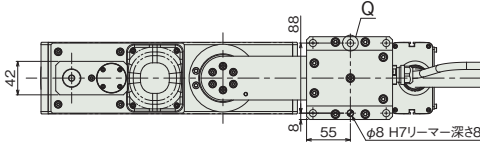
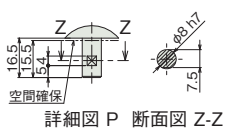
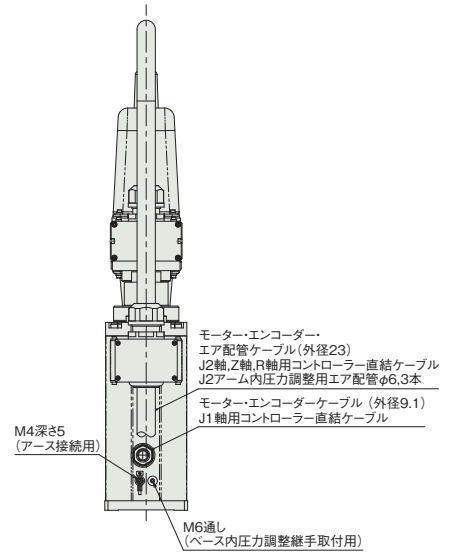
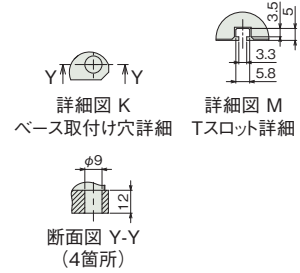
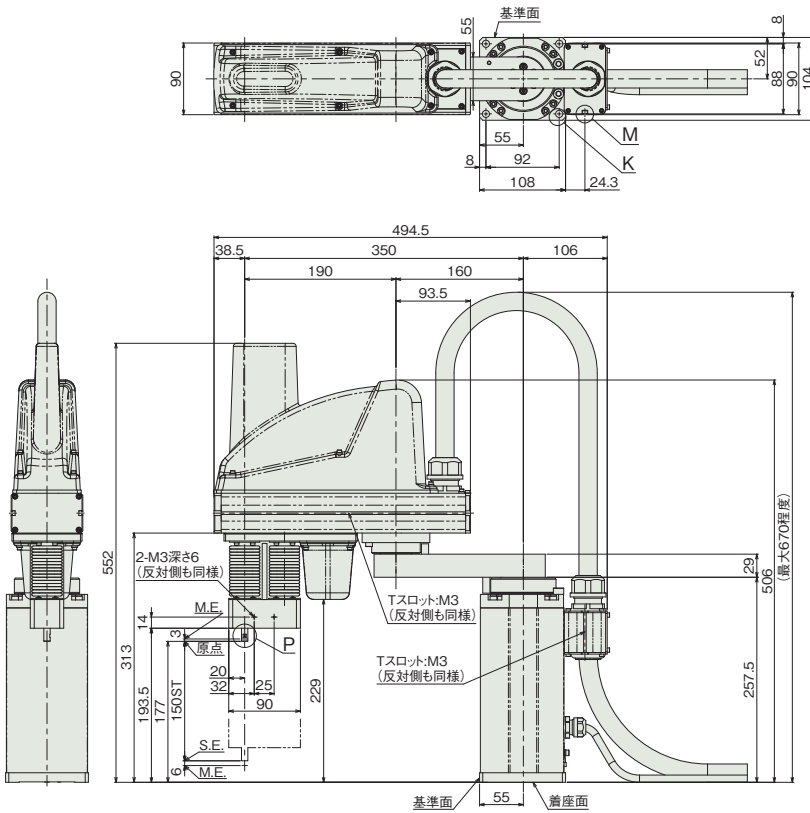
クリーン

防塵防滴

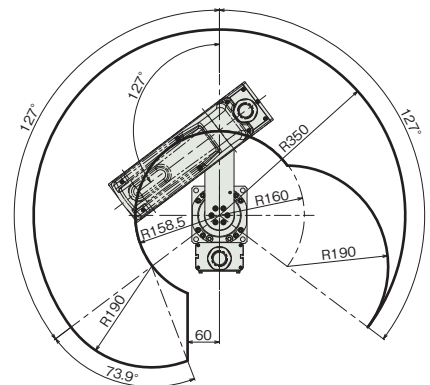
ケーブル型式
一覧表

■IXP-4W3515

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



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 18.0kg

■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								
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	30000	-	8-259

(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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

IXP-3W4515 IXP-4W4515

防塵
防滴

バッテリー
レスアプソ

アーム長
450
mm

■型式項目

IXP	-	W	45	15	-	WA	-		-	P3
シリーズ		軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類		ケーブル長		適応コントローラー
		3 3軸	W 防塵・防滴仕様	45 450mm	15 150mm	WA バッテリーレスアプソ仕様		3L 3m	下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL
		4 4軸						5L 5m		



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W4515	-
4軸仕様	IXP-4W4515	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-2	7-692	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格) <1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-



- (注1) ~ (注5) は7-677ページをご参照ください。
- 上下軸のブレーキは付いていません。独自の構造により、サーボOFF時でも、保持が可能です。
- 上下軸での押付け制御はできません。
- ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は60N以下となります。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は7-692ページをご参照ください。

メインスペック

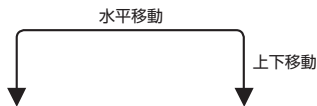
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	3		
合成最高速度 (mm/s)	2194		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	135
		第2アーム (度/s)	342
		上下軸 (mm/s)	270
		回転軸 (度/s)	— 1000
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	450		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	260	
	第2アーム	190	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	— ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.030 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	— ±0.020 度
ユーザー配線	なし	
ユーザー配管	なし	
アラーム表示灯	なし	
ブレーキ解除スイッチ	なし	
先端軸	許容トルク	1.4 N・m 1.4 N・m
	許容負荷モーメント	2.9 N・m
主要部材質	1-345ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (ジャバラ部は除く)	
エアバージ圧力 (注4)	1kPa	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	75dB以下	
海外対応規格	—	
モーター種類	パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	—
	第2アーム	—
	上下軸	—
	回転軸	—
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.74秒
連続サイクルタイム	0.74秒

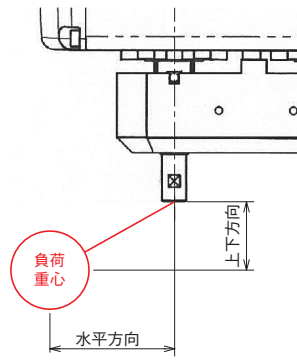
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作した場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.01 kg・m ²
4軸仕様	0.003 kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

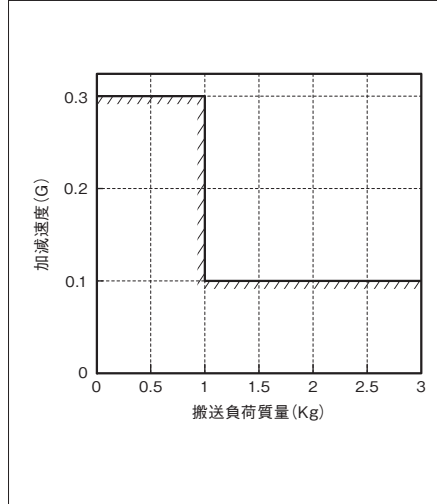
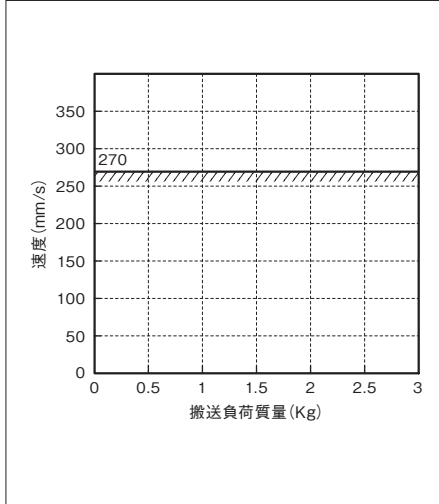
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

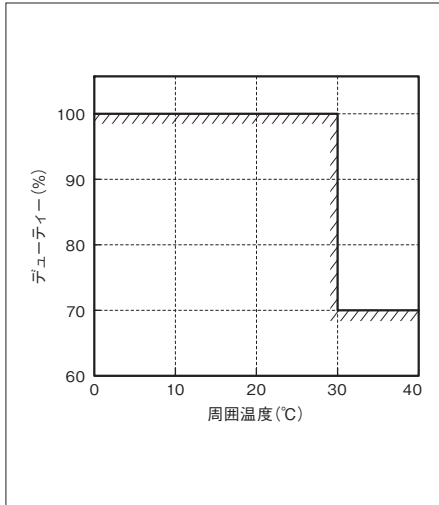
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

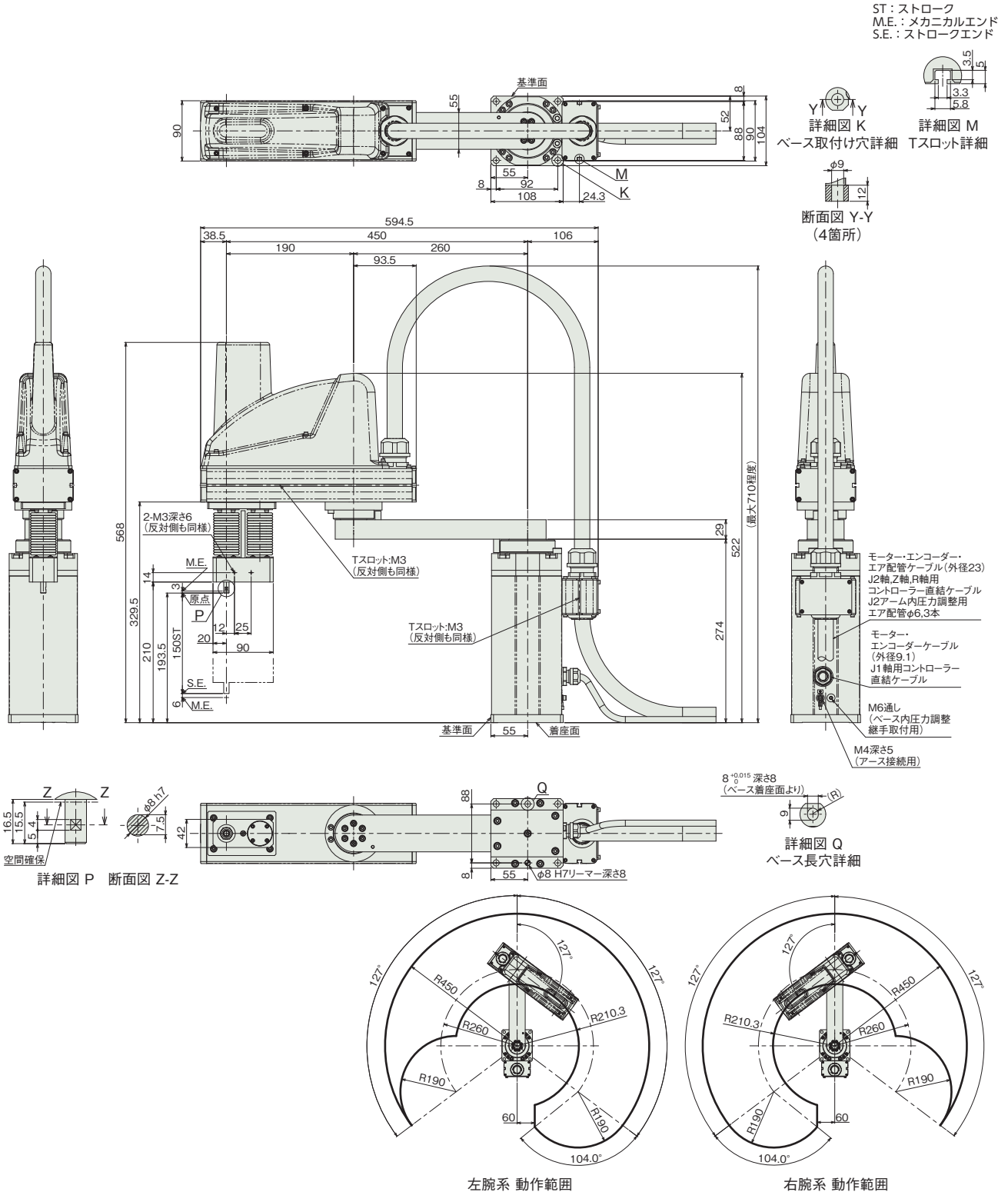
オプション
補足資料

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

■IXP-3W4515



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

■質量

項目	内容
質量	3軸仕様 18.0kg

選定

注意事項

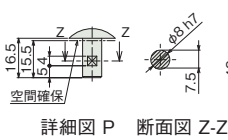
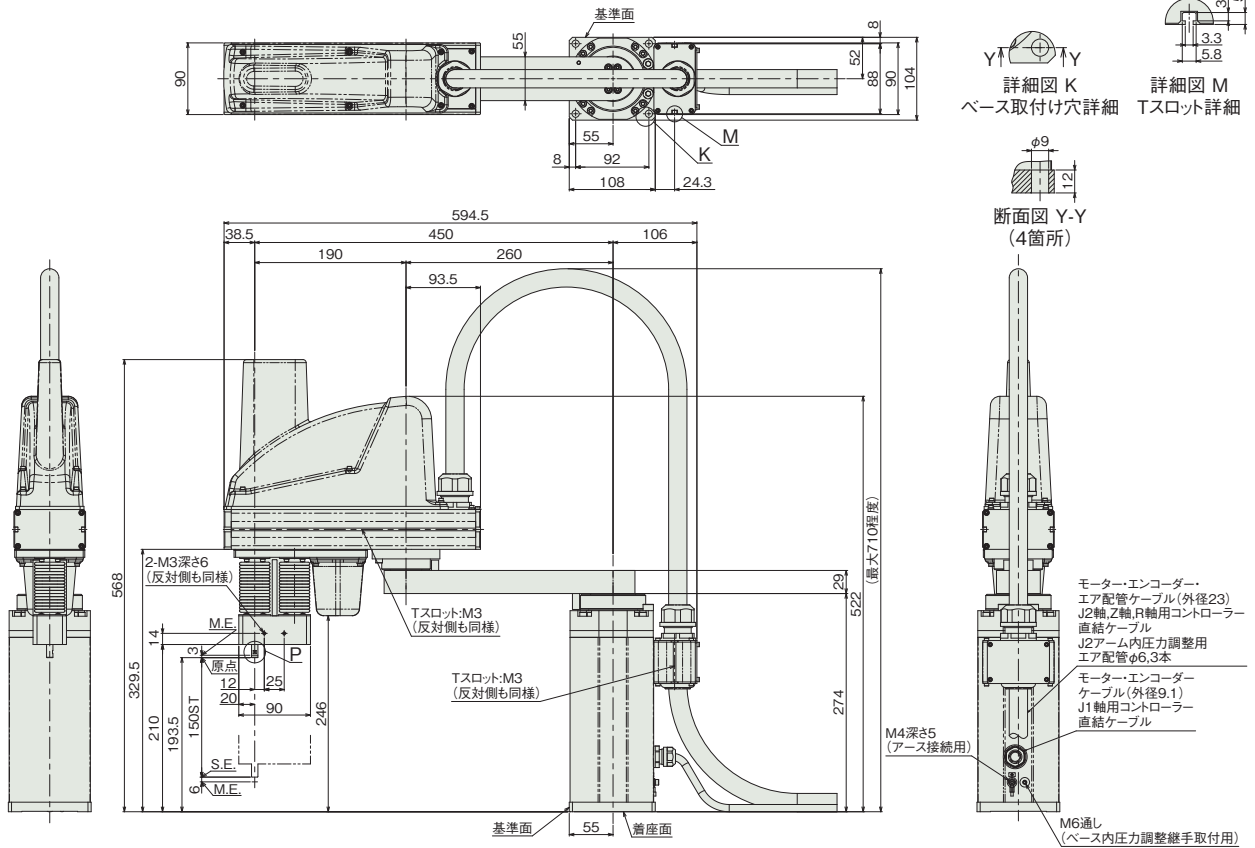
クリーン

防塵防滴

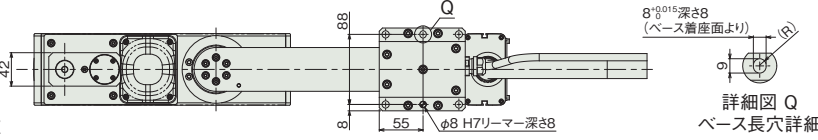
ケーブル型式
一覧表

■IXP-4W4515

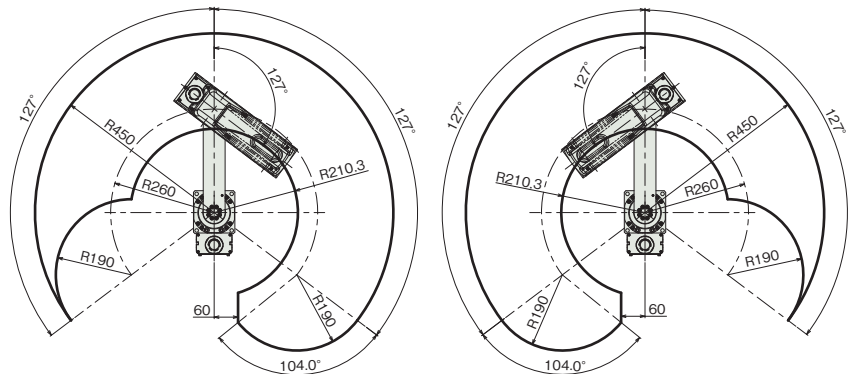
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 P 断面図 Z-Z



詳細図 Q
ベース長穴詳細



左腕系 動作範囲

右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 19.0kg

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														
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259

(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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

IXP-3W5520 IXP-4W5520

防塵・防滴
バッテリーレスアプソ
アーム長 550mm

■型式項目

IXP	-	W	55	20	-	WA	-	P3	-
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション	
3 3軸	W 防塵・防滴仕様	55 550mm	20 200mm	WA バッテリーレスアプソ仕様	3L 3m 5L 5m	下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL	下記オプション 価格表参照	



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W5520	-
4軸仕様	IXP-4W5520	-

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	7-678	-

(注) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-3	7-692	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格) <1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-



- (注1) ~ (注5) は7-677ページをご参照ください。
- 搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- 上下軸での押付け制御はできません。
- ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は7-692ページをご参照ください。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

メインスペック

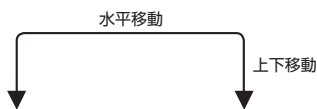
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	6		
合成最高速度 (mm/s)	2501		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	153
		第2アーム (度/s)	204
		上下軸 (mm/s)	240
		回転軸 (度/s)	- 700
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	550		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	260	
	第2アーム	290	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	200	
	回転軸 (度)	- ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.040 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	- ±0.020 度
ユーザー配線	なし	
ユーザー配管	なし	
アラーム表示灯	なし	
ブレーキ解除スイッチ	なし	
先端軸	許容トルク	3.1 N・m 3.1 N・m
	許容負荷モーメント	9.4 N・m
主要部材質	1-345ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (ジャバラ部は除く)	
エアバージ圧力 (注4)	1kPa	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	78dB以下	
海外対応規格	-	
モーター種類	パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	-
	第2アーム	-
	上下軸	-
	回転軸	-
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.79秒
連続サイクルタイム	0.79秒

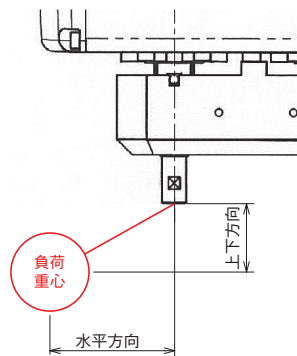
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作した場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.03 kg・m ²
4軸仕様	0.01 kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

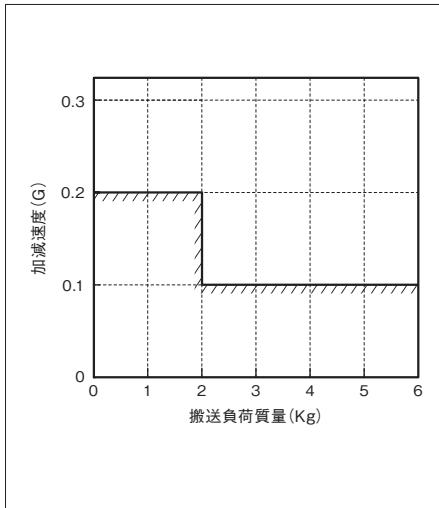
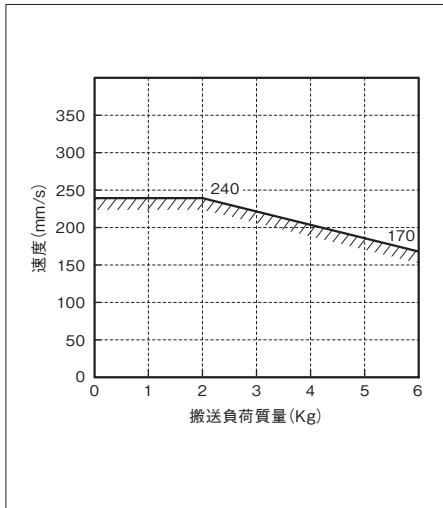
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

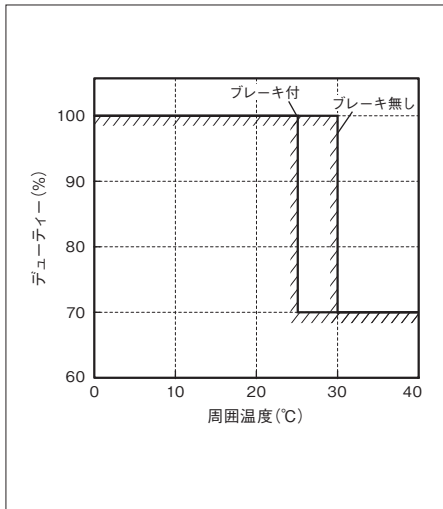
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

IXP-3W6520 IXP-4W6520

防塵・防滴
バッテリーレスアプソ
アーム長 650mm

■型式項目

IXP	-	W	65	20	-	WA	-	P3	-
シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション	
3 3軸	W 防塵・防滴仕様	65 650mm	20 200mm	WA バッテリーレスアプソ仕様	3L 3m 5L 5m	下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL	下記オプション 価格表参照	



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表 (標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W6520	-
4軸仕様	IXP-4W6520	-

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	7-678	-

(注) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	IXP-FL-3	7-692	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格) <1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	-



- (注1) ~ (注5) は7-677ページをご参照ください。
- 搬送物が4kg以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
- 上下軸での押付け制御はできません。
- ツールや押付け側にバネなどのバッファを設けた場合の許容押付け力は90Nとなります。
- 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
- フランジオプションをご用意しています。詳細は7-692ページをご参照ください。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

メインスペック

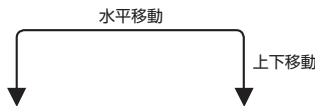
項目	内容		
	3軸仕様	4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)	6		
合成最高速度 (mm/s)	2314		
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	113
		第2アーム (度/s)	180
		上下軸 (mm/s)	240
		回転軸 (度/s)	- 700
押付け (N)	上限	不可	
	下限	不可	
アーム長 (mm)	650		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	360	
	第2アーム	290	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±127	
	第2アーム (度)	±127	
	上下軸 (mm)	200	
	回転軸 (度)	- ±360	

項目	内容	
	3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度 (注3)	水平面内	±0.040 mm
	上下軸	±0.020 mm
	回転軸	- ±0.020 度
ユーザー配線	なし	
ユーザー配管	なし	
アラーム表示灯	なし	
ブレーキ解除スイッチ	なし	
先端軸	許容トルク	3.1 N・m 3.1 N・m
	許容負荷モーメント	9.4 N・m
主要部材質	1-345ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH以下 (結露なきこと)	
保護等級	IP65 (ジャバラ部は除く)	
エアバージ圧力 (注4)	1kPa	
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注5)	78dB以下	
海外対応規格	-	
モーター種類	パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	-
	第2アーム	-
	上下軸	-
	回転軸	-
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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.93秒
連続サイクルタイム	0.93秒

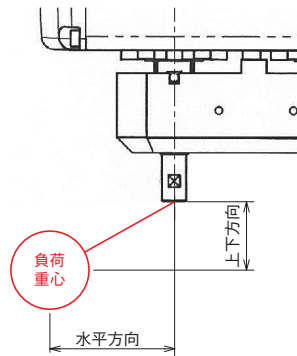
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作した場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
3軸仕様	0.03 kg・m ²
4軸仕様	0.01 kg・m ²

先端軸許容負荷慣性モーメントは、スカラロボットの先端スプライン軸の中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸から負荷重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。負荷重心位置が先端軸を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

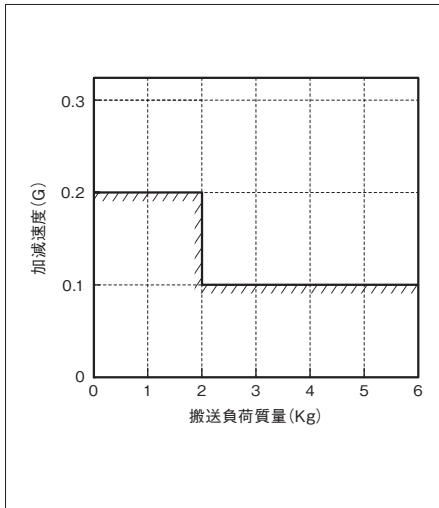
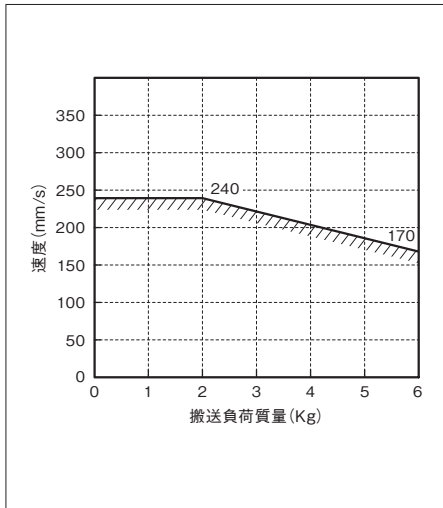
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます(最適速度・最適加減速度機能)。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

- (1) 最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
- (2) 著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

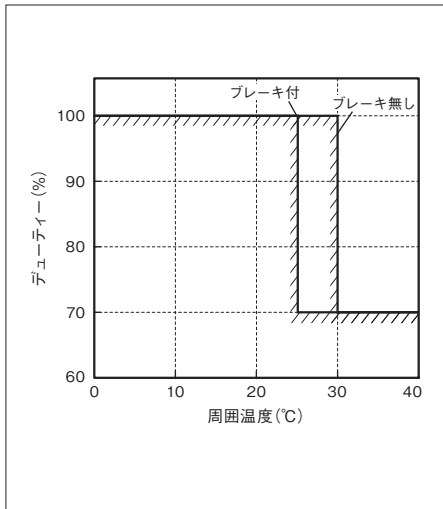
- (1) 著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。



■デューティサイクル設定

デューティサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

- (1) モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティサイクルで運転してください。



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

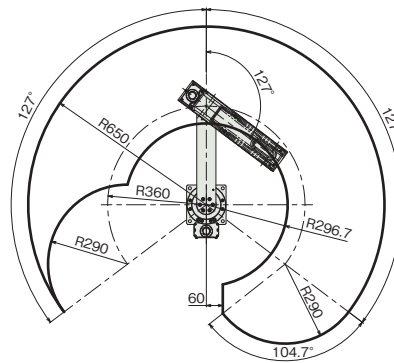
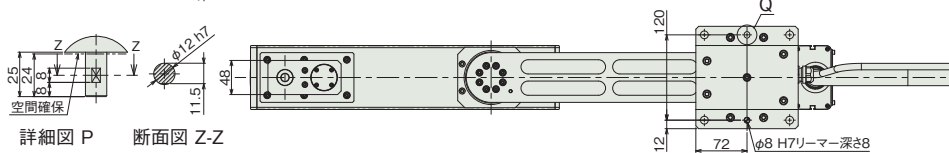
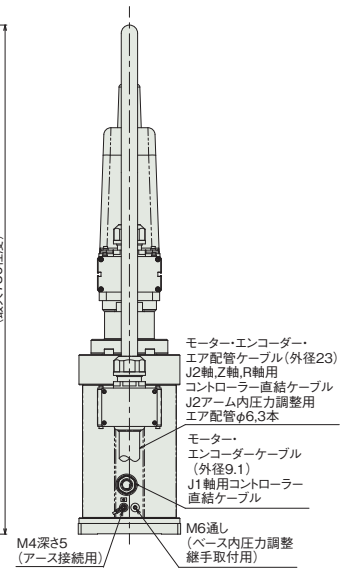
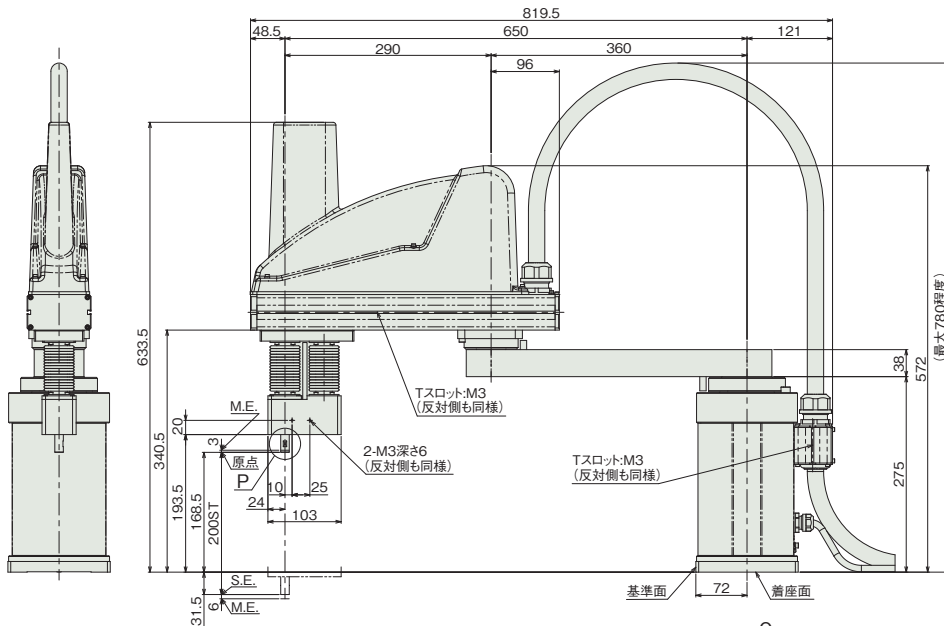
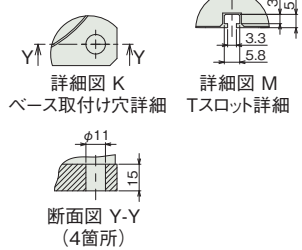
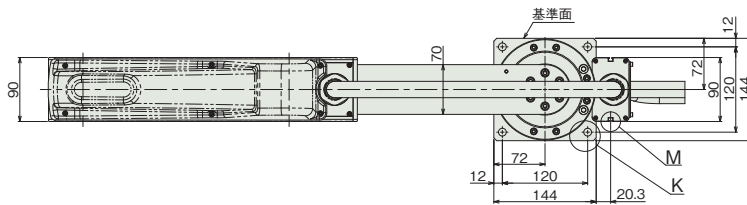
DDW

IXP

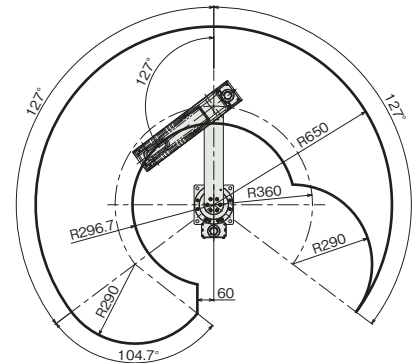
IXA

オプション
補足資料

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



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容	
質量	3軸仕様	27.0kg
	4軸仕様	29.0kg

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-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	-	8-259

(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


クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

スカラロボット IXA

サーボモーター 200V

IXA	標準／高速	IXA-4NSW3015	7-659	
		IXA-4NSW4518/4NSW4533	7-663	
		IXA-4NSW6018/4NSW6033	7-669	

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

IXA-4NSW3015

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

アーム長 300mm

■型式項目

IXA	-	4		NSW		30		15	-		-					T2
シリーズ	-	軸数	4	タイプ	NSW	アーム長	30	上下軸ストローク	15	ケーブル長	N	なし	適応コントローラー	T2	XSEL-RAX/SAX	
					防塵・防滴仕様 高速タイプ		300mm		150mm		5L	5m				
											10L	10m				
											<input type="checkbox"/> L	長さ指定 (1m単位)				



CE RoHS 10



価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSW3015	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> -CS	5-859	-
ユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-691	-
フランジ	IX-FL-1	7-692	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

POINT
選定上の注意

- (注1) ~ (注9) は、7-675 ページをご参照ください。
- 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速度を下げるか、デューティ（目安）を参考にして加減速度後に停止時間を設けてください。
- ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ16エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。
- スカラロボットは100%の速度・加減速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)		6	
合成最高速度 (mm/s)		5126	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	690
		第2アーム (度/s)	690
		上下軸 (mm/s)	1500
		回転軸 (度/s)	1600
		上限	98
押付け (N) (注3)		23	
アーム長 (mm)		300	
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	155	
	第2アーム	145	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±121	
	第2アーム (度)	±125	
	上下軸 (mm)	150	
	回転軸 (度)	±360	

項目		内容
		4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
アラーム表示灯 (注5)		なし
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	4.5N・m
	許容負荷モーメント	7.1N・m
主要部材質		1-347ページをご確認ください
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		IP65 (ジャバラ部は除く)
エアバージ圧力 (注8)		35kPa
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと
騒音 (注7)		80dB以下
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
モーター容量	第1アーム	600
	第2アーム	400
	上下軸	200
	回転軸	100
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		16384 pulse/rev
納期		ホームページ [納期照会] に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.69秒

標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。

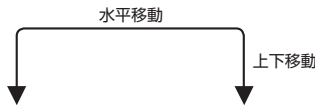
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)

【標準サイクルタイム】

最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

【連続サイクルタイム】

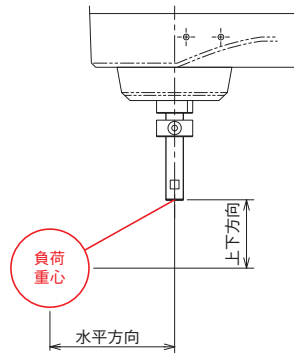
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m ²

動作時、スプライン先端からの水平方向寸法および上下方向寸法は下記の制限を目安にご使用ください。負荷オフセットが大きい場合、異音や振動の発生、故障、寿命の低下の原因となります。適宜速度、加減速度を調整、もしくは重心のバランス調整をしてください。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

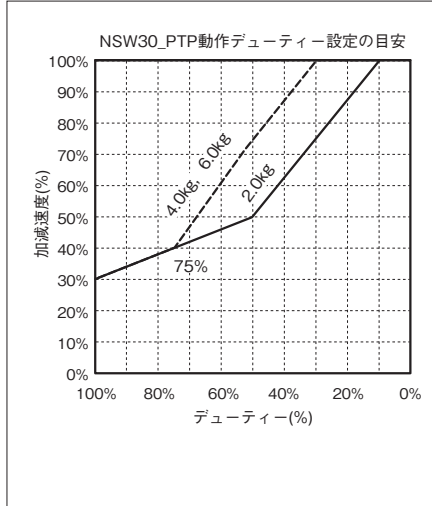
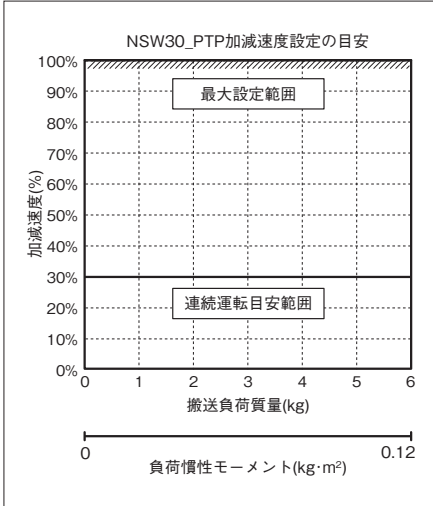
IXA

オプション
補足資料

加減速度設定の目安

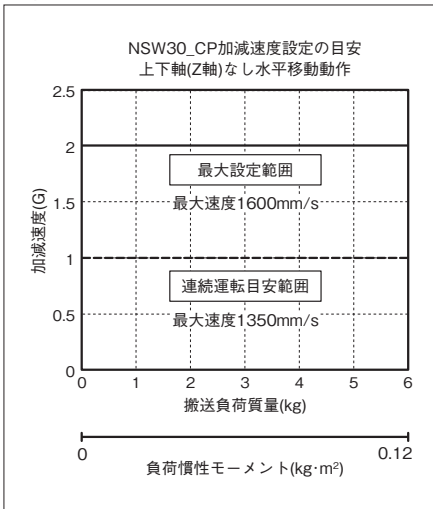
- スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。
- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
 - (2) 同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
 - (3) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
 - (4) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げると、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
 - (5) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
 - (6) ロボットを高速で水平移動させた場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
 - (7) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
 - (8) 可搬質量は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
 - (9) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
 - (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作

