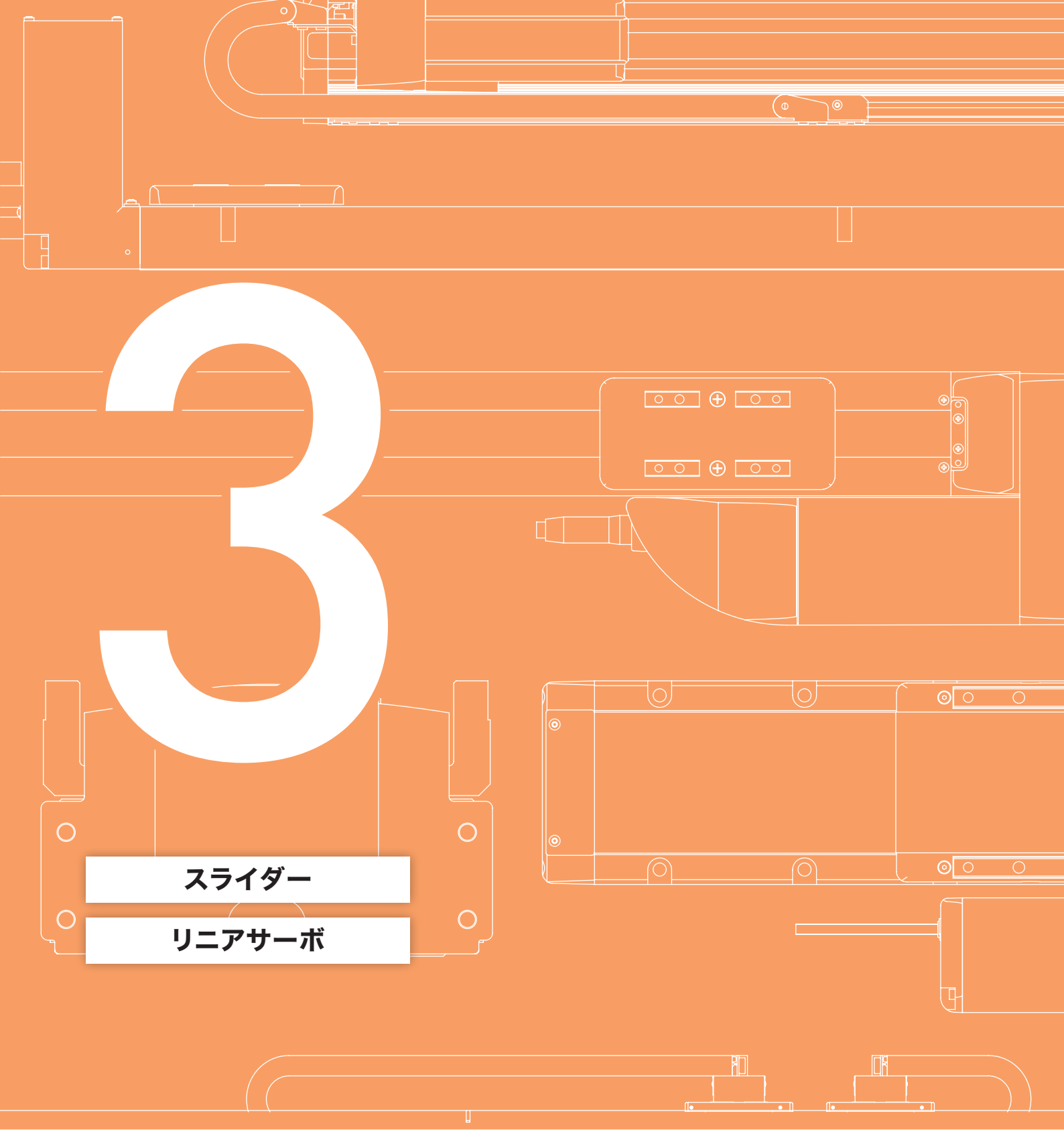


3

スライダー

リニアサーボ

TOTAL CATALOG 2025

アイエイアイ　総合カタログ2025

IAI
Quality and Innovation

IAI 総合カタログ2025／ラインナップ

1 製品紹介　保守部品　技術資料

- 会社紹介
- 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
- 保守部品
- 注意事項
- 技術資料
- 総合カタログ 2025 非掲載機種
- 生産中止機種と後継機種
- 旧型式変換表

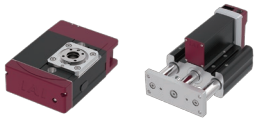
2 エレシリンダー®（2点位置決め）

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

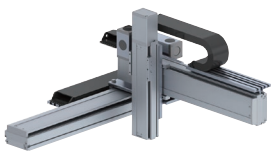


クリーン／防塵防滴仕様

制御関連機器

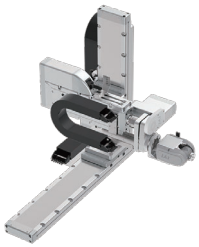
5 直交　テーブルトップ　直交型6軸　スカラ

直交



スカラ

直交型6軸

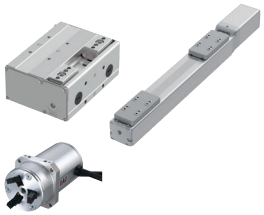


テーブルトップ

6 パルスプレス　サーボプレス　特殊用途　グリッパー　ロータリー

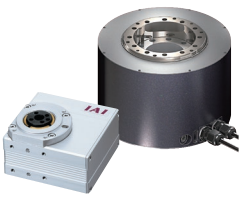
パルスプレス
サーボプレス

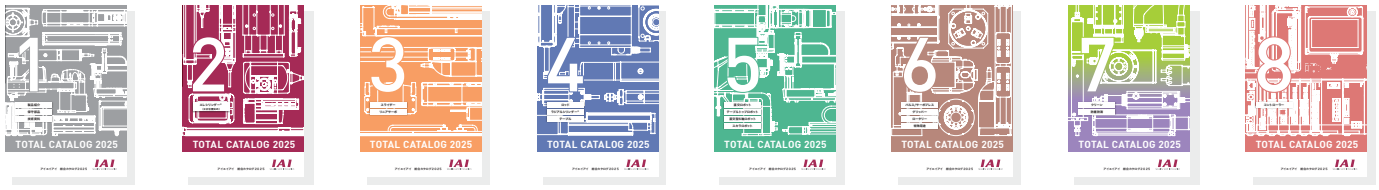
グリッパー



【特殊用途】
手首ユニット
ロータリーチャック

ロータリー





3 スライダー　リニアサーボ

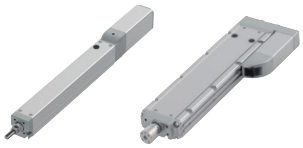
スライダー

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

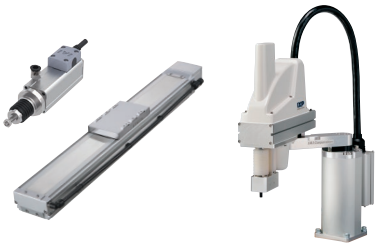
ラジアルシリンダー®



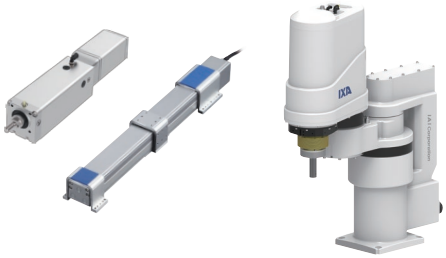
テーブル

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

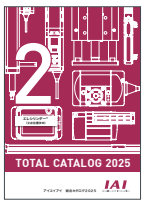
DC24V電源

パソコン専用ソフト　ティーチングボックス

IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

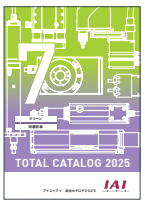
～スライダー/リニアサーボ～

用途	要求事項	仕様（ストローク・可搬質量など）
搬送 位置決め	スタンダード	ストローク（mm）：50～1500 最大可搬質量（kg）：水平80/垂直55 速度（mm/s）：4～1440
	長ストローク	ストローク（mm）：～4155
		ストローク（mm）：～3000
		ストローク（mm）：～2600
		ストローク（mm）：～3200
	高可搬	最大可搬質量（kg）：水平400/垂直80
		最大可搬質量（kg）：水平120/垂直50
	高速	最高速度（mm/s）：～3000
	コンパクト	本体幅（mm）：22/32～
	高剛性	動的許容モーメント（N・m） Ma:162, Mb:231, Mc:455
		Ma:161, Mb:161, Mc:404
	高精度	繰返し位置決め精度（mm）：±0.003
	簡易防塵	ステンレスシート付きタイプ



2巻｜エレシリンダー®

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。

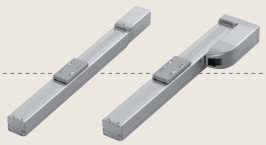
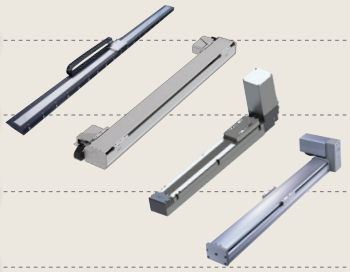
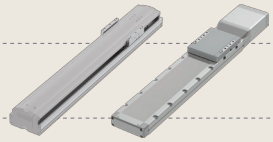
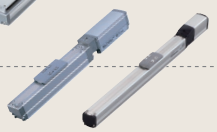
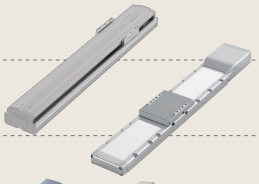
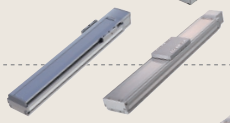
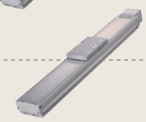


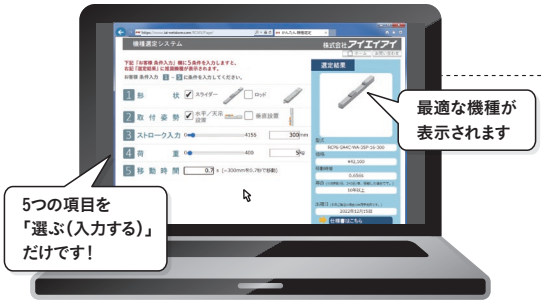
7巻｜クリーン・防塵防滴

クリーン、防塵防滴仕様の
スライダータイプをお探しの方は、
7巻をご覧ください。

お困りの際は、お気軽に最寄りの営業所または代理店へご相談ください。

お客様の「あったらいいな」を形にします。

シリーズ・タイプ		詳細ページ
RCP6-(H)SA		3 9
LSA		3 37
IS(P)B/NSA		3 27 3 33
RCP5-BA		3 15
IFA		3 35
IS(P)B		3 27
RCP6-HSA・WSA/RCS4-HSA・WSA		3 11 3 21
RCS3-CT/IS(P)B/NSA/IFA/LSA		3 25 3 27 3 33 3 35 3 37
RCP3-SA/RCP4-SA		3 15 3 17
IS(P)B		3 27
RCP6-WSA/RCS4-WSA		3 13 3 23
ISPB/ISPDB		3 27 3 31
IS(P)DB/RCシリーズ		3 9 3 31



機種選定ソフトを是非ご活用ください!

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

アイエイアイホームページ ▶ 機種選定ソフト

アイエイアイ 選定 検索

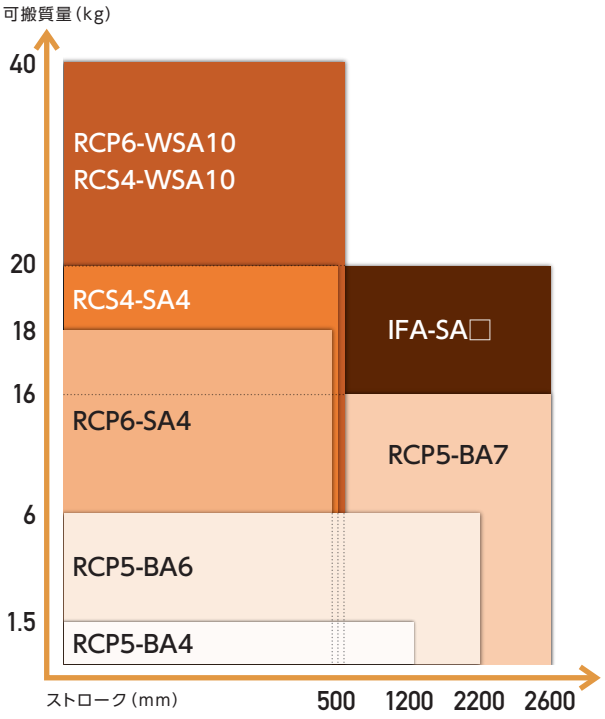
https://www.iai-robot.co.jp/sentei/

“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

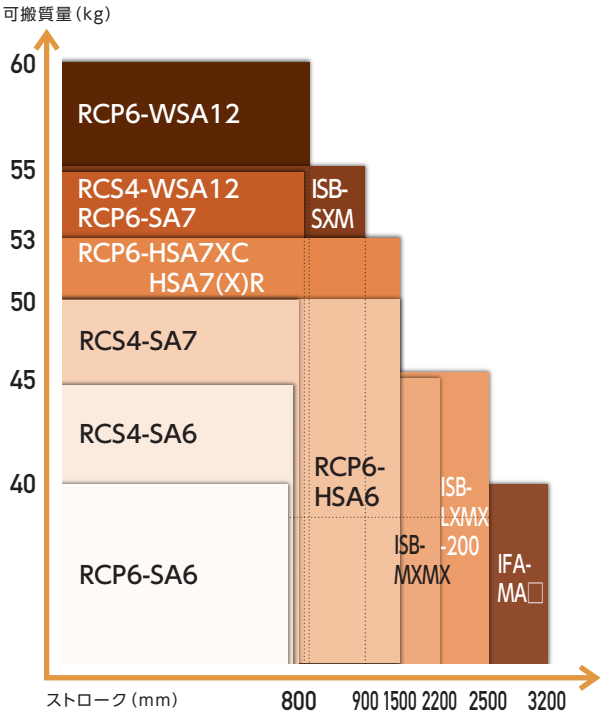
スライダータイプ

水平 水平搬送時

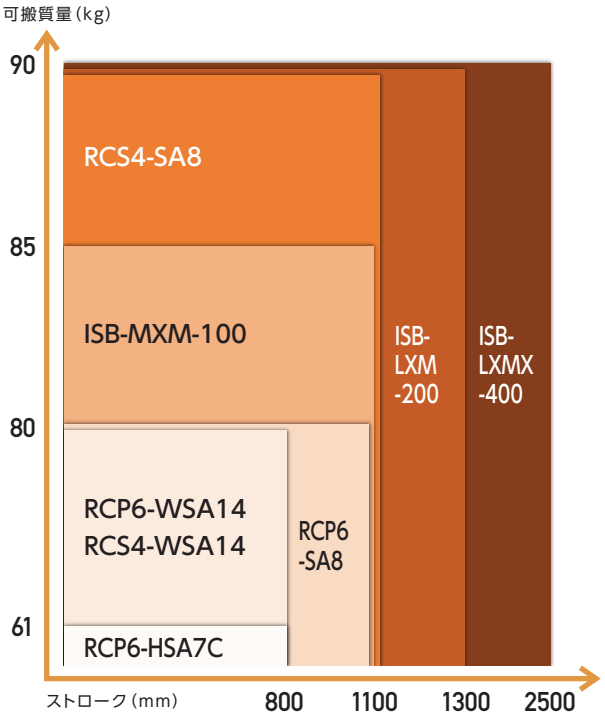
水平 可搬質量 40kg以下



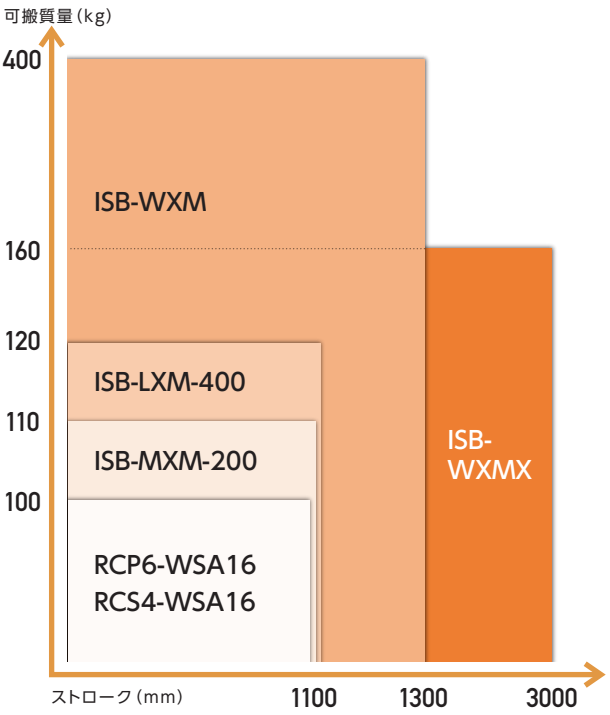
水平 可搬質量 60kg以下



水平 可搬質量 90kg以下

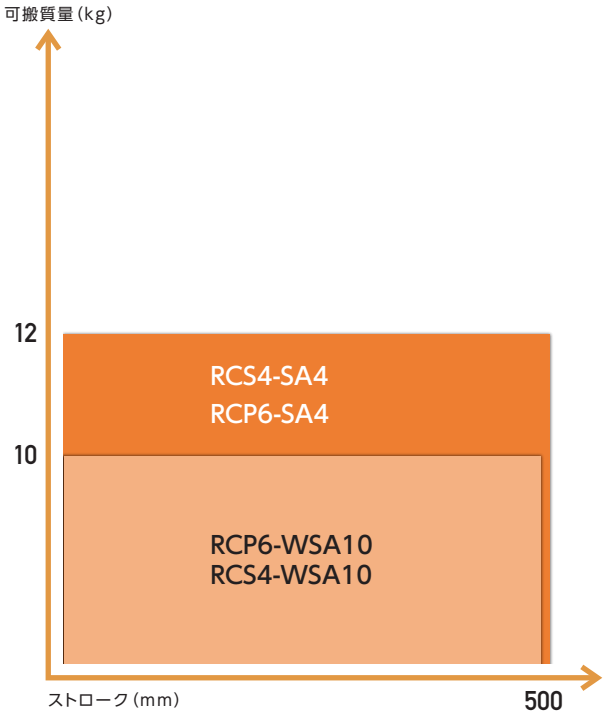


水平 可搬質量 400kg以下

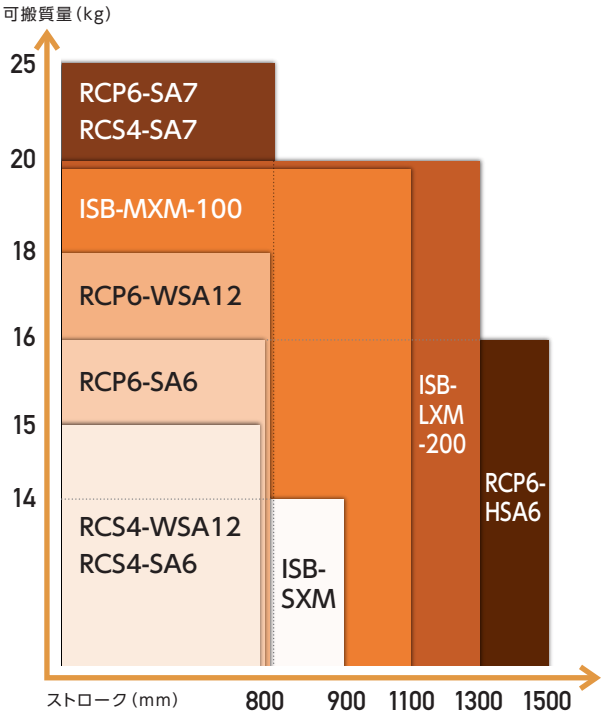


垂直搬送時

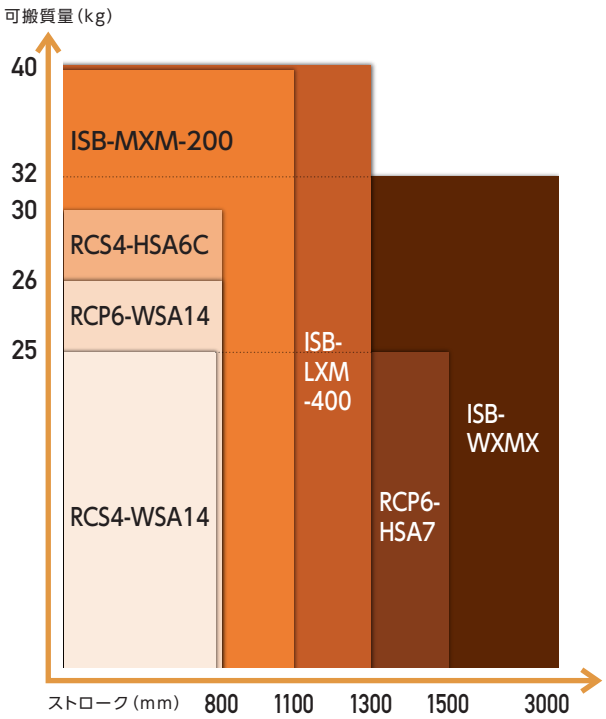
可搬質量 12kg以下



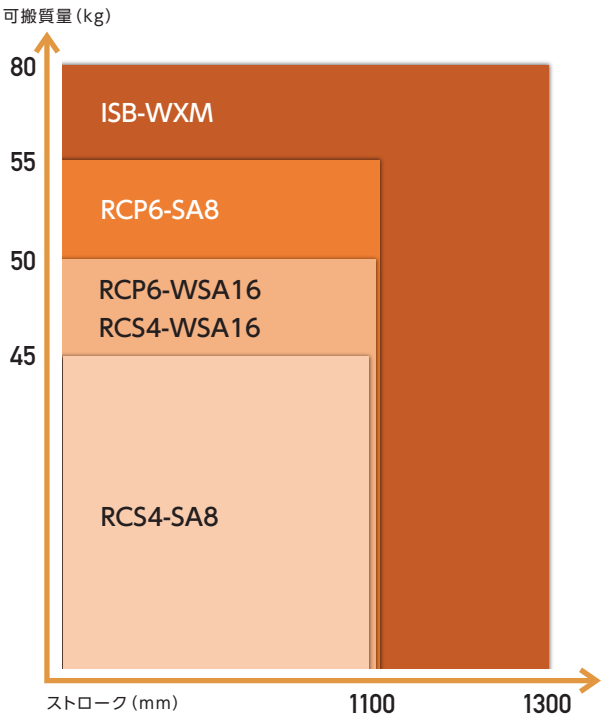
可搬質量 25kg以下



可搬質量 40kg以下



可搬質量 80kg以下

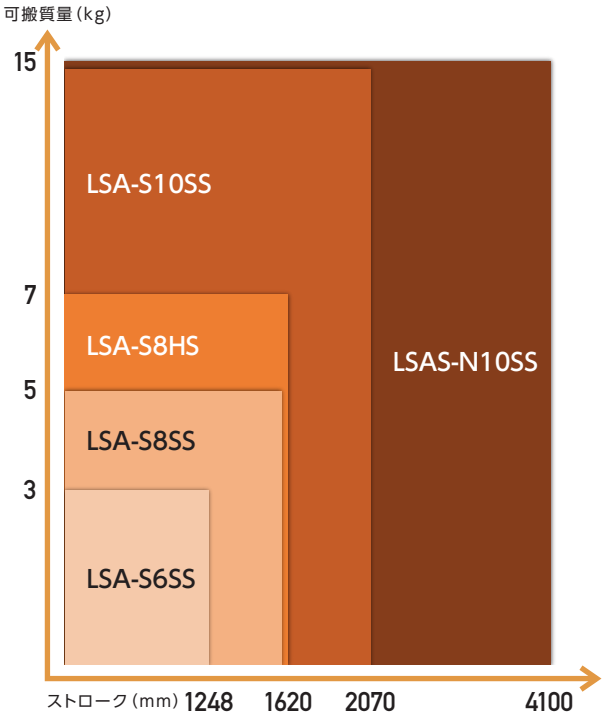


“ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

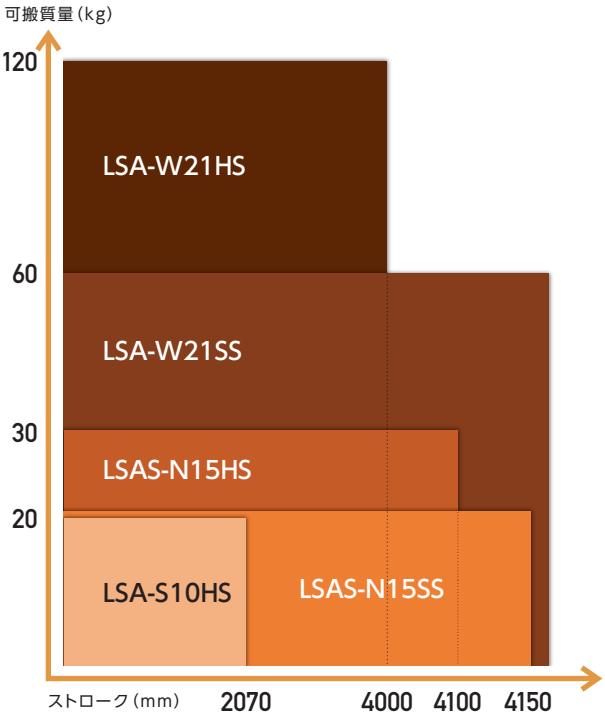
リニアサーボタイプ

水平搬送時

可搬質量 15kg以下



可搬質量 120kg以下



MEMO

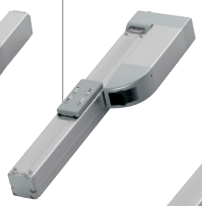
スライダータイプ

RCP6-SA シリーズ

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

RCP6-SA4C 3 61

RCP6-SA4R 3 121


RCP6-SA6C 3 67

RCP6-SA6R 3 127

RCP6-SA7C 3 73

RCP6-SA7R 3 133

RCP6-SA8C 3 79

RCP6-SA8R 3 139

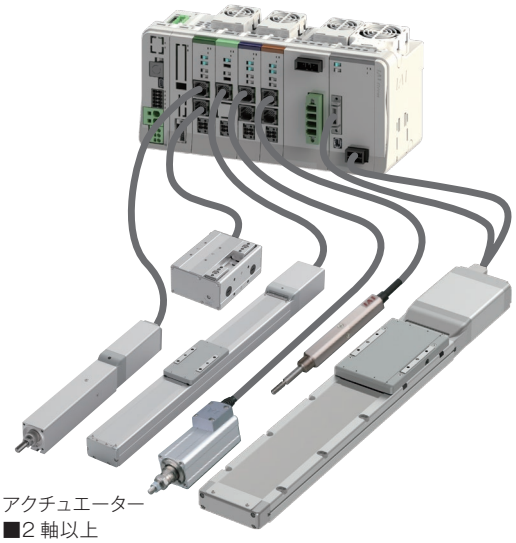
適応コントローラー

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 8 195

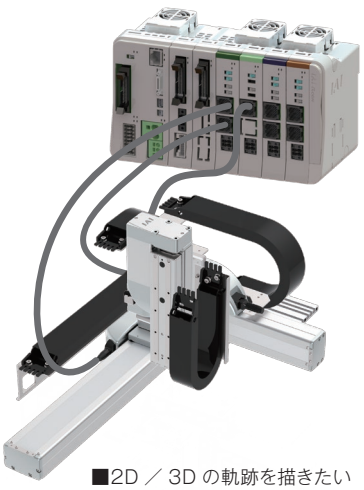
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



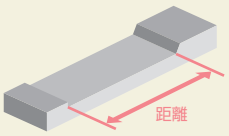
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



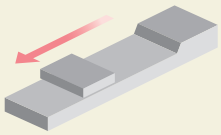
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



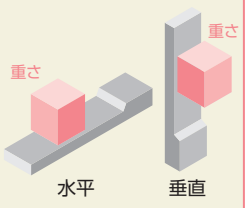
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）SA4Cは50～500mmを選択可

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450mmの場合、最高速度は1060mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合																リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
	50~400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100						
SA4C	1260	1060	875														16	7	1.5	–	3 61
	785	675	555														10	12	3		
	390	330	275														5	14	5.5		
	195	165	135														2.5	18	12		
SA4R	1260 〈1120〉	1060	875														16	7	1.5	–	3 121
	785	675	555														10	12	3		
	390	330	275														5	14	5.5		
	195	165	135														2.5	18	12		
SA6C	1440 〈1280〉	1335 〈1280〉	1130	970	840	735	650	575									20	15	1	–	3 67
	900	885	735	620	535	460	405	355	315								12	28	2.5		
	450	435	365	305	265	230	200	175	155								6	32	6		
	225	215	180	150	130	115	100	85	75								3	40	16		
SA6R	1280 〈1120〉		1130 〈1120〉	970	840	735	650	575									20	15	1	–	3 127
	900 〈800〉	885 〈800〉	735	620	535	460	405	355	315								12	28	2.5		
	450	435	365	305	265	230	200	175	155								6	32	6		
	225	215	180	150	130	115	100	85	75								3	40	14		
SA7C	1200					1095	965	850	760								24	37	3	–	3 73
	980 〈840〉			965 〈840〉	830	720	635	560	500								16	46	8		
	490			475	410	355	315	275	245								8	51	16		
	245 〈210〉			235 〈210〉	205	175	155	135	120								4	55	25		
SA7R	1080						965	850	760								24	37	3	–	3 133
	840 〈700〉				830 〈700〉	720 〈700〉	635	560	500								16	46	8		
	420				410	355	315	275	245								8	51	16		
	210				205	175	155	135	120								4	55	25		
SA8C	1200 〈850〉								1155 〈850〉	1040 〈850〉	940 〈850〉	855 〈850〉	780	715	660		30	28	3	–	3 79
	1000 〈800〉						950 〈800〉	860 〈800〉	770	695	630	570	520	480	440		20	60	4		
	500						480	430	385	345	310	285	260	235	220		10	70	25		
	250						240	215	190	175	155	140	130	120	110		5	80	55		
SA8R	1200 〈850〉								1155 〈850〉	1040 〈850〉	940 〈850〉	855 〈850〉	780	715	660		30	26	3	–	3 139
	1000 〈800〉						950 〈800〉	860 〈800〉	770	695	630	570	520	480	440		20	55	4		
	500 〈450〉						480 〈450〉	430	385	345	310	285	260	235	220		10	70	25		
	250						240	215	190	175	155	145	130	120	110		5	80	55		

スライダータイプ

RCP6-HSA シリーズ

±10μm 標準 / ±5μm 高精度 オプション設定 / 簡易防塵 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / モーター折返し / 24v パルスモーター / 中間サポート ※型式に X が付くタイプ

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

RCP6-HSA6C
3 85

RCP6-HSA6R
3 145

RCP6-HSA7C
3 95

RCP6-HSA7R
3 155

RCP6-HSA6XC
3 91

RCP6-HSA6XR
3 151

RCP6-HSA7XC
3 101

RCP6-HSA7XR
3 161

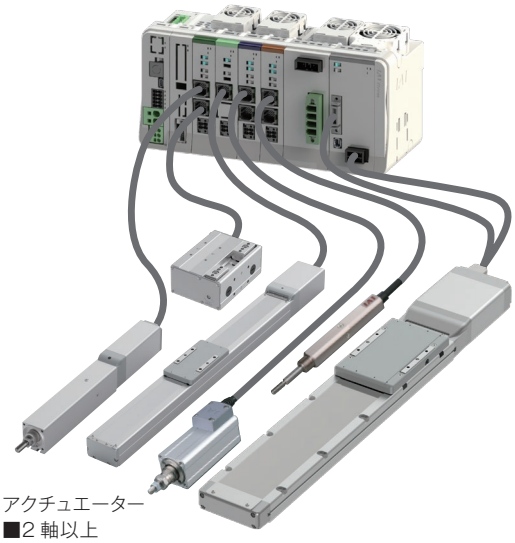
適応コントローラー

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
8 195

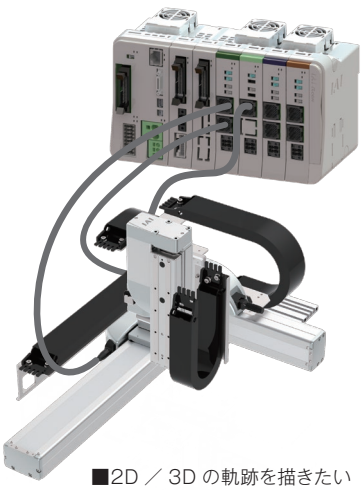
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー
8 57



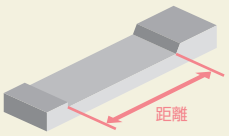
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー
8 105



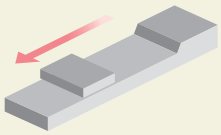
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



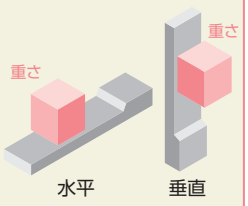
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) HSA6Cは50～800mmを選択可

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) HSA6Cのリード20mm、ストローク500mmの場合、最高速度は1280mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
HSA6C	50～400: 1280〈1120〉 / 450: 1090 / 500: 940 / 550: 815 / 600: 715 / 650: 630 / 700: 560	20	15	1	–	3 85
	50～400: 900 / 450: 845 / 500: 705 / 550: 585 / 600: 515 / 650: 445 / 700: 390 / 750: 345 / 800: 315	12	29	2.5		
	50～400: 450 / 450: 415 / 500: 350 / 550: 295 / 600: 255 / 650: 220 / 700: 190 / 750: 170 / 800: 140	6	50	6		
	50～400: 225 / 450: 205 / 500: 170 / 550: 145 / 600: 125 / 650: 110 / 700: 95 / 750: 85 / 800: 70	3	42	16		
HSA6R	50～400: 1120〈960〉 / 450: 1090(960) / 500: 940 / 550: 815 / 600: 715 / 650: 830 / 700: 560	20	15	1	–	3 145
	50～400: 800〈640〉 / 700: 715(640) / 750: 630 / 800: 560	12	28	2.5		
	50～400: 400 / 450: 350 / 500: 295 / 550: 255 / 600: 220 / 650: 190 / 700: 170 / 750: 140	6	42	6		
	50～400: 200 / 450: 170 / 500: 145 / 550: 125 / 600: 110 / 650: 95 / 700: 85 / 750: 70	3	42	16		
HSA7C	50～400: 1230〈108〉 / 450: 1080 / 500: 950 / 550: 840 / 600: 750	24	37	3	–	3 95
	50～400: 840 / 450: 820 / 500: 715 / 550: 625 / 600: 555 / 650: 495	16	48	8		
	50～400: 420 / 450: 405 / 500: 350 / 550: 310 / 600: 275 / 650: 245	8	61	16		
	50～400: 210 / 450: 195 / 500: 175 / 550: 150 / 600: 135 / 650: 120	4	55	25		
HSA7R	50～400: 1080〈860〉 / 450: 950(860) / 500: 840 / 550: 750	24	37	3	–	3 155
	50～400: 700〈560〉 / 450: 625(560) / 500: 555 / 550: 495	16	48	8		
	50～400: 350 / 450: 310 / 500: 275 / 550: 245	8	53	16		
	50～400: 175〈140〉 / 450: 150(140) / 500: 135 / 550: 120	4	53	25		
HSA6XC	50～400: 1120〈960〉 / 450: 970(960) / 500: 940 / 550: 860 / 600: 790 / 650: 730 / 700: 640 / 750: 610 / 800: 580 / 850: 540 / 900: 470 / 950: 450 / 1000: 430 / 1050: 400	20	15	1	–	3 91
	50～400: 800〈700〉 / 450: 770(700) / 500: 680 / 550: 620 / 600: 560 / 650: 510 / 700: 460 / 750: 425 / 800: 380 / 850: 360 / 900: 330 / 950: 315 / 1000: 285 / 1050: 270 / 1100: 250 / 1150: 235 / 1200: 220	12	28	2.5		
	50～400: 400 / 450: 380 / 500: 340 / 550: 310 / 600: 280 / 650: 255 / 700: 230 / 750: 210 / 800: 185 / 850: 175 / 900: 165 / 950: 140 / 1000: 135 / 1050: 125 / 1100: 115	6	42	6		
	50～400: 200 / 450: 190 / 500: 165 / 550: 145 / 600: 135 / 650: 125 / 700: 115	3	42	16		
HSA6XR	50～400: 1120〈960〉 / 450: 970(960) / 500: 940 / 550: 860 / 600: 790 / 650: 730 / 700: 640 / 750: 610 / 800: 580 / 850: 540 / 900: 470 / 950: 450 / 1000: 430 / 1050: 400	20	15	1	–	3 151
	50～400: 800〈700〉 / 450: 770(700) / 500: 680 / 550: 620 / 600: 560 / 650: 510 / 700: 460 / 750: 425 / 800: 380 / 850: 360 / 900: 330 / 950: 315 / 1000: 285 / 1050: 270 / 1100: 250 / 1150: 235 / 1200: 220	12	28	2.5		
	50～400: 400 / 450: 380 / 500: 340 / 550: 310 / 600: 280 / 650: 255 / 700: 230 / 750: 210 / 800: 185 / 850: 175 / 900: 165 / 950: 140 / 1000: 135 / 1050: 125 / 1100: 115	6	42	6		
	50～400: 200 / 450: 190 / 500: 165 / 550: 145 / 600: 135 / 650: 125 / 700: 115	3	42	16		
HSA7XC	50～400: 1080〈860〉 / 450: 990(860) / 500: 920(860) / 550: 850 / 600: 770 / 650: 735 / 700: 680 / 750: 635 / 800: 565 / 850: 550	24	37	3	–	3 101
	50～400: 700〈560〉 / 450: 645(560) / 500: 590(560) / 550: 555 / 600: 510 / 650: 470 / 700: 440 / 750: 420 / 800: 375 / 850: 355	16	48	8		
	50～400: 350 / 450: 345 / 500: 310 / 550: 285 / 600: 255 / 650: 245 / 700: 230 / 750: 215 / 800: 190 / 850: 180 / 900: 170	8	53	16		
	50～400: 175〈140〉 / 450: 165(140) / 500: 150(140)	4	53	25		
HSA7XR	50～400: 1080〈860〉 / 450: 990(860) / 500: 920(860) / 550: 850 / 600: 770 / 650: 735 / 700: 680 / 750: 635 / 800: 565 / 850: 550	24	37	3	–	3 161
	50～400: 700〈560〉 / 450: 645(560) / 500: 590(560) / 550: 555 / 600: 510 / 650: 470 / 700: 440 / 750: 420 / 800: 375 / 850: 355	16	48	8		
	50～400: 350 / 450: 345 / 500: 310 / 550: 285 / 600: 255 / 650: 245 / 700: 230 / 750: 215 / 800: 190 / 850: 180 / 900: 170	8	53	16		
	50～400: 175〈140〉 / 450: 165(140) / 500: 150(140)	4	53	25		

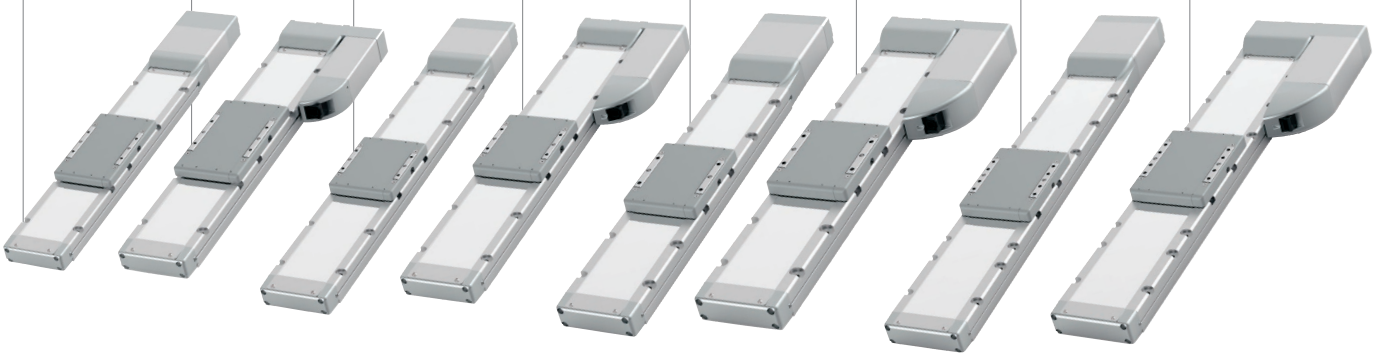
スライダータイプ

RCP6-WSA シリーズ

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

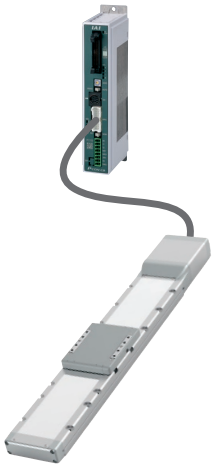
RCP6-WSA10C 3 105
RCP6-WSA10R 3 165
RCP6-WSA12C 3 109
RCP6-WSA12R 3 169
RCP6-WSA14C 3 113
RCP6-WSA14R 3 173
RCP6-WSA16C 3 117
RCP6-WSA16R 3 177



適応コントローラー

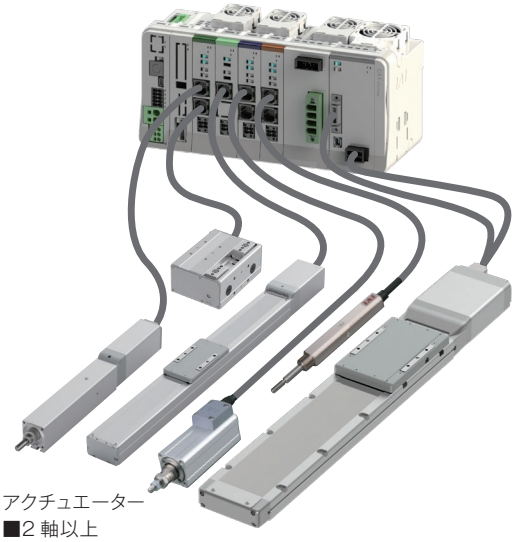
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



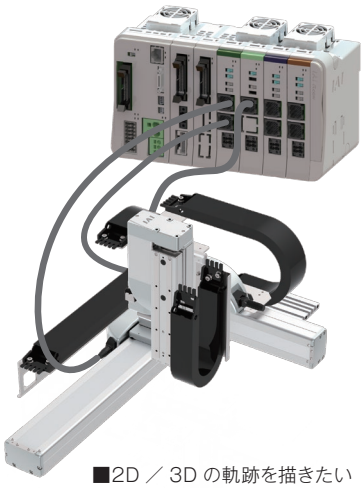
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



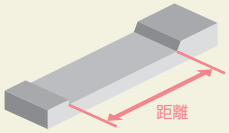
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



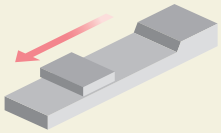
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



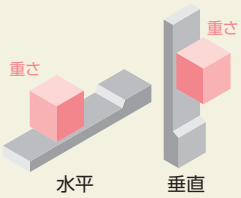
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WSA10Cは50～500mmを選択可

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) WSA10Cのリード16mm、ストローク450mmの場合、最高速度は775mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合	リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
WSA10C	50-300: 840 / 350: 775 / 400: 660 450: 610 / 500: 590 / 550: 490 / 600: 415 650: 390〈350〉 / 700: 355〈350〉 / 750: 290 / 800: 245 / 850: 205 900: 195〈175〉 / 950: 175 / 1000: 145 / 1050: 120 / 1100: 100	16 10 5 2.5	4 15 28 40	– – 3 10	–	3 105
WSA10R	840 / 775 / 660 610 / 590 / 490 / 415 390〈350〉 / 355〈350〉 / 290 / 245 / 205 195〈175〉 / 175 / 145 / 120 / 100	16 10 5 2.5	4 15 28 40	– – 3 10	–	3 165
WSA12C	800 / 740 / 650 / 580 / 520 600 / 535 / 465 / 405 / 355 / 315 / 285 450〈400〉 / 435〈400〉 / 365 / 310 / 265 / 230 / 200 / 175 / 155 / 140 225 / 215 / 180 / 150 / 130 / 115 / 100 / 85 / 75 / 70	20 12 6 3	12 25 40 60	– – 9 18	–	3 109
WSA12R	800 / 740 / 650 / 580 / 520 600 / 535 / 465 / 405 / 355 / 315 / 285 450〈400〉 / 435〈400〉 / 365 / 310 / 265 / 230 / 200 / 175 / 155 / 140 225 / 215 / 180 / 150 / 130 / 115 / 100 / 85 / 75 / 70	20 12 6 3	12 25 40 60	– – 9 16	–	3 169
WSA14C	700 / 665 560 / 550 / 490 / 440 420〈350〉 / 400〈350〉 / 350 / 305 / 270 / 240 / 215 210〈175〉 / 200〈175〉 / 170 / 150 / 135 / 120 / 105	24 16 8 4	25 50 65 80	– – 14 26	–	3 113
WSA14R	700 / 665 560 / 550 / 490 / 440 420〈350〉 / 400〈350〉 / 350 / 305 / 270 / 240 / 215 175 / 170 / 150 / 135 / 120 / 105	24 16 8 4	25 50 65 80	– – 14 26	–	3 173
WSA16C	720 / 715 / 645 / 590 / 535 / 490 / 450 / 415 450〈240〉 / 440〈240〉 / 395〈240〉 / 355〈240〉 / 320〈240〉 / 290〈240〉 / 265〈240〉 / 240 / 225 / 205 195〈170〉 / 175〈170〉 / 160 / 145 / 130 / 120 / 110 / 100	20 10 5	50 70 100	– 15 50	–	3 117
WSA16R	600 / 590 / 535 / 490 / 450 / 415 365〈210〉 / 355〈210〉 / 320〈210〉 / 290〈210〉 / 265〈210〉 / 240〈210〉 / 225〈210〉 / 205 170〈145〉 / 160〈145〉 / 145 / 130 / 120 / 110 / 100	20 10 5	30 70 100	– 15 45	–	3 177

スライダータイプ

RCP5-BA シリーズ

簡易防塵 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / ベルトタイプ / 24v パルスモーター

RCP5-BA4/BA4U 3 183

RCP5-BA6/BA6U 3 187

RCP5-BA7/BA7U 3 191

RCP4-SA シリーズ

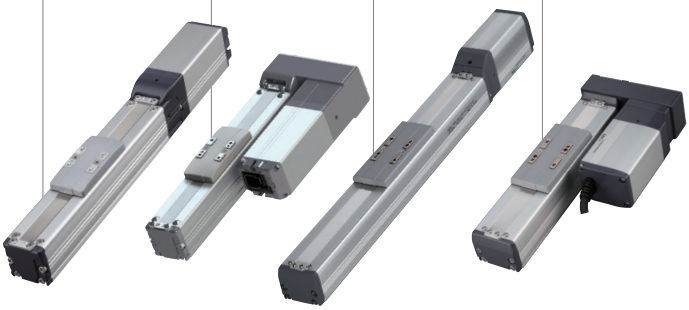
簡易防塵 / モーターストレート / モーター折返し / 24v パルスモーター

RCP4-SA3C 3 197

RCP4-SA3R 3 205

RCP4-SA5C 3 201

RCP4-SA5R 3 209



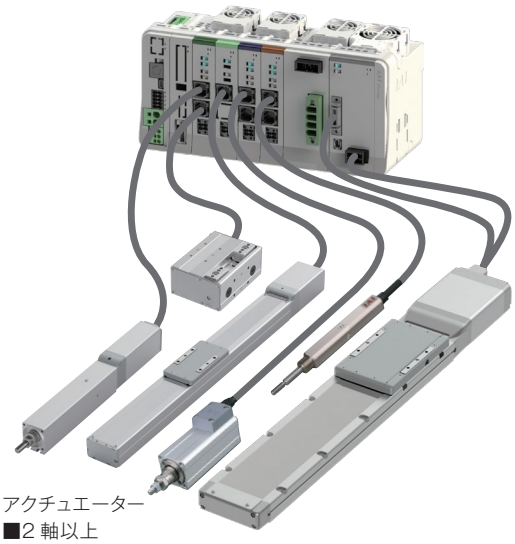
適応コントローラー

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 8 195

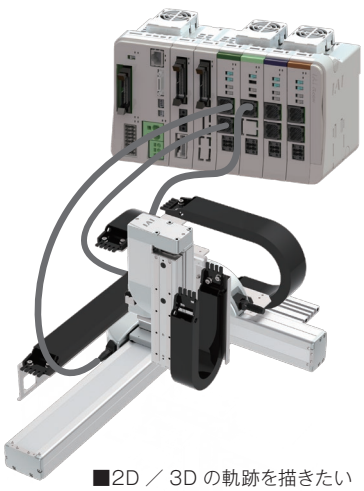
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



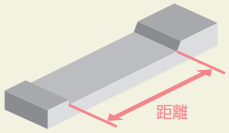
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



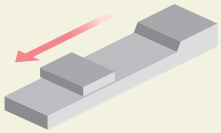
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

① ストローク



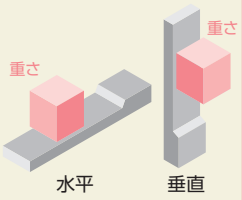
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) BA4は300～1200mmを選択可

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) RCP5−BA4は、ストローク1200mmの場合、最高速度は1200mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

③ 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 300	400	500	600	700	800	900	1000~1200	1300~2200	2300~2600	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	垂直	標準価格	掲載ページ
RCP5	BA4	890	1040	1120	1160	1200						48相当	1.5	–	–	3 183
	BA6	890	1070	1220	1340	1400	1440	1500				48相当	6	–	–	3 187
	BA7	890	1070	1220	1340	1450	1520	1550	1600			48相当	16	–	–	3 191

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合 25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	垂直	標準価格	掲載ページ
RCP4	SA3C	420																	6	3	1.5	–	3 197
		280																	4	5	2.5		
		140																	2	8	3.5		
	SA3R	420																	6	3	1.5	–	3 205
		280																	4	5	2.5		
		140																	2	8	3.5		
	SA5C	1440 〈1280〉										1225	1045	900	785	690	610		20	6.5	1	–	3 201
		900									795	665	570	490	425	375	330		12	9	2.5		
		450									395	335	285	245	215	185	165		6	18	6		
		225									195	165	140	120	105	90	80		3	20	12		
	SA5R	1440 〈1120〉										1225 〈1120〉	1045	900	785	690	610		20	6.5	1	–	3 209
		900 〈800〉									795	665	570	490	425	375	330		12	9	2.5		
		450									395	335	285	245	215	185	165		6	18	6		
		225									195	165	140	120	105	90	80		3	20	12		

スライダータイプ

RCP3-SA シリーズ

モーターストレート　モーター折返し　24v パルスモーター

RCP3-SA2AC
3 215
RCP3-SA2BC
3 219

RCP3-SA3C
3 223

RCP3-SA4C
3 227

RCP3-SA5C
3 231

RCP3-SA6C
3 235

RCP3-SA2AR
3 239
RCP3-SA2BR
3 243

RCP3-SA3R
3 247

RCP3-SA4R
3 251

RCP3-SA5R
3 255

RCP3-SA6R
3 259

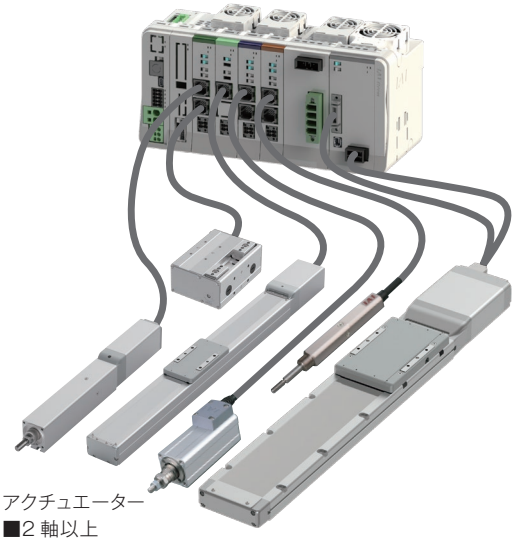
適応コントローラー

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 8 195

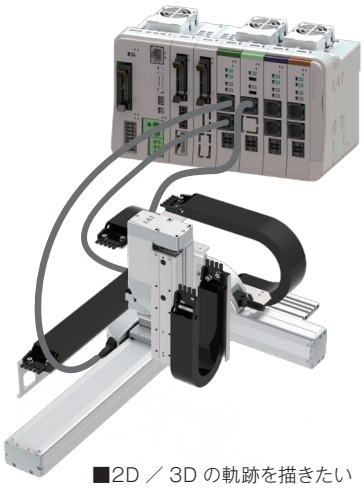
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



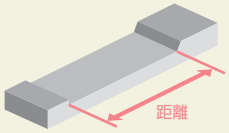
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



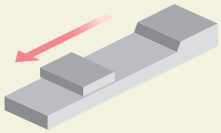
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



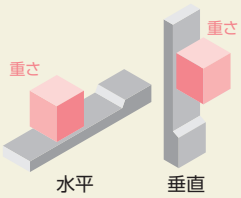
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）SA2ACは25～100mmを選択可

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）SA2ACのリード4mm、ストローク100mmの場合、最高速度は200mm/s

3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
SA2AC SA2AR	180 200 100 50	4 2 1	0.25 0.5 1	– – –	–	3 215 3 239
SA2BC SA2BR	180 280 300 180 200 100	6 4 2	0.25 0.5 1	– – –	–	3 219 3 243
SA3C	300 200 100	6 4 2	1 2 3	0.5 1 1.5	–	3 223
SA3R	300 200 100	6 4 2	1 2 3	0.5 1 1.5	–	3 247
SA4C	500 250 125	10 5 2.5	9 10 11	1.5 4 8	–	3 227
SA4R	500 250 125	10 5 2.5	9 10 11	1.5 4 8	–	3 251
SA5C	1000 910 790 690 610 600 570 490 425 370 330 300 285 245 210 185 165 150 140 120 105 90 80	20 12 6 3	4 8 12 19	0.5 2 5 10	–	3 231
SA5R	600 570 490 425 370 330 300 285 245 210 185 165 150 140 120 105 90 80	12 6 3	8 12 19	2 5 10	–	3 255
SA6C	1000 910 790 690 610 600 570 490 425 370 330 300 285 245 210 185 165 150 140 120 105 90 80	20 12 6 3	4 6 12 19	0.5 2 5 10	–	3 235
SA6R	600 570 490 425 370 330 300 285 245 210 185 165 150 140 120 105 90 80	12 6 3	8 12 19	2 5 10	–	3 259

スライダータイプ

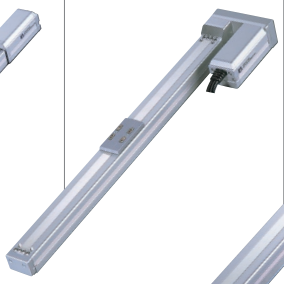
RCA シリーズ

簡易防塵　バッテリーレスアブソ　モーターストレート　モーター折返し　24v ACサーボモーター

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

RCA-SA4C 3 265

RCA-SA4R 3 277



RCA-SA5C 3 269

RCA-SA5R 3 281

RCA-SA6C 3 273

RCA-SA6R 3 285

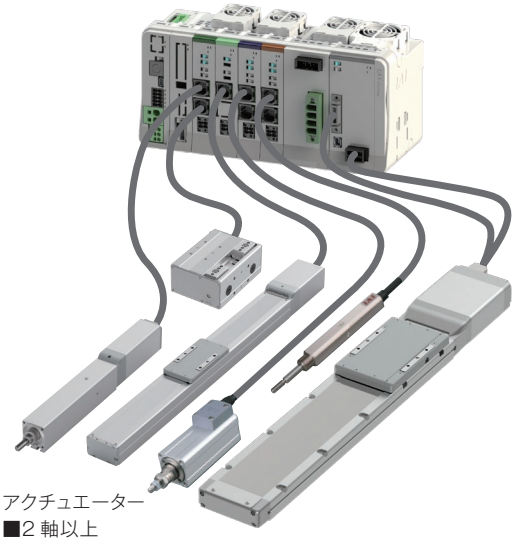
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

ACON コントローラー 8 233

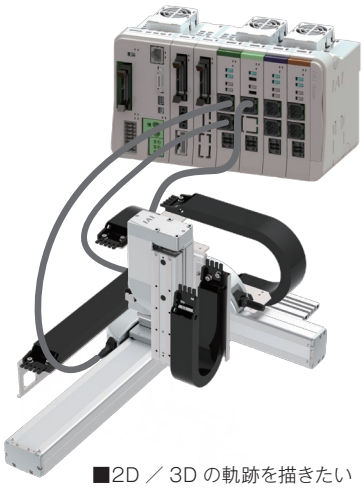
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



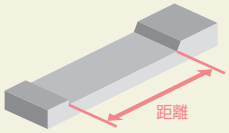
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



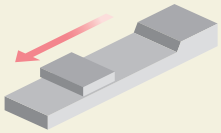
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



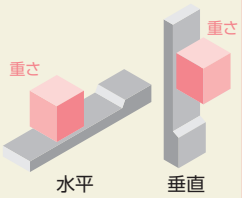
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) SA4Cは50～400mmを選択可

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) SA5Cのリード12mm、ストローク500mmの場合、最高速度は760mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度、〈 〉は垂直使用の場合												リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600					
SA4C	665												10	4	1	–	3 265
	330												5	6	2.5		
	165												2.5	8	4.5		
SA4R	665												10	4	1	–	3 277
	330												5	6	2.5		
	165												2.5	8	4.5		
SA5C	1300 〈800〉												20	2	0.5	–	3 269
	800									760			12	4	1		
	400									380			6	8	2		
	200									190			3	12	4		
SA5R	800									760			12	4	1	–	3 281
	400									380			6	8	2		
	200									190			3	12	4		
SA6C	1300 〈800〉										1160 〈800〉	990 〈800〉	20	3	0.5	–	3 273
	800									760	640	540	12	6	1.5		
	400									380	320	270	6	12	3		
	200									190	160	135	3	18	6		
SA6R	800									760	640	540	12	6	1.5	–	3 285
	400									380	320	270	6	12	3		
	200									190	160	135	3	18	6		

スライダータイプ

RCS4-SA/HSA シリーズ

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
簡易防塵
バッテリーレスアブソ
モーターストレート
モーター折返し
200V ACサーボモーター
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

RCS4-SA4C 3 291

RCS4-SA4R 3 331

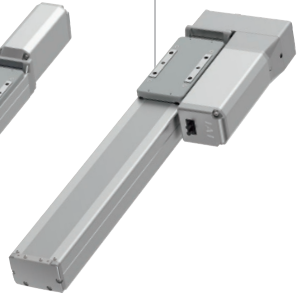
RCS4-SA6C 3 295

RCS4-SA6R 3 335

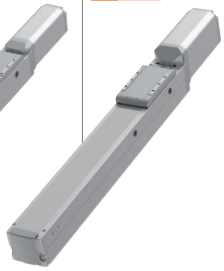
RCS4-SA7C 3 299

RCS4-SA7R 3 339

RCS4-SA8C 3 303

RCS4-SA8R 3 343


RCS4-HSA6C 3 307

RCS4-HSA7C 3 311


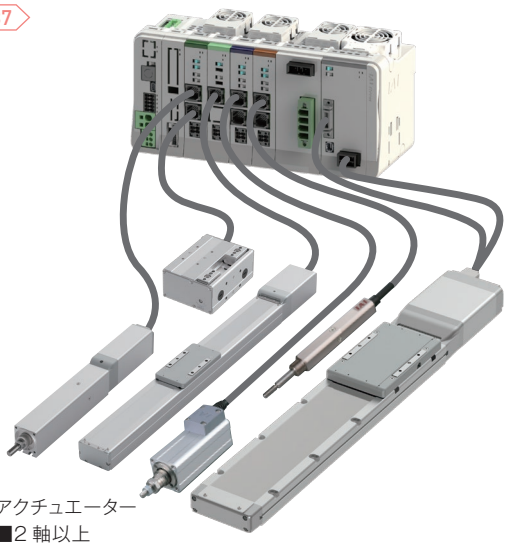
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287

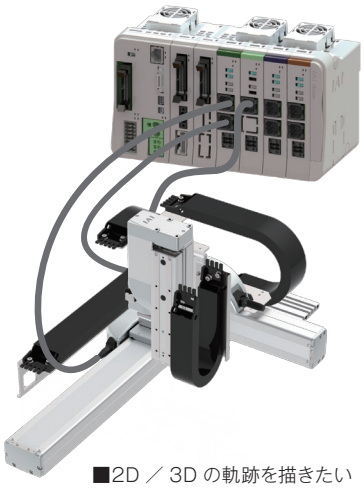
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



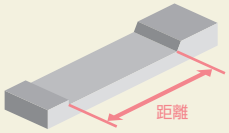
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



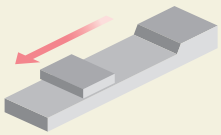
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

① ストローク



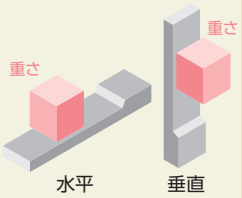
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）SA4Cは50～500mmを選択可

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 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

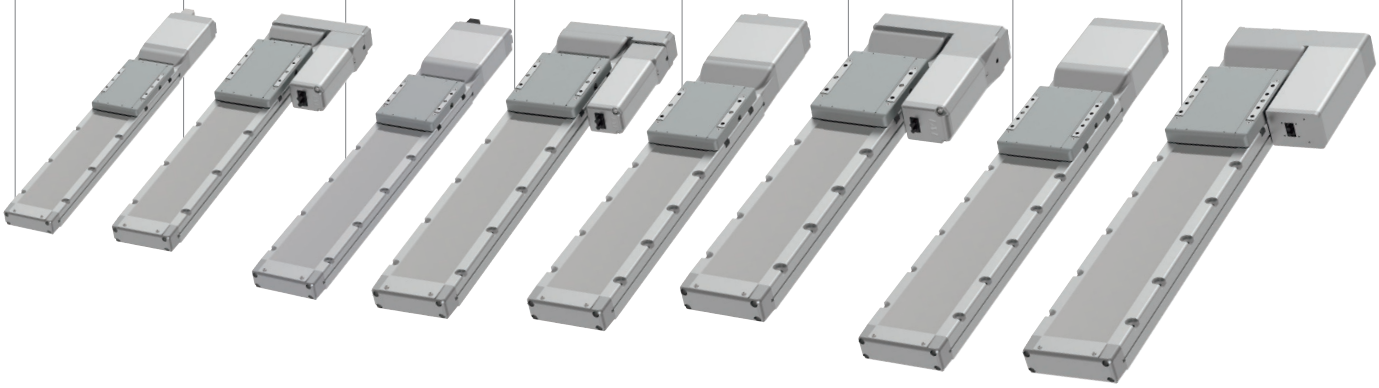
タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度														リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
	50~450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100					
SA4C	960	875													16	10	3	–	3 291
	600	555													10	14	5		
	300	275													5	17	8		
	150	135													2.5	20	12		
SA4R	960	875													16	10	2.5	–	3 331
	600	555													10	14	4.5		
	300	275													5	17	8		
	150	135													2.5	20	12		
SA6C	1600		1450	1260	1100	970	860								30	11	3.5	–	3 295
	1200	1130	970	840	735	650	575								20	18	6		
	720	620	535	460	405	355	315								12	30	11		
	360	305	265	230	200	175	155								6	45	15		
	180	150	130	115	100	85	75								3	45	15		
SA6R	1600		1450	1260	1100	970	860								30	11	3	–	3 335
	1200	1130	970	840	735	650	575								20	18	5		
	720	620	535	460	405	355	315								12	30	9		
	360	305	265	230	200	175	155								6	45	15		
	180	150	130	115	100	85	75								3	45	15		
SA7C	1800			1620	1420	1260	1120								36	7	4	–	3 299
	1500	1440	1240	1095	965	850	760								24	30	7		
	1000	965	830	720	635	560	500								16	40	12		
	500	475	410	355	315	275	245								8	45	20		
	240	235	205	175	155	135	120								4	50	25		
SA7R	1800			1620	1420	1260	1120								36	7	4	–	3 339
	1500	1440	1240	1095	965	850	760								24	30	6		
	1000	965	830	720	635	560	500								16	38	12		
	500	475	410	355	315	275	245								8	45	18		
	240	235	205	175	155	135	120								4	50	25		
SA8C	2200					2180	1950	1760	1590	1450	1320	1210	1100		48	8	–	–	3 303
	1800			1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660		30	30	12		
	1200			1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440		20	60	20		
	600			540	480	430	385	345	310	285	260	235	220		10	80	35		
	300			270	240	215	190	175	155	140	130	120	110		5	90	45		
SA8R	2100						1950	1760	1590	1450	1320	1210	1100		48	8	–	–	3 343
	1800			1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660		30	30	12		
	1200			1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440		20	60	20		
	600			540	480	430	385	345	310	285	260	235	220		10	80	35		
	300			270	240	215	190	175	155	140	130	120	110		5	90	45		
HSA6C	1500	1440	1240	1095	965	850	760								24	18	4	–	3 307
	1000	965	830	720	635	560	500								16	33	6		
	500	475	410	355	315	275	245								8	50	15		
	240	235	205	175	155	135	120								4	90	30		
HSA7C	1800			1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780				30	30	7	–	3 311
	1200			1090	960	860	770	695	630	570	520				20	40	12		
	600			540	480	430	385	345	310	285	260				10	60	25		
	300			270	240	215	190	175	155	140	130				5	120	50		

スライダータイプ

RCS4-WSA シリーズ

±10μm 標準
±5μm 高精度 オプション設定
簡易防塵
バッテリーレスアブソ
モーターストレート
モーター折返し
200V ACサーボモーター
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

RCS4-WSA10C 3 315
RCS4-WSA10R 3 347
RCS4-WSA12C 3 319
RCS4-WSA12R 3 351
RCS4-WSA14C 3 323
RCS4-WSA14R 3 355
RCS4-WSA16C 3 327
RCS4-WSA16R 3 359



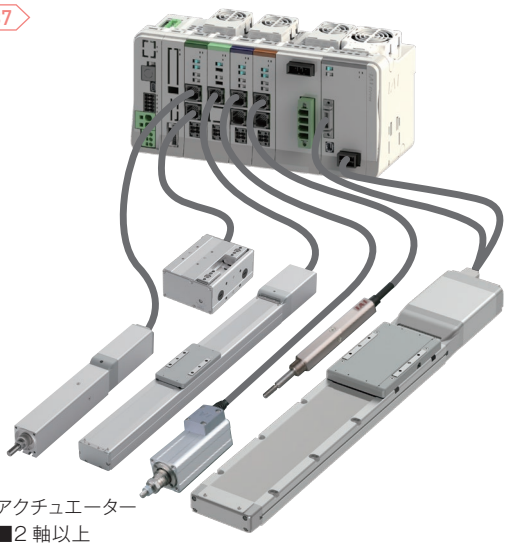
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287

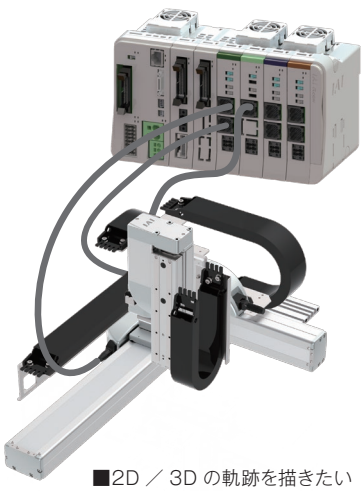
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



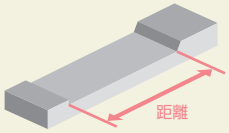
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



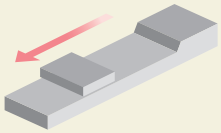
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



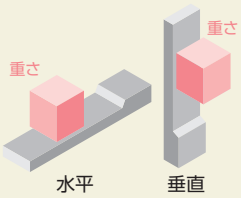
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WSA10Cは50～500mmを選択可

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) WSA10Cのリード16mm、ストローク450mmの場合、最高速度は775mm/s

3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度																リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
	50~350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100					
WSA10C	960	930	775	660													16	7	–	–	3 315
	600	590	490	415													10	16	3		
	300	290	245	205													5	27	5		
	150	145	120	100													2.5	40	10		
WSA10R	960	930	775	660													16	7	–	–	3 347
	600	590	490	415													10	16	3		
	300	290	245	205													5	27	5		
	150	145	120	100													2.5	40	10		
WSA12C	1600				1450	1260	1100	970	860	770							30	5	–	–	3 319
	1200			1130	970	840	740	650	580	520							20	15	3		
	720			610	535	465	405	355	315	285							12	25	8		
	360			310	265	230	200	175	155	140							6	45	15		
	180			150	130	115	100	85	75	70							3	55	15		
WSA12R	1600				1450	1260	1100	970	860	770							30	5	–	–	3 351
	1200			1130	970	840	740	650	580	520							20	13	3		
	720			610	535	465	405	355	315	285							12	23	8		
	360			310	265	230	200	175	155	140							6	43	15		
	180			150	130	115	100	85	75	70							3	55	15		
WSA14C	1800					1590	1400	1240	1100	990							36	7	–	–	3 323
	1440		1420	1220	1060	930	830	740	665								24	20	2.5		
	960		920	790	690	610	550	490	440								16	45	8		
	480		460	400	350	305	270	240	215								8	65	10		
	240		230	200	170	150	135	120	105								4	80	25		
WSA14R	1710					1590	1400	1240	1100	990							36	7	–	–	3 355
	1440		1420	1220	1060	930	830	740	665								24	20	2.5		
	960		920	790	690	610	550	490	440								16	45	8		
	480		460	400	350	305	270	240	215								8	65	10		
	240		230	200	170	150	135	120	105								4	75	25		
WSA16C	1800					1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620	30	30	12	–	3 327
	1200					1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415	20	60	20		
	600					560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205	10	80	35		
	300					280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100	5	100	50		
WSA16R	1800					1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620	30	30	12	–	3 359
	1200					1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415	20	60	18		
	600					560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205	10	80	35		
	300					280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100	5	100	50		

スライダータイプ

RCS3 シリーズ

簡易防塵　バッテリーレスアブソ　モーターストレート　モーター折返し　200V ACサーボモーター

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

RCS3-SA8C
3 365

RCS3-SA8R
3 377

RCS3-SS8C
3 369

RCS3-SS8R
3 381

RCS3-CT8C
3 373

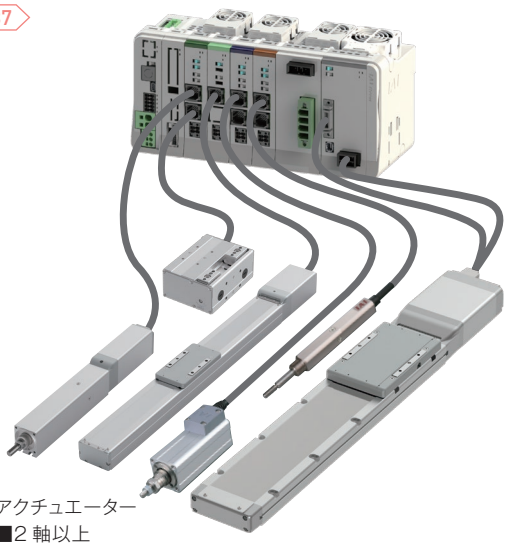
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287

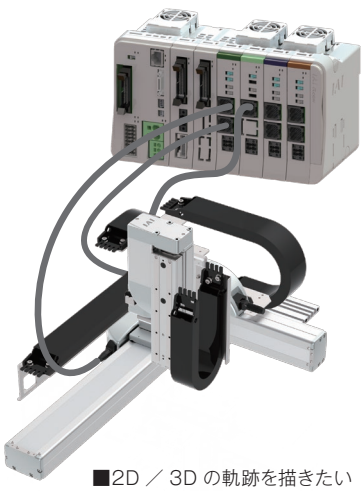
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



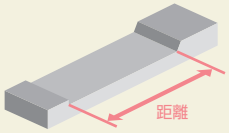
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



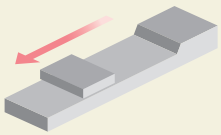
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



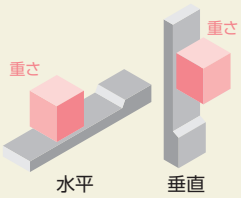
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) SA8Cは50～1100mmを選択可

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) SA8Cのリード30mm、ストローク700mmの場合、最高速度は1610mm/s

3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度													リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	50	100~500	550~600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100					
SA8C (100W)		1800			1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	30	8	2	–	3 365
		1200			1070	940	840	750	670	610	550	500	460	20	20	4		
		600			530	470	410	370	340	310	270	250	230	10	40	8		
		300			260	230	200	180	170	150	135	120	110	5	80	16		
SA8R (100W)		1800			1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	30	8	2	–	3 377
		1200			1070	940	840	750	670	610	550	500	460	20	20	4		
		600			530	470	410	370	340	310	270	250	230	10	40	8		
		300			260	230	200	180	170	150	135	120	110	5	80	16		
SA8C (150W)		1800			1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	30	12	3	–	3 365
		1200			1070	940	840	750	670	610	550	500	460	20	30	6		
		600			530	470	410	370	340	310	270	250	230	10	60	12		
SA8R (150W)		1800			1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690	30	12	3	–	3 377
		1200			1070	940	840	750	670	610	550	500	460	20	30	6		
		600			530	470	410	370	340	310	270	250	230	10	60	12		
SS8C (100W)		1800		1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	8	2	–	3 369
		1200		1105	970	860	770	690	625	565	515			20	20	4		
		600		550	485	430	385	345	310	280	255			10	40	8		
		300		275	240	215	190	170	150	140	125			5	80	16		
SS8R (100W)		1800		1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	8	2	–	3 381
		1200		1105	970	860	770	690	625	565	515			20	20	4		
		600		550	485	430	385	345	310	280	255			10	40	8		
		300		275	240	215	190	170	150	140	125			5	80	16		
SS8C (150W)		1800		1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	12	3	–	3 369
		1200		1105	970	860	770	690	625	565	515			20	30	6		
		600		550	485	430	385	345	310	280	255			10	60	12		
SS8R (150W)		1800		1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	12	3	–	3 381
		1200		1105	970	860	770	690	625	565	515			20	30	6		
		600		550	485	430	385	345	310	280	255			10	60	12		
CT8C		2500												30	5	–	–	3 373

スライダータイプ

ISB/ISPB シリーズ

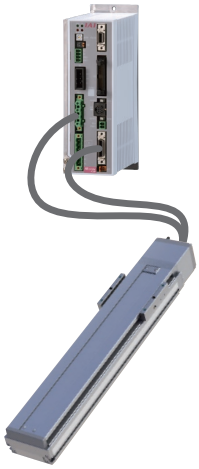
※型式にXが付くタイプ

ISB/ISPB-SXM-60 3 387
ISB/ISPB-SXM-100 3 391
ISB/ISPB-SXL-60 3 395
ISB/ISPB-SXL-100 3 399
ISB/ISPB-MXM-100 3 403
ISB/ISPB-MXM-200 3 407
ISB/ISPB-MXM-400 3 411
ISB/ISPB-MXL-100 3 415
ISB/ISPB-MXL-200 3 419
ISB/ISPB-MXL-400 3 423
ISB/ISPB-MXMX-200 3 427
ISB/ISPB-MXMX-400 3 431

適応コントローラー

1軸

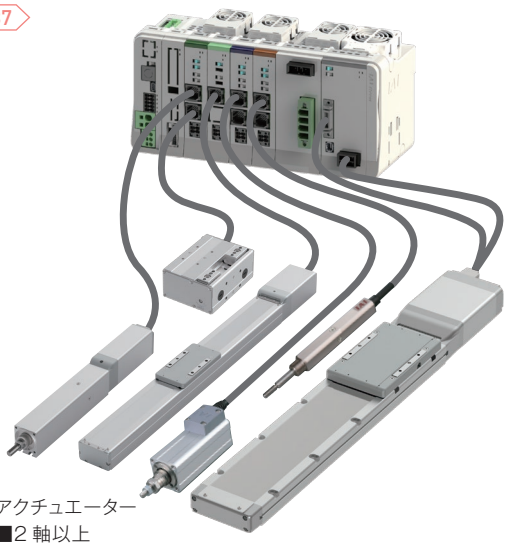
SCON/SCON2 コントローラー 8 257
8 287



アクチュエーター
■1 軸

2軸以上

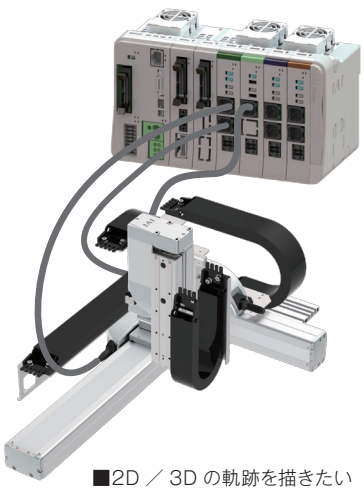
RCON コントローラー 8 57



アクチュエーター
■2 軸以上

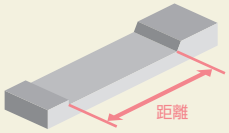
複雑な動作（プログラムタイプ）

RSEL コントローラー 8 105



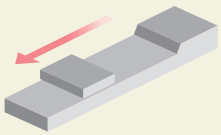
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

① ストローク



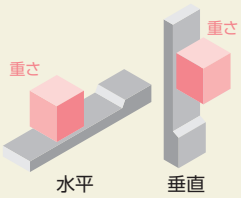
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) SXM-60は100～900mmを選択可

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) SXM-60のリード16mm、ストローク700mmの場合、最高速度は655mm/s

③ 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	100～550 / 600 / 650 / 700 / 750 / 800 / 850 / 900 / 950 / 1000 / 1050 / 1100 / 1150 / 1200 / 1250 / 1300					
SXM-60	960 / 655 / 515 / 415	16	13	3.5	–	3 387
	480 / 330 / 260 / 210	8	27	7		
	240 / 165 / 130 / 100	4	55	14		
SXM-100	1100～2160 / 2000 / 1740 / 1520 / 1340 / 1190 / 1065 / 960 / 865 / 790 / 721 / 660	36	10	2	–	3 391
SXL-60	960 / 655 / 515 / 415	16	13	3.5	–	3 395
	480 / 330 / 260 / 210	8	27	7		
	240 / 165 / 130 / 100	4	55	14		
SXL-100	1425～2160 / 2000 / 1740 / 1520 / 1340 / 1190 / 1065 / 960 / 865 / 790 / 721 / 660	36	10	2	–	3 399
MXM-100	1800 / 1290 / 1045 / 860 / 690	30	15	2.5	–	3 403
	1200 / 860 / 695 / 570 / 460	20	23	5		
	600 / 430 / 345 / 280 / 230	10	45	10		
	300 / 215 / 170 / 140 / 115	5	85	20		
MXM-200	1800 / 1290 / 1045 / 860 / 690	30	30	6	–	3 407
	1200 / 860 / 695 / 570 / 460	20	45	10		
	600 / 430 / 345 / 280 / 230	10	90	20		
	300 / 215 / 170 / 140 / 115	5	110	40		
MXM-400	1025～2500 / 2270 / 2030 / 1825 / 1645 / 1495 / 1365 / 1250 / 1150 / 1060 / 980 / 910 / 845	48	20	6	–	3 411
MXL-100	1800 / 1290 / 1045 / 860 / 690	30	15	2.5	–	3 415
	1200 / 860 / 695 / 570 / 460	20	23	5		
	600 / 430 / 345 / 280 / 230	10	45	10		
	300 / 215 / 170 / 140 / 115	5	85	20		
MXL-200	1800 / 1290 / 1045 / 860 / 690	30	30	6	–	3 419
	1200 / 860 / 695 / 570 / 460	20	45	10		
	600 / 430 / 345 / 280 / 230	10	90	20		
	300 / 215 / 170 / 140 / 115	5	110	40		
MXL-400	1325～2500 / 2270 / 2030 / 1825 / 1645 / 1495 / 1365 / 1250 / 1150 / 1060 / 980 / 910 / 845	48	20	6	–	3 423

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	800～1100 / 1150・1200 / 1250 / 1300 / 1350 / 1400 / 1450 / 1500 / 1550 / 1600 / 1650 / 1700 / 1750 / 1800 / 1850 / 1900 / 1950 / 2000					
MXMX-200	1800 / 1650 / 1500 / 1425 / 1200 / 1050 / 900 / 825 / 750 / 675	30	30	–	–	3 427
	1200 / 1100 / 1000 / 950 / 800 / 700 / 600 / 550 / 500 / 450	20	45	–		
MXMX-400	1700～2200 / 2065 / 1925 / 1805 / 1690 / 1590 / 1495 / 1410 / 1335 / 1265 / 1195 / 1135 / 1080 / 1025 / 980	48	20	–	–	3 431

スライダータイプ

ISB/ISPB シリーズ

±10μm 標準　±3μm 高精度　バッテリーレスアブソ　200V ACサーボモーター　中間サポート

※型式にXが付くタイプ

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

ISB/ISPB-LXM-200 3 435
ISB/ISPB-LXM-400 3 439
ISB/ISPB-LXL-200 3 443
ISB/ISPB-LXL-400 3 447

ISB/ISPB-LXMX-200 3 451
ISB/ISPB-LXMX-400 3 455

ISB/ISPB-LXUWX-200 3 459
ISB/ISPB-LXUWX-400 3 463

ISB-WXM-750 3 467
ISB-WXMX-750 3 471

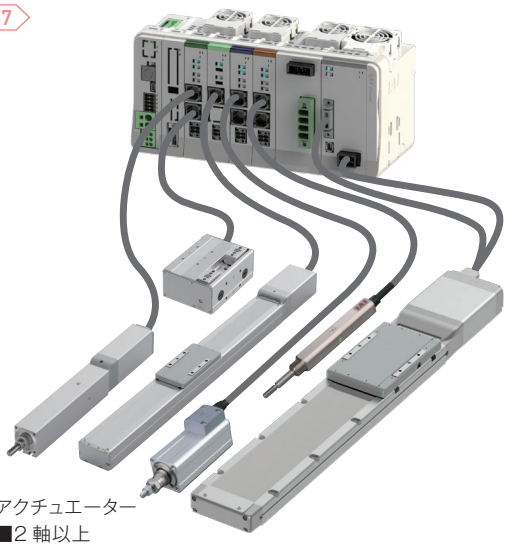
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287

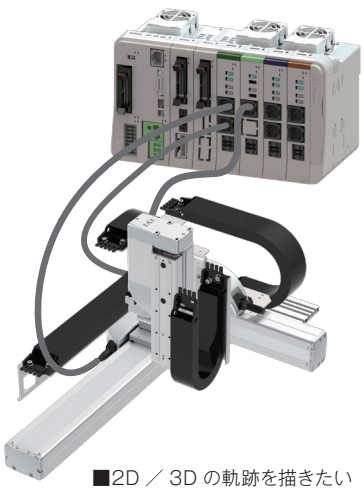
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



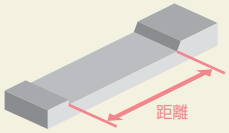
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



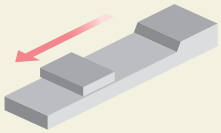
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



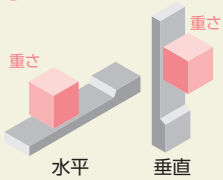
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) LXM-200は100～1300mmを選択可

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) LXM-200のリード40mm、ストローク1300mmの場合、最高速度は880mm/s

3 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。
( )内は高可搬質量設定オプション(HLA)選択時の値です。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度						リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	100～800	850 900	950 1000	1050 1100	1150 1200	1250 1300					
LXM -200	2400	1840	1530	1290	1100	880	40	15	4	–	3 435
	1200	920	765	645	550	440	20	45	10		
	600	460	380	320	270	220	10	90	20		
LXL -200	2400	1840	1530	1290	1100	880	40	15	4	–	3 443
	1200	920	765	645	550	440	20	45	10		
	600	460	380	320	270	220	10	90	20		
LXM -400	2400	1840	1530	1290	1100	880	40	40	10	–	3 439
	1200	920	765	645	550	440	20	90	20		
	600	460	380	320	270	220	10	120	40		
LXL -400	2400	1840	1530	1290	1100	880	40	40	10	–	3 447
	1200	920	765	645	550	440	20	90	20		
	600	460	380	320	270	220	10	120	40		
WXM	2500		2260	1840	1570	1360	50	80	14	–	3 467
	1250		1130	920	785	680	25	160	29		
	600	460	380	320	270	235	10	200 (400)	65 (80)		

※( )内は高可搬質量設定オプション(HLA)選択時の値です。

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	リード(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
	900～1000 / 1000～1200 / 1250 1300 / 1350 1400 / 1450 1500 / 1550 1600 / 1650 1700 / 1750 1800 / 1850 1900 / 1950 2000 / 2050 2100 / 2150 2200 / 2250 2300 / 2350 2400 / 2450 2500 / 2550 2600 / 2650 2700 / 2750 2800 / 2850 2900 / 2950 3000					
LXMX -200	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 460 410 370 340	20	45	–	–	3 451
LXMX -400	2400 2300 2000 1900 1660 1480 1300 1180 1080 980 900 820 740 680	40	40	–	–	3 455
	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 460 410 370 340	20	90	–		
LXUWX -200	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 430 370 340	20	45	–	–	3 459
LXUWX -400	2400 2300 2000 1900 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 840 740 680	40	40	–	–	3 463
	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 430 370 340	20	90	–		
WXMX	2500	50	80	14	–	3 471
	1250	25	160	32		

スライダータイプ

ISDB/ISPDB シリーズ

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 200V ACサーボモーター | 中間サポート

※型式に X が付くタイプ

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

ISDB-S-60 3 477
ISDB-S-100 3 481
ISDB-M-100 3 485
ISDB-M-200 3 489
ISDB-M-400 3 493
ISDB-MX-200 3 497
ISDB-MX-400 3 501
ISDB-L-200 3 505
ISDB-L-400 3 509
ISDB-LX-200 3 513
ISDB-LX-400 3 517

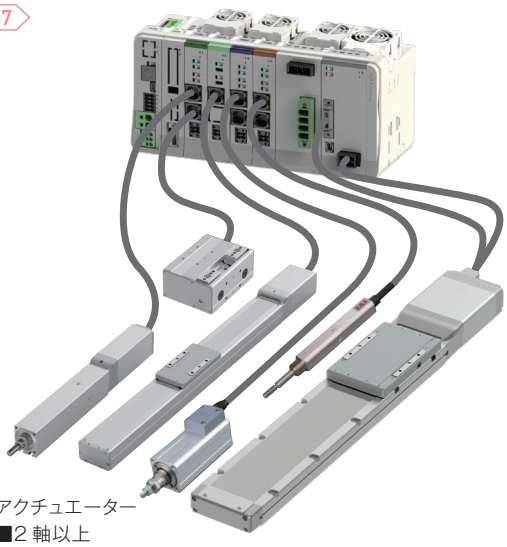
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287

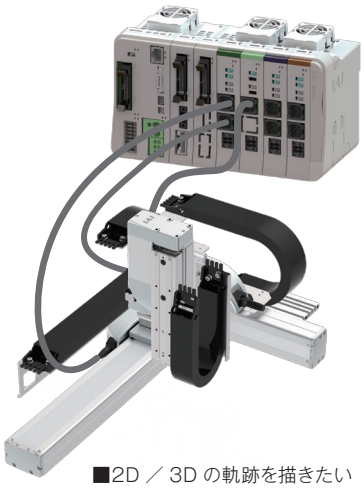
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



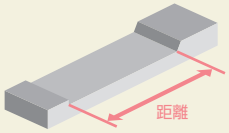
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



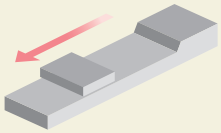
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



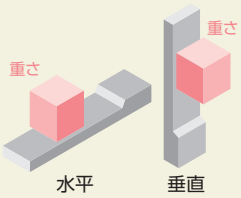
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）S-60は100～800mmを選択可

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700mmの場合、最高速度は610mm/s

3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
S-60	100～500: 960 / 550: 920 / 600: 795 / 650: 690 / 700: 610 / 750: 540 / 800: 480	16	13	3	–	3 477
	100～500: 480 / 550: 460 / 600: 400 / 650: 345 / 700: 305 / 750: 270 / 800: 240	8	27	6		
	100～500: 240 / 550: 230 / 600: 200 / 650: 170 / 700: 150 / 750: 135 / 800: 120	4	55	14		
S-100	100～500: 1075～2000 / 550: 1825 / 600: 1590 / 650: 1400 / 700: 1240 / 750: 1105	36	10	2	–	3 481
M-100	100～500: 1800 / 550: 1630 / 600: 1440 / 650: 1280 / 700: 1150 / 750: 1035 / 800: 935 / 850: 850 / 900: 780 / 950: 715 / 1000: 660	30	15	2	–	3 485
	100～500: 1200 / 550: 1085 / 600: 960 / 650: 855 / 700: 765 / 750: 690 / 800: 625 / 850: 570 / 900: 520 / 950: 475 / 1000: 440	20	23	4		
	100～500: 600 / 550: 545 / 600: 480 / 650: 430 / 700: 380 / 750: 345 / 800: 310 / 850: 285 / 900: 260 / 950: 240 / 1000: 220	10	45	10		
	100～500: 300 / 550: 270 / 600: 240 / 650: 215 / 700: 190 / 750: 170 / 800: 155 / 850: 140 / 900: 130 / 950: 120 / 1000: 110	5	85	20		
M-200	100～500: 1800 / 550: 1630 / 600: 1440 / 650: 1280 / 700: 1150 / 750: 1035 / 800: 935 / 850: 850 / 900: 780 / 950: 715 / 1000: 660	30	30	6	–	3 489
	100～500: 1200 / 550: 1085 / 600: 960 / 650: 855 / 700: 765 / 750: 690 / 800: 625 / 850: 570 / 900: 520 / 950: 475 / 1000: 440	20	45	10		
	100～500: 600 / 550: 545 / 600: 480 / 650: 430 / 700: 380 / 750: 345 / 800: 310 / 850: 285 / 900: 260 / 950: 240 / 1000: 220	10	90	20		
	100～500: 300 / 550: 270 / 600: 240 / 650: 215 / 700: 190 / 750: 170 / 800: 155 / 850: 140 / 900: 130 / 950: 120 / 1000: 110	5	110	40		
M-400	100～500: 980～2000 / 650: 2145 / 700: 1920 / 750: 1730 / 800: 1570 / 850: 1430 / 900: 1305 / 950: 1195 / 1000: 1105	48	20	6	–	3 493
L-200	100～500: 1800 / 550: 1700 / 600: 1540 / 650: 1410 / 700: 1290 / 750: 1185 / 800: 1095 / 850: 1015 / 900: 940 / 950: 875 / 1000: 815	40	15	2.5	–	3 505
	100～500: 1200 / 550: 1165 / 600: 1045 / 650: 940 / 700: 850 / 750: 770 / 800: 705 / 850: 645 / 900: 595 / 950: 545 / 1000: 505 / 1050: 470 / 1100: 440 / 1150: 410	20	45	9		
	100～500: 600 / 550: 585 / 600: 520 / 650: 470 / 700: 425 / 750: 385 / 800: 350 / 850: 320 / 900: 295 / 950: 275 / 1000: 255 / 1050: 235 / 1100: 220 / 1150: 205	10	90	20		
L-400	100～500: 1800 / 550: 1700 / 600: 1540 / 650: 1410 / 700: 1290 / 750: 1185 / 800: 1095 / 850: 1015 / 900: 940 / 950: 875 / 1000: 815	40	40	8	–	3 509
	100～500: 1200 / 550: 1165 / 600: 1045 / 650: 940 / 700: 850 / 750: 770 / 800: 705 / 850: 645 / 900: 595 / 950: 545 / 1000: 505 / 1050: 470 / 1100: 440 / 1150: 410	20	90	20		
	100～500: 600 / 550: 585 / 600: 520 / 650: 470 / 700: 425 / 750: 385 / 800: 350 / 850: 320 / 900: 295 / 950: 275 / 1000: 255 / 1050: 235 / 1100: 220 / 1150: 205	10	120	40		

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度	リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
MX-200	800～1000: 1800 / 1050: 1650 / 1100: 1500 / 1150: 1425 / 1200: 1200 / 1250: 1050	30	30	–	–	3 497
	800～1000: 1200 / 1050: 1100 / 1100: 1000 / 1150: 950 / 1200: 800 / 1250: 700	20	45	–		
MX-400	800: 1700 / 850: 1750 / 900: 1800 / 950: 1850 / 1000: 1900 / 1050: 1950 / 1100: 2000 / 1150: 2050 / 1200: 2100 / 1250: 2150 / 1300: 2200 / 1350: 1990 / 1400: 1860 / 1450: 1745 / 1500: 1640 / 1550: 1540 / 1600: 1450	48	20	–	–	3 501
LX-200	1000～1250: 1800 / 1300: 1660	40	15	–	–	3 513
	1000～1250: 1200 / 1300: 1150 / 1350: 1000 / 1400: 950 / 1450: 830	20	45	–		
LX-400	1000～1250: 1800 / 1300: 1660	40	40	–	–	3 517
	1000～1250: 1200 / 1300: 1150 / 1350: 1000 / 1400: 950 / 1450: 830	20	90	–		

スライダータイプ

NSA シリーズ

±10μm 標準　バッテリーレスアブソ　200V ACサーボモーター　中間サポート

※型式に X が付くタイプ

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

NSA-MXMS 3 523

NSA-MXMM 3 529

NSA-LXMS 3 535

NSA-LXMXS 3 547

NSA-LXMM 3 541

NSA-LXMXM 3 553

NSA-WXMS 3 559

NSA-WXMXS 3 571

NSA-WXMM 3 565

NSA-WXMXM 3 577

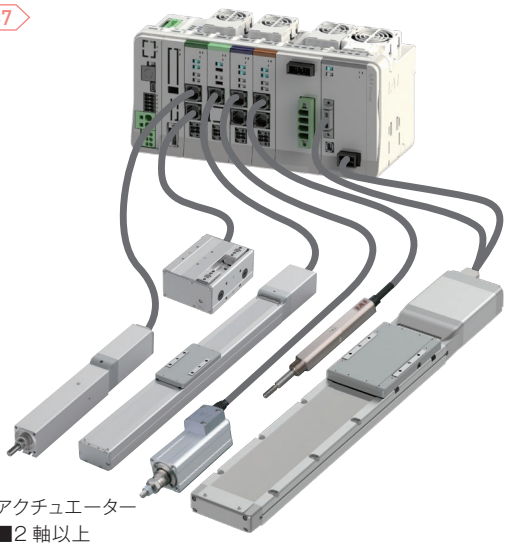
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287

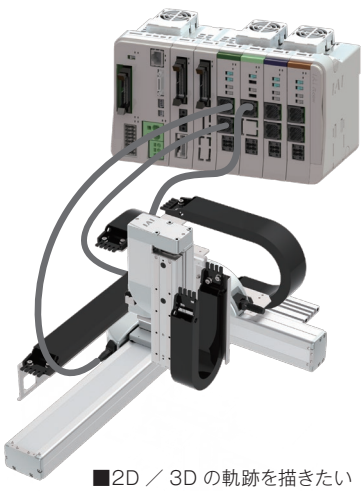
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



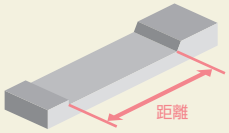
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



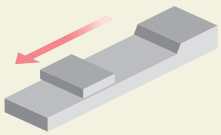
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク

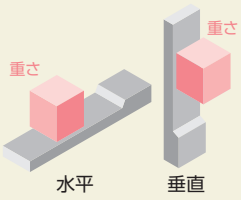


※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）MXMSは550～1500mmを選択可

2 最高速度（動作速度）



3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s） ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 300～500 / 550 / 600 / 650～1500 / 1550～1800 / 1850～2250 / 2300 / 2400 / 2500 / 2600 / 2650 / 2700 / 2800 / 2900 / 3000	リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
MXMS	1800	30	20	–	–	3-523
	1200	20	35	–		
MXMM	1800	30	20	–	–	3-529
	1200	20	35	–		
LXMS	2400	40	40	–	–	3-535
	1300	20	80	–		
LXMM	2400	40	40	–	–	3-541
	1300	20	80	–		
LXMXS	2400	40	40	–	–	3-547
	1300	20	80	–		
LXMXM	2400	40	40	–	–	3-553
	1300	20	80	–		
WXMS	2500	50	60	–	–	3-559
	1300	25	120	–		
WXMM	2500	50	60	–	–	3-565
	1300	25	120	–		
WXMXS	2500	50	60	–	–	3-571
	1300	25	120	–		
WXMXM	2500	50	60	–	–	3-577
	1300	25	120	–		

スライダータイプ

IFA シリーズ

ベルトタイプ　バッテリーレスアブソ　200V ACサーボモーター

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

IFA-SA□□-100 3 585

IFA-MA□□-200 3 591

IFA-MA□□-400 3 597

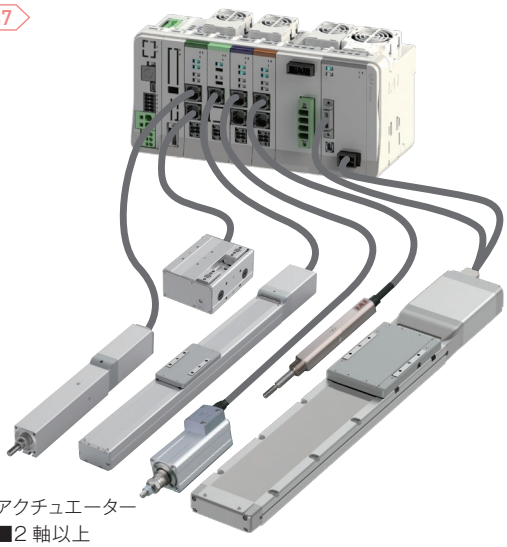
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287

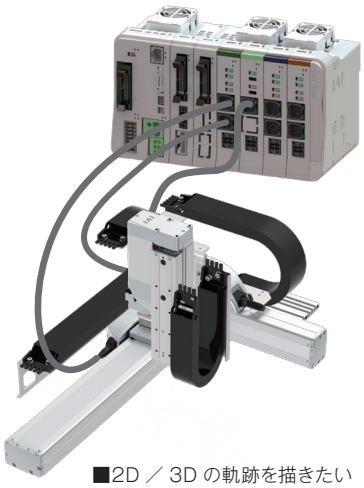
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



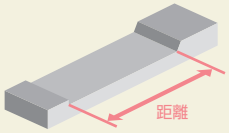
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



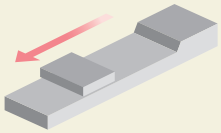
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク

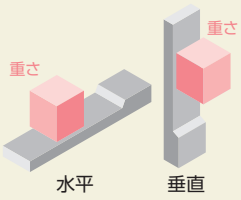


※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）SA□□-100は200～2600mmを選択可

2 最高速度（動作速度）



3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

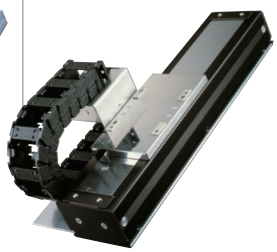
シリーズ	タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 200 400 600 800 1000 1200 1400 1600 1800 2000 2200 2400 2600 2800 3000 3200	リード（mm）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
IFA	SA□□-100	2000	タイミングベルトリード28mm相当	20	–	–	3 585
	MA□□-200	3000	タイミングベルトリード42mm相当	25	–	–	3 591
	MA□□-400	3000	タイミングベルトリード42mm相当	40	–	–	3 597

リニアサーボタイプ

LSA/LSAS シリーズ

簡易防塵

LSA-S6SS 3 615
LSA-S8SS 3 623
LSA-S8HS 3 631
LSA-S10SS 3 639
LSA-S10HS 3 647
LSA-S6SM 3 619
LSA-S8SM 3 627
LSA-S8HM 3 635
LSA-S10SM 3 643
LSA-S10HM 3 651
LSAS-N10SS 3 655
LSAS-N10SM 3 659
LSAS-N15SS 3 663
LSAS-N15SM 3 667
LSAS-N15HS 3 671
LSAS-N15HM 3 675
LSA-W21SS 3 679
LSA-W21SM 3 681
LSA-W21HS 3 683
LSA-W21HM 3 685



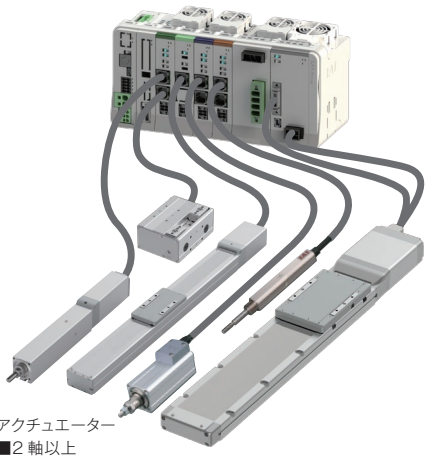
適応コントローラー

1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257
8 287

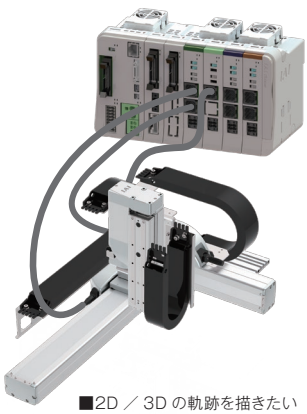
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



アクチュエーター
■2 軸以上

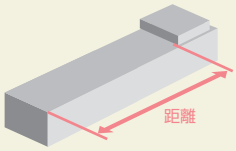
RSEL コントローラー 8 105



■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

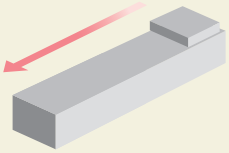
LSA-W21HS/W21HM は、R-unit (RCON/RSEL) に接続できません。
適応コントローラーの詳細は、各アクチュエーターページをご確認ください。

1 ストローク

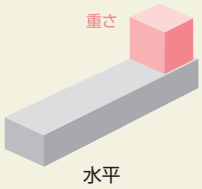


※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）S6SSは48～1248mmを選択可

2 最高速度（動作速度）



3 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。

サイクルタイムはHPの『サイクルタイム計算ソフト』にてご確認いただけます。
https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/cycle_time/index.html

タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s） ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 40 / 50 / 100 / 200～400 / 500 / 600 / 700 / 800 / 900 / 1000 / 1100 / 1200 / 1300 / 1400 / 1500 / 1600 / 1700 / 1800 / 1900 / 2000 / 2100	定格推力（N）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
S6SS	2500	15	3	–	–	3 615
S6SM	2500			–	–	3 619
S8SS	2500	25	5	–	–	3 623
S8SM	2500			–	–	3 627
S8HS	2500	35	7	–	–	3 631
S8HM	2500			–	–	3 635
S10SS	2500	65	15	–	–	3 639
S10SM	2500			–	–	3 643
S10HS	2500	80	20	–	–	3 647
S10HM	2500			–	–	3 651

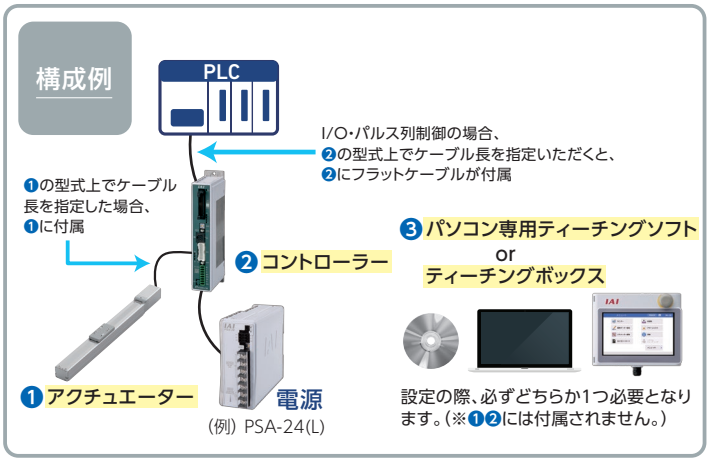
タイプ	ストローク（mm）と最高速度（mm/s） ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最高速度 100 / 200～400 / 500 / 600 / 700 / 800 / 900 / 1000 / 1100～3500 / 3600 / 3700 / 3800 / 3900 / 4000 / 4100 / 4150	定格推力（N）	可搬質量（kg） 水平	可搬質量（kg） 垂直	標準価格	掲載ページ
N10SS	2500	54	15	–	–	3 655
N10SM	2500			–	–	3 659
N15SS	2500	86	20	–	–	3 663
N15SM	2500			–	–	3 667
N15HS	2500	125	30	–	–	3 671
N15HM	2500			–	–	3 675
W21SS	2500	200	60	–	–	3 679
W21SM	2500			–	–	3 681
W21HS	2500	400	120	–	–	3 683
W21HM	2500			–	–	3 685

選定のポイント

手配方法

■ はじめに

弊社製品を制御する際には、
❶アクチュエーター
❷コントローラー
❸ティーチングツール（お持ちでない場合）を
それぞれ手配してください。



■ 手配型式

（例） RCP6 - SA6C - WA - 42P - 3 - 700 - P3 - M - B-CJL-W （有効ストローク 500mm）

		SA6C	WA	42P				①	②	③
シリーズ	タイプ		エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー／I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵			WA バッテリーレスアブソ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 ～ 800 50mm ～ 800mm（50mmごと）	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

①適応コントローラー

接続可能なコントローラーのタイプを表します。
※コントローラーは付属しません。（RCP6Sを除く）別途手配をお願いいたします。
コントローラーの詳細や手配型式については、8巻または巻末『コントローラー（抜粋）』にてご確認ください。
（例）アクチュエーター：RCP6-SA6C-WA-42P-3-700-P3-M-B-CJL-W （有効ストローク 500mm）
コントローラー　：PCON-CB-42PWAI-CC-0-0-DN

②ケーブル長

アクチュエーターとコントローラーを接続するモーター・エンコーダーケーブルの長さを示します。
長さ（『N』以外）を選択することで、モーター・エンコーダーケーブルがアクチュエーターに付属されます。

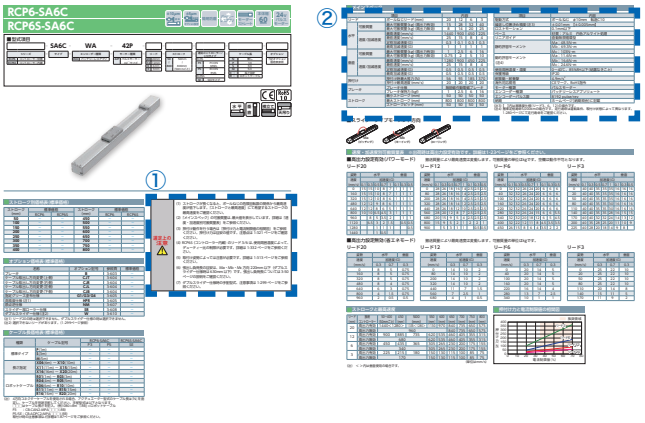
③オプション

アクチュエーターに装着されるオプションを表します。
オプションを複数選択いただく場合、それぞれをハイフンで繋ぎ、アルファベット順にご記入ください。
※ダブルスライダー仕様オプション（W）を選択時は、必ず有効ストロークの指定をお願いいたします。
詳細は1-299ページをご参照ください。

選定時の留意点

■ カタログの見方

（例）RCP6(S)-SA6C



①選定上の注意

各型式ごとに留意すべき事項があります。
必ず『選定上の注意』をご確認ください。

②メインスペック

『メインスペック』に記載されている可搬質量、速度、
加減速度、押付け力はそれぞれの最大値を示しています。
使用条件によって仕様値は低下します。
『メインスペック』以降に掲載されている表、グラフにて
正確な仕様値をご確認ください。

よくあるお問合わせ

■ 仕様値について

Q. 横立て設置の場合、水平/垂直どちらのスペックを見たら良いですか？

A. 水平の値をご覧ください。横立て・天吊り設置の場合は水平スペックとなります。

Q. 『張出し負荷長』の目安をオーバーしそうです。どのような影響が出ますか？

A. 目安値を大きく超えた場合、振動により動作が不安定になり、最悪故障に至る可能性があります。
『張出し負荷長』とは、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。

Q. 『メインスペック』に記載されている速度が設定できません。なぜですか？

A. 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。

Q. RCAやRCS2で押付けはできますか？

A. 可能ですが、電流値の設定に制限がございます。押付け用途をご希望の場合は、パルスモーター搭載機種（RCPシリーズ）を推奨します。押付け時の停止安定性に優れ、製品断面同等サイズのサーボモーター搭載機種と比較すると、大きな押付け力を得られます。
詳細は担当営業までご連絡ください。

Q. 負荷は外付けガイドで受けます。その場合、可搬質量はどのくらいで考えたら良いですか？

A. 「最大可搬質量」の値を超える重量物を搬送する場合、設定した速度・加減速度に対応できず、正常に位置決めが行えない可能性があります。

■ 構造について

Q. RCP6(S)-WSAで大きなリードを選択した際、垂直設置できないのはなぜですか？

A. スライダー部の重量による抵抗が大きく、搬送能力が低いためです。

アイエイアイ
総合カタログ
2025
3

注意事項

機種の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ところに、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て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ますと、
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

■製品に関わる保守点検、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

■製品は火中に投じないでください。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

■大きな熱源からの輻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)のあたる場所、塩分のある場所、多湿状態の場所、有機溶剤、リン酸エステル系作動油が含まれている雰囲気中で、使用しないでください。
短期間で機能が喪失したり、急激な性能低下もしくは寿命の低下を招きます。
また製品の異常動作の恐れがあります。

■腐食ガス(硫酸や塩酸など)などの雰囲気で使用しないでください。錆の発生による強度劣化の恐れがあります。

■以下の場所で使用する場合は、十分に遮蔽してください。遮蔽を行わない場合は、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、取付け時は、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. 本体の取付け面は平面度 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、設置取付け面を十分とってください。
■アクチュエーター / コントローラーの設置にあたっては次の条件を満たす環境としてください。
・直射日光があたらないこと。
・熱処理炉など、大きな熱源からの輻射熱が機械本体に加わらないこと。
・周囲温度は 0 ～ 40℃。
・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。
・通常の組立て作業環境であり、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。
・はなはだしい電磁波、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までとしてください。グリース成分の変化による動作異常や、製品の低寿命化を招く恐れがあります。
■保管・保存時は、水平平置きとしてください。梱包状態で保管する場合、姿勢表示のある場合は従ってください。製品が変形する恐れがあります。

設置・運転・保守

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

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

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

保証

■保証期間は、以下のいずれか先に達した期間内といたします。
・弊社出荷後 18 ヶ月
・ご指定場所に納入後 12 ヶ月
・稼動 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およ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いただきます。修理は引取り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…… 3-47
2. 加速度／減速度…… 3-47
3. デューティー比 …… 3-48
4. すべりねじ仕様の製品について …… 3-48
5. 原点…… 3-48
6. エンコーダー種類 …… 3-48
7. エンコーダーパルス数 …… 3-49
8. モーター…… 3-49
9. 取付け姿勢…… 3-49
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション…… 3-50
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント …… 3-50
12. 張出し負荷長 …… 3-50
13. 寿命…… 3-51
14. 本体精度…… 3-51
15. ロッドタイプ（ロッド先端振れ） …… 3-51
16. 垂直設置での使用について …… 3-51
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 …… 3-52
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて …… 3-52
19. 海外規格への対応について …… 3-52

1. 速度

速度は、アクチュエーターのスライダー（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。スライダー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

❶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。
❷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。
❸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。
❹RCP5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。
❺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ごと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。
❻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→https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html

2. 加速度／減速度

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

※ロータリーは1G≒9807度/s²

ご注意ください

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

3. デューティー比

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

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

〈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:RCP6-HSA□、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1-332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1-336ページをご参照ください。

4. すべりねじ仕様の製品について

すべりねじ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時間稼動、年240日稼動の場合寿命は約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

❶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。
❷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いただ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。
❸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んのでご注意ください。
❹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、電源投入ごと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1-259（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　電源投入ごとに原点復帰動作が必要です。
原点復帰指令を行うと、スライダーの現在位置から約16mm 移動して現在位置を確認し、その位置から動作が可能となります。電源オフ時は位置データを保持しないため、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。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ー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	16384
	アブソリュートタイプ	
SSPA	全機種	16384
ISA		
ISDA		
IF/IFA		
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
DD/DDA	□18S	131072
	□18P	1048576
IXA-NNN IXA-NSW	全機種	16384
IXA-NSN IXA-NHN IXA-NSC	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(RCP6を除く)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。

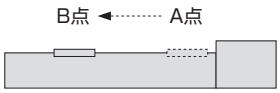
9. 取付け姿勢

取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-313ページをご参照ください。

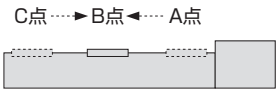
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

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。

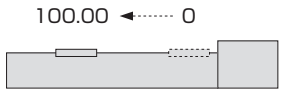
〈繰返し位置決め精度〉
同一のポイントへ同一方向から
繰返し位置決めを行った場合の
停止位置精度のばらつき。



〈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

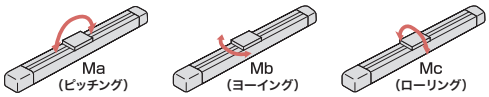
下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。
❶繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
❷ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
❸ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
❹周囲温度環境が著しく変化する場合。
❺アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
❻動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント(Ma、Mb、Mc)

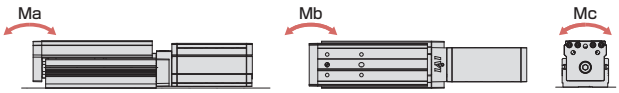
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-279ページの技術資料をご参照ください。

※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。

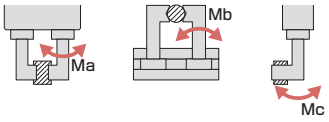
〈スライダータイプモーメント方向〉



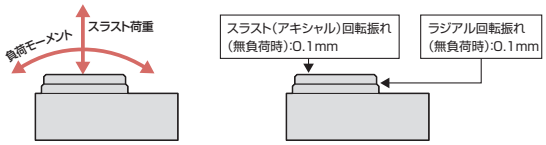
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈グリッパータイプモーメント方向〉

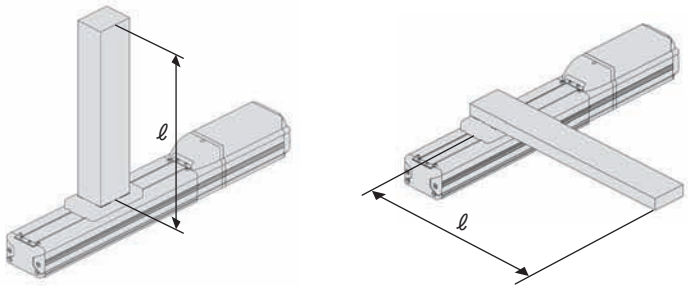


〈ロータリータイプモーメント方向〉



12. 張出し負荷長(ℓ)

ワークやブラケットなど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。

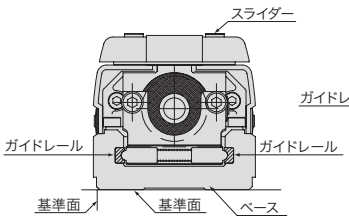


13. 寿命

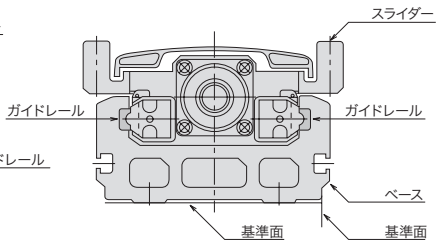
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品（ガイド、ボールねじ、モーター、すべりねじ、ベアリング、ブッシュ、減速機など）の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。
例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント（1-279ページ参照）が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。
余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

14. 本体精度

スライダー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ー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。

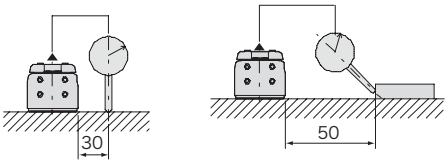


RCシリーズ断面図



ISシリーズ断面図

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℃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

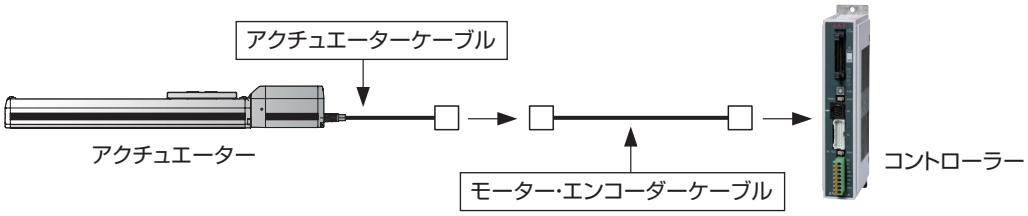
ラジアルシリンダータイプの外付けガイドとの固定はフローティングジョイントを使用し、ガイドなしロッドタイプ（回り止めロッドタイプ）はリジットで固定する事を推奨いたします。
詳細は1-305ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

16. 垂直設置での使用について

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

17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル

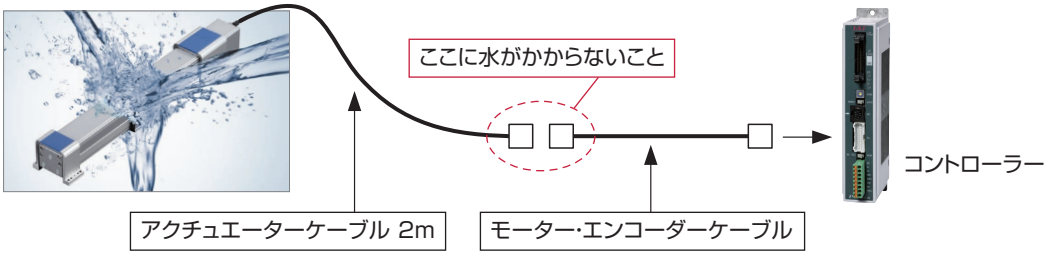
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコネクターとコントローラーを接続するケーブルが、モーター・エンコーダーケーブルになります。モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターの種類によって、モーターケーブルとエンコーダーケーブルが分かれている機種とモーターケーブルとエンコーダーケーブルが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と耐屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルベアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用いただき、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用ください（最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています）。機種ごとのケーブル型式を確認する場合は、3-691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ませんので、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は避けてください。



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1-289ページの「改正RoHS指令/CEマーキング/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〉

CE **CE規格**

RoHS 10 **改正RoHS指令**

c UL us **UL規格**

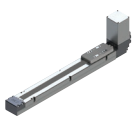
スライダータイプ

パルスモーター

RCP6/RCP6S-SA4C	3-61
RCP6/RCP6S-SA6C	3-67
RCP6/RCP6S-SA7C	3-73
RCP6/RCP6S-SA8C	3-79
RCP6-HSA6C	3-85
RCP6-HSA6XC	3-91
RCP6-HSA7C	3-95
RCP6-HSA7XC	3-101
RCP6/RCP6S-WSA10C	3-105
RCP6/RCP6S-WSA12C	3-109
RCP6/RCP6S-WSA14C	3-113
RCP6/RCP6S-WSA16C	3-117
RCP6/RCP6S-SA4R	3-121
RCP6/RCP6S-SA6R	3-127
RCP6/RCP6S-SA7R	3-133
RCP6/RCP6S-SA8R	3-139
RCP6-HSA6R	3-145
RCP6-HSA6XR	3-151
RCP6-HSA7R	3-155
RCP6-HSA7XR	3-161
RCP6/RCP6S-WSA10R	3-165
RCP6/RCP6S-WSA12R	3-169
RCP6/RCP6S-WSA14R	3-173
RCP6/RCP6S-WSA16R	3-177

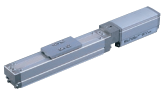
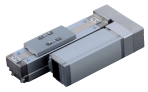
パルスモーター

RCP5-BA4/BA4U	3-183
RCP5-BA6/BA6U	3-187
RCP5-BA7/BA7U	3-191



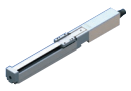
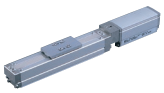
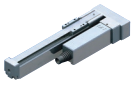
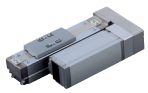
パルスモーター