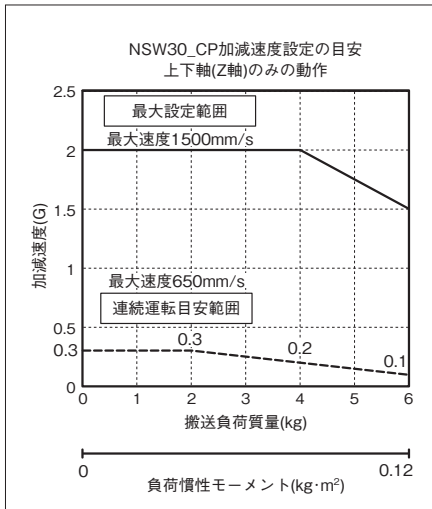


■CP動作

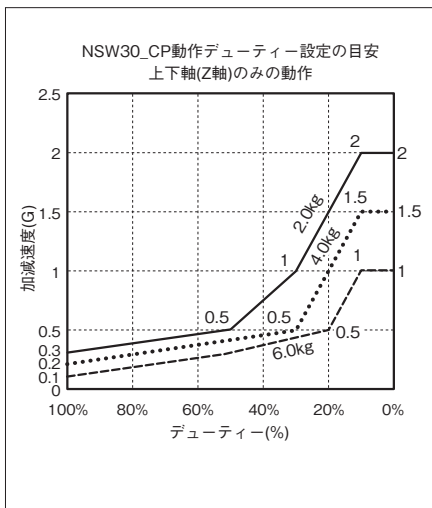
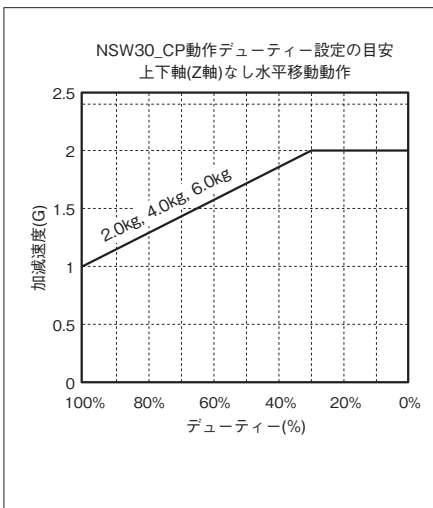
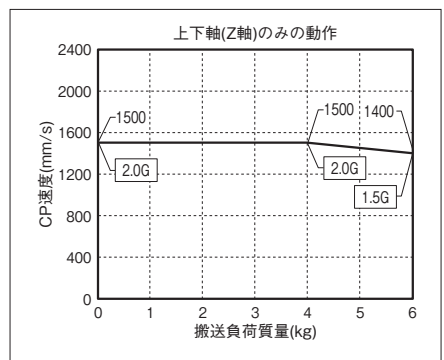
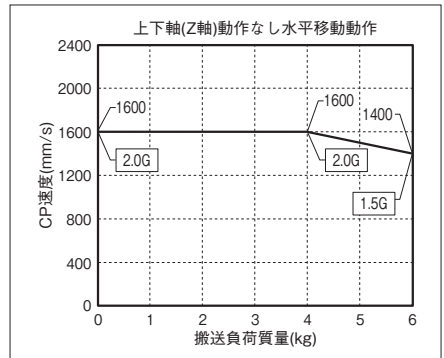
水平



上下



■CP動作 速度・加減速度制限



選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

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

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

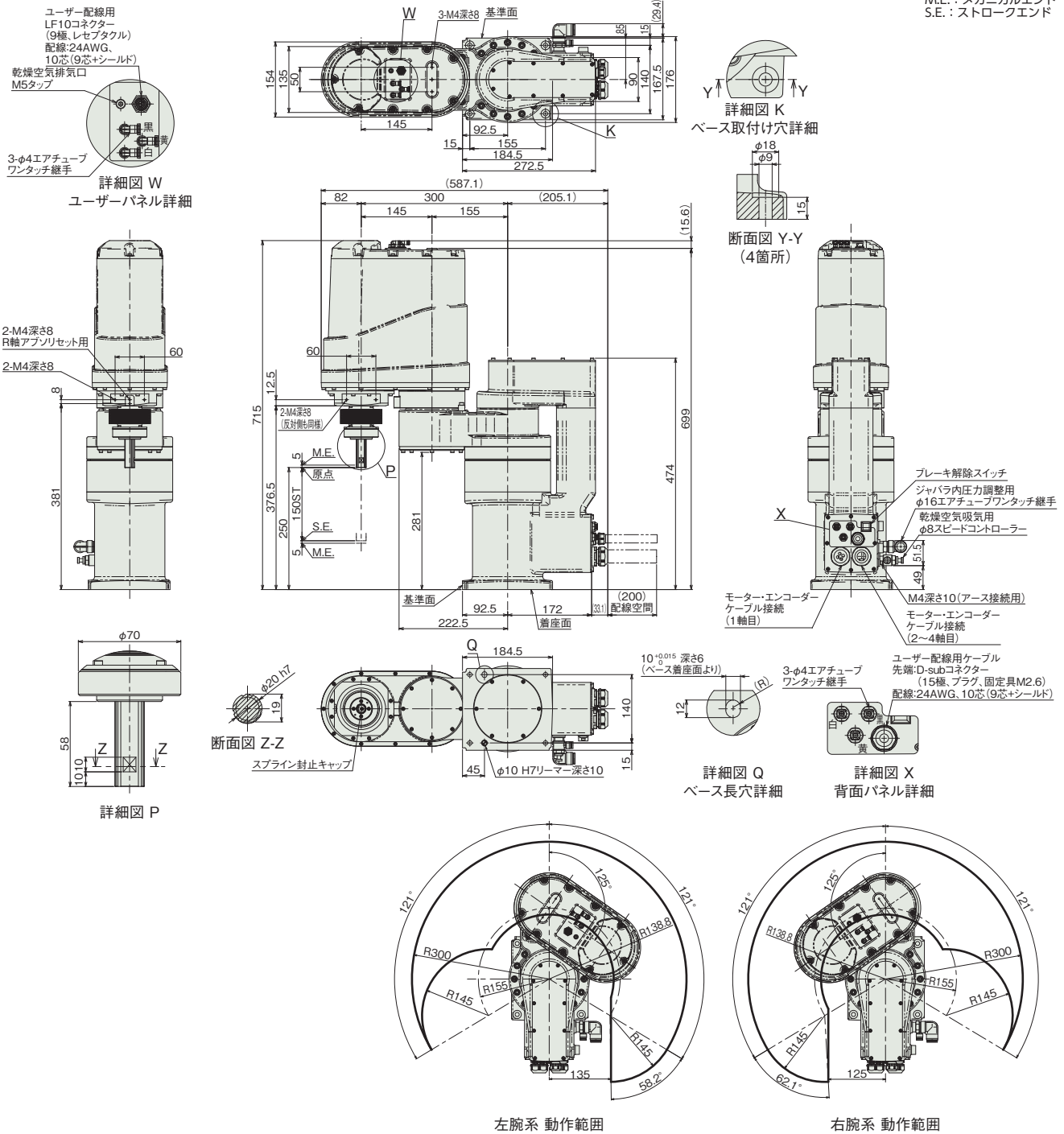
IXA

オプション
補足資料

■IXA-4NSW3015

(注) ケーブル接続に関しては7-675ページ(注9)を参照ください。

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



■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 48.0kg

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 (タイプにより異なります)	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					
XSEL-RAX4/SAX4 (IX・IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	36666	-	8-291		

(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。

IXA-4NSW4518

IXA-4NSW4533

防塵・防滴

バッテリーレスアプソ

アーム長
450
mm

型式項目

IXA	-	4		NSW		45			-		-					T2											
シリーズ		軸数	4	4軸	タイプ	NSW	防塵・防滴仕様 高速タイプ	アーム長	45	450mm	上下軸ストローク	18	180mm	33	330mm	ケーブル長	N	なし	5L	5m	10L	10m	□L	長さ指定 (1m単位)	適用コントローラー	T2	XSEL-RAX/SAX



CE RoHS 10



選定
注意事項
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSW4518	-
IXA-4NSW4533	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR□□□-CS	5-859	-
ユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-691	-
フランジ	IX-FL-1	7-692	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
長さ指定	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

POINT
選定上の注意

- (注1) ~ (注9) は、7-675 ページをご参照ください。
- 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速度を下げるか、デューティ（目安）を参考にして加減速度後に停止時間を設けてください。
- ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ16エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。
- スカラロボットは100%の速度・加減速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

IXP

IXA

オプション
補足資料

メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)		8	
速度 (注2)	合成最高速度 (mm/s)	6981	
	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	500
		第2アーム (度/s)	700
		上下軸 (mm/s)	1600
		回転軸 (度/s)	2000
押付け (N) (注3)	上限	110	
	下限	25	
アーム長 (mm)	450		
各軸アーム長 (mm)	第1アーム	200	
	第2アーム	250	
各軸動作範囲	第1アーム (度)	±137	
	第2アーム (度)	±133	
	上下軸 (mm)	180/330	
	回転軸 (度)	±360	

項目		内容	
		4軸仕様	
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	±0.005度	
ユーザー配線	10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)		
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)		
アラーム表示灯 (注5)	なし		
ブレーキ解除スイッチ (注6)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ		
先端軸	許容トルク	3.2N・m	
	許容負荷モーメント	9.6N・m	
主要部材質	1-347ページをご確認ください		
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	IP65 (ジャバラ部は除く)		
エアバージ圧力 (注8)	35kPa		
耐振動・耐衝撃	衝撃・振動が加わらないこと		
騒音 (注7)	80dB以下		
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		
モーター容量	第1アーム	600W	
	第2アーム	400W	
	上下軸	200W	
	回転軸	100W	
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	16384 pulse/rev		
納期	ホームページ [納期照会] に記載		

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.55秒

標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。

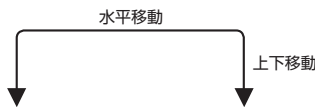
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)

【標準サイクルタイム】

最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

【連続サイクルタイム】

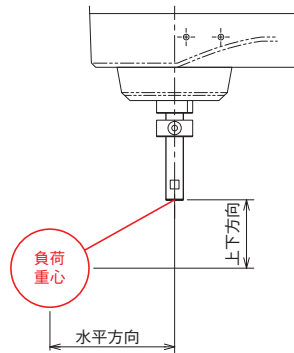
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m ²

動作時、スプライン先端からの水平方向寸法および上下方向寸法は下記の制限を目安にご使用ください。負荷オフセットが大きい場合、異音や振動の発生、故障、寿命の低下の原因となります。適宜速度、加減速度を調整、もしくは重心のバランス調整をしてください。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

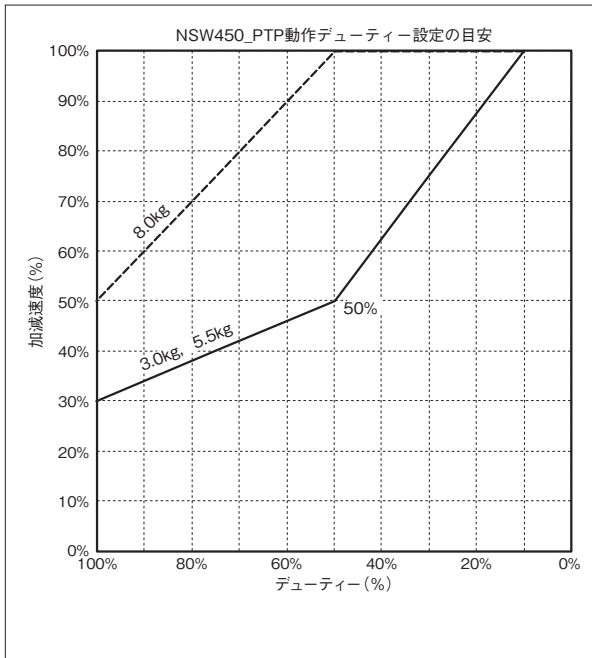
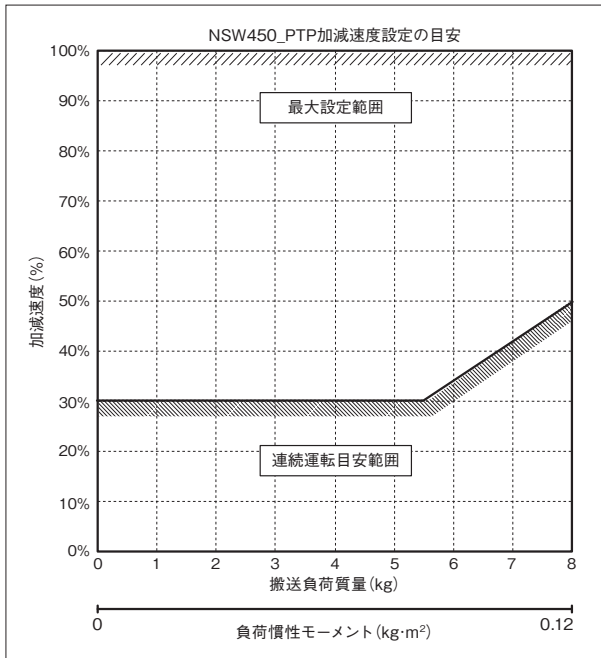
オプション
補足資料

加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) デューティ(%) = (運転時間 / (運転時間 + 停止時間)) × 100
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

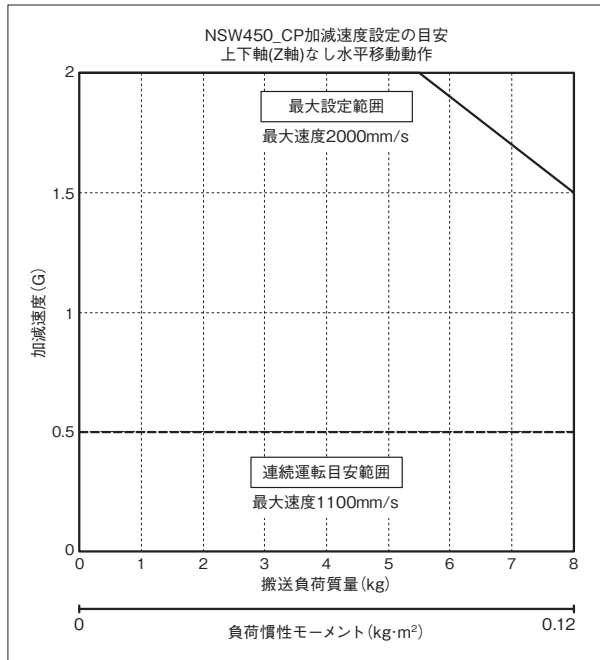
IXP

IXA

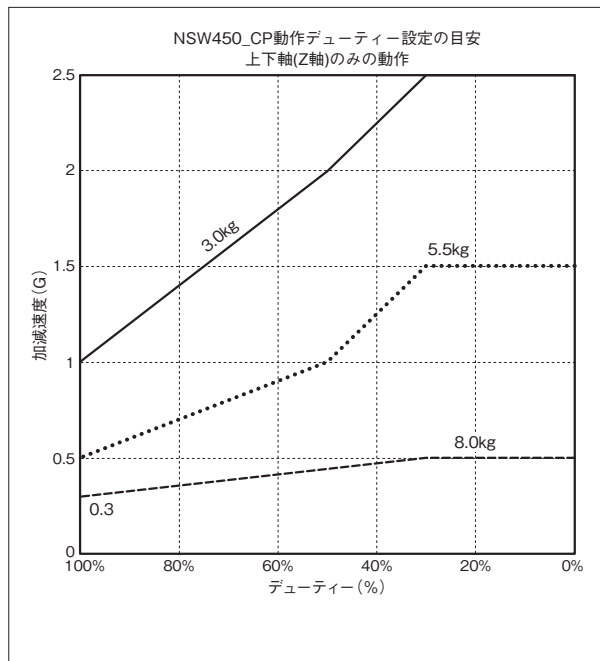
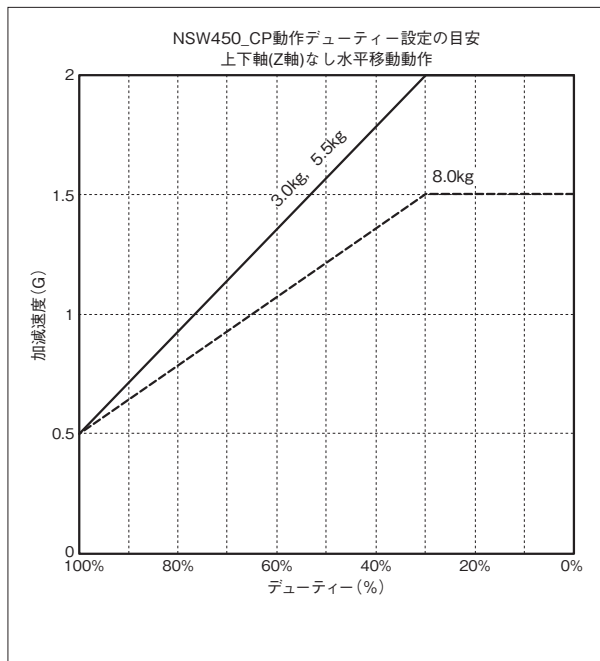
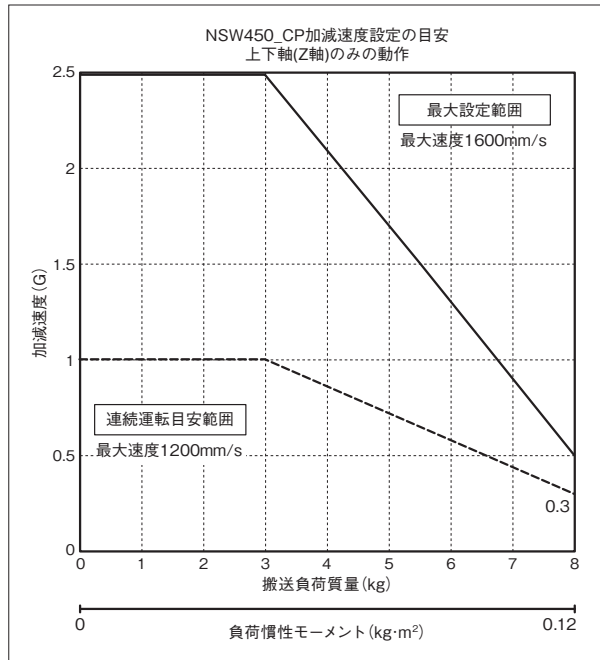
オプション
補足資料

■CP動作

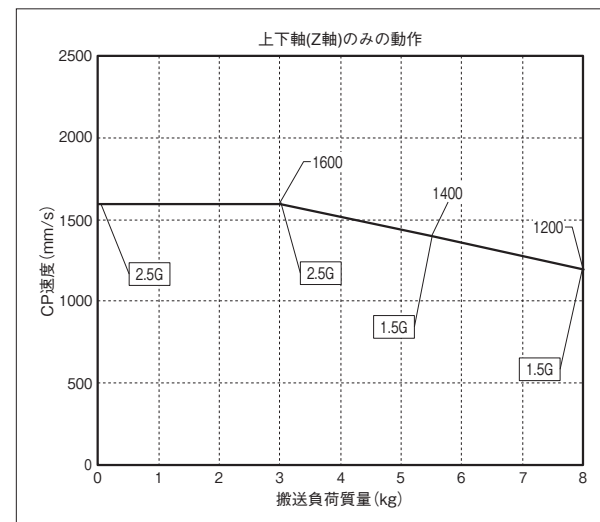
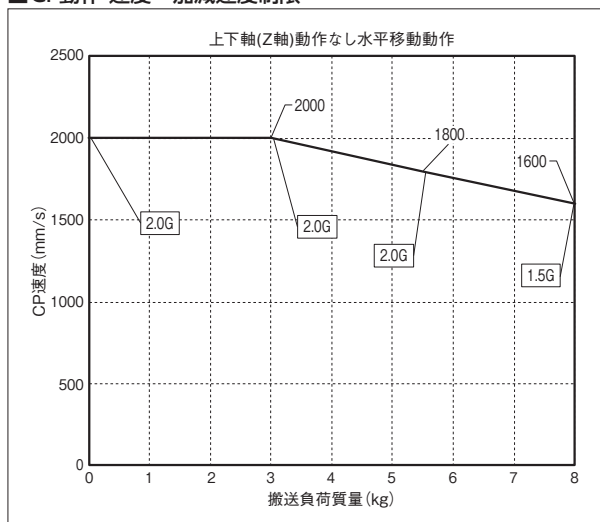
水平



上下



■CP動作 速度・加減速度制限



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

クリーン

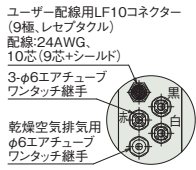
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

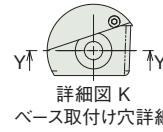
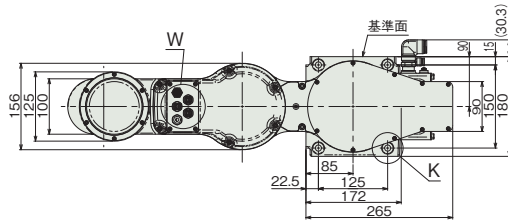
■IXA-4NSW4518

(注) ケーブル接続に関しては7-675ページ(注9)を参照ください。

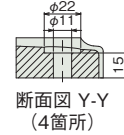
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



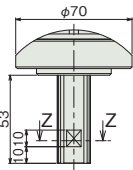
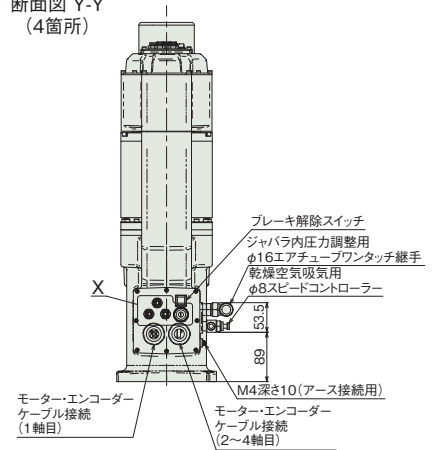
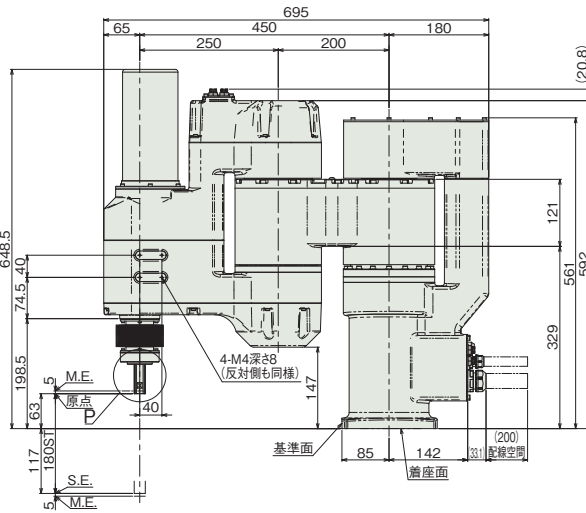
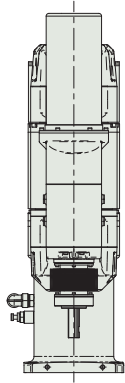
詳細図 W
ユーザーパネル詳細



詳細図 K
ベース取付け穴詳細



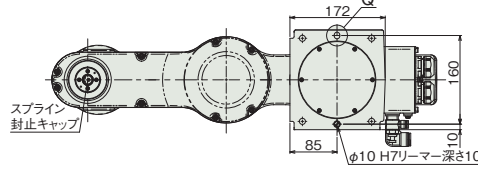
断面図 Y-Y
(4箇所)



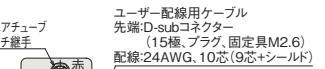
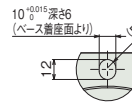
詳細図 P



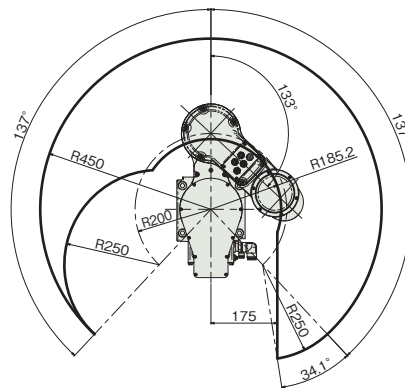
断面図 Z-Z



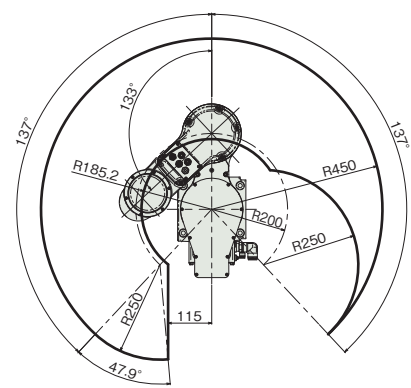
詳細図 Q
ベース長穴詳細



詳細図 X
背面パネル詳細



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

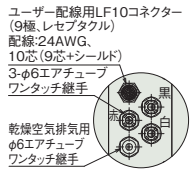
■質量

項目	内容
質量	4輪仕様 52.0kg

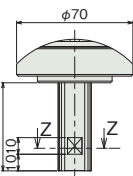
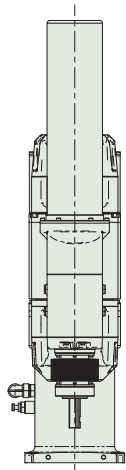
オプション
補足資料

■IXA-4NSW4533

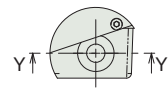
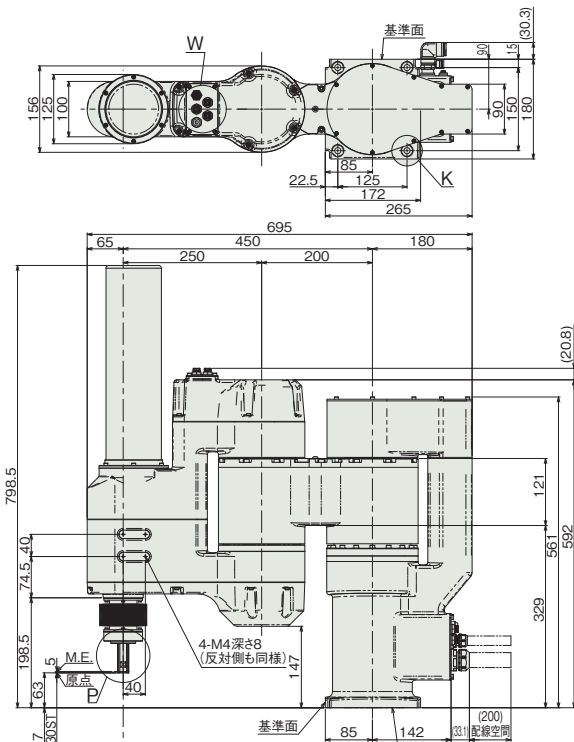
(注) ケーブル接続に関しては7-675ページ(注9)を参照ください。



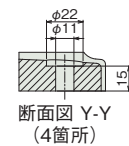
詳細図 W
ユーザーパネル詳細



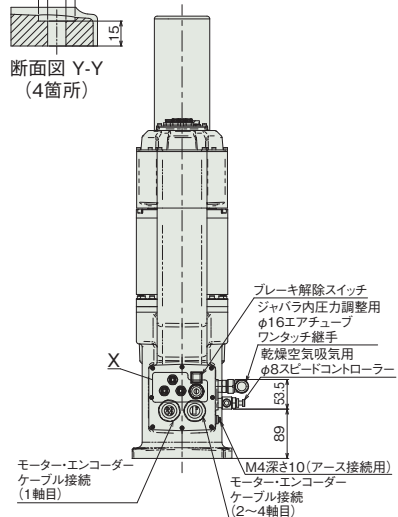
詳細図 P



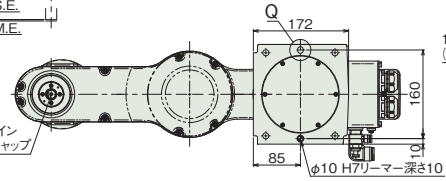
詳細図 K
ベース取り付け穴詳細



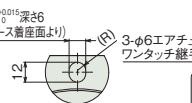
断面図 Y-Y
(4箇所)



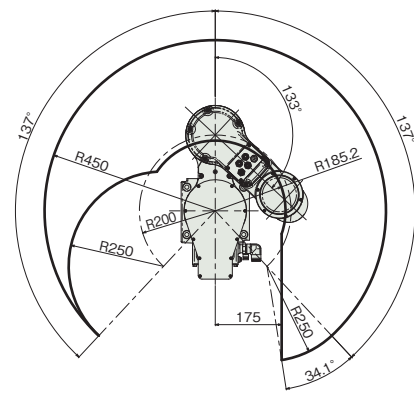
モーター・エンコーダ
ケーブル接続
(1軸目)



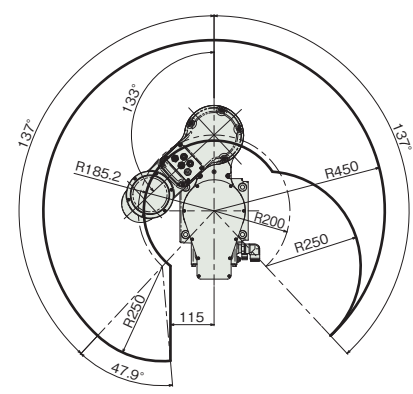
詳細図 Q
ベース長穴詳細



詳細図 X
背面パネル詳細



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 53.0kg

■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-RAX4/SAX4 (IX・IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-	8-291	

(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。

IXA-4NSW6018

IXA-4NSW6033

防塵・防滴 アーム長 **600mm**

■型式項目

IXA	-	4		NSW		60											T2		
シリーズ		軸数	4	タイプ	NSW	アーム長	60	600mm	上下軸ストローク	18	180mm	33	330mm	ケーブル長	N	なし	適用コントローラー	T2	XSEL-RAX/SAX
			4軸		防塵・防滴仕様 高速タイプ									5L	5m				
														10L	10m				
														□L	長さ指定 (1m単位)				



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IXA-4NSW6018	-
IXA-4NSW6033	-

別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	CB-IXA-USR□□□-CS	5-859	-
ユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-691	-
フランジ	IX-FL-1	7-692	-

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	5L(5m)	-
	10L(10m)	-
	1L(1m) ~ 4L(4m)	-
長さ指定	6L(6m) ~ 9L(9m)	-
	11L(11m)	-
	12L(12m)	-
	13L(13m)	-
	14L(14m)	-
	14L(14m)	-
	15L(15m)	-

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

POINT
選定上の注意

- (注1) ~ (注9) は、7-675 ページをご参照ください。
- 加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速度を下げるか、デューティ（目安）を参考にして加減速度後に停止時間を設けてください。
- ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ16エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。
- スカラロボットは100%の速度・加減速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

メインスペック

項目		内容	
		4軸仕様	
最大可搬質量 (kg) (注1)		10	
合成最高速度 (mm/s)		6039	
速度 (注2)	各軸最高速度	第1アーム (度/s)	285
		第2アーム (度/s)	700
		上下軸 (mm/s)	1600
		回転軸 (度/s)	2000
押付け (N) (注3)		上限	110
		下限	25
アーム長 (mm)		600	
各軸アーム長 (mm)		第1アーム	350
		第2アーム	250
各軸動作範囲		第1アーム (度)	±137
		第2アーム (度)	±133
		上下軸 (mm)	180/330
		回転軸 (度)	±360

項目		内容	
		4軸仕様	
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下軸	±0.01mm	
	回転軸	±0.005度	
ユーザー配線		10芯 (9芯+シールド) AWG24 (定格30V/MAX1A)	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)	
アラーム表示灯 (注5)		なし	
ブレーキ解除スイッチ (注6)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ	
先端軸	許容トルク	3.2N・m	
	許容負荷モーメント	9.6N・m	
主要部材質		1-347ページをご確認ください	
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		IP65 (ジャバラ部は除く)	
エアバージ圧力 (注8)		35kPa	
耐振動・耐衝撃		衝撃・振動が加わらないこと	
騒音 (注7)		80dB以下	
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	
モーター容量	第1アーム	750W	
	第2アーム	400W	
	上下軸	200W	
	回転軸	100W	
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		16384 pulse/rev	
納期		ホームページ [納期照会] に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.57秒

標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。

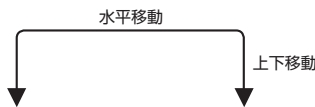
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm (粗位置決めアーチモーション)

【標準サイクルタイム】

最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。

【連続サイクルタイム】

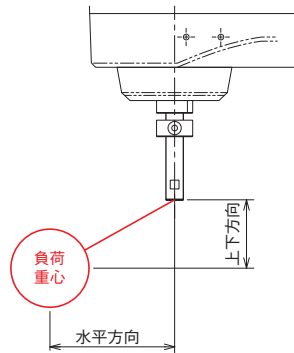
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容負荷慣性モーメント

軸数	先端軸許容負荷慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m ²

動作時、スプライン先端からの水平方向寸法および上下方向寸法は下記の制限を目安にご使用ください。負荷オフセットが大きい場合、異音や振動の発生、故障、寿命の低下の原因となります。適宜速度、加減速度を調整、もしくは重心のバランス調整をしてください。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

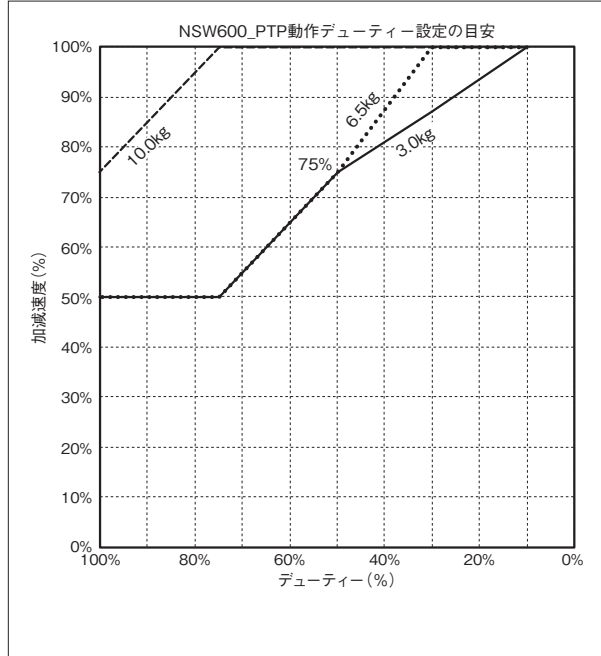
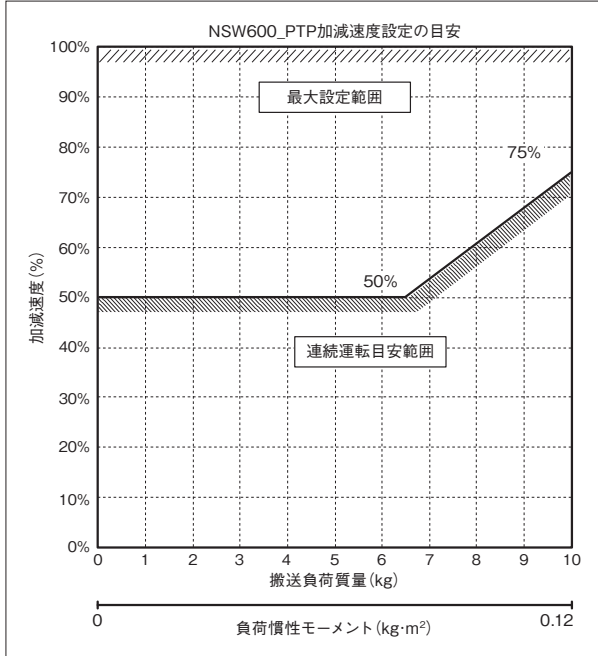
オプション
補足資料

加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティの目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

- (1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
- (2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
- (3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティの目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
- (4) $\text{デューティ}(\%) = (\text{運転時間} / (\text{運転時間} + \text{停止時間})) \times 100$
- (5) ロボットを高速で水平移動させたい場合は出来るだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
- (6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
- (7) 可搬質量は第4軸回転中心の慣性モーメント、質量を示します。
- (8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
- (9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

■PTP動作



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

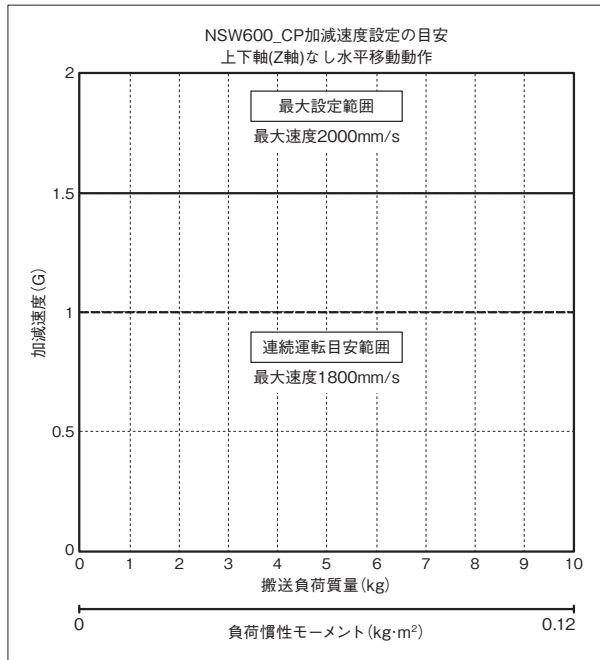
IXP

IXA

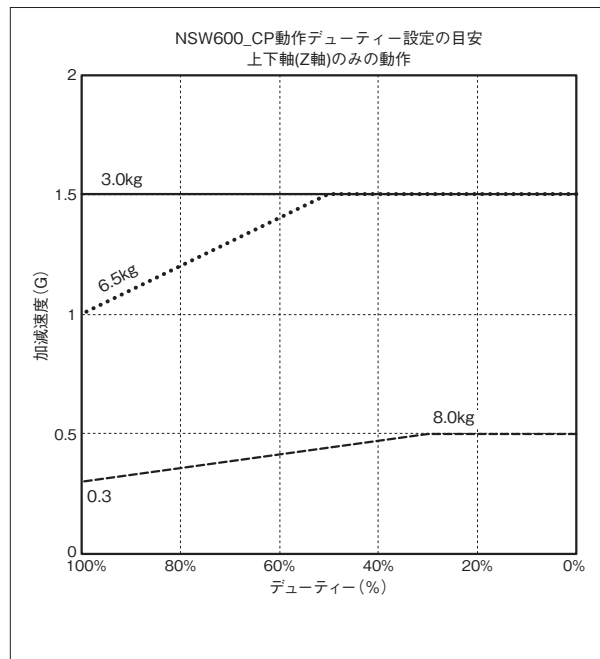
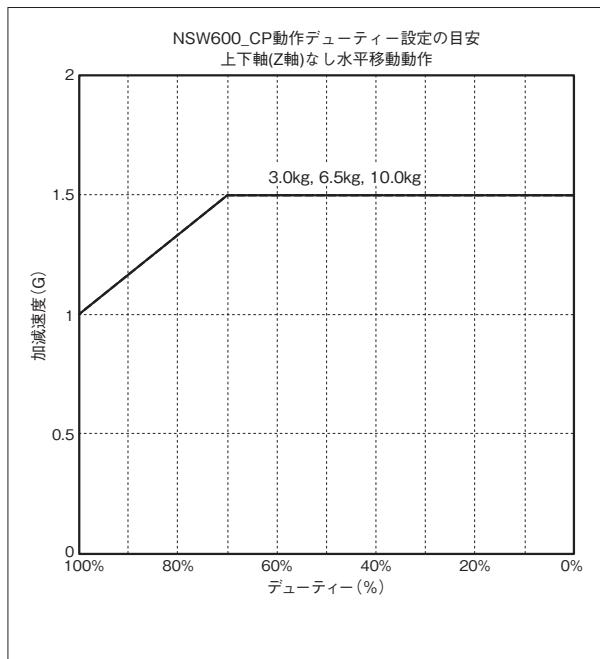
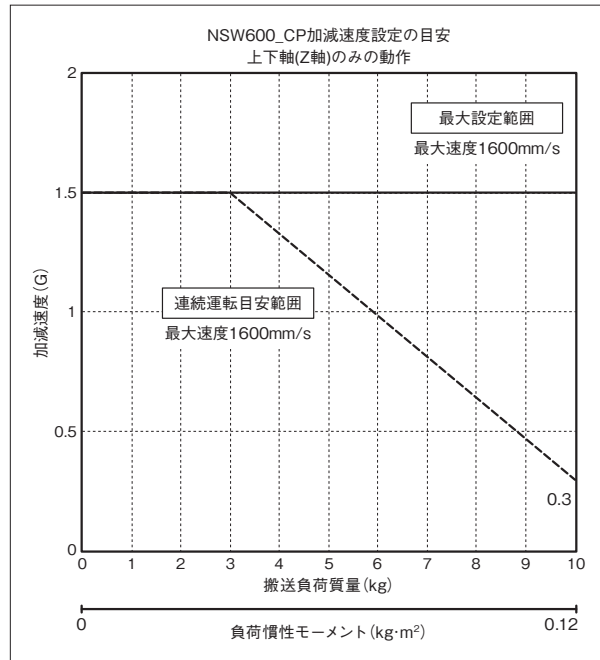
オプション
補足資料

■CP動作

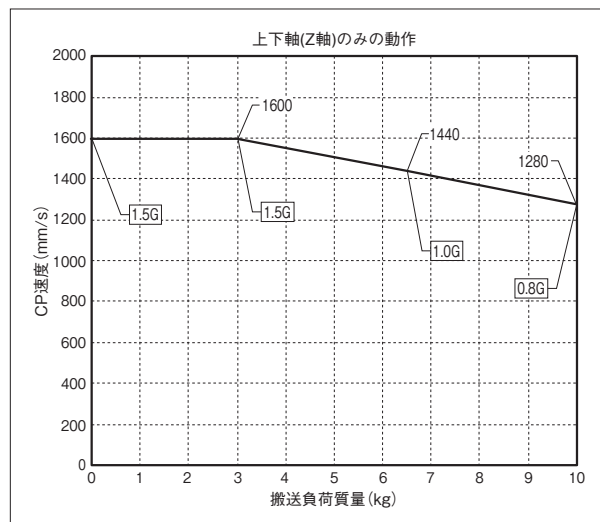
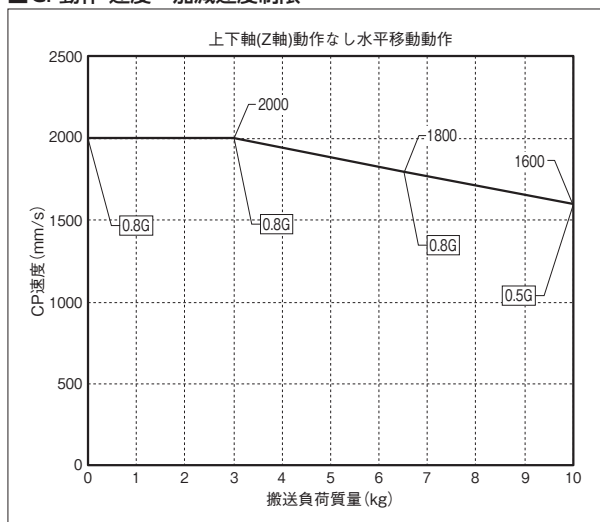
水平



上下



■CP動作 速度・加減速度制限



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

寸法図

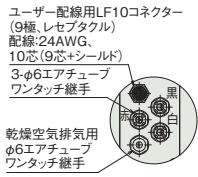
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



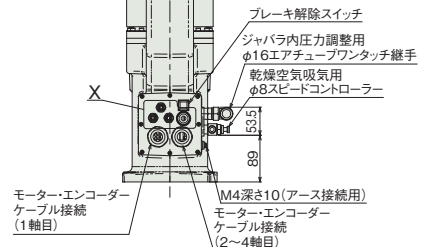
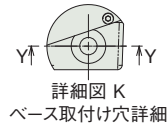
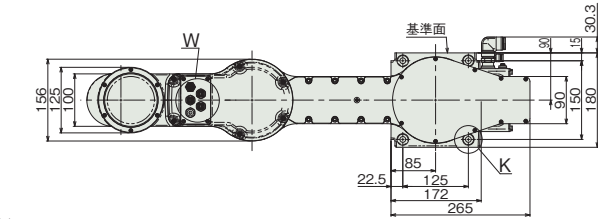
IXA-4NSW6018

(注) ケーブル接続に関しては7-675ページ(注9)を参照ください。

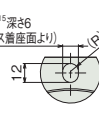
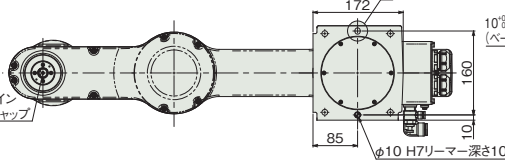
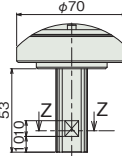
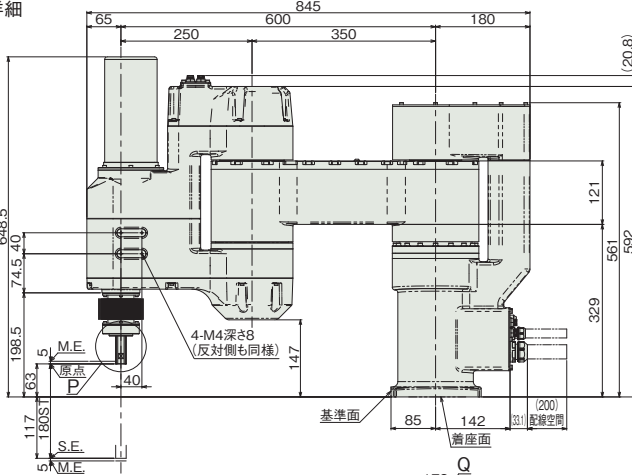
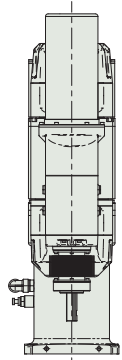
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



詳細図 W
ユーザーパネル詳細



詳細図 Q
ベース長穴詳細



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

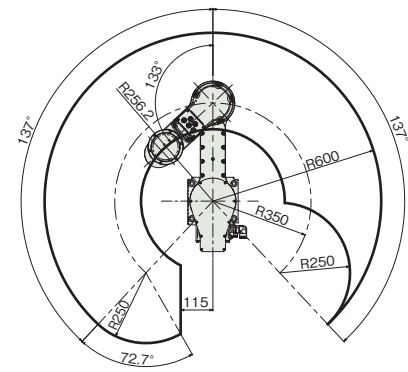
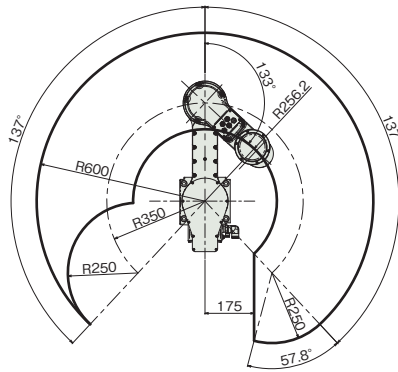
IXP

IXA

オプション
補足資料

質量

項目	内容
質量	4軸仕様 53.0kg

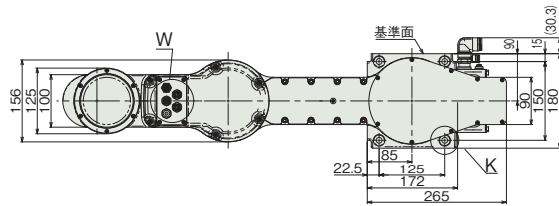


■IXA-4NSW6033

(注) ケーブル接続に関しては7-675ページ(注9)を参照ください。

ユーザー配線用LF10コネクタ
(9極、レセプタクル)
配線:24AWG、
10芯(9芯+シールド)
3-φ6エアチューブ
ワンタッチ継手
乾燥空気排気用
φ6エアチューブ
ワンタッチ継手

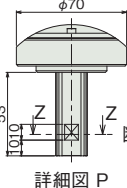
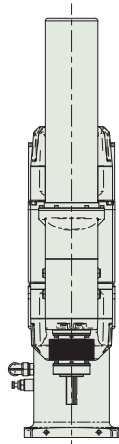
詳細図 W
ユーザーパネル詳細



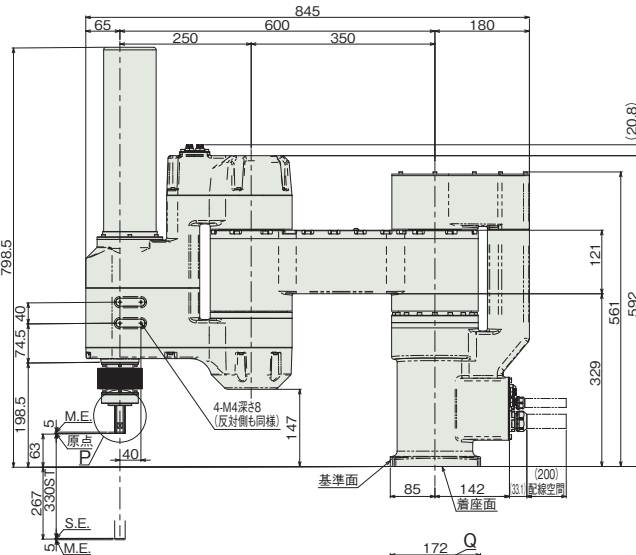
詳細図 K
ベース取付け穴詳細



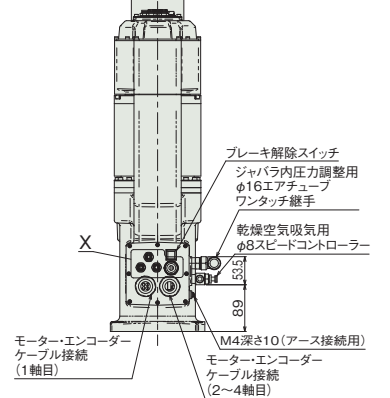
断面図 Y-Y
(4箇所)



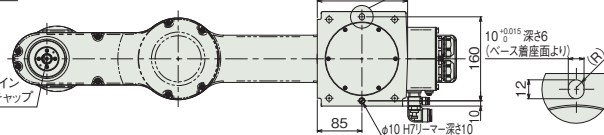
詳細図 P



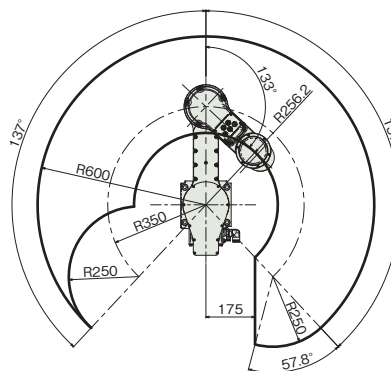
断面図 Y-Y
(4箇所)



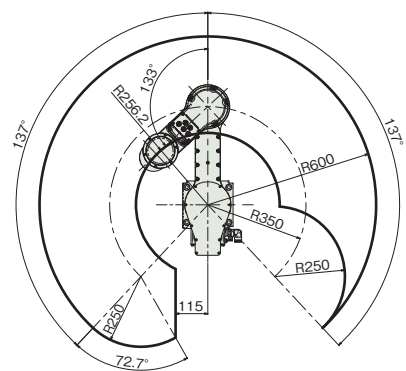
詳細図 X
背面パネル詳細



詳細図 Q
ベース長穴詳細



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	4軸仕様 54.0kg

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-RAX4/SA4 (IX・IXA用)		4	三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	36666 (タイプにより異なります)	-	8-291

(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。

防塵・防滴仕様 注意事項

カタログスペックの注意点 <スカラタイプ:IXA> ※(注1)～(注9)は、本文ページの注記と対応しております。

**(注1)
可搬質量**

可搬質量は搬送可能な最大質量になります。
プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な加速度が設定されます。
負荷質量が大きくなるほど、加速度が落ちる設定となります。

**(注2)
PTP動作時
最大動作速度**

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

**(注3)
第3軸
押付け力制御範囲**

第3軸押付け力制御範囲は、上下軸先端部の押付け力です。
第3軸に何も取付けられていない無負荷時の押し力となります。
上限は押付け力の設定値が70%の場合の押付け力です。
下限は設定値が□NNN1805及び4NSW3015は30%、それ以外の
タイプは20%の場合の押付け力です。

**(注4)
位置繰返し精度**

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(JIS B 8432_周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切り替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、位置繰返し精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

**(注5)
アラーム表示灯**

アラーム表示灯はスカラロボットの第1軸(J1)ベース上部に設置されています。
アーム長180以外の標準タイプNNNIはオプションとなります。(オプション型式:LED)
防塵・防滴仕様は設定していません。
コントローラーがエラーを発生した場合等に点灯させることができますが、使用する場合はお客様がコントローラーのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

**(注6)
ブレーキ解除
スイッチ**

ブレーキ解除スイッチは第1軸(J1)ベース背面に設置されています。
ブレーキの解除を行うには、ブレーキ解除スイッチの使用・不使用にかかわらず、
コントローラーへのDC24V電源の供給が必要です。

**(注7)
騒音**

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。
騒音は、動作条件及び周囲反射環境により変わる場合があります。
(JIS B 6195)

**(注8)
エアパーシ圧力**

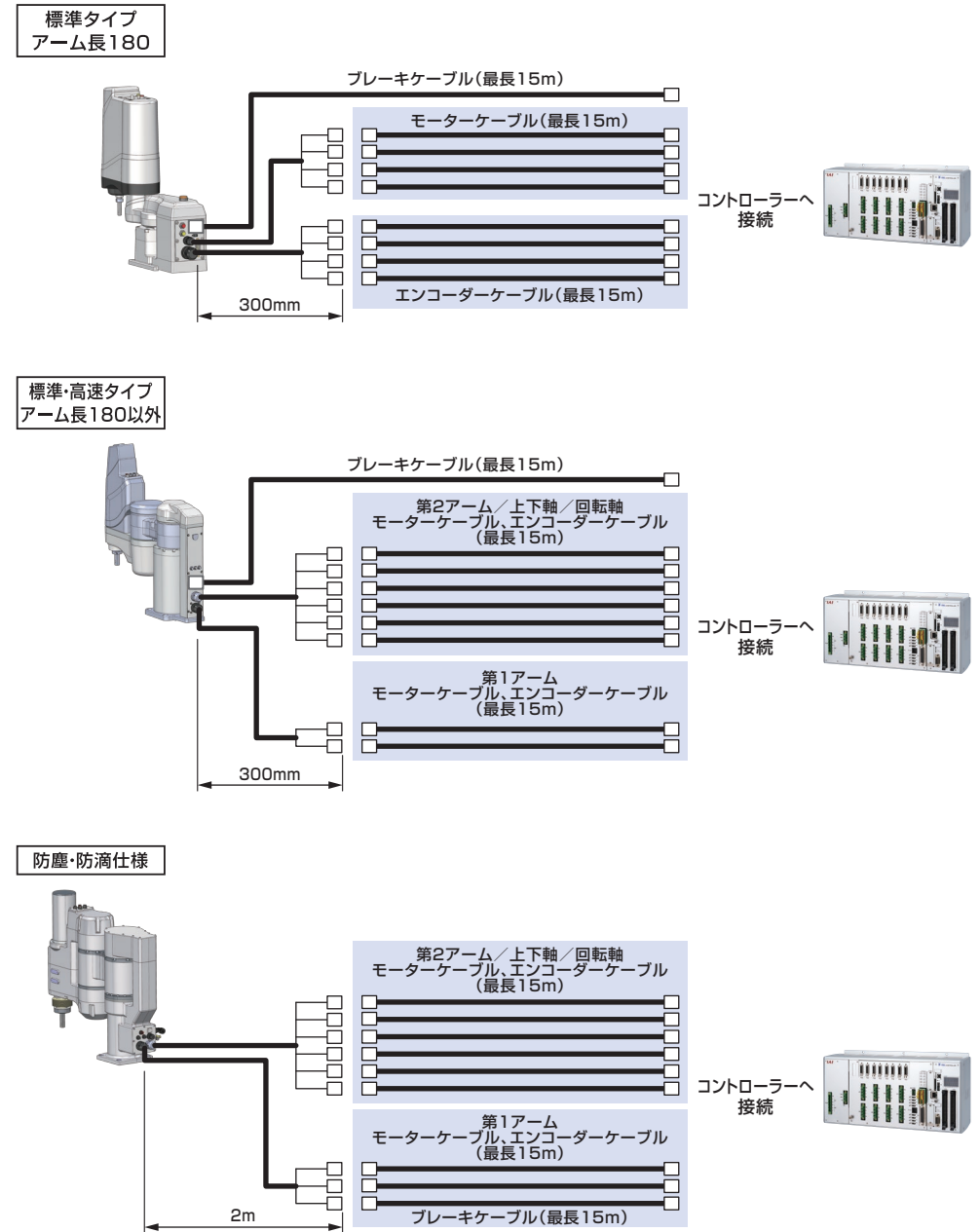
Z軸の動作条件によって、ジャバラの潰れや蛇行が発生する恐れがあります。
このため、スピードコントローラーを介して、徐々に空気を本体に供給するようにバルブ調整を行ってください。

動作範囲

腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

(注9)
ケーブル

モーターケーブル、エンコーダーケーブル、ブレーキケーブルの接続は下記の通りとなります。



選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

カタログスペックの注意点 <スカラタイプ:IXP>

※(注1)～(注5)は、本文ページの注記と対応しております。

(注1) 可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。

(注2) 最高速度

メインスペックの最高速度は、PTP命令動作の場合です。CP動作命令(補間動作)の場合は、速度に限界があります。詳細は各製品ページ「加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

(注3) 位置決め精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切り替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

(注4) エアパーージ圧力

エアチューブの先端保護キャップを取外し清浄な空間に開放することで、エアパーージを行わなくてもIP65防塵滴性能を有しています。ただし、エアチューブを開放しても、上下軸の動作による内圧変化を受けてジャバラのへこみが発生する場合があります。その場合、乾燥エアを供給(エアパーージ)することでジャバラのへこみを解消することができます。エアパーージの圧力は各タイプの仕様をご参照ください。なお、各仕様の流量を流せる配管としてください。

(注5) 騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。騒音は、動作条件及び周囲反射環境により変わる場合があります。(JIS B 6195)

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

防塵・防滴仕様 オプション

ケーブル取出し方向

型式 **A0 / A1 / A2 / A3 / AT**

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。ケーブルの取出し位置は各アクチュエーターの寸法図をご確認ください。

アクチュエーターケーブル長変更

型式 **AC5 / AC10 / AC15**

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。AC5:5m、AC10:10m、AC15:15mとなります。

アルマイト処理追加

型式 **AL**

説明 アクチュエーター本体にはアルマイト処理が施されていますが、テーブル及びフロント/リア取付けブラケットの加工部品は除去されています。その部分にアルマイト処理を追加するオプションです。(水がかかる場合は設定することをお勧めします)

ブレーキ

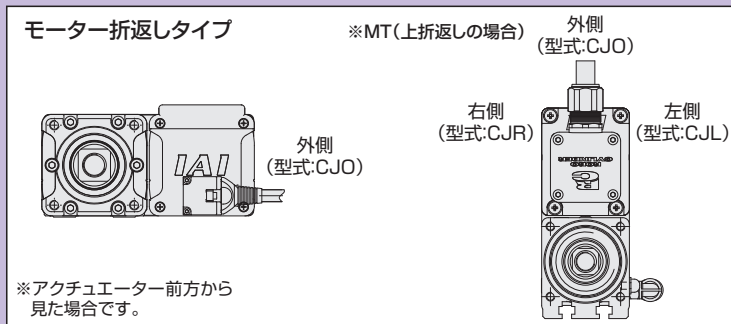
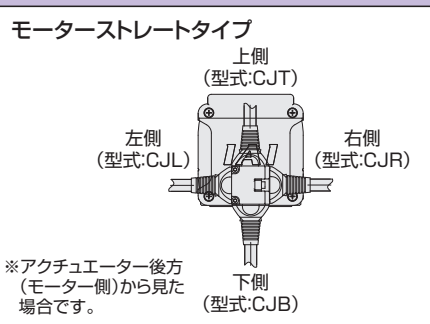
型式 **B**

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。

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

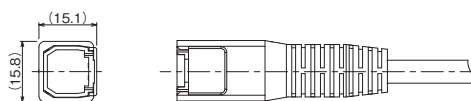
型式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**説明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。
※選定上の注意(7-693ページ)を必ずご確認ください。

小型コネクター仕様

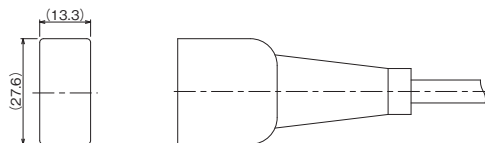
型式 **CNS**

説明 ケーブルジョイントコネクターを小型のものに変更することができます。

小型コネクター:CNS



標準:(無記入)



本体カバー

型式 **CO**

説明 防水スライダタイプのガイド部やスライダ部を保護するためのカバーです。

選定

注意事項

フリー

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWARCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

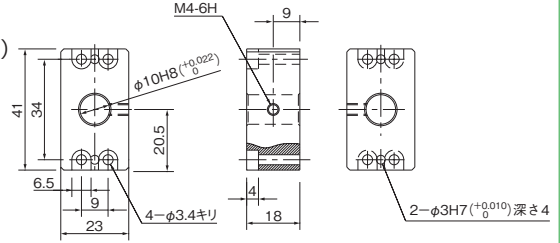
ケーブル型式
一覽表

フランジブラケット

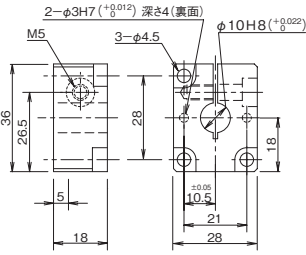
型式 **FB**

説明 グリッパ本体を固定するための
ブラケットです。

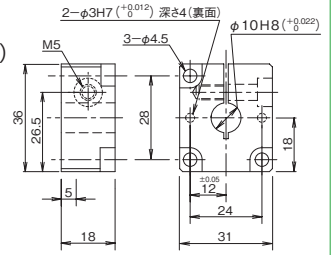
GRSS/GRLS用
単品型式 RCP2-FB-GRSS
(単品質量:0.05kg / 材質:アルミ)



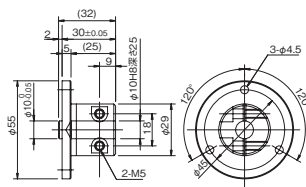
GRS用
単品型式 RCP2-FB-GRS
(単品質量:0.06kg / 材質:アルミ)



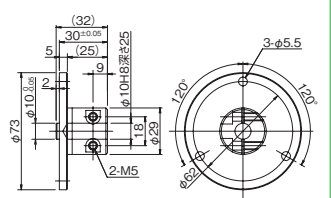
GRM用
単品型式 RCP2-FB-GRM
(単品質量:0.06kg / 材質:アルミ)



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)



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

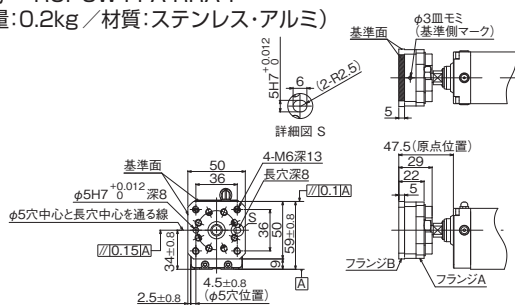
オプション
補足資料

先端アダプター (フランジ)

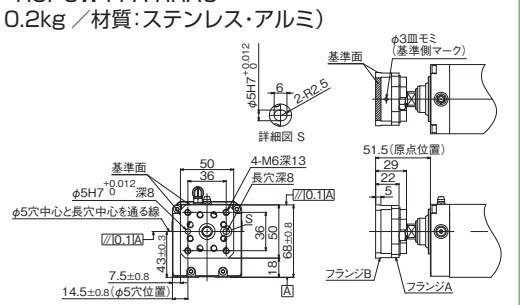
型式 **FFA**

説明 ロッド先端にジグ等をボルト4本で取付けるためのアダプターです。

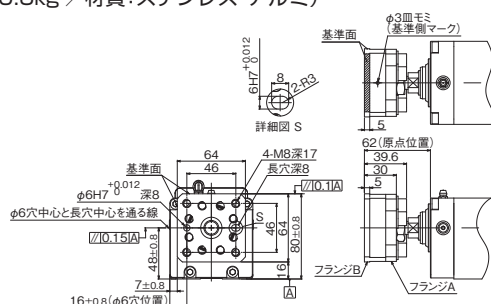
RCP6(S)W-RR4□
単品型式 RCP6W-FFA-RR4
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・アルミ)



RCP6(S)W-RR6□
単品型式 RCP6W-FFA-RR6
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス・アルミ)



RCP6(S)W-RR7□
単品型式 RCP6W-FFA-RR7
(単品質量:0.5kg / 材質:ステンレス・アルミ)

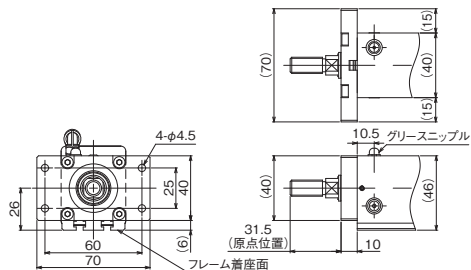


前フランジ

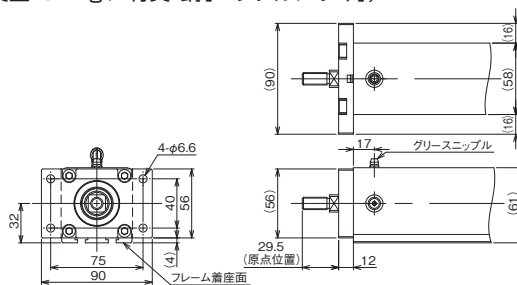
型式 FL

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。

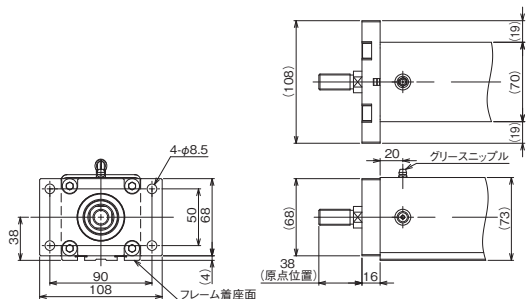
RCP6(S)W-RA4□
 単品型式 RCP6W-FL-RA4
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



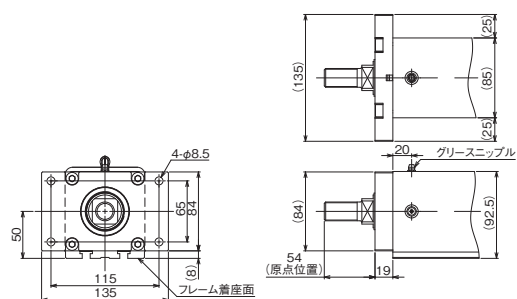
RCP6(S)W-RA6□
 単品型式 RCP6W-FL-RA6
 (単品質量:0.4kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



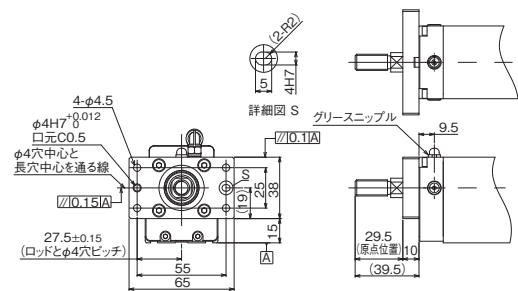
RCP6(S)W-RA7□
 単品型式 RCP6W-FL-RA7
 (単品質量:0.7kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



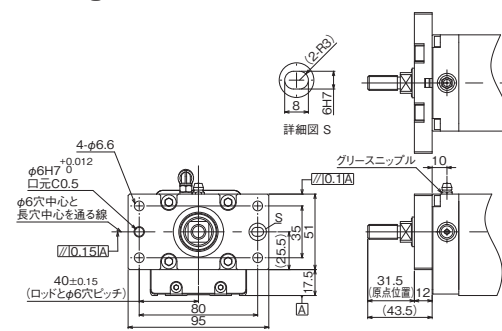
RCP6(S)W-RA8□
 単品型式 RCP6W-FL-RA8
 (単品質量:1.3kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



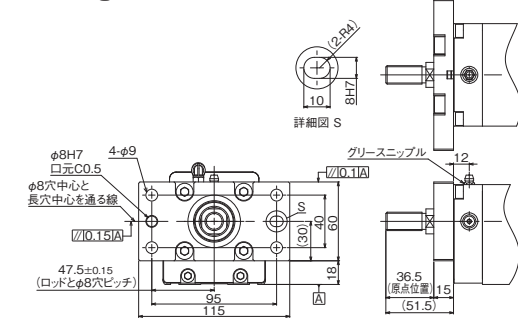
RCP6(S)W-RAA4□
 単品型式 RCP6W-FL-RAA4
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



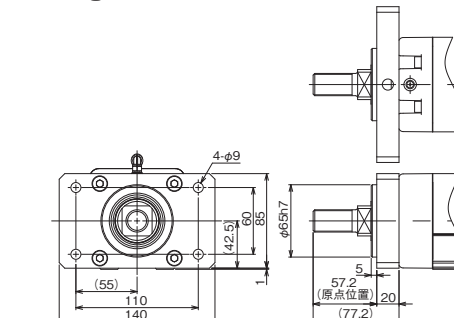
RCP6(S)W-RAA6□
 単品型式 RCP6W-FL-RAA6
 (単品質量:0.4kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-RAA7□
 単品型式 RCP6W-FL-RAA7
 (単品質量:0.7kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-RAA8□
 単品型式 RCP6W-FL-RAA8
 (単品質量:1.5kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



選定
 注意事項
 フロート
 防塵防滴
 ケーブル型式
 一覧表

RCP4W
 ISWA/
 ISPWA
 RCP6W/
 RCP65W
 RCP5W
 RCA2W
 RCS2W
 RCP2W
 DDW
 IXP
 IXA
 オプション
 補足資料

選定

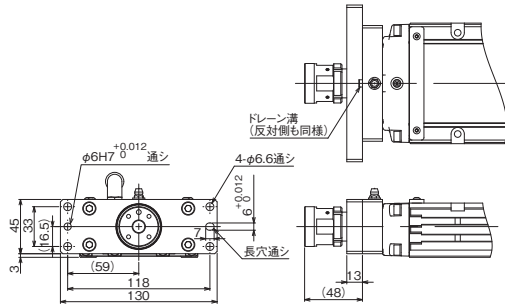
注意事項

クリーン

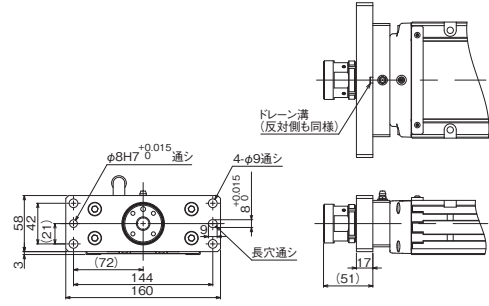
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

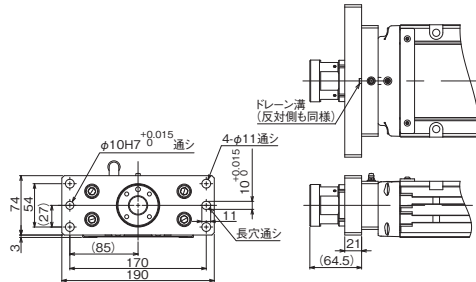
RCP6(S)W-WRA10□
単品型式 RCP6W-FL-WRA10
(単品質量:0.5kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



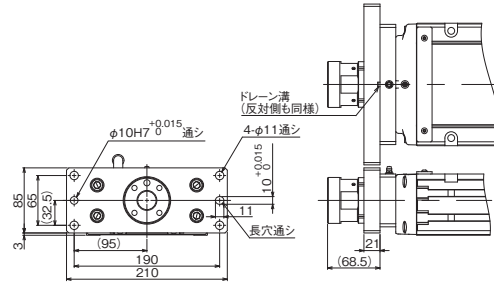
RCP6(S)W-WRA12□
単品型式 RCP6W-FL-WRA12
(単品質量:1.0kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



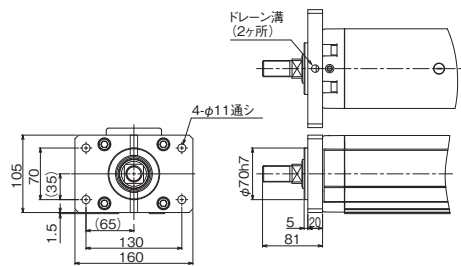
RCP6(S)W-WRA14□
単品型式 RCP6W-FL-WRA14
(単品質量:1.9kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-WRA16□
単品型式 RCP6W-FL-WRA16
(単品質量:2.4kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP5W-RA10C
単品型式 RCP5W-FL-RA10
(単品質量:2.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

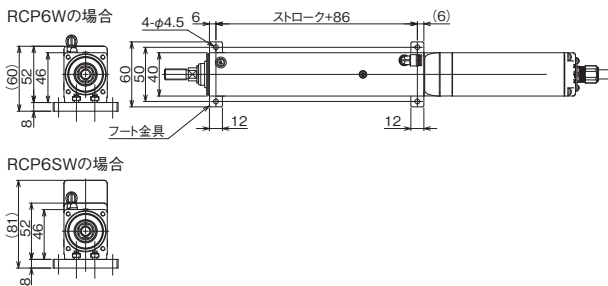
オプション
補足資料

フート金具

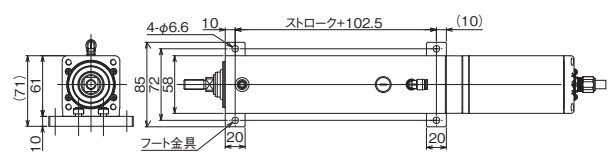
型式 FT

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。
 スライダータイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付け穴全てにフート金具を取付けてください。
 フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
 ※フート金具間の取付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。

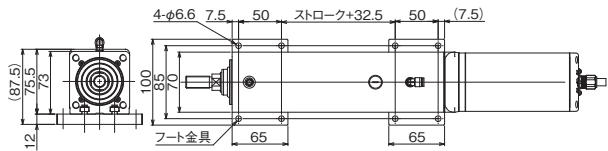
RCP6(S)W-RA4C
 単品型式 RCP6W-FT-RA4C



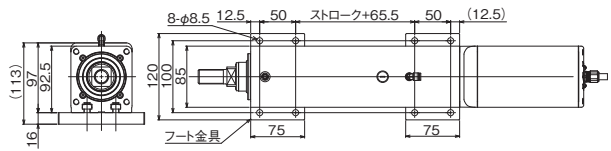
RCP6(S)W-RA6C
 単品型式 RCP6W-FT-RA6C



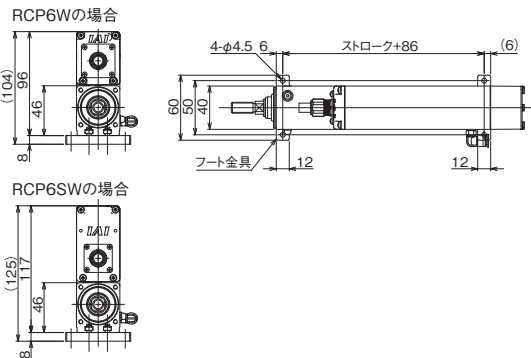
RCP6(S)W-RA7C
 単品型式 RCP6W-FT-RA7C



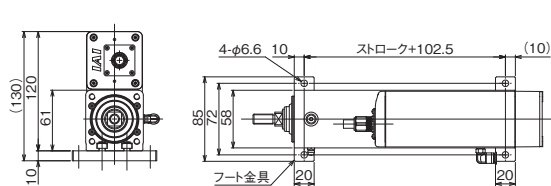
RCP6(S)W-RA8C
 単品型式 RCP6W-FT-RA8C



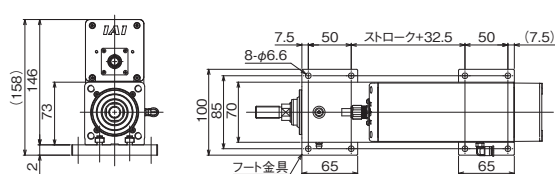
RCP6(S)W-RA4R
 単品型式 RCP6W-FT-RA4R-1 (モーター上折返し用)



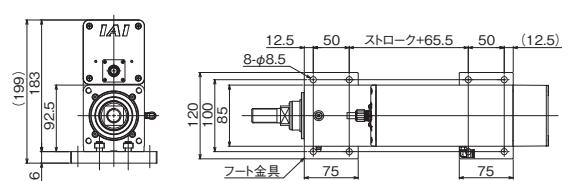
RCP6(S)W-RA6R
 単品型式 RCP6W-FT-RA6R-1 (モーター上折返し用)



RCP6(S)W-RA7R
 単品型式 RCP6W-FT-RA7R-1 (モーター上折返し用)



RCP6(S)W-RA8R
 単品型式 RCP6W-FT-RA8R-1 (モーター上折返し用)