RCP4-SA3C	3-197
RCP4-SA5C	3-201
RCP4-SA3R	3-205
RCP4-SA5R	3-209

パルスモーター

RCP3-SA2AC	3-215
RCP3-SA2BC	3-219
RCP3-SA3C	3-223
RCP3-SA4C	3-227
RCP3-SA5C	3-231
RCP3-SA6C	3-235
RCP3-SA2AR	3-239
RCP3-SA2BR	3-243
RCP3-SA3R	3-247
RCP3-SA4R	3-251
RCP3-SA5R	3-255
RCP3-SA6R	3-259

サーボモーター 24V

RCA-SA4C	3-265
RCA-SA5C	3-269
RCA-SA6C	3-273
RCA-SA4R	3-277
RCA-SA5R	3-281
RCA-SA6R	3-285

サーボモーター 200V		
RCS4-SA4C	3-291	
RCS4-SA6C	3-295	
RCS4-SA7C	3-299	
RCS4-SA8C	3-303	
RCS4-HSA6C	3-307	
RCS4-HSA7C	3-311	
RCS4-WSA10C	3-315	
RCS4-WSA12C	3-319	
RCS4-WSA14C	3-323	
RCS4-WSA16C	3-327	
RCS4-SA4R	3-331	
RCS4-SA6R	3-335	
RCS4-SA7R	3-339	
RCS4-SA8R	3-343	
RCS4-WSA10R	3-347	
RCS4-WSA12R	3-351	
RCS4-WSA14R	3-355	
RCS4-WSA16R	3-359	

サーボモーター 200V		
RCS3/RCS3P-SA8C	3-365	
RCS3/RCS3P-SS8C	3-369	
RCS3-CT8C	3-373	
RCS3/RCS3P-SA8R	3-377	
RCS3/RCS3P-SS8R	3-381	

次ページへ続く

スライダータイプ

サーボモーター 200V（ボールねじ高性能タイプ）

ISB/ISPB-SXM-60	3-387
ISB-SXM-100	3-391
ISB/ISPB-SXL-60	3-395
ISB-SXL-100	3-399
ISB/ISPB-MXM-100	3-403
ISB/ISPB-MXM-200	3-407
ISB-MXM-400	3-411
ISB/ISPB-MXL-100	3-415
ISB/ISPB-MXL-200	3-419
ISB-MXL-400	3-423
ISB/ISPB-MXMX-200	3-427
ISB-MXMX-400	3-431
ISB/ISPB-LXM-200	3-435
ISB/ISPB-LXM-400	3-439
ISB/ISPB-LXL-200	3-443
ISB/ISPB-LXL-400	3-447
ISB/ISPB-LXMX-200	3-451
ISB/ISPB-LXMX-400	3-455
ISB/ISPB-LXUWX-200	3-459
ISB/ISPB-LXUWX-400	3-463
ISB/ISPB-WXM-750	3-467
ISB/ISPB-WXMX-750	3-471

サーボモーター 200V（ボールねじ簡易防塵タイプ）

ISDB/ISPDB-S-60	3-477
ISDB-S-100	3-481
ISDB/ISPDB-M-100	3-485
ISDB/ISPDB-M-200	3-489
ISDB-M-400	3-493
ISDB/ISPDB-MX-200	3-497
ISDB-MX-400	3-501
ISDB/ISPDB-L-200	3-505
ISDB/ISPDB-L-400	3-509
ISDB/ISPDB-LX-200	3-513
ISDB/ISPDB-LX-400	3-517

サーボモーター 200V（ボールねじナット回転型タイプ）

NSA-MXMS	3-523
NSA-MXMM	3-529
NSA-LXMS	3-535
NSA-LXMM	3-541
NSA-LXMXS	3-547
NSA-LXMXM	3-553
NSA-WXMS	3-559
NSA-WXMM	3-565
NSA-WXMXS	3-571
NSA-WXMXM	3-577

サーボモーター 200V（ベルト駆動タイプ）

IFA-SA□□-100	3-585
IFA-MA□□-200	3-591
IFA-MA□□-400	3-597

オプション	3-603

総合カタログ2025非掲載機種

下記機種は、2025 年度版の総合カタログに掲載しておりませんが、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
https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/

Web製品情報
https://www.iai-robot.co.jp/product/series/slider.html

分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
スライダータイプ	RCP2-SS7C	総合カタログ2016	―
	RCP2-SS7R		
	ERC3-SA5C		
	ERC3-SA7C		
	ERC3D-SA5C		
	ERC3D-SA7C		
	RCP5-SA4C	総合カタログ2017	○
	RCP5-SA6C		
	RCP5-SA7C		
	RCP5-SA4R		
	RCP5-SA6R		
	RCP5-SA7R		
	RCP4-SA6C		
	RCP4-SA7C		
	RCP4-SA6R		
	RCP4-SA7R		
	RCA2-SA3C		
	RCA2-SA4C		
	RCA2-SA5C		
	RCA2-SA6C		
	RCA2-SA3R		
	RCA2-SA4R		
	RCA2-SA5R		
	RCA2-SA6R		
	RCA-SA4D		
	RCA-SA5D		
	RCA-SA6D		
	RCS2-SA4D		
	RCS2-SA5D		
	RCS2-SA6D		
	RCS2-SA4C	総合カタログ2023	○
	RCS2-SA5C		
	RCS2-SA6C		
	RCS2-SA7C		
	RCS2-SA4R		
	RCS2-SA5R		
	RCS2-SA6R		
	RCS2-SA7R		

分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
スライダータイプ	IS(P)A-WXM	総合カタログ2021	○
	IS(P)A-WXMX		
	NS-SXMSA		
	NS-SXMMA		
	NS-SZMSA		
	NS-SZMMA		
	NS-MXMSA		
	NS-MXMMA		
	NS-MXMXSA		
	NS-MZMSA		
	NS-MZMMA		
	NS-LXMSA		
	NS-LXMMA		
	NS-LXMXSA		
	NS-LZMSA		
	NS-LZMMA		
	IF-SA		
	IF-MA		
	SSPA-SXM	総合カタログ2024	○
	SSPA-MXM		
	SSPA-LXM		

スライダータイプ

RCP6

パルスモーター

RCP6 RCP6S	スライダー	RCP6/RCP6S-SA4C	3-61	
		RCP6/RCP6S-SA6C	3-67	
		RCP6/RCP6S-SA7C	3-73	
		RCP6/RCP6S-SA8C	3-79	
	高剛性スライダー	RCP6-HSA6C	3-85	
		RCP6-HSA6XC	3-91	
		RCP6-HSA7C	3-95	
		RCP6-HSA7XC	3-101	
	ワイドスライダー	RCP6/RCP6S-WSA10C	3-105	
		RCP6/RCP6S-WSA12C	3-109	
		RCP6/RCP6S-WSA14C	3-113	
		RCP6/RCP6S-WSA16C	3-117	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-SA4R	3-121	
		RCP6/RCP6S-SA6R	3-127	
		RCP6/RCP6S-SA7R	3-133	
		RCP6/RCP6S-SA8R	3-139	
	高剛性スライダー 【折返しタイプ】	RCP6-HSA6R	3-145	
		RCP6-HSA6XR	3-151	
		RCP6-HSA7R	3-155	
		RCP6-HSA7XR	3-161	
	ワイドスライダー 【折返しタイプ】	RCP6/RCP6S-WSA10R	3-165	
		RCP6/RCP6S-WSA12R	3-169	
		RCP6/RCP6S-WSA14R	3-173	
		RCP6/RCP6S-WSA16R	3-177	

RCP6-SA4C
RCP6S-SA4C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

	SA4C	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

シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵

タイプ: SA4C

エンコーダー種類: WA バッテリーレスアブソ

モーター種類: 35P パルスモーター 35□サイズ

リード: 16 16mm / 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm

ストローク: 50〜500 50mm〜500mm (50mmごと)

適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S 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 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
高精度仕様(注1)	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(注1) リード16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。(3-65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	RCP6-SA4C P3	RCP6-SA4C P5	RCP6S-SA4C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 150mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 420mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

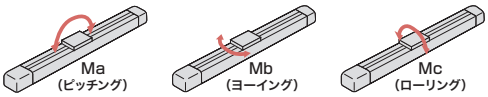
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	12	14	18
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	4	10	12	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1260	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	1	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)	1.5	3	5.5	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1	2.25	4.5	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1260	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		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)	48	77	155	310
		押付け最高速度(mm/s)	40	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)	1.5	3	5.5	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
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/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

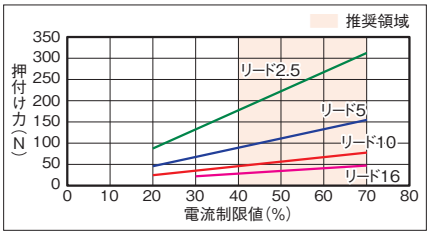
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	12	12	9
20	12	12	9
40	12	12	9
65	12	11	8
85	11	10	8
105	10	9	8
130	10	8	5

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



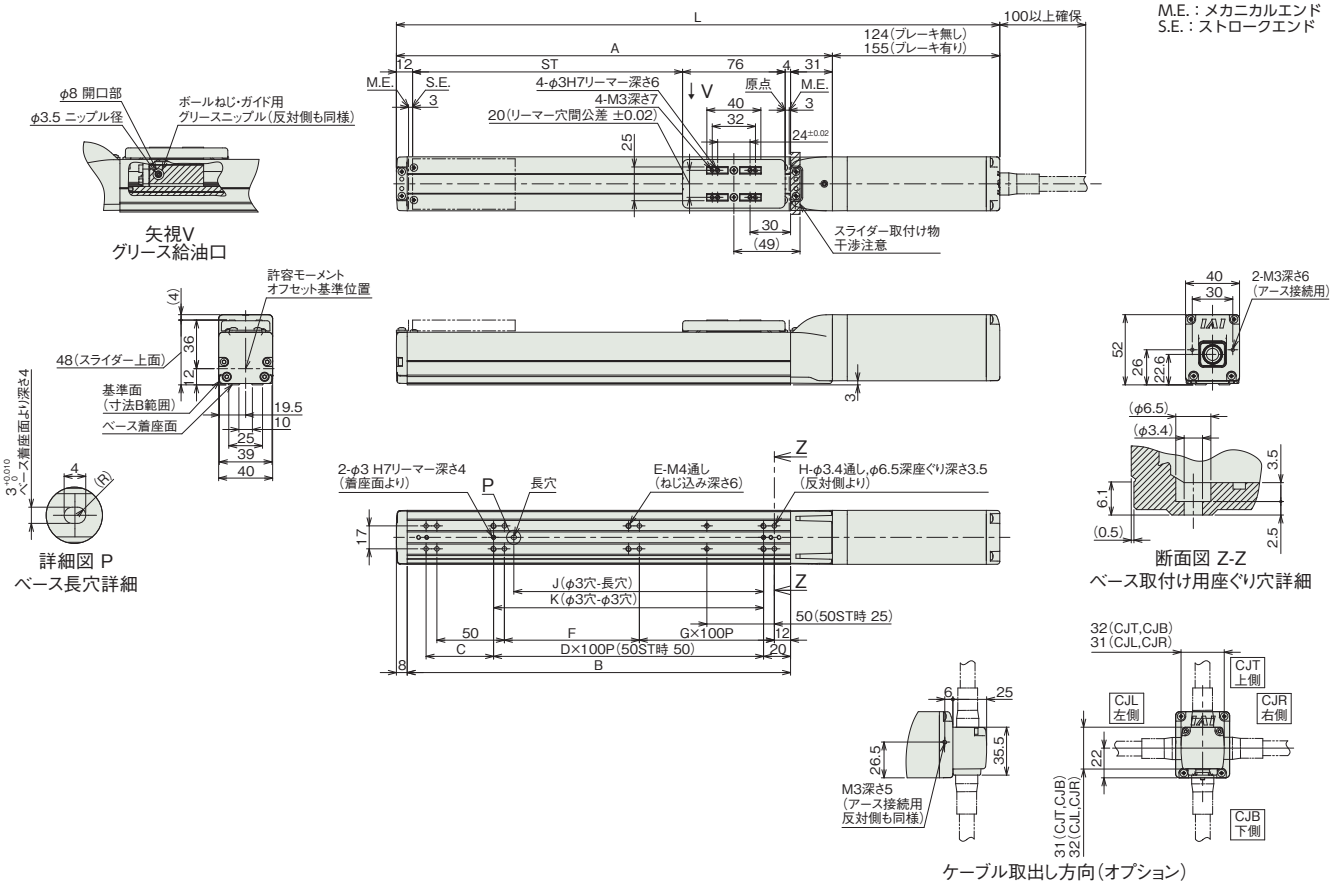
寸法図

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

■RCP6-SA4C

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



■ストロークと寸法

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

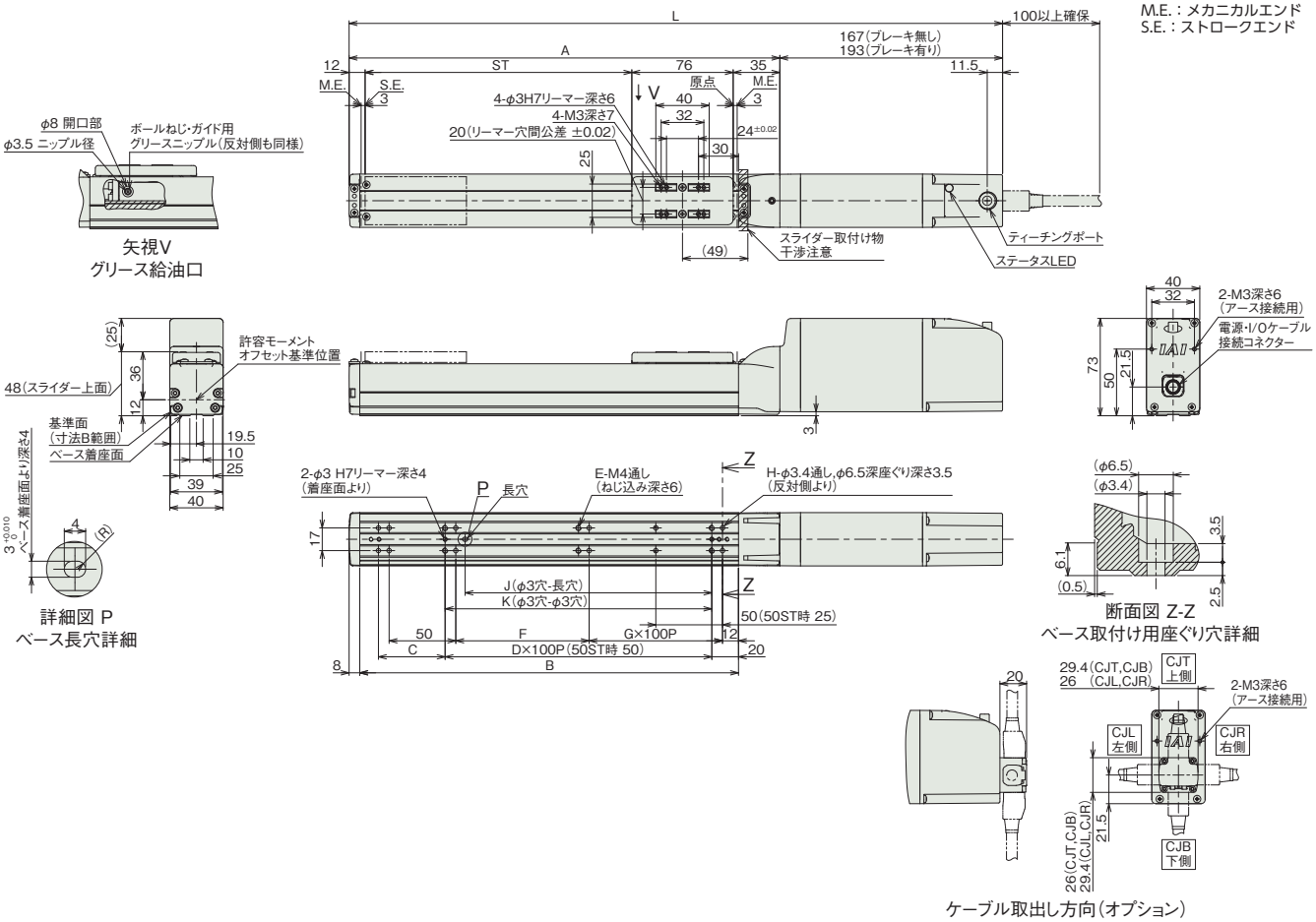
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.1	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	2.0	2.1

■RCP6S-SA4C

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



■ストロークと寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790
	ブレーキ有り	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

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

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

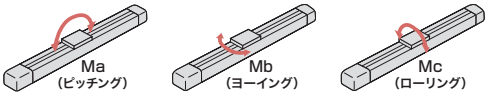
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	11.4	13.4	17.4
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	9.4	11.4	11.4
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	785	390	195
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	1	1
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–	4.9	11.4
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–	3.9	8.4
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	390	195
		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	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	3	5.5	12
ストローク		最小呼びストローク(mm)	150	150	150
		最小有効ストローク(mm)	50	50	50
		最大呼びストローク(mm)	500	500	500
		最大有効ストローク(mm)	400	400	400
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク:型式上のストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク

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
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:143 N·m
	Mb:204 N·m
	Mc:50.5 N·m
動的許容モーメント (注5)	Ma:44.6 N·m
	Mb:63.6 N·m
	Mc:15.7 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
85	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
175	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
260	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
350	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
435	10	10	10	8	6			
525	10	10	8	6	5			
610	10	8	6	4	3			
700		6	4	2	1			
785		5	2	1	1			

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
40	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
85	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
130	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
175	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
215	13.4	13.4	13.4	13.4	13.4	4.9	4.9	4.9
260	12	12	12	12	11	3.5	3.5	3.5
305	12	12	12	12	10	3	3	3
350	12	10	10	10	8	2.5	2.5	2.5
390	12	8	8	8	8	2	2	1.5

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
20	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
40	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
65	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
85	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
105	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
130	16	16	16	16	16	9	9	9
150	16	16	16	16	16	8	8	8
175	16	16	16	16	16	7	7	7
195	16	16	16	16	16	6	6	6

■高出力設定無効(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	9.4	7.4	
85	9.4	7.4	
175	9.4	7.4	
260	8.4	5.4	
350	6.4	4.4	
435	4	2	
525	3	1	

リード5

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	11.4	9.4	3.9
40	11.4	9.4	3.9
85	11.4	9.4	3.9
130	9.4	8.4	3.4
175	9.4	7.4	3.4
215	8.4	6.4	3.4
260	6	4	0.5

リード2.5

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	11.4	11.4	8.4
20	11.4	11.4	8.4
40	11.4	11.4	8.4
65	11.4	10.4	7.4
85	10.4	9.4	7.4
105	9.4	8.4	7.4
130	8	6	3

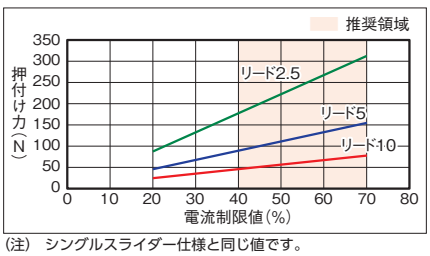
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク	150~400	450	500
	有効ストローク	50~300	350	400
(mm)	接続コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効	525		
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効	260		
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効	130		

(単位はmm/s)

(注) 呼びストローク:型式上のストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

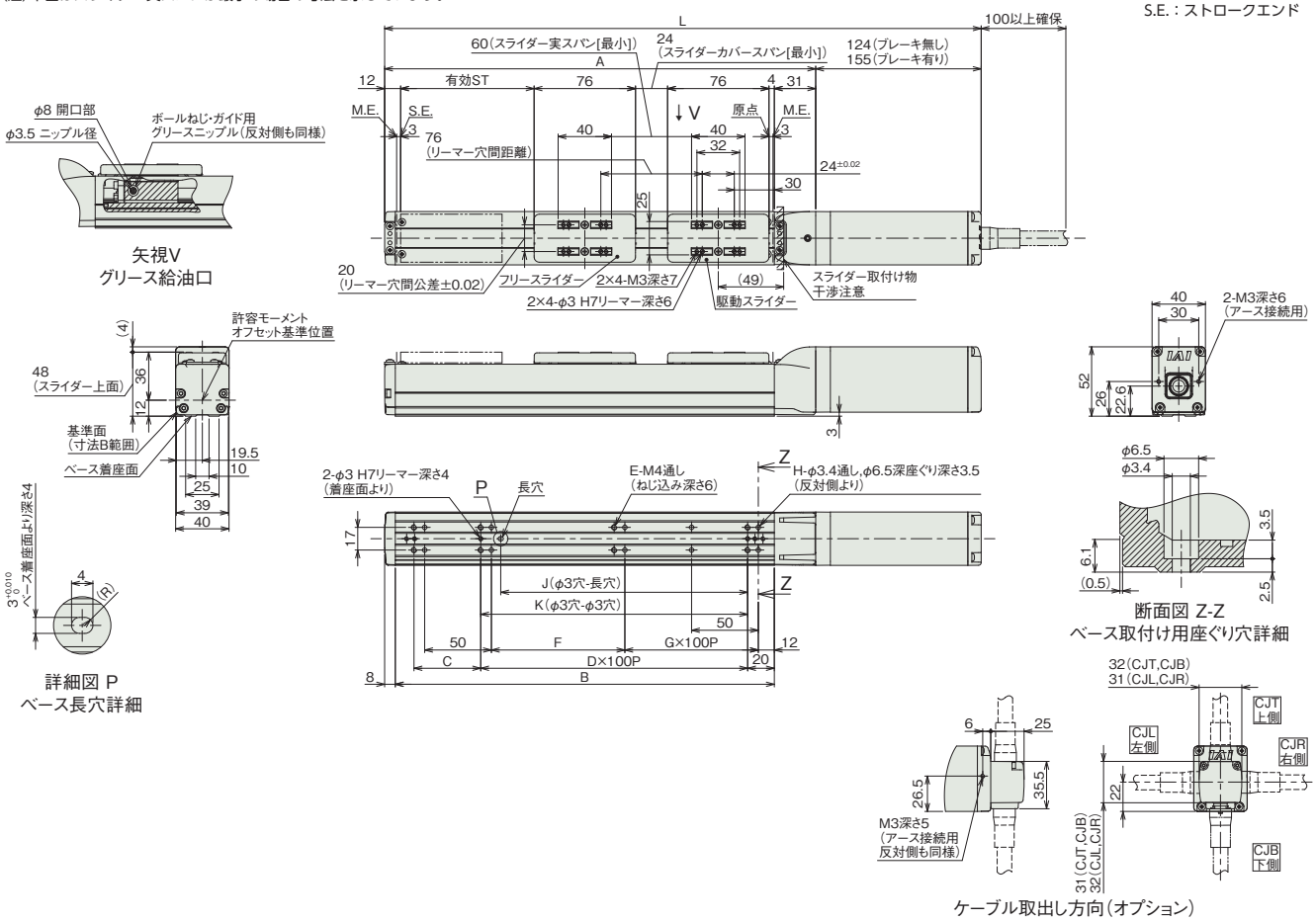
RCP6/RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
ISB/ISPB
ISDB/ISPDB
NSA
IFA

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	397	447	497	547	597	647	697	747
	ブレーキ有り	428	478	528	578	628	678	728	778
A		273	323	373	423	473	523	573	623
B		234	284	334	384	434	484	534	584
C		100	50	100	50	100	50	100	50
D		1	2	2	3	3	4	4	5
E		6	8	8	10	10	12	12	14
F		50	100	50	100	50	100	50	100
G		1	1	2	2	3	3	4	4
H		10	10	12	12	14	14	16	16
J		85	185	185	285	285	385	385	485
K		100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

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

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.1kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-SA6C
RCP6S-SA6C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

	SA6C	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

- シリーズ：RCP6 コントローラー別置／RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ：SA6C
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- 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：50～800 50mm～800mm（50mmごと）
- 適応コントローラー/I/Oタイプ：RCP6 P3 PCON MSEL／P5 RCON RSEL／RCP6S 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 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
高精度仕様（注1）	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	–

（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。（3-71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	RCP6-SA6C P3	RCP6-SA6C P5	RCP6S-SA6C 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)	–	–	–

（注） 4方向コネクター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）080=8m 「-RB」＝ロボットケーブル
P3 ：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 630mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

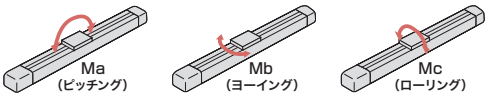
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	15	28	32	40
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		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)	1	2.5	6	16
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.75	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1280	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		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)	56	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	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)	1	2.5	6	16
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
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/s²
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3、6、12)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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

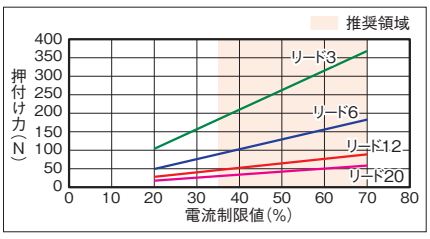
ストロークと最高速度

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

(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



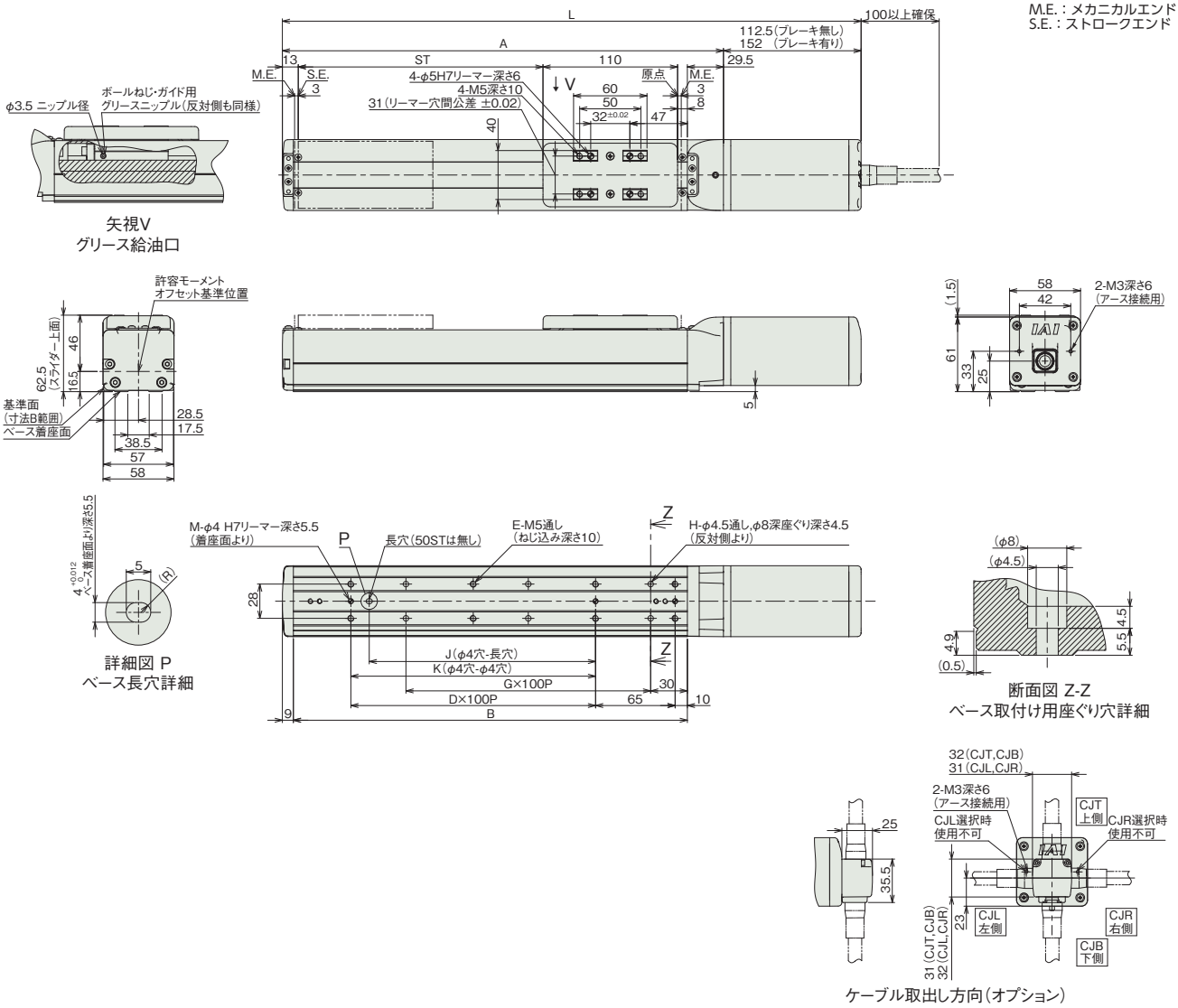
寸法図

CAD図面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

■RCP6-SA6C

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		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

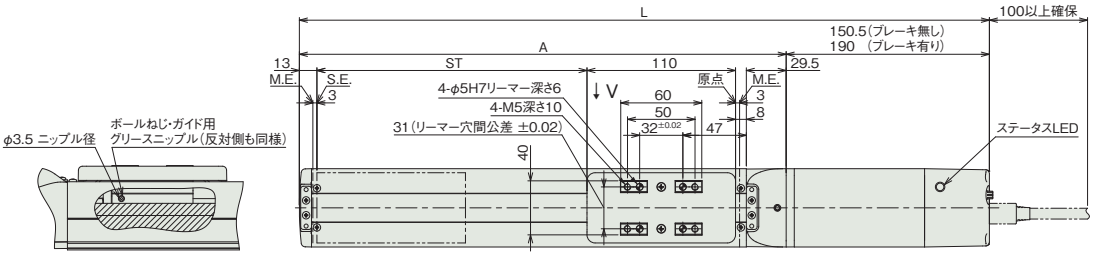
■ストローク別質量

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

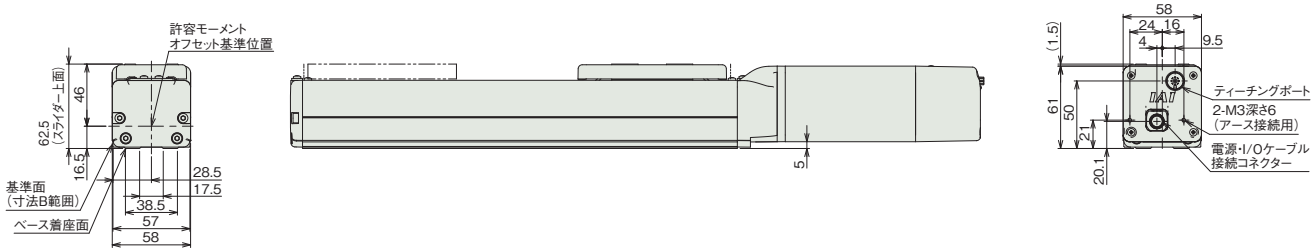
■RCP6S-SA6C

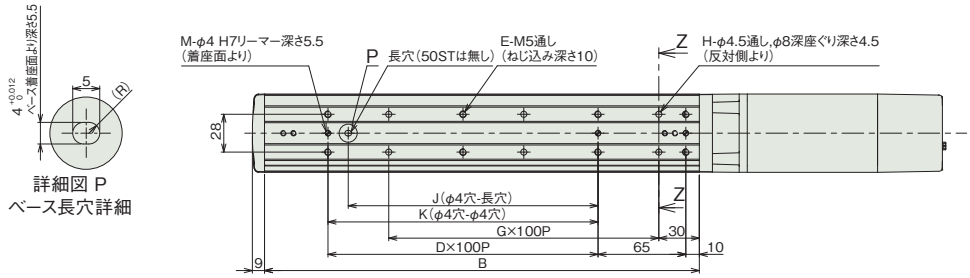
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



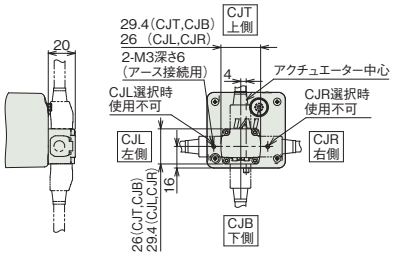
矢視V
グリース給油口





詳細図 P
ベース長穴詳細

断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



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	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

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

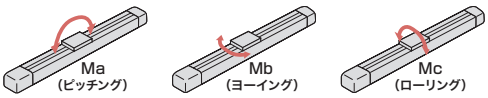
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	26.8	30.8	38.8
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	12.8	18.8	23.8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	900	450	225
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.1	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–	4.8	14.8
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–	3.8	8.8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	450	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)	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)	2.5	6	16
ストローク		最小呼びストローク(mm)	200	200	200
		最小有効ストローク(mm)	50	50	50
		最大呼びストローク(mm)	800	800	800
		最大有効ストローク(mm)	650	650	650
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク:型式上のストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク

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
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:474 N·m Mb:678 N·m Mc:178 N·m
動的許容モーメント (注5)	Ma:106 N·m Mb:152 N·m Mc:40.0 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8			
80	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8			
200	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8			
320	26.8	24.8	16.8	12.8	10.8			
440	26	24	16	10	8			
560	26	18	10	6	5			
680	18	13	7	3	2			
800	13	7	3					
900		3	1					

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
40	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
100	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
160	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
220	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
280	30.8	30.8	24.8	22.8	13.8	4.8	4.8	4.3
340	30	30	18	16	10	4	3	2.5
400	30	20	10	9	6	2.5	1.5	1.5
450	24	13	6	4	2	1.5		

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	14.8	14.8	14.8
20	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	14.8	14.8	14.8
50	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	14.8	14.8	14.8
80	38.8	38.8	33.8	33.8	28.8	14.8	14.8	14.8
110	38.8	38.8	33.8	33.8	28.8	14.8	14.8	14.8
140	38.8	38.8	33.8	33.8	26.8	14.8	13.8	13.8
170	38	38	30	30	22	12	11	10
200	38	33	26	23	18	9	8	7
225	38	26	18	16	12	7	6	

■高出力設定無効(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	12.8	8.8	
80	12.8	8.8	
200	12.8	8.8	
320	12.8	8.8	
440	9	5	
560	5	0.5	
680	2		

リード6

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	18.8	12.8	3.8
40	18.8	12.8	3.8
100	18.8	12.8	3.8
160	18.8	12.8	3.8
220	14.8	12.8	2.8
280	11.8	5.8	1.3
340	8		

リード3

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	23.8	20.8	8.8
20	23.8	20.8	8.8
50	23.8	20.8	8.8
80	23.8	20.8	8.8
110	18.8	12.8	6.8
140	13.8	9.8	3.8
170	9	7	

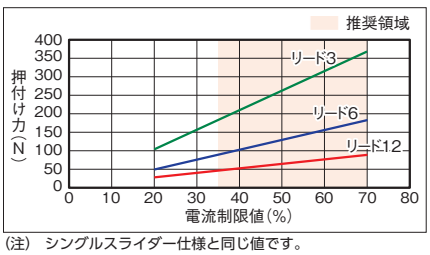
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク	200~400	450	500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50~250	300	350	400	450	500	550	600	650
(mm)	接続コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効	680			620	535	460	405	355	315
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効	340 <280>			305 <280>	265	230	200	175	155
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効	170 <140>			150 <140>	130	115	100	85	75

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク:型式上のストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



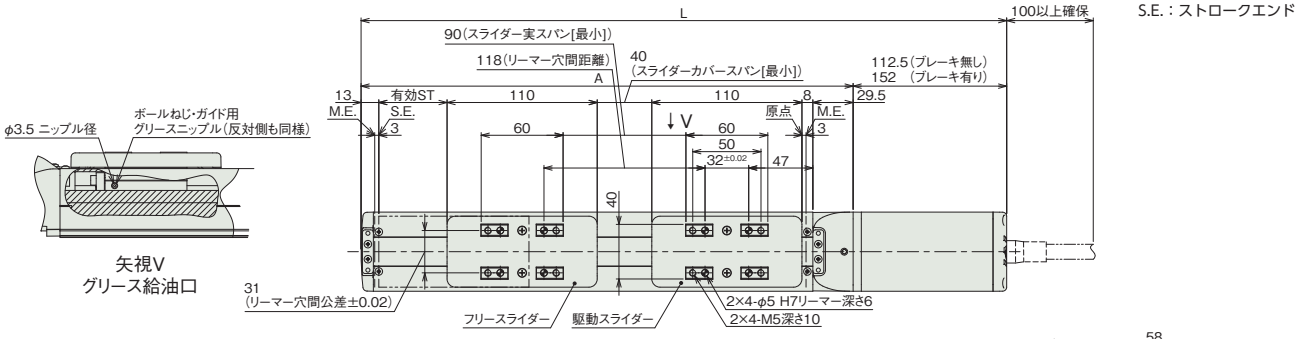
(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

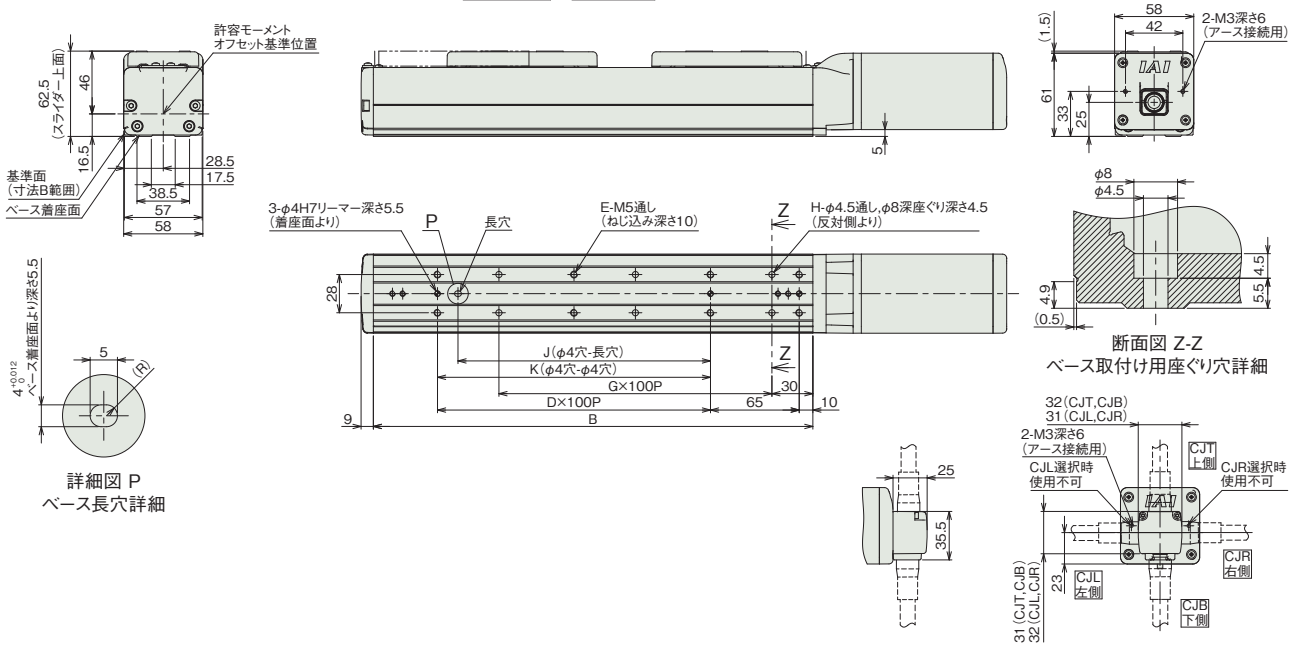
寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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





■ストロークと寸法

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	ブレーキ無し	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073
	ブレーキ有り	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		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		322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9
	ブレーキ有り	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9	5.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.3kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-SA7C
RCP6S-SA7C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

	SA7C	WA	56P						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50～800 50mm～800mm (50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
高精度仕様(注1)	**HPR**	3-605	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	**W**	3-610	–

(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。(3-77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	RCP6-SA7C P3	RCP6-SA7C P5	RCP6S-SA7C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下 (ダブルスライダー仕様時は 810mm 以下) です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

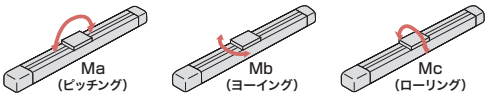
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	37	46	51	55
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	980	490	245
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	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)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	840	490	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		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)	139	209	418	836
		押付け最高速度(mm/s)	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)	3	8	16	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：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
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/s²
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4、8)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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード16

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

リード8

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

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	51	45	40	40	25	25	25
35	55	51	45	40	40	25	25	25
70	55	51	45	40	40	25	25	25
105	55	51	45	40	35	22	20	19
140	55	45	35	30	25	16	14	12
175	55	30	18			11	9	7.5
210	45	8				8		
245	35							

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

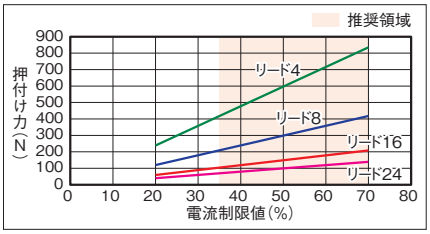
ストロークと最高速度

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

(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



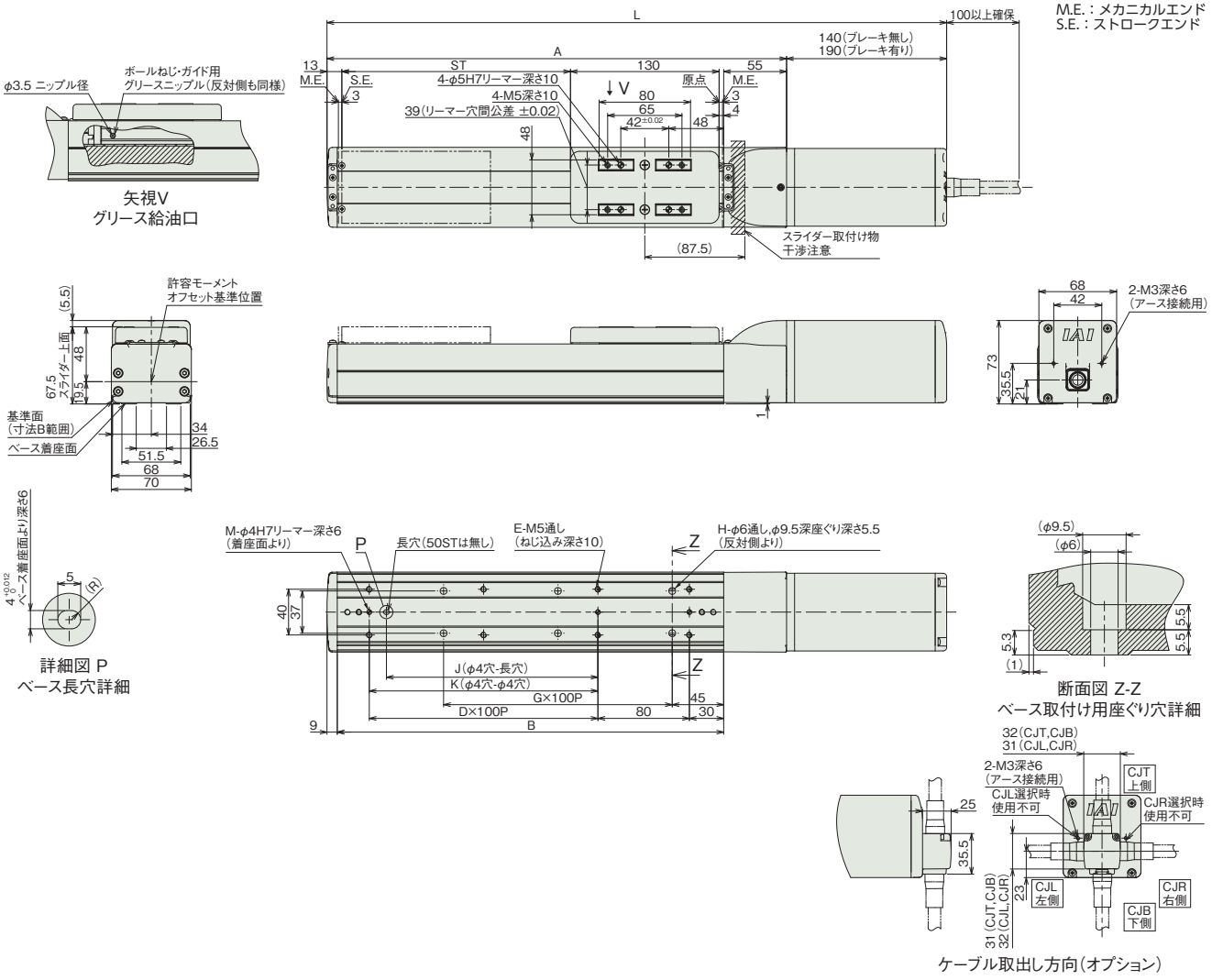
寸法図

CAD図面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

■RCP6-SA7C

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		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

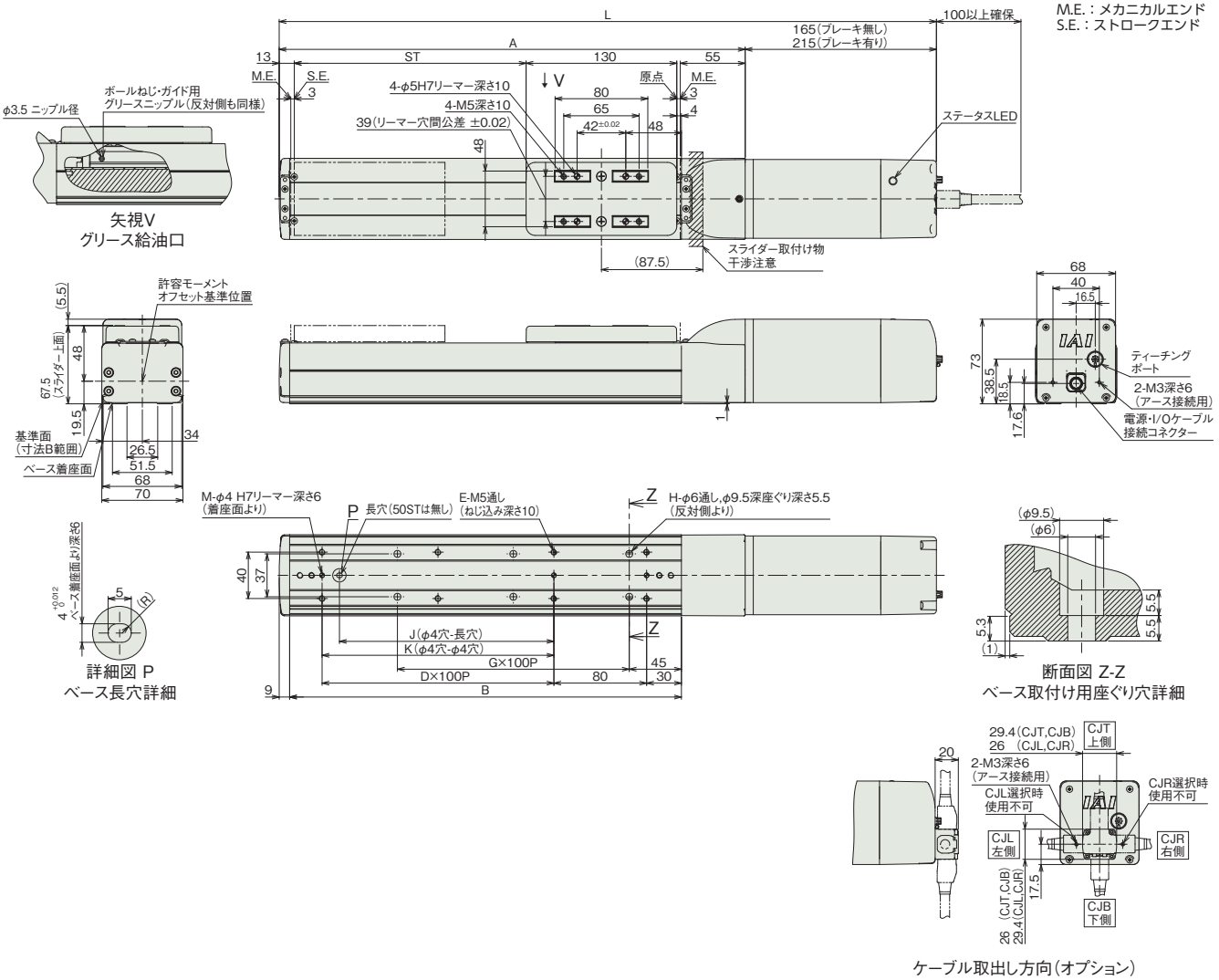
■ストローク別質量

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

■RCP6S-SA7C

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		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

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

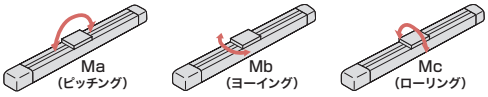
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	44.3	49.3	53.3
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	33.3	38.3	38.3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	840	490	245
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–	14.3	23.3
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–	8.3	13.3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	350	210
		最低速度(mm/s)	–	10	5
		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)	209	418	836
		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	16	25
ストローク		最小呼びストローク(mm)	200	200	200
		最小有効ストローク(mm)	50	50	50
		最大呼びストローク(mm)	800	800	800
		最大有効ストローク(mm)	650	650	650
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

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
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：711 N·m Mb：711 N·m Mc：361 N·m
動的許容モーメント (注5)	Ma：285 N·m Mb：285 N·m Mc：145 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	44.3	44.3	33.3	26.3	25.3			
140	44.3	44.3	33.3	26.3	25.3			
280	44.3	44.3	33.3	23.3	22.3			
420	41	29	20	10	5			
560	30	15	10	5	1			
700	15	10	5					
840		4						
980								

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	49.3	49.3	43.3	38.3	38.3	14.3	14.3	14.3
70	49.3	49.3	43.3	38.3	38.3	14.3	14.3	14.3
140	49.3	49.3	38.3	36.3	33.3	14.3	14.3	14.3
210	46	46	30	25	19	6	5	4.5
280	46	35	23	15	10	4	3	2
350	46	25	4			2		
420	35	2						
490	15							

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3
35	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3
70	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3
105	50	46	40	35	30	17	15	14
140	50	40	30	25	20	11	9	7
175	50	25	13			6	4	2.5
210	40	3				3		
245	30							

■高出力設定無効(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	33.3	18.3	
140	33.3	18.3	
280	23.3	10.3	
420	10	1	
560	2		

リード8

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	38.3	23.3	8.3
70	38.3	23.3	8.3
140	38.3	23.3	5.3
210	20	9	
280	5		

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	38.3	28.3	13.3
35	38.3	28.3	13.3
70	38.3	28.3	13.3
105	35	25	3
140	10	1	

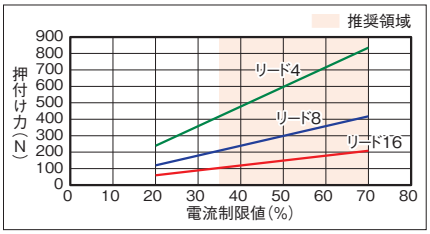
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク	200～500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50～350	400	450	500	550	600	650
(mm)	接続コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
16	高出力有効	840		830	720	635	560	500
	高出力無効	560						500
8	高出力有効	490 <350>	475 <350>	410 <350>	355 <350>	315	275	245
	高出力無効	280 <140>					275 <140>	245 <140>
4	高出力有効	245 <210>	235 <210>	205	175	155	135	120
	高出力無効	140 <105>					135 <105>	120 <105>

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



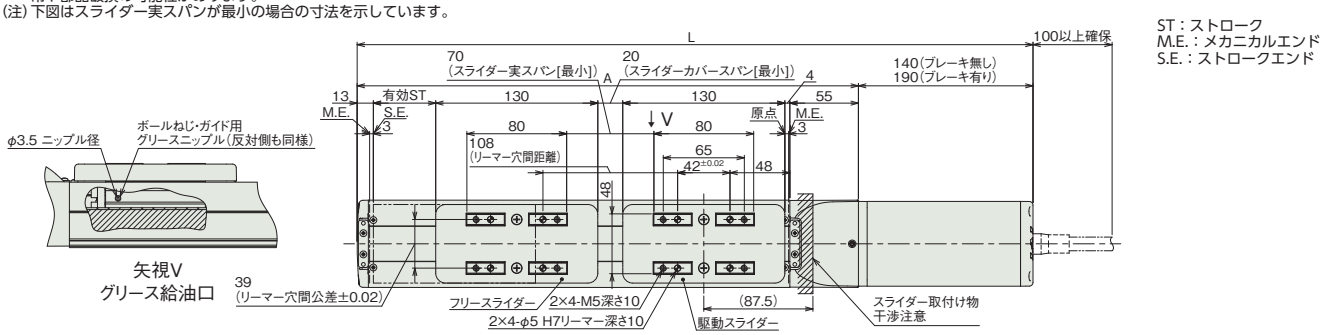
(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

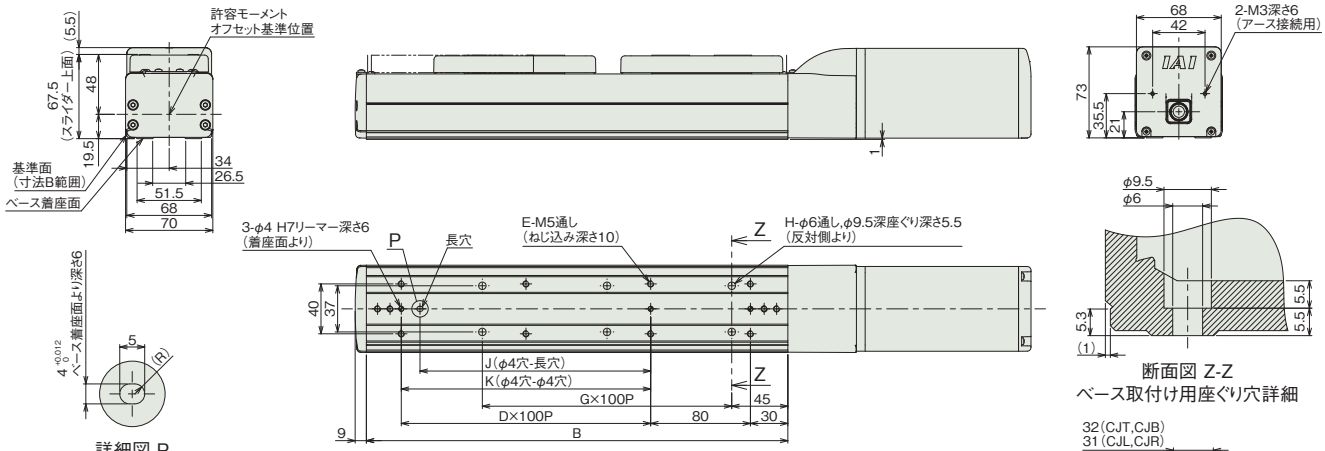
寸法図(ダブルスライダー仕様)

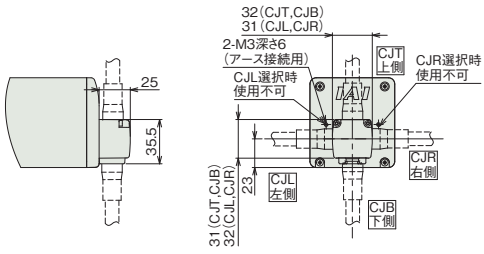
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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







ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

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

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量(kg)	ブレーキ無し	4.8	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5
	ブレーキ有り	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.5kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-SA8C
RCP6S-SA8C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

	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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
高精度仕様(注1)	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(注1) リード20・30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。(3-83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	RCP6-SA8C P4	RCP6-SA8C P6	RCP6S-SA8C 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)	–	–	–

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 400mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 1200mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。
(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

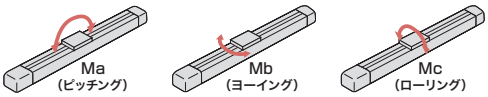
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	28	60	70	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	1000	500	250
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	850	800	500	250
		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
		押付け最高速度(mm/s)	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)	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：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
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/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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。空欄は動作不可となります。

リード30

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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		

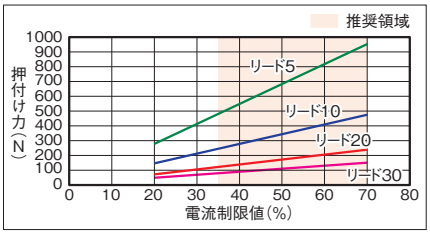
ストロークと最高速度

リード(mm)	50～650(50mmごと)	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

(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



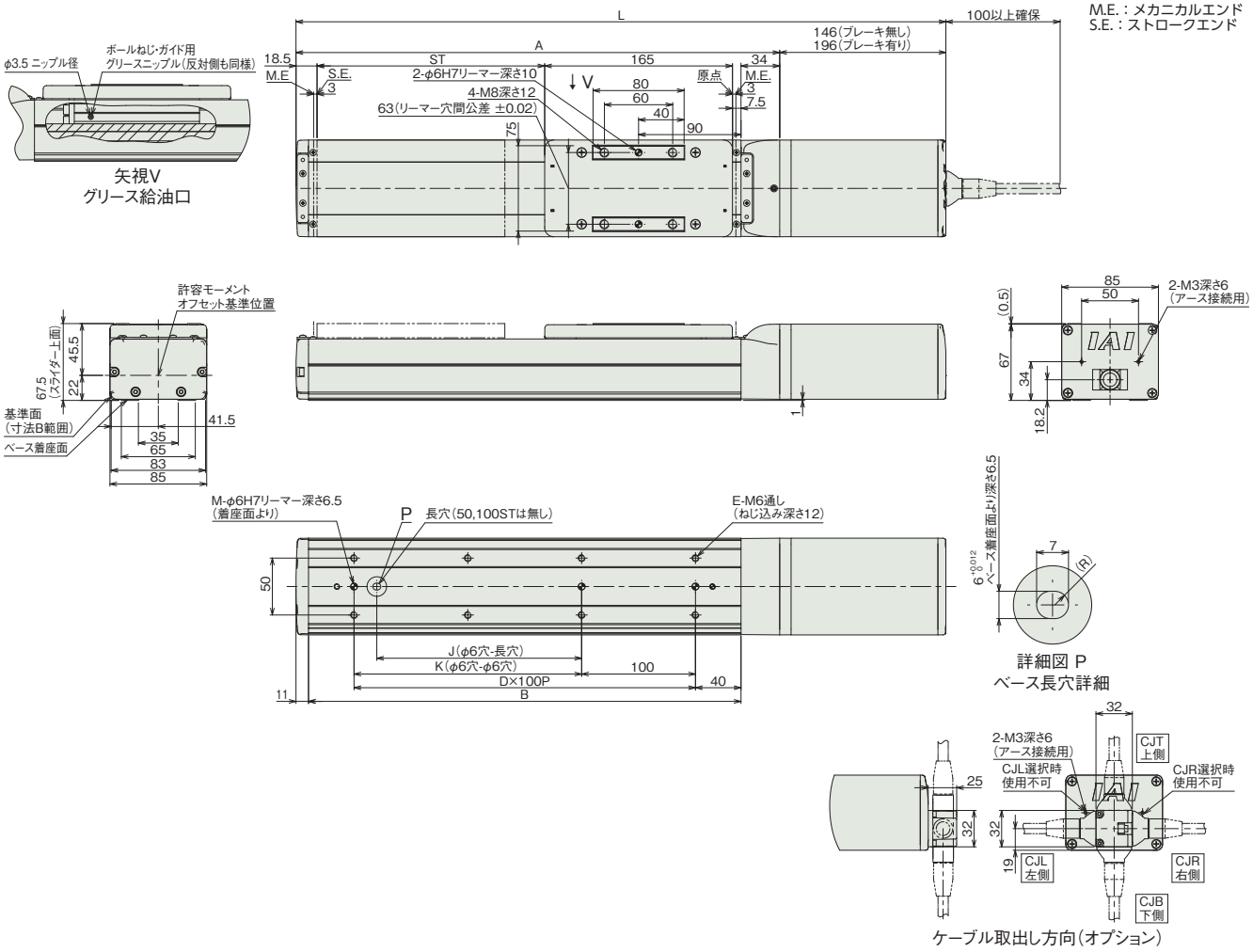
寸法図

CAD図面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

■RCP6-SA8C

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		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	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