選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/ISPWA

RCP6W/RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション補足資料

選定

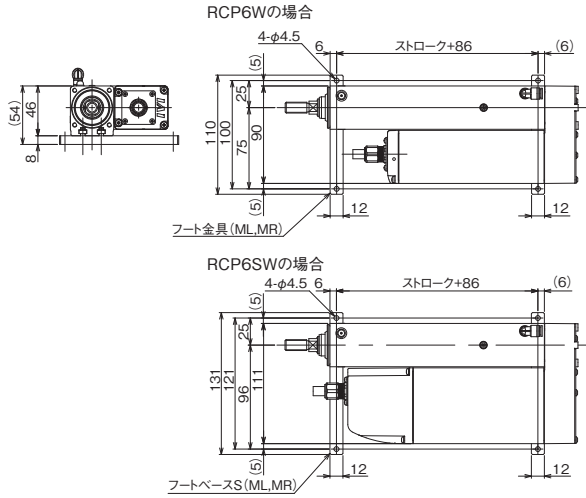
注意事項

フリーン

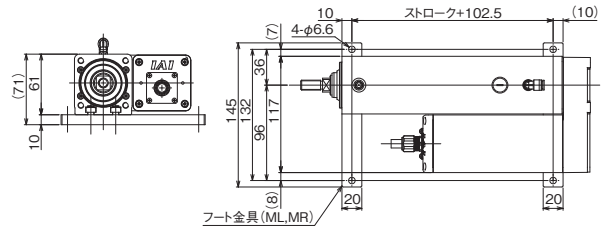
防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

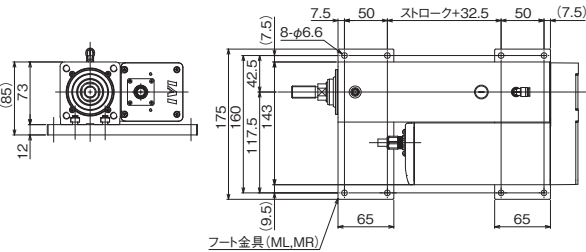
RCP6W-RA4R
単品型式 RCP6W-FT-RA4R-2(モーター右/左折返し用)
RCP6SW-RA4R
単品型式 RCP6W-FT-RA4R-3(モーター右/左折返し用)



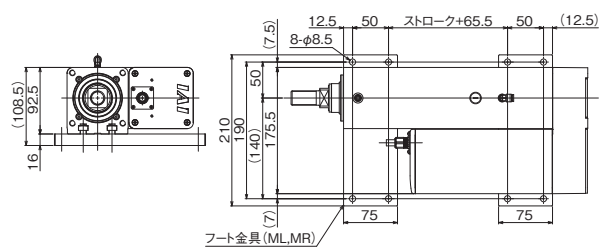
RCP6(S)W-RA6R
単品型式 RCP6W-FT-RA6R-2(モーター右/左折返し用)



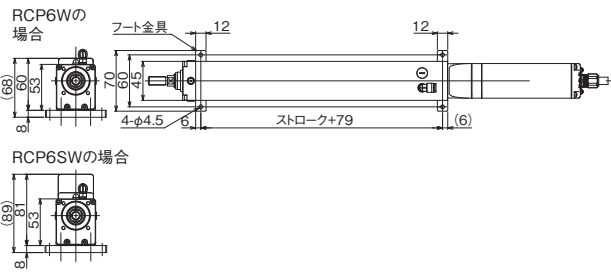
RCP6(S)W-RA7R
単品型式 RCP6W-FT-RA7R-2(モーター右/左折返し用)



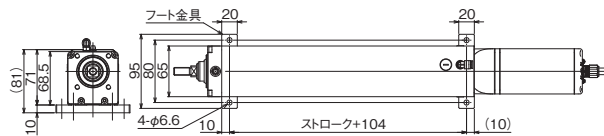
RCP6(S)W-RA8R
単品型式 RCP6W-FT-RA8R-2(モーター右/左折返し用)



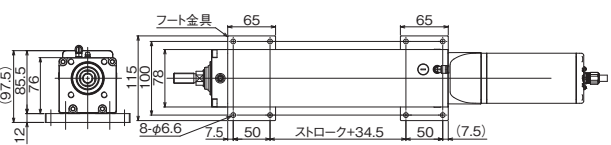
RCP6(S)W-RAA4C
単品型式 RCP6W-FT-RAA4



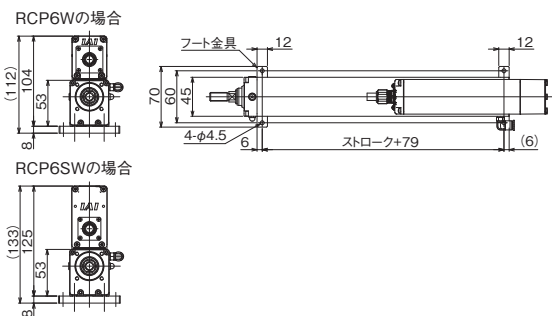
RCP6(S)W-RAA6C
単品型式 RCP6W-FT-RAA6



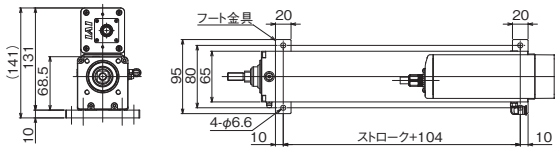
RCP6(S)W-RAA7C
単品型式 RCP6W-FT-RAA7



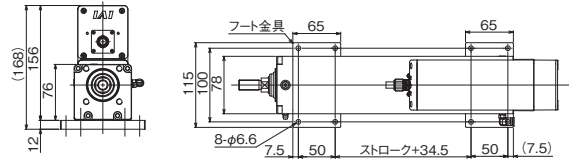
RCP6(S)W-RAA4R
単品型式 RCP6W-FT-RAA4(モーター折返し用)



RCP6(S)W-RRA6R
単品型式 RCP6W-FT-RRA6(モーター折返し用)



RCP6(S)W-RRA7R
単品型式 RCP6W-FT-RRA7(モーター折返し用)



食品用グリース

型式 **GE**

説明 アクチュエーター本体のガイド及びボールねじには、通常工業用グリースが塗布されていますが、それを食品用グリースに変更するオプションです。

指定グリース塗布仕様

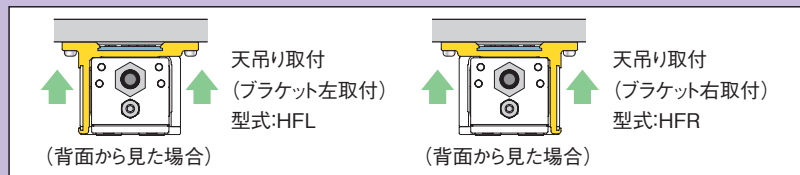
型式 **G1 / G3 / G4**

説明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリースをクリーン環境用低発塵グリース(G1:クロダCグリース、G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース)に変更します。

本体取付けブラケット(天吊り仕様)

型式 **HFL / HFR**

説明 RCP4Wスライダータイプを、天吊りで取付けるための本体固定用ブラケットです。(設置姿勢の詳細は1-266ページ参照)



原点確認センサー

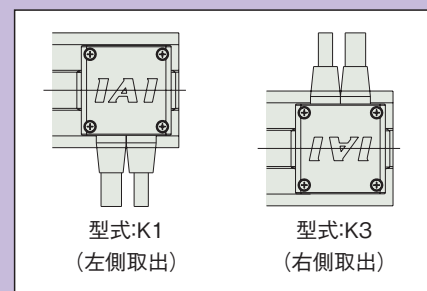
型式 **HS**

説明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダーが移動したかを確認するためのセンサーです。
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

コネクターケーブル取出し方向変更

型式 **K1 / K3**

説明 コネクターケーブルの取出し方向を、左側／右側から選択ができます。



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

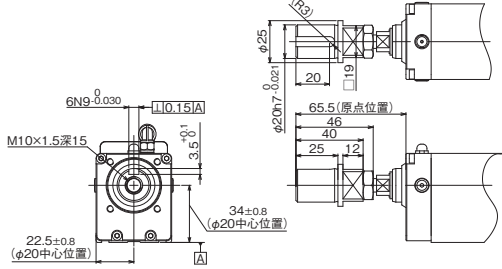
先端アダプター（キー溝）

型式 **KFA**

説明 ロッド先端にジグ等をボルト1本と平行キーで取付けるためのアダプターです。

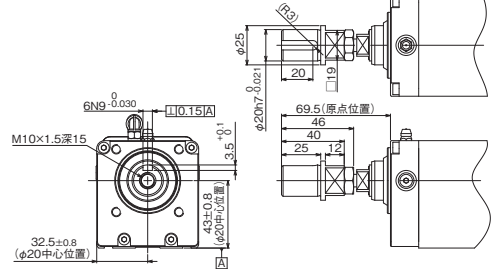
RCP6(S)W-RR44□

単品型式 RCP6W-KFA-RR44
(単品質量:0.09kg / 材質:ステンレス)



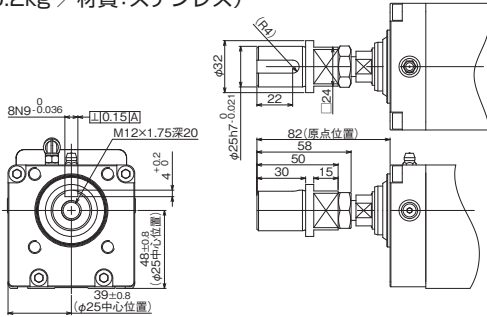
RCP6(S)W-RR46□

単品型式 RCP6W-KFA-RR46
(単品質量:0.09kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RR47□

単品型式 RCP6W-KFA-RR47
(単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



省電力対応

型式 **LA**

説明 コントローラーの電源容量を低減するオプションです。標準仕様 / 高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。(機種によって最大値は変化しますので、詳細はACON / ASELコントローラーの電源容量をご覧ください)

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です。



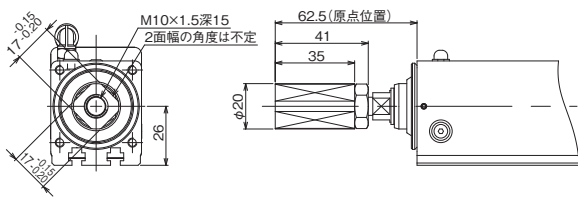
先端アダプター（雌ねじ）

型式 **NFA**

説明 ロッド先端にジグ等をボルト1本で取付けるためのアダプターです。

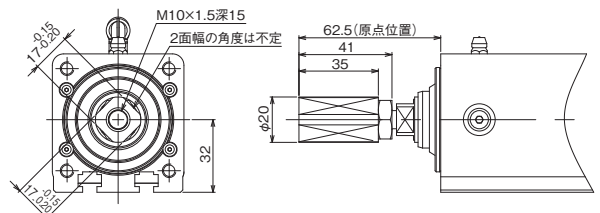
RCP6(S)W-RA4□

単品型式 RCP6W-NFA-RA4
(単品質量:0.06kg / 材質:ステンレス)

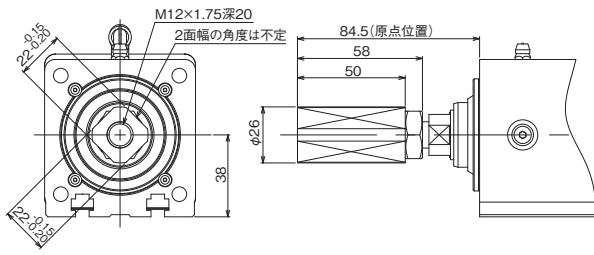


RCP6(S)W-RA6□

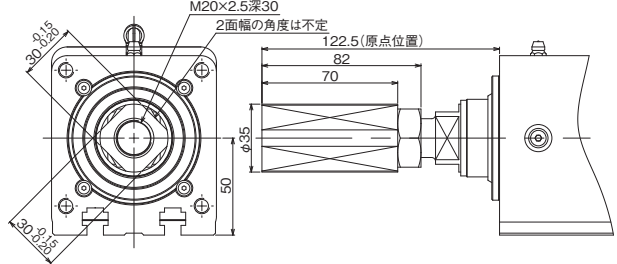
単品型式 RCP6W-NFA-RA6
(単品質量:0.06kg / 材質:ステンレス)



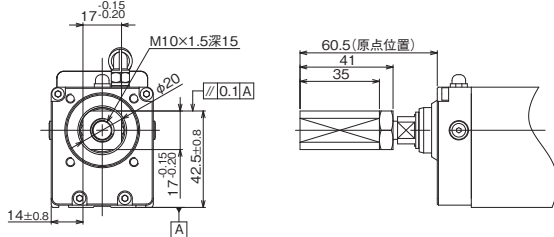
RCP6(S)W-RA7□
 単品型式 RCP6W-NFA-RA7
 (単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



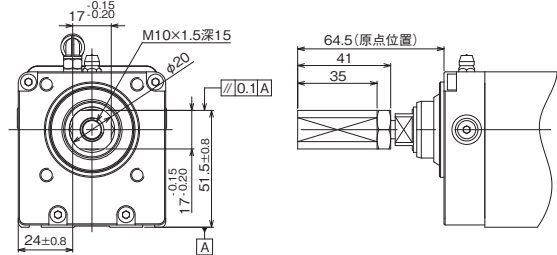
RCP6(S)W-RA8□
 単品型式 RCP6W-NFA-RA8
 (単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



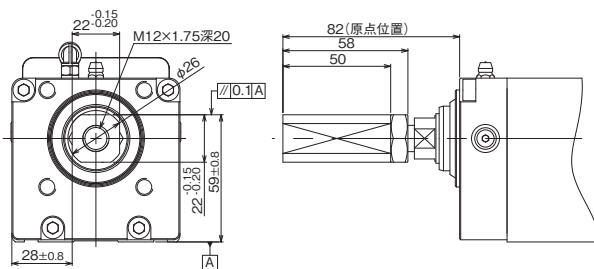
RCP6(S)W-RAA4□
 単品型式 RCP6W-NFA-RAA4
 (単品質量:0.06kg / 材質:ステンレス)



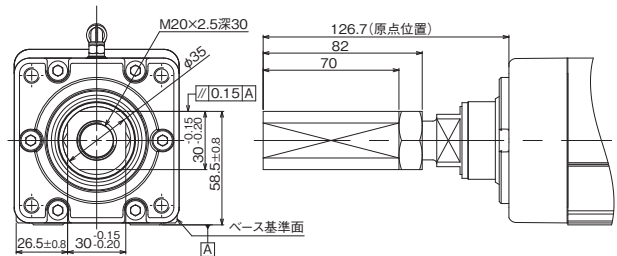
RCP6(S)W-RAA6□
 単品型式 RCP6W-NFA-RAA6
 (単品質量:0.06kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RAA7□
 単品型式 RCP6W-NFA-RAA7
 (単品質量:0.2kg / 材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RAA8□
 単品型式 RCP6W-NFA-RAA8
 (単品質量:0.4kg / 材質:ステンレス)



原点逆仕様

型式 **NM**

説明 通常原点位置は、スライダ・ロッド共にモーター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)

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

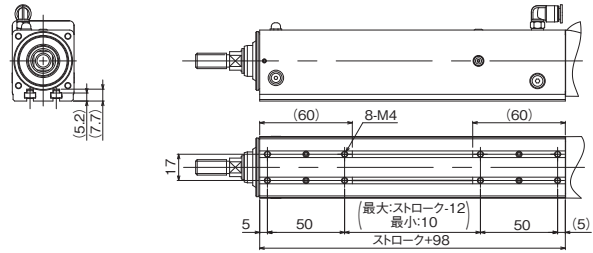
オプション
補足資料

Tスロットナットバー

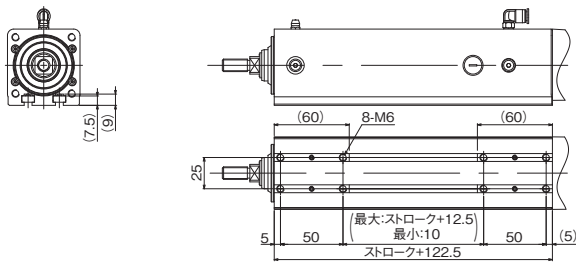
型式 NTB / NTBL / NTBR

説明 アクチュエーターのTスロットに差し込むバー状の金具です。Tスロットナットバーには決められた位置にタップ穴があります。NTBLはモーター側から見て左側に挿入され、NTBRはモーター側から見て右側に挿入されます。
 ※ロッドタイプ(RA)・ラジアルシリンダー(RRA4/6/7)はNTBのみ、ワイドラジアルシリンダー(WRA)はNTBL(モーター右折返し)/NTBR(モーター左折返し)が選択できます。
 注 ワイドラジアルシリンダー(WRA)は、ナットバーと交差するベース上面の取付け穴は使用できません。
 注 ワイドラジアルシリンダー(WRA)のNTBL、NTBRは納入後、お客様が取付けることはできません。

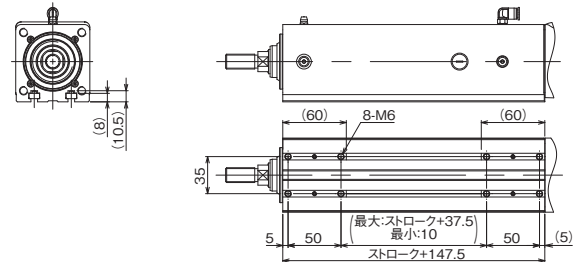
RCP6(S)W-RA4□
 単品型式 RCP6W-NTB-RA4
 (単品質量:0.05kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



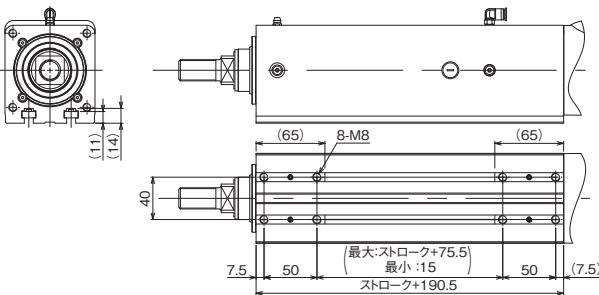
RCP6(S)W-RA6□
 単品型式 RCP6W-NTB-RA6
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



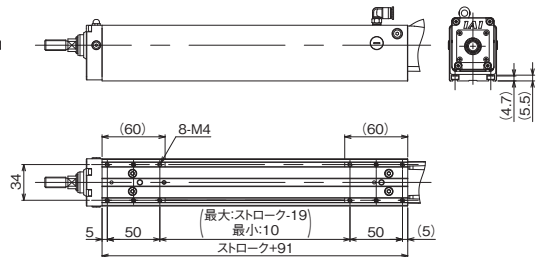
RCP6(S)W-RA7□
 単品型式 RCP6W-NTB-RA7
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



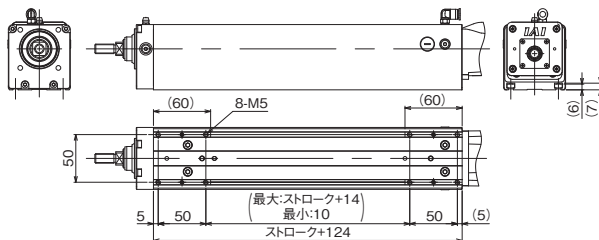
RCP6(S)W-RA8□
 単品型式 RCP6W-NTB-RA8
 (単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



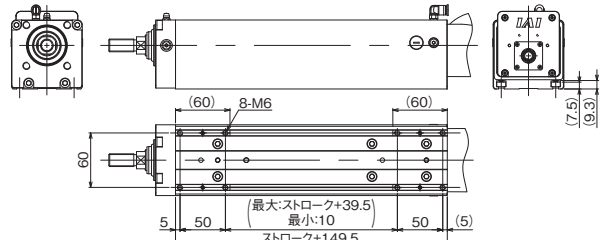
RCP6(S)W-RRA4□
 単品型式 RCP6W-NTB-RRA4
 (単品質量:0.05kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-RRA6□
 単品型式 RCP6W-NTB-RRA6
 (単品質量:0.06kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-RRA7□
 単品型式 RCP6W-NTB-RRA7
 (単品質量:0.09kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
 一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

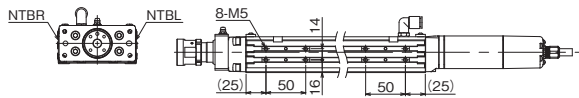
DDW

IXP

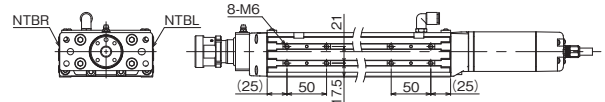
IXA

オプション
補足資料

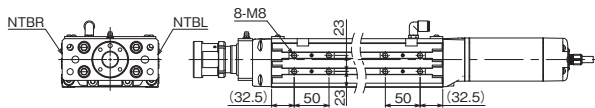
RCP6(S)W-WRA10□
単品型式 RCP6W-NTB-WRA10
(単品質量:0.06kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



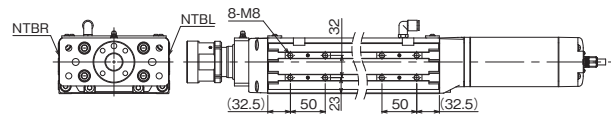
RCP6(S)W-WRA12□
単品型式 RCP6W-NTB-WRA12
(単品質量:0.06kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



RCP6(S)W-WRA14□
単品型式 RCP6W-NTB-WRA14
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



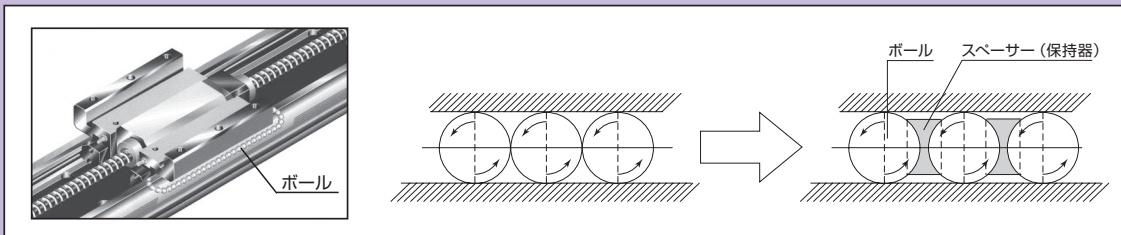
RCP6(S)W-WRA16□
単品型式 RCP6W-NTB-WRA16
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼[ニッケルメッキ])



ボール保持機構付ガイド

型式 RT

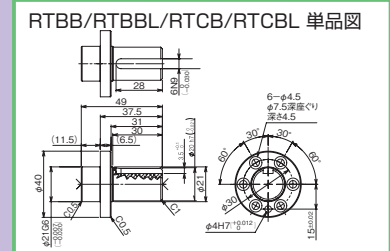
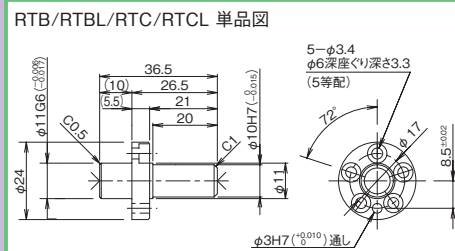
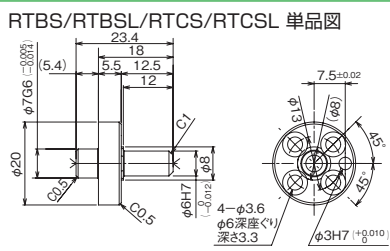
説明 ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサー（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。



シャフトアダプター

型式 SA

説明 ロータリーの回転部にジグ等を取付けるためのアダプターです。



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

選定

注意事項

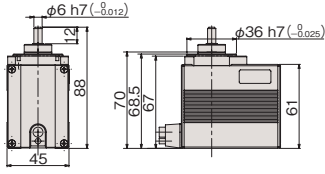
クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

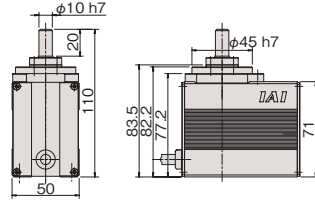
RCP2W-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



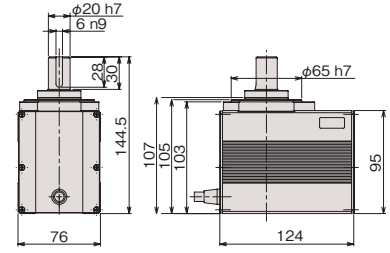
RCP2W-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



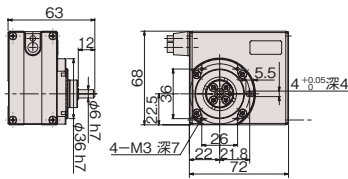
RCP2W-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



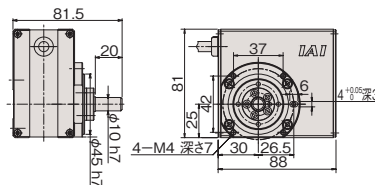
RCP2W-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



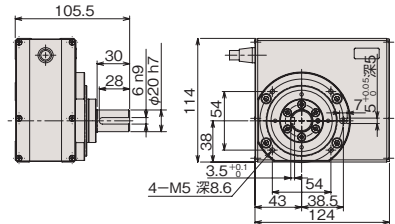
RCP2W-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])



RCP2W-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒色クロムメッキ])

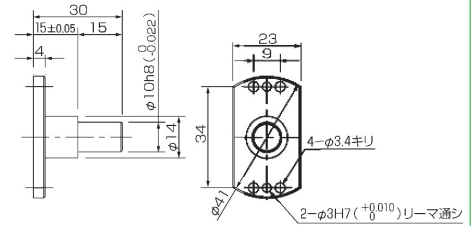


シャフトブラケット

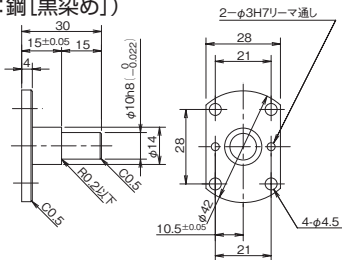
型式 **SB**

説明 グリッパー本体を取付けるための固定金具です。

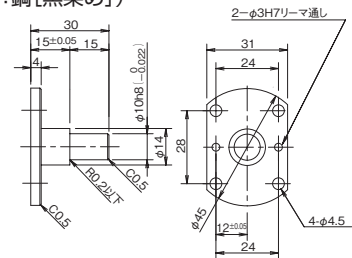
RCP2W-GRSS/GRLS用 単品型式 RCP2-SB-GRSS
(単品質量:0.06kg / 材質:鋼 [黒染め])



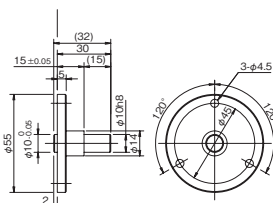
RCP2W-GRS用
単品型式 RCP2-SB-GRS
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼 [黒染め])



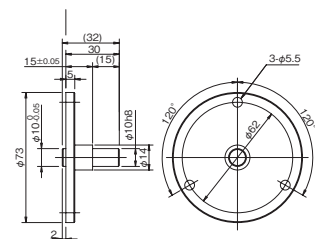
RCP2W-GRM用
単品型式 RCP2-SB-GRM
(単品質量:0.07kg / 材質:鋼 [黒染め])



RCP2W-GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-SB-GR3S
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒染め])



RCP2W-GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-SB-GR3M
(単品質量:0.2kg / 材質:鋼 [黒染め])

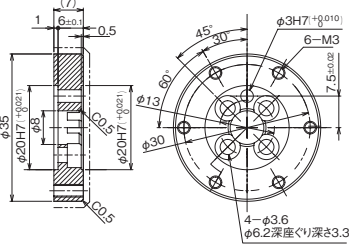


テーブルアダプター

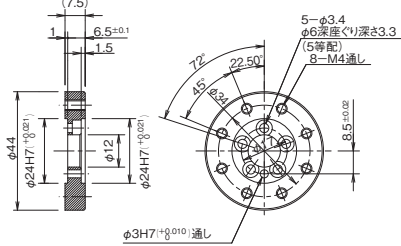
型式 TA

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。

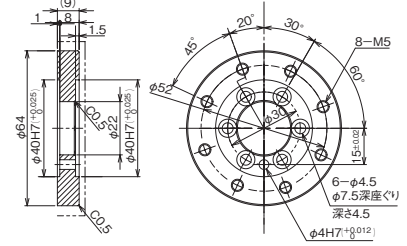
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

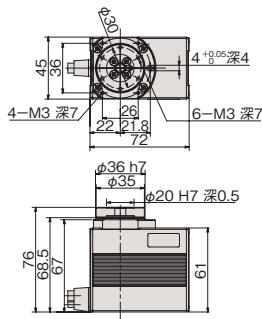


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



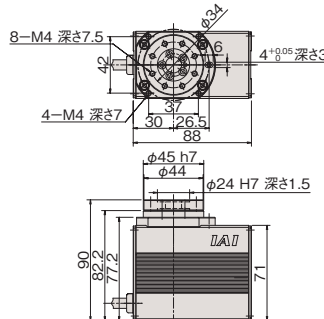
RCP2W-RTBS / RTBSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



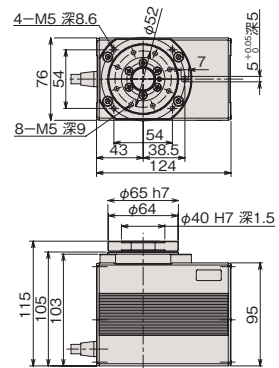
RCP2W-RTB / RTBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



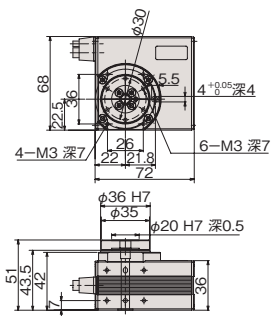
RCP2W-RTBB / RTBBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



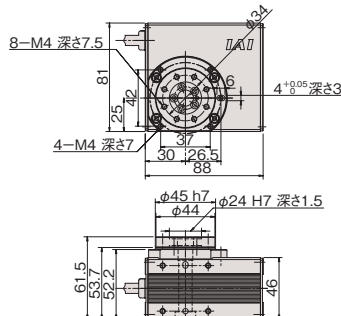
RCP2W-RTCS / RTCSL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



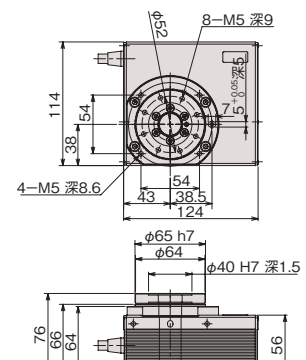
RCP2W-RTC / RTCL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



RCP2W-RTCB / RTCBL 組合せ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式一覧表

- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

オプション補足資料

本体取付けブラケット（壁掛け仕様）

型式 TFL / TFR

説明 RCP4Wスライダータイプを、壁掛けで取付けるための本体固定用ブラケットです。（設置姿勢の詳細は1-266ページ参照）



吸排気ポート用継手 L 字仕様

型式 VL

説明 吸排気ポート用継手を、ストレートタイプから L 字タイプに変更するものです。

機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータ バックアップ用電池	アブソリュートリセット 調整ジグ
IXP	3W3515/4W3515	バッテリー不要	本体付属
	3W4515/4W4515		
	3W5520/4W5520		
	3W6520/4W6520		
IXA	NSW3015	バッテリー不要	-
	NSW45□□		
	NSW60□□		

ユーザー配線用メタルキャップ（IXA 用）

上面パネルにあるユーザー用配線プラグにはめるキャップです。

■ 単品型式 **IXA-MC-1**
（単品質量:0.01kg / 材質:亜鉛合金[ニッケルメッキ]）

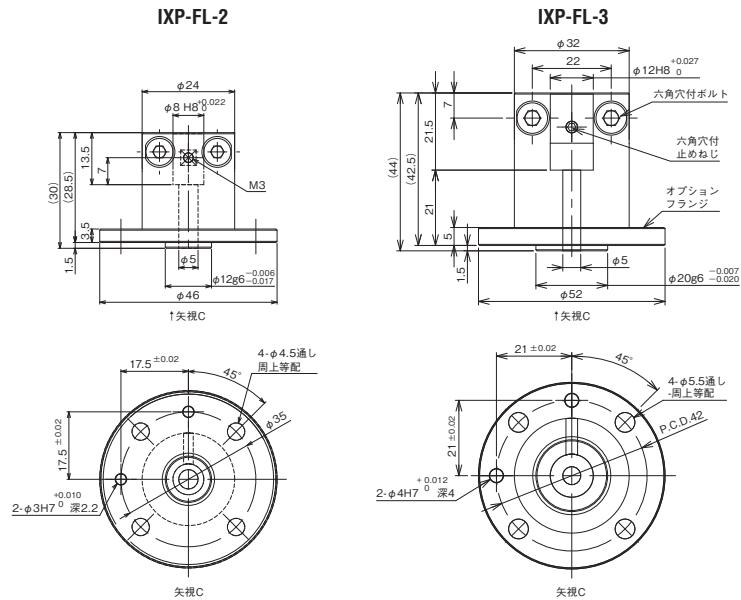


フランジ

Z軸アーム先端に物を取付ける場合にご使用ください。

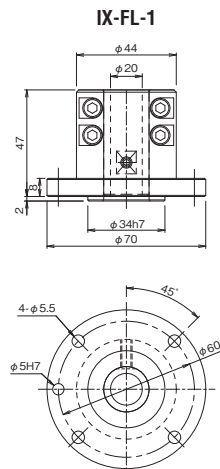
■ IXP シリーズ

型式		IXP-FL-2	IXP-FL-3
材質		鋼	鋼
質量 [g]		130	300
価格		-	-
IXP	パワーコンスカラ	3W3515/4W3515	○
		3W4515/4W4515	
		3W5520/4W5520	○
		3W6520/4W6520	



■ IXA シリーズ

型式		IX-FL-1	
材質		アルミ	
質量 [g]		210	
価格		-	
IXA	防塵防滴仕様	NSW3015	○
		NSW45 □□	
		NSW60 □□	



選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

ロッド取付けオプション選定時の注意

選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

■RCP6W/RCP6SW

機種	オプション								
	RCP6W	CJB	CJL	CJO	CJR	CJT	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA6R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA7R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA8R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RRA4R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA6R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA7R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA8R	○	-	○	-	○	③④	-	-	
WRA10R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA12R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA14R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA16R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	

機種	オプション								
	RCP6SW	CJB	CJL	CJO	CJR	CJT	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA6R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA7R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RA8R	①	②	○	②	①	③④	-	-	
RRA4R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA6R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA7R	-	○	○	○	-	③④	-	-	
RRA8R	○	-	○	-	○	③④	-	-	
WRA10R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA12R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA14R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	
WRA16R	○	-	○	-	○	③④	⑤	⑥	

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①：ML、MR選択時に選択可能。
- ②：MT選択時に選択可能。
- ③：50ST時は選択不可。
- ④：100ST時は、CJ□を必ず選択してください。
- ⑤：MR選択時のみ選択可能。
- ⑥：ML選択時のみ選択可能。

注 NTBL、NTBRは納入後、お客様が取付けることはできません。

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

- ①：ML、MR選択時に選択可能。
- ②：MT選択時に選択可能。
- ③：50ST時、100ST時は選択不可。
- ④：150ST時は、CJ□を必ず選択してください。
- ⑤：MR選択時のみ選択可能。
- ⑥：ML選択時のみ選択可能。

- RCP6(S)W-RRA8Rにおいて、次のストロークを選定する場合、ロッド取付けオプションのフランジ(前)は横方向の取付けはできません。

・RCP6(S)W-RRA8R 50~100ストローク(標準/ブレーキ付)

- RCP6(S)W-RRA□Rにおいて、フランジを選定する場合、一部ストロークにおいてフランジとケーブルが干渉する恐れがあります。また、RCP6(S)W-RRA4R/RRA6R/RRA7Rにおいて、先端アダプターオプション(FFA、NFA、KFA)を選定する場合、一部ストロークにおいてワークとケーブルが干渉する恐れがあります。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

オプション
補足資料

MEMO

Horizontal dotted lines for memo writing.

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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			
			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 グリッパタイプ(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

フリー

防塵防滴

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

クリーン

防塵防滴

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 (プレーキ付き)(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

フリー

防塵防滴

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) 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

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)	-

選定

注意事項

クリーン

防塵防滴

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。

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-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)	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)		
RTC□L	CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)					CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)			
RCS3CR RCS3PCR RCS2 RCS2CR RCS2W	RT6	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)	CB-RCS2-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)	CB-X3-PA□□□□ (→8-228,255, 307ページ参照)		
	上記以外の 機種					CB-RCS2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)	CB-X2-PLA□□□□ (→8-229,255, 308ページ参照)		
	ブレーキ無					【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)		
RCS2	RA13R (注1) (注2)	ロードセル無	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)	【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)	
							ブレーキ付 (ブレーキ ボックス無)	【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)
							ブレーキ無	CB-RCS2-PLLA□□□□ (→8-243ページ参照)	CB-RCS2-PLLA□□□□-RB (→8-243ページ参照)
	ロードセル付 ※1	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□□□□ (→8-229,242, 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 (→8-243ページ参照)		
						【ロードセル～ コントローラー】 CB-LDC-CTL□□□□-JY (→8-243ページ参照)			
ブレーキ付 (ブレーキ ボックス無) ※2	【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)							

※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

クリーン

防塵防滴

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

注意事項

クリーン

防塵防滴

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。)
(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以下の場合は 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以下の場合は CB-X1-PLA□□□-AWG24 (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)	
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM				
ISA ISPA ISACR ISPACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM/WXMX				CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (→8-126, 229, 256, 309ページ参照)
ISDA ISPDA ISDACR ISPDACR	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)
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)	

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

フリー

防塵防滴

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	○		SA3,4,5,6	—	RCS3	RA4,6,7,8,10	○	
NS	S,M,L	○	RCP4	SA3	—	RCP3	TA3,4	—	
IF	SA,MA	×		SA5,6,7	×	TA5,6,7	—		
FS	NM,NO	×	RCP5	SA4,6,7	—	RCP6	TA4,6,7	—	
	WM,W0	×		BA4,6,7	—	RCS3	CTZ5C	○	
	LM,HM,LO	×	RCP6(CR)	SA4,6,7,8	—	RCA	A4,5,6	×	
RS	30,60	○		WSA10,12,14,16	—	RCA2	TA4,5,6,7	—	
ZR	S,M	×	ERC2	SA6,7	○	**3N,4N(すべりねじ)	○		
ISDACR	S,M,L	×	ERC3	SA5,7	—	**3N,4N(ボールねじ)	○		
	S,M,L(ESD)	×	RCA	SA4,5,6	×	RCS2	A4,5,6	×	
	W	×		SS4,5,6	×	F5D	○		
ISDBCR	S,M,L	○	RCA2	SA3,4,5,6	—	RCP2	GRSS,GRLS	×	
SSPACR	S,M,L	○	RCS2	SA4,5,6,7	×		GRS,GRM	×	
ISWA	S,M,L	×		SS7,8	×		GRST	○	
LSA	S6,S8,S10	○	RCS3	SA8	×		GR3L,GR3S	×	
	H8	○		SS8	×		GRHM,GRHB	—	
	L15	○		CT8	○	GRSML,GRSL,GRSWL	○		
	N10,N15,N19	○	RCS4	全機種	○	GRLM,GRL,GRLL,GRWL	○		
	W21S	○	RCP2CR	SA5,6,7	×	RCD	GRSNA	×	
	W21H	○		SS7,8	×	RCS2	GR8	×	
LSAS	N10,N15	○	HS8	×	RCP2CR	GRSS,GRLS	×		
TT	A,C	—	RCP4CR	SA5,6,7	×	GRS,GRM	×		
TTA	A,C	—	RCP5CR	SA4,6,7	—	GR3L,GR3S	×		
IX	NNN1*05(小型)	×	RCACR	SA3,4,5,6	×	RCP2W	GRSS,GRLS	×	
	NNN****	×	RCS2CR	SA4,5,6,7	×	GRS,GRM	×		
	NNN1****(超大型)	—		SS7,8	×	GR3L,GR3S	×		
	NSN****	×	SA8	×	RT*S(小型)	×			
	TNN****	×	RCS3CR	SS8	×	RT* (中型)	○		
	HNN****	×	RCP2	RA2	×	RT*B(大型)	○		
	NNC****	×		RA3	×	RCS2	RT6,7	×	
	NNW****	×		RA4,6	×	中空ロータリ	×		
	NNN1***H	×		RA8	×	DD	*18	○	
	NNN****H	×		RA10	×	DDA	*18	○	
	NSN****H	×		SRA4R	○	RT*S(小型)	○		
	TNN****H	×		RA2(すべりねじ)	○	RT* (中型)	○		
	HNN****H	×	RA2(ボールねじ)	○	RT*B(大型)	○			
	NNC****H	×	RCP3	RA3	—	DDCR	*18	○	
	NNW****H	×		RA5,6	×	DDACR	*18	○	
	IXP	3N****,4N****	—	RCP4	RA5,6	×	RT*S(小型)	○	
	WU	S,M	○	RCP5	RA4,6,7,8,10	—	RT* (中型)	○	
RCP6		RA4,6,7,8	—	RCP6	RA4,6,7,8	—	RT*B(大型)	○	
		RRA4,6,7,8	—		WRA10,12,14,16	—	DDW	*18	○
		ERC2	RA6,7		○	RCP2W	SA16	×	
ERC3		RA4,6	—	RA4,6	×				
RCA		RA3,4	×	RCA	SRA4R	○	RA10	×	
		R*3N,4N(すべりねじ)	○		R*3N,4N(ボールねじ)	○	RCP4W	SA5,6,7	○
RCA2		R*3N,4N(ボールねじ)	○	RA2	×	RA6,7	○		
		RA2	×	RCP6	GRT7	○	RCP5W	RA8,10	○
RCP6(S)W		全機種	○	RCA2CR/W	細小型	○	RCAW	RA3,4	×
RCS2CR/W		細小型	○	RCS2CR/W	細小型	○	RCS2W	RA4	×
RCP4		ST68,615	×	CT4	G1	—	RCD	RA1D	×
		ST4525	—		RCD	RA1D	×		

選定

注意事項

フリーン

防塵防滴

ケーブル型式
一覧表

R-unit

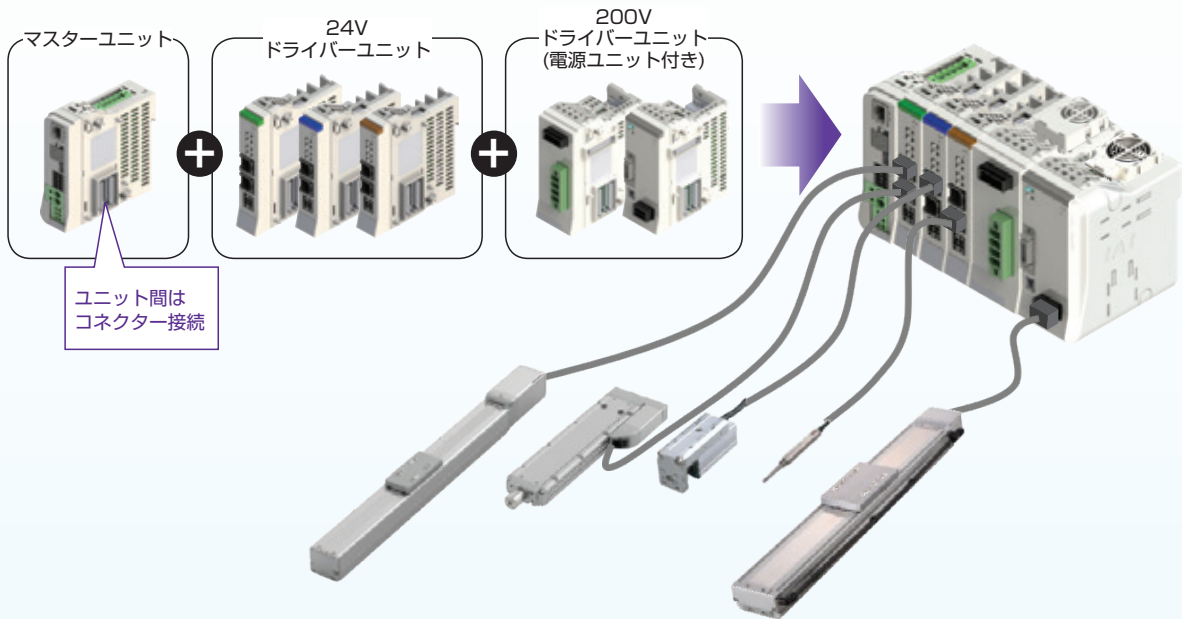
ユニット連結型コントローラー



(※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

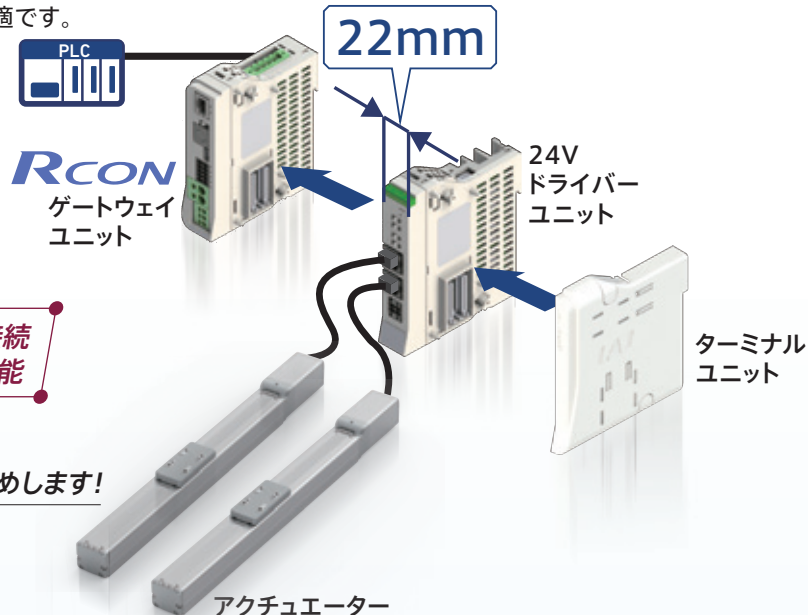
ドライバーユニット

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。



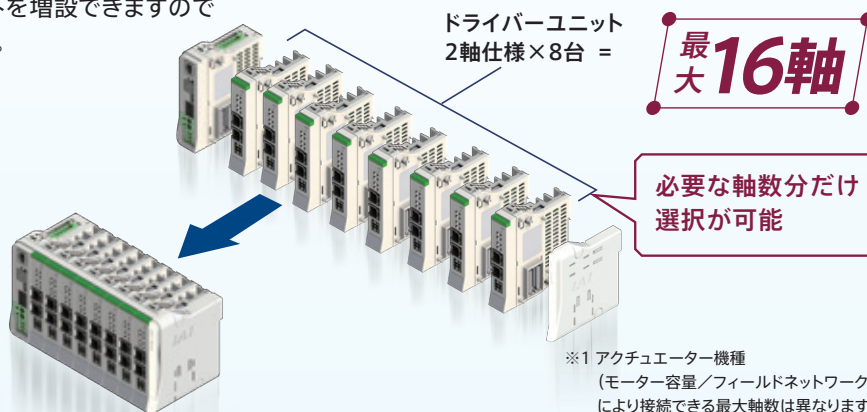
アクチュエーター **2軸** 接続可能

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。



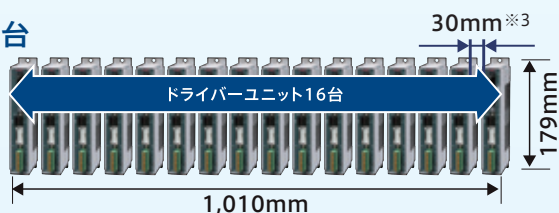
最大85%^{※2}の制御盤省スペース化と最大60%のコスト削減を実現します。

※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

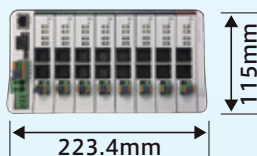


PCON-CB
CC-Link仕様×16台

60%のコストダウン

RCON × 16軸接続仕様

85%省スペース

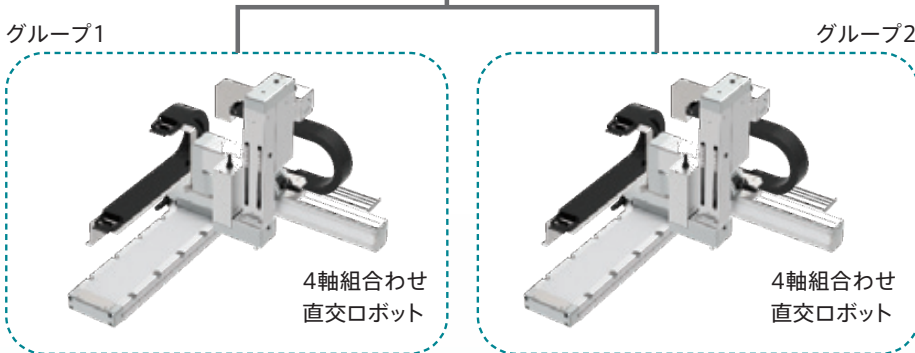
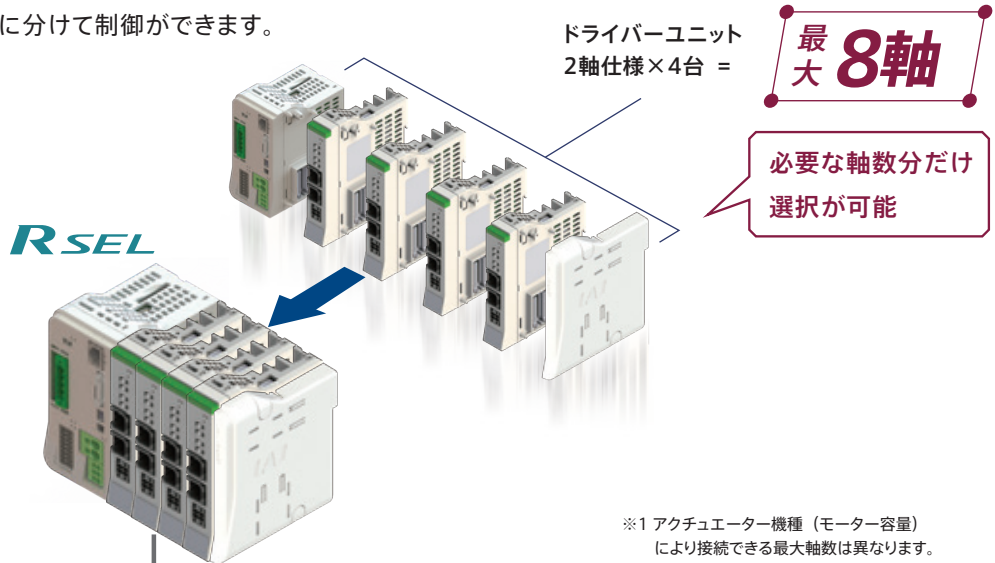


RCON
CC-Link仕様
パルスモーター16軸

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

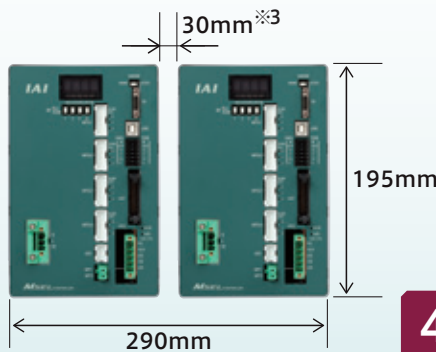
直線・円弧補間動作をサポートします。
さらに接続軸を2グループに分けて制御ができます。



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。

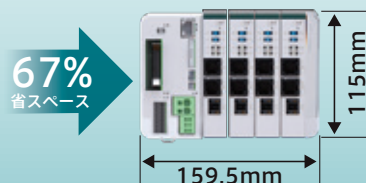
MSEL × 2台 (8軸接続)



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

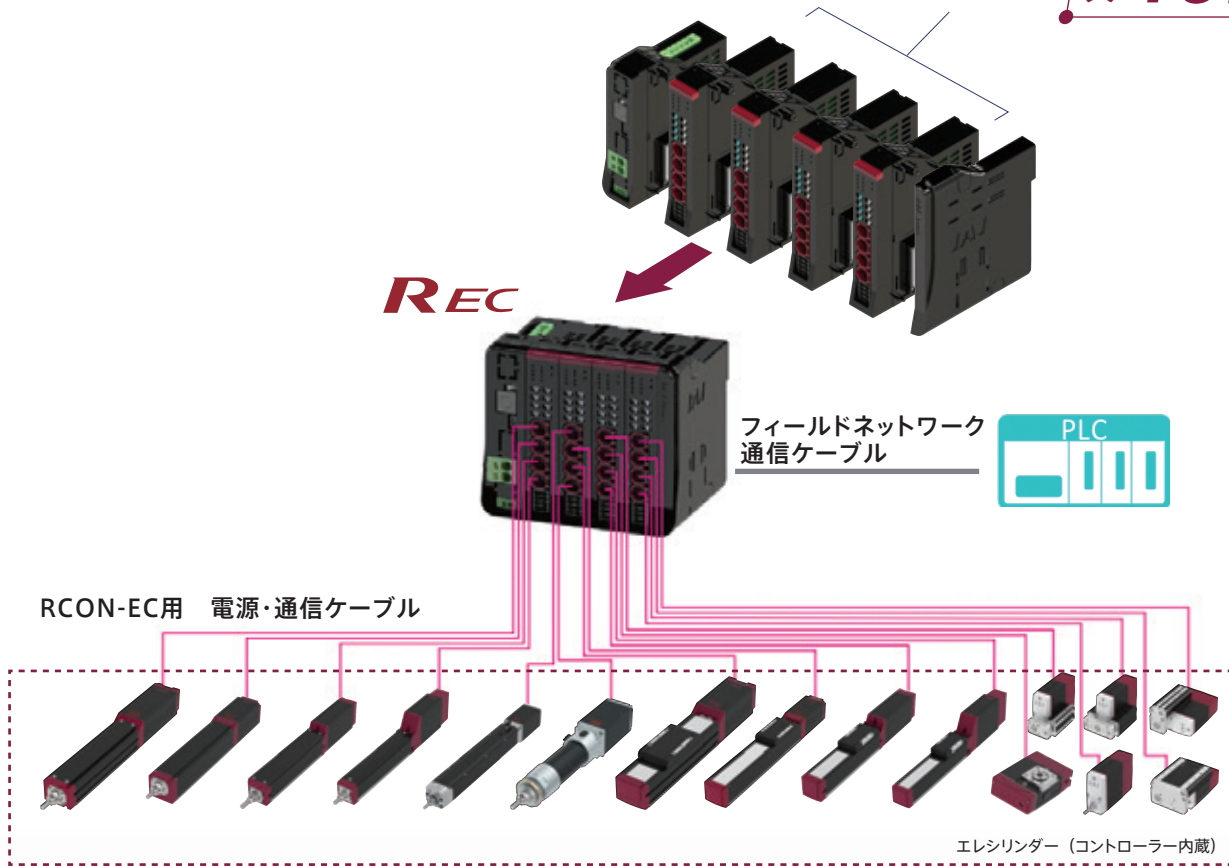
REC

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。



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

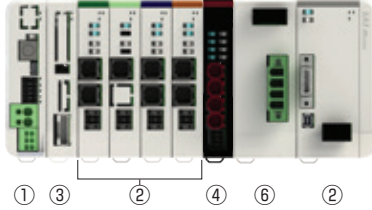
MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

型式項目

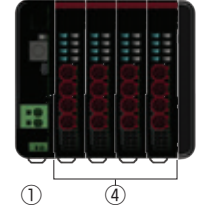
RCON



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
86P	86 □高推力パルスモーター	

タイプ：AC 2-30W モーター 1 軸 2 軸	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
	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

タイプ：DC 3D モーター 1 軸 2 軸	3D	2.5WDC ブラシレスモーター
---------------------------------	----	------------------

200V仕様

タイプ：SC 60-750W モーター 1 軸	60	60W サーボモータ
	100	100W サーボモータ
	100S	100W サーボモータ (LSA 用)
	150	150W サーボモータ
	200	200W サーボモータ
	200S	200W サーボモータ (LSA、DD 用)
	300S	300W サーボモータ (LSA 用)
	400	400W サーボモータ
	600	600W サーボモータ
	750	750W サーボモータ

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	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

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	-	-
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。

R-unit

RSEL
(直交型6軸)

RPC6S

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

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>

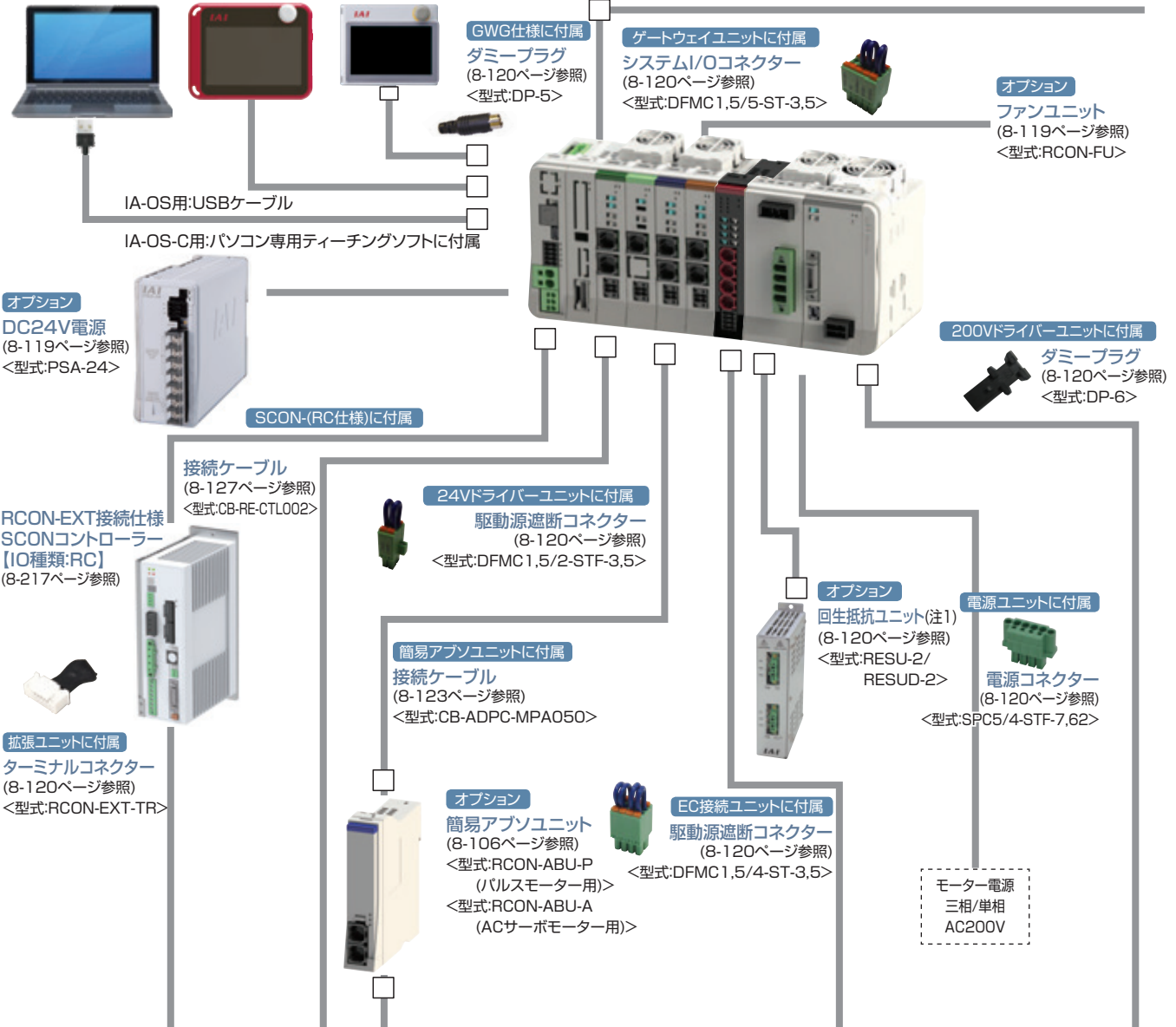
オプション

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

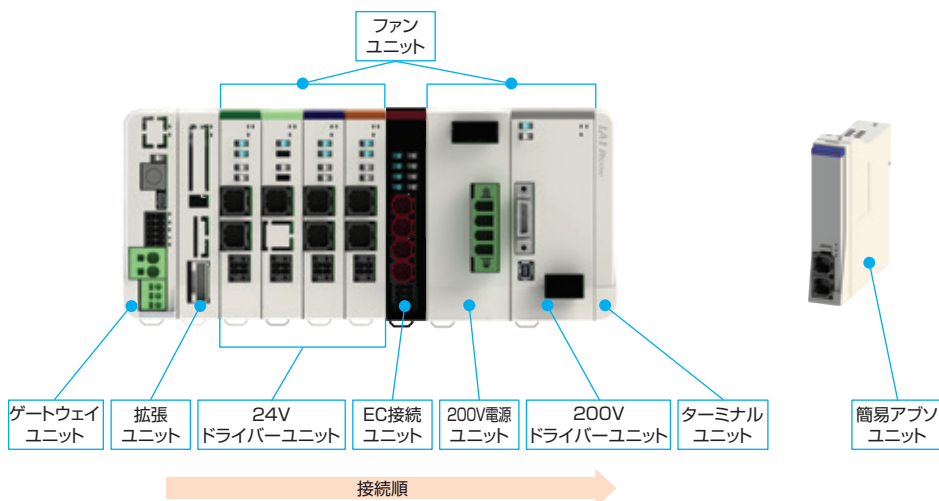
<p>「拡張ユニット」と接続</p> <p>RCS2/3/4シリーズ IS(D)Bシリーズ SSPAシリーズ DD(A)シリーズ LSAシリーズ</p> <p>※接続できないアクチュエーターは8-90ページを参照ください。</p>	<p>「24Vドライバーユニット」と接続</p> <table border="1"> <tr> <td>RCP2/3/4/5/6シリーズ</td> <td>RCA/2シリーズ</td> <td>RCDシリーズ</td> </tr> </table>	RCP2/3/4/5/6シリーズ	RCA/2シリーズ	RCDシリーズ	<p>「EC接続ユニット」と接続</p> <p>EC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*>



IA-101-N:USBケーブル, Ethernetケーブル

IA-101-X(A):パソコン専用ティーチングソフトに付属

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
(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
(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>

**RCON-EXT接続仕様
SCONコントローラ**
[IO種類:RC]
(8-217ページ参照)



24Vドライバーユニットに付属

駆動源遮断コネクタ
(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
(8-120ページ参照)
<型式:SPC5/4-STF-7,62>



モーター電源
三相/単相
AC200V

SON接続 拡張ユニットに付属

ターミナルコネクタ
(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)>

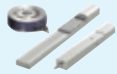


モーター・エンコーダケーブル ※

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



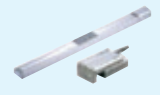
※接続できないアクチュエーターは
8-90ページを参照ください。

「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



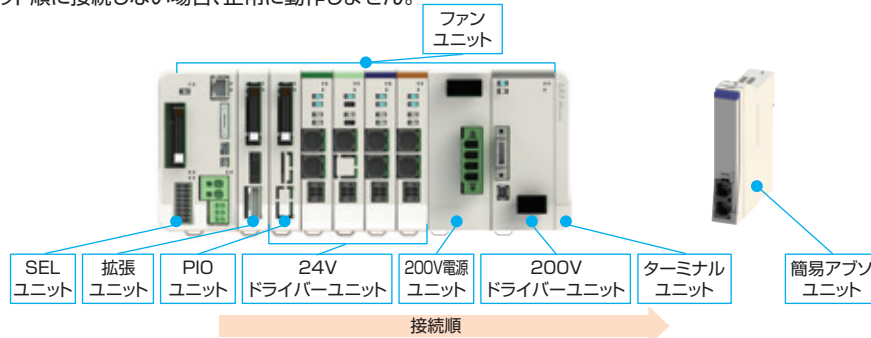
※接続できないアクチュエーターは
8-90ページを参照ください。

※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
拡張ユニット		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		
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		
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		

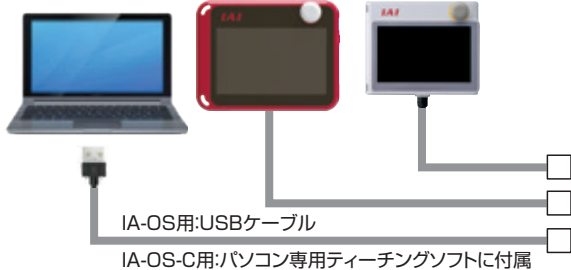
システム構成

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)

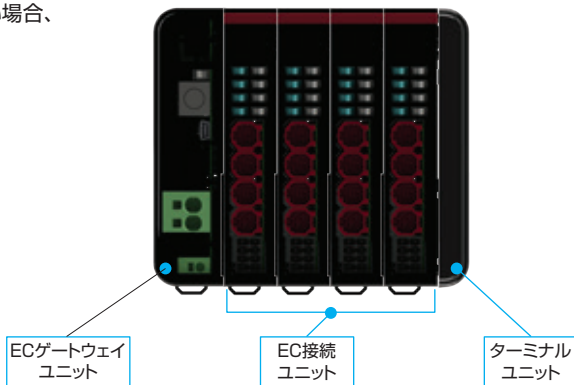
ECシリーズ
(200V仕様)

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。



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 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	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		
	WU	バッテリーレスアブソ	8192		
	AC サーボモーター	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
	24Vドライバーユニット (全タイプ共通)	ECゲートウェイユニット		0.8A
		ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)		0.4A
	200Vドライバーユニット	ブレーキあり(2軸仕様)		0.6A
		ブレーキなし		0.2A
	拡張ユニット(各ユニット共通)		ブレーキあり	0.5A
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)			0.1A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)			0.2A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.1A
		ブレーキあり		0.3A
200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.5A	
	ブレーキあり		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	省電力設定時		
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	RCA2	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
		RCL		標準/高加減速	2W	0.8A	-	4.6A
5W					1.0A	-	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

コントローラー(抜粋)

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



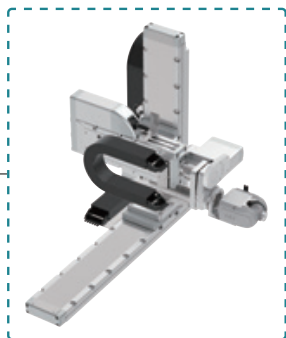
(※1)取得状況は機種により異なります。詳細は8-131ページをご確認ください。

特長

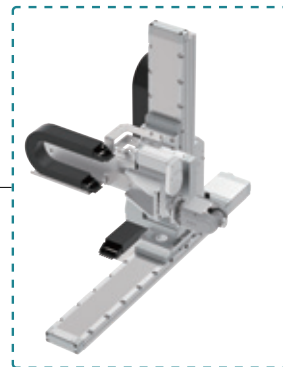
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

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**

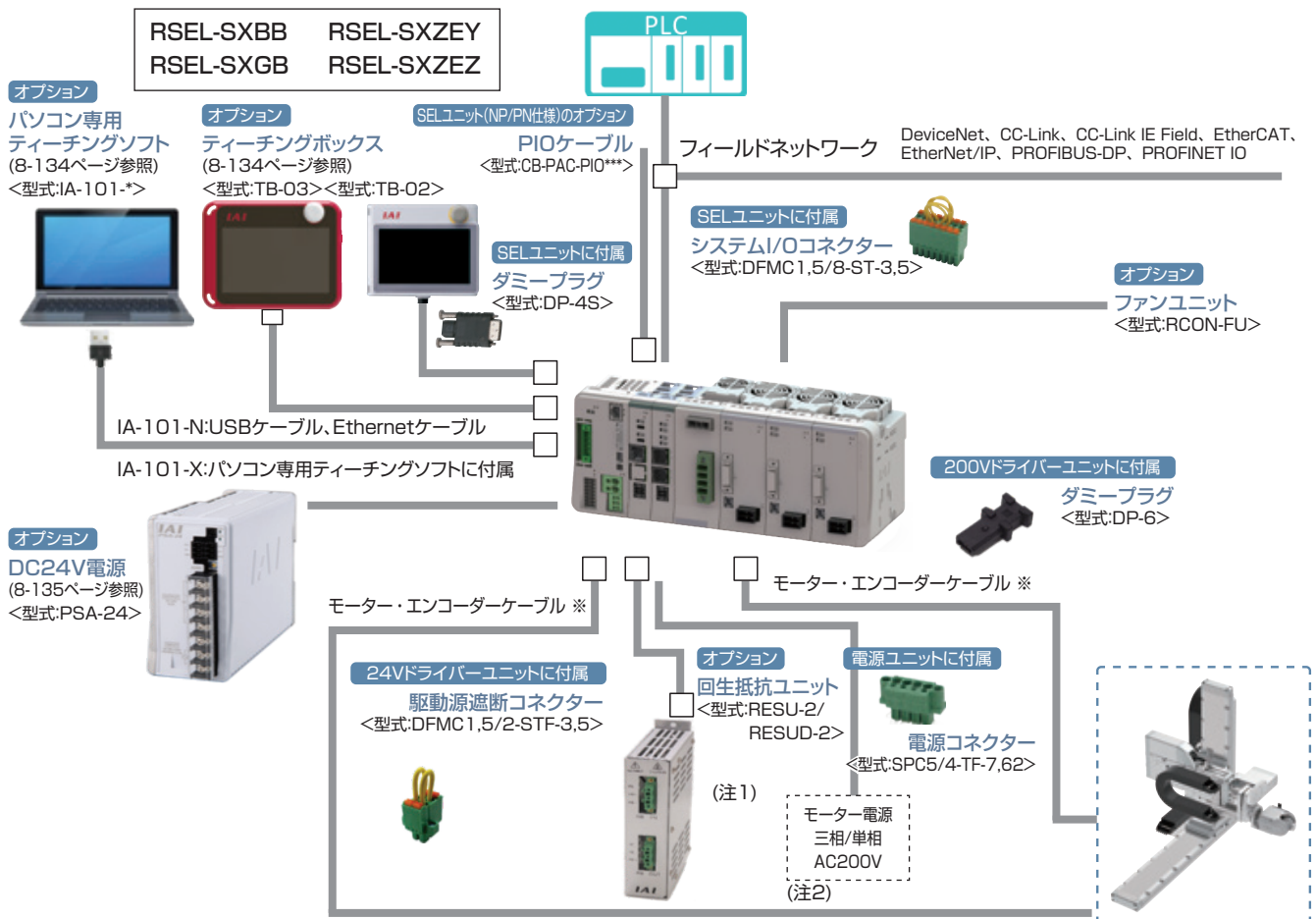
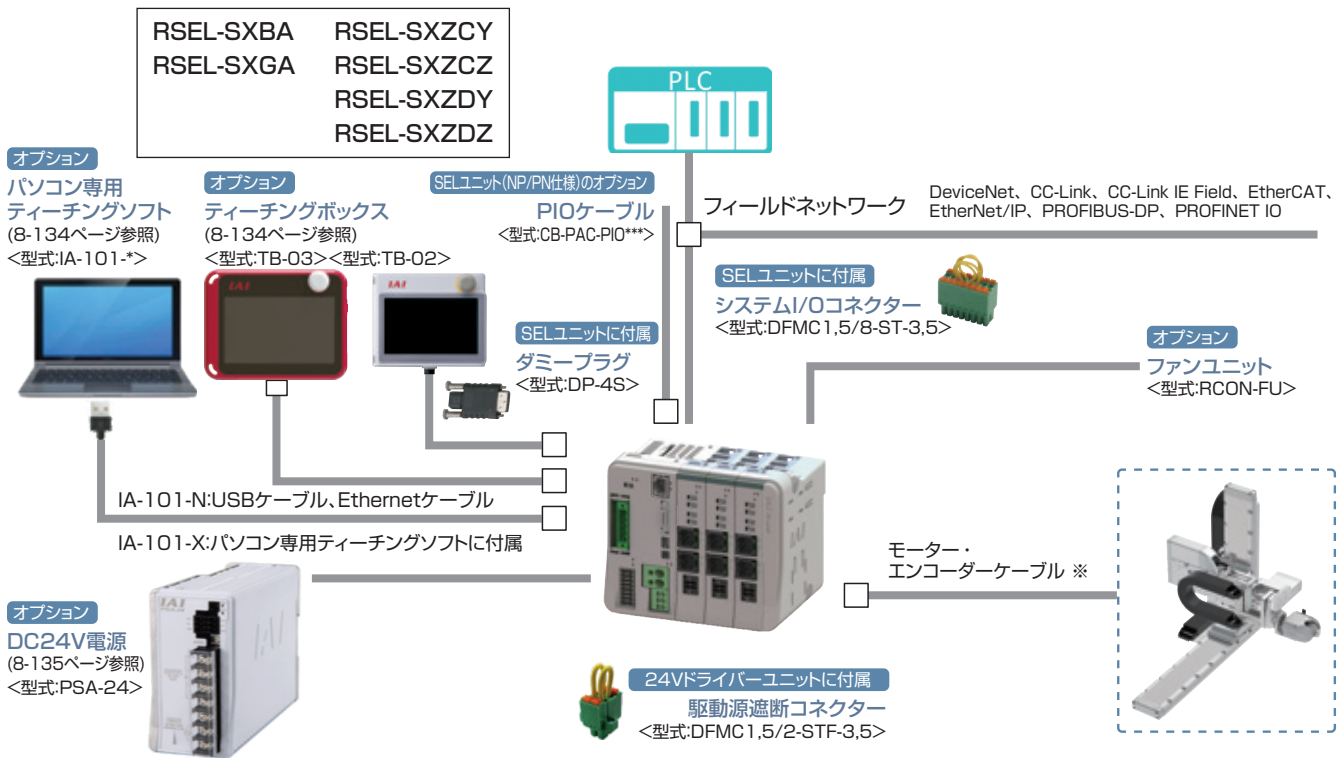


基本仕様

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								
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



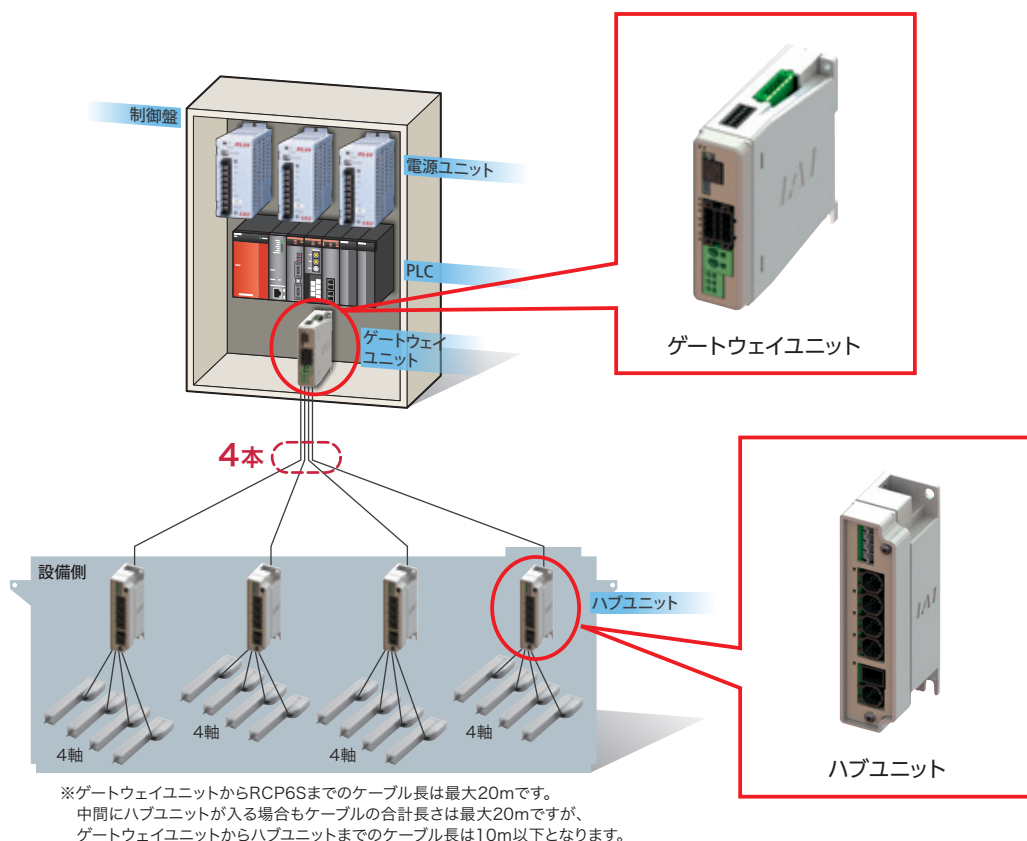
特長

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

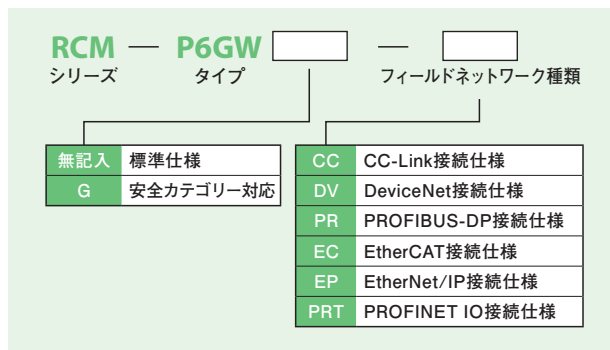
RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- 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〉