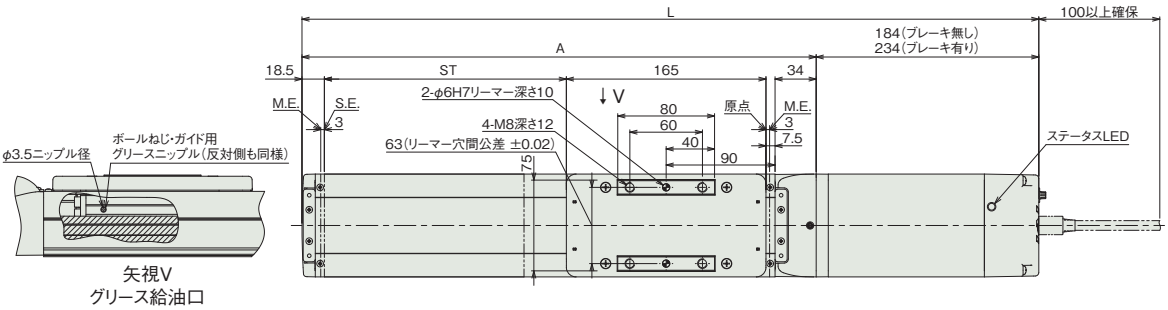
■ストローク別質量

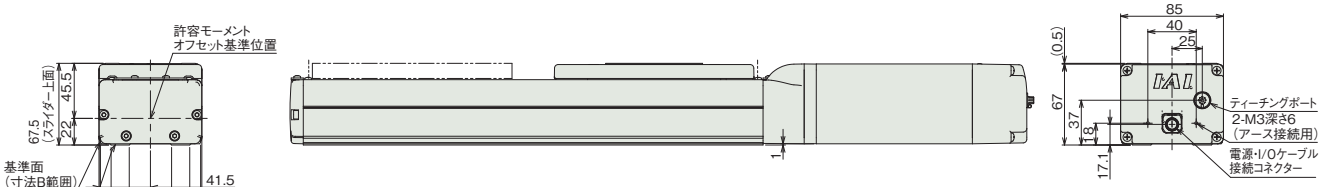
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2
	ブレーキ有り	5.0	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	8.0	8.2	8.5	8.8	9.1	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7

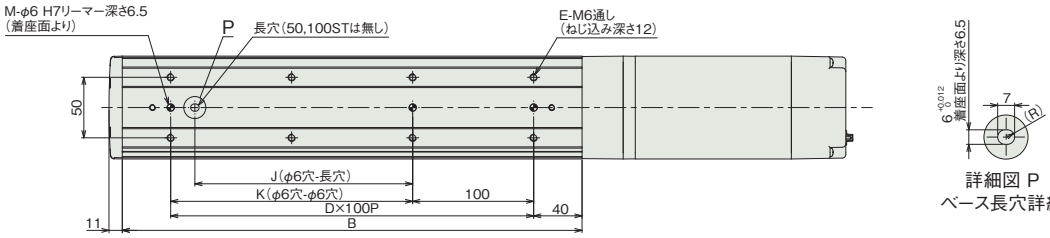
■RCP6S-SA8C

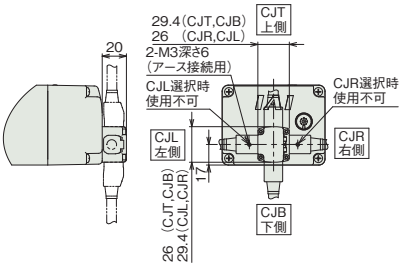
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		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

メインスペック（ダブルスライダー仕様）

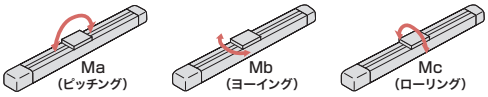
項目			内容		
リード		ボールねじリード（mm）	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）	53	63	73
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	800	500	250
		最低速度（mm/s）	25	13	7
		定格加減速度（G）	0.1	0.7	1
		最高加減速度（G）	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量（kg）	–	18	48
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	–	300	200
		最低速度（mm/s）	–	13	7
		定格加減速度（G）	–	0.5	0.5
		最高加減速度（G）	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力（N）	239	478	956
		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	25	55
ストローク		最小呼びストローク（mm）	250	250	250
		最小有効ストローク（mm）	50	50	50
		最大呼びストローク（mm）	1100	1100	1100
		最大有効ストローク（mm）	900	900	900
		ストロークピッチ（mm）	50	50	50

（注） 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

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
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：1980 N·m Mb：1980 N·m Mc：828 N·m
動的許容モーメント（注5）	Ma：565 N·m Mb：565 N·m Mc：237 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ［納期照会］に記載

（注5） 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表（ダブルスライダー仕様）

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					垂直		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53	44	38	33	28			
50	53	44	38	33	25			
100	53	44	38	26	23			
200	53	44	38	26	18			
300	53	44	33	23	16			
400	43	28	23	16	13			
650	43	13	8	1				
800		3						
900								
1000								

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	63	63	63	63	58	18	18	18
50	63	63	63	63	58	18	18	18
100	63	63	63	63	58	18	18	18
200	63	58	43	33	28	13	13	13
250	63	55	33	24	19	6	5	5
300	63	53	23	18	13	3	2	2
400	63	18	8	1				
500	48	3						

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	73	73	73	73	73	48	48	48
50	73	73	73	73	73	48	48	48
75	73	73	73	73	73	23	23	23
100	73	73	73	73	73	11	11	11
125	73	73	73	63	63	11	11	11
175	73	63	33	23	18	7	5	3
200	73	43	13	3		3		
225	73	13						
250	73							

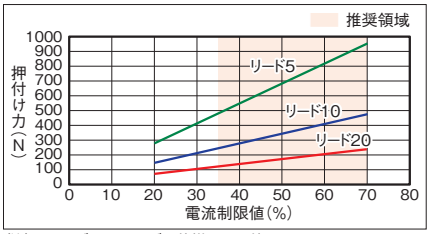
ストロークと最高速度（ダブルスライダー仕様）

リード	呼びストローク	250～650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	有効ストローク	50～450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
（mm）		（50mmごと）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）
20		800			770	695	630	570	520	480	440
10		500 <300>	480 <300>	430 <300>	385 <300>	345 <300>	310 <300>	285	260	235	220
5		250 <200>	240 <200>	215 <200>	190	175	155	140	130	120	110

（単位はmm/s）

（注） ＜　＞内は垂直使用の場合です。
（注） 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図（ダブルスライダー仕様）



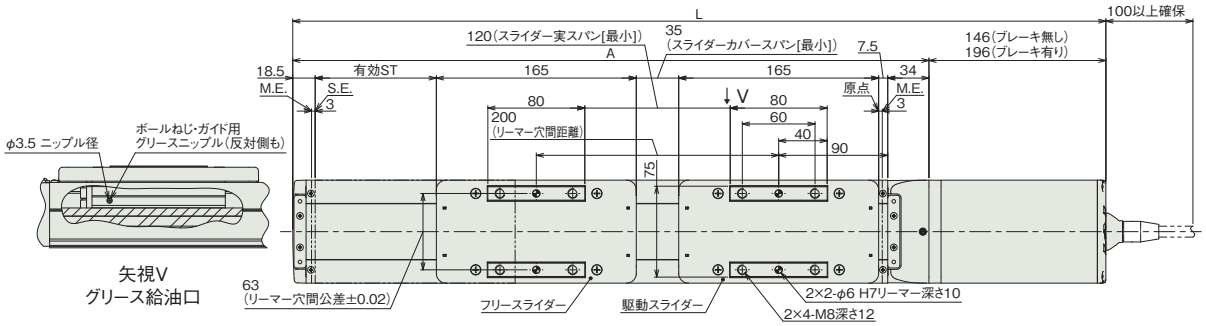
（注） シングルスライダー仕様と同じ値です。

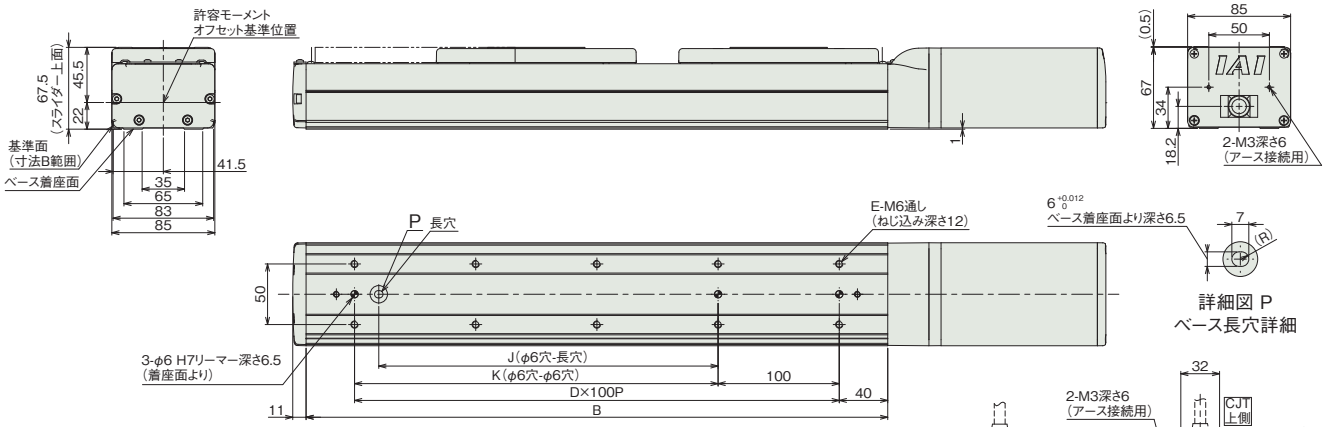
寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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





ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

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

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
質量(kg)	ブレーキ無し	6.3	6.6	6.9	7.2	7.4	7.7	8.0	8.3	8.5	8.8	9.1	9.3	9.6	9.9	10.2	10.4	10.7	11.0
	ブレーキ有り	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	10.7	10.9	11.2	11.5

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.8kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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。

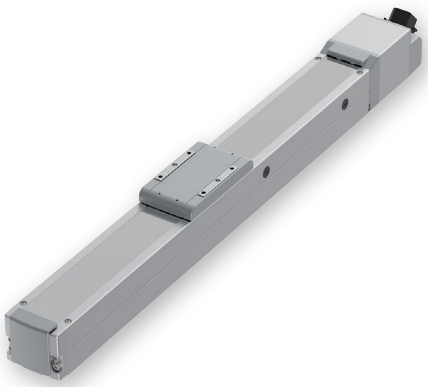
RCP6-HSA6C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

RCP6 - HSA6C - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	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



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	–	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	3-603	–
高精度仕様(注1)	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(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。(3-89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	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) 4方向コネクター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) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-334 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 600mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

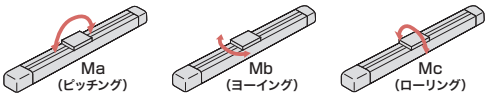
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	15	29	50	42
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1280	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	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)	1	2.5	6	16
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.75	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		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)	67	112	224	449
		押付け最高速度(mm/s)	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)	1	2.5	6	16
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：65 N·m
	Mb：75 N·m
	Mc：120 N·m
動的許容モーメント (注4)	Ma：33.7 N·m
	Mb：40.2 N·m
	Mc：55.3 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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3、6、12)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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	29	27	20	17	14	2.5	2.5	2.5
80	29	27	20	17	14	2.5	2.5	2.5
200	29	27	20	17	14	2.5	2.5	2.5
320	29	27	20	14	12	2.5	2.5	2.5
440	29	26	18	12	10	2.5	2.5	2.5
560	29	20	12	8	7	2.5	2.5	2.5
700		14	8	5	4		2	1
800		9	4	2	1		1.5	1
900		5	2	1			0.5	0.5

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	50	45	40	35	30	6	6	6
40	50	45	40	35	30	6	6	6
100	50	45	40	35	30	6	6	6
160	50	43	35	32	20	6	6	6
220	48	39	29	24	20	6	6	6
280	44	35	26	21	15	6	6	5.5
340	38	31	19	14	11	6	5	4.5
400	32	18	10	6	4	4.5	3	2.5
450	26	11	4	2	1	3.5	1.5	1

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	42	37	35	35	16	16	16
50	42	42	37	35	35	16	16	16
80	40	40	35	35	30	16	16	16
110	40	40	35	35	30	16	16	16
140	40	40	35	35	28	16	15	15
170	40	40	32	26	26	14	11	11
200	40	30	21	10	10	9	5	5
225	40	8				6	2	

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード12

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

リード6

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	20	14	5
40	20	14	5
100	20	14	5
160	20	14	5
220	16	14	4
280	13	7	2.5
340	8	1	1

リード3

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	25	22	10
20	25	22	10
50	25	22	10
80	25	22	10
110	20	14	8
140	15	11	5
170	5		1.5

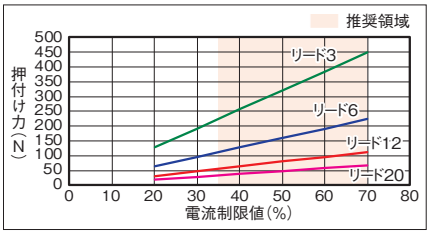
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50～400 (50mmごと)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	1280 <1120>			1090	940	815	715	630	560
	高出力無効	800						715	630	560
12	高出力有効	900	845	705	585	515	445	390	345	315
	高出力無効	680<560>			585<560>	515	445	390	345	315
6	高出力有効	450	415	350	295	255	220	190	170	140
	高出力無効	340			295	255	220	190	170	140
3	高出力有効	225	205	170	145	125	110	95	85	70
	高出力無効	170			145	125	110	95	85	70

(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

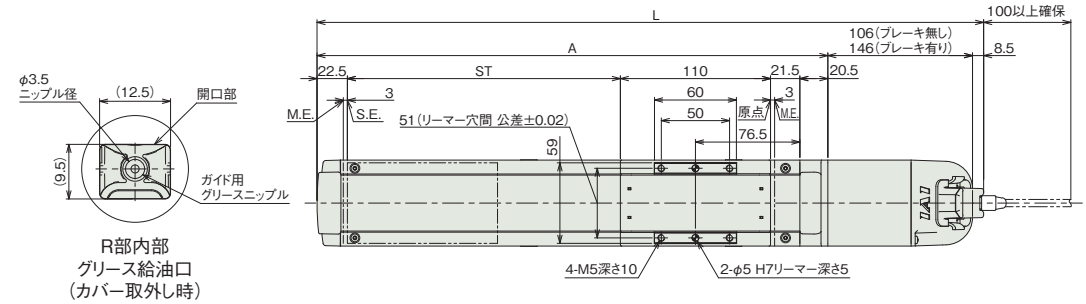


寸法図

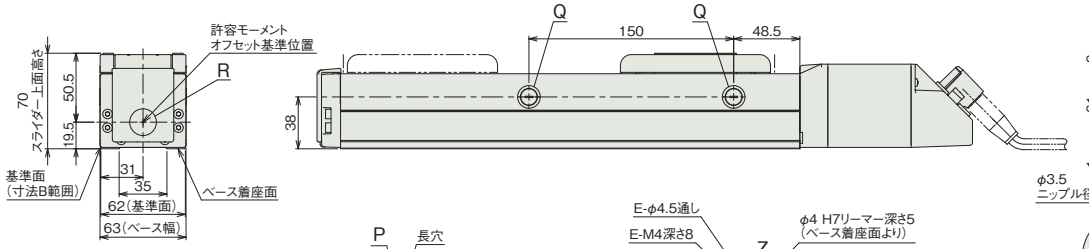
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

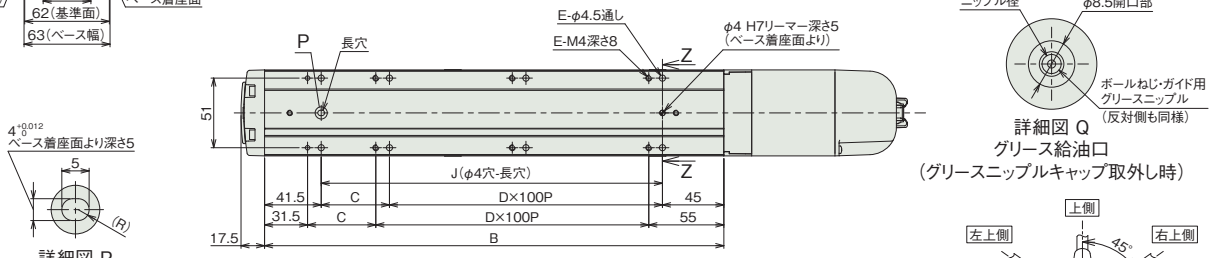
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700ページをご参照ください。

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



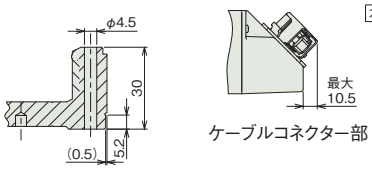
R部内部
グリース給油口
(カバー取外し時)





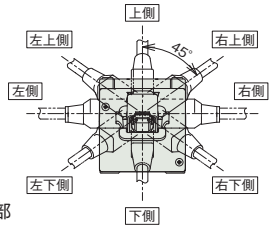
詳細図 P
ベース長穴詳細

詳細図 Q
グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)



断面図 Z-Z
ベース取付用通し穴詳細

ケーブルコネクター部



ケーブル取出し方向
(8方向)
(出荷時:下側)

■ストロークと寸法

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	339	389	439	489	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089
	ブレーキ有り	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129
A		224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5
B		186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
C		0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850

■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	1.9	2.1	2.3	2.5	2.8	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0	5.2
	ブレーキ有り	2.2	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

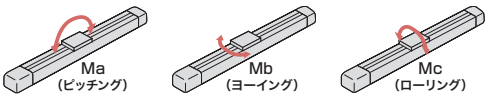
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	24	30	38
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	12	18	23
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	450	225
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–	4	14
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–	3	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	340	200
		最低速度(mm/s)	–	8	4
		定格加減速度(G)	–	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	112	224	449
		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)	2.5	6	16
ストローク		最小呼びストローク(mm)	200	200	200
		最小有効ストローク(mm)	50	50	50
		最大呼びストローク(mm)	800	800	800
		最大有効ストローク(mm)	650	650	650
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク
(注) リード12は垂直設置できません。

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
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：546 N·m Mb：779 N·m Mc：205 N·m
動的許容モーメント (注5)	Ma：167 N·m Mb：199 N·m Mc：89.8 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	24	16	14	12		
80	24	16	14	12		
200	24	16	14	12		
320	24	16	10	8		
440	20	12	8	6		
560	12	6	4	2		
700	5	1				

リード6

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	30	24	22	18	4	4
40	30	24	22	18	4	4
100	30	24	22	18	4	4
160	30	24	22	18	4	4
220	30	24	20	16	4	4
280	28	22	18	10	3	3
340	20	12	10	6	1	1
400	6	4	1			
450	1					

リード3

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	38	33	33	33	14	14
50	38	33	33	33	14	14
80	38	33	33	28	14	14
110	38	33	33	28	14	14
140	38	33	30	26	13	12
170	36	28	21	20	10	8
200	25	15	5	4	3	2
225	3					

■高出力設定無効(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.8	0.3
0	12	8	
80	12	8	
200	12	8	
320	12	8	
440	9	3	
560	2		

リード6

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.8	0.3
0	18	12	3
40	18	12	3
100	18	12	3
160	18	12	3
220	14	12	2
280	8	4	
340	1		

リード3

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.8	0.3
0	23	20	8
20	23	20	8
50	23	20	8
80	23	20	8
110	18	12	6
140	12	8	3
170	8	4	1

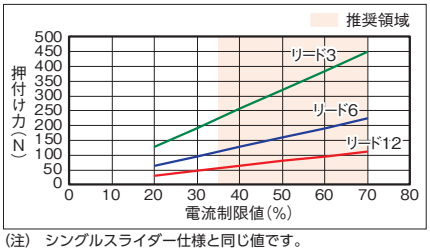
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード(mm)	呼びストローク	200~400	450	500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50~250	300	350	400	450	500	550	600	650
	接続コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
12	高出力有効	700			585	515	445	390	345	315
	高出力無効	560				515	445	390	345	315
6	高出力有効	450<340>	415<340>	350<340>	295	255	220	190	170	140
	高出力無効	340<220>			295<220>	255<220>	220	190	170	140
3	高出力有効	225<200>	205<200>	170	145	125	110	95	85	70
	高出力無効	170			145	125	110	95	85	70

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



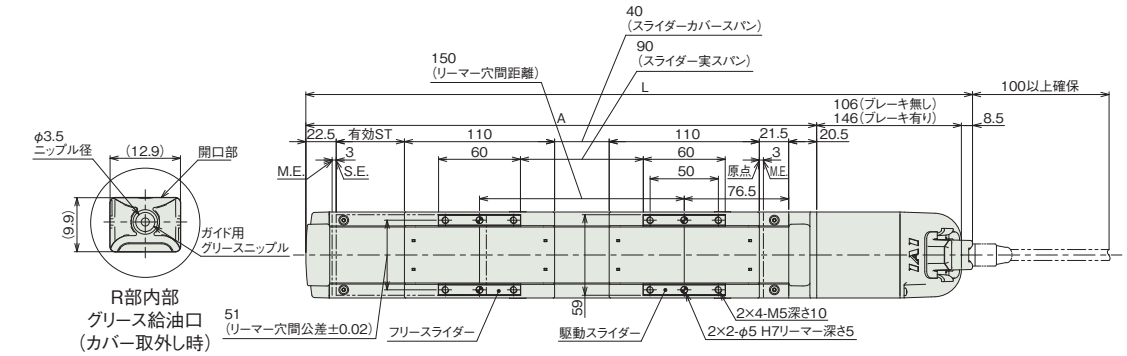
(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

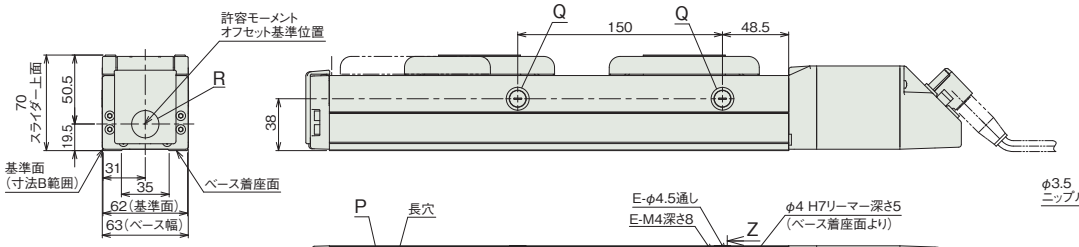
寸法図(ダブルスライダー仕様)

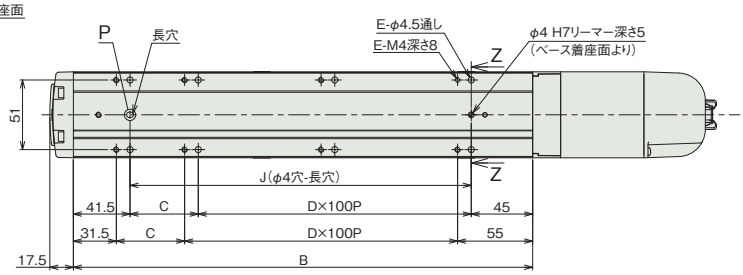
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

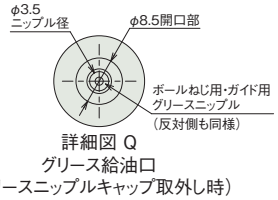
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700ページをご参照ください。

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

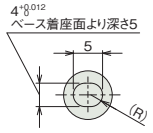




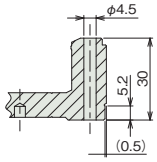




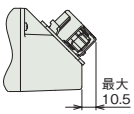
詳細図 Q
グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)



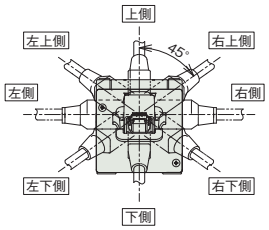
詳細図 P
ベース長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用通し穴詳細



ケーブルコネクター部



ケーブル取出し方向
(8方向)(出荷時:下側)

■ストローク別寸法

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	ブレーキ無し	489	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089
	ブレーキ有り	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129
A		374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5
B		336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
C		50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D		2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
E		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.93	3.23	3.43	3.63	3.83	4.13	4.33	4.53	4.73	5.03	5.23	5.43	5.63
	ブレーキ有り	3.23	3.53	3.73	3.93	4.13	4.43	4.63	4.83	5.03	5.33	5.53	5.73	5.93

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.43kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6-HSA6XC

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 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

RCP6 - HSA6XC - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	500～1500 500mm～1500mm (50mmごと)	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

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
500	–	1050	–
550	–	1100	–
600	–	1150	–
650	–	1200	–
700	–	1250	–
750	–	1300	–
800	–	1350	–
850	–	1400	–
900	–	1450	–
950	–	1500	–
1000	–		

オプション価格表(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	3-603	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) 4方向コネクター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)080=8m「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-334 ページをご参照ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

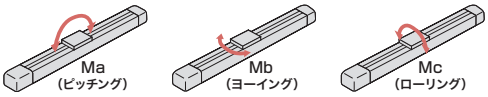
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	15	28	42	42
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	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)	1	2.5	6	16
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.75	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	700	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		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)	67	112	224	449
		押付け最高速度(mm/s)	30	30	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)	1	2.5	6	16
ストローク		最小ストローク(mm)	500	500	500	500
		最大ストローク(mm)	1500	1500	1400	1000
		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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：65 N·m Mb：75 N·m Mc：120 N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma：33.7 N·m Mb：40.2 N·m Mc：55.3 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	10	8	7	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1
320	12	12	10	8	6	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1
640	12	12	6.5	5	4	1	1	1
800	9.5	9.5	5	3	2	1	1	1
960		7	3	2	1		0.5	0.5
1120		5	1					

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
320	26	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5
440	26	26	13	11	8	2.5	2.5	2.5
560	17.5	17.5	9	5	3	2	2	2
700		9	3	2	1		1	0.5
800		3						

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	38	26	24	20	6	6	6
40	42	38	26	24	20	6	6	6
100	40	38	26	24	20	6	6	6
160	40	38	26	24	20	6	6	6
220	37	36	26	24	18	6	6	6
280	32	32	26	18	13	6	6	5.5
340	26	26	16	11	8	5	5	4.5
400	22	16	6	3	1	2.5	2.5	1.5
450	12	6	1			1	1	

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	42	35	35	35	16	16	16
50	42	42	35	35	35	16	16	16
80	40	40	35	35	30	16	16	16
110	40	40	35	35	30	16	16	16
140	40	40	35	35	28	15	15	15
170	40	36	29	20	16	11	10	8
200	24	6	6	1	1	4	4	3
225	8					1		

■高出力設定無効(省エネモード)

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		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	8	5	0.75
160	8	5	0.75
320	8	5	0.75
480	8	4	0.75
640	6	3	0.75
800	3	0.5	

リード12

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	14	10	2
80	14	10	2
200	14	10	2
320	14	10	2
440	11	5	1.5
560	4	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	20	14	5
40	20	14	5
100	20	14	5
160	20	14	5
220	16	14	4
280	11	3	1.5
340	1		

リード3

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	25	22	10
20	25	22	10
50	25	22	10
80	25	22	10
110	20	14	8
140	15	4	3

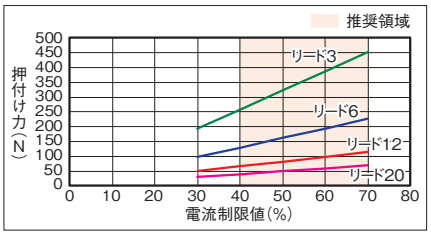
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	500～650 (50mmごと)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	1150 (mm)	1200 (mm)	1250 (mm)	1300 (mm)	1350 (mm)	1400 (mm)	1450 (mm)	1500 (mm)
20	高出力有効	1120 <960>					970<960>	940	860	790	730	640	610	580	540	470	450	430	400
	高出力無効	800<640>								790<640>	730<640>	640	610	580	540	470	450	430	400
12	高出力有効	800<700>	770<700>	770<700>	680	620	560	510	460	425	380	360	330	315	285	270	250	235	220
	高出力無効	560						510	460	425	380	360	330	315	285	270	250	235	220
6	高出力有効	450	380	380	340	310	280	255	230	210	185	175	165	140	135	125	115		
	高出力無効	340<280>				310<280>	280	255	230	210	185	175	165	140	135	125	115		
3	高出力有効	225	190	190	165	145	135	125	115										
	高出力無効	140					135	125	115										

(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。空欄は動作不可となります。

押付け力と電流制限値の相関図

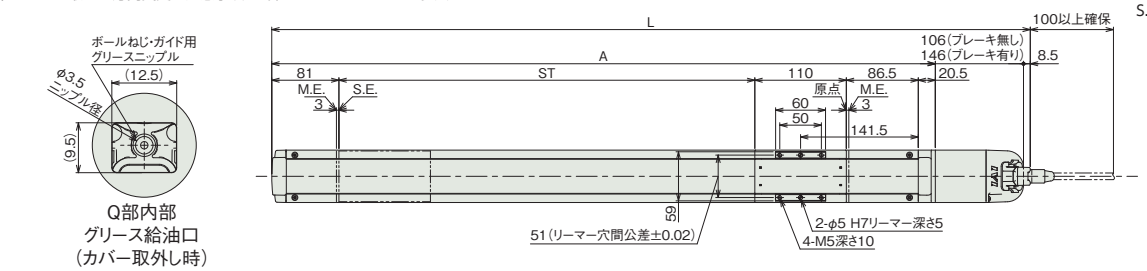


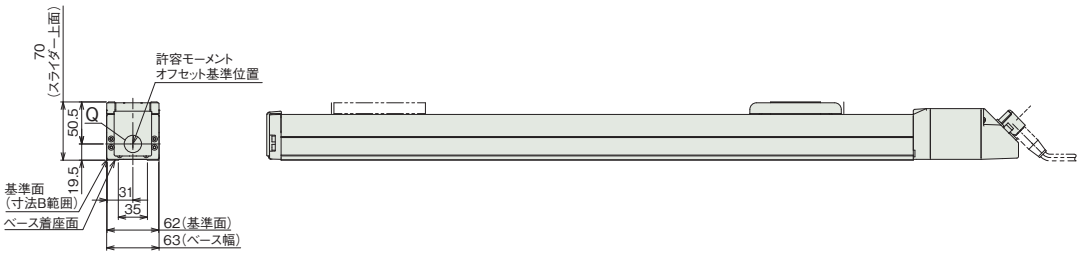
寸法図

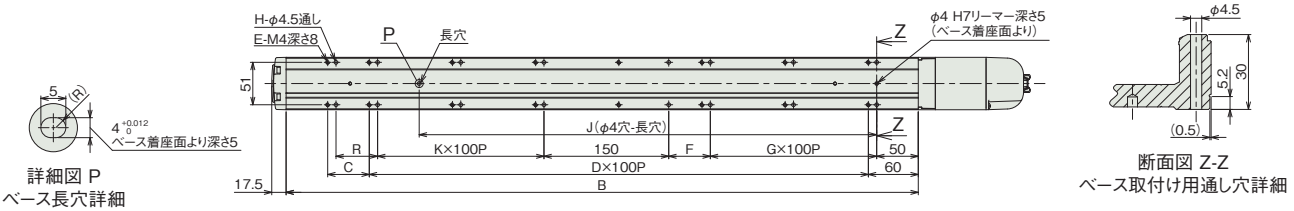
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

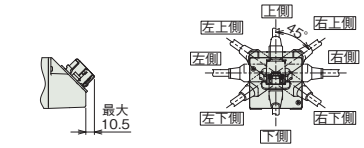
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700ページをご参照ください。

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		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	ブレーキ無し	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5	1162.5	1212.5	1262.5	1312.5	1362.5	1412.5	1462.5	1512.5	1562.5	1612.5	1662.5	1712.5	1762.5	1812.5	1862.5	1912.5
	ブレーキ有り	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5	1202.5	1252.5	1302.5	1352.5	1402.5	1452.5	1502.5	1552.5	1602.5	1652.5	1702.5	1752.5	1802.5	1852.5	1902.5	1952.5
A		798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798
B		760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
C		50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D		6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16
E		16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
F		50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50
G		2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
H		16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26	28	28	28	30	32	32	32	34	36
J		550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
K		2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
R		50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50

■ストローク別質量

ストローク		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量(kg)	ブレーキ無し	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	6.9	7.1	7.4	7.6	7.8	8.0	8.2	8.4	8.6	8.8	9.1
	ブレーキ有り	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.2	9.4

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6-HSA7C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

RCP6 - HSA7C - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	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

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	–	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	3-603	–
高精度仕様(注1)	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(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。(3-99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	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) 4方向コネクター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)080=8m「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-334 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 400mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 600mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

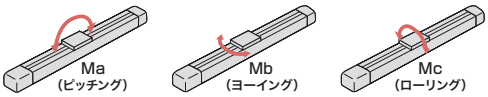
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	37	48	61	55
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1230	840	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	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)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	840	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		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)	139	209	418	836
		押付け最高速度(mm/s)	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)	3	8	16	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：145 N·m
	Mb：145 N·m
	Mc：300 N·m
動的許容モーメント (注4)	Ma：75.5 N·m
	Mb：90 N·m
	Mc：134 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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4、8)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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	37	37	22	16	14	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3
420	37	34	20	16	14	3	3	3
640	37	20	15	10	9	3	3	3
860		12	9	6	4		2.5	2
1080		7	3	1.5	0.5		1	0.5
1230		3	1.5	0.5				

リード16

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	48	46	35	28	27	8	8	8
140	48	46	35	28	27	8	8	8
280	48	46	35	25	24	8	8	8
420	46	34	25	15	10	6	5	4.5
560	35	20	15	10	6	5	4	3
700	20	15	8	5	3	3	2	1
840		7	2	1			0.5	

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	61	55	50	45	40	16	16	16
70	61	55	50	45	40	16	16	16
140	61	55	50	45	37	16	16	16
210	61	55	40	33	24	11	10	9.5
280	55	40	28	20	13	9	8	7
350	51	21	9	4		7	5	4
420	40	7				5	2	

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	51	45	40	40	25	25	25
35	55	51	45	40	40	25	25	25
70	55	51	45	40	40	25	25	25
105	55	51	45	40	35	22	20	19
140	55	45	35	30	25	16	14	12
175	55	30	16			11	7	4
210	45					8		

■高出力設定無効(省エネモード)

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		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	18	10	2
200	18	10	2
420	18	10	2
640	10	2	1
800	4	0.5	0.5

リード16

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

リード8

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

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	30	15
35	40	30	15
70	40	30	15
105	40	30	8
140	3		

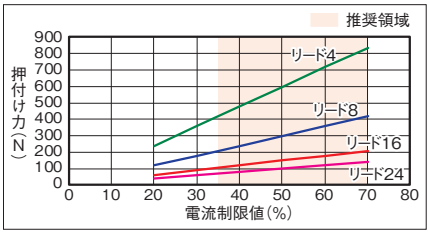
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1230<1080>			1080	950	840	750
	高出力無効	800						750
16	高出力有効	840		820	715	625	555	495
	高出力無効	560					555	495
8	高出力有効	420		405	350	310	275	245
	高出力無効	280					275	245
4	高出力有効	210		195	175	150	135	120
	高出力無効	140<105>					135<105>	120<105>

(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

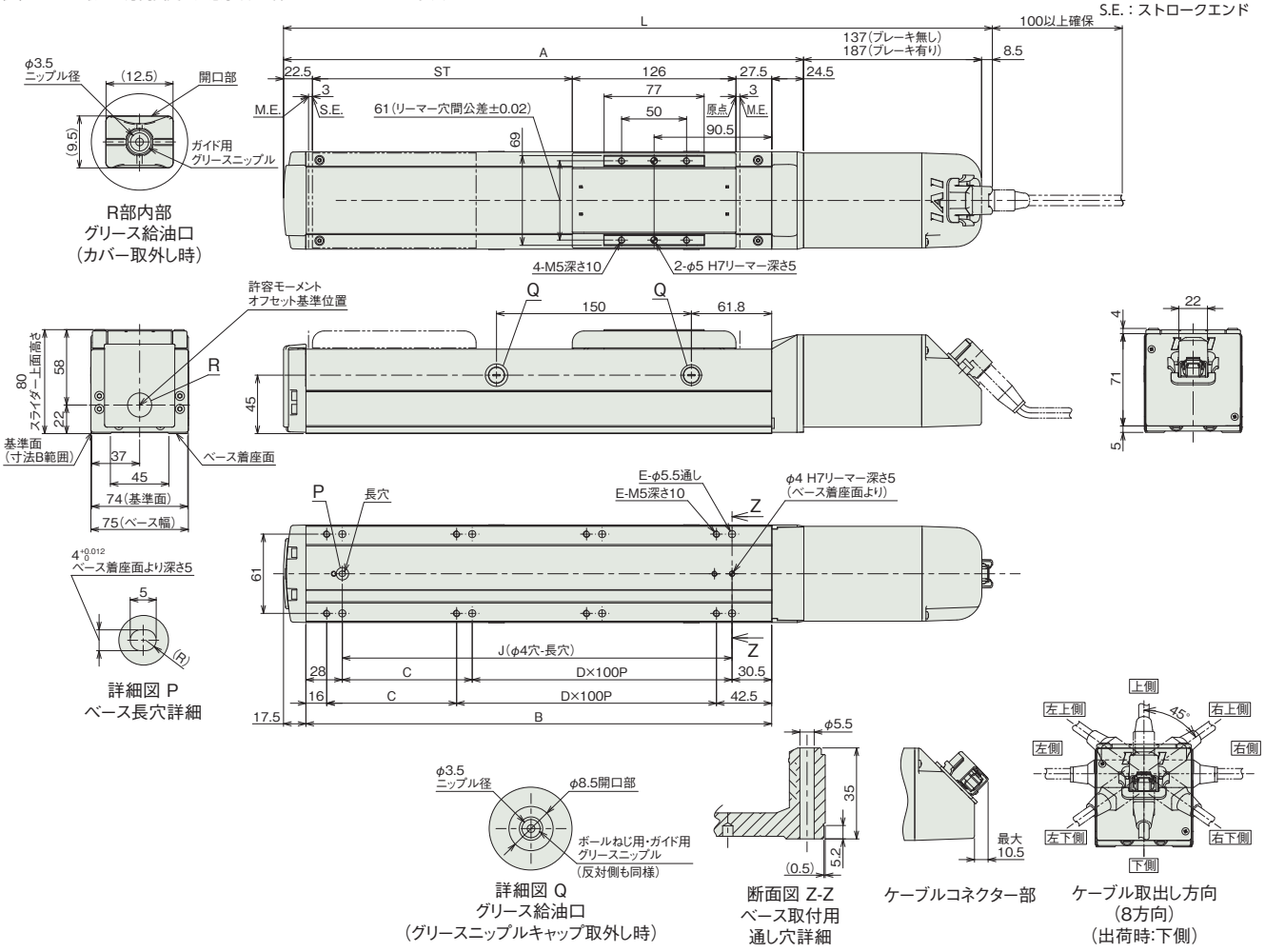


寸法図

CAD図面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、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700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
L	ブレーキ無し	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146
	ブレーキ有り	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196
A		250.5	300.5	350.5	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
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
C		50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900

■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	4.3	4.6	4.8	5.1	5.4	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

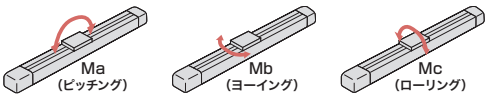
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	44	49	49
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	33	38	38
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	420	175
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–	14	23
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–	8	13
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	350	175
		最低速度(mm/s)	–	10	5
		定格加減速度(G)	–	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	112	224	449
		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)	2.5	6	16
ストローク		最小呼びストローク(mm)	200	200	200
		最小有効ストローク(mm)	50	50	50
		最大呼びストローク(mm)	800	800	800
		最大有効ストローク(mm)	650	650	650
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク
(注) リード16は垂直設置できません。

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
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：900 N·m
	Mb：900 N·m
	Mc：458 N·m
動的許容モーメント (注5)	Ma：316 N·m
	Mb：376 N·m
	Mc：218 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	44	33	26	25		
140	44	33	26	25		
280	44	32	22	20		
420	30	20	10	6		
560	10	6	4	2		

リード8

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	49	43	38	38	14	14
70	49	43	38	38	14	14
140	49	38	36	33	14	14
210	49	33	28	20	8	7
280	36	24	16	10	5	4
350	14	4	1		1	
420	3					

リード4

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	49	43	38	38	23	23
35	49	43	38	38	23	23
70	49	43	38	38	23	23
105	49	43	38	33	18	17
140	40	30	25	20	9	7
175	25	8			4	1

■高出力設定無効(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	33	18	
140	33	18	
280	23	10	
420	10	3	

リード8

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	38	23	8
70	38	23	8
140	38	23	5
210	20	10	2
280	5		

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	38	28	13
35	38	28	13
70	38	28	13
105	36	26	4
140	6		

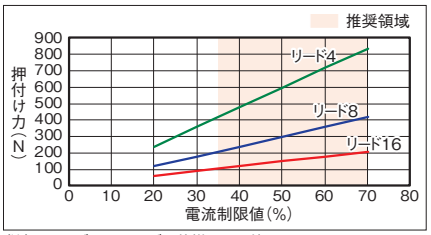
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード(mm)	呼びストローク	200～550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50～400	450	500	550	600	650
	接続コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
16	高出力有効	560				555	495
	高出力無効	420					
8	高出力有効	420<350>	405<350>	350	310	275	245
	高出力無効	280<210>				275<210>	245<210>
4	高出力有効	175			150	135	120
	高出力無効	140<105>				135<105>	120<105>

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

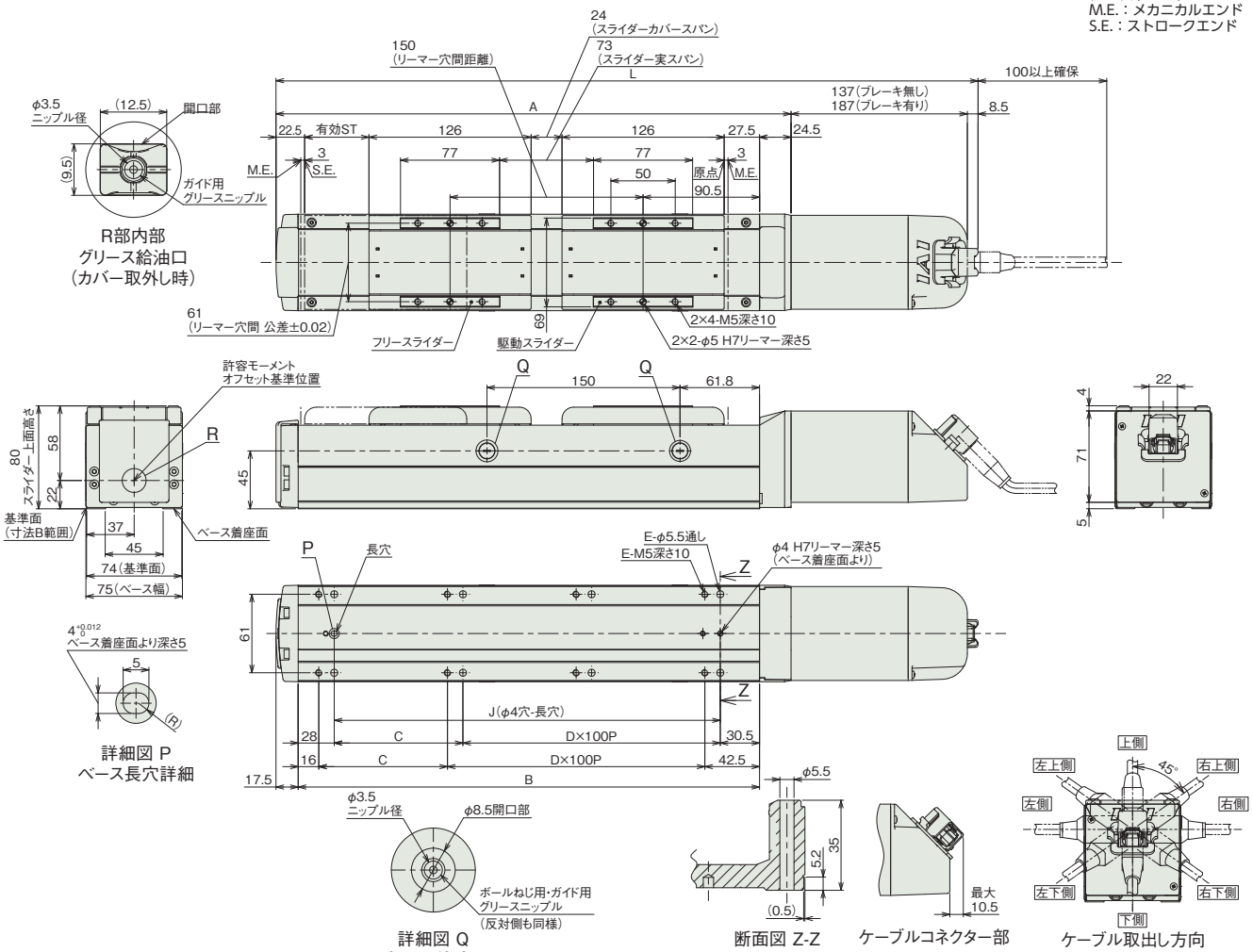
RCP6/RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
ISB/ISPB
ISDB/ISPDB
NSA
IFA

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700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



■ストロークと寸法

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	ブレーキ無し	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146
	ブレーキ有り	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196
A		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
B		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
C		0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D		3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E		8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.33	5.53	5.83	6.13	6.33	6.63	6.93	7.13	7.43	7.73	7.93	8.23	8.53
	ブレーキ有り	5.83	6.03	6.33	6.63	6.83	7.13	7.43	7.63	7.93	8.23	8.43	8.73	9.03

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.73kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

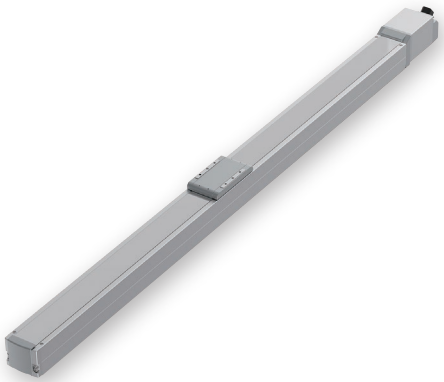
RCP6-HSA7XC

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 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

RCP6 - HSA7XC - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	700～1500 700mm～1500mm (50mmごと)	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



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
700	–	1150	–
750	–	1200	–
800	–	1250	–
850	–	1300	–
900	–	1350	–
950	–	1400	–
1000	–	1450	–
1050	–	1500	–
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	3-603	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) 4方向コネクター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)080=8m「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-334 ページをご参照ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

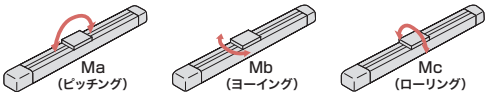
メインスペック

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) (高出力有効)	37	48	53	53
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	175
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	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)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	560	350	140
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		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)	139	209	418	836
		押付け最高速度(mm/s)	30	30	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)	3	8	16	25
ストローク		最小ストローク(mm)	700	700	700	700
		最大ストローク(mm)	1500	1500	1500	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　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：145 N·m
	Mb：145 N·m
	Mc：300 N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma：75.5 N·m
	Mb：90 N·m
	Mc：134 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	37	37	22	16	14	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3
420	34	34	20	16	11	3	3	3
640	15	15	10	8	6.5	3	3	2
860		9	6	3	2		1	0.5
1080		3						

リード16

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	48	46	35	28	27	8	8	8
140	48	46	35	28	27	8	8	8
280	48	46	35	25	19	8	8	8
420	35	30	19	15	10	5	5	4.5
560	15	15	9	5	2	2.5	2.5	2
700	3	3	1					

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53	51	45	40	40	16	16	16
70	53	51	45	40	40	16	16	16
140	53	51	40	38	35	16	16	16
210	51	51	35	30	24	10	10	9.5
280	40	40	28	20	15	8	8	7
350	26	20	8	2		3	3	2
420	5	1						

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53	51	45	40	40	25	25	25
35	53	51	45	40	40	25	25	25
70	53	51	45	40	40	25	25	25
105	51	51	45	40	35	20	20	19
140	45	45	35	30	25	14	14	12
175	11					4	3	

■高出力設定無効(省エネモード)

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		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	18	10	2
200	18	10	2
420	18	10	2
640	9	2	1
800	1		

リード16

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	35	20	5
140	35	20	5
280	25	12	3
420	14	4	1.5
500	4		

リード8

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

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	30	15
35	40	30	15
70	40	30	15
105	40	20	8
120	8		

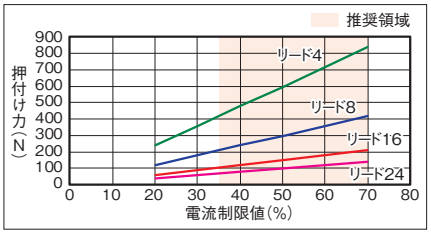
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	700～950 (50mmごと)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	1150 (mm)	1200 (mm)	1250 (mm)	1300 (mm)	1350 (mm)	1400 (mm)	1450 (mm)	1500 (mm)
24	高出力有効	1080<860>			990<860>	920<860>	850	770	735	680	635	565	550
	高出力無効	800<640>						770<640>	735<640>	680<640>	635	565	550
16	高出力有効	700<560>			645<560>	590<560>	555	510	470	440	420	375	355
	高出力無効	500<420>							470<420>	440<420>	420	375	355
8	高出力有効	420	375	345	310	285	255	245	230	215	190	180	170
	高出力無効	210									190	180	170
4	高出力有効	175<140>		165<140>	150<140>								
	高出力無効	120<105>											

(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。空欄は動作不可となります。

押付け力と電流制限値の相関図

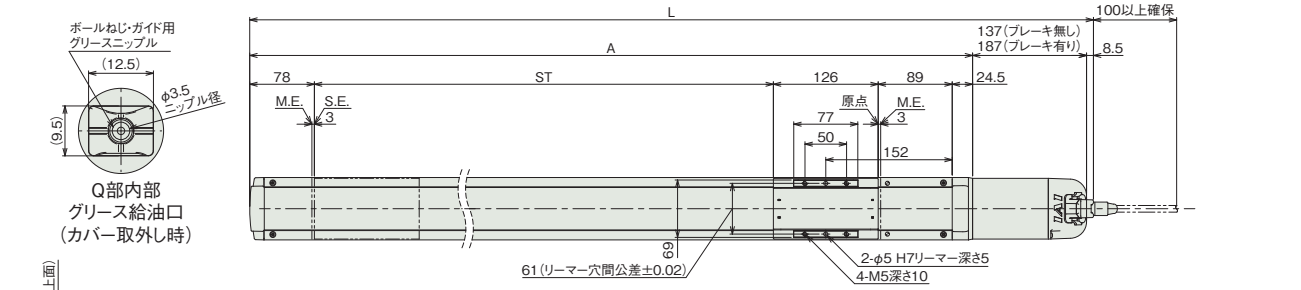


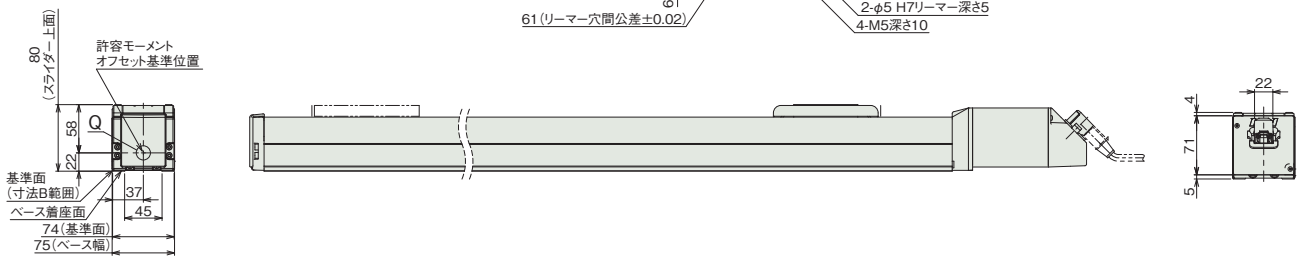
寸法図

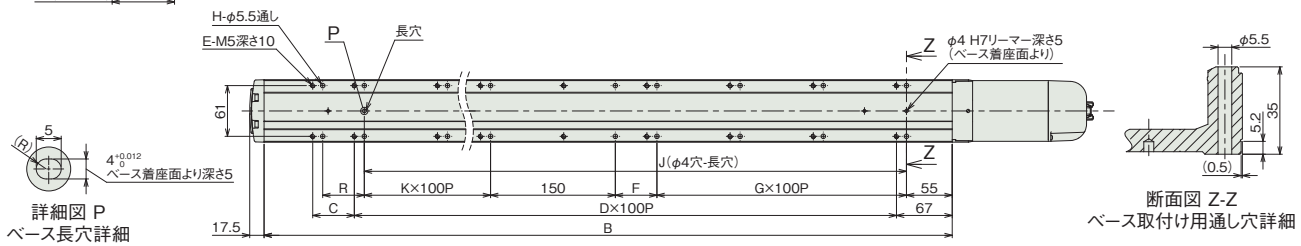
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

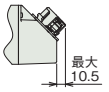
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700ページをご参照ください。

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

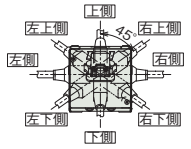








ケーブルコネクター部



ケーブル取出し方向
(8方向)
(出荷時:下側)

■ストローク別寸法

ストローク		700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	ブレーキ無し	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963
	ブレーキ有り	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013
A		1017.5	1067.5	1117.5	1167.5	1217.5	1267.5	1317.5	1367.5	1417.5	1467.5	1517.5	1567.5	1617.5	1667.5	1717.5	1767.5	1817.5
B		975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	1475.5	1525.5	1575.5	1625.5	1675.5	1725.5	1775.5
C		50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D		8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16
E		20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
F		50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50
G		3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
H		20	20	20	22	24	24	24	26	28	28	28	30	32	32	32	34	36
J		800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
K		3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
R		50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50

■ストローク別質量

ストローク		700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.4	8.6	8.9	9.2	9.4	9.7	10.0	10.2	10.5	10.8	11.0	11.3	11.6	11.8	12.1	12.4	12.6
	ブレーキ有り	8.9	9.1	9.4	9.7	9.9	10.2	10.5	10.7	11.0	11.3	11.5	11.8	12.1	12.3	12.6	12.9	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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6-WSA10C
RCP6S-WSA10C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

	- 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	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	35P パルスモーター 35□サイズ	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50～500 50mm～500mm(50mmごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側)(注1)	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
高精度仕様(注2)	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

(注1) RCP6S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	RCP6-WSA10C P3	RCP6-WSA10C P5	RCP6S-WSA10C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) リード 10、16 は、垂直で設置することはできません。

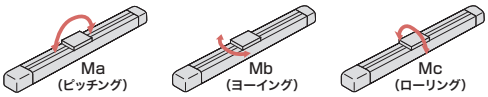
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	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)	40	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
	速度/加減速度	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
		最高加減速度(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)	40	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)	–	–	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
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4)	Ma：65.4N·m
	Mb：65.4N·m
	Mc：134N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード2.5

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード2.5

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

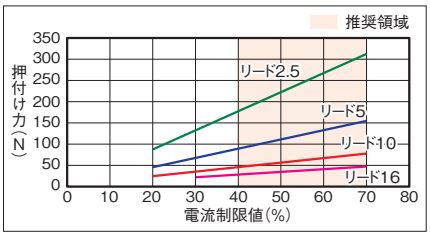
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続 コントローラー	50~300 (50mmごと)	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	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



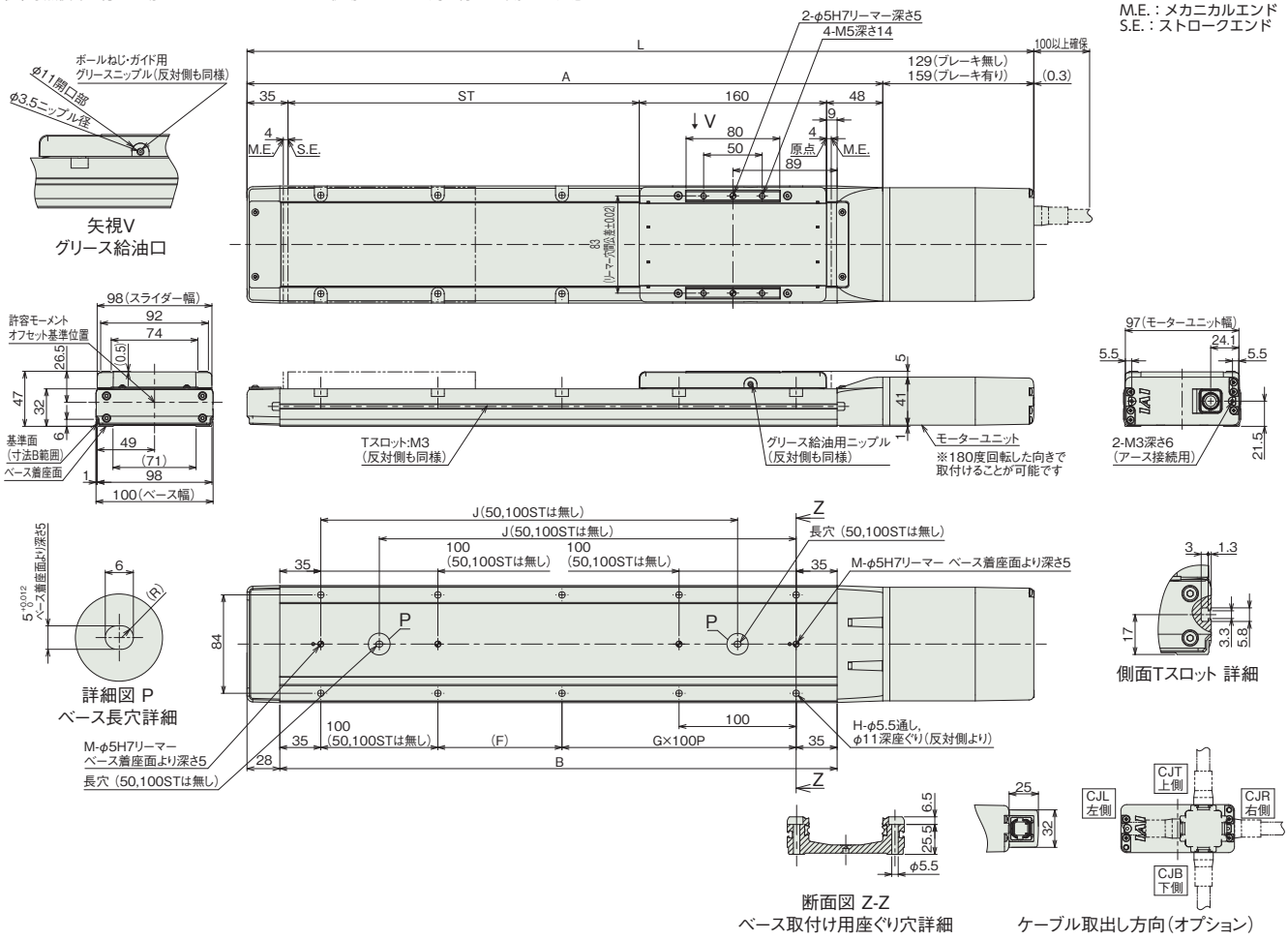
寸法図

CAD図面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

■RCP6-WSA10C

(注) 原点復帰を行った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。

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



■ストロークと寸法

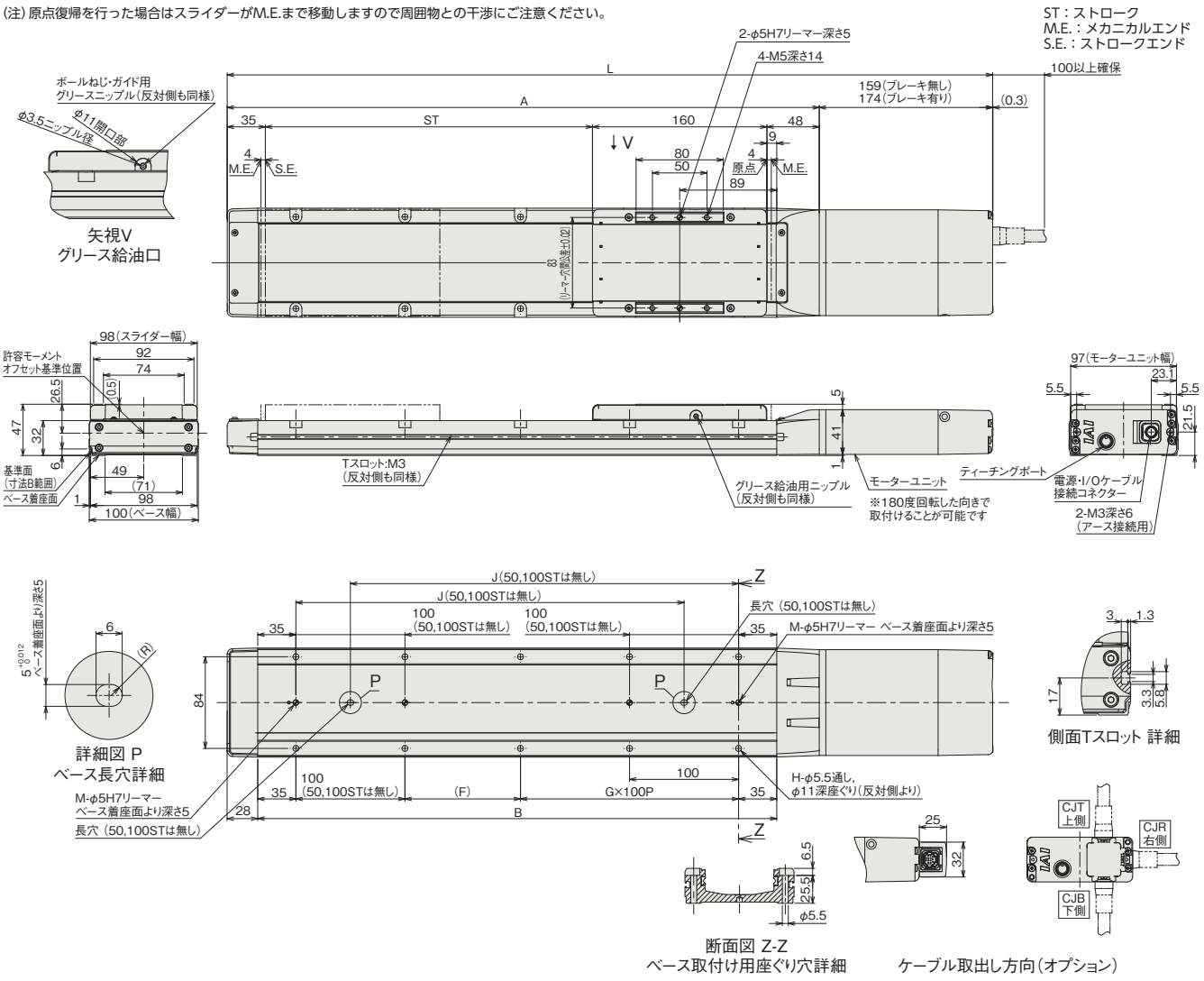
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872
	ブレーキ有り	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A		293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	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