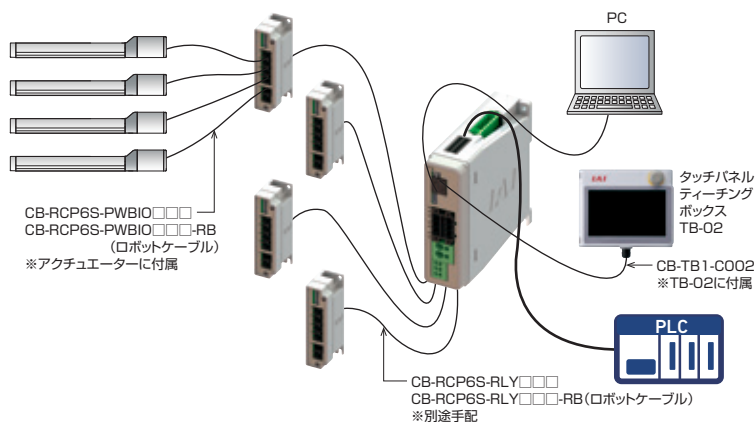
型式構成



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	ポジションナー 1	ポジションナー 2	ポジションナー 3	ポジションナー 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〉

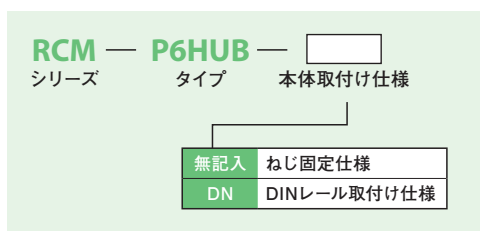
この製品は単体で使用できません。必ずゲートウェイユニットと併用してください。

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	—



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(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




(※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(高出力ドライバー)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。

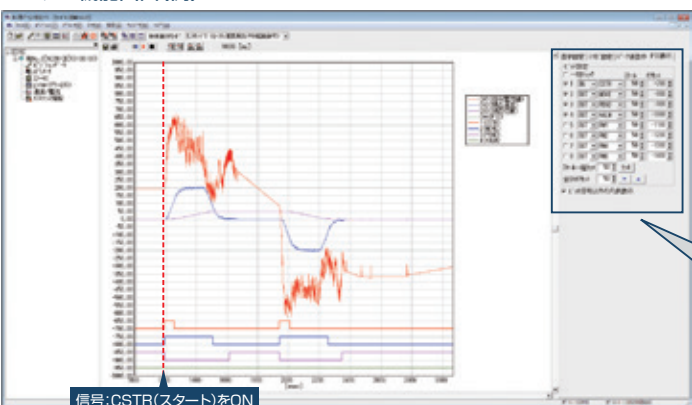


ぶつかるとすぐ止まります

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: P-電流値, P-速度, P-位置, P-位置決め完了, P-アラーム他

位置/速度表示単位: mm単位, cm単位

電流表示単位: A, mA

電圧表示単位: V, mV

トリガー設定: 1 (スタート) → (0.0s, 0.0s, 0.0s)

※モニターしたい内容が選択できます。


トリガー設定

表示項目: P-電流値, P-速度, P-位置, P-位置決め完了, P-アラーム他

トリガー種類: 位置決め完了時 (P-位置)

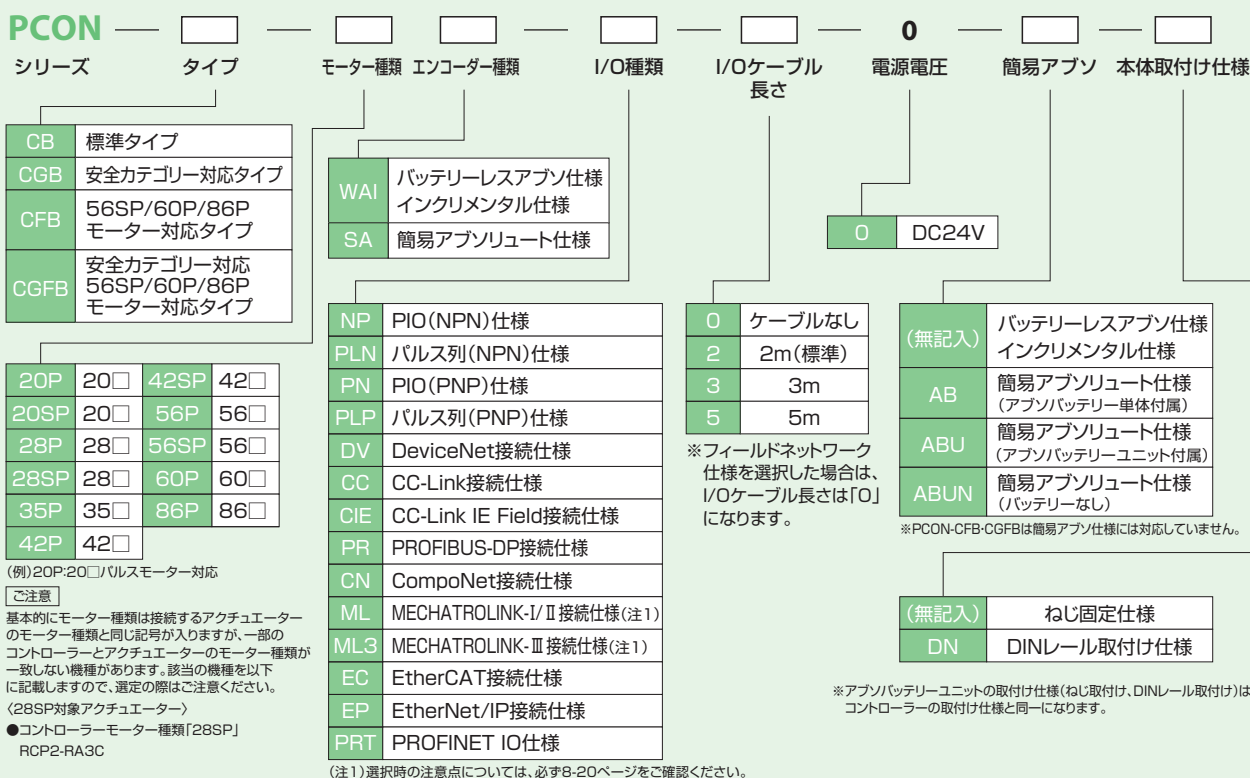
※選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。

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	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※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

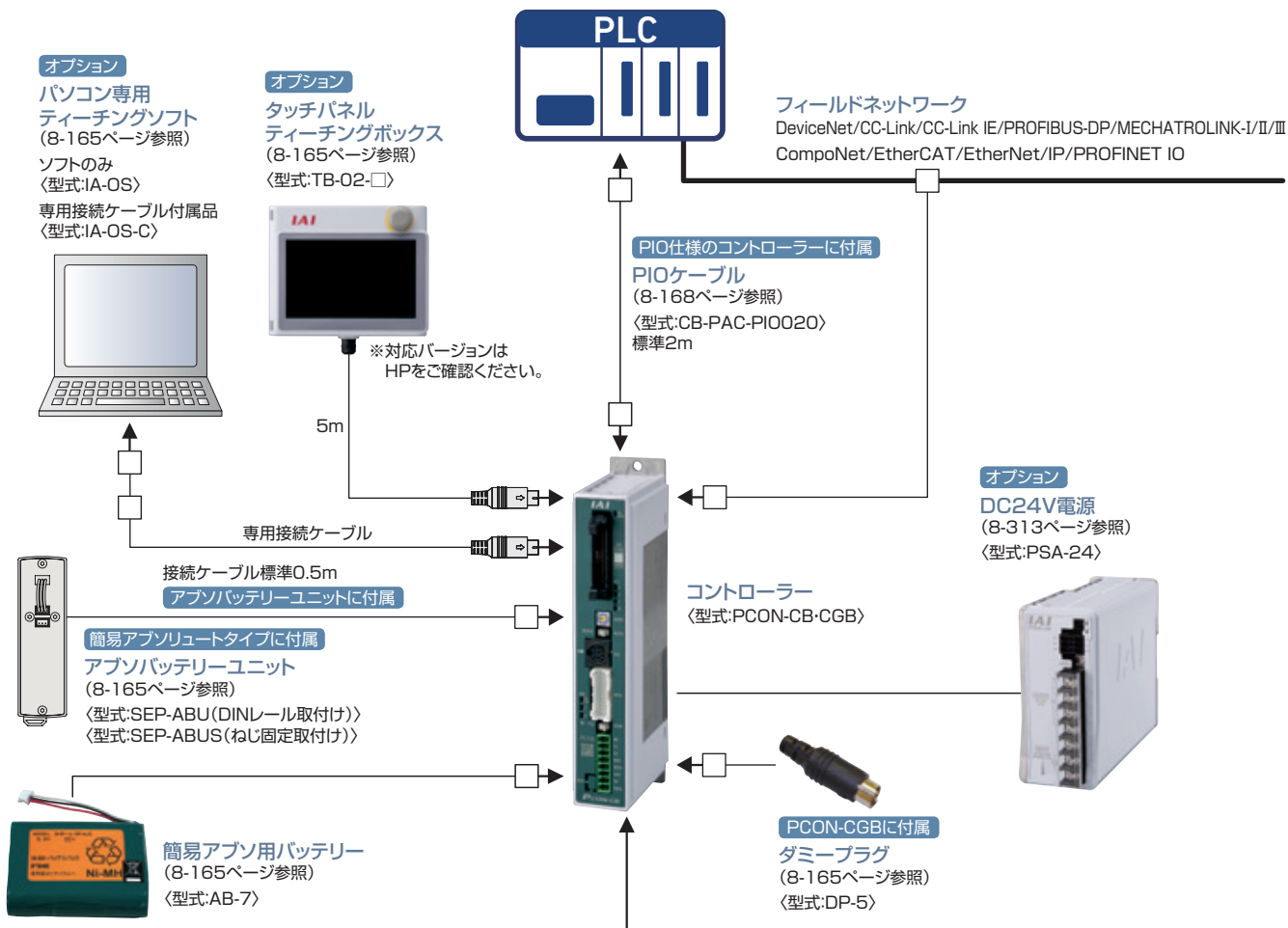
MSEL

XSEL

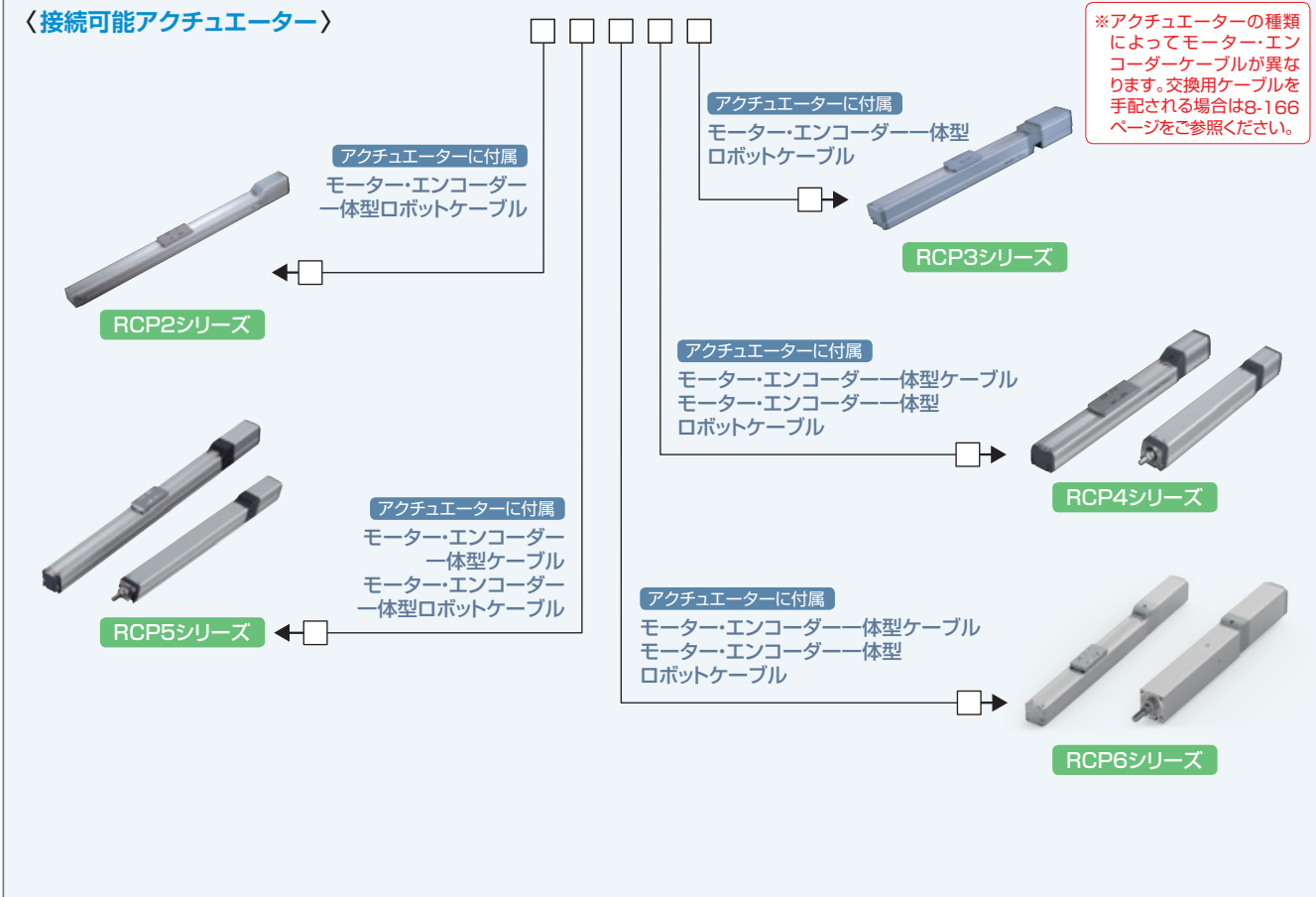
XSEL
(スカラ)

システム構成

■〈PCON-CB・CGB〉



〈接続可能アクチュエーター〉

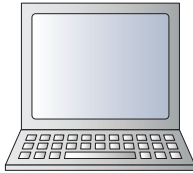


システム構成

■ <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



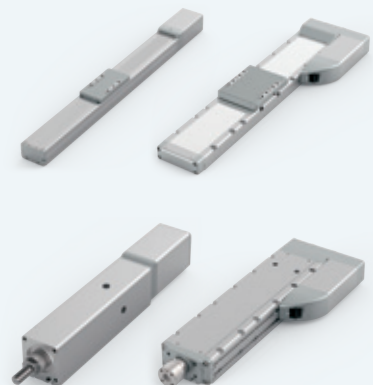
アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー
一体型ケーブル
モーター・エンコーダー
一体型ロボットケーブル

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。

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)

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】



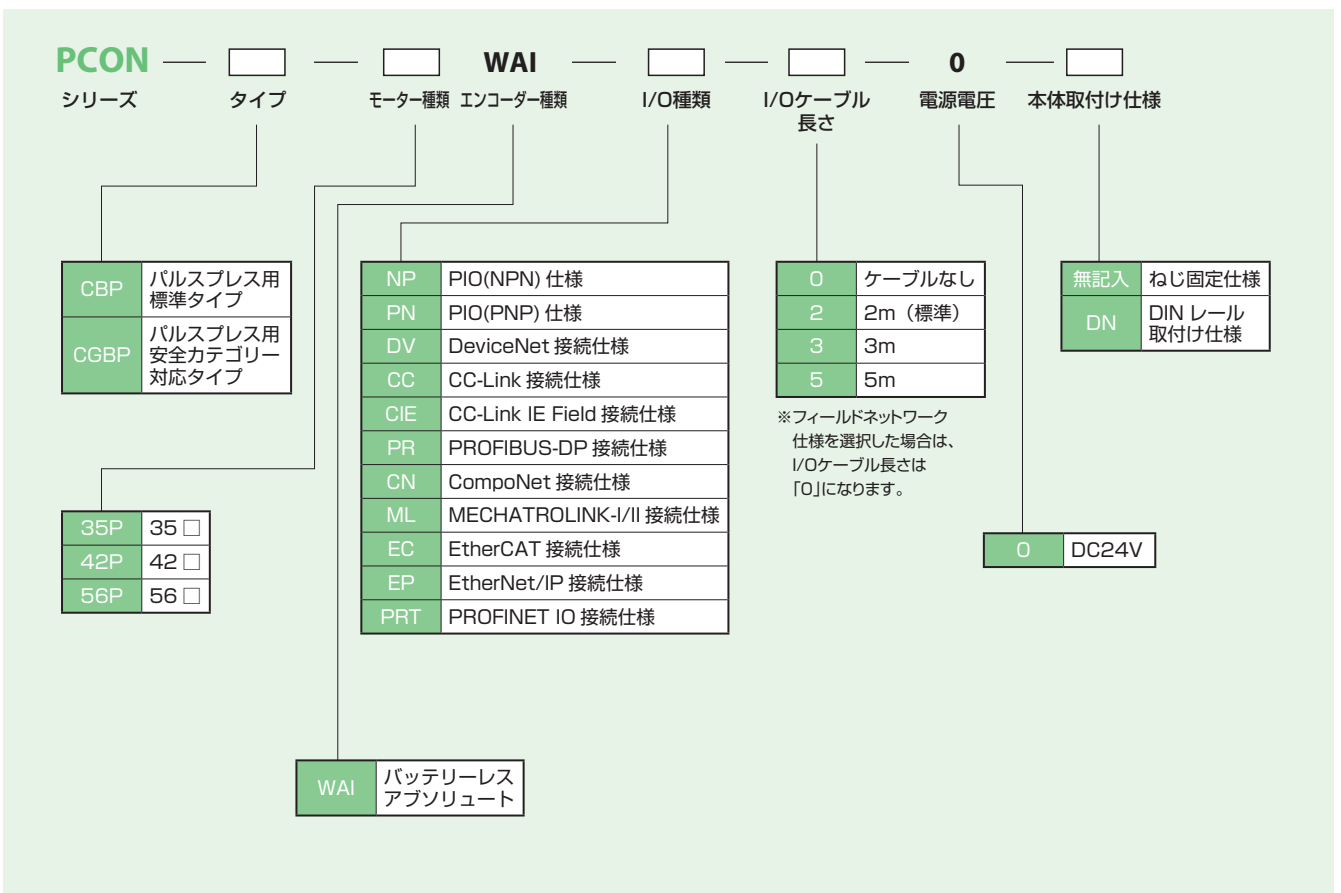
TB-02:ポジション編集画面

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。

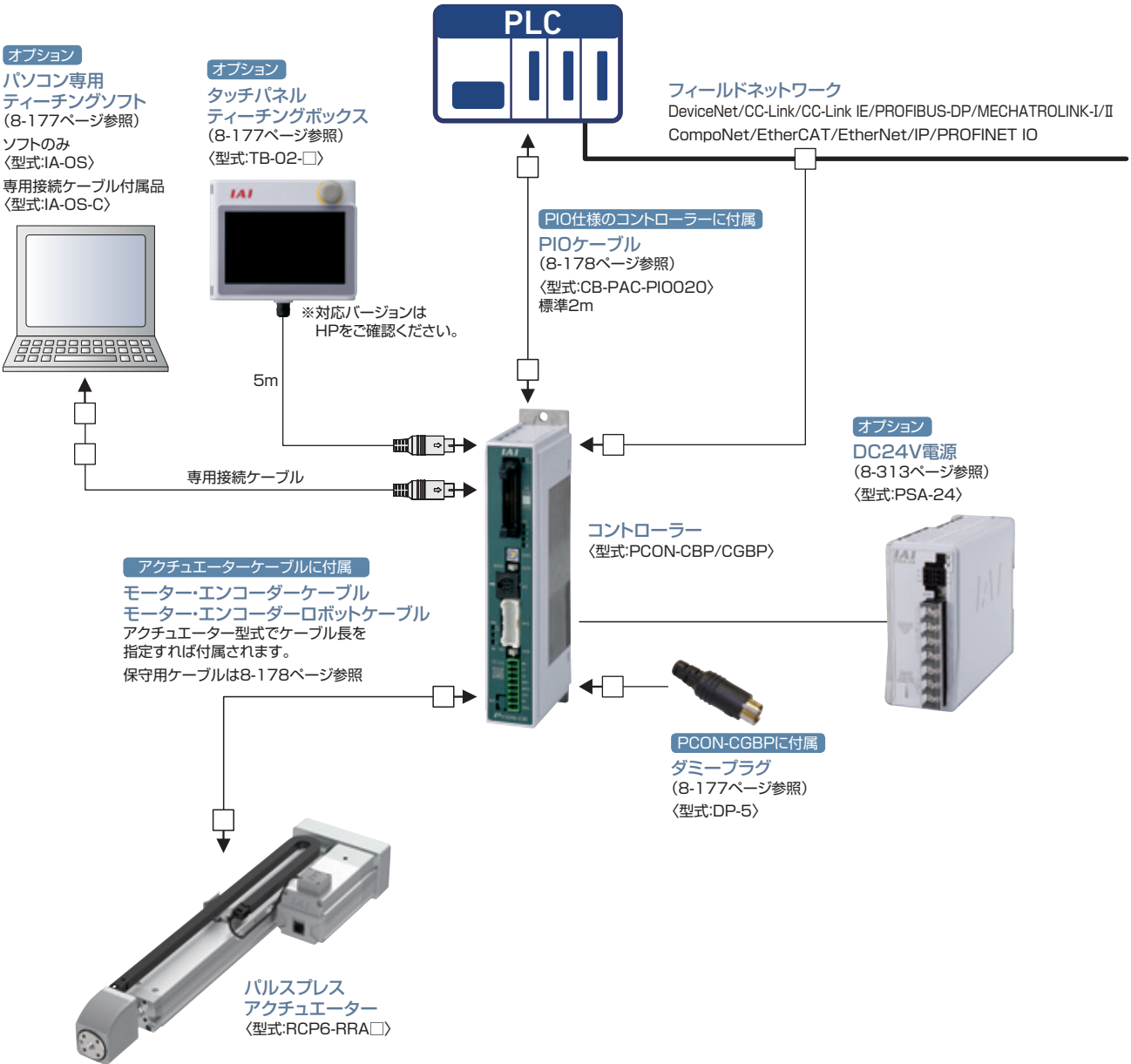
型式項目



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)

MEMO

Horizontal dotted lines for writing a memo.

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。

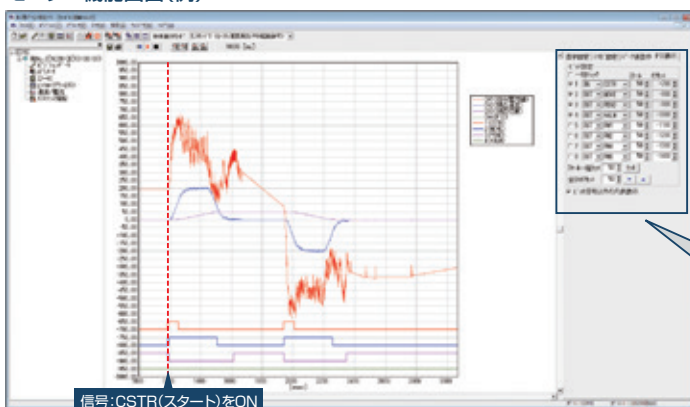
3 スマートチューニング機能を搭載

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)



表示設定

表示項目: [選択] [決定] [キャンセル]

PIO信号: 指令電流値 現在速度 現在位置 位置決め完了 アラーム他

位置/速度表示単位: [mm] [mm/s] [mm/s²]

電圧表示単位: [V] [mV]

モニタリング開始時間: [00:00] [00:01] [00:02] [00:03] [00:04] [00:05] [00:06] [00:07] [00:08] [00:09] [00:10]

※モニターしたい内容が選択
できます。

トリガー設定

トリガー設定: [選択] [決定] [キャンセル]

PIO信号: [PIO0] [PIO1] [PIO2] [PIO3] [PIO4] [PIO5] [PIO6] [PIO7] [PIO8] [PIO9] [PIO10] [PIO11] [PIO12] [PIO13] [PIO14] [PIO15]

トリガー条件: [PIO0] [PIO1] [PIO2] [PIO3] [PIO4] [PIO5] [PIO6] [PIO7] [PIO8] [PIO9] [PIO10] [PIO11] [PIO12] [PIO13] [PIO14] [PIO15]

※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

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。

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

●コントローラーモーター種類「28SP」…RCP2-RA3C

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 (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

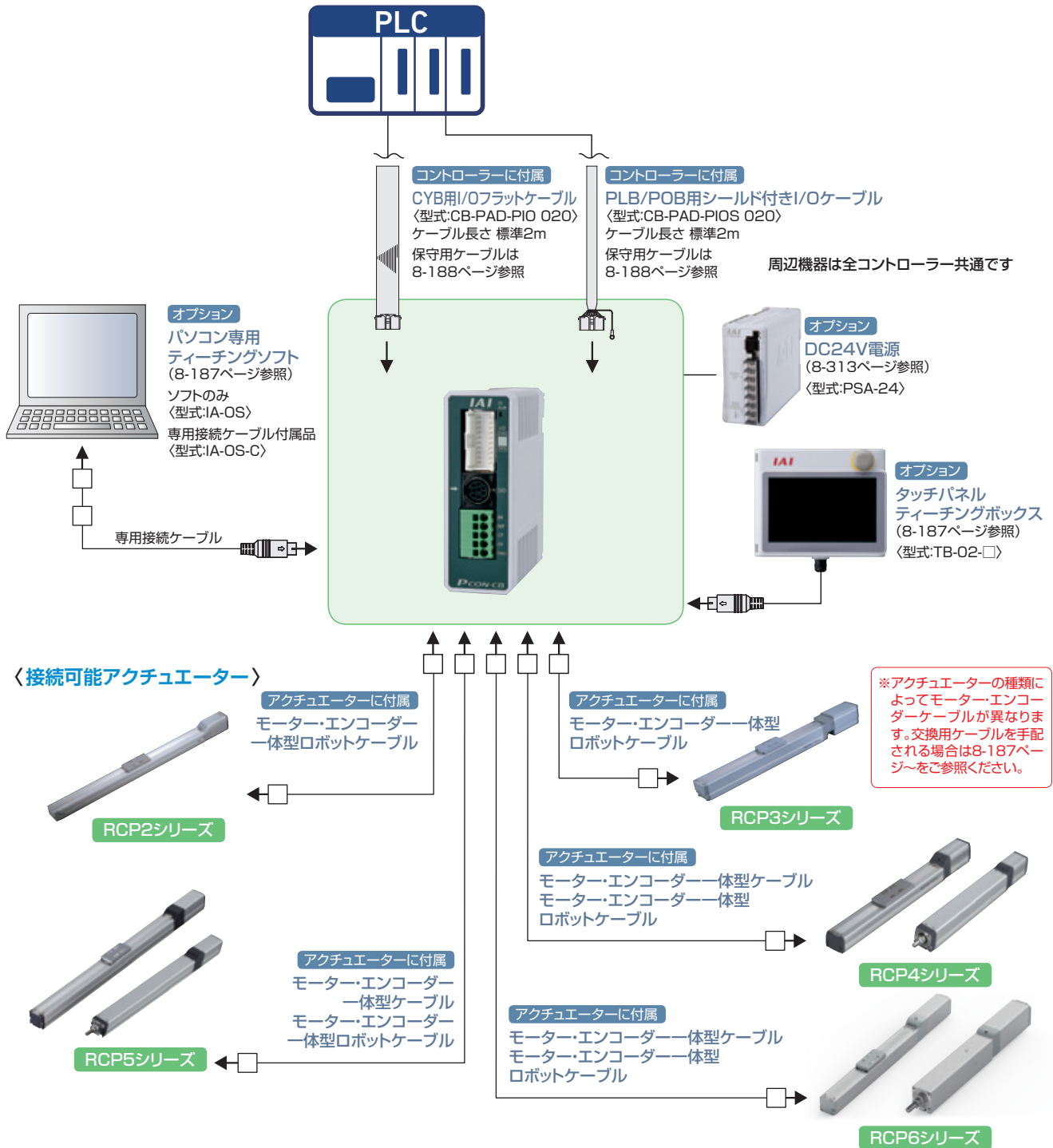
XSEL

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。

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)	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	アプソバッテリー なし	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CB/CFB	アプソリユート仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
PCON -CBP (パルスレス)	インクリメンタル仕様	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

型式項目

ACON - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

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	WAI	バッテリーレスアプソ/インクリメンタル	HA	高加減速仕様	0	ケーブルなし	0	DC24V	(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
CGB	安全カテゴリー対応タイプ	A	アプソリユート	LA	省電力仕様	2	2m(標準)	AB		AB	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリー単体付属)
2	2W	NP	PIO(NPN)仕様			3	3m	ABU		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)
5	5W	PN	PIO(PNP)仕様			5	5m	ABUN		ABUN	簡易アプソリユート仕様 (アプソバッテリーなし)
10	10W	PLN	パルス列(NPN)仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
20	20W	PLP	パルス列(PNP)仕様			*簡易アプソリユート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能					
5S	5W	DV	DeviceNet仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		CC	CC-Link仕様			*簡易アプソリユート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能					
		CIE	CC-Link IE Field接続仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		PR	PROFIBUS-DP仕様			*簡易アプソリユート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能					
		CN	CompoNet仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)			*簡易アプソリユート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能					
		ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)			*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。					
		EC	EtherCAT仕様			*簡易アプソリユート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能					
		EP	EtherNet/IP仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		PRT	PROFINET IO仕様			*簡易アプソリユート仕様は、アクチュエーターのエンコーダー種類がインクリメンタルタイプの場合のみ選択可能					

(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 - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

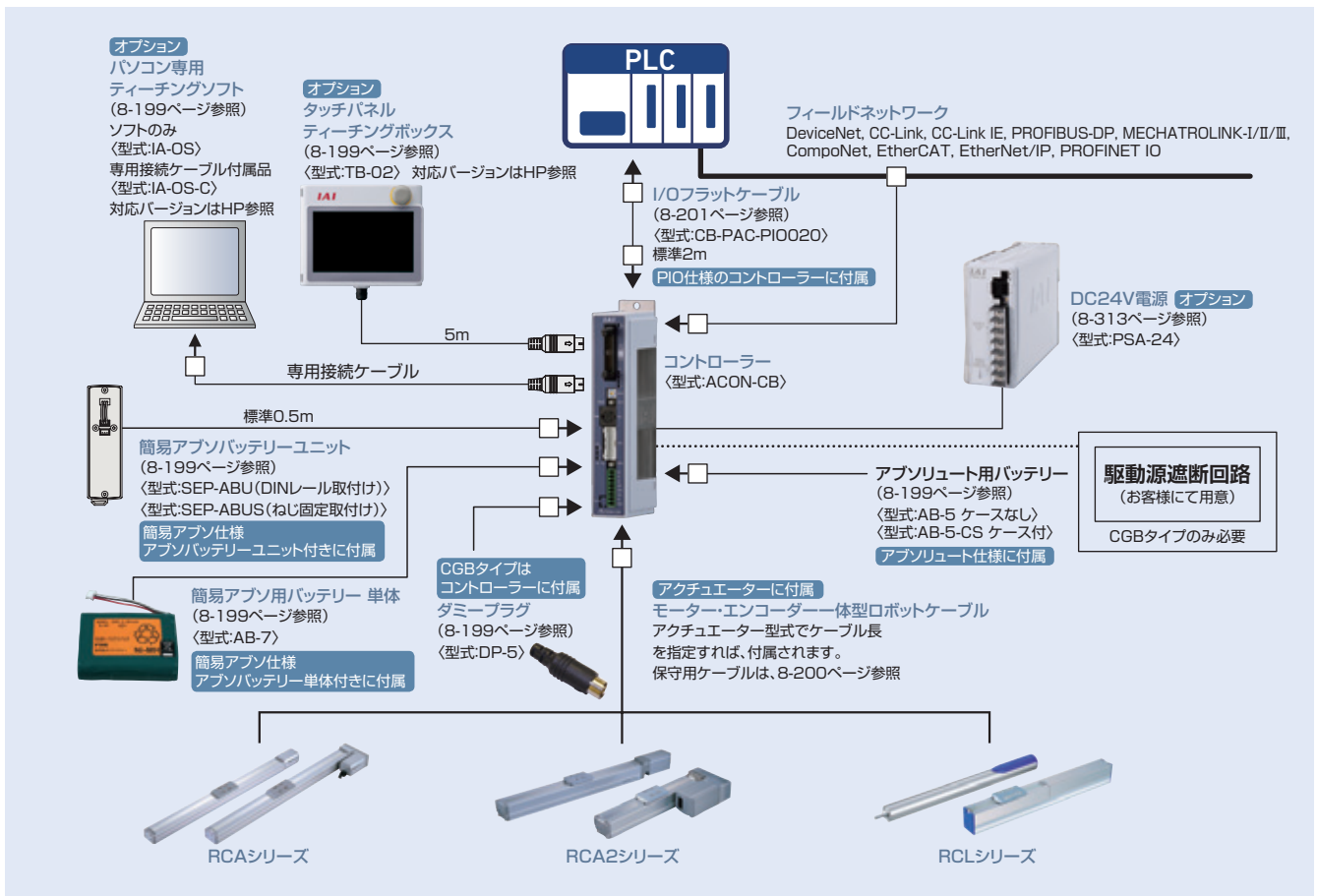
シリーズ タイプ モーター種類 エンコーダー種類 I/O種類 I/Oケーブル長さ 電源電圧 本体取付け仕様

CB	標準タイプ	3	3W	I	インクリメンタル	0	ケーブルなし	0	DC24V	(無記入)	ねじ取付け仕様
CGB	安全カテゴリー対応タイプ					2	2m(標準)	DN		DN	DINレール取付け仕様
		NP	PIO(NPN)仕様			3	3m	*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。			
		PN	PIO(PNP)仕様			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。			
		PLN	パルス列(NPN)仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		PLP	パルス列(PNP)仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		DV	DeviceNet仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		CC	CC-Link仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		CIE	CC-Link IE Field接続仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		PR	PROFIBUS-DP仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		CN	CompoNet仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)			*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。					
		ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)			*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。					
		EC	EtherCAT仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		EP	EtherNet/IP仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					
		PRT	PROFINET IO仕様			*フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。					

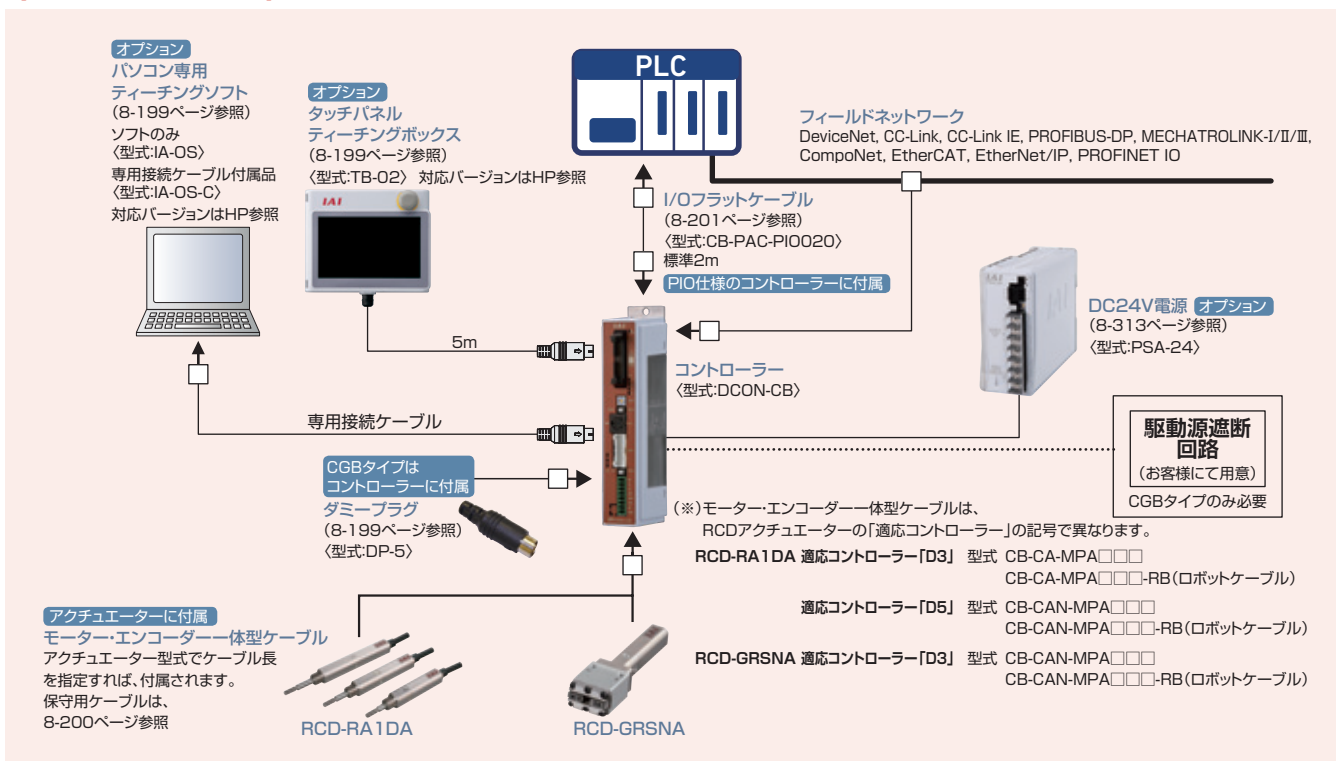
(注1) 選択時の注意点については、必ず8-20ページをご確認ください。

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。

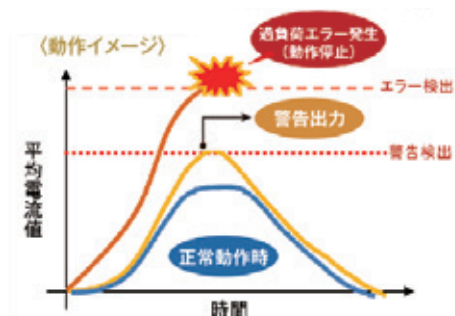


2 スマートチューニング機能を搭載 (ACONのみ)