■RCP6S-WSA10C

(注) 原点復帰を行った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。



■ストロークL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	502	552	602	652	702	752	802	852	902
	ブレーキ有り	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917
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	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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-WSA12C
RCP6S-WSA12C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

	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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
高精度仕様(注1)	**HPR**	3-605	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–

(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	RCP6-WSA12C P3	RCP6-WSA12C P5	RCP6S-WSA12C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) リード 12、20 は、垂直で設置することはできません。

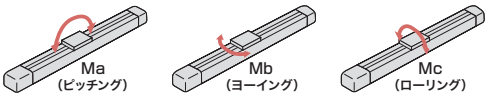
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	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
		押付け最高速度(mm/s)	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)	–	–	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
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
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/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	40	40	35	30	25	9	9	9
50	40	40	35	30	25	9	9	9
100	40	40	35	30	25	9	9	9
140	40	40	35	25	25	9	9	9
200	40	40	30	25	20	9	9	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	60	56	50	45	40	18	18	18
25	60	56	50	45	40	18	18	18
50	60	56	50	45	40	18	18	18
65	60	56	46	41	40	18	18	18
100	60	56	46	41	40	18	18	18
125	60	56	46	40	30	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(省エネモード)

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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

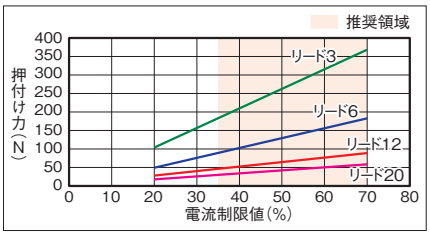
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50～350(50mmごと)	400(mm)	450(mm)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)
20	高出力有効	800						740	650	580	520
	高出力無効	640								580	520
12	高出力有効	600				535	465	405	355	315	285
	高出力無効	500					465	405	355	315	285
6	高出力有効	450 <400>	435 <400>	365	310	265	230	200	175	155	140
	高出力無効	290				265	230	200	175	155	140
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70
	高出力無効	150				130	115	100	85	75	70

(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



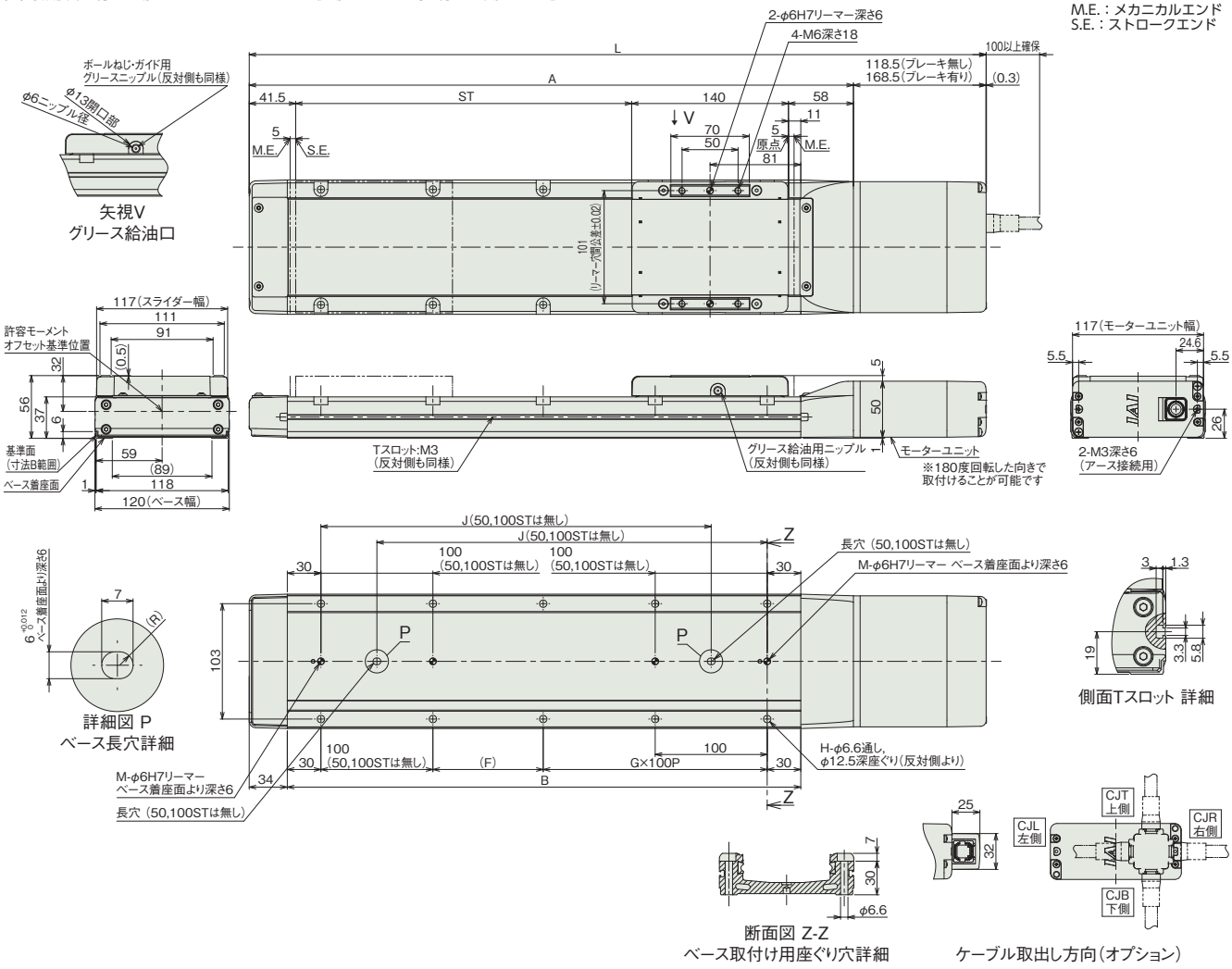
寸法図

CAD図面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

■RCP6-WSA12C

(注) 原点復帰を行った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。

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



■ストロークと寸法

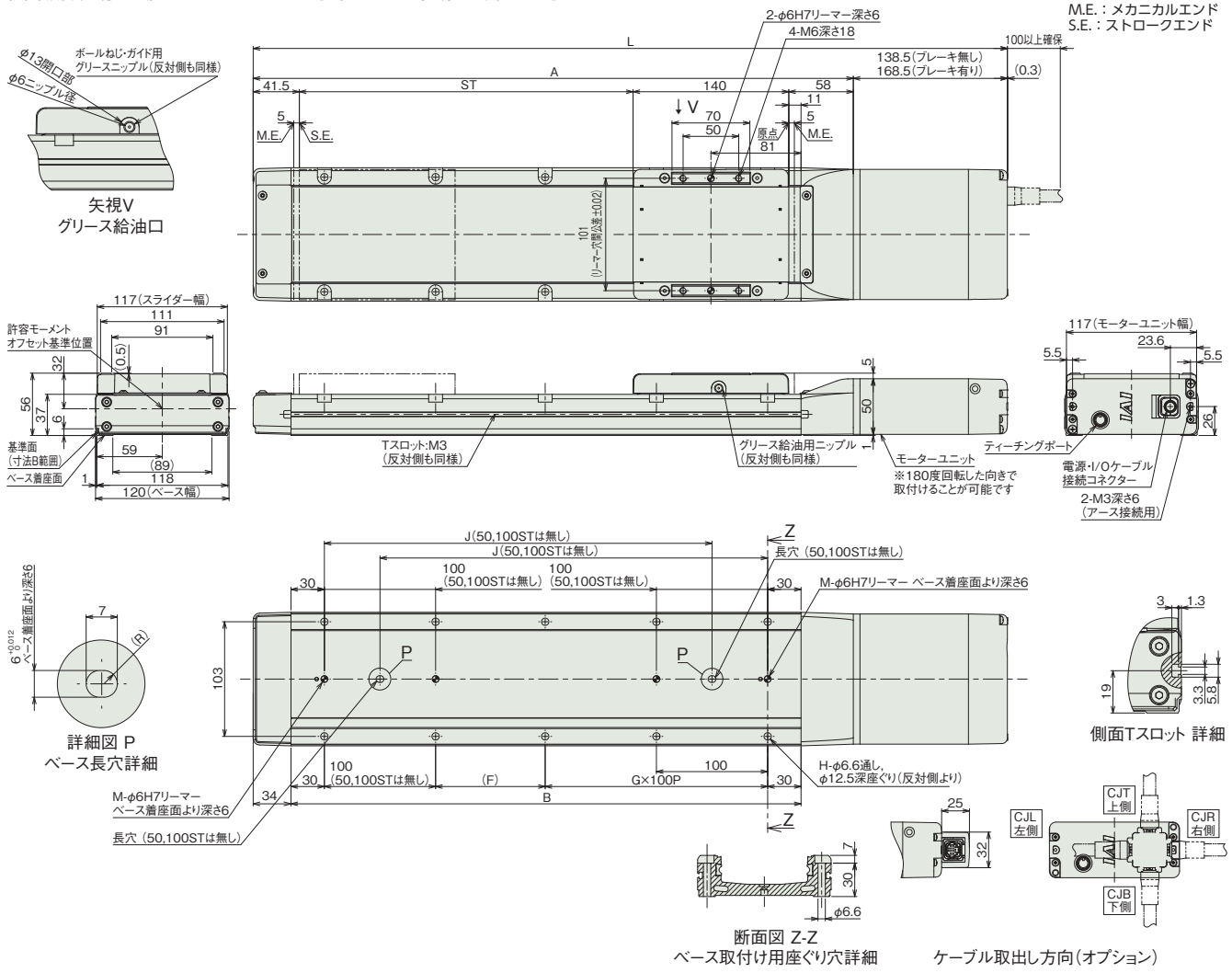
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
	ブレーキ有り	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
A		289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	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	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
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

■RCP6S-WSA12C

(注) 原点復帰を行った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。



■ストロークと寸法

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	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	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
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	4.2	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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-WSA14C
RCP6S-WSA14C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク(mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
高精度仕様(注1)	**HPR**	3-605	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–

(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	RCP6-WSA14C P3	RCP6-WSA14C P5	RCP6S-WSA14C 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

(7) リード 16、24 は垂直で設置することはできません。

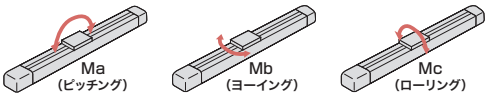
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–	350	175
		最低速度(mm/s)	–	–	10	5
		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
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
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3)	Ma：122N·m
	Mb：122N·m
	Mc：308N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	加速度(G)				
(mm/s)	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	加速度(G)				
(mm/s)	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	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	65	65	55	50	45	14	14	14
70	65	65	55	50	45	14	14	14
140	65	65	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	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	80	80	70	65	60	26	26	26
35	80	80	70	65	60	26	26	26
70	80	80	70	65	60	26	26	26
105	80	80	60	50	40	22	20	18
140	80	50	30	20	15	16	12	10
175	50	15				6	1	
210	20							

■高出力設定無効(省エネモード)

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	加速度(G)	
(mm/s)	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	加速度(G)	
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	54	48	18
35	54	48	18
70	54	48	18
105	36	24	6

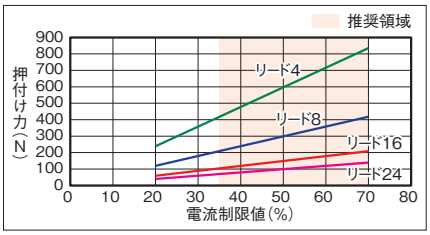
ストロークと最高速度

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

(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



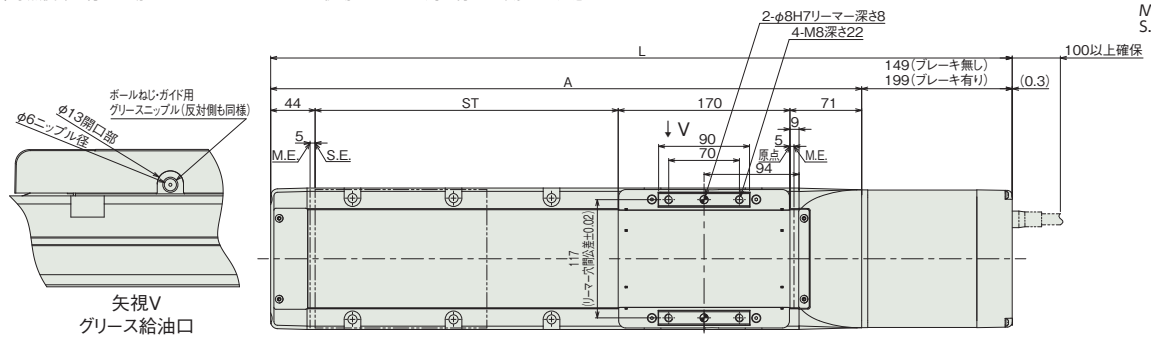
寸法図

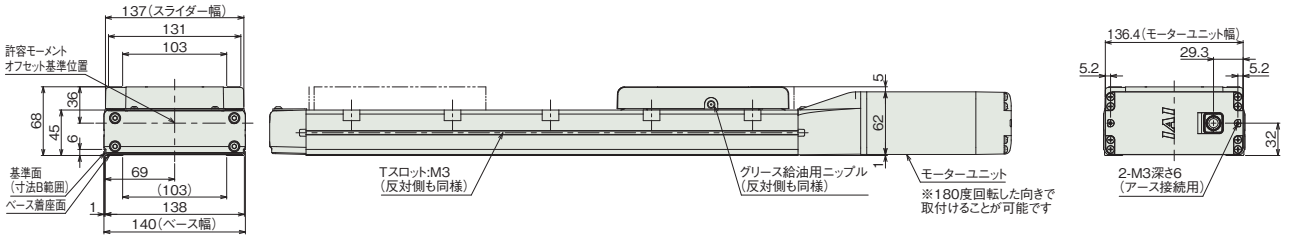
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

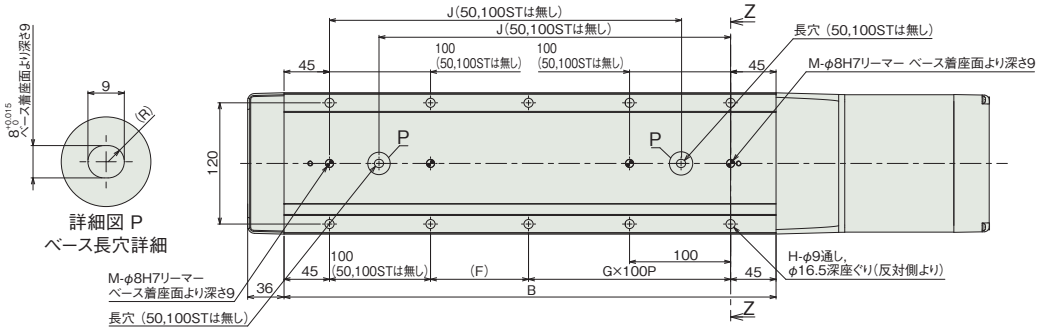
■RCP6-WSA14C

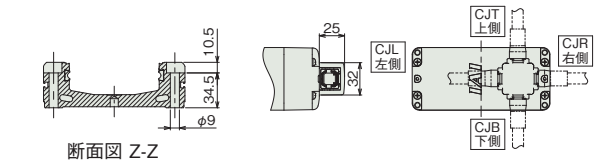
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

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









■ストロークと寸法

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	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

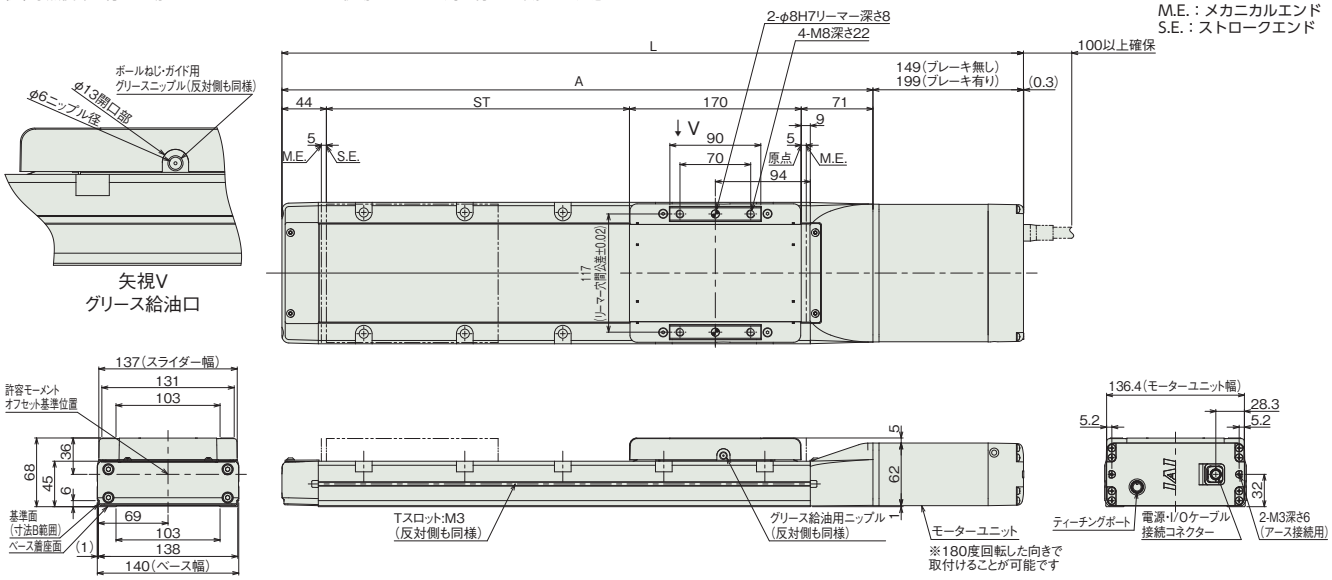
■ストローク別質量

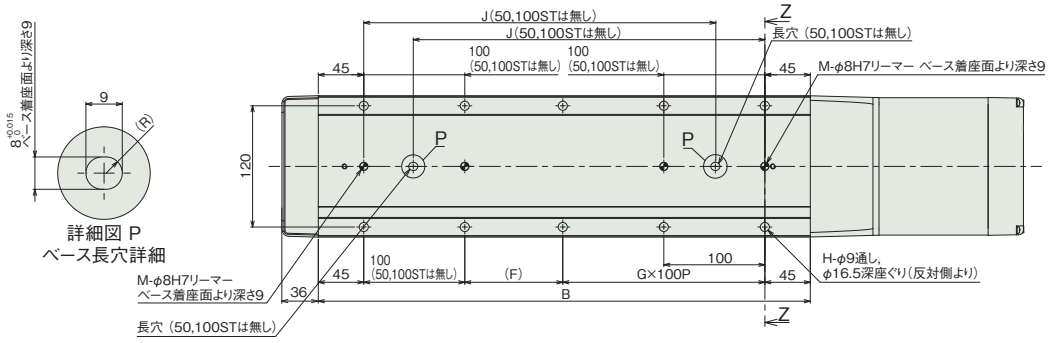
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
	ブレーキ有り	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7	14.2

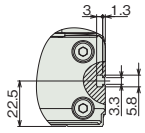
■RCP6S-WSA14C

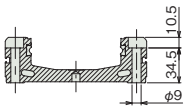
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

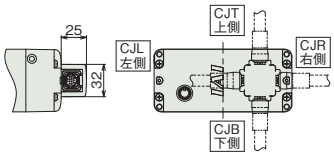
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド











■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	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)	ブレーキ無し	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	13.8
	ブレーキ有り	7.1	7.6	8.0	8.5	9.0	9.5	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	– – – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-WSA16C
RCP6S-WSA16C

±10μm 標準 / ±5μm 高精度 オプション設定 / 簡易防塵 / バッテリーレスアブソ / 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

	- WSA16C	- 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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	56SP 高推力 パルスモーター 56□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～1100 50mm～1100mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
高精度仕様(注1)	**HPR**	3-605	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–

(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	RCP6-WSA16C P4	RCP6-WSA16C P6	RCP6S-WSA16C 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)	–	–	–

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 650mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

(6) リード 20 は垂直で設置することはできません。

(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

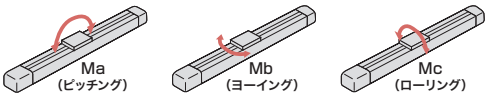
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	50	70	100
	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
		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)	–	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：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
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(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		
速度	加速度(G)							
(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		
速度	加速度(G)							
(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							

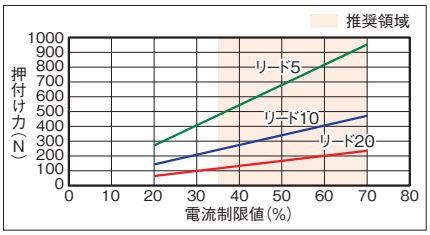
ストロークと最高速度

リード(mm)	50～650(50mmごと)	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

(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



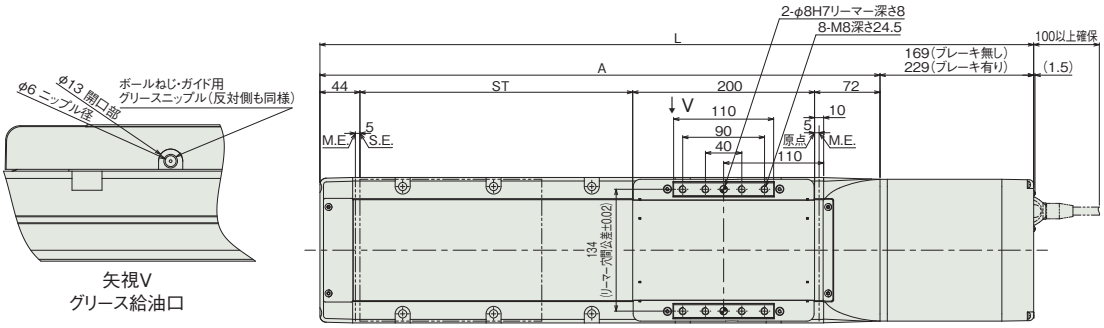
寸法図

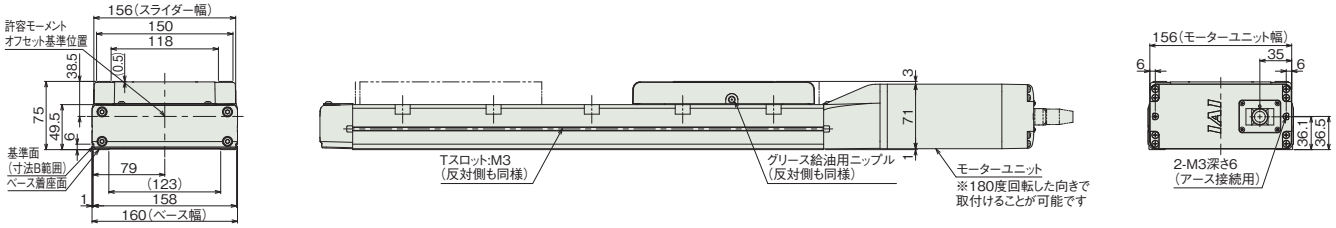
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

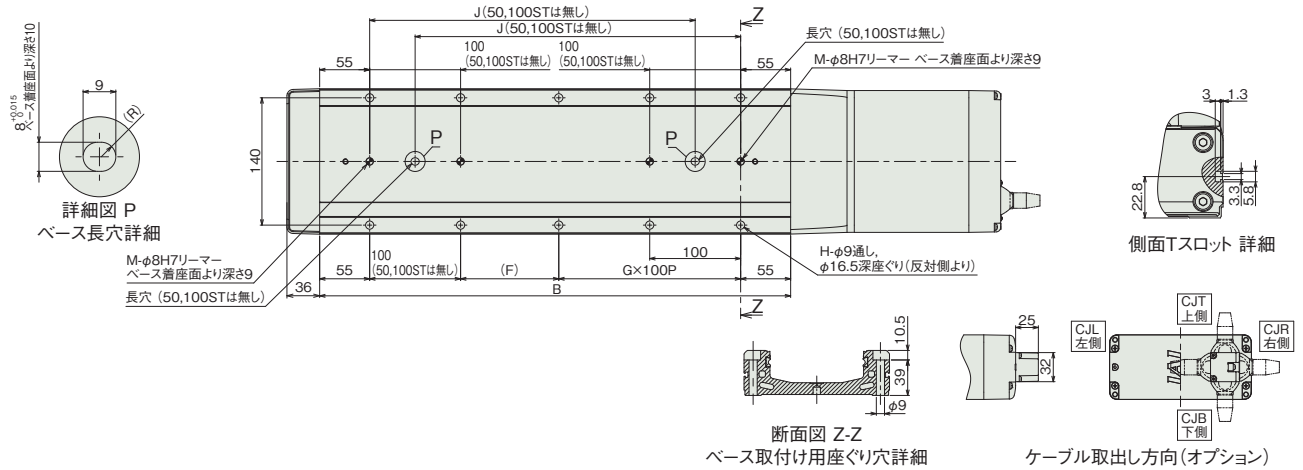
■RCP6-WSA16C

(注) 原点復帰を行った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。

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







■ストロークと寸法

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	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
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

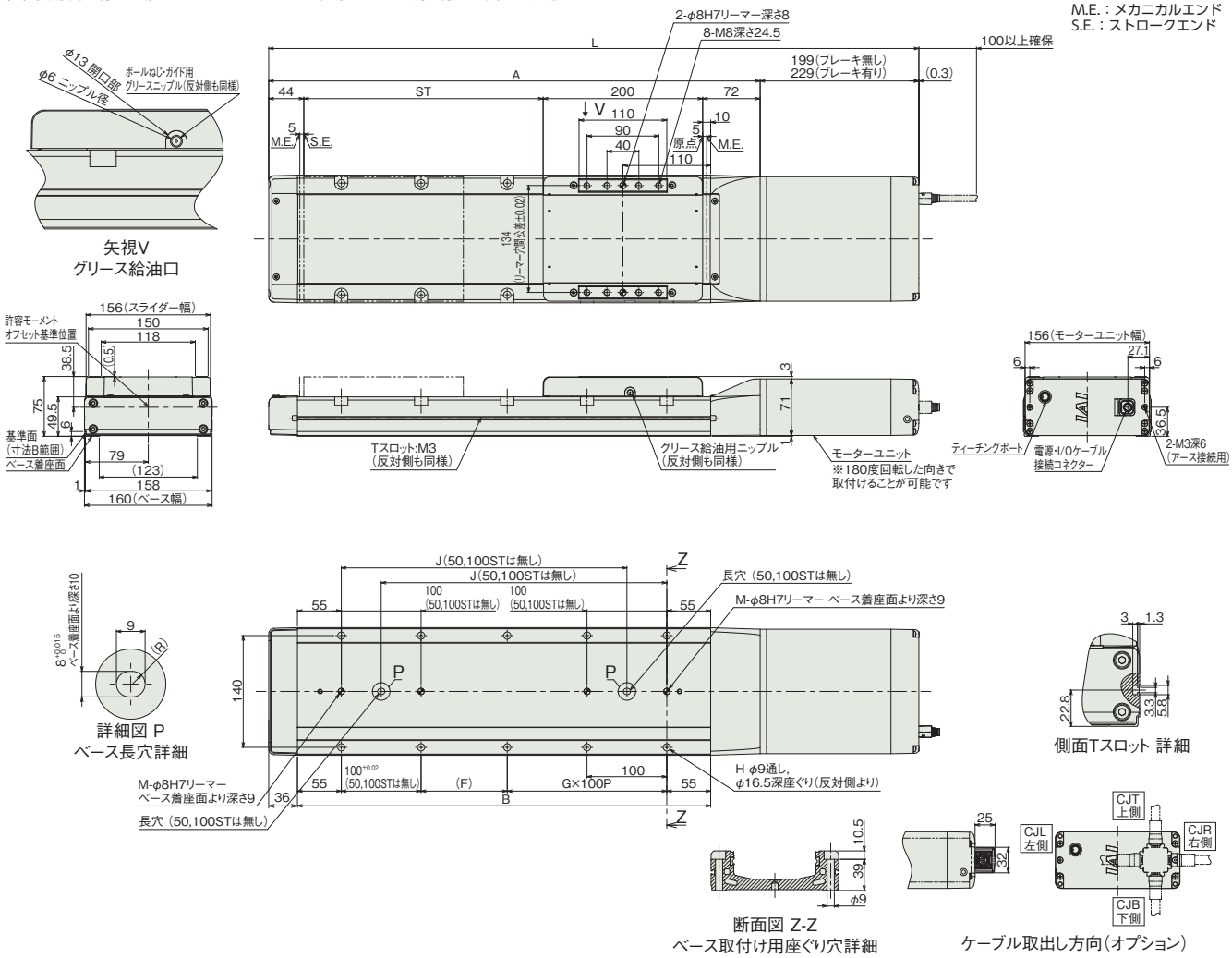
■ストローク別質量

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)	ブレーキ無し	9.0	9.6	10.2	10.8	11.4	12.0	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.7	16.2	16.9	17.4	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7
	ブレーキ有り	9.5	10.1	10.7	11.3	11.9	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.3	21.0	21.5	22.2

■RCP6S-WSA16C

(注) 原点復帰を行った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。

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



■ストロークと寸法

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	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615
	ブレーキ有り	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	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
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)	ブレーキ無し	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
	ブレーキ有り	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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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。

RCP6-SA4R
RCP6S-SA4R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 40mm | 24v パルスモーター

■型式項目

		SA4R		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	
RCP6	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアブソ	35P	パルスモーター 35□サイズ	16	16mm	50	50mm	RCP6		N	無し		下記オプション価格表参照
RCP6S	コントローラー内蔵							10	10mm	⌇	⌇	P3	PCON MSEL	P	1m		
								5	5mm	500	500mm (50mmごと)	P5	RCON RSEL	S	3m		
								2.5	2.5mm			RCP6S		M	5m		
												SE	SIOタイプ	X□□	長さ指定		
														R□□	ロボットケーブル		

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 選択できないリードがあります。(3-125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	RCP6-SA4R P3	RCP6-SA4R P5	RCP6S-SA4R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 150mm 以下(ダブルスライダー仕様時は 420mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

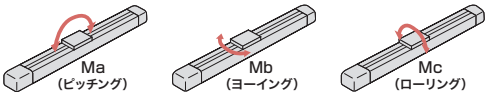
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	7	12	14	18
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	4	10	12	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1260	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5	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)	1.5	3	5.5	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1	2.25	4.5	9
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	785	390	195
		最低速度(mm/s)	40	13	7	4
		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)	48	77	155	310
		押付け最高速度(mm/s)	40	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)	1.5	3	5.5	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
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3)	Ma：5.0N·m Mb：7.1N·m Mc：9.7N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード10

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

リード5

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

リード2.5

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

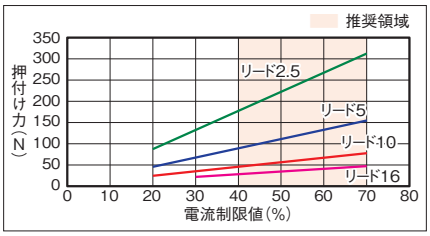
ストロークと最高速度

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

(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



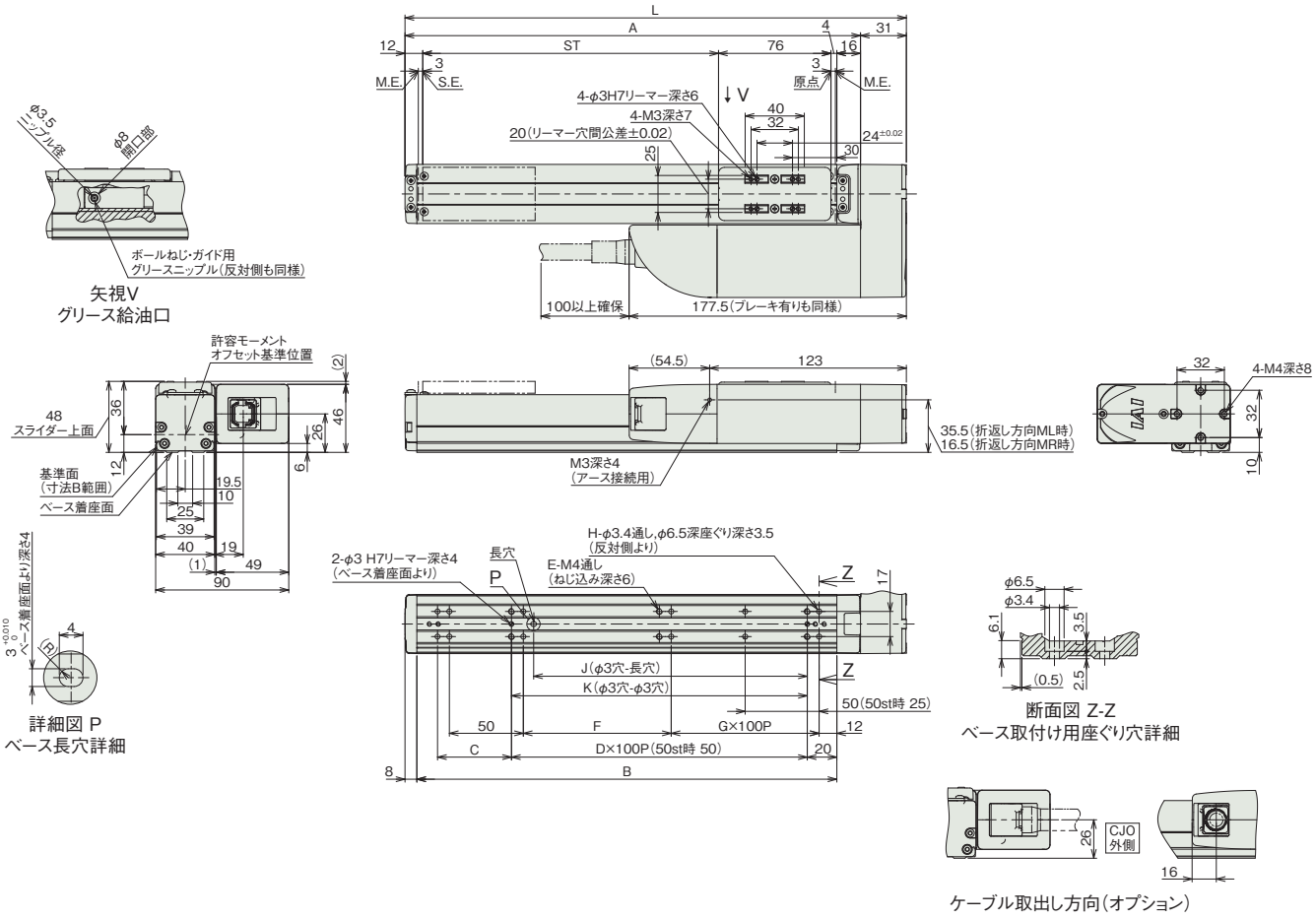
寸法図

CAD図面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

■RCP6-SA4R

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：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	189	239	289	339	389	439	489	539	589	639
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	–	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

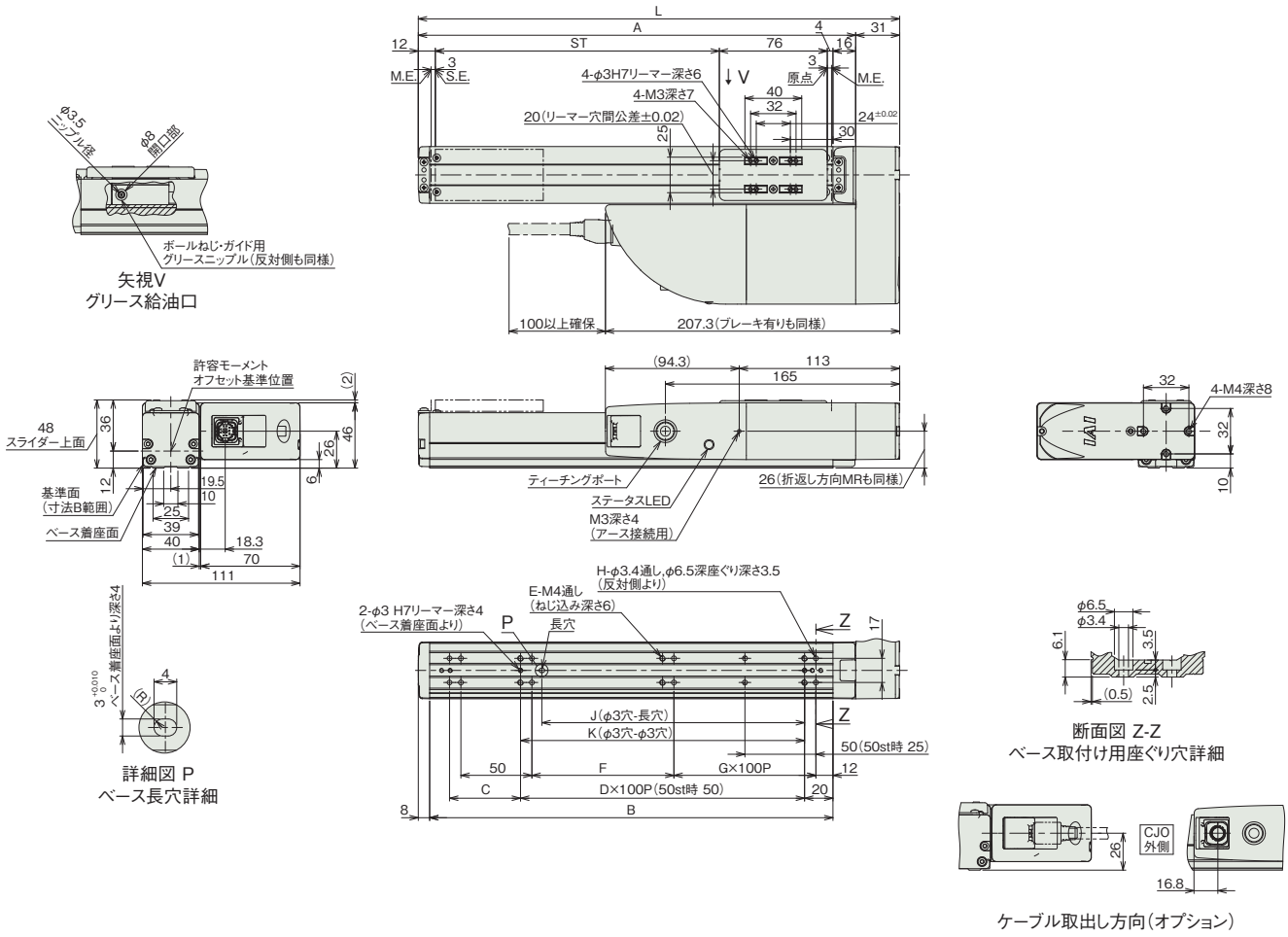
■ストローク別質量

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

■RCP6S-SA4R

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：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



■ストロークと寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	189	239	289	339	389	439	489	539	589	639
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	−	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■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	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

メインスペック（ダブルスライダー仕様）

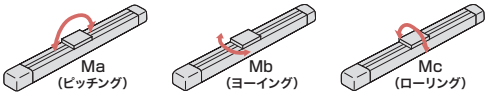
項目			内容		
リード		ボールねじリード（mm）	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）（高出力有効）	11.4	13.4	17.4
		最大可搬質量（kg）（高出力無効）	9.4	11.4	11.4
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	785	390	195
		最低速度（mm/s）	13	7	4
		定格加減速度（G）	0.5	0.5	1
		最高加減速度（G）	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量（kg）（高出力有効）	–	4.9	11.4
		最大可搬質量（kg）（高出力無効）	–	3.9	8.4
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	–	390	195
		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	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力（kgf）	3	5.5	12
ストローク		最小呼びストローク（mm）	150	150	150
		最小有効ストローク（mm）	50	50	50
		最大呼びストローク（mm）	500	500	500
		最大有効ストローク（mm）	400	400	400
		ストロークピッチ（mm）	50	50	50

（注） 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

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
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：143 N·m Mb：204 N·m Mc：50.5 N·m
動的許容モーメント（注4）	Ma：44.6 N·m Mb：63.6 N·m Mc：15.7 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ［納期照会］に記載

（注4）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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表（ダブルスライダー仕様）　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効（パワーモード）

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		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
85	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
175	11.4	11.4	11.4	9.4	8.4			
260	11.4	11.4	9.4	8.4	8.4			
350	11.4	11.4	9.4	8.4	7.4			
435	10	10	8	7	6			
525	10	10	7	5	5			
610		8	5	3	2			
700		5	2	1				
785		2	1					

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	13.4	13.4	13.4	11.4	11.4	4.9	4.9	4.9
40	13.4	13.4	13.4	11.4	11.4	4.9	4.9	4.9
85	13.4	13.4	13.4	11.4	11.4	4.9	4.9	4.9
130	13.4	13.4	11.4	11.4	10.4	4.9	4.9	4.9
175	13.4	13.4	11.4	11.4	10.4	4.9	4.9	4.9
215	13.4	13.4	11.4	11.4	10.4	4.9	4.9	4.9
260	12	12	10	10	9	3.5	3.5	3
305	12	12	10	10	9	3	3	2.5
350	12	10	10	8	8	2	2	2
390	12	8	5	4	2	1.5	1.5	0.5

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
20	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
40	17.4	17.4	17.4	17.4	17.4	11.4	11.4	11.4
65	17.4	17.4	15.4	15.4	15.4	11.4	11.4	11.4
85	17.4	17.4	15.4	15.4	15.4	11.4	11.4	11.4
105	17.4	17.4	15.4	14.4	14.4	11.4	11.4	11.4
130	16	16	14	13	12	9	9	9
150	16	16	14	13	12	8	8	8
175	16	16	14	13	12	6	5	5
195	16	16	14	12	8	5	3	3

■高出力設定無効（省エネモード）

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
速度	加速度（G）		
（mm/s）	0.3	0.7	0.3
0	9.4	7.4	
85	9.4	7.4	
175	9.4	7.4	
260	8.4	5.4	
350	6.4	4.4	
435	4	2	
525	3	1	

リード5

姿勢	水平		垂直
速度	加速度（G）		
（mm/s）	0.3	0.7	0.3
0	11.4	9.4	3.9
40	11.4	9.4	3.9
85	11.4	9.4	3.9
130	9.4	8.4	3.4
175	9.4	7.4	3.4
215	8.4	6.4	3.4
260	6	4	0.5

リード2.5

姿勢	水平		垂直
速度	加速度（G）		
（mm/s）	0.3	0.7	0.3
0	11.4	11.4	8.4
20	11.4	11.4	8.4
40	11.4	11.4	8.4
65	11.4	10.4	7.4
85	10.4	9.4	7.4
105	9.4	8.4	7.4
130	8	6	3

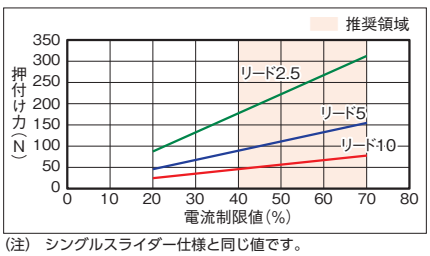
ストロークと最高速度（ダブルスライダー仕様）

リード	呼びストローク	150～400	450	500
	有効ストローク	50～300	350	400
（mm）	接続コントローラー	（50mmごと）	（mm）	（mm）
10	高出力有効	785	675	555
	高出力無効	525		
5	高出力有効	390	330	275
	高出力無効	260		
2.5	高出力有効	195	165	135
	高出力無効	130		

（単位はmm/s）

（注） 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図（ダブルスライダー仕様）



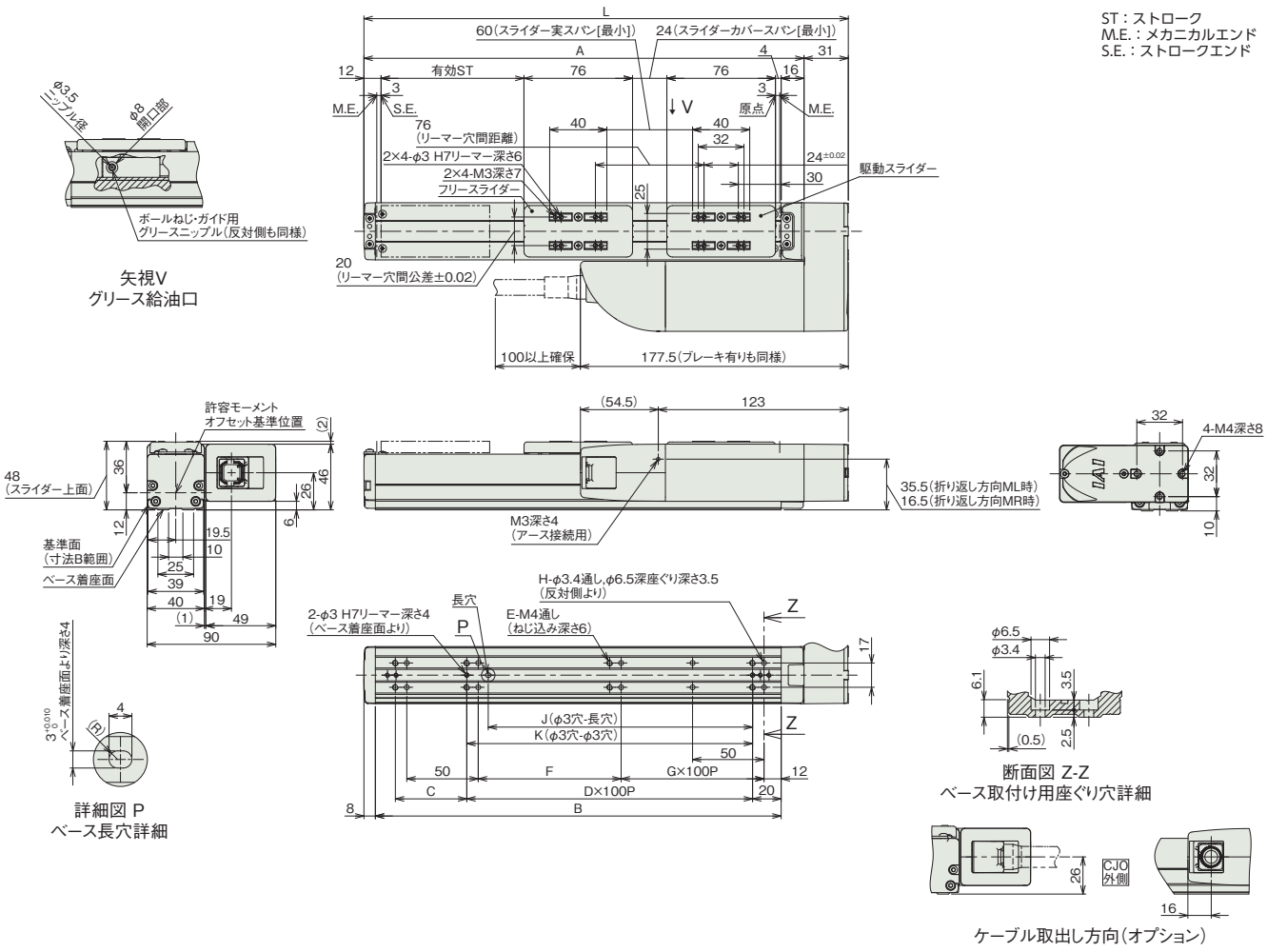
（注） シングルスライダー仕様と同じ値です。

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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

呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	289	339	389	439	489	539	589	639
A	258	308	358	408	458	508	558	608
B	234	284	334	384	434	484	534	584
C	100	50	100	50	100	50	100	50
D	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	10	10	12	12	14	14	16	16
J	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)	ブレーキ無し	1.6	1.7	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.1kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-SA6R
RCP6S-SA6R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	SA6R	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: SA6R
- エンコーダー種類: WA バッテリーレスアブソ
- 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: 50～800 50mm～800mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S 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 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	**W**	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 選択できないリードがあります。(3-131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	RCP6-SA6R P3	RCP6-SA6R P5	RCP6S-SA6R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。(ダブルスライダー仕様時は 630mm 以下) です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

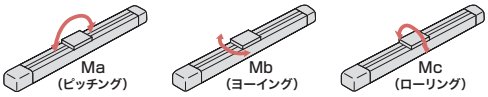
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	15	28	32	40
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1280	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		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)	1	2.5	6	14
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.75	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		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)	56	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	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)	1	2.5	6	14
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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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3)	Ma：11.6N·m Mb：16.6N·m Mc：24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード12

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

リード6

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

リード3

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

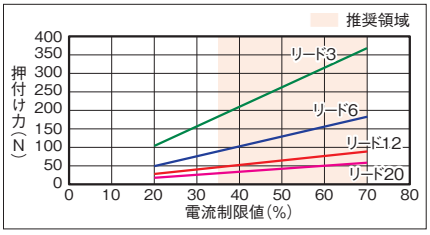
ストロークと最高速度

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

(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



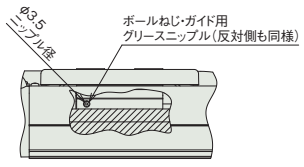
寸法図

CAD図面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

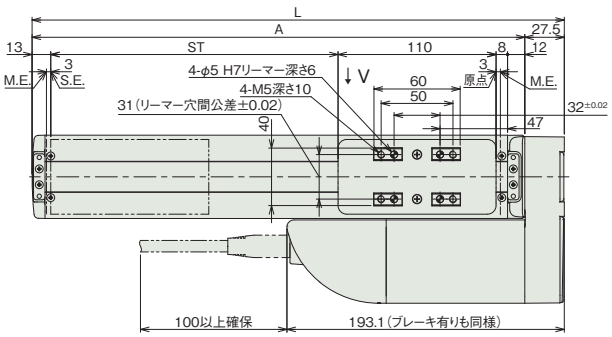
■RCP6-SA6R

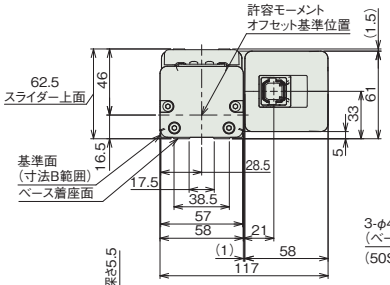
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

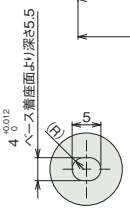
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



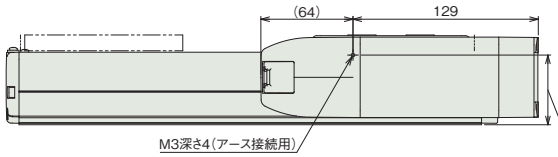
矢視V
グリース給油口

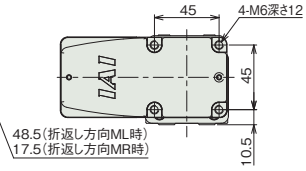


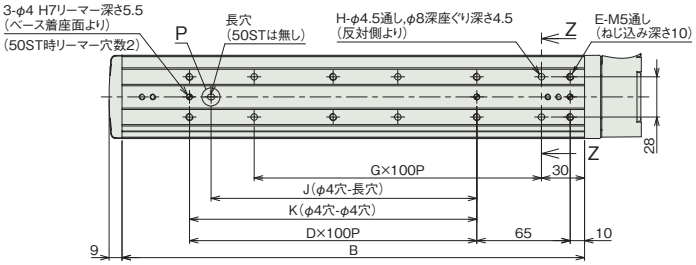


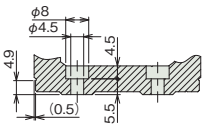


詳細図 P
ベース長穴詳細

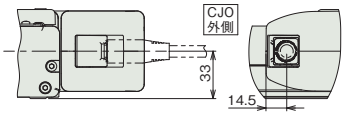








断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



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	750	800
L	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

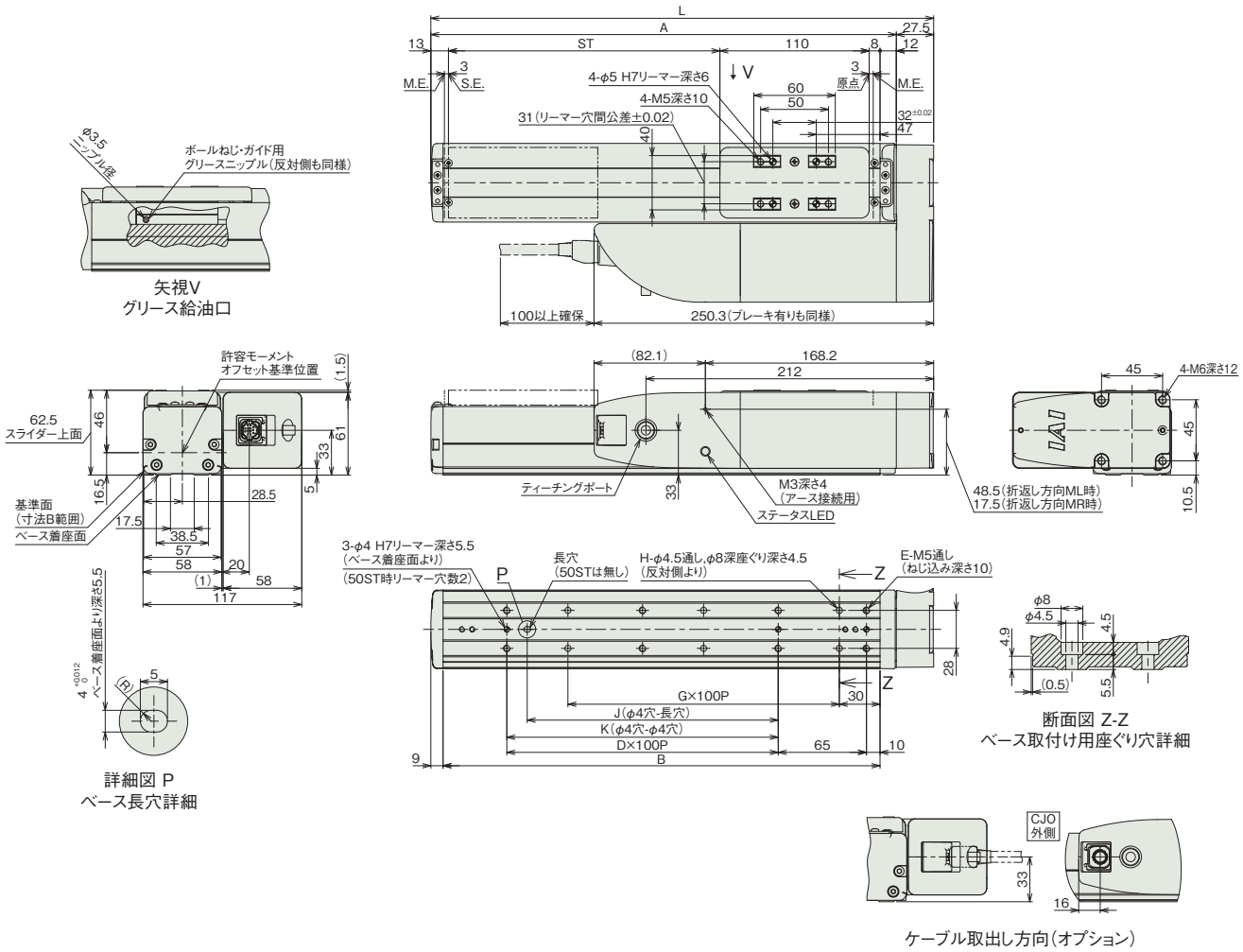
■ストローク別質量

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	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9
	ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9

■RCP6S-SA6R

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：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	220.5	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■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	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7	4.8	5.0
	ブレーキ有り	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.1

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

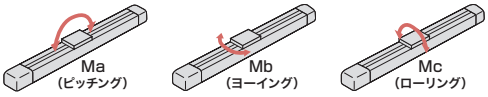
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	26.8	30.8	38.8
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	12.8	18.8	23.8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	900	450	225
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.1	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–	4.8	12.8
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–	3.8	8.8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	450	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)	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)	2.5	6	14
ストローク		最小呼びストローク(mm)	200	200	200
		最小有効ストローク(mm)	50	50	50
		最大呼びストローク(mm)	800	800	800
		最大有効ストローク(mm)	650	650	650
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク:型式上のストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク

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
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:474 N·m Mb:678 N·m Mc:178 N·m
動的許容モーメント (注4)	Ma:106 N·m Mb:152 N·m Mc:40.0 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8			
80	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8			
200	26.8	24.8	16.8	14.8	12.8			
320	26.8	24.8	16.8	12.8	10.8			
440	26	24	16	10	8			
560	26	18	10	6	5			
680	18	13	7	3	1			
800	13	7	3					
900		3	1					

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
40	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
100	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
160	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
220	30.8	30.8	24.8	22.8	18.8	4.8	4.8	4.8
280	30.8	30.8	24.8	22.8	13.8	4.8	4.8	4.3
340	30	30	18	16	10	4	3	2.5
400	30	18	10	9	6	2.5	1.5	1.5
450	24	10	4	3	1	1		

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	12.8	12.8	12.8
20	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	12.8	12.8	12.8
50	38.8	38.8	33.8	33.8	33.8	12.8	12.8	12.8
80	38.8	38.8	33.8	33.8	28.8	12.8	12.8	12.8
110	38.8	38.8	33.8	33.8	28.8	12.8	12.8	12.8
140	38.8	38.8	33.8	33.8	26.8	12.8	12.8	10.8
170	38	38	30	30	22	10	10	8
200	38	33	26	23	16	8	6	5
225	38	23	14	10	8	4	2	

■高出力設定無効(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	12.8	8.8	
80	12.8	8.8	
200	12.8	8.8	
320	12.8	8.8	
440	9	5	
560	5	0.5	
680	2		

リード6

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	18.8	12.8	3.8
40	18.8	12.8	3.8
100	18.8	12.8	3.8
160	18.8	12.8	3.8
220	14.8	12.8	2.8
280	11.8	5.8	1.3
340	8		

リード3

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	23.8	20.8	8.8
20	23.8	20.8	8.8
50	23.8	20.8	8.8
80	23.8	20.8	8.8
110	18.8	12.8	6.8
140	13.8	9.8	3.8
170	9	7	

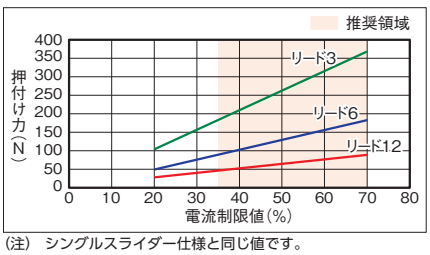
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク	200~400	450	500	550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50~250	300	350	400	450	500	550	600	650
(mm)	接続コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
12	高出力有効	900	885	735	620	535	460	405	355	315
	高出力無効	680			620	535	460	405	355	315
6	高出力有効	450	435	365	305	265	230	200	175	155
	高出力無効	340 <280>			305 <280>	265	230	200	175	155
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75
	高出力無効	170 <140>			150 <140>	130	115	100	85	75

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク:型式上のストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



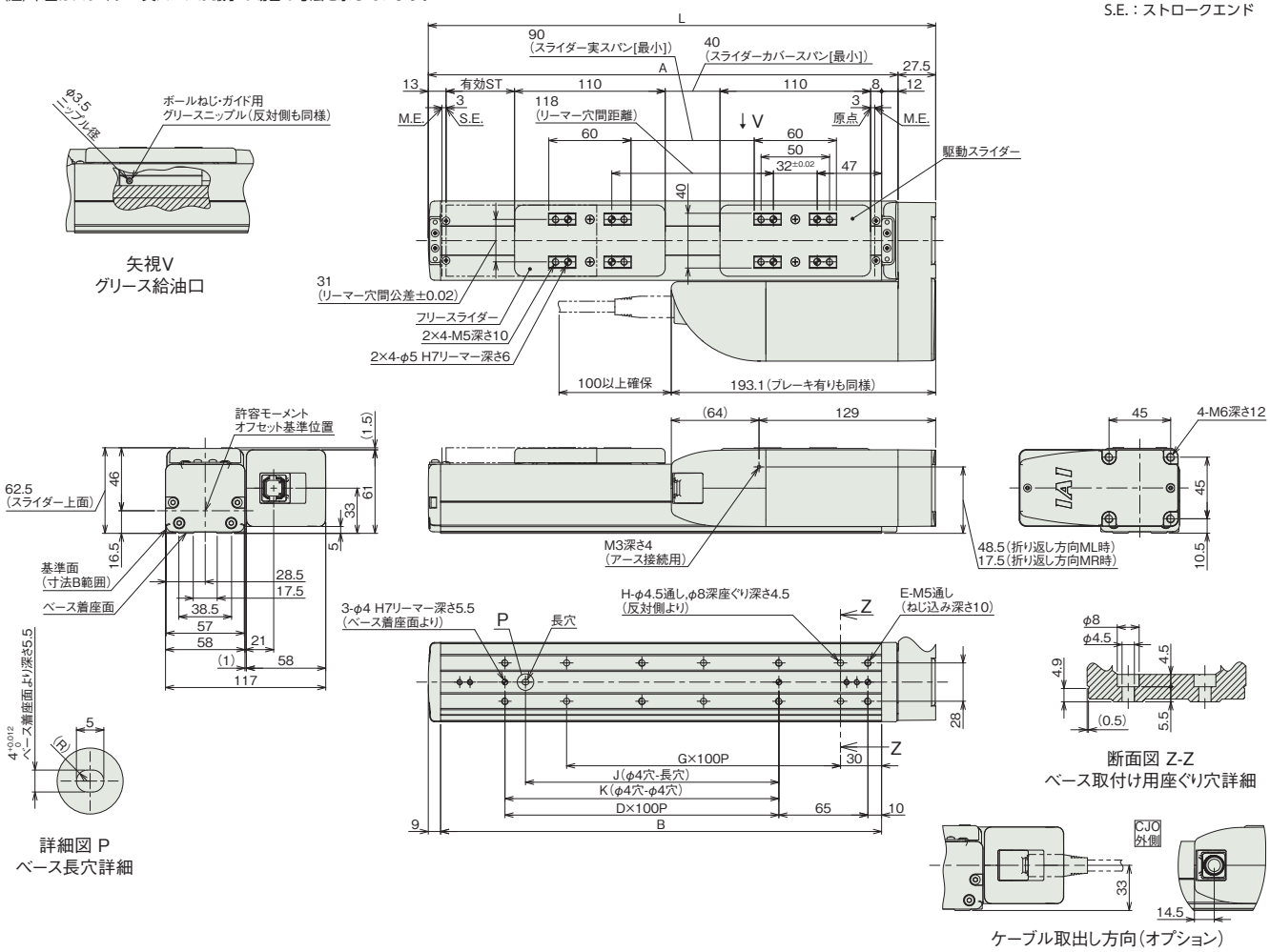
(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5
A	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量(kg)	ブレーキ無し	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.7	4.8	5.0	5.2
	ブレーキ有り	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.1	5.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.3kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-SA7R
RCP6S-SA7R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 70mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	- SA7R -	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: SA7R
- エンコーダー種類: WA バッテリーレスアブソ
- モーター種類: 56P パルスモーター 56□サイズ
- リード: 24 24mm / 16 16mm / 8 8mm / 4 4mm
- ストローク: 50～800 50mm～800mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S 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 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–
スライダースペーサー(注2)	**SS**	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注3)	**W**	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) ダブルスライダー仕様の時は選択できません。
(注3) 選択できないリードがあります。(3-137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	RCP6-SA7R P3	RCP6-SA7R P5	RCP6S-SA7R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。(ダブルスライダー仕様時は 810mm 以下) です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

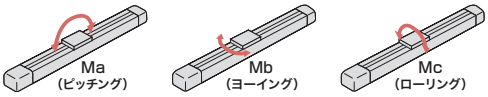
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	37	46	51	55
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	840	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	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)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	420	210
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		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)	139	209	418	836
		押付け最高速度(mm/s)	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)	3	8	16	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード16

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

リード8

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

リード4

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

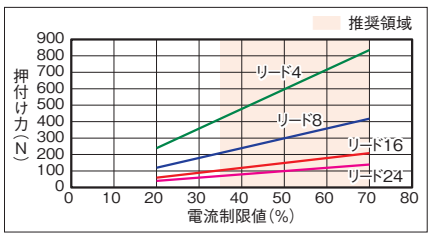
ストロークと最高速度

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

(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



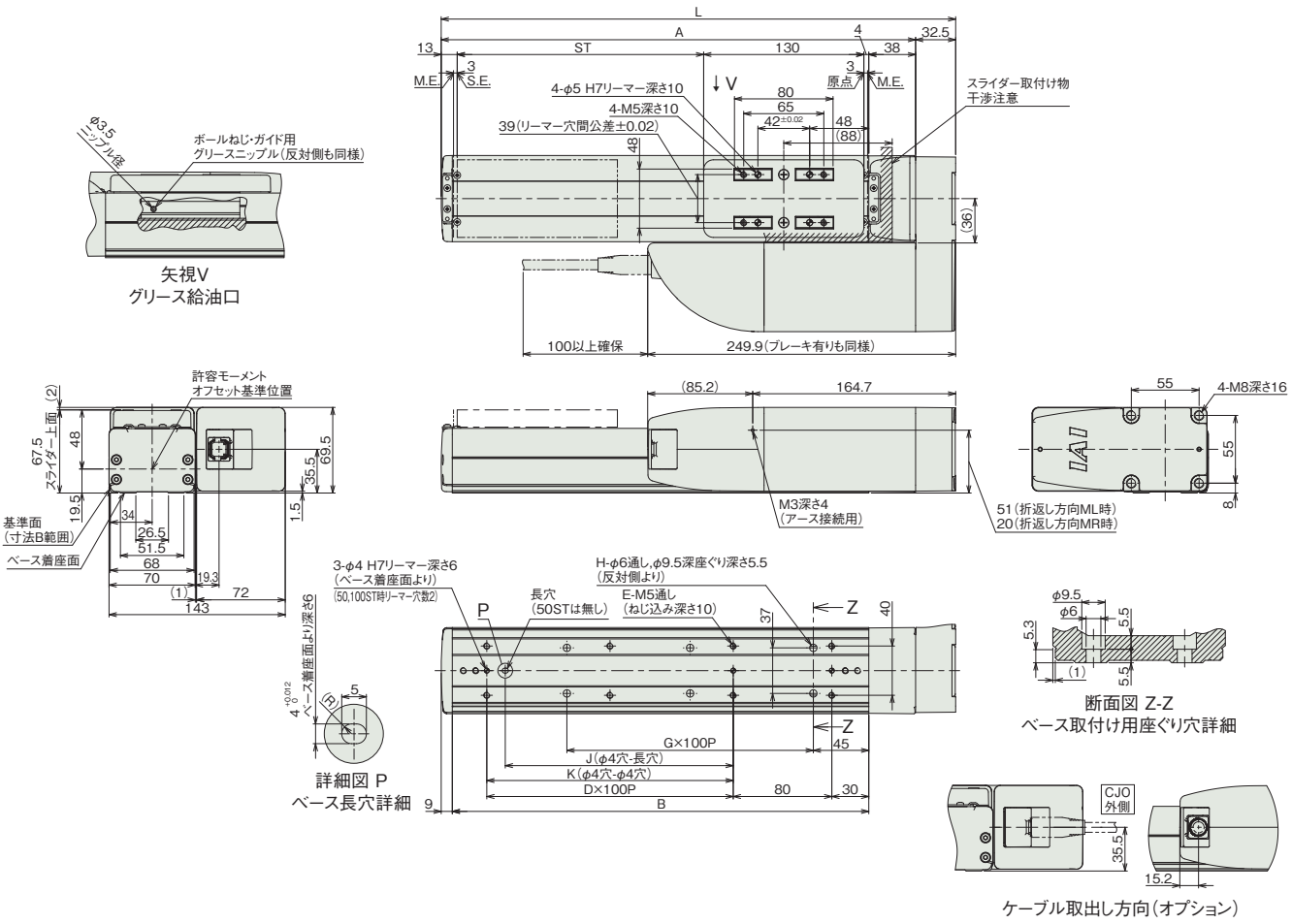
寸法図

CAD図面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

■RCP6-SA7R

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：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	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

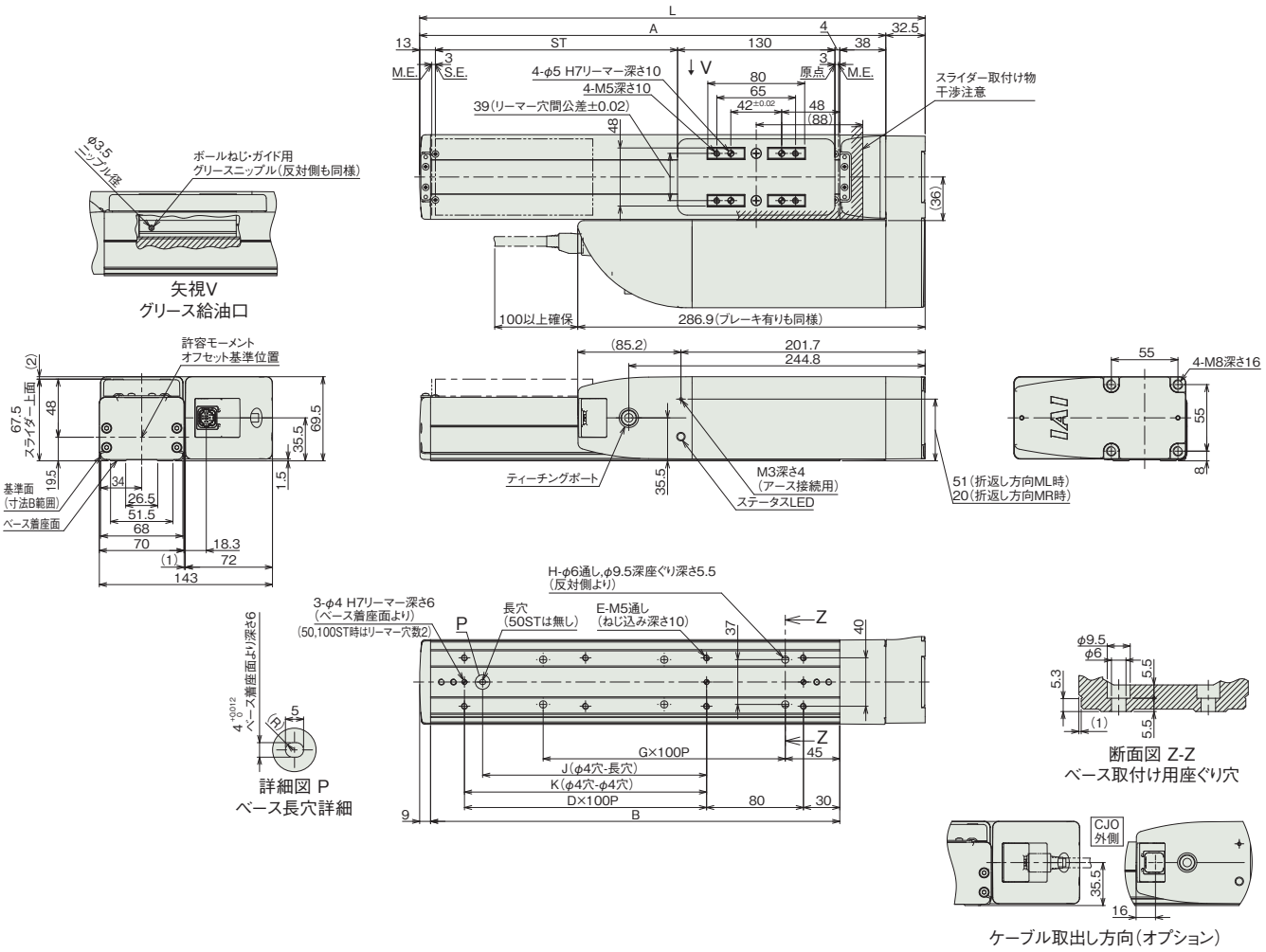
■ストローク別質量

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	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6
	ブレーキ有り	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7

■RCP6S-SA7R

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合、モーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：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	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■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	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.3	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7
	ブレーキ有り	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3	7.6	7.8

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

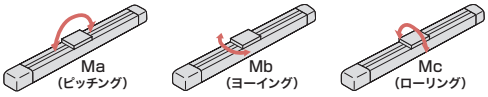
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	44.3	49.3	53.3
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	33.3	38.3	38.3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	700	420	210
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	—	14.3	23.3
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	—	8.3	13.3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	—	350	175
		最低速度(mm/s)	—	10	5
		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)	209	418	836
		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	16	25
ストローク		最小呼びストローク(mm)	200	200	200
		最小有効ストローク(mm)	50	50	50
		最大呼びストローク(mm)	800	800	800
		最大有効ストローク(mm)	650	650	650
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

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
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：711 N·m Mb：711 N·m Mc：361 N·m
動的許容モーメント (注5)	Ma：285 N·m Mb：285 N·m Mc：145 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	44.3	44.3	33.3	26.3	25.3			
140	44.3	44.3	33.3	26.3	25.3			
280	44.3	44.3	33.3	23.3	19.3			
420	41	25	15	10	5			
560	30	15	8	5	1			
700	15	8	1					
840								

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	49.3	49.3	43.3	38.3	38.3	14.3	14.3	14.3
70	49.3	49.3	43.3	38.3	38.3	14.3	14.3	14.3
140	49.3	49.3	38.3	36.3	33.3	14.3	14.3	14.3
210	46	40	30	25	19	6	5	4.5
280	46	30	20	15	10	4	3	2
350	35	15				2		
420	25							

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3
35	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3
70	53.3	49.3	43.3	38.3	38.3	23.3	23.3	23.3
105	50	46	40	35	30	17	15	14
140	50	40	30	25	20	11	9	7
175	50	25	11			6	2	
210	35							

■高出力設定無効(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	33.3	18.3	
140	33.3	18.3	
280	23.3	10.3	
420	10	1	
560	2		

リード8

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	38.3	23.3	8.3
70	38.3	23.3	8.3
140	38.3	23.3	5.3
210	20	9	
280	5		

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	38.3	28.3	13.3
35	38.3	28.3	13.3
70	38.3	28.3	13.3
105	35	25	3
140	10	1	

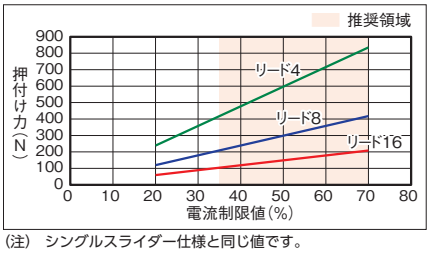
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード	呼びストローク	200~550	600	650	700	750	800
	有効ストローク	50~400	450	500	550	600	650
(mm)	接続コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
16	高出力有効	700			635	560	500
	高出力無効	560					500
8	高出力有効	420 <350>	410 <350>	355 <350>	315	275	245
	高出力無効	280 <140>				275 <140>	245 <140>
4	高出力有効	210 <175>	205 <175>	175	155	135	120
	高出力無効	140 <105>				135 <105>	120 <105>

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



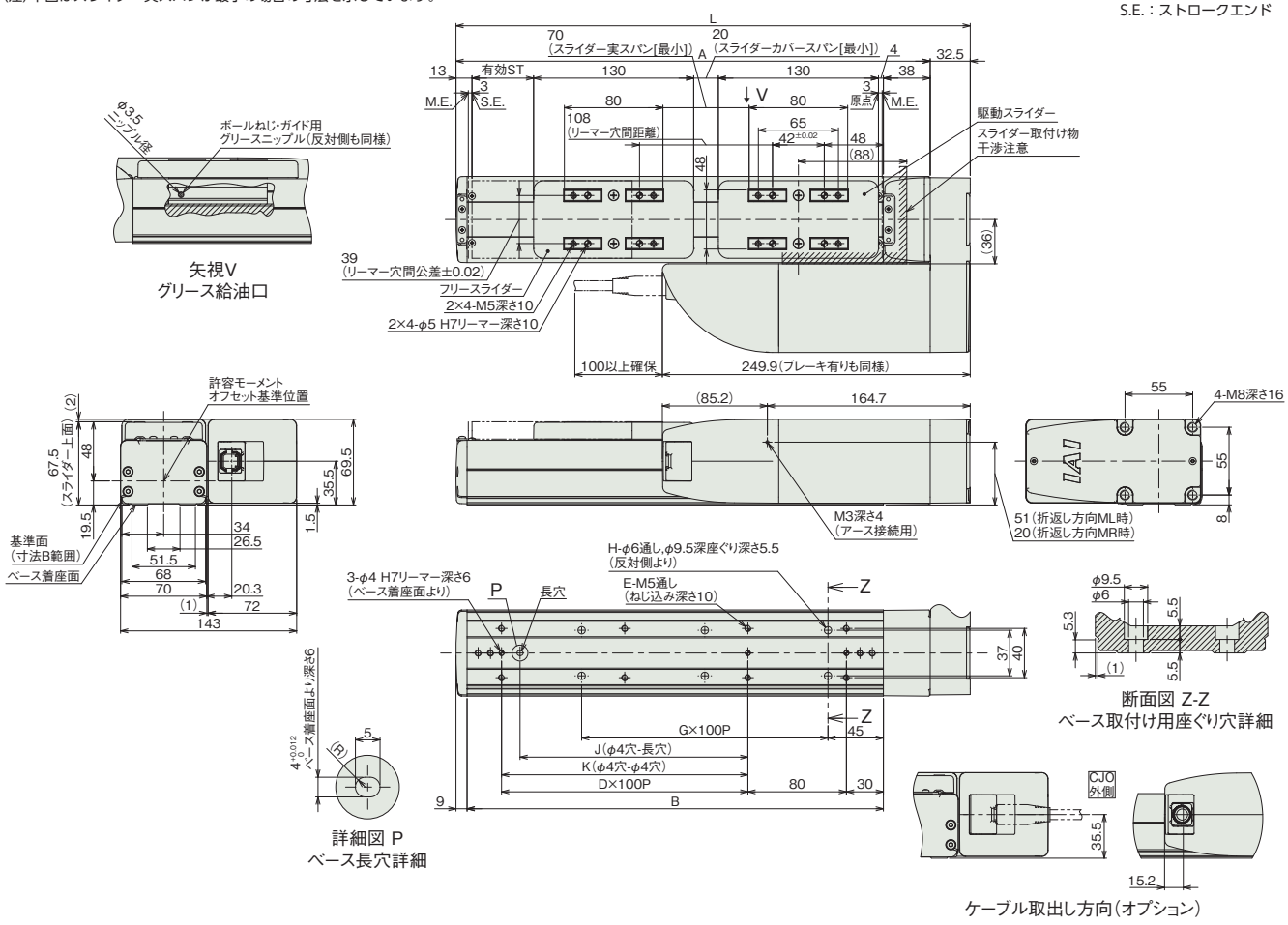
(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5
A	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.4	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	6.9	7.2	7.4	7.6	7.8	8.1
	ブレーキ有り	5.5	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1	7.3	7.5	7.7	8.0	8.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.5kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-SA8R
RCP6S-SA8R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 90mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	- SA8R -	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: SA8R
- エンコーダー種類: WA バッテリーレスアブソ
- モーター種類: 56SP 高推力パルスモーター 56□サイズ
- リード: 30 30mm / 20 20mm / 10 10mm / 5 5mm
- ストローク: 50～1100 50mm～1100mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF / P6 RCON RSEL / RCP6S 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 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
スライダースペーサー(注2)	SS	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注3)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) ダブルスライダー仕様の時は選択できません。
(注3) 選択できないリードがあります。(3-143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	RCP6-SA8R P4	RCP6-SA8R P6	RCP6S-SA8R 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)	–	–	–

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 400mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 1200mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。
(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

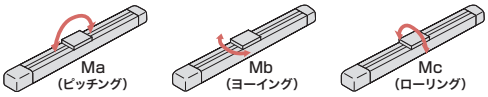
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	26	55	70	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	1000	500	250
		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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	850	800	450	250
		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
		押付け最高速度(mm/s)	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)	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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
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/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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。空欄は動作不可となります。

リード30

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	26	24	18	15	13	3	3	3
100	26	24	18	15	13	3	3	3
200	26	24	16	15	13	2	2	2
400	24	20	13	12	11	1.5	1.5	1
650	21	14	10	9	8	1	1	1
850		9	6	4	2		1	1
1000		5	3	2	1			
1200		1						

リード20

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	55	51	35	33	30	4	4	4
50	55	51	35	33	30	4	4	4
100	55	51	35	33	30	4	4	4
200	55	51	35	33	25	4	4	4
300	55	51	35	24	16	4	4	4
400	45	35	22	18	12	2	2	2
650	40	20	9	4	3	2	2	2
800		10	3	1	0.5	1	0.5	
900		7	1					
1000		4						

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	60	50	40	35	14	14	14
250	70	52	40	30	27	9	9	9
300	70	45	30	20	20	7	7	7
400	65	15	9	4	1	3	2	1
450	45	11	2			1	0.5	
500	25	4						

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	35	30	25	14	11	10
200	80	40	14	4	2	8	3	2
225	80	10				5	0.5	
250	65					2		

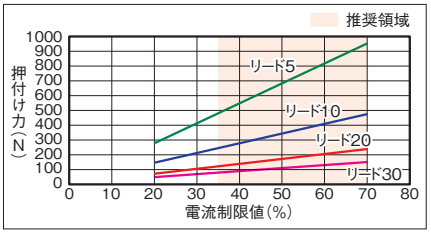
ストロークと最高速度

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

(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



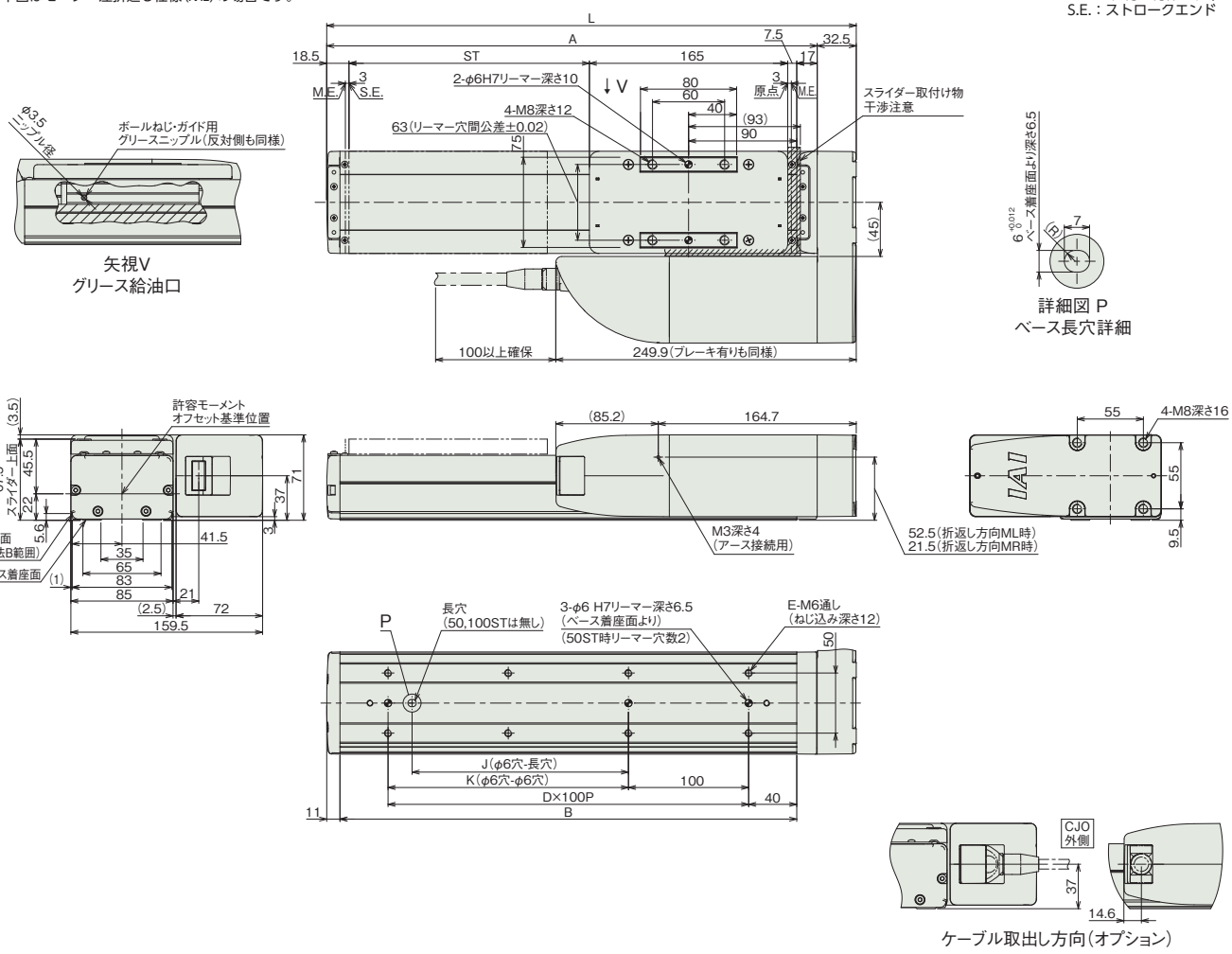
寸法図

CAD図面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

■RCP6-SA8R

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5
A	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

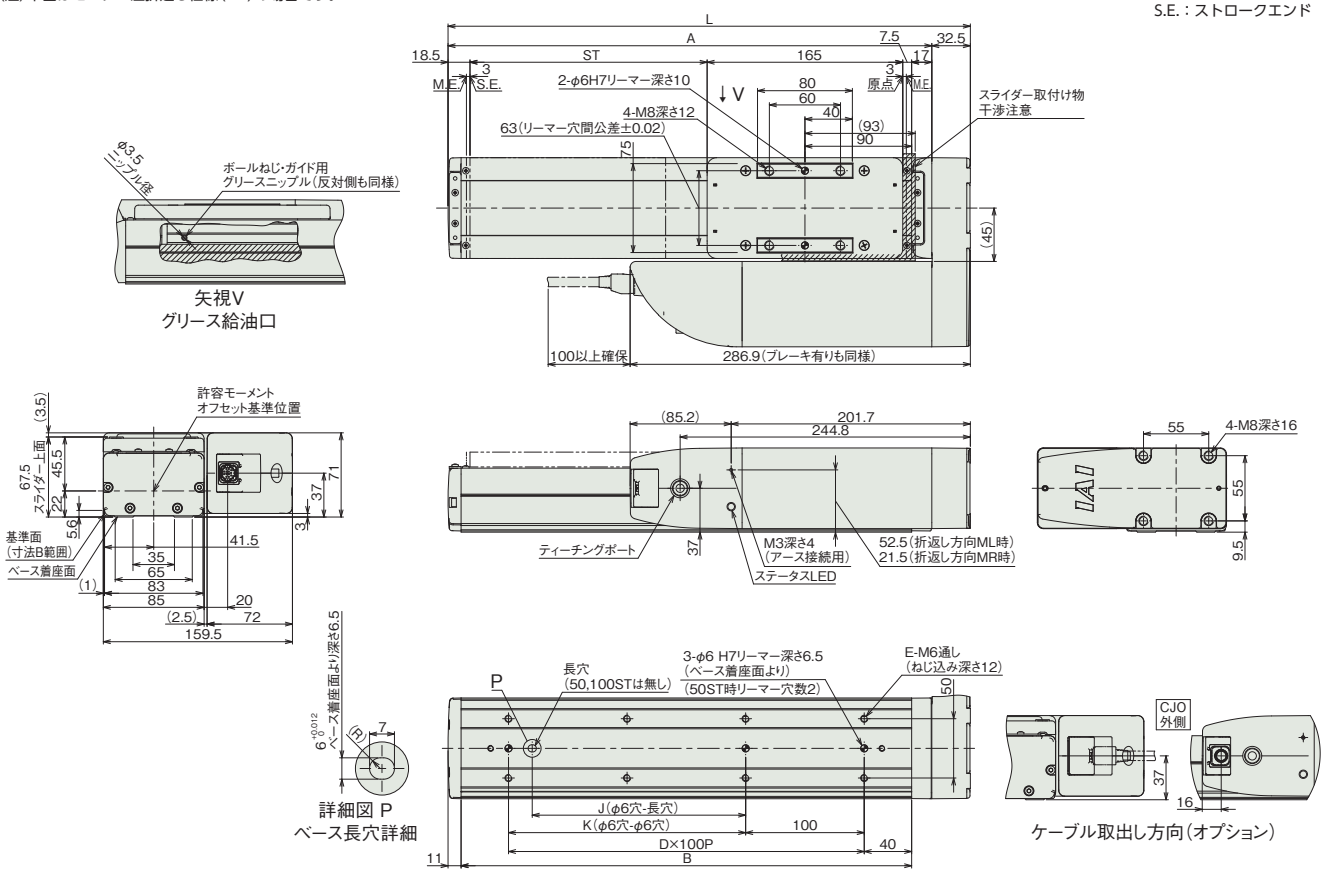
■ストローク別質量

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	4.8	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.7
	ブレーキ有り	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.3	10.6	10.9

■RCP6S-SA8R

(注) 原点復帰を行った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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5
A	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

■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	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9
	ブレーキ有り	5.1	5.4	5.7	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.7	11.0

メインスペック（ダブルスライダー仕様）

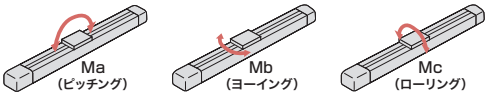
項目			内容		
リード		ボールねじリード（mm）	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）	48	63	73
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	800	500	250
		最低速度（mm/s）	25	13	7
		定格加減速度（G）	0.1	0.7	1
		最高加減速度（G）	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量（kg）	–	18	48
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	–	250	200
		最低速度（mm/s）	–	13	7
		定格加減速度（G）	–	0.5	0.5
		最高加減速度（G）	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力（N）	239	478	956
		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	25	55
ストローク		最小呼びストローク（mm）	250	250	250
		最小有効ストローク（mm）	50	50	50
		最大呼びストローク（mm）	1100	1100	1100
		最大有効ストローク（mm）	900	900	900
		ストロークピッチ（mm）	50	50	50

（注） 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

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
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：1980 N·m Mb：1980 N·m Mc：828 N·m
動的許容モーメント（注5）	Ma：565 N·m Mb：565 N·m Mc：237 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ［納期照会］に記載

（注5） 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表（ダブルスライダー仕様）

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					垂直		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	48	44	28	26	23			
50	48	44	28	26	23			
100	48	44	28	26	23			
200	48	44	28	26	18			
300	48	44	28	17	9			
400	38	28	15	11	5			
650	33	13	2					
800		3						
900								
1000								

リード10

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	63	63	63	63	58	18	18	18
50	63	63	63	63	58	18	18	18
100	63	63	63	63	58	18	18	18
200	63	53	43	33	28	7	7	7
250	63	45	33	23	20	2	2	2
300	63	38	23	13	13			
400	58	8	2					
450	38	4						
500	18							

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度（G）							
（mm/s）	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	73	73	73	73	73	48	48	48
50	73	73	73	73	73	48	48	48
75	73	73	73	73	73	23	23	23
100	73	73	73	73	73	11	11	11
125	73	73	73	63	63	11	11	11
175	73	63	28	23	18	7	4	3
200	73	33	7			1		
225	73	3						
250	58							

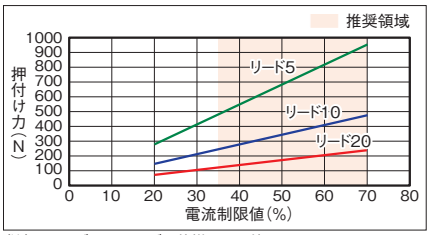
ストロークと最高速度（ダブルスライダー仕様）

リード	呼びストローク	250～650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	有効ストローク	50～450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
（mm）		（50mmごと）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）	（mm）
20		800			770	695	630	570	520	480	440
10		500 <250>	480 <250>	430 <250>	385 <250>	345 <250>	310 <250>	285 <250>	260 <250>	235	220
5		250 <200>	240 <200>	215 <200>	190	175	155	145	130	120	110

（単位はmm/s）

（注） ＜　＞内は垂直使用の場合です。
（注） 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図（ダブルスライダー仕様）



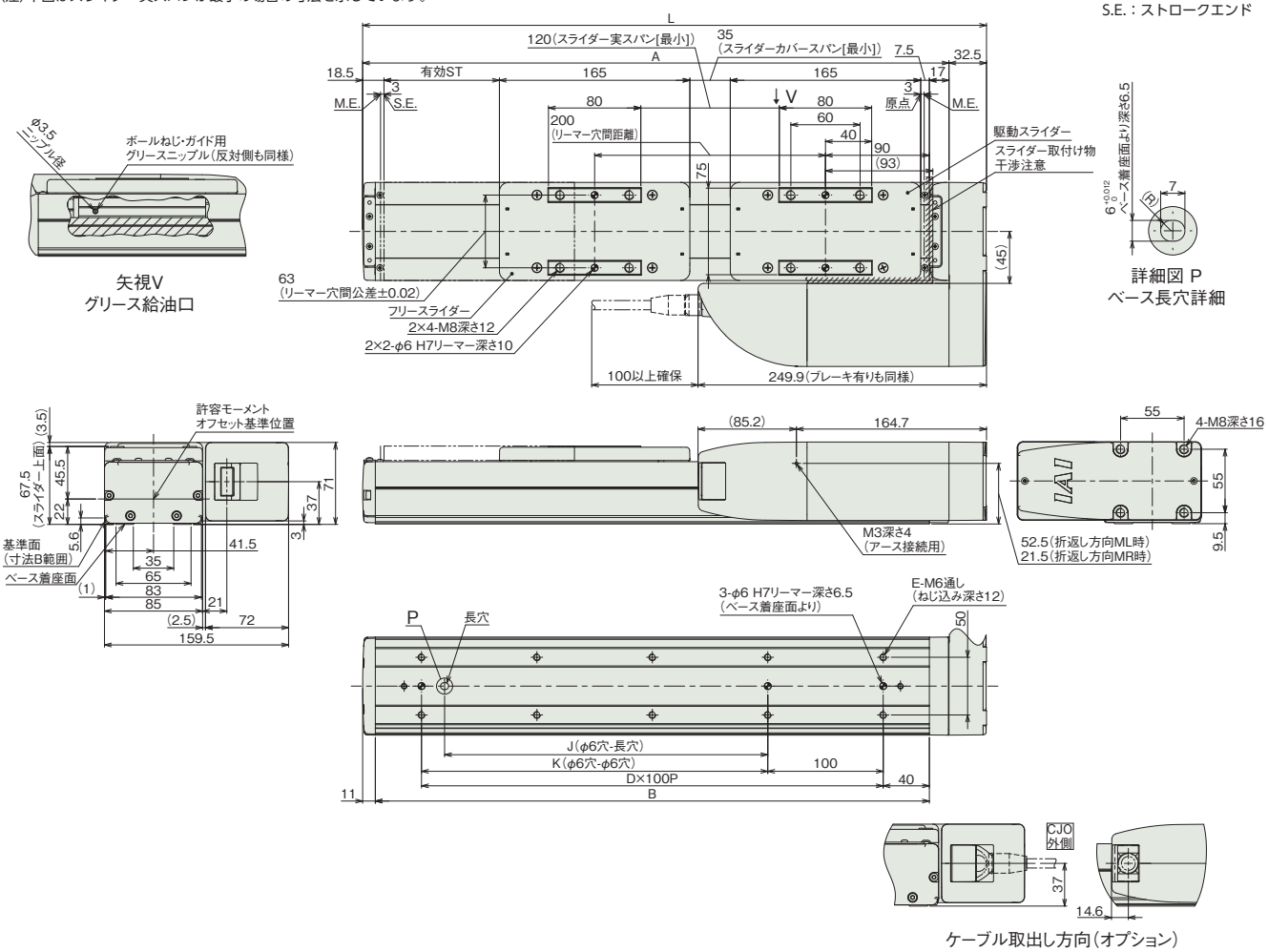
（注） シングルスライダー仕様と同じ値です。

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
L	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5
A	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308
B	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
質量(kg)	ブレーキ無し	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.8	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3	11.5
	ブレーキ有り	6.9	7.2	7.5	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9	11.1	11.4	11.7

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.8kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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。

RCP6-HSA6R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24v パルスモーター

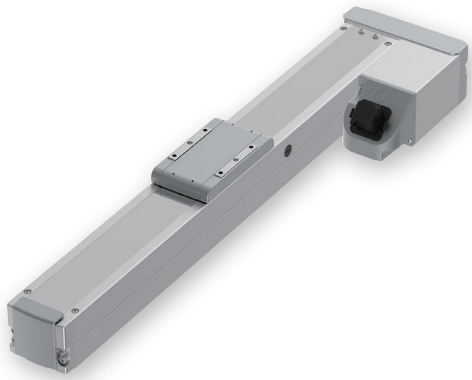
■型式項目

RCP6 – HSA6R – WA – 42P – [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]

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
		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	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	3-603	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 選択できないリードがあります。(3-149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	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) 4方向コネクター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)080=8m「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-334 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 600mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

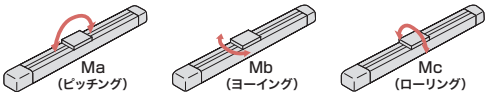
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(高出力有効)	15	28	42	42
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	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)	1	2.5	6	16
		最大可搬質量(kg)(高出力無効)	0.75	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	700	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		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)	67	112	224	449
		押付け最高速度(mm/s)	30	30	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)	1	2.5	6	16
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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：65 N·m Mb：75 N·m Mc：120 N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：33.7 N·m Mb：40.2 N·m Mc：55.3 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	10	8	7	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1
320	12	12	10	8	6	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1
640	12	12	6.5	5	4	1	1	1
800	9.5	9.5	5	3	2	1	1	1
960		7	3	2	1		0.5	0.5
1120		5	1					

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
320	26	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5
440	26	26	13	11	8	2.5	2.5	2.5
560	17.5	17.5	9	5	3	2	2	2
700		9	3	2	1		1	0.5
800		3						

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	38	26	24	20	6	6	6
40	42	38	26	24	20	6	6	6
100	40	38	26	24	20	6	6	6
160	40	38	26	24	20	6	6	6
220	37	36	26	24	18	6	6	6
280	32	32	25	17	13	6	6	5.5
340	22	22	11	6	5	4	4	3
400	12	6				2	2	

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	42	35	35	35	16	16	16
50	42	42	35	35	35	16	16	16
80	40	40	35	35	30	16	16	16
110	40	40	35	35	30	16	16	16
140	40	40	35	30	15	15	15	12
170	40	40	20	10	2	6	6	5
200	10					1	1	

■高出力設定無効(省エネモード)

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		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	8	5	0.75
160	8	5	0.75
320	8	5	0.75
480	8	4	0.75
640	6	3	0.75
800	3	0.5	

リード12

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	14	10	2
80	14	10	2
200	14	10	2
320	14	10	2
440	11	5	1.5
560	4	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	20	14	5
40	20	14	5
100	20	14	5
160	20	14	5
220	16	14	4
280	11	3	1.5
340	1		

リード3

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	25	22	10
20	25	22	10
50	25	22	10
80	25	22	10
110	20	14	8
140	15	4	3

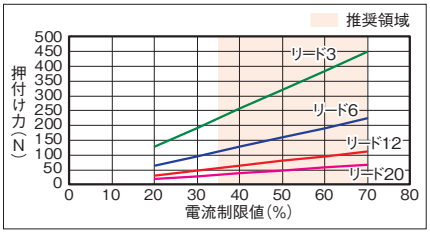
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50～450(50mmごと)	500(mm)	550(mm)	600(mm)	650(mm)	700(mm)	750(mm)	800(mm)
20	高出力有効	1120 <960>		1090<960>	940	815	715	630	560
	高出力無効	800<640>					715<640>	630	560
12	高出力有効	800<700>	700	585	515	445	390	345	315
	高出力無効	560			515	445	390	345	315
6	高出力有効	400	350	295	255	220	190	170	140
	高出力無効	340<280>		295<280>	255	220	190	170	140
3	高出力有効	200	170	145	125	110	95	85	70
	高出力無効	140			125	110	95	85	70

(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

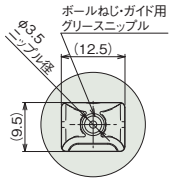


寸法図

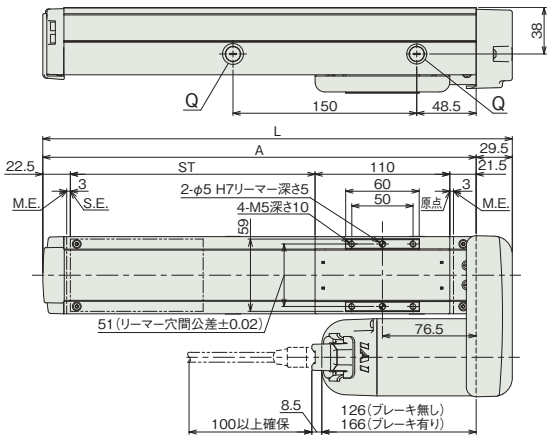
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

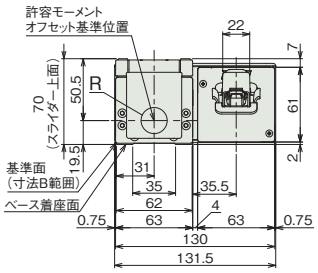
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700ページをご参照ください。

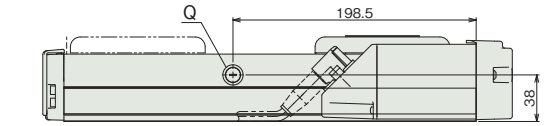
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

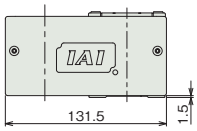


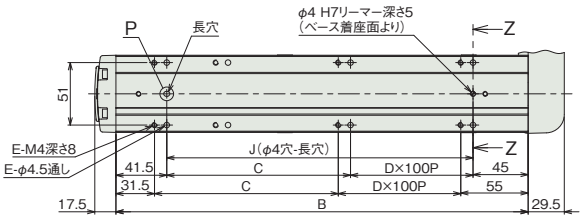
R部内部
グリース給油口
(カバー取外し時)

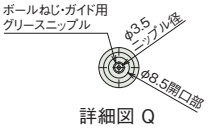






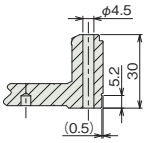




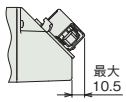


詳細図 Q
グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)

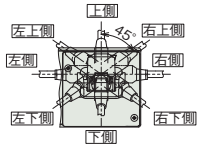
詳細図 P
ベース長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用通し穴詳細



ケーブルコネクター部



ケーブル取出し方向
(8方向)
(出荷時:下側)

■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	233.5	283.5	333.5	383.5	433.5	483.5	533.5	583.5	633.5	683.5	733.5	783.5	833.5	883.5	933.5	983.5
A	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954
B	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
C	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850

■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	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.4
	ブレーキ有り	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7

メインスペック(ダブルスライダー仕様)

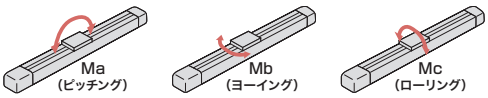
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	24	30	38
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	12	18	23
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	340	170
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–	4	14
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–	3	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	280	170
		最低速度(mm/s)	–	8	4
		定格加減速度(G)	–	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	112	224	449
		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)	2.5	6	16
ストローク		最小呼びストローク(mm)	200	200	200
		最小有効ストローク(mm)	50	50	50
		最大呼びストローク(mm)	800	800	800
		最大有効ストローク(mm)	650	650	650
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注) 呼びストローク:型式上のストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク
(注) リード12は垂直設置できません。

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
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:546 N·m Mb:779 N·m Mc:205 N·m
動的許容モーメント (注4)	Ma:167 N·m Mb:199 N·m Mc:89.8 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様) ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	24	16	14	12		
80	24	16	14	12		
200	24	16	14	12		
320	24	16	10	8		
440	18	10	5	3		
560	7	4				

リード6

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	30	24	22	18	4	4
40	30	24	22	18	4	4
100	30	24	22	18	4	4
160	30	24	22	18	4	4
220	28	22	18	14	2	2
280	26	20	3	1	2	1
340	6					

リード3

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	38	33	33	33	14	14
50	38	33	33	33	14	14
80	38	33	33	28	14	14
110	38	33	33	28	12	12
140	36	31	28	11	10	8
170	30				2	

■高出力設定無効(省エネモード)

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
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	12	8	
80	12	8	
200	12	8	
320	12	6	
440	7	1	

リード6

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	18	12	3
40	18	12	3
100	18	12	3
160	18	12	3
220	12	10	1
280	6	2	

リード3

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	23	20	8
20	23	20	8
50	23	20	8
80	23	20	8
110	18	12	6
140	10	2	1

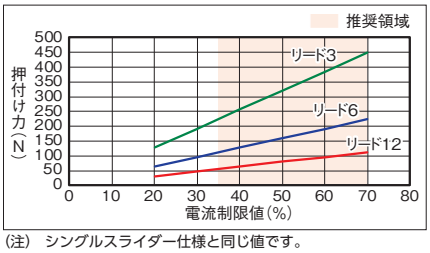
ストロークと最高速度(ダブルスライダー仕様)

リード(mm)								
呼びストローク	200~500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50~350	400	450	500	550	600	650
接続コントローラー	(50mmごと)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
12	高出力有効	560	515	445	390	345	315
	高出力無効	440			390	345	315
6	高出力有効	340<280> 295<280>	255	220	190	170	140
	高出力無効	280<220>	255<220>	220	190	170	140
3	高出力有効	170 145	125	110	95	85	70
	高出力無効	140	125	110	95	85	70

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。
(注) 呼びストローク:型式に掲載するストローク
有効ストローク:実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図(ダブルスライダー仕様)



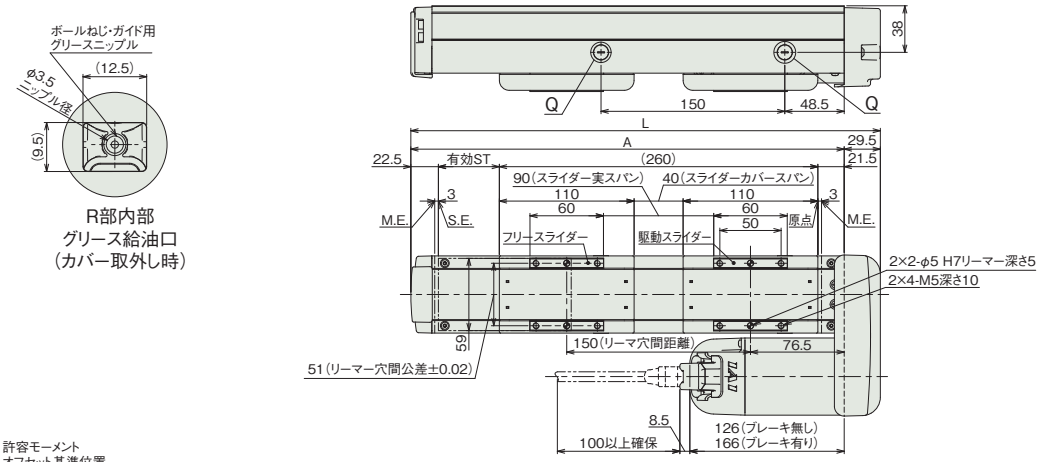
(注) シングルスライダー仕様と同じ値です。

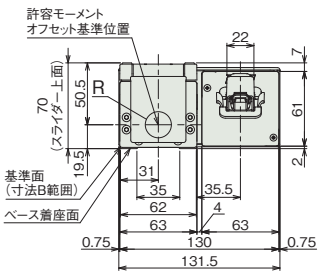
寸法図(ダブルスライダー仕様)

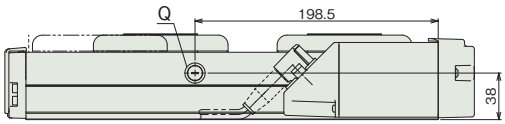
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

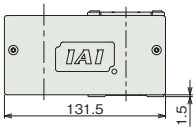
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

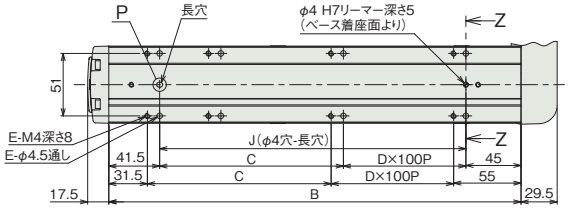
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



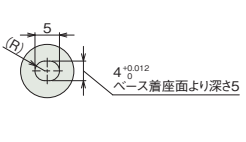




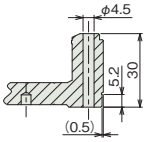




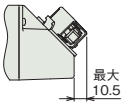
詳細図 Q
グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)



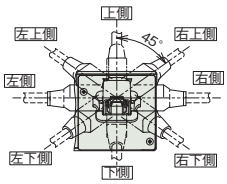
詳細図 P
ベース長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用通し穴詳細



ケーブルコネクター部



ケーブル取出し方向
(8方向)
(出荷時:下側)

■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	383.5	433.5	483.5	533.5	583.5	633.5	683.5	733.5	783.5	833.5	883.5	933.5	983.5
A	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954
B	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.33	3.53	3.73	3.93	4.13	4.33	4.53	4.73	4.93	5.23	5.43	5.63	5.83
	ブレーキ有り	3.63	3.83	4.03	4.33	4.53	4.73	4.93	5.13	5.33	5.53	5.73	5.93	6.13

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.43kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6-HSA6XR

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24v パルスモーター

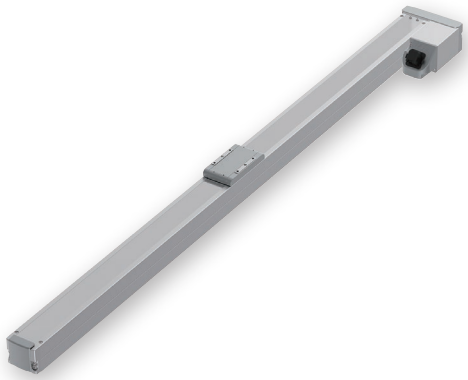
■型式項目

RCP6 - HSA6XR - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	500 ～ 1500 500mm ～ 1500mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
500	–	1050	–
550	–	1100	–
600	–	1150	–
650	–	1200	–
700	–	1250	–
750	–	1300	–
800	–	1350	–
850	–	1400	–
900	–	1450	–
950	–	1500	–
1000	–		

オプション価格表(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**	3-603	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) 4方向コネクター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)080=8m「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-334 ページをご参照ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

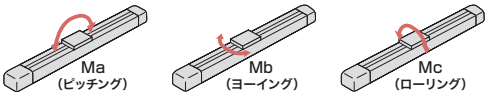
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	15	28	42	42
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	8	14	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	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)	1	2.5	6	16
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.75	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	700	400	200
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		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)	67	112	224	449
		押付け最高速度(mm/s)	30	30	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)	1	2.5	6	16
ストローク		最小ストローク(mm)	500	500	500	500
		最大ストローク(mm)	1500	1500	1400	1000
		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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：65 N·m Mb：75 N·m Mc：120 N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma：33.7 N·m Mb：40.2 N·m Mc：55.3 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	15	15	10	8	7	1	1	1
160	15	15	10	8	7	1	1	1
320	12	12	10	8	6	1	1	1
480	12	12	9	8	6	1	1	1
640	12	12	6.5	5	4	1	1	1
800	9.5	9.5	5	3	2	1	1	1
960		7	3	2	1		0.5	0.5
1120		5	1					

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
80	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
200	28	26	18	16	14	2.5	2.5	2.5
320	26	26	18	14	12	2.5	2.5	2.5
440	26	26	13	11	8	2.5	2.5	2.5
560	17.5	17.5	9	5	3	2	2	2
700		9	3	2	1		1	0.5
800		3						

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	38	26	24	20	6	6	6
40	42	38	26	24	20	6	6	6
100	40	38	26	24	20	6	6	6
160	40	38	26	24	20	6	6	6
220	37	36	26	24	18	6	6	6
280	32	32	25	17	13	6	6	5.5
340	22	22	11	6	5	4	4	3
400	12	6				2	2	

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	42	42	35	35	35	16	16	16
50	42	42	35	35	35	16	16	16
80	40	40	35	35	30	16	16	16
110	40	40	35	35	30	16	16	16
140	40	40	35	30	15	15	15	12
170	40	40	20	10	2	6	6	5
200	10					1	1	

■高出力設定無効(省エネモード)

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		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	8	5	0.75
160	8	5	0.75
320	8	5	0.75
480	8	4	0.75
640	6	3	0.75
800	3	0.5	

リード12

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	14	10	2
80	14	10	2
200	14	10	2
320	14	10	2
440	11	5	1.5
560	4	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	20	14	5
40	20	14	5
100	20	14	5
160	20	14	5
220	16	14	4
280	11	3	1.5
340	1		

リード3

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	25	22	10
20	25	22	10
50	25	22	10
80	25	22	10
110	20	14	8
140	15	4	3

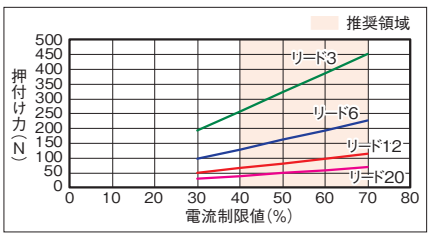
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	500~700 (50mmごと)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	1150 (mm)	1200 (mm)	1250 (mm)	1300 (mm)	1350 (mm)	1400 (mm)	1450 (mm)	1500 (mm)
20	高出力有効	1120 <960>				970<960>	940	860	790	730	640	610	580	540	470	450	430	400
	高出力無効	800<640>							790<640>	730<640>	640	610	580	540	470	450	430	400
12	高出力有効	800<700>	770<700>	680	620	560	510	460	425	380	360	330	315	285	270	250	235	220
	高出力無効	560					510	460	425	380	360	330	315	285	270	250	235	220
6	高出力有効	400	380	340	310	280	255	230	210	185	175	165	140	135	125	115		
	高出力無効	340<280>			310<280>	280	255	230	210	185	175	165	140	135	125	115		
3	高出力有効	200	190	165	145	135	125	115										
	高出力無効	140				135	125	115										

(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。空欄は動作不可となります。

押付け力と電流制限値の相関図

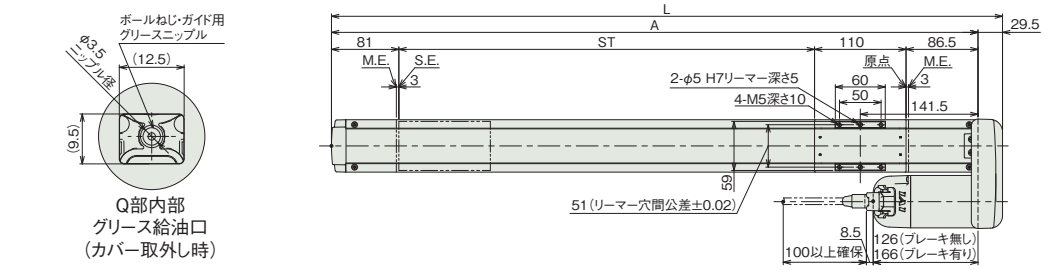


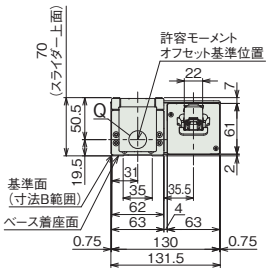
寸法図

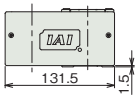
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700ページをご参照ください。

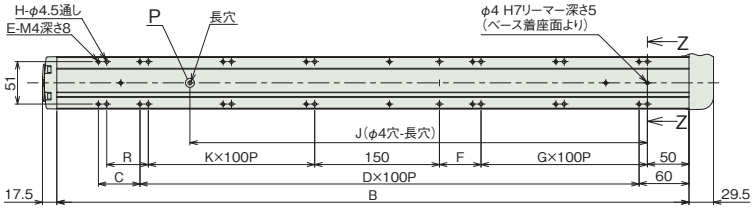
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

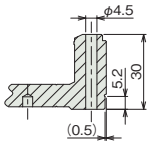






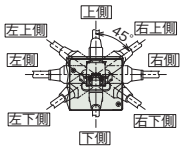
詳細図 P
ベース長穴詳細





断面図 Z-Z
ベース取付け用通し穴詳細

ケーブルコネクター部



ケーブル取出し方向
(8方向)
(出荷時:下側)

■ストローク別寸法

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457	1507	1557	1607	1657	1707	1757	1807
A	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5	1127.5	1177.5	1227.5	1277.5	1327.5	1377.5	1427.5	1477.5	1527.5	1577.5	1627.5	1677.5	1727.5	1777.5
B	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16
E	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
F	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50
G	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
H	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26	28	28	28	30	32	32	32	34	36
J	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
K	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
R	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50

■ストローク別質量

ストローク		500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量(kg)	ブレーキ無し	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4	7.6	7.8	8.0	8.2	8.4	8.6	8.9	9.1	9.3
	ブレーキ有り	5.3	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.2	9.4	9.6

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6-HSA7R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 80mm | 24v パルスモーター

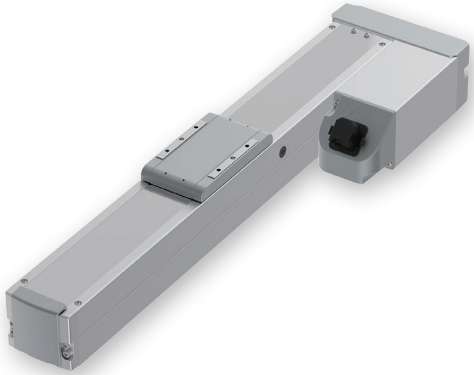
■型式項目

RCP6 – HSA7R – WA – 56P – [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]