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。



- ガイド、ボールねじのメンテナンス不足による摺動抵抗の増大や過大な負荷が加わることで、モーターに加わる電流が増えます。その結果、過負荷エラーが発生し装置が停止します。
- ガイド、ボールねじのグリースアップを行わない場合、摺動抵抗が大きくなり、徐々にモーターに加わる電流が増えます。お客様が任意に設定した閾値に到達すると警告を出力します。この時、装置は停止しませんが、点検、メンテナンスを行い、早急に原因を取り除いてください。
- 正常動作時

- 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

3	3W
---	----

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

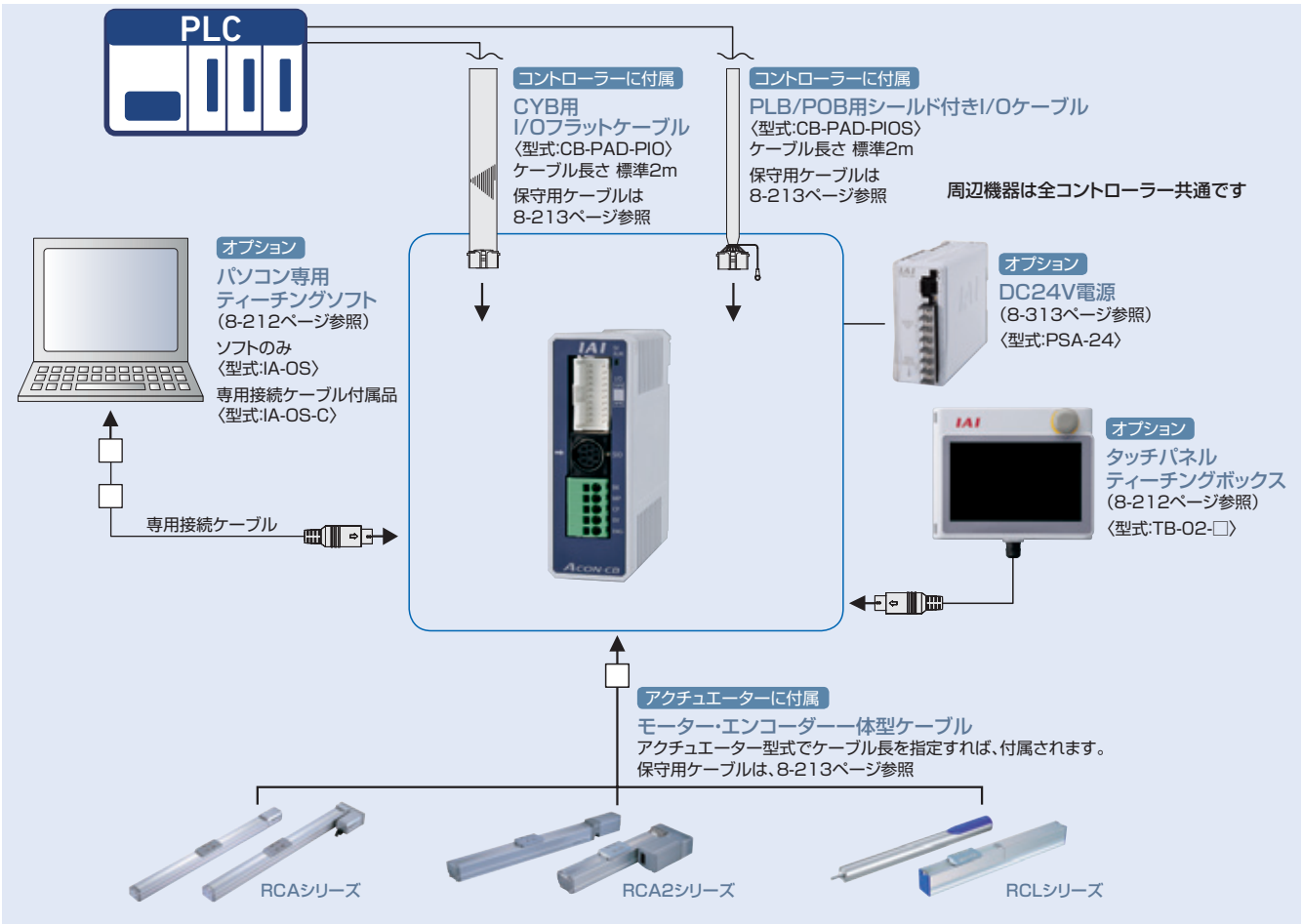
DN DINレール取付け仕様

- 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)

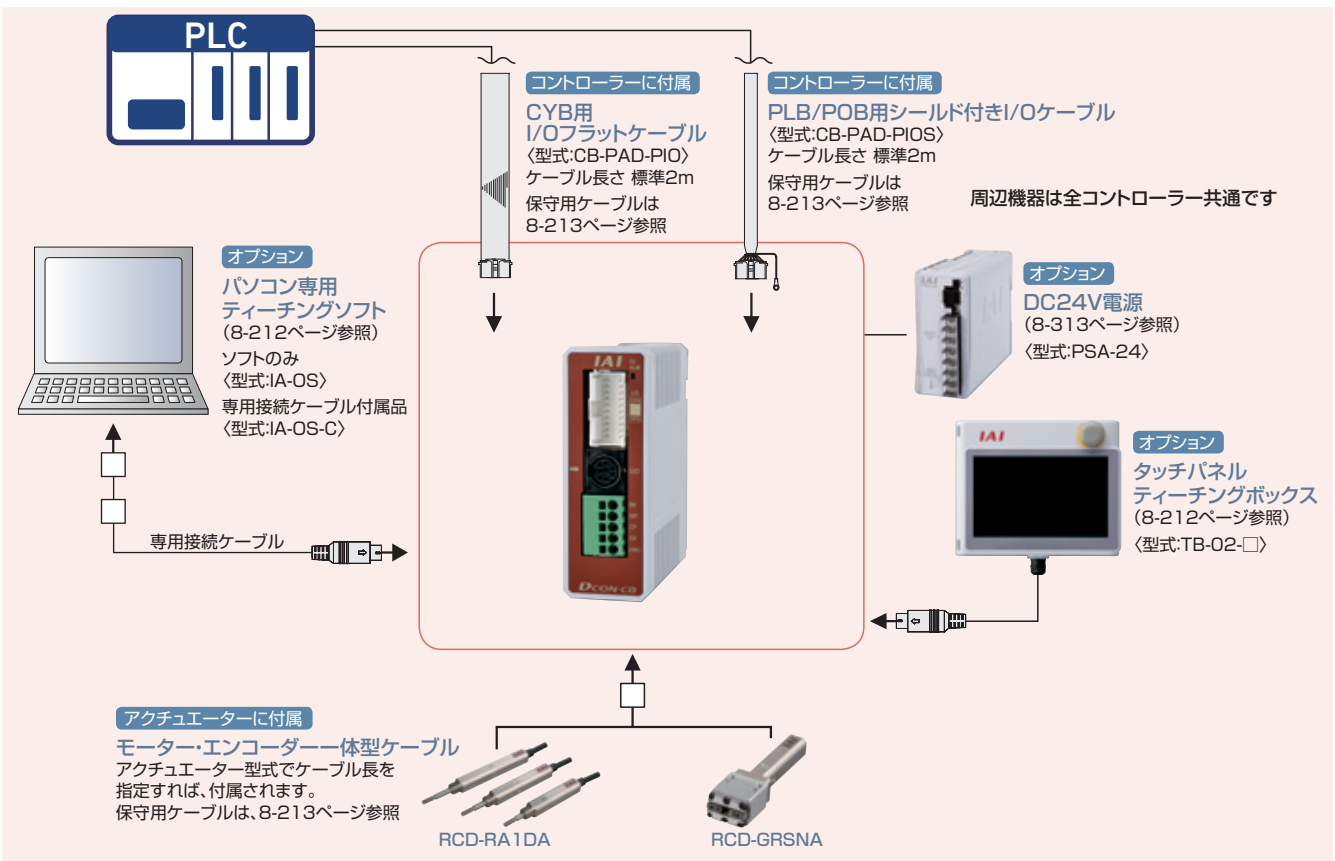
システム構成

ACON/DCONコントローラー(抜粋)

〈ACON-CYB/PLB/POB〉



〈DCON-CYB/PLB/POB〉



コントローラー(抜粋)

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

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 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)

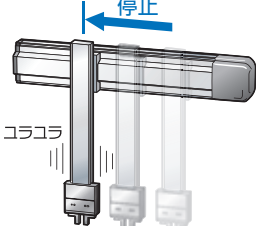
DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET IOにも直接接続が可能です。またフィールドネットワーク経由で直接座標値を指定しての動作が可能です。

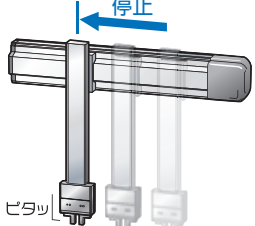
3 制振制御機能装備 (標準機能)

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。



制振制御無し

停止後に振動があります。

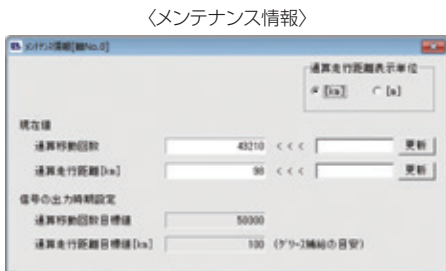


制振制御有り

停止後の振動がほとんどありません。

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。



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

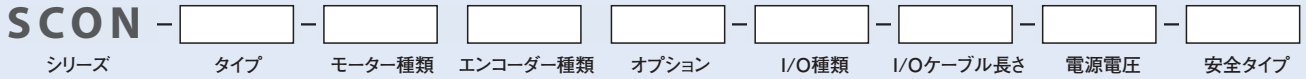
型式	SCON-CB/CGB													
外観														
I/O種類	標準仕様	フィールドネットワークタイプ(※1)												
	PIO接続仕様	DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS-DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATRO LINK-I/II 接続仕様	MECHATRO LINK-III 接続仕様	EtherCAT 接続仕様	EtherCAT モーション 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFINET IO 接続仕様	RCON 接続仕様	
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

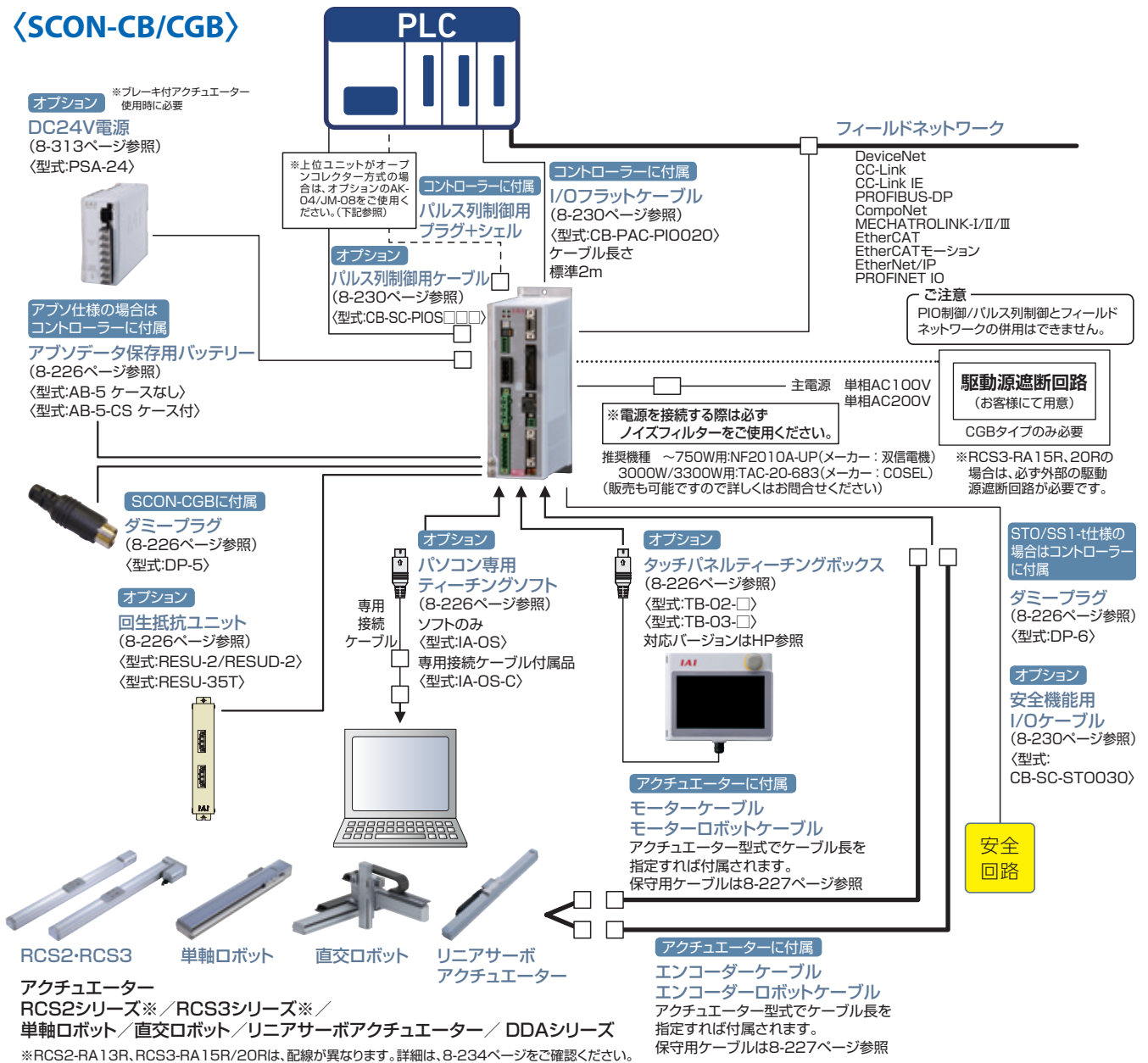
MSEL

XSEL

XSEL (スカラ)

システム構成

〈SCON-CB/CGB〉

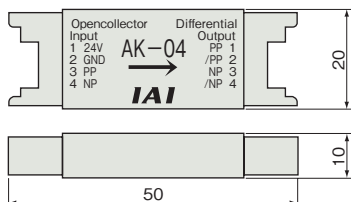


■パルス変換器：型式 AK-04

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

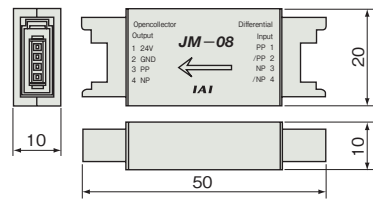


■パルス変換器：型式 JM-08

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





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	安全カテゴリー対応タイプ

※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)

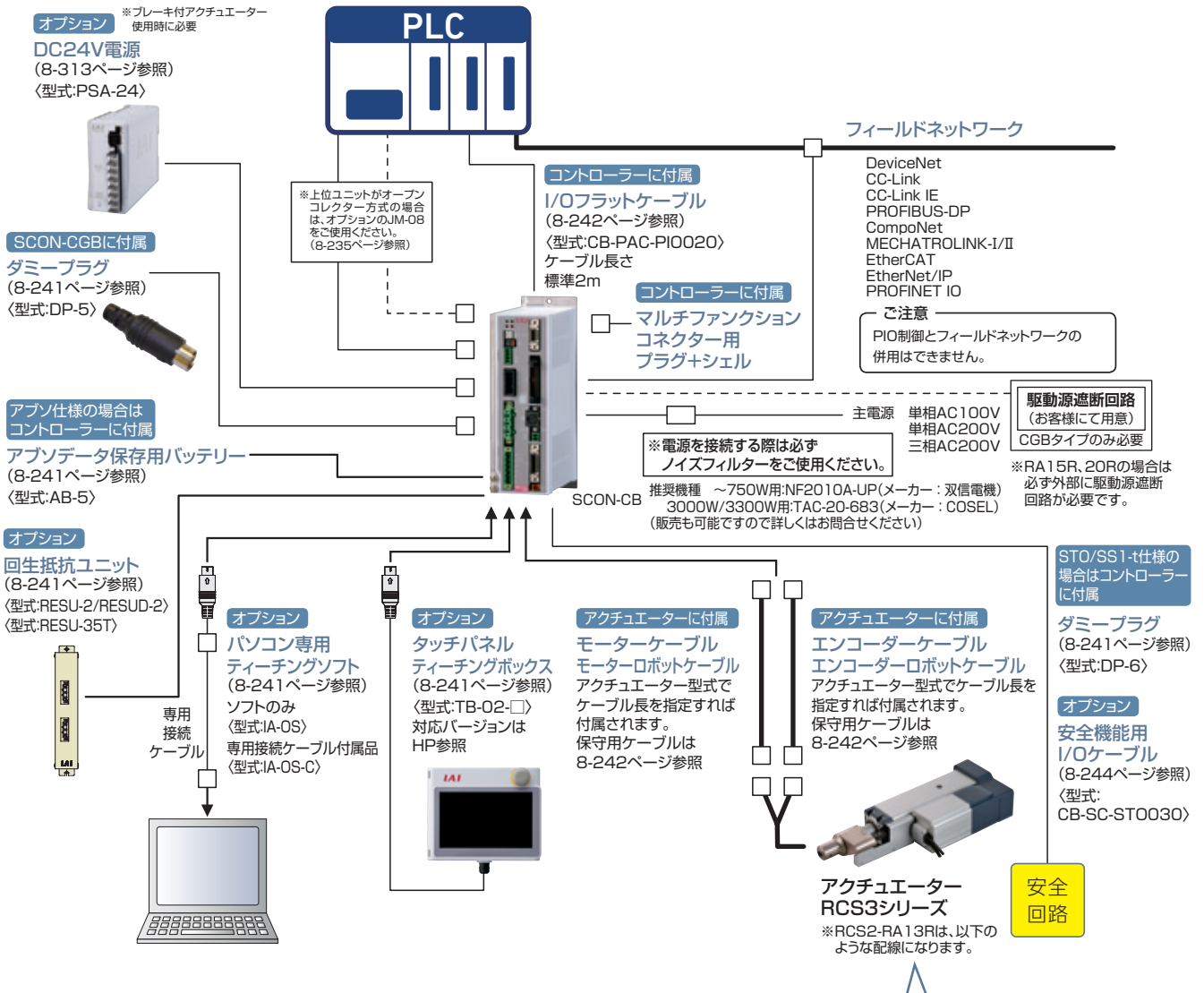
SSEL

MSEL

XSEL

XSEL
(スカラ)

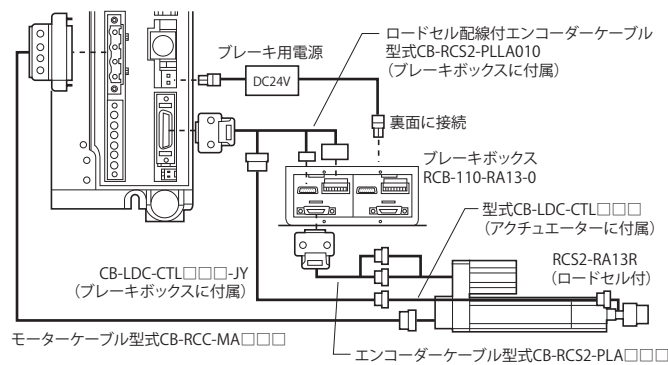
システム構成



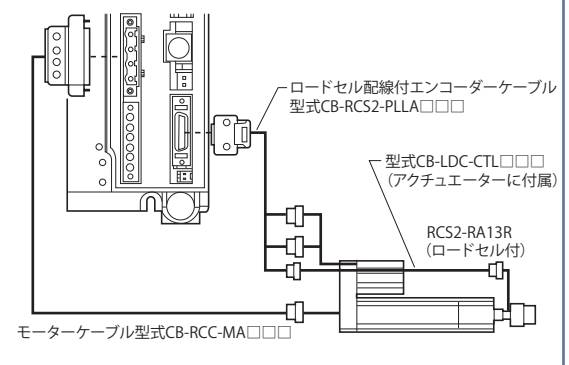
RCS2-RA13R配線

※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



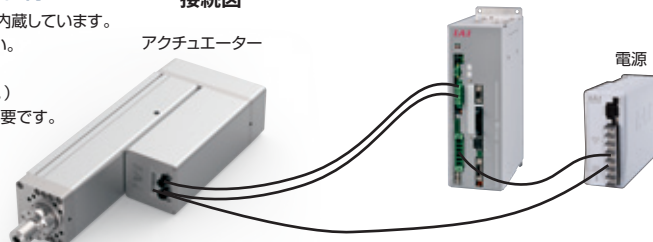
ブレーキなしの場合



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 - [] - [] [] [] - ([] [] []) - [] - [] - []

シリーズ タイプ 接続軸数 (1軸目内容) (2軸目内容) I/O種類 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

CS 標準タイプ

1	1軸仕様
2	2軸仕様

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	300S	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	100W	750	750W

(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

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

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

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。

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。

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	300S	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	100W	750	750W

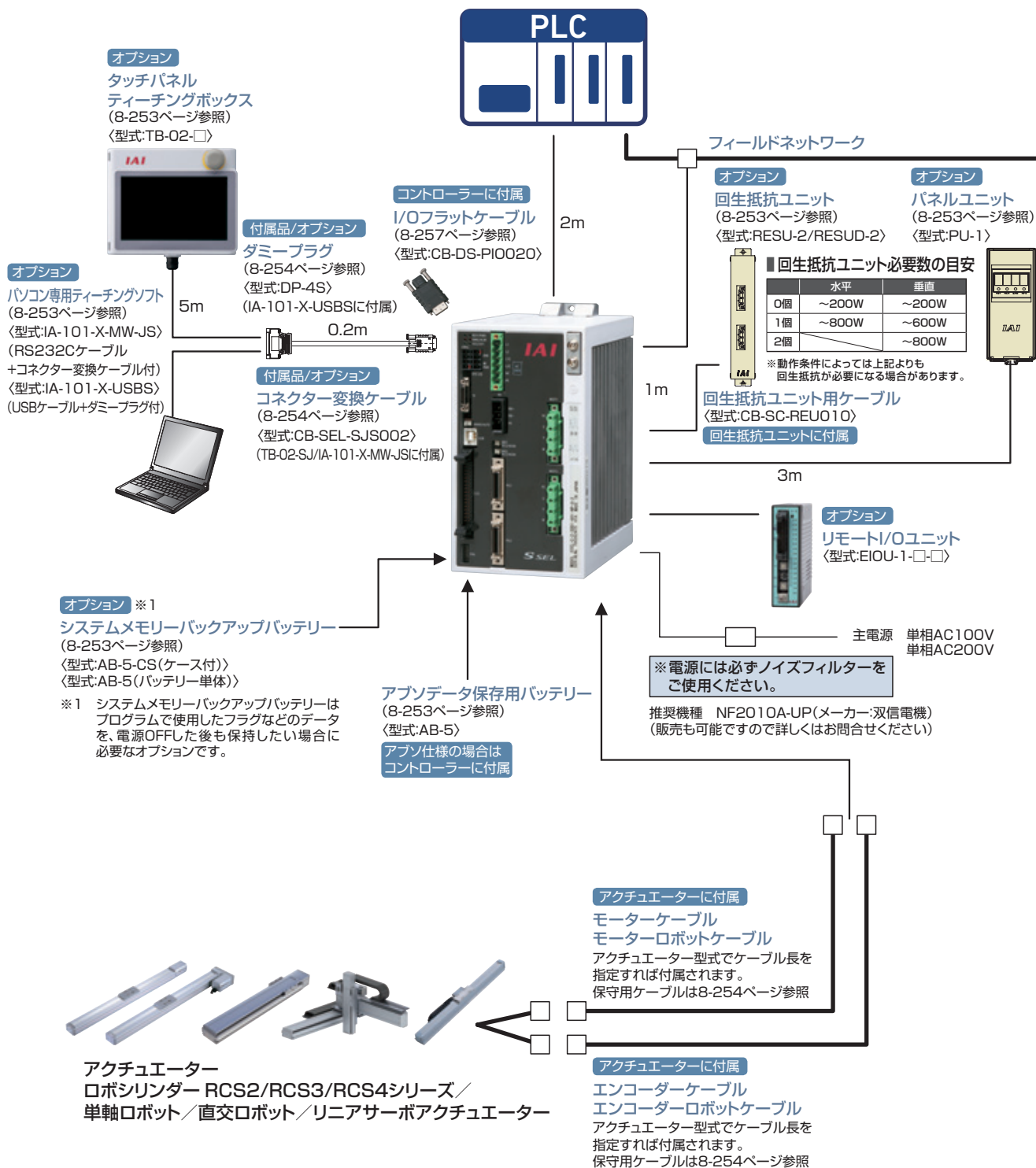
(例) 12 : 12Wサーボモーター対応

NP	PIO NPN仕様(標準)
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
IA	IAネット接続ボード

※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。

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

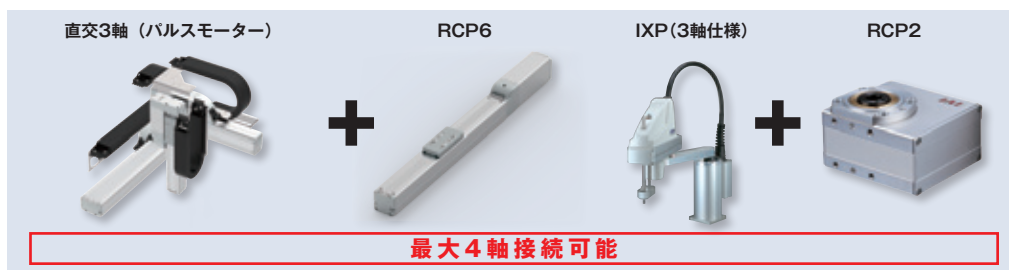


特長

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

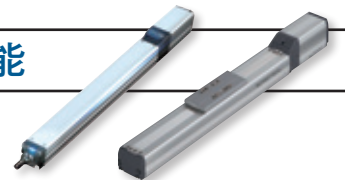
従来、パルスモーターのアクチュエーターは、1台のプログラムコントローラーで最大2軸の制御までしかできませんでした。MSELを使用すれば4軸の制御が可能です。補間動作ができ、使用用途が広がります。

組み合わせ例



2 ロボシリンダーRCP6・RCP5・RCP4の接続が可能

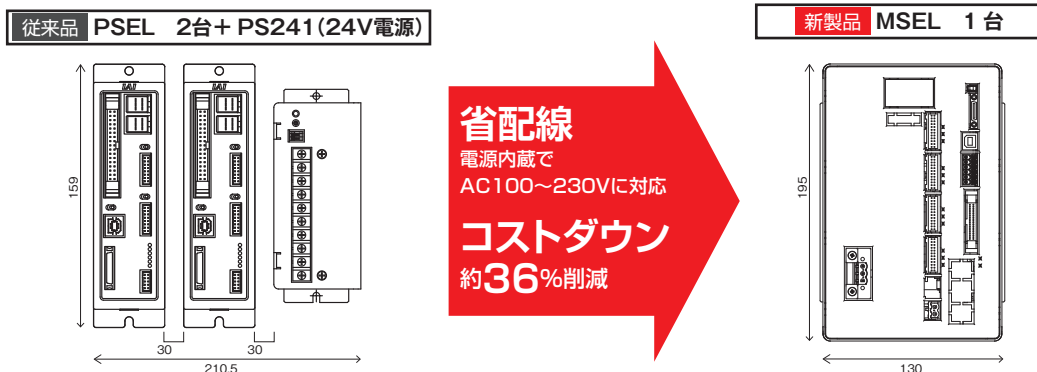
パワーコン対応により、従来のプログラムコントローラー PSELでは制御できなかった高出力ドライバー対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。



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




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。

- 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

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	—
	簡易アブソリユート	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	簡易アブソリユート仕様

*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	簡易アブソリユート仕様

*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

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。

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。

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□/パルスモーター対応
*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。

【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、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。

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)

アクチュエーター型式のモーター種類が56SP、60P、86Pの機種を接続する場合

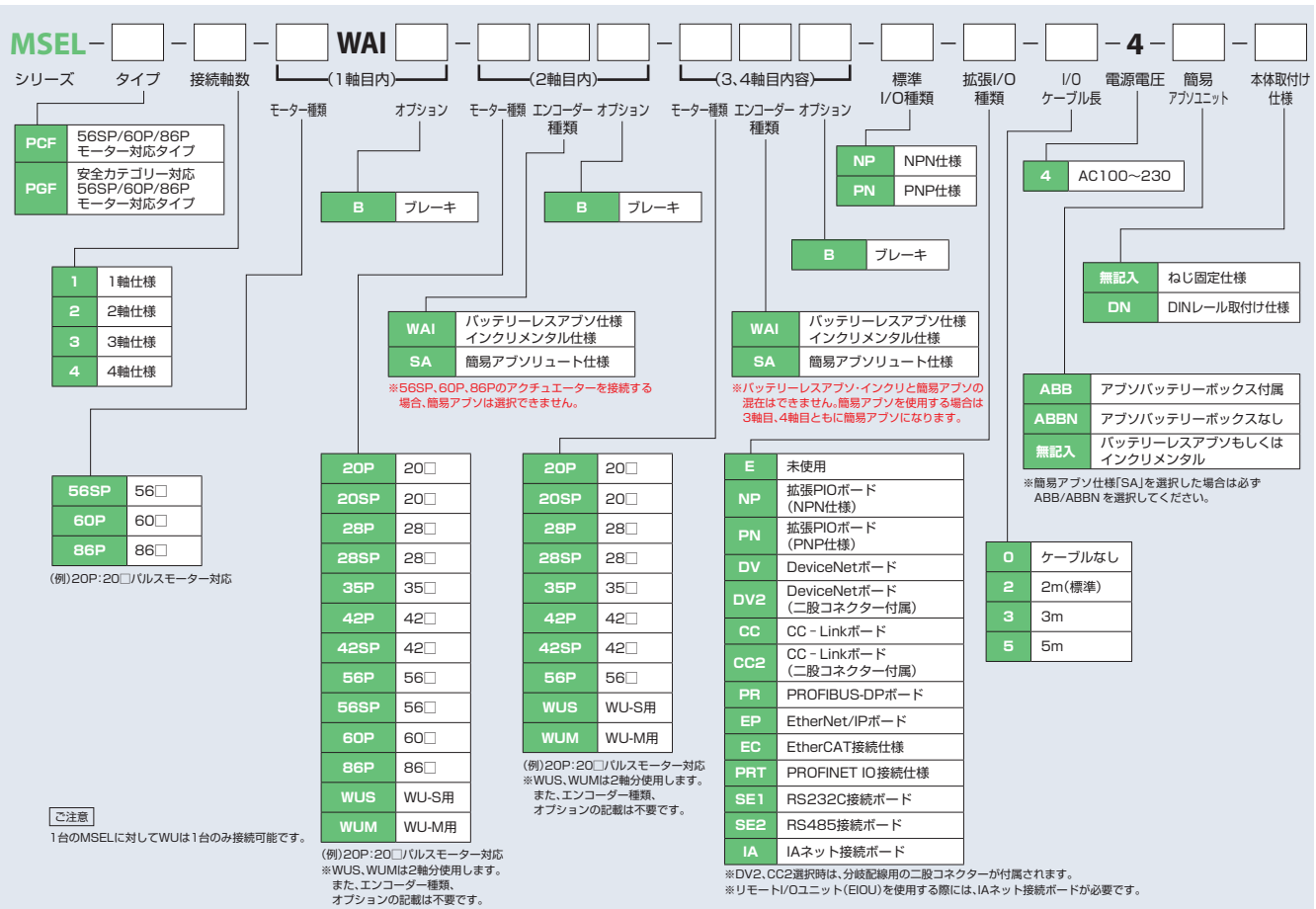
機種一覧

タイプ名	PCF	PGF																																																																																		
名称	56SP/60P/86Pモーター対応タイプ	安全カテゴリ対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ																																																																																		
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	<table border="1"> <tr> <th colspan="2">1</th> <th colspan="2">+</th> <th colspan="2">2</th> <th colspan="2">+</th> <th colspan="2">3</th> <th colspan="2">=</th> <th colspan="2">価格</th> </tr> <tr> <td colspan="2">基本価格</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">56SP、60P、86Pの アクチュエーター数</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2">簡易アプソリュート 数量</td> <td colspan="2"></td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td>軸数</td> <td>価格</td> <td colspan="4"></td> </tr> <tr> <td>1軸仕様</td> <td>-</td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td>1軸</td> <td>-</td> <td colspan="4"></td> </tr> <tr> <td>2軸仕様</td> <td>-</td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td>2軸</td> <td>-</td> <td colspan="4"></td> </tr> <tr> <td>3軸仕様</td> <td>-</td> <td>3軸仕様</td> <td>-</td> <td colspan="4"></td> </tr> <tr> <td>4軸仕様</td> <td>-</td> <td>4軸仕様</td> <td>-</td> <td colspan="4"></td> </tr> </table>		1		+		2		+		3		=		価格		基本価格				56SP、60P、86Pの アクチュエーター数				簡易アプソリュート 数量						軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格					1軸仕様	-	1軸	-	1軸	-	1軸	-					2軸仕様	-	2軸	-	2軸	-	2軸	-					3軸仕様	-	3軸仕様	-					4軸仕様	-	4軸仕様	-				
1		+		2		+		3		=		価格																																																																								
基本価格				56SP、60P、86Pの アクチュエーター数				簡易アプソリュート 数量																																																																												
軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格	軸数	価格																																																																											
1軸仕様	-	1軸	-	1軸	-	1軸	-																																																																													
2軸仕様	-	2軸	-	2軸	-	2軸	-																																																																													
3軸仕様	-	3軸仕様	-																																																																																	
4軸仕様	-	4軸仕様	-																																																																																	

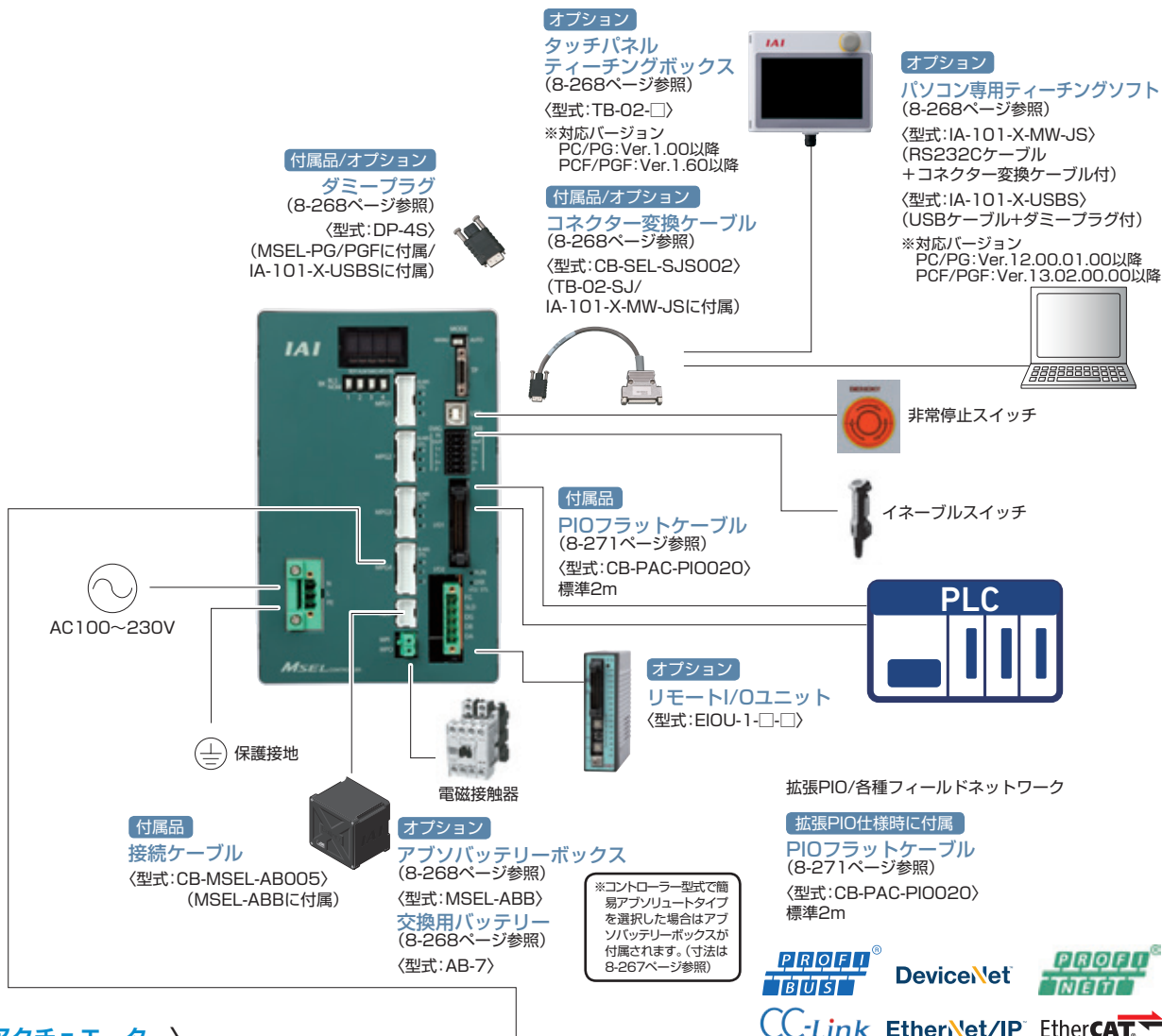


※1:安全カテゴリに対応するには、コントローラー外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

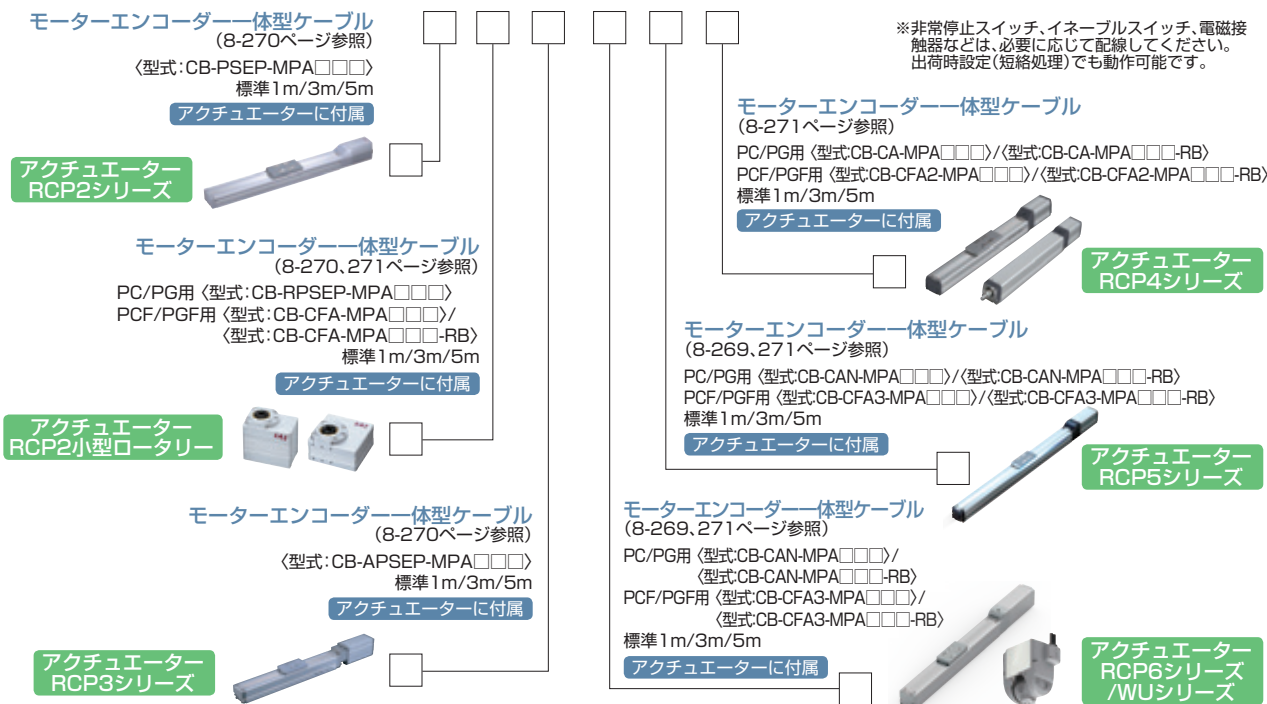
型式



システム構成

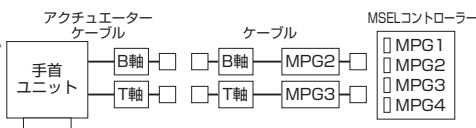


〈接続可能アクチュエーター〉



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 - []