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
		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	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	3-603	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) 選択できないリードがあります。(3-159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	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) 4方向コネクター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)080=8m「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-334 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 400mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 600mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

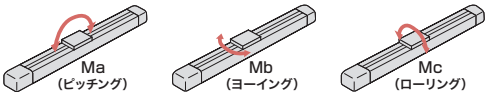
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	37	48	53	53
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	350	175
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	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)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	560	350	140
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		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)	139	209	418	836
		押付け最高速度(mm/s)	30	30	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)	3	8	16	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：145 N·m
	Mb：145 N·m
	Mc：300 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma：75.5 N·m
	Mb：90 N·m
	Mc：134 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	37	37	22	16	14	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3
420	34	34	20	16	11	3	3	3
640	15	15	10	8	6.5	3	3	2
860		9	6	3	2		1	0.5
1080		3						

リード16

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	48	46	35	28	27	8	8	8
140	48	46	35	28	27	8	8	8
280	48	46	35	25	19	8	8	8
420	35	30	19	15	10	5	5	4.5
560	15	15	9	5	2	2.5	2.5	2
700	3	3	1					

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53	51	45	40	40	16	16	16
70	53	51	45	40	40	16	16	16
140	53	51	40	38	35	16	16	16
210	51	51	35	30	24	9	9	8
280	35	35	20	15	9	6	6	5
350	11	11	1			1	1	

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53	51	45	40	40	25	25	25
35	53	51	45	40	40	25	25	25
70	53	51	45	40	40	25	25	25
105	51	51	45	40	35	20	20	19
140	45	45	25	10	6	12.5	12.5	7
175	11							

■高出力設定無効(省エネモード)

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		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	18	10	2
200	18	10	2
420	18	10	2
640	9	2	1
800	1		

リード16

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	35	20	5
140	35	20	5
280	25	12	3
420	14	4	1.5
500	4		

リード8

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

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	30	15
35	40	30	15
70	40	30	15
105	40	20	8
120	8		

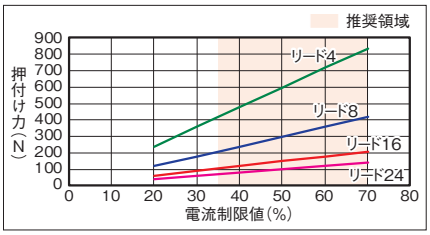
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50～650 (50mmごと)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	高出力有効	1080<860>	950<860>	840	750
	高出力無効	800<640>			750<640>
16	高出力有効	700<560>	625<560>	555	495
	高出力無効	500<420>			495<420>
8	高出力有効	350	310	275	245
	高出力無効	210			
4	高出力有効	175<140>	150<140>	135	120
	高出力無効	120<105>			

(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

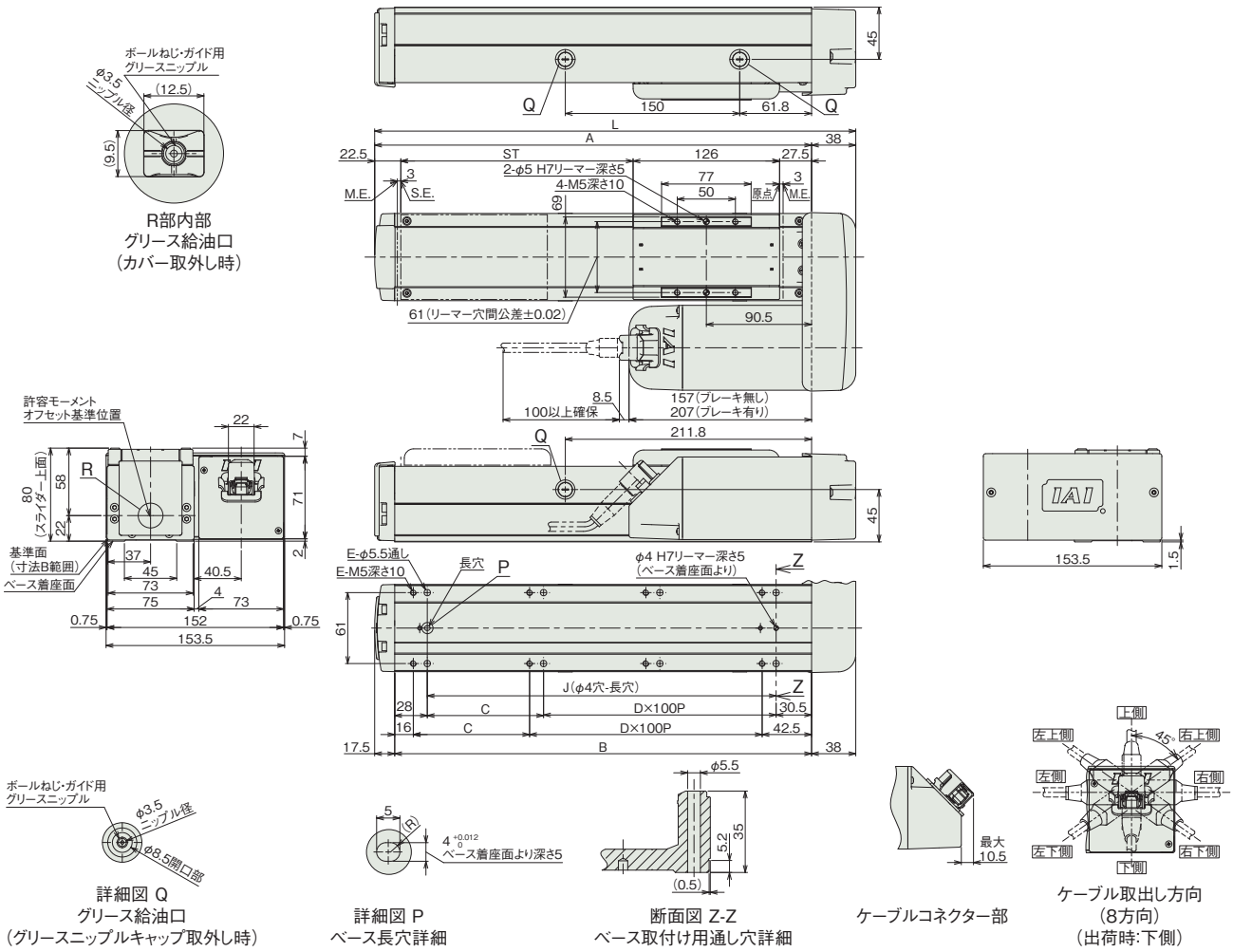


寸法図

CAD図面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、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700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
L	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976
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
C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900

■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	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9	7.1	7.4	7.7	7.9	8.2
	ブレーキ有り	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.4	8.7

メインスペック（ダブルスライダー仕様）

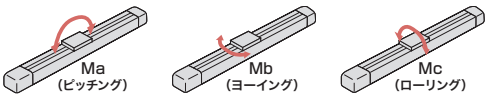
項目			内容		
リード		ボールねじリード（mm）	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）（高出力有効）	44	49	49
		最大可搬質量（kg）（高出力無効）	33	38	38
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	560	280	140
		最低速度（mm/s）	20	10	5
		定格加減速度（G）	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度（G）	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量（kg）（高出力有効）	–	14	23
		最大可搬質量（kg）（高出力無効）	–	8	13
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	–	210	105
		最低速度（mm/s）	–	10	5
		定格加減速度（G）	–	0.3	0.3
		最高加減速度（G）	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力（N）	209	418	836
		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）	2.5	6	16
ストローク		最小呼びストローク（mm）	200	200	200
		最小有効ストローク（mm）	50	50	50
		最大呼びストローク（mm）	800	800	800
		最大有効ストローク（mm）	650	650	650
		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
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：900 N·m Mb：900 N·m Mc：458 N·m
動的許容モーメント（注4）	Ma：316 N·m Mb：376 N·m Mc：218 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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）　呼びストローク：型式上のストローク
　　有効ストローク：実際に動作可能なストローク
（注）　リード12は垂直設置できません。

（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。
　　1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表（ダブルスライダー仕様）　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効（パワーモード）

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	
速度	加速度（G）					
（mm/s）	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	44	33	26	25		
140	44	33	26	25		
280	44	32	22	20		
420	22	15	8	6		
560	5	3				

リード8

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度（G）					
（mm/s）	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	49	43	38	38	14	14
70	49	43	38	38	14	14
140	49	38	36	33	14	14
210	47	31	26	18	5	3.5
280	29	14				

リード4

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度（G）					
（mm/s）	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	49	43	38	38	23	23
35	49	43	38	38	23	23
70	49	43	38	38	23	23
105	49	43	36	31	16	15
140	38	21				

■高出力設定無効（省エネモード）

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
速度	加速度（G）		
（mm/s）	0.3	0.7	0.3
0	33	18	
140	33	18	
280	23	10	
420	8	1	

リード8

姿勢	水平		垂直
速度	加速度（G）		
（mm/s）	0.3	0.7	0.3
0	38	23	8
70	38	23	8
140	38	23	5
210	18	8	

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度（G）		
（mm/s）	0.3	0.7	0.3
0	38	28	13
35	38	28	13
70	38	28	13
105	36	26	4
120	4		

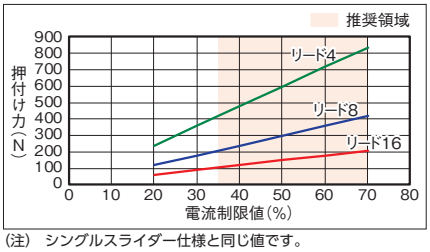
ストロークと最高速度（ダブルスライダー仕様）

リード（mm）	呼びストローク	200～700	750	800
	有効ストローク	50～550	600	650
	接続コントローラー	（50mmごと）	（mm）	（mm）
16	高出力有効	560	555	495
	高出力無効	420		
8	高出力有効	280＜210＞	275＜210＞	245＜210＞
	高出力無効	210＜140＞		
4	高出力有効	140＜105＞	135＜105＞	120＜105＞
	高出力無効	120＜105＞		

（単位はmm/s）

（注）　＜ ＞内は垂直使用の場合です。
（注）　呼びストローク：型式に掲載するストローク
　　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

押付け力と電流制限値の相関図（ダブルスライダー仕様）



（注）　シングルスライダー仕様と同じ値です。

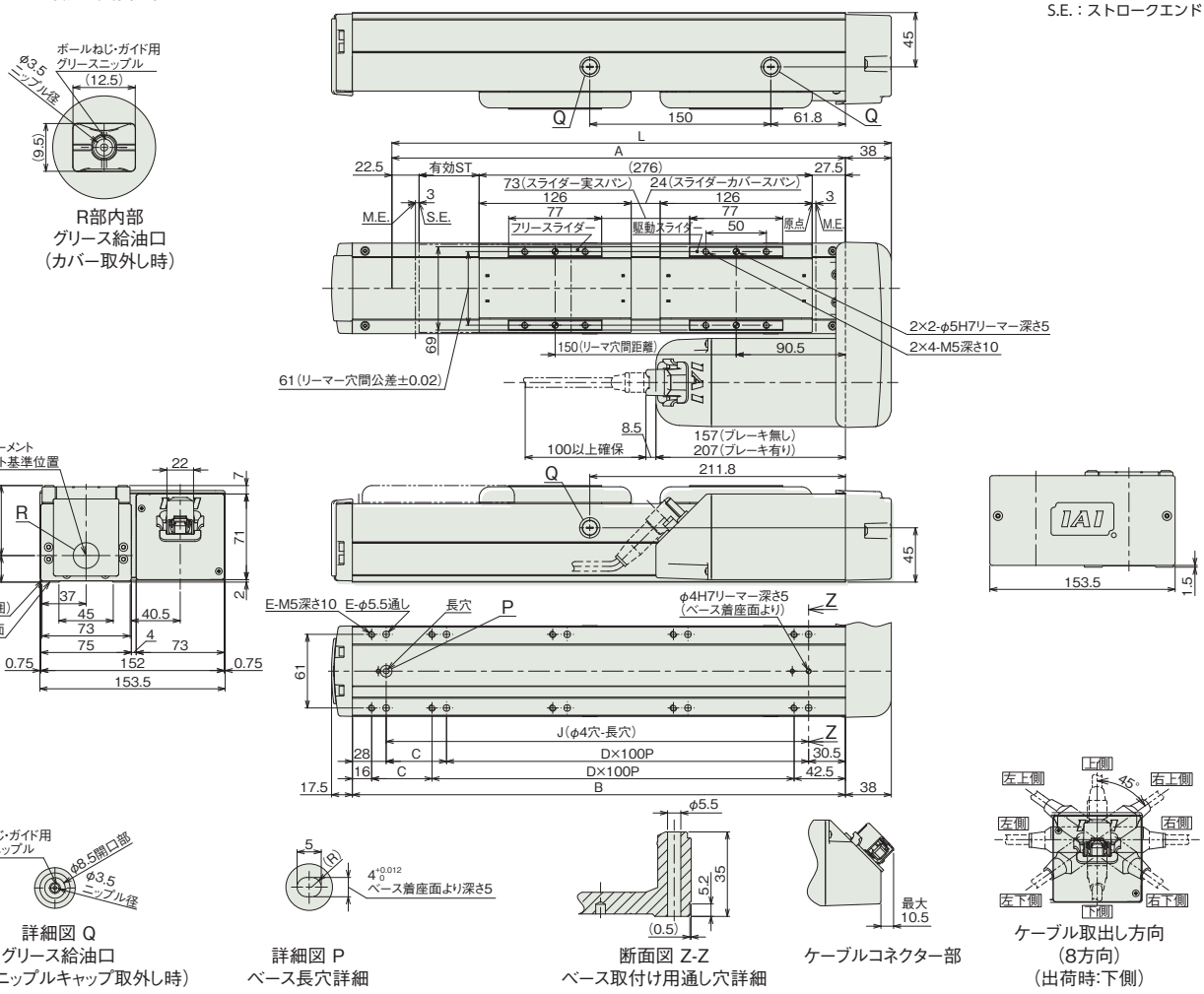
RCP6/RCP6S
RCP5
RCP4
RCP3
RCA
RCS4
RCS3
ISB/ISPB
ISDB/ISPDB
NSA
IFA

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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



■ストロークと寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014
A	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976
B	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
C	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.73	6.03	6.33	6.53	6.83	7.13	7.33	7.63	7.83	8.13	8.43	8.63	8.93
	ブレーキ有り	6.23	6.53	6.83	7.03	7.33	7.63	7.83	8.13	8.33	8.63	8.93	9.13	9.43

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.73kgを加えた質量です。

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP6-HSA7XR

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | モーター折返し | 本体幅 80mm | 24v パルスモーター

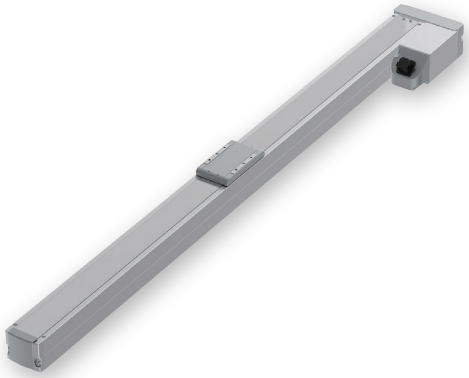
■型式項目

RCP6 - HSA7XR - 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	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアブソ	56P パルスモーター 56□サイズ	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	700～1500 700mm～1500mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
700	–	1150	–
750	–	1200	–
800	–	1250	–
850	–	1300	–
900	–	1350	–
950	–	1400	–
1000	–	1450	–
1050	–	1500	–
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	3-603	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) 4方向コネクター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)080=8m「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-334 ページをご参照ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 400mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

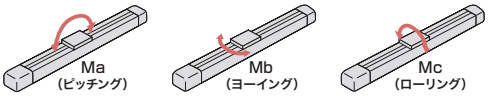
メインスペック

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) (高出力有効)	37	48	53	53
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	18	35	40	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1080	700	350	175
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.1	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)	3	8	16	25
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	2	5	10	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	860	560	350	140
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		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)	139	209	418	836
		押付け最高速度(mm/s)	30	30	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)	3	8	16	25
ストローク		最小ストローク(mm)	700	700	700	700
		最大ストローク(mm)	1500	1500	1500	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　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：145 N·m
	Mb：145 N·m
	Mc：300 N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma：75.5 N·m
	Mb：90 N·m
	Mc：134 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	37	37	22	16	14	3	3	3
200	37	37	22	16	14	3	3	3
420	34	34	20	16	11	3	3	3
640	15	15	10	8	6.5	3	3	2
860		9	6	3	2		1	0.5
1080		3						

リード16

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	48	46	35	28	27	8	8	8
140	48	46	35	28	27	8	8	8
280	48	46	35	25	19	8	8	8
420	35	30	19	15	10	5	5	4.5
560	15	15	9	5	2	2.5	2.5	2
700	3	3	1					

リード8

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53	51	45	40	40	16	16	16
70	53	51	45	40	40	16	16	16
140	53	51	40	38	35	16	16	16
210	51	51	35	30	24	9	9	8
280	35	35	20	15	9	6	6	5
350	11	11	1			1	1	

リード4

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	53	51	45	40	40	25	25	25
35	53	51	45	40	40	25	25	25
70	53	51	45	40	40	25	25	25
105	51	51	45	40	35	20	20	19
140	45	45	25	10	6	12.5	12.5	7
175	11							

■高出力設定無効(省エネモード)

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		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	18	10	2
200	18	10	2
420	18	10	2
640	9	2	1
800	1		

リード16

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	35	20	5
140	35	20	5
280	25	12	3
420	14	4	1.5
500	4		

リード8

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

リード4

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	40	30	15
35	40	30	15
70	40	30	15
105	40	20	8
120	8		

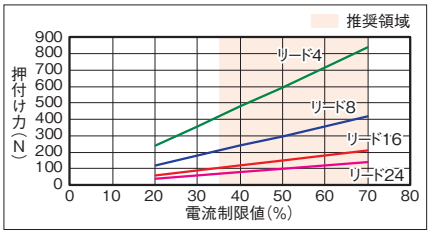
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	700～1000 (50mmごと)	1050 (mm)	1100 (mm)	1150 (mm)	1200 (mm)	1250 (mm)	1300 (mm)	1350 (mm)	1400 (mm)	1450 (mm)	1500 (mm)
24	高出力有効	1080<860>		990<860>	920<860>	850	770	735	680	635	565	550
	高出力無効	800<640>					770<640>	735<640>	680<640>	635	565	550
16	高出力有効	700<560>		645<560>	590<560>	555	510	470	440	420	375	355
	高出力無効	500<420>						470<420>	440<420>	420	375	355
8	高出力有効	350	345	310	285	255	245	230	215	190	180	170
	高出力無効	210								190	180	170
4	高出力有効	175<140>	165<140>	150<140>								
	高出力無効	120<105>										

(単位はmm/s)

(注)　<　>内は垂直使用の場合です。空欄は動作不可となります。

押付け力と電流制限値の相関図

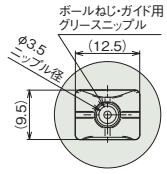


寸法図

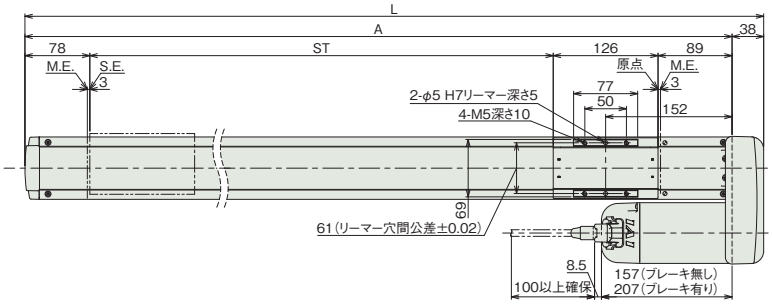
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

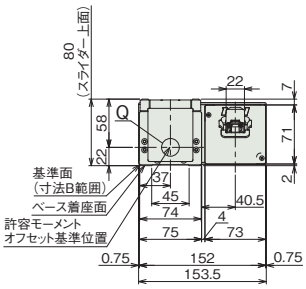
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。
(注) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は3-700ページをご参照ください。

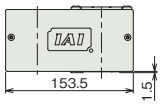
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



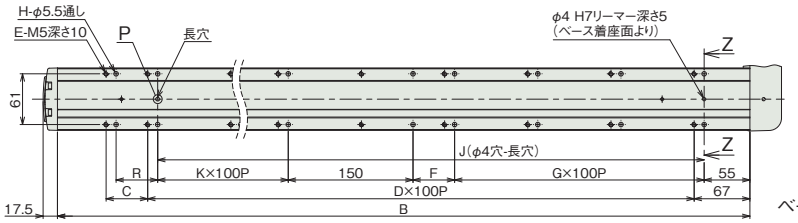
Q部内部
グリース給油口
(カバー取外し時)

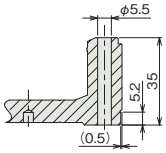




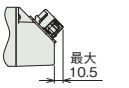


詳細図 P
ベース長穴詳細

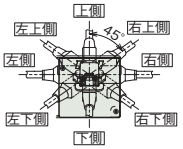




断面図 Z-Z
ベース取付け用通し穴詳細



ケーブルコネクター部



ケーブル取出し方向
(8方向)
(出荷時:下側)

■ストローク別寸法

ストローク	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731	1781	1831
A	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693	1743	1793
B	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	1475.5	1525.5	1575.5	1625.5	1675.5	1725.5	1775.5
C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16
E	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
F	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50
G	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7
H	20	20	20	22	24	24	24	26	28	28	28	30	32	32	32	34	36
J	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
K	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
R	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50	50	0	0	50

■ストローク別質量

ストローク		700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量(kg)	ブレーキ無し	8.7	9.0	9.2	9.5	9.8	10.1	10.3	10.6	10.9	11.1	11.4	11.7	11.9	12.2	12.5	12.7	13.0
	ブレーキ有り	9.2	9.5	9.7	10.0	10.3	10.6	10.8	11.1	11.4	11.6	11.9	12.2	12.4	12.7	13.0	13.2	13.5

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

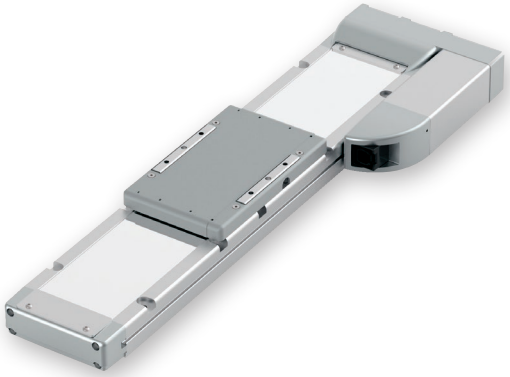
RCP6-WSA10R
RCP6S-WSA10R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 100mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	WSA10R	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

- シリーズ: RCP6 コントローラー別置 / RCP6S コントローラー内蔵
- タイプ: WSA10R
- エンコーダー種類: WA バッテリーレスアブソ
- モーター種類: 35P パルスモーター 35□サイズ
- リード: 16 16mm / 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm
- ストローク: 50～500 50mm～500mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6 P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6S 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 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

(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	RCP6-WSA10R P3	RCP6-WSA10R P5	RCP6S-WSA10R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) リード 10、16 は、垂直で設置することはできません。

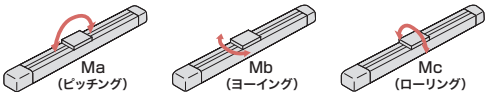
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	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)	40	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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–	305	175
		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)	48	77	155	310
		押付け最高速度(mm/s)	40	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)	–	–	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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2)	Ma：65.4N·m
	Mb：65.4N·m
	Mc：134N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	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	14	10	5	3	2
610		5	2	1	

リード5

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

リード2.5

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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

リード2.5

姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

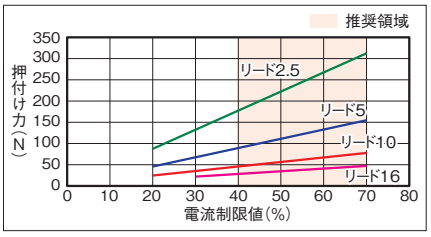
ストロークと最高速度

リード (mm)	接続コントローラー	50~300 (50mmごと)	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 <305>	355 <305>	290	245	205
	高出力無効	260			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



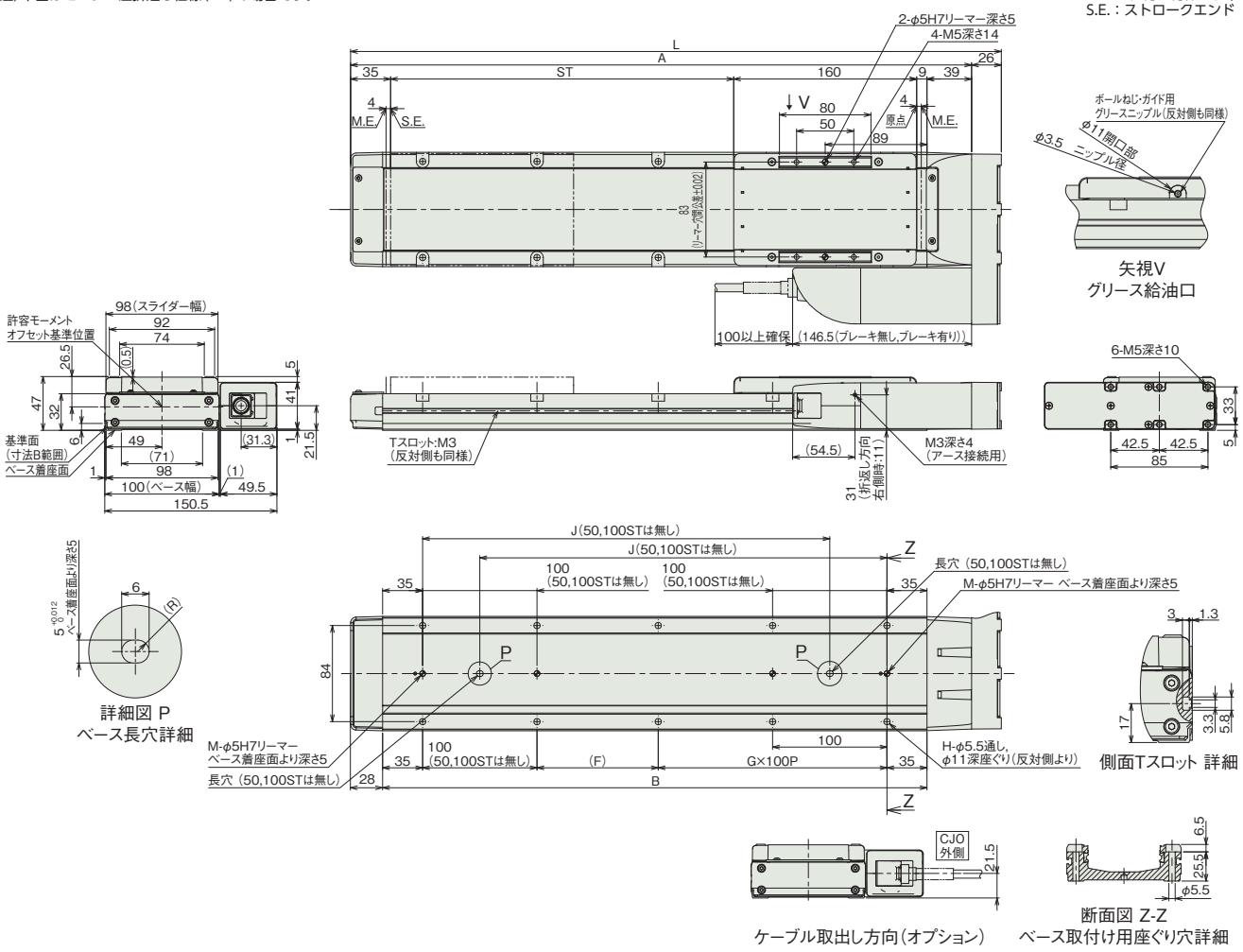
寸法図

CAD図面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

■RCP6-WSA10R

(注) 原点復帰を行った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) 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

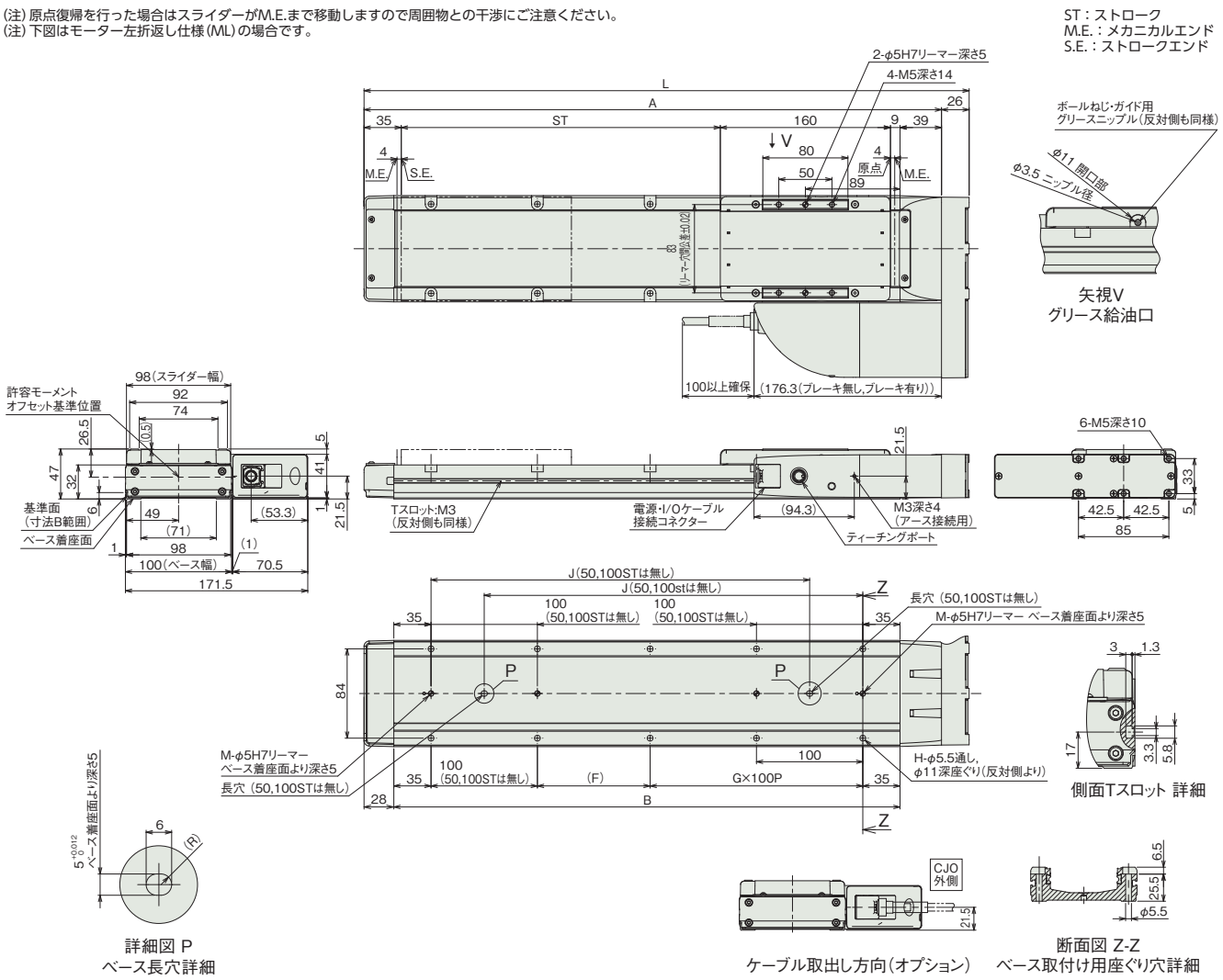
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J	–	–	206	256	306	356	406	456	506	556
M	1	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	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.1
	ブレーキ有り	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.2

■RCP6S-WSA10R

(注) 原点復帰を行った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) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
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	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2
	ブレーキ有り	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0	5.3

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

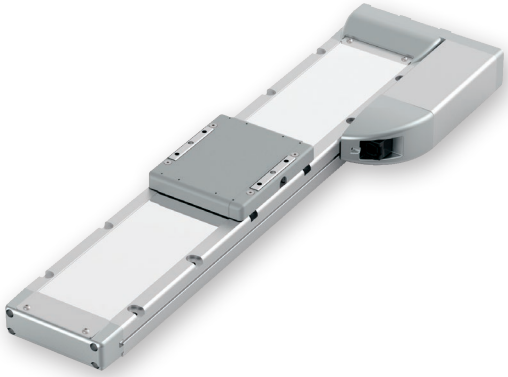
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-181ページをご確認ください。

RCP6-WSA12R
RCP6S-WSA12R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 120mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	- WSA12R -	WA	- 42P -						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–

(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	RCP6-WSA12R P3	RCP6-WSA12R P5	RCP6S-WSA12R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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)080=8m 『-RB』=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は、1-335 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) リード 12、20 は、垂直で設置することはできません。

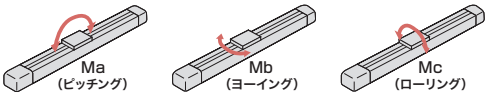
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	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)	0.1	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	16
		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
		押付け最高速度(mm/s)	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)	–	–	9	16
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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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2)	Ma：87.5N·m
	Mb：87.5N·m
	Mc：233N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	12	8	6	4	3
160	12	8	6	4	3
320	12	8	6	4	3
480	12	8	6	4	2
640		8	6	4	1
800		7	4		

リード12

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

リード6

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

リード3

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平	
速度	加速度(G)	
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	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

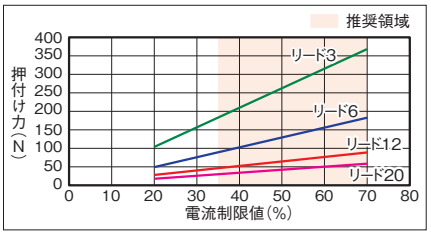
ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	50～350 (50mmごと)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	高出力有効	800						740	650	580	520
	高出力無効	640								580	520
12	高出力有効	600				535	465	405	355	315	285
	高出力無効	500					465	405	355	315	285
6	高出力有効	450 <400>	435 <400>	365	310	265	230	200	175	155	140
	高出力無効	290				265	230	200	175	155	140
3	高出力有効	225	215	180	150	130	115	100	85	75	70
	高出力無効	150				130	115	100	85	75	70

(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



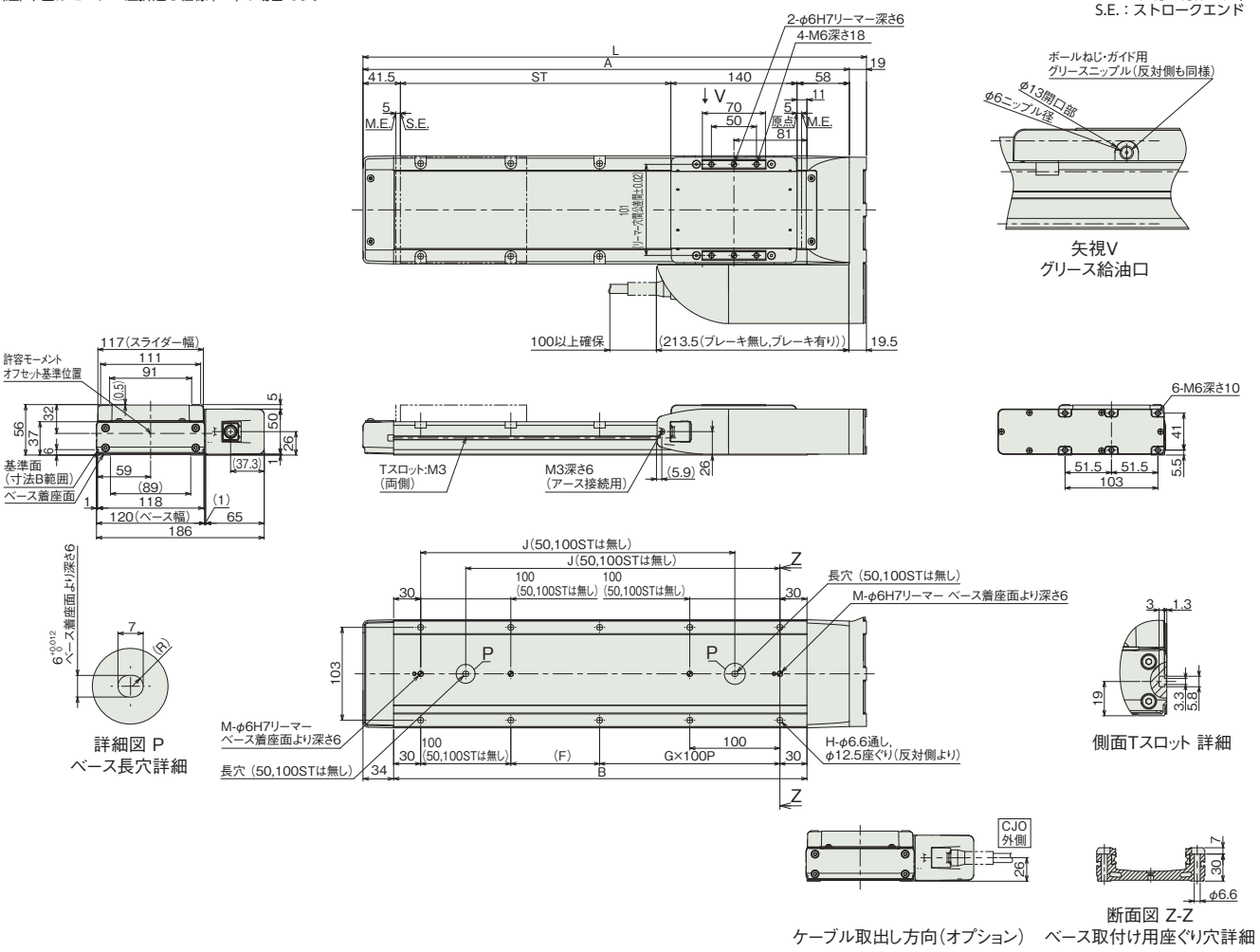
寸法図

CAD図面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

■RCP6-WSA12R

(注) 原点復帰を行った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) 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



■ストロークと寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
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	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
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

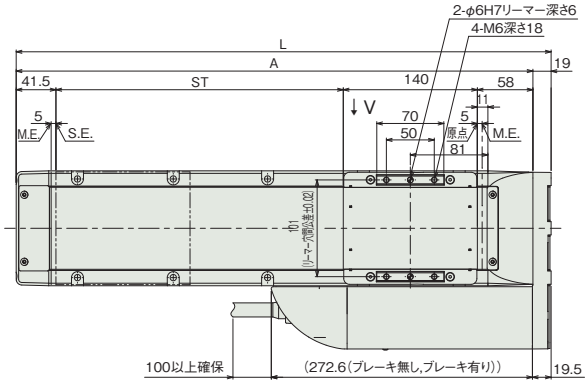
■ストローク別質量

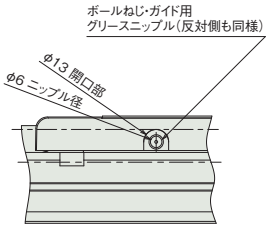
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.1
	ブレーキ有り	4.1	4.5	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1

■RCP6S-WSA12R

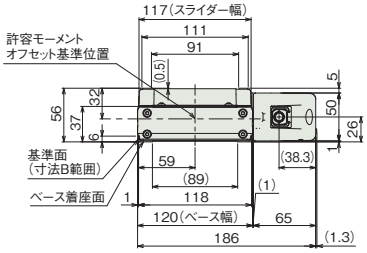
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

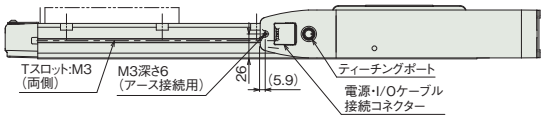
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

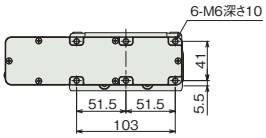


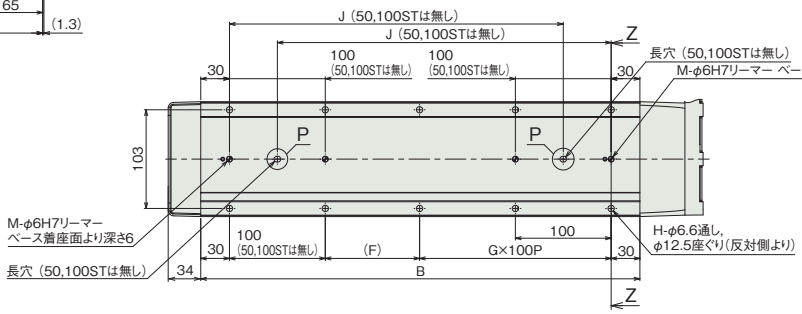


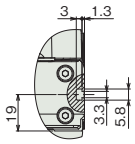
矢視V
グリース給油口



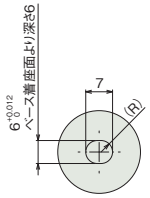




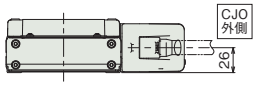




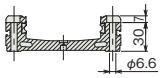
側面Tスロット 詳細



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

■ストロークと別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5
A	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
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	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
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	4.2	4.5	4.9	5.2	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.9	9.2
	ブレーキ有り	4.3	4.6	4.9	5.3	5.6	5.9	6.3	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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-WSA14R
RCP6S-WSA14R

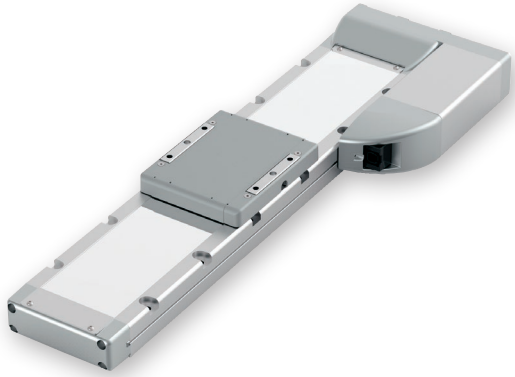
±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 140mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	- WSA14R -	WA	- 56P -						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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ごと)	RCP6 P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6S SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

(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	RCP6-WSA14R P3	RCP6-WSA14R P5	RCP6S-WSA14R 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)	–	–	–

(注) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5/SE : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 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、デューティー比の制限が必要です。詳細は 1-335 ページをご参照ください。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) リード 16、24 は垂直で設置することはできません。

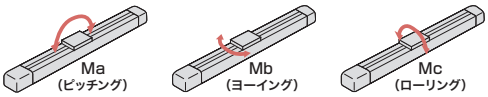
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	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	175
		最低速度(mm/s)	30	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.1	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
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–	350	175
		最低速度(mm/s)	–	–	10	5
		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
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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
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2)	Ma：122N·m
	Mb：122N·m
	Mc：308N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード16

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

リード4

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

■高出力設定無効(省エネモード)

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	加速度(G)	
(mm/s)	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	加速度(G)	
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	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	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	54	48	18
35	54	48	18
70	54	48	18
105	36	24	6

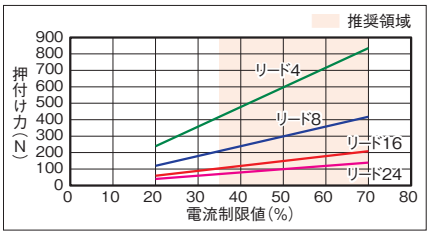
ストロークと最高速度

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

(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



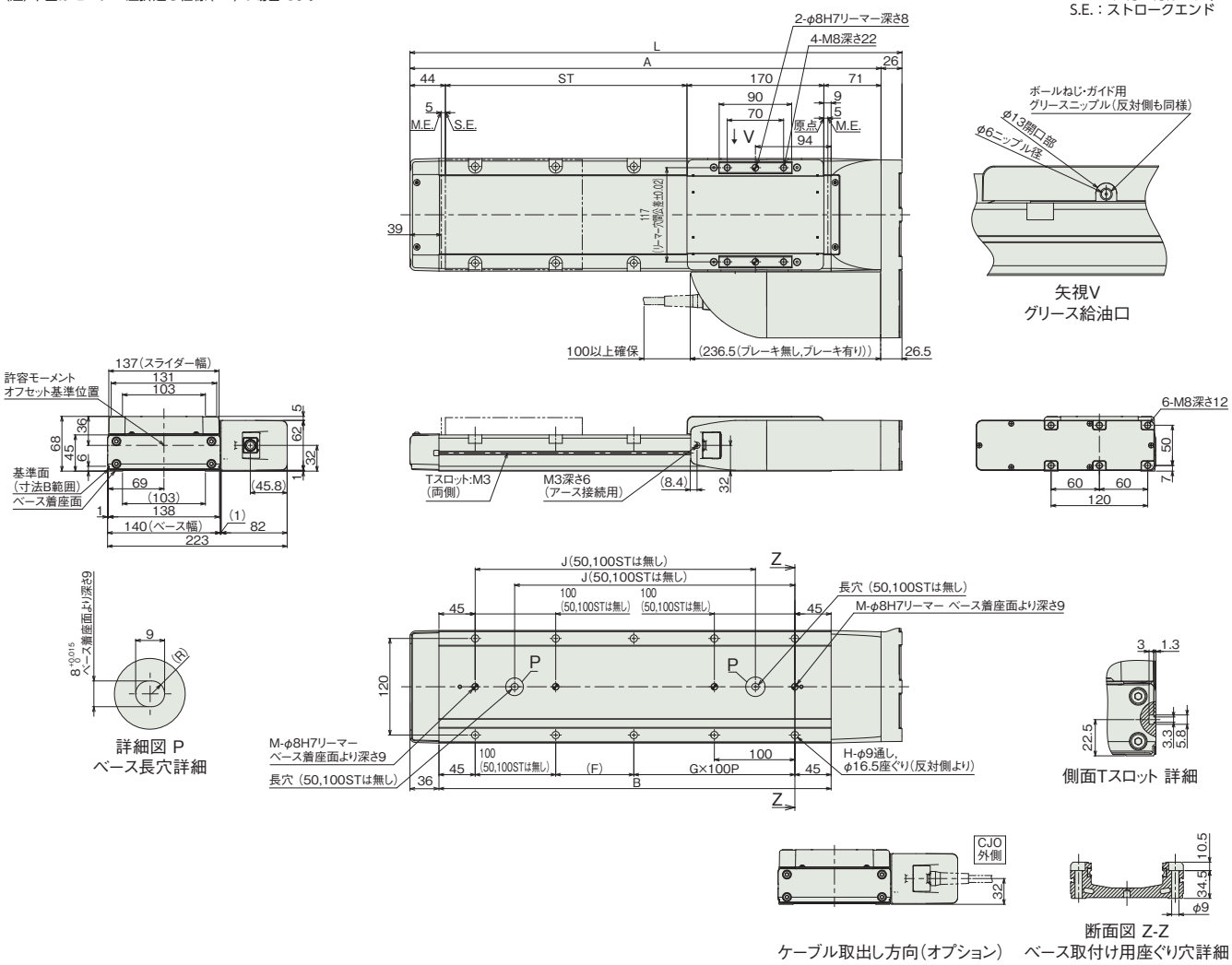
寸法図

CAD図面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

■RCP6-WSA14R

(注) 原点復帰を行った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) 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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
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

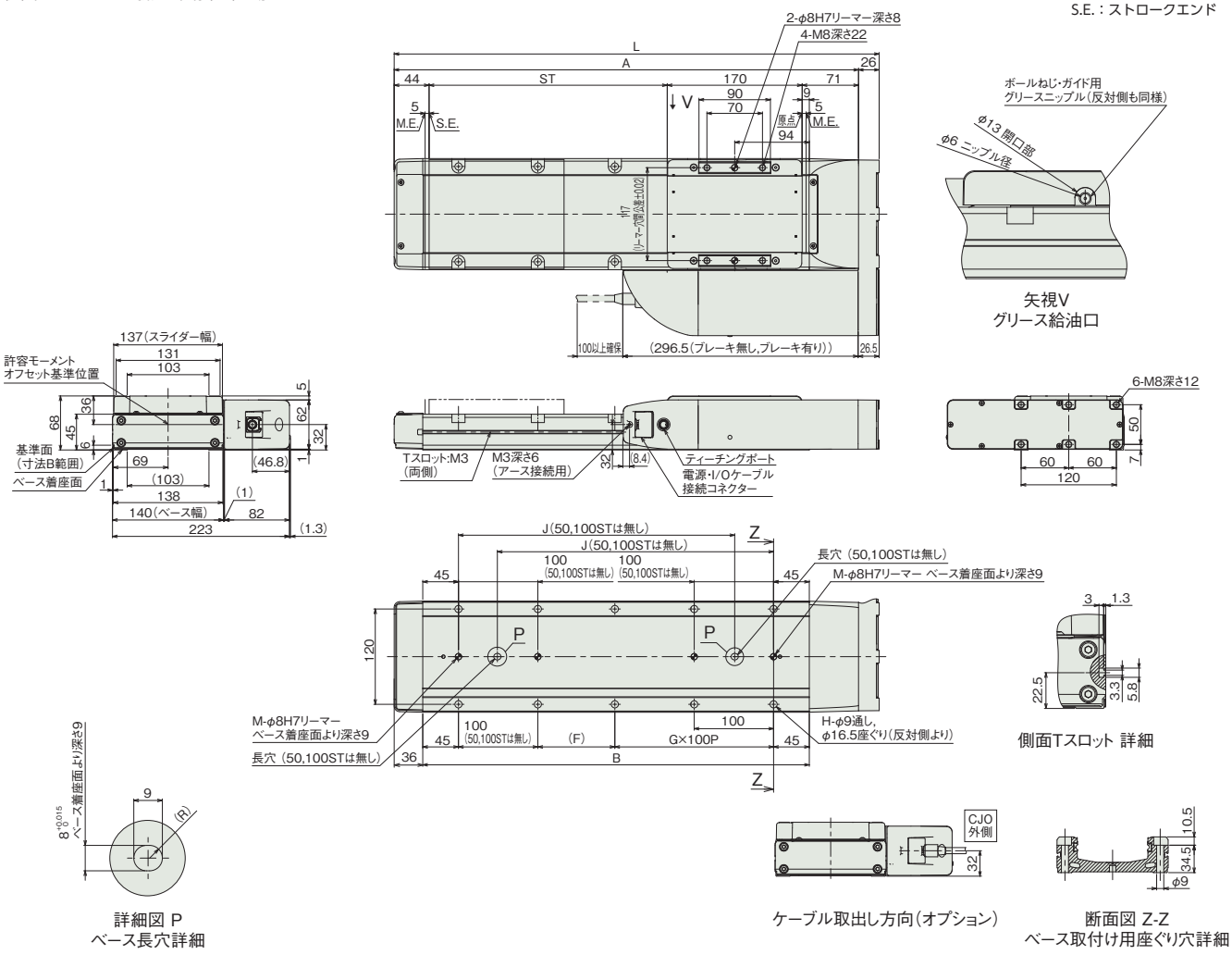
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.3	7.8	8.2	8.7	9.2	9.6	10.1	10.6	11.1	11.5	12.0	12.5	13.0	13.4	13.9	14.4
	ブレーキ有り	7.4	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1	13.6	14.0	14.5

■RCP6S-WSA14R

(注) 原点復帰を行った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) 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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
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)	ブレーキ無し	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1	14.6
	ブレーキ有り	7.6	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2	14.7

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181ページをご確認ください。

RCP6-WSA16R
RCP6S-WSA16R

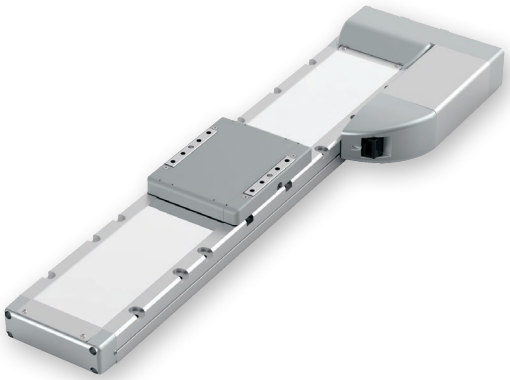
±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 160mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	- WSA16R -	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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	56SP 高推力パルスモーター 56□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～1100 50mm～1100mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S	ストローク (mm)	標準価格 RCP6	標準価格 RCP6S
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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–

(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	RCP6-WSA16R P4	RCP6-WSA16R P6	RCP6S-WSA16R 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)	–	–	–

選定上の注意

(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。
(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) 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 1-321 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 650mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) リード 20 は垂直で設置することはできません。
(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

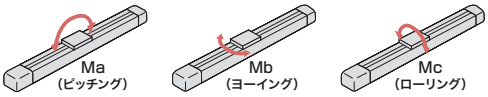
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	70	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	365	170
		最低速度(mm/s)	25	13	7
		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)	–	15	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	210	145
		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
		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)	–	15	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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2)	Ma：161N·m
	Mb：161N·m
	Mc：404N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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。空欄は動作不可となります。

リード20

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

リード10

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

リード5

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

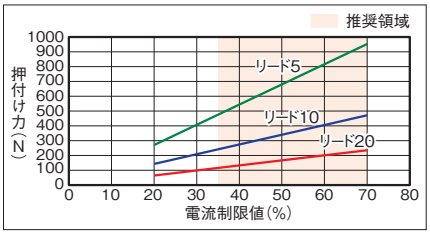
ストロークと最高速度

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

(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



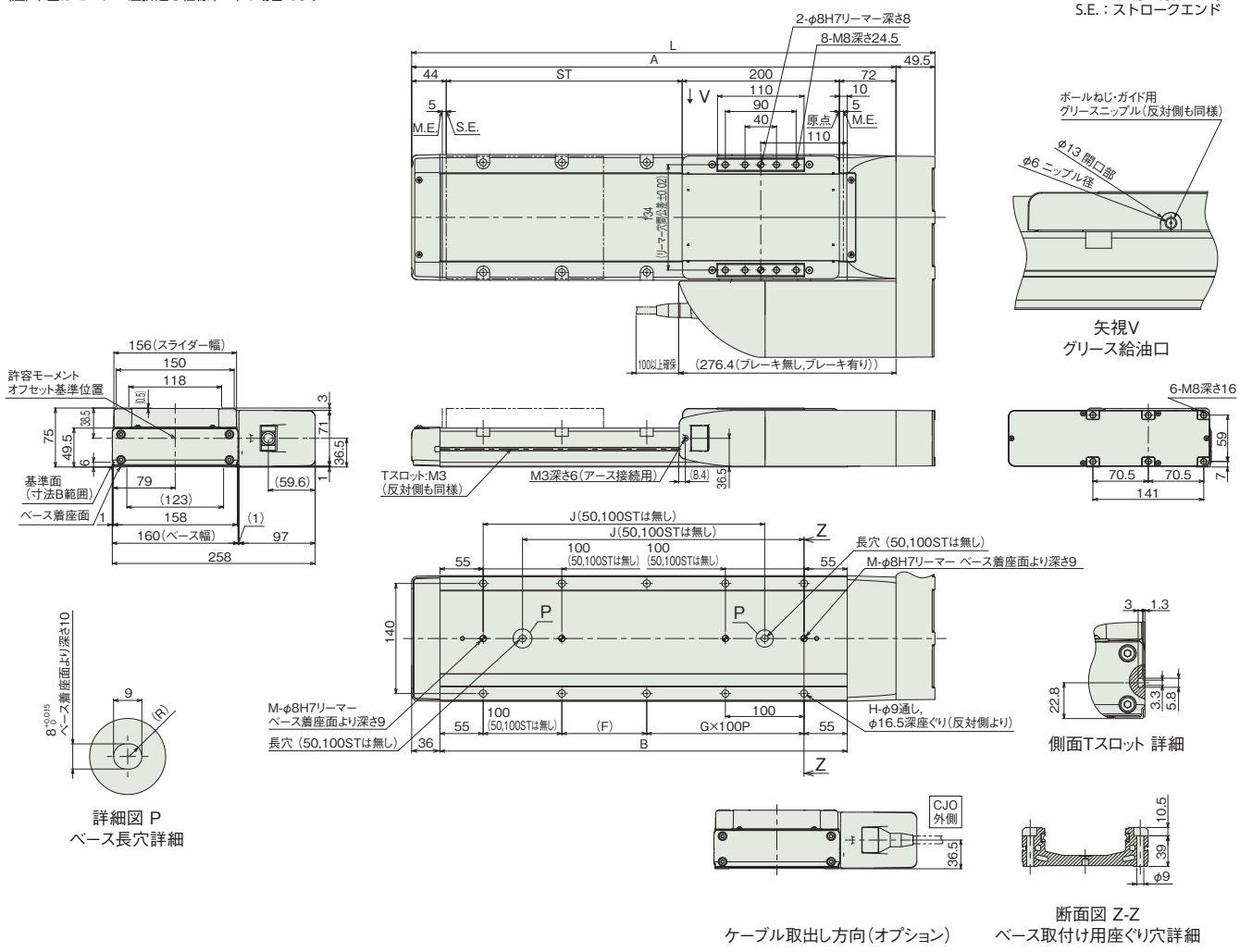
寸法図

CAD図面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

■RCP6-WSA16R

(注) 原点復帰を行った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) 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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
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	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
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

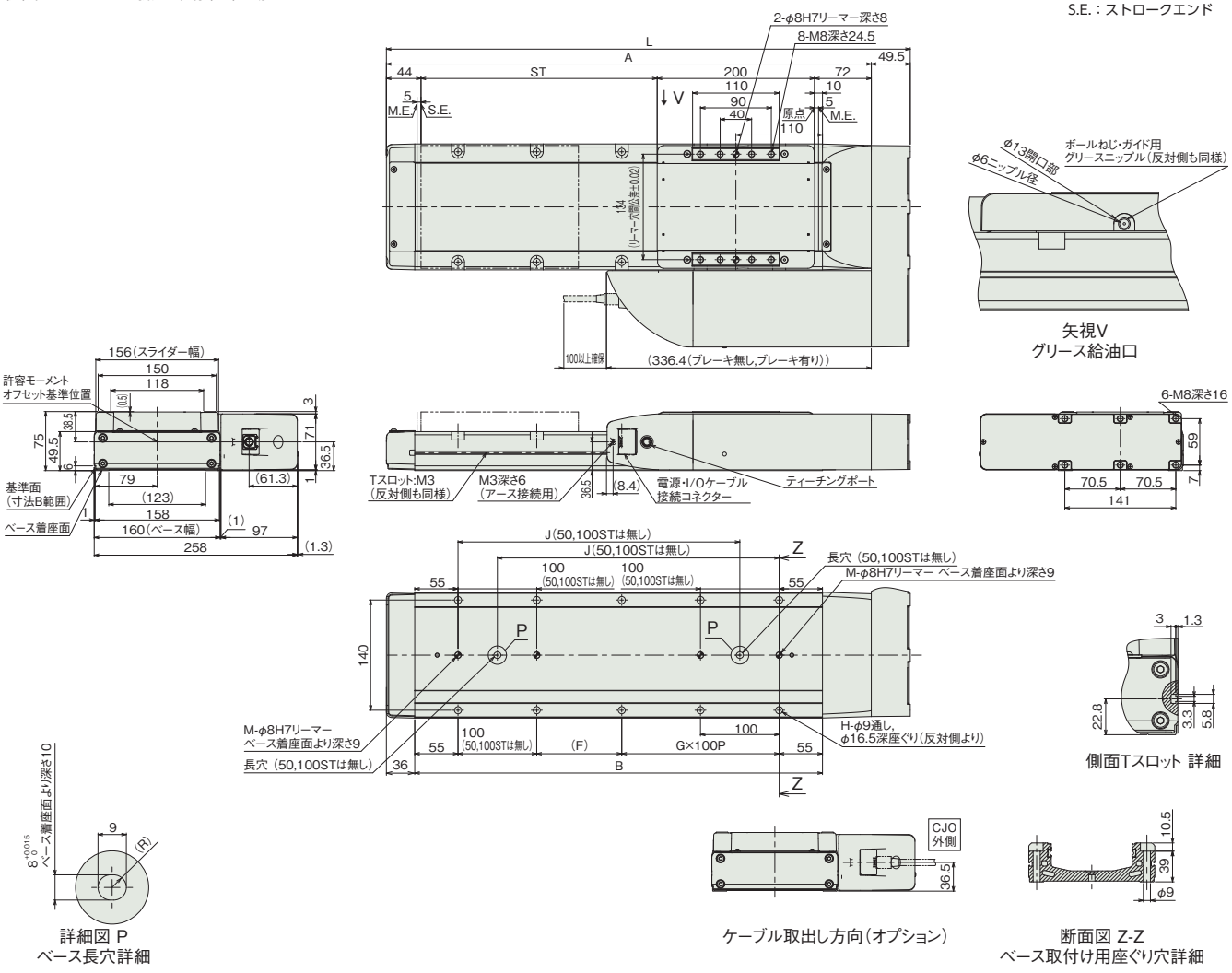
■ストローク別質量

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)	ブレーキ無し	10.4	11.0	11.6	12.2	12.7	13.3	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	16.9	17.5	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.0	21.7	22.2	22.8
	ブレーキ有り	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2	17.7	18.3	18.9	19.5	20.1	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1