※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。

スカラ内容

コントローラータイプ

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

スカラタイプ

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

付加軸内容

エンコーダー種類

B	ブレーキ
---	------

※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。

モーター種類

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□

(例)20P:20□パルスモーター対応

※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

オプション

(無記入)	オプション無し
B	ブレーキ

標準I/O種類

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

拡張I/O種類

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

※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。

PIOケーブル種類

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

電源電圧

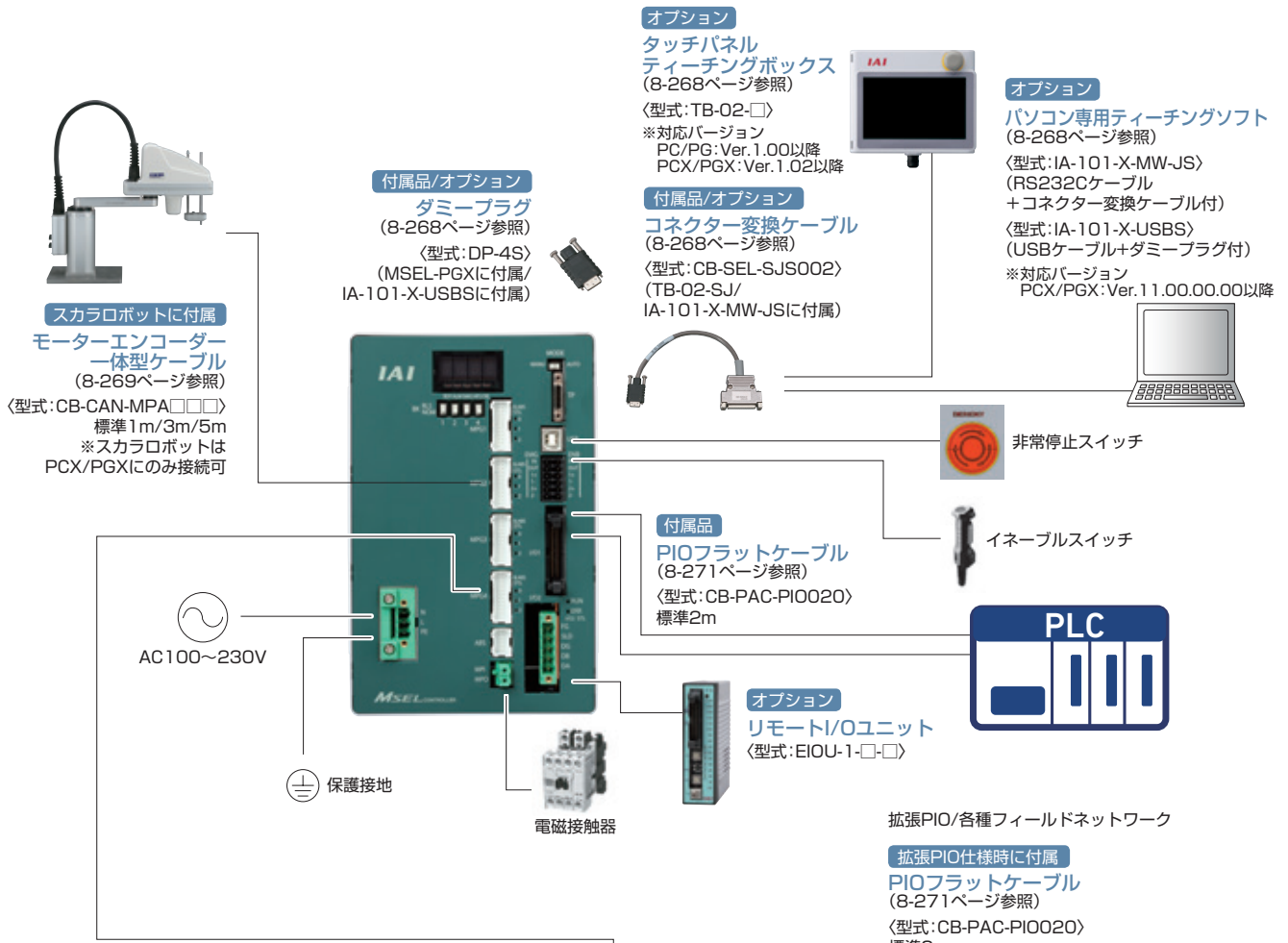
4	AC100~230V
---	------------

本体取付け仕様

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

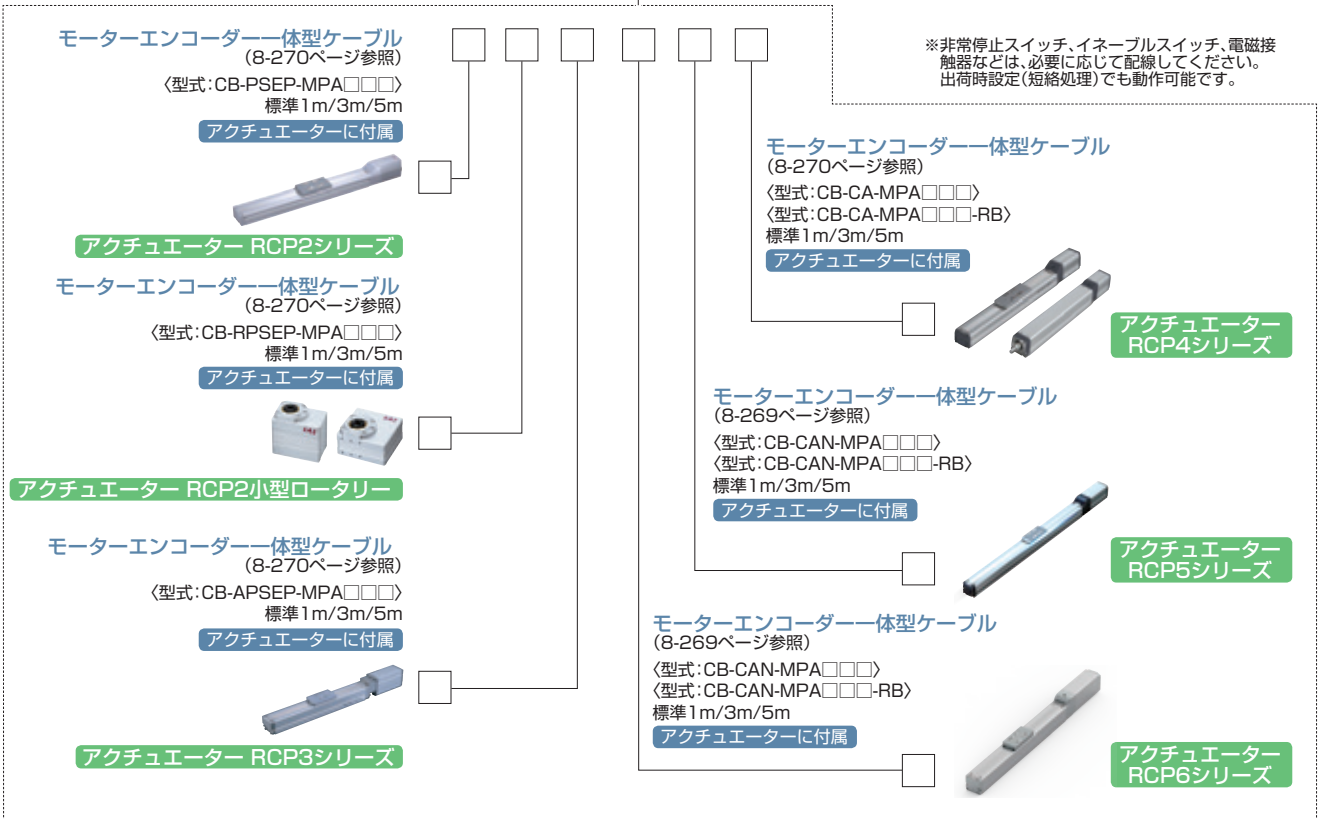
※□には下記の記事が入ります。
N:標準仕様
C:クリーン仕様
W:防塵・防滴仕様

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 (スクラ)

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	安全カテゴリ対応	標準仕様	安全カテゴリ対応
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(※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)

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
SA	安全カテゴリ対応タイプ

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

WAI: バッテリーレスアブソインクリメンタル
A: アブソリュート仕様
G: 擬似アブソ
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: クリープセンサー仕様
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

E: 未使用
EP: EtherNet/IP
EC: EtherCAT

E: 未使用
DV: DeviceNet
CC: CC-Link
PR: PROFIBUS-DP

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)

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。

2: 単相AC200V
2L: リニア専用単相AC200V
3: 三相AC200V
3L: リニア専用三相AC200V

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

※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

- 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。
- 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

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)

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
AM 多回転アブソ	AI インデックスアブソ	AM 多回転アブソ

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	0 ケーブルなし
3 三相AC200V	2 2m (標準)
2L リニア専用单相AC200V	3 3m
3L リニア専用三相AC200V	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。

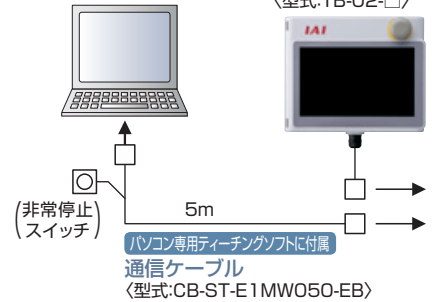
- LSAシリーズ
- RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
- RCS2-□□5N(インクリメンタル)
- NS-SXM□/SZM□(インクリメンタル)
- サーボプレス

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) ※P=PC側、C=コントローラー側
P RS232-C RS232
<型式:IA-101-X-MW>
C USB-C RS232
<型式:IA-101-X-USBMW>
P USB-C USB/Ethernet
<型式:IA-101-N>
Ver.13.00.00.00以降にて対応



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>

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ページ参照)

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>

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)



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

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

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。



フィールドネットワーク

DeviceNet
CC-Link
PROFIBUS-DP
EtherCAT
EtherNet/IP



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

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

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

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

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

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

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

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

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。

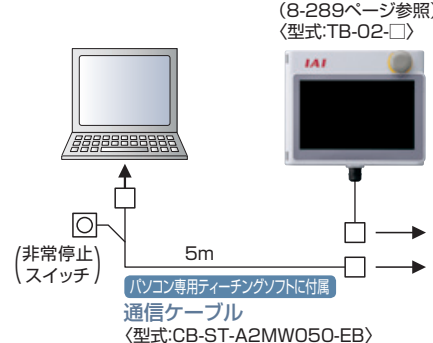
拡張モーション
(ケーブルはお客様にて用意)

PCON/ACON/
SCON-CB
MCON
(メカトロリンクⅢ仕様)

■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) ※P=PC側、C=コントローラー側
P RS232-C RS232
<型式:IA-101-XA-MW>
C USB-C RS232
<型式:IA-101-N>
Ver.13.00.00.00以降にて対応



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-A2MW050-EB>

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ページ参照)

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>

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)



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

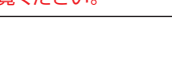
制御用電源
単相
AC200V/230V

ブレーキ解除用
電源
DC24V

I/O用電源
DC24V

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

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。



フィールドネットワーク

DeviceNet
CC-Link
PROFIBUS-DP
EtherCAT
EtherNet/IP



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

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

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

回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

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)

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

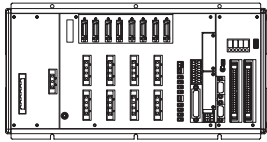
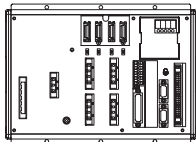
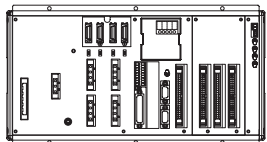
MSEL

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□

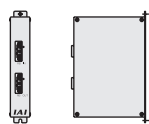
アクチュエーターに付属

- 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

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-□〉



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)



5m (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)

MEMO

Horizontal dotted lines for writing.

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)

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

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 (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)

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 IXA-3NNN45□□ IXA-3NNN60□□ IXA-4NNN1805 IXA-4NNN3015 IXA-4NNN45□□ IXA-4NNN60□□ IXA-4NNN80□□ IXA-4NNN100□□	合計1500W以下(1軸最大750W) 合計600W以下(1軸最大700W) 合計600W以下(1軸最大600W)	最大4軸(5~8軸目) 最大3軸(6~8軸目)
	IXA-3NSN3015 / 4NSN3015 IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□ IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□ IXA-4NSN80□□ IXA-4NSN100□□	接続不可	
	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

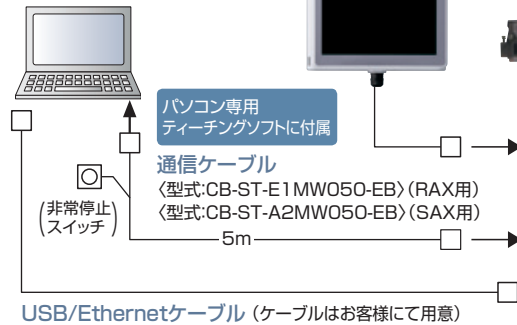
**タッチパネル
ティーチングボックス**
 (8-305ページ参照)
 <型式:TB-02-□>
 ※Ver2.0
 以降にて対応

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

コントローラーに付属
PIOケーブル
 (8-311参照)
 <型式:CB-X-PIO/PIOH020>
 標準2m
 (PIO仕様のコントローラーに付属)



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>

(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。

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)

- 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)

●スカラロボット IX 対象

型式

[XSEL-RAX/SAX タイプ]

(5~8軸目内容)

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

RAX4	スカラ1台		WAI	バッテリーレスアブソ インクリメンタル		E	未使用	E	未使用	N1	入力32/出力16 (NPN)
RAX5	スカラ+1軸		A	アブソリュート		DV	DeviceNet	N2	入力16/出力32 (NPN)	N2	入力16/出力32 (NPN)
RAX6	スカラ+2軸		G	疑似アブソリュート		CC	CC-Link	N3	入力48/出力48 (NPN)	P1	入力32/出力16 (PNP)
RAX7	スカラ+3軸		AI	インデックスアブソ		PR	PROFIBUS-DP	P2	入力16/出力32 (PNP)	P2	入力16/出力32 (PNP)
RAX8	スカラ+4軸		AM	多回転アブソ				P3	入力48/出力48 (PNP)	P3	入力48/出力48 (PNP)
SAX4	スカラ1台 安全カテゴリ対応仕様		B	ブレーキ付仕様							
SAX5	スカラ+1軸 安全カテゴリ対応仕様		C	クリープセンサー仕様							
SAX6	スカラ+2軸 安全カテゴリ対応仕様		HA	高加減速仕様							
SAX7	スカラ+3軸 安全カテゴリ対応仕様		L	原点センサー/LS対応							
SAX8	スカラ+4軸 安全カテゴリ対応仕様		M	マスター軸指定							
			S	スレーブ軸指定							

※NNN10040/12040はSAX4のみ選択可。

NNN1205~8040H	標準タイプ	TNN3015H~3515H	壁掛けタイプ
NNN10040~12040		UNN3015H~3515H	壁掛けインバースタタイプ
NNN1205B~1805B	標準超小型ブレーキオプション付	HNN5020H~8040H	天吊タイプ
NSN5016H~6016H	高速タイプ	INN5020H~8040H	インバースタタイプ
NNC1205~8040H	クリーンタイプ		
NNC1205B~1805B	クリーンタイプ超小型ブレーキオプション付		
NNW2515H~8040H	防滴タイプ		

注 IX-NNN又はNNCの1205/1505/1805タイプでブレーキオプションを選択した場合は、IX本体タイプの型式をブレーキ付(1205B/1505B/1805B)と表記してください。

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

【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」…DD-LT18□、DD-T18□、DDCR-LT18□、DDCR-T18□

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

3 三相200V

※単軸ロボット選定時の注意点

動作するスカラロボットの種類によって、接続可能な単軸ロボットの条件が変化します。詳細は8-296ページの「接続不可アクチュエーター」をご参照ください。

[XSEL-RAXD8/SAXD8 タイプ]

XSEL - [] - [] - [] - [] [] [] [] - [] [] - [] [] - [] [] - [] []

シリーズ タイプ スカラロボット本体タイプ1 スカラロボット本体タイプ2 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

RAXD8	スカラ2台接続用					E	未使用	E	未使用	N1	入力32/出力16 (NPN)
SAXD8	スカラ2台接続用 安全カテゴリ対応仕様					DV	DeviceNet	N2	入力16/出力32 (NPN)	N2	入力16/出力32 (NPN)
						CC	CC-Link	N3	入力48/出力48 (NPN)	P1	入力32/出力16 (PNP)
						PR	PROFIBUS-DP	P2	入力16/出力32 (PNP)	P2	入力16/出力32 (PNP)
								P3	入力48/出力48 (PNP)	P3	入力48/出力48 (PNP)

NNN1205~6030H	標準タイプ		
NNN1205B~1805B	標準超小型ブレーキオプション付		
NNC1205~6030H	クリーンタイプ		
NNC1205B~1805B	クリーンタイプ超小型ブレーキオプション付		
NNW2515H~6030H	防滴タイプ		
TNN3015H~3515H	壁掛けタイプ		
UNN3015H~3515H	壁掛けインバースタタイプ		
HNN5020H~6020H	天吊タイプ		
INN5020H~6020H	インバースタタイプ		

注 IX-NNN又はNNCの1205/1505/1805タイプでブレーキオプションを選択した場合は、IX本体タイプの型式をブレーキ付(1205B/1505B/1805B)と表記してください。

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
PR	PROFIBUS-DP

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

(※)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。

0	ケーブルなし
2	2m (標準)
3	3m
5	5m

3 三相200V

※スカラロボット選定時の注意点

1台目に接続するスカラロボットの種類によって、2台目に接続可能なスカラロボットが限定されます。詳細は8-296ページの「接続不可アクチュエーター」をご参照ください。

●スカルロボット 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

スカル用コントローラーにおいて、スカル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。

スカル型式		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ルロボットの制限

スカル用コントローラーには、最大2台のスカル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ル型式			
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 (サーボプレス)
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (スカル)

●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.13.00.00.00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

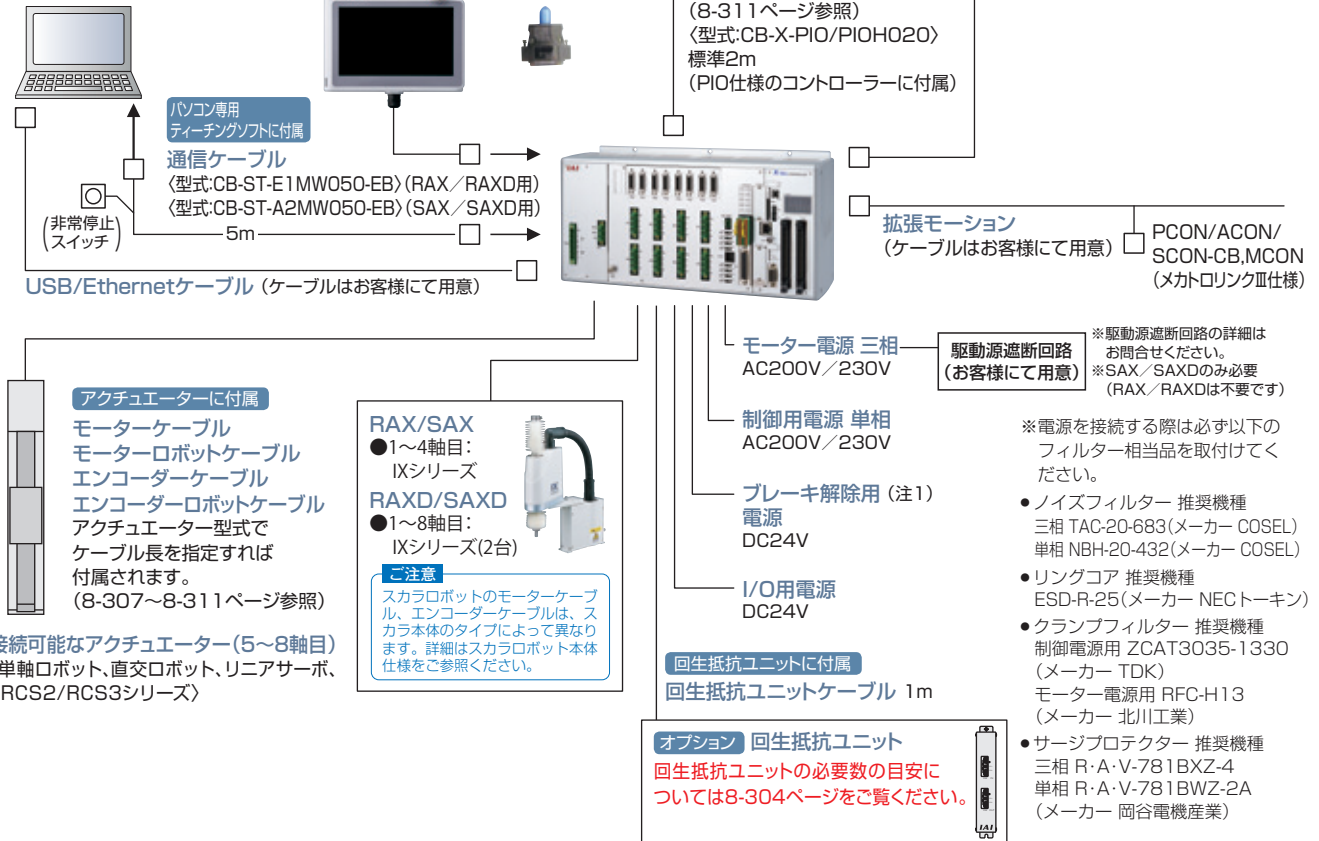
ダミープラグ

(8-304ページ参照)

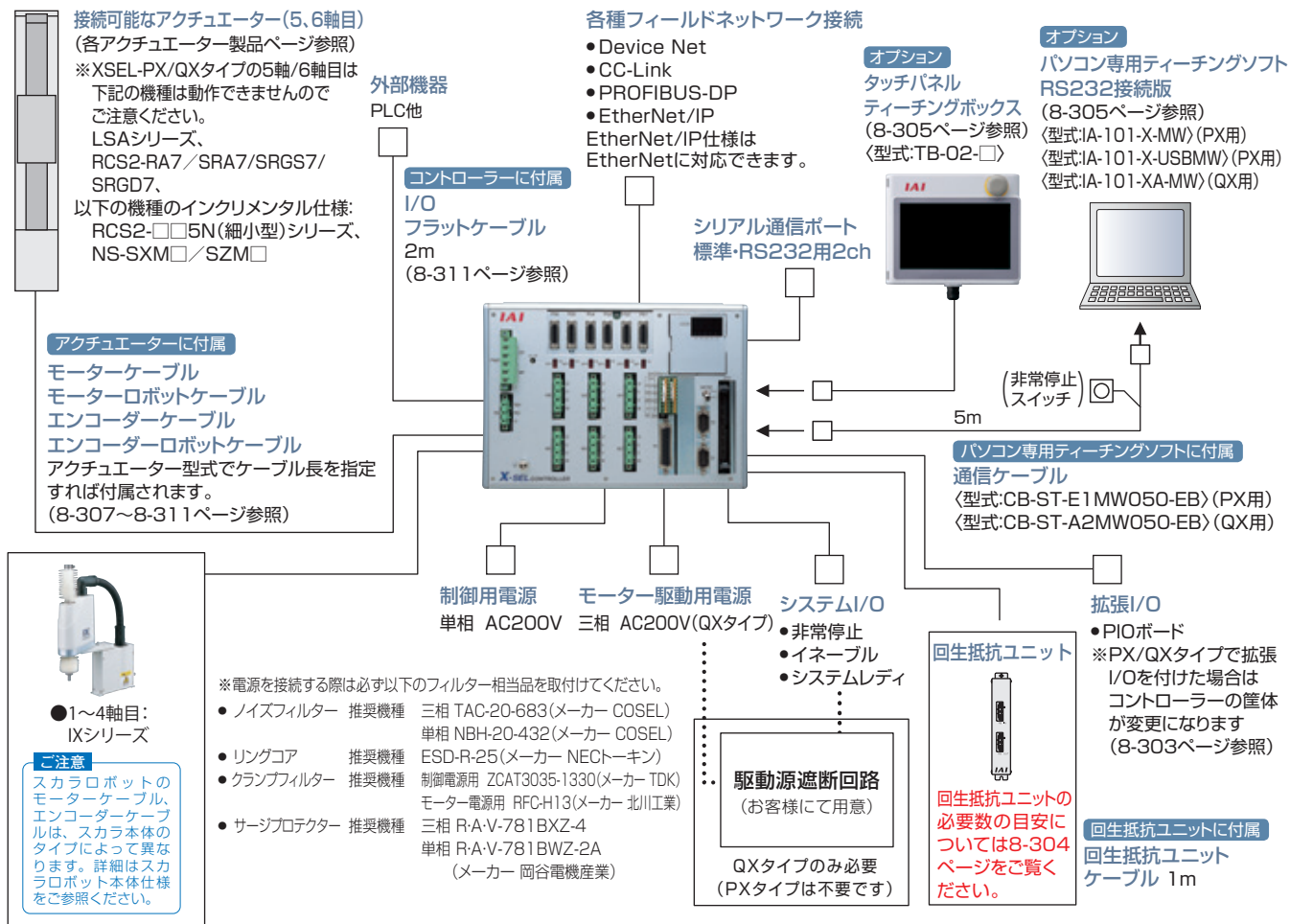
〈型式:DP-2〉

フィールドネットワーク

- DeviceNet
- CC-Link
- PROFIBUS-DP
- EtherCAT
- EtherNet/IP



■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	DDACR クリーン仕様	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		5-692, 8-288, 8-304	
DP-4S	ダミープラグ	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 グリップバー	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	EC テーブル	2-345
EC-S7□AHCR_DS7□AHCR		2-349
EC-ST15	EtherNet/IP	2-321
EC-TC4		8-17
EC-TC5	リングコア	1-214
EC-TW4		1-214
EC-TW5		1-213
EP	モーター	8-276, 8-277
ERC-MU□		3-656, 3-663
ERC2-MU□		3-656, 3-663
ERC3-MURA□□□□	ケーブルベアオプション	1-214
ERC3-MUSA□□□□		1-213
ESD-R-25	拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	8-276, 8-277
ET1/ET2/ET3/ET4		3-656, 3-663
ET5/ET6	3-656, 3-663	
ET7/ET8	3-656, 3-663	
EXC		5-853

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	GRS ソレノイドグリッパー	6-97
GRS-MIG		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	アブリッパバッテリーボックス	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 グリッパタイプ	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		4-193
RCON-DC-2		8-84, 8-86,	RCP2-SRGD4R	RCP2 ロッドタイプ	4-209
		8-103	RCP2-SRGS4R		4-205
RCON-EXT	拡張ユニット(R-unit用)	8-63, 8-66,	RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-305, 7-401,
		8-84, 8-86,			7-690
		8-103	RCP2CR-GR3SM		7-293
			RCP2CR-GR3SS		7-289
			RCP2CR-GRLS	RCP2CR クリーン仕様 グリッパタイプ	7-279
			RCP2CR-GRM		7-285
RCON-EXT-NP/PN		8-69, 8-73,	RCP2CR-GRS		7-281
RCON-EXT-TR		8-105, 8-116	RCP2CR-GRSS		7-275
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-84, 8-86,	RCP2CR-RTB/RTBL		7-303
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)	8-84, 8-86,	RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-307
		8-119	RCP2CR-RTBS/RTBSL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリタイプ	7-299
RCON-GW/GWG-CC		8-60, 8-81,	RCP2CR-RTC/RTCL		7-315
		8-88, 8-94,	RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-319
		8-115	RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-311
RCON-GW/GWG-CIE		8-60, 8-81,	RCP2W-GR3SM		7-601
		8-88, 8-95,	RCP2W-GR3SS		7-597
		8-115	RCP2W-GRLS	RCP2W 防塵・防滴仕様 グリッパタイプ	7-587
RCON-GW/GWG-DV		8-60, 8-81,	RCP2W-GRM		7-593
		8-88, 8-93,	RCP2W-GRS		7-589
		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		7-611
		8-88, 8-97,	RCP2W-RTBB/RTBBL		7-615
		8-115	RCP2W-RTBS/RTBSL	RCP2W 防塵・防滴仕様 ロータリタイプ	7-607
RCON-GW/GWG-EP		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-PR		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-PRT		8-60, 8-81,	RCP3-RA2BC		4-165
		8-88, 8-99,	RCP3-RA2BR		4-185
		8-115	RCP3-SA2AC		3-127
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-66, 8-73,	RCP3-SA2AR		3-159
		8-84, 8-86,	RCP3-SA2BC		3-131
		8-107	RCP3-SA2BR		3-163
RCON-GW-TRE	ターミナルユニット(REC用ターミナルユニット)	8-87, 8-107	RCP3-SA3C		3-135
RCON-GW-TRS	ターミナルユニット (RCON/RSEL用ターミナルユニット)	8-66, 8-73,	RCP3-SA3R	RCP3 スライダータイプ	3-167
		8-84, 8-86,	RCP3-SA4C		3-143
		8-107	RCP3-SA4R		3-175
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用 PIOユニット)	8-73, 8-105,	RCP3-SA5C		3-147
RCON-PC-1		8-116	RCP3-SA5R		3-179
		8-66, 8-73,	RCP3-SA6C		3-155
		8-84, 8-86,	RCP3-SA6R		3-187
RCON-PC-2	ドライバーユニット(R-unit用)	8-66, 8-73,	RCP3-TA3C		4-443
		8-84, 8-86,	RCP3-TA3R		4-463
		8-103	RCP3-TA4C		4-447
RCON-PCF-1		8-66, 8-84,	RCP3-TA4R		4-467
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用 200V電源ユニット)	8-84, 8-86,	RCP3-TA5C	RCP3 テーブルタイプ	4-451
		8-104	RCP3-TA5R		4-471
			RCP3-TA6C		4-455
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)	8-35, 8-62,	RCP3-TA6R		4-475
		8-66, 8-69,	RCP3-TA7C		4-459
		8-73, 8-84,	RCP3-TA7R		4-479
RCP2-FB-□	フランジブラケット	6-299, 7-396,	RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-560
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	7-679	RCP4-GRLL		6-179
RCP2-FT-□	フート金具	4-563	RCP4-GRLM		6-177
RCP2-GR3LM		6-185	RCP4-GRLW	RCP4 グリッパタイプ	6-181
RCP2-GR3LS		6-183	RCP4-GRSLL		6-133
RCP2-GR3SM		6-169	RCP4-GRSML		6-129
RCP2-GR3SS		6-165	RCP4-GRSWL		6-137
RCP2-GRHB		6-157	RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-176, 1-208
RCP2-GRHM	RCP2 グリッパタイプ	6-153	RCP4-RA3C		4-169
RCP2-GRLS		6-175	RCP4-RA3R	RCP4 ロッドタイプ	4-189
RCP2-GRM		6-149	RCP4-RA5C		4-173
RCP2-GRS		6-145	RCP4-RA5R		4-197
RCP2-GRSS		6-141	RCP4-SA3C		3-139
RCP2-GRST		6-161	RCP4-SA3R	RCP4 スライダータイプ	3-171
			RCP4-SA5C		3-151
			RCP4-SA5R		3-183

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-□	フート金具	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-□	フート金具	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-□	フート金具	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	RSEL-G-CIE		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-DV		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-DV2		8-67, 8-81, 8-89, 8-93, 8-115
		6-79			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
		6-51	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 ロッドタイプ サーボプレス	6-55			8-67, 8-81, 8-89, 8-97, 8-115
		6-59	RSEL-G-EC		8-67, 8-81, 8-89, 8-98, 8-115
		6-63			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR	7-153	RSEL-G-EP		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			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS3CR-MU8□	モーター	1-221, 1-222	RSEL-G-NP		8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS4-FT-□	フート金具	4-563			8-67, 8-81, 8-89, 8-102, 8-115
RCS4-RA4C		4-257	RSEL-G-PN		8-67, 8-81, 8-89, 8-96, 8-115
RCS4-RA4R		4-297			8-67, 8-81, 8-89, 8-96, 8-115
RCS4-RA6C		4-259	RSEL-G-PR		8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
RCS4-RA6R	RCS4 ロッドタイプ	4-299			8-67, 8-81, 8-89, 8-99, 8-115
RCS4-RA7C		4-261	RSEL-G-PRT		3-659, 5-572, 7-398, 7-688
RCS4-RA7R		4-301			
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-□	エリシリンダー専用 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-□	エリシリンダー専用 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	ケーブルベアオプション	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-□	テンションワイヤ	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

あ か さ た な は ま や ら わ

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(ハルス列制御用)	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対応ロボソリンダー		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
アブソリユートエンコーダー		1-364
アブソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-14, 3-48, 4-52, 5-50, 6-32, 7-54
アブソリユートリセット用ジグ		
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
エンコーダーハルス数		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-□	8-287
拡張ユニット(R-unit用)	IA-103-X-□-P	8-287
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□	2-385
	QR	4-571
	RCA-QR-RA□	4-572
	RCP6-QR-RR□□R	4-571
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□	2-386
	QRPB	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	8-60, 8-81, 8-84, 8-93, 8-115
	RCON-GW/GWG-CC	8-60, 8-81, 8-84, 8-94, 8-115
	RCON-GW/GWG-CIE	8-60, 8-81, 8-84, 8-95, 8-115
	RCON-GW/GWG-PR	8-60, 8-81, 8-84, 8-96, 8-115
	RCON-GW/GWG-EC	8-60, 8-81, 8-84, 8-97, 8-115
	RCON-GW/GWG-EP	8-60, 8-81, 8-84, 8-98, 8-115
	RCON-GW/GWG-PRT	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□□□□	8-188, 8-214
	CB-PAD-PIOS□□□□	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□□□□	5-684
	CB-TTA-PIQJ005	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□□□□	8-228
	CB-RCS2-PLA□□□□	8-229, 8-242
	CB-RCS2-PLDA□□□□(-RB)	8-242
	CB-RCS2-PLLA□□□□(-RB)	8-243
	CB-RCS3-PLA□□□□(-RB)	8-228, 8-243
SCON用	CB-X1-PA□□□□	8-229
	CB-X1-PA□□□□-AWG24	8-229
	CB-X1-PA□□□□-WC	8-230
	CB-X1-PLA□□□□	8-229
	CB-X1-PLA□□□□-AWG24	8-229
	CB-X2-PLA□□□□	8-242
	CB-X3-PA□□□□	8-228

カタログ掲載製品一覧 (五十音順)

あ
か
さ
た
な
は
ま
や
ら
わ

内容	型式	掲載頁
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
XSEL用	CB-X3-PA□□□□	8-255
	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
	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
	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
	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
		CJB/CJL/CJR/CJT
	CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	6-298
	CJO	3-656, 4-557
	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
こ		
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〉

あ
か
さ
た
な
は
ま
や
ら
わ

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
	RCP2-TA-□	6-305, 7-401, 7-690
テーブルアダプター	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
TRF/TRR	4-573	
トランジスタ		1-370
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

な		
ナックルジョイント	EC-NJ-RR□	2-383
	NJ	4-568
	RCA-NJ-RA□	4-569
	RCP6-NJ-RR□R	4-568, 4-569
ナックルジョイント+揺動受け金具	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
	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
XSEL用	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-O4	8-195, 8-218
	JM-O8	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
ピッチング		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ドライバールファンユニット	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
フート金具	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

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		
		1-371
	IA-CV-USB	5-692, 8-306
	IA-LB-TGS	8-31, 8-324
変換アダプター		8-117, 8-151, 8-165, 8-187, 8-199, 8-212, 8-226, 8-241
	RCB-CV-USB	8-31, 8-324
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	8-128
変換ユニット	RCM-CV-APCS	8-147
ほ		
防塵・防滴仕様		7-405
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

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