■RCP6S-WSA16R

(注) 原点復帰を行った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) 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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
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	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
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)	ブレーキ無し	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2	17.7	18.4	18.9	19.5	20.1	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1
	ブレーキ有り	10.9	11.5	12.1	12.7	13.3	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.2	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2	22.7	23.4

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。

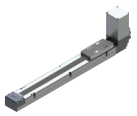
名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PCF/PGF		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CFB/CGFB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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、8-181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。

スライダータイプ

RCP5

パルスモーター			
RCP5	スライダー 【ベルト駆動タイプ】	RCP5-BA4/BA4U	3-183
		RCP5-BA6/BA6U	3-187
		RCP5-BA7/BA7U	3-191



RCP5-BA4
RCP5-BA4U

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24v パルスモーター | ベルトタイプ

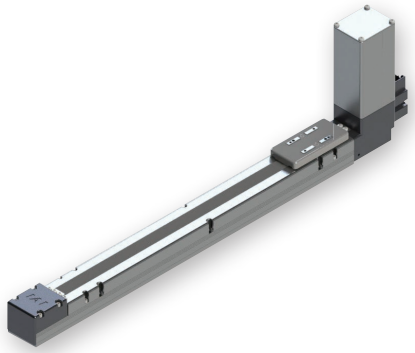
■型式項目

RCP5 – [ ] – WA – 35P – 48 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

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
	BA4 ベルトタイプ モーター上付き	WA バッテリーレスアブソ	35P パルスモーター 35□サイズ	48 48mm相当	300 ～ 1200 300mm ～ 1200mm (100mmごと)	P3 PCON MSEL	N 無し	下記オプション 価格表参照
	BA4U ベルトタイプ モーター下付き					P5 RCON RSEL	P 1m	
							S 3m	
							M 5m	
							X□□ 長さ指定	
							R□□ ロボットケーブル	

CE RoHS 10

水平 | 横立て | 天吊り | 垂直



(注) 上写真はモーター上付き仕様です。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側) (注1)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側) (注1)	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側) (注1)	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側) (注1)	CJB	3-604	–
天吊り取付け仕様(注2)	CIM	3-604	–
左横立て取付け仕様(注2)	SIL	3-607	–
右横立て取付け仕様(注2)	SIR	3-607	–
原点逆仕様	NM	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) 天吊り、横立て取付け仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	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) 4方向コネクター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) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(1) 水平、天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平、天吊りで設置することはできません。
(2) ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 150mm/s 以上でご使用ください。
(3) 「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。
(4) 押付け動作を行うことはできません。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

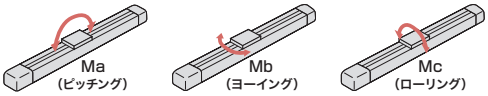
メインスペック

項目			内容
リード		リード(mm)	48相当
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	1.5
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	1
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200
		最低速度(mm/s)	150
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–
	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)	–
		最高加減速度(G)	–
押付け		押付け時最大推力(N)	–
		押付け最高速度(mm/s)	–
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		最小ストローク(mm)	300
		最大ストローク(mm)	1200
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト　リード48mm相当
繰返し位置決め精度	±0.08mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：16.0N·m
	Mb：16.0N·m
	Mc：31.2N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：6.14N·m
	Mb：6.14N·m
	Mc：11.9N·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	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	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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。

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.5G
0	1.5
200	1.5
800	1.5
1000	1
1200	0.5

■高出力設定無効(省エネモード)

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。

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.5G
0	1
200	1
800	1
1000	1
1200	0.5

ストロークと最高速度

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

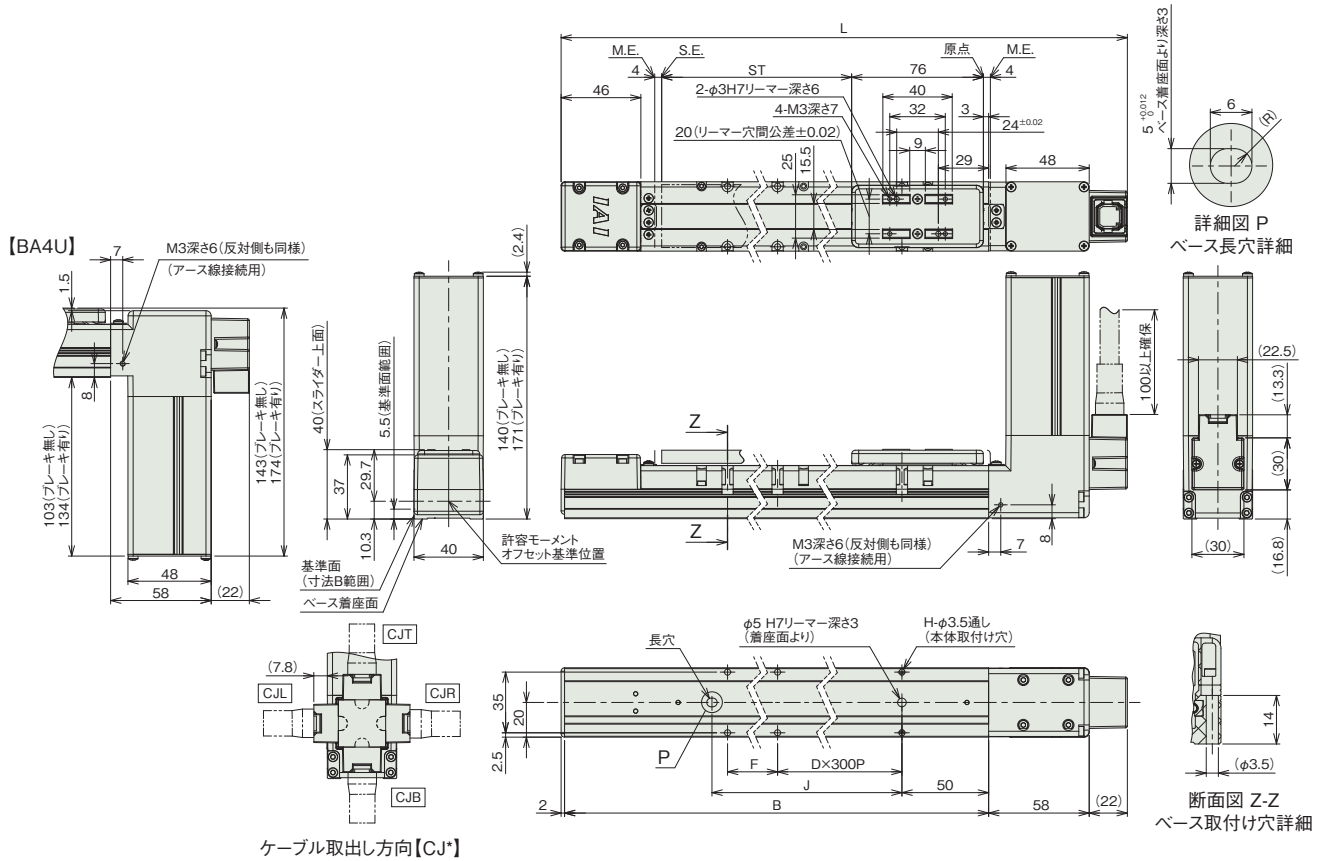
(単位はmm/s)

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) 原点復帰を行った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) アクチュエーターの取付け方法は上面からのボルト固定のみです。

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



ケーブル取出し方向【CJ*】

■ストローク別寸法

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
L	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317	1417
B	435	535	635	735	835	935	1035	1135	1235	1335
D	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3
F	291	91	191	291	91	191	291	91	191	291
H	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10
J	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200

■ストローク別質量

ストローク		300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
質量(kg)	ブレーキ無し	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9
	ブレーキ有り	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3	3.1

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

適応コントローラー

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP5-BA6
RCP5-BA6U

簡易防塵 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅60mm / 24vパルスモーター / ベルトタイプ

■型式項目

RCP5 – [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]

シリーズ	
RCP5	

タイプ	
BA6	ベルトタイプ モーター上付き
BA6U	ベルトタイプ モーター下付き

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
42P	パルスモーター 42□サイズ

リード	
48	48mm相当

ストローク	
300	300mm
～	～
2200	2200mm (100mmごと)

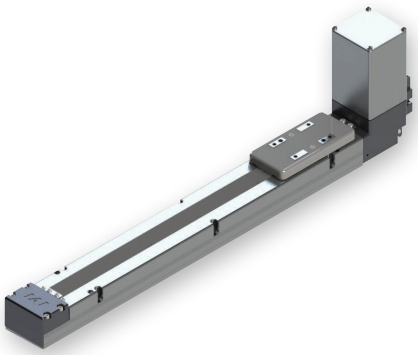
適応コントローラー	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL

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



(注) 上写真はモーター上付き仕様です。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側) (注1)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側) (注1)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側) (注1)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側) (注1)	**CJB**	3-604	–
天吊り取付け仕様(注2)	**CIM**	3-604	–
左横立て取付け仕様(注2)	**SIL**	3-607	–
右横立て取付け仕様(注2)	**SIR**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) 天吊り、横立て取付け仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	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) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(1) 水平、天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平、天吊りで設置することはできません。
(2) ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用ください。
(3) 「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。
(4) 押付け動作を行うことはできません。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

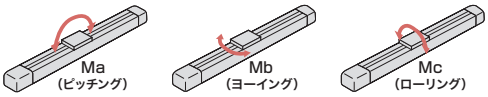
メインスペック

項目			内容
リード		リード(mm)	48相当
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	6
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1500
		最低速度(mm/s)	60
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–
	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)	–
		最高加減速度(G)	–
押付け		押付け時最大推力(N)	–
		押付け最高速度(mm/s)	–
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		最小ストローク(mm)	300
		最大ストローク(mm)	2200
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト　リード48mm相当
繰返し位置決め精度	±0.08mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：44.5N·m
	Mb：44.5N·m
	Mc：89.2N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：15.7N·m
	Mb：15.7N·m
	Mc：31.6N·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	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	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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。

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.5G
0	6
600	6
800	4
1000	3
1500	1

■高出力設定無効(省エネモード)

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。

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.5G
0	3
800	3
1400	0.5

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

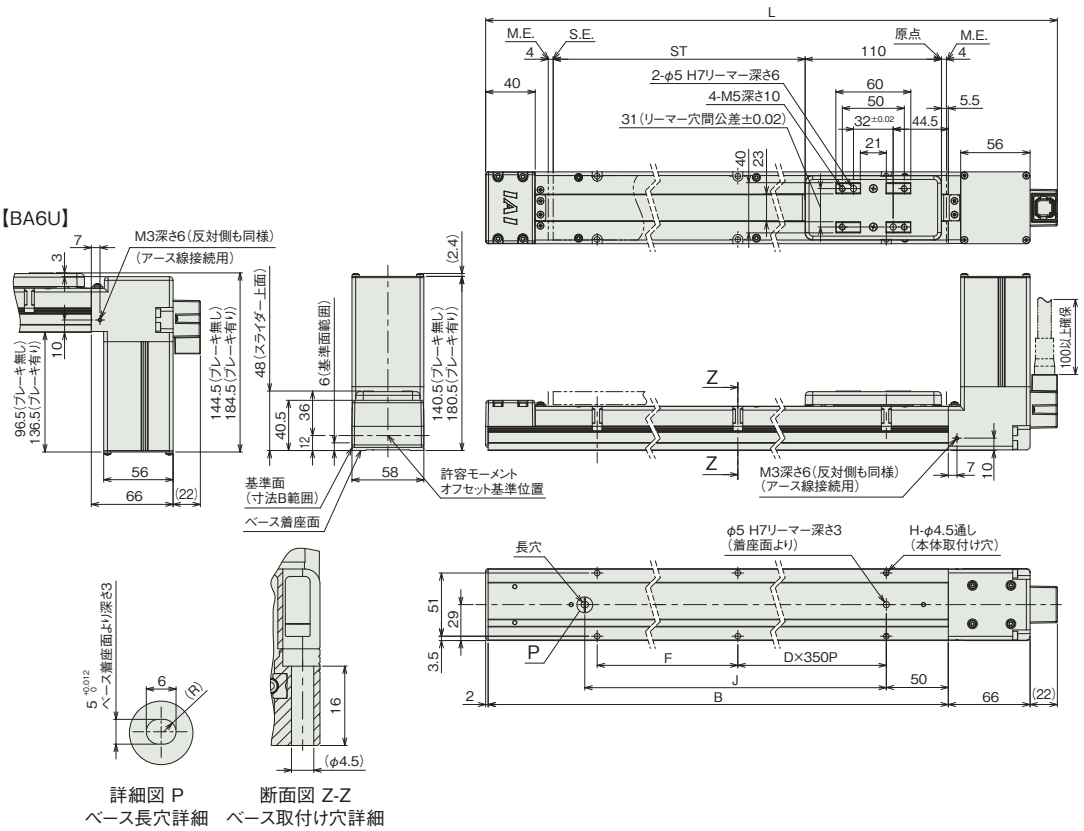
寸法図

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) 原点復帰を行った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) アクチュエーターの取付け方法は上面からのボルト固定のみです。

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

【BA6U】



ケーブル取出し方向【CJ*】

詳細図 P
ベース長穴詳細

断面図 Z-Z
ベース取付け穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
L	558	658	758	858	958	1058	1158	1258	1358	1458	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	2258	2358	2458
B	468	568	668	768	868	968	1068	1168	1268	1368	1468	1568	1668	1768	1868	1968	2068	2168	2268	2368
D	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6
F	330	80	180	280	380	130	230	330	80	180	280	380	130	230	330	80	180	280	380	130
H	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16
J	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240

■ストローク別質量

ストローク		300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
質量(kg)	ブレーキ無し	2.2	2.4	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.1	6.3
	ブレーキ有り	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7

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

適応コントローラー

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	
MSEL-PC/PG		4	単相AC100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512(ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16(ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP5-BA7
RCP5-BA7U

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅70mm | 24v パルスモーター | ベルトタイプ

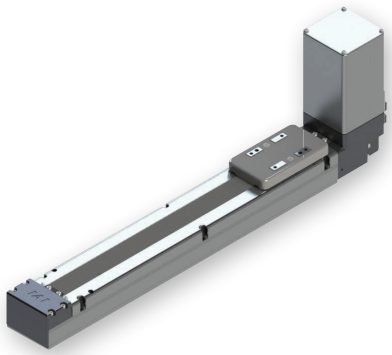
■型式項目

RCP5 – [ ] – WA – 56P – 48 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

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
	BA7 ベルトタイプ モーター上付き BA7U ベルトタイプ モーター下付き	WA バッテリーレスアブソ	56P パルスモーター 56□サイズ	48 48mm相当	300～2600 300mm～2600mm (100mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 横立て | 天吊り | 垂直



(注) 上写真はモーター上付き仕様です。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側) (注1)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側) (注1)	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側) (注1)	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側) (注1)	CJB	3-604	–
天吊り取付け仕様(注2)	CIM	3-604	–
左横立て取付け仕様(注2)	SIL	3-607	–
右横立て取付け仕様(注2)	SIR	3-607	–
原点逆仕様	NM	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) 天吊り、横立て取付け仕様は、1000mmストローク以下のみ設置できます。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	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) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

選定上の注意

(1) 水平、天吊り仕様を横立てに設置することはできません。同様に、横立て仕様を水平、天吊りで設置することはできません。
(2) ベルトタイプは低速運転時に振動や音が発生する場合がありますので、移動速度は 100mm/s 以上でご使用ください。
(3) 「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。
(4) 押付け動作を行うことはできません。
(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 180mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

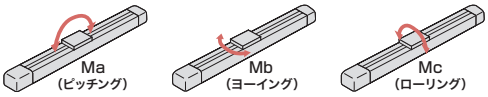
メインスペック

項目			内容
リード		リード(mm)	48相当
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	16
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	14
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1600
		最低速度(mm/s)	100
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	–
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	–
	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)	–
		最高加減速度(G)	–
押付け		押付け時最大推力(N)	–
		押付け最高速度(mm/s)	–
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		最小ストローク(mm)	300
		最大ストローク(mm)	2600
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト　リード48mm相当
繰返し位置決め精度	±0.08mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：80.7N·m
	Mb：80.7N·m
	Mc：175N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：33.2N·m
	Mb：33.2N·m
	Mc：72.3N·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	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	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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。

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.5G
0	16
100	16
1000	5
1400	2
1600	2

■高出力設定無効(省エネモード)

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。

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.5G
0	14
100	14
400	10
800	5
1200	1

ストロークと最高速度

リード(mm)	接続コントローラー	300(mm)	400(mm)	500(mm)	600(mm)	700(mm)	800(mm)	900(mm)	1000～2600 (100mmごと)
48相当	高出力有効	890	1070	1220	1340	1450	1520	1550	1600
	高出力無効	890	1070	1120	1200				

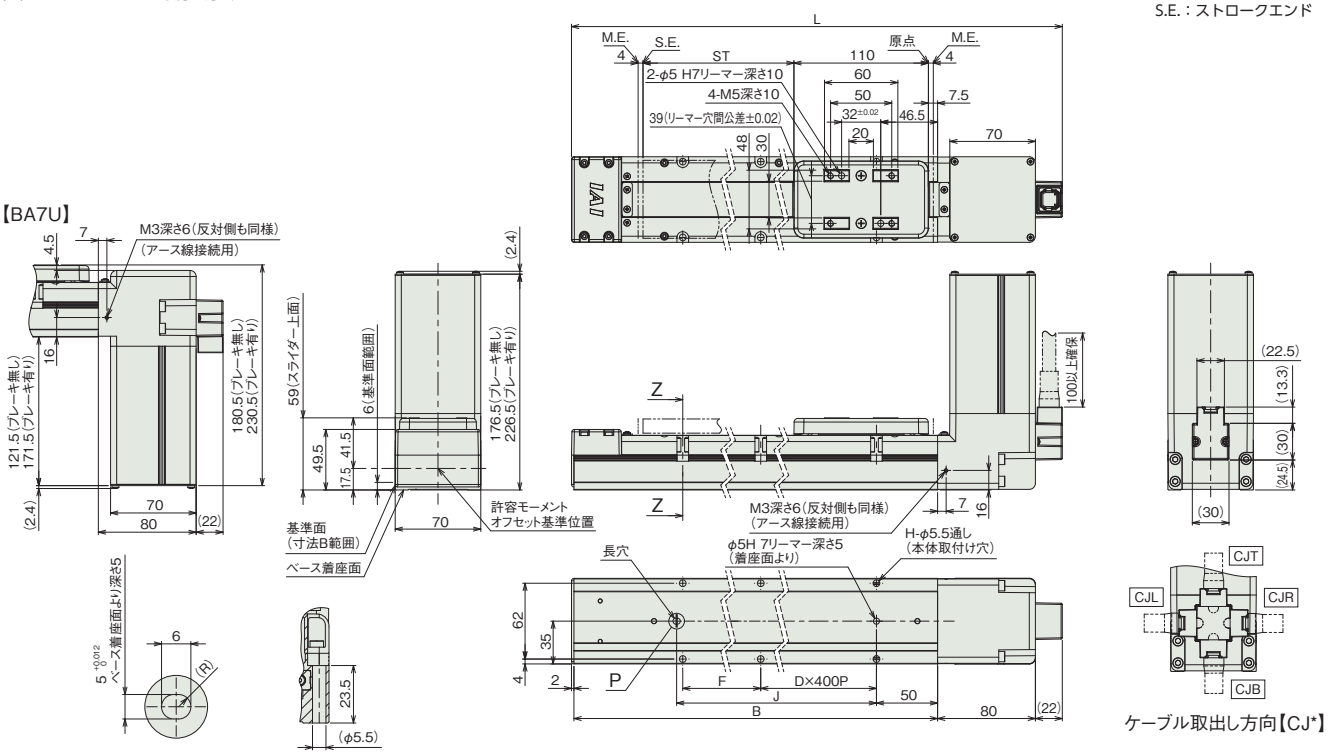
(単位はmm/s)

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) 原点復帰を行った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) アクチュエーターの取付け方法は上面からのボルト固定のみです。

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	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600
L	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	474	574	674	774	874	974	1074	1174	1274	1374	1474	1574	1674	1774	1874	1974	2074	2174	2274	2374	2474	2574	2674	2774
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
F	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235	335	435	135	235
H	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
J	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240	2340	2440	2540	2640

■ストローク別質量

ストローク		300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600
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	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5
	ブレーキ有り	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	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.4	11.8	12.1

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

適応コントローラー

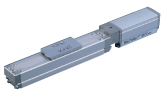
本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

スライダータイプ

RCP4

パルスモーター				
RCP4	スライダー	RCP4-SA3C	3-197	
		RCP4-SA5C	3-201	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCP4-SA3R	3-205	
		RCP4-SA5R	3-209	

RCP4-SA3C

簡易防塵 | 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

RCP4 - SA3C - I - 28P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	25～300 25mm～300mm (25mmごと)	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

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	–

オプション価格表(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	3-603	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
原点確認センサー(右側)(注1)	HSR	3-605	–
原点確認センサー(左側)(注1)	HSL	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

(注1) 原点確認センサー「HS」は、取付け方向により「HSR」(右側取付け)、「HSL」(左側取付け)があります。詳細は「寸法図」をご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

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 1-321 ページをご確認ください。
(3) 簡易アブ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。
(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 100mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

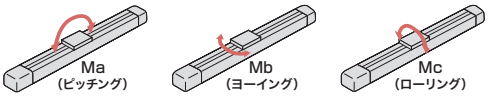
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	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
		最高加減速度(G)	1	1	1
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
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
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
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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

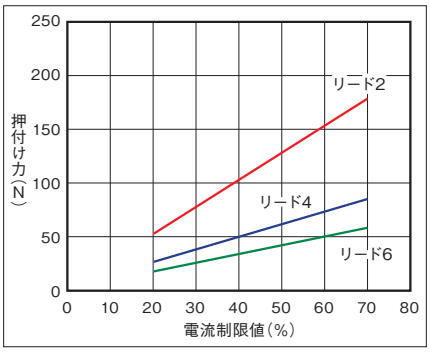
姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5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

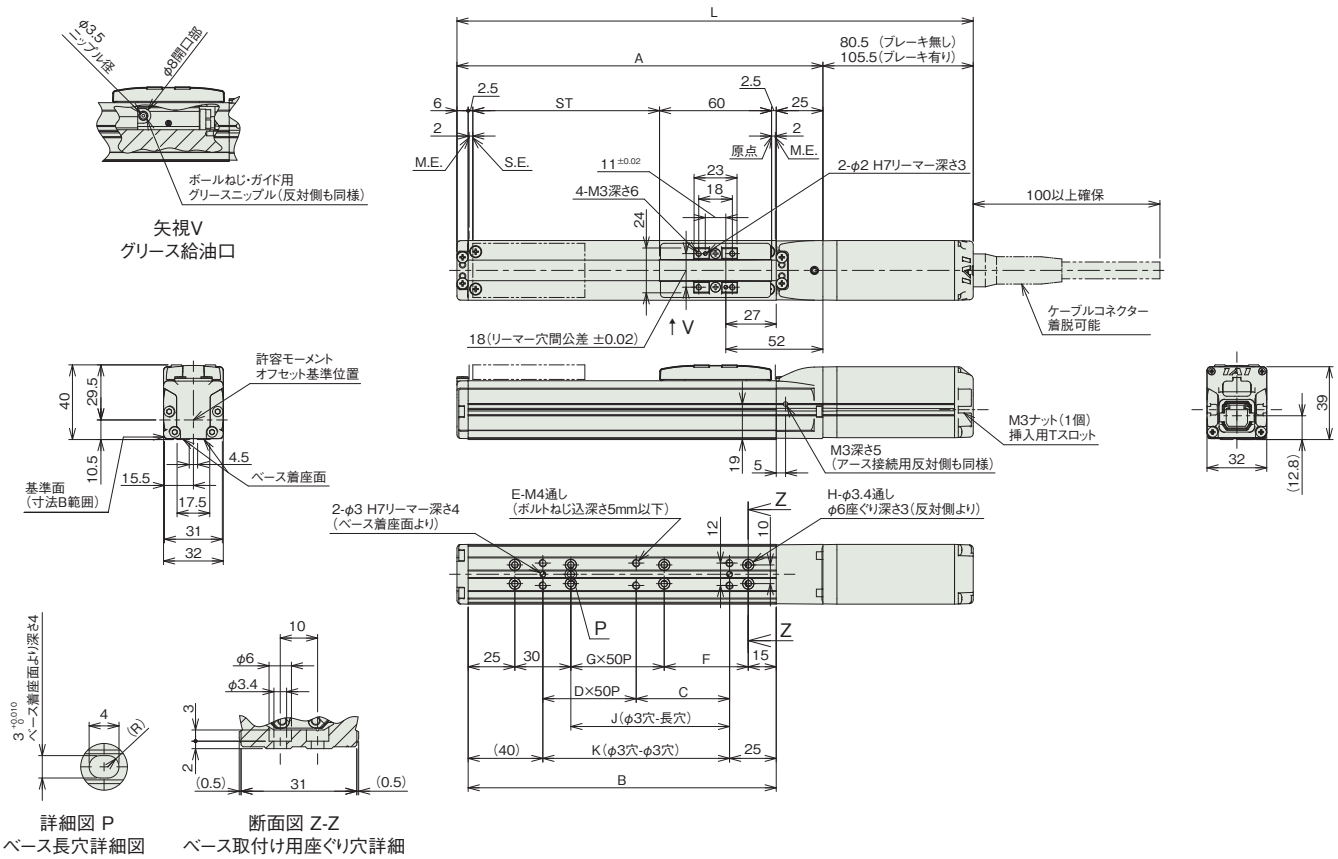


寸法図

CAD図面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

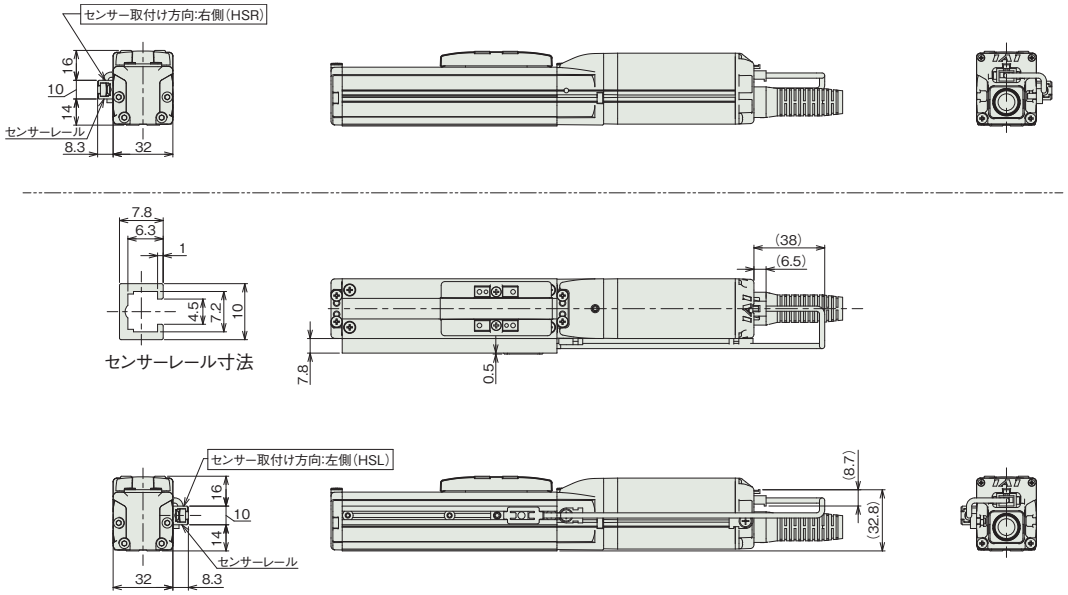
(注) 25mmストロークは、ベース上面からの取付け穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは、両端の４箇所だけです。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



■センサー取付け(オプション)

(注) センサー取付け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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP4-SA5C

簡易防塵 | 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

RCP4 - SA5C - I - 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	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 〜 800 800mm (50mmごと)	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

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	–	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	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	3-604	–
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-604	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様	W	3-610	–

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)	–	–

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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。

(5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

(8) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

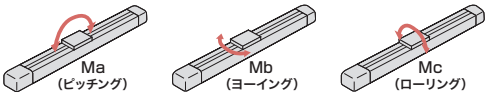
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	6.5	9	18	20
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	8	13	16
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.7	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)	1	2.5	6	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.5	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1280	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		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)	56	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	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)	1	2.5	6	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)	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	リード20:±0.03mm リード12/6/3:±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：18.6N·m
	Mb：26.6N·m
	Mc：47.5N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma：5.81N·m
	Mb：8.30N·m
	Mc：14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
160	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
320	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
480	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
640	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
800	6.5	6.5	5	4	3	1	1	1
960		6.5	5	3	2		1	1
1120		6	3	2	1.5		0.5	0.5
1280			1	1	1			0.5
1440			1	0.5				

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
100	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
200	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
300	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
400	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
500	9	9	9	8	6.5	2.5	2.5	2.5
600	9	9	9	6	4	2.5	2.5	2.5
700	9	9	8	4	2.5	2.5	2.5	2
800		7	5	2	1		1.5	1
900		5	3	1	1		0.5	0.5

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	18	14	14	12	6	6	6
50	18	18	14	14	12	6	6	6
100	18	18	14	14	12	6	6	6
150	18	18	14	14	12	6	6	6
200	18	18	14	14	12	6	6	6
250	18	18	14	14	12	6	6	5.5
300	18	18	14	14	10	6	5.5	5
350	18	18	12	11	8	6	4.5	4
400	18	14	10	7	6	4.5	3.5	3
450	16	10	6	4	2	3.5	2	2

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	18	14	12	12	12
25	20	20	18	18	14	12	12	12
50	20	20	18	18	14	12	12	12
75	20	20	18	18	14	12	12	12
100	20	18	18	16	12	12	12	12
125	20	18	18	16	12	12	12	12
150	20	18	18	12	10	12	11	10
175	20	18	14	10	6	11	9	8
200	20	18	8			9	7	6
225	20	6				6	5	

■高出力設定無効(省エネモード)

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				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	5	4	3	3	0.5	0.5
160	5	4	3	3	0.5	0.5
320	5	4	3	3	0.5	0.5
480	4.5	4	3	3	0.5	0.5
640	4	3.5	2	2	0.5	0.5
800	3	2.5	1	1	0.5	0.5
960	2	2	1	0.5		0.5

リード12

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	5.5	5	2	2	2
100	8	6	5.5	5	2	2	2
200	8	6	5.5	5	2	2	2
300	8	6	5.5	5	2	2	2
400	8	6	4	3.5	2	2	1.5
500	7	5	2	1.5	1.5	1.5	1
600	5	4	2	1.5	1	1	0.5

リード6

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	13	13	13	12	5	5	5
50	13	13	13	12	5	5	5
100	13	13	13	12	5	5	5
150	13	13	13	12	5	5	5
200	13	13	13	12	5	4.5	4
250	13	10	8	7	4	4	3
300	13	9	5	4	3	2.5	2

リード3

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	16	16	16	16	10	10	10
25	16	16	16	16	10	10	10
50	16	16	16	16	10	10	10
75	16	16	16	14	10	10	10
100	16	16	14	12	10	9	8
125	16	13	11	10	7	6	6
150	16	10	9	8	5	4.5	3

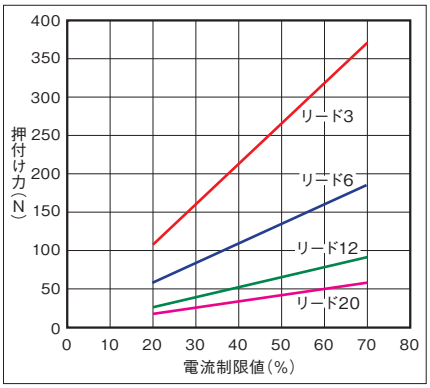
ストロークと最高速度

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

(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

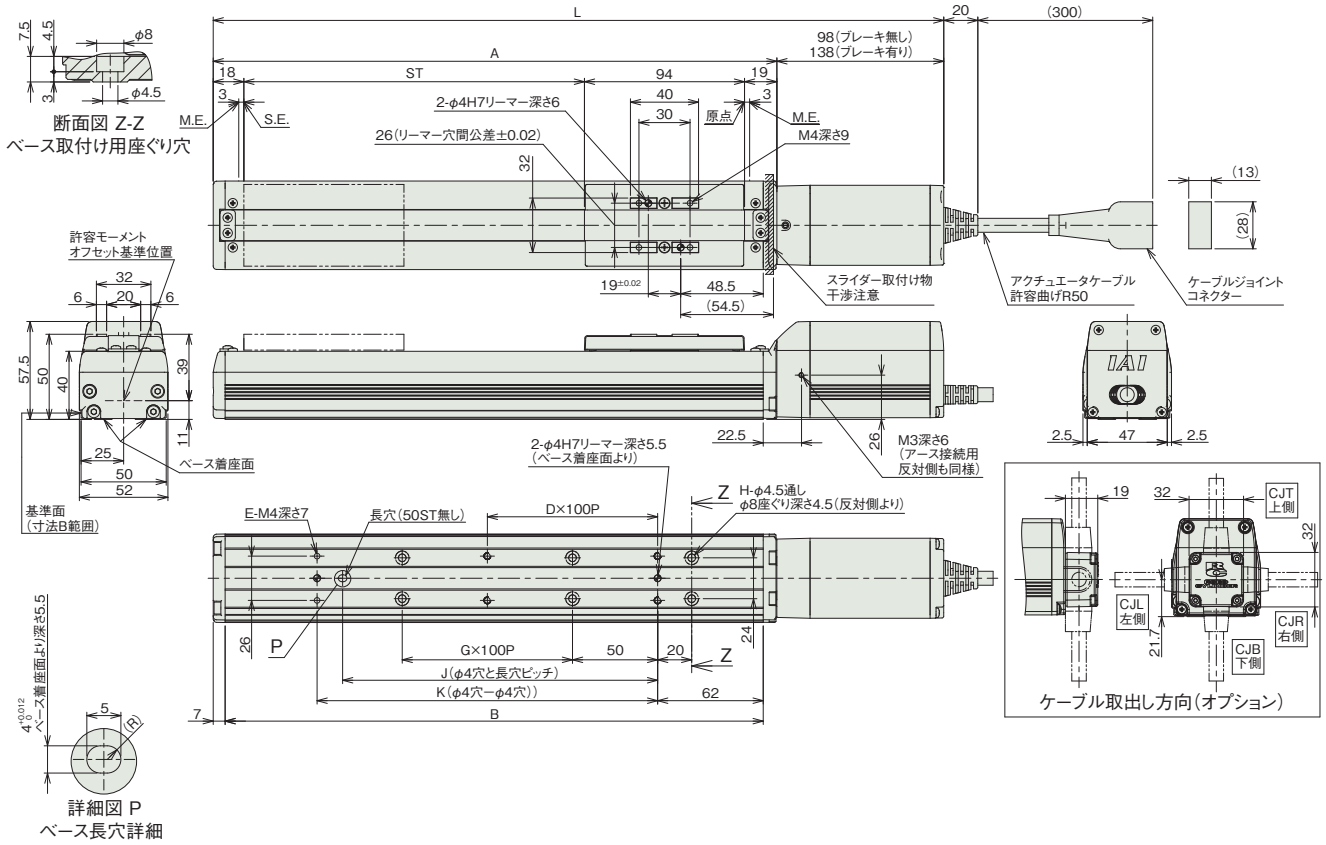


寸法図

CAD図面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モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-691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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 50ストロークは長穴がありませんのでリーマー穴(φ4)をご使用ください。

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	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	3.7
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

適応コントローラー

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP4-SA3R

簡易防塵 | モーター折返し | 本体幅 30mm | 24v パルスモーター

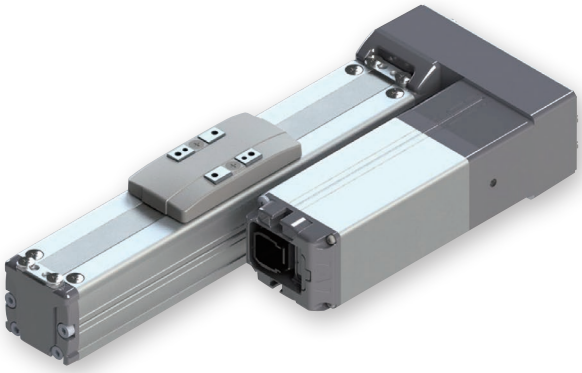
■型式項目

RCP4 - SA3R - I - 28P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	25～300 25mm～300mm (25mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	ストローク(mm)	標準価格
25	–	175	–
50	–	200	–
75	–	225	–
100	–	250	–
125	–	275	–
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
ブレーキ	B	3-603	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
原点確認センサー(左側)(注1)	HSL	3-605	–
原点確認センサー(右側)(注1)	HSR	3-605	–
モーター左折返し仕様(注1、2)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1、2)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
背面取付けプレート	RP	3-607	–

(注1) MLの場合はHSRを、MRの場合はHSLをご選択ください。
(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	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) 4方向コネクター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)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は3-699ページをご参照ください。

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 1-321 ページをご確認ください。
(3) 簡易アブ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。
(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 100mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

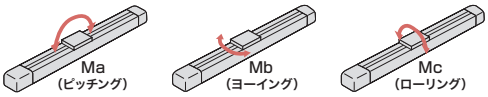
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	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
		最高加減速度(G)	1	1	1
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
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
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3)	Ma：3.82N·m
	Mb：5.45N·m
	Mc：6.10N·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	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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表　※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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

リード4

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

リード2

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	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(省エネモード)

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

リード4

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

リード2

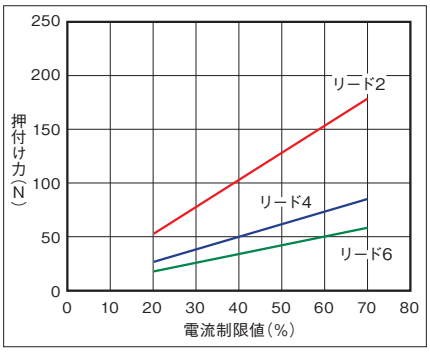
姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5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

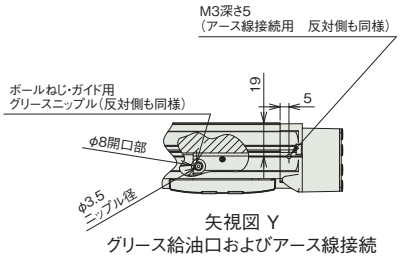


寸法図

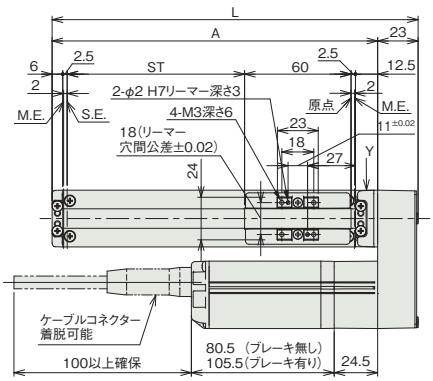
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

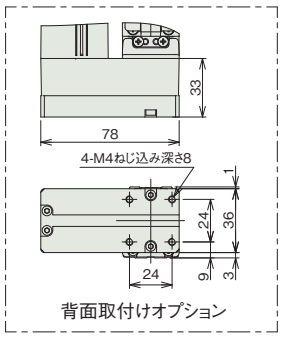
(注) 25mmストロークは、ベース上面からの取付け穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは、両端の４箇所だけです。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

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

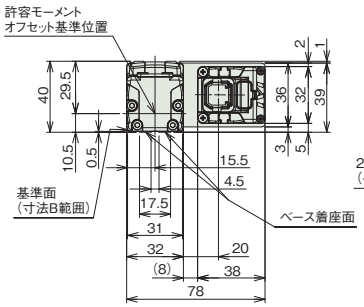


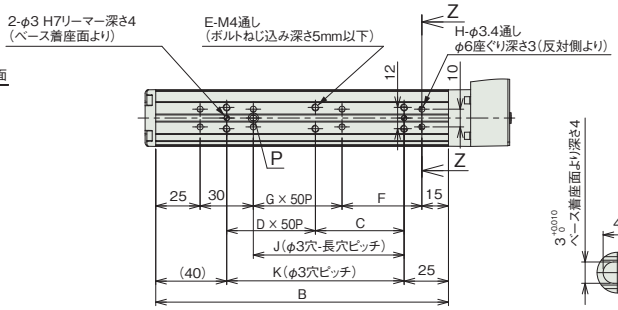
矢視図 Y
グリース給油口およびアース線接続

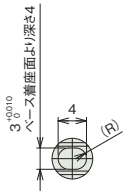




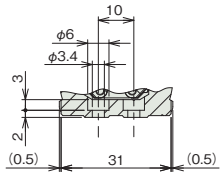
背面取付けオプション





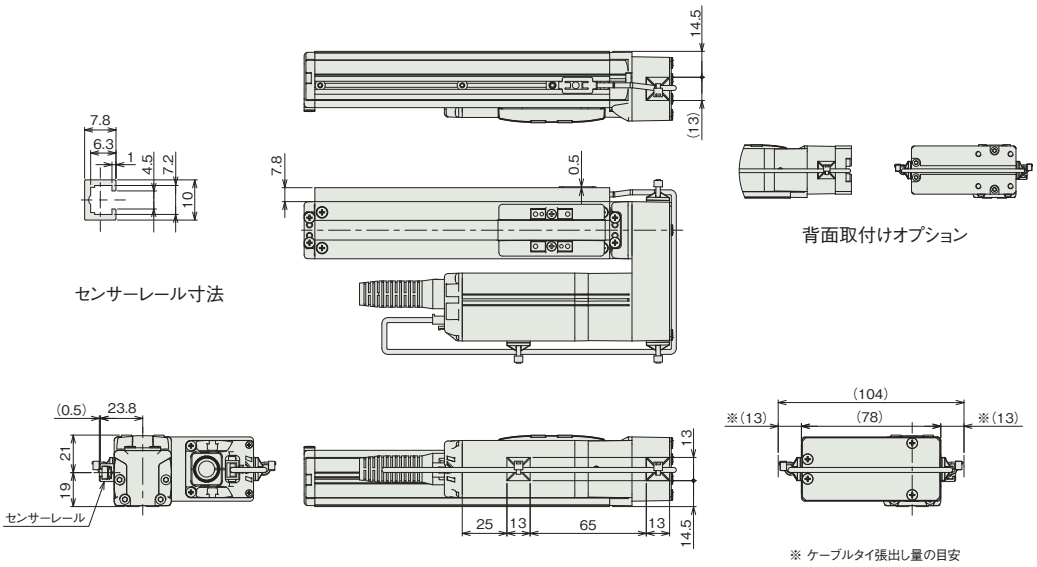


詳細図P
ベース長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

■センサー取付け(オプション)



■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	標準	131.5	156.5	181.5	206.5	231.5	256.5	281.5	306.5	331.5	356.5	381.5	406.5
	背面取付オプション	141.5	166.5	191.5	216.5	241.5	266.5	291.5	316.5	341.5	366.5	391.5	416.5
A		108.5	133.5	158.5	183.5	208.5	233.5	258.5	283.5	308.5	333.5	358.5	383.5
B		90	115	140	165	190	215	240	265	290	315	340	365
C		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	0.64	0.68	0.71	0.74	0.78	0.81	0.84	0.88	0.91	0.94	0.98	1.01
	ブレーキ有り	0.73	0.77	0.80	0.83	0.87	0.90	0.93	0.97	1.00	1.03	1.07	1.10

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP4-SA5R

簡易防塵 | モーター折返し | 本体幅 50mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP4 - SA5R - I - 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	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm ～ 800 800mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出方向変更(外側)	CJO	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	3-604	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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。

(5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

(7) RCON/RSEL 接続時は、変換ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

(8) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

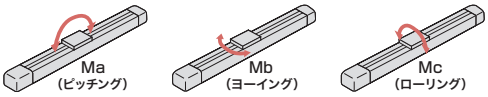
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (高出力有効)	6.5	9	18	20
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	5	8	13	16
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	900	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.7	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)	1	2.5	6	12
		最大可搬質量(kg) (高出力無効)	0.5	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1120	800	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		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)	56	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	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)	1	2.5	6	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)	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	リード20:±0.03mm リード12/6/3:±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：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
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/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は高出力設定有効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■高出力設定有効(パワーモード)

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					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
160	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
320	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
480	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
640	6.5	6.5	5	5	4	1	1	1
800	6.5	6.5	5	4	3	1	1	1
960		6.5	5	3	2		1	1
1120		6	3	2	1.5		0.5	0.5
1280			1	1	1			
1440			1	0.5				

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
100	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
200	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
300	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
400	9	9	9	9	8	2.5	2.5	2.5
500	9	9	9	8	6.5	2.5	2.5	2.5
600	9	9	9	6	4	2.5	2.5	2.5
700	9	9	8	4	2.5	2.5	2	1.5
800		7	5	2	1		1	0.5
900		5	3	1	1			

リード6

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	18	18	14	14	12	6	6	6
50	18	18	14	14	12	6	6	6
100	18	18	14	14	12	6	6	6
150	18	18	14	14	12	6	6	6
200	18	18	14	14	12	6	6	6
250	18	18	14	14	12	6	6	5.5
300	18	18	14	14	10	6	5.5	5
350	18	18	12	11	8	5.5	4.5	4
400	18	14	10	7	6	4.5	3.5	3
450	16	10	6	4	2	2.5	2	1.5

リード3

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	20	20	18	18	14	12	12	12
25	20	20	18	18	14	12	12	12
50	20	20	18	18	14	12	12	12
75	20	20	18	18	14	12	12	12
100	20	18	18	16	12	12	12	12
125	20	18	18	16	12	12	12	12
150	20	18	18	12	10	12	11	10
175	20	18	14	10	6	11	9	8
200	20	18	8			9	7	6
225	20	6				5	3	

■高出力設定無効(省エネモード)

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				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
0	5	4	3	3	0.5	0.5
160	5	4	3	3	0.5	0.5
320	5	4	3	3	0.5	0.5
480	4.5	4	3	3	0.5	0.5
640	4	3.5	2	2	0.5	0.5
800	3	2.5	1	1	0.5	0.5
960	2	2	1	0.5		

リード12

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	5.5	5	2	2	2
100	8	6	5.5	5	2	2	2
200	8	6	5.5	5	2	2	2
300	8	6	5.5	5	2	2	2
400	8	6	4	3.5	2	2	1.5
500	7	5	2	1.5	1.5	1.5	1
600	5	4	2	1.5	1	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	13	13	13	12	5	5	5
50	13	13	13	12	5	5	5
100	13	13	13	12	5	5	5
150	13	13	13	12	5	5	5
200	13	13	13	12	5	4.5	4
250	13	10	8	7	4	4	3
300	13	9	5	4	2.5	2	1.5

リード3

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	16	16	16	16	10	10	10
25	16	16	16	16	10	10	10
50	16	16	16	16	10	10	10
75	16	16	16	14	10	10	10
100	16	16	14	12	10	9	8
125	16	13	11	10	7	6	6
150	16	10	9	8	5	4.5	3

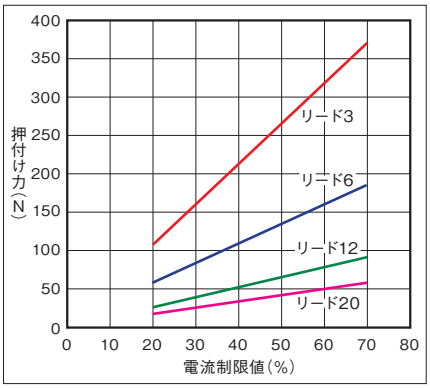
ストロークと最高速度

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

(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

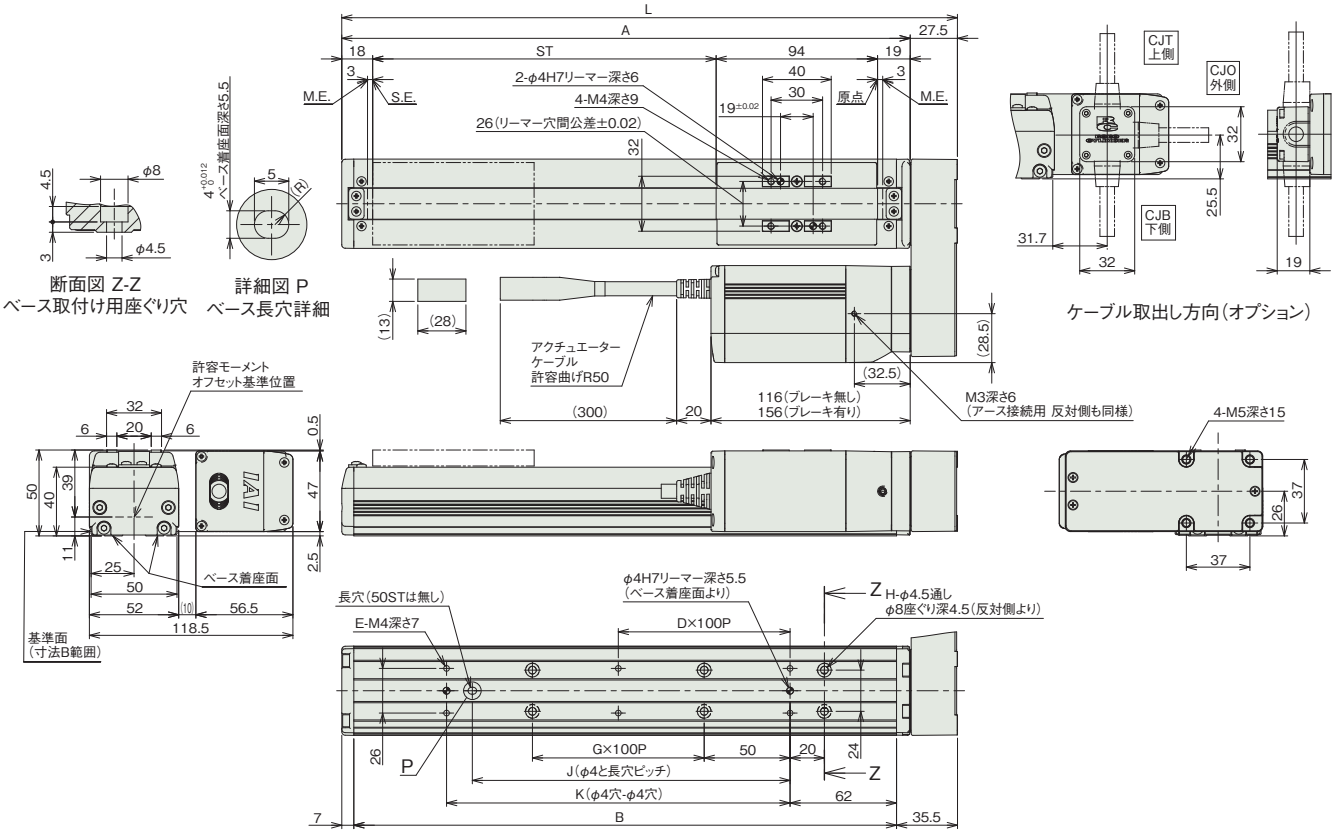


寸法図

CAD図面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モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-691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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 50ストロークは長穴がありませんのでリーマー穴(φ4)をご使用ください。
(注) スライダー取付け物がモーターユニット上面に張出す場合は、モーターユニットとの干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴

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	750	800
L	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
A	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	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9
	ブレーキ有り	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.1

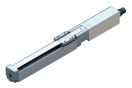
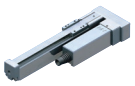
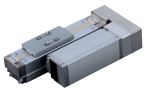
適応コントローラー

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3

パルスモーター				
RCP3	スライダー	RCP3-SA2AC	3-215	
		RCP3-SA2BC	3-219	
		RCP3-SA3C	3-223	
		RCP3-SA4C	3-227	
		RCP3-SA5C	3-231	
		RCP3-SA6C	3-235	
	スライダー【折返しタイプ】	RCP3-SA2AR	3-239	
		RCP3-SA2BR	3-243	
		RCP3-SA3R	3-247	
		RCP3-SA4R	3-251	
		RCP3-SA5R	3-255	
		RCP3-SA6R	3-259	

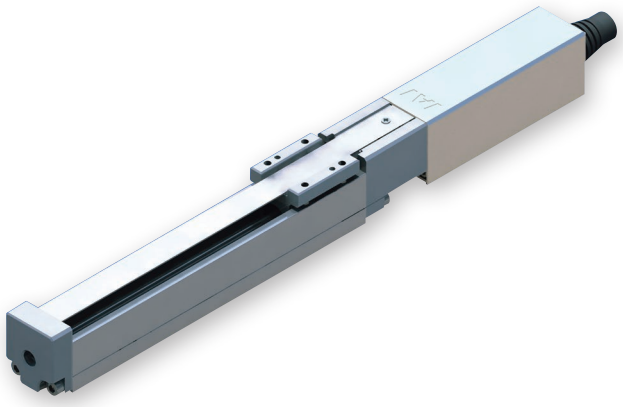
RCP3-SA2AC

細小型 | モーターストレート | 本体幅 20mm | 24v パルスモーター | すべりねじ

■型式項目

RCP3 - SA2AC - I - 20P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	25 ～ 100 25mm ～ 100mm (25mmごと)	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	NM 原点逆仕様



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
25	–
50	–
75	–
100	–

オプション価格表（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	3-607	–

ケーブル長価格表（標準価格）

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

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

(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。

(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) 水平姿勢でのみ使用できます。

(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

(5) 当機種はすべりねじ（※）・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。（※ 3-48 ページ参照）

(6) 簡易アブ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		
リード		すべりねじリード(mm)	4	2	1
水平	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
		最低速度(mm/s)	5	3	2
		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
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)	–	–	–
		最低速度(mm/s)	–	–	–
		定格加減速度(G)	–	–	–
		最高加減速度(G)	–	–	–
押付け		押付け時最大推力(N)	–	–	–
		押付け最高速度(mm/s)	–	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	100	100	100
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	すべりねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回　(往復回数)
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・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
200	0.25

リード2

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
100	0.5

リード1

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
50	1

ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50～100 (mm)
すべりねじ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

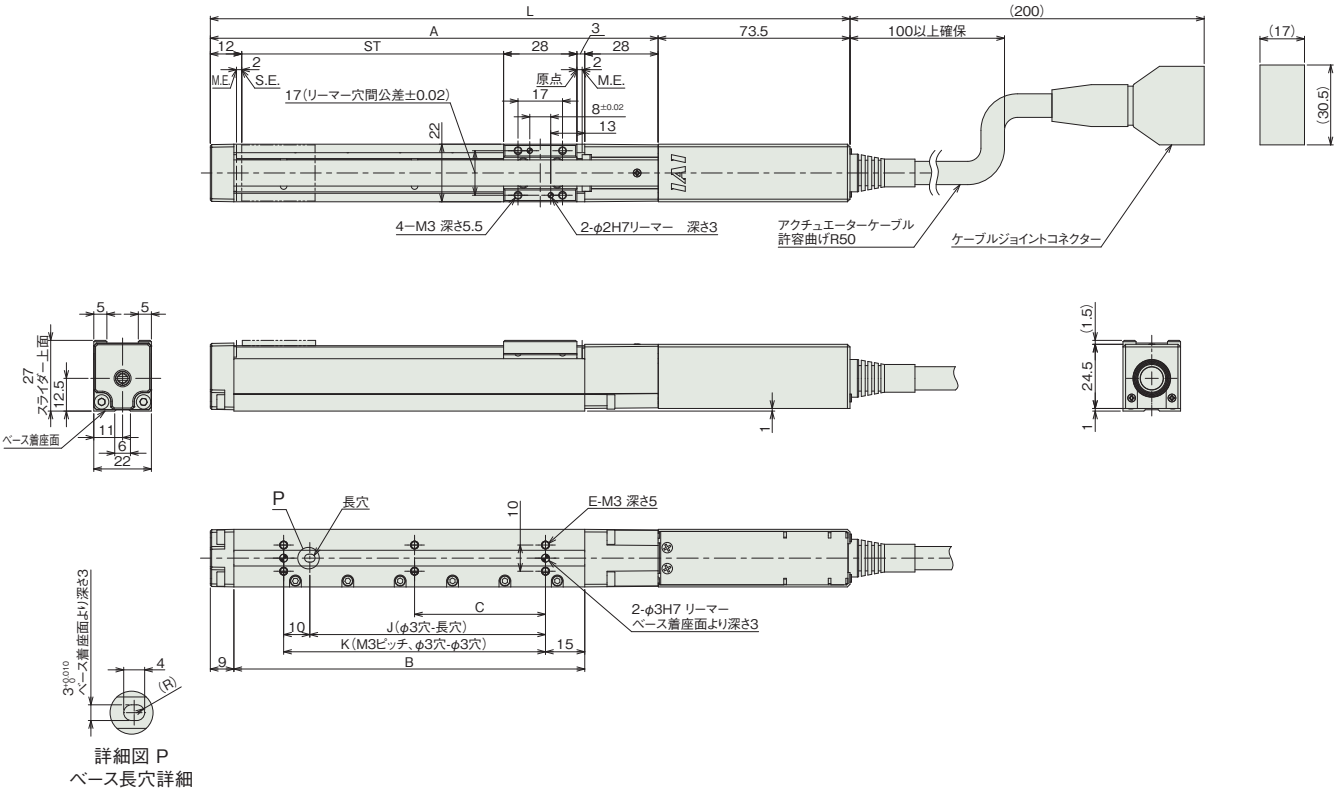
(単位はmm/s)

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) 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。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



詳細図 P
ベース長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	59	84	109	134
C	0	0	0	50
E	4	4	4	6
J	15	40	65	90
K	25	50	75	100

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量(kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
							DV CC CIE CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

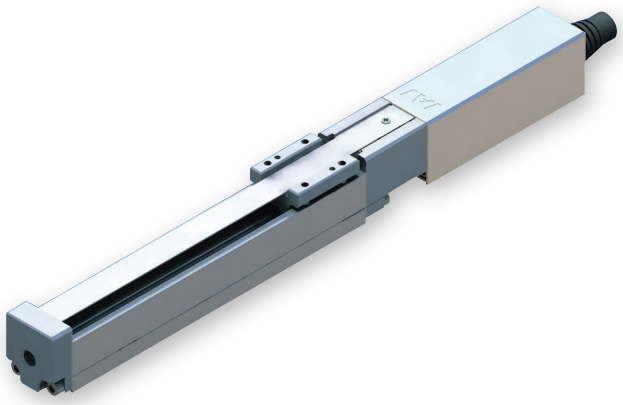
RCP3-SA2BC

細小型 | モーターストレート | 本体幅 30mm | 24v パルスモーター | すべりねじ

■型式項目

RCP3 - SA2BC - I - 20P - [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]

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
		I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	25 25mm ～ 150 150mm (25mmごと)	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	NM 原点逆仕様



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
25	–
50	–
75	–
100	–
125	–
150	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	3-607	–

ケーブル長価格表（標準価格）

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

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

(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。

(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) 水平姿勢でのみ使用できます。

(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

(5) 当機種はすべりねじ（※）・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。（※ 3-48 ページ参照）

(6) 簡易アブ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		
リード		すべりねじリード(mm)	6	4	2
水平	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)	300	200	100
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		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
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)	–	–	–
		最低速度(mm/s)	–	–	–
		定格加減速度(G)	–	–	–
		最高加減速度(G)	–	–	–
押付け		押付け時最大推力(N)	–	–	–
		押付け最高速度(mm/s)	–	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	150	150	150
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	すべりねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回　(往復回数)
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・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
300	0.25

リード4

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
200	0.5

リード2

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
100	1

ストロークと最高速度

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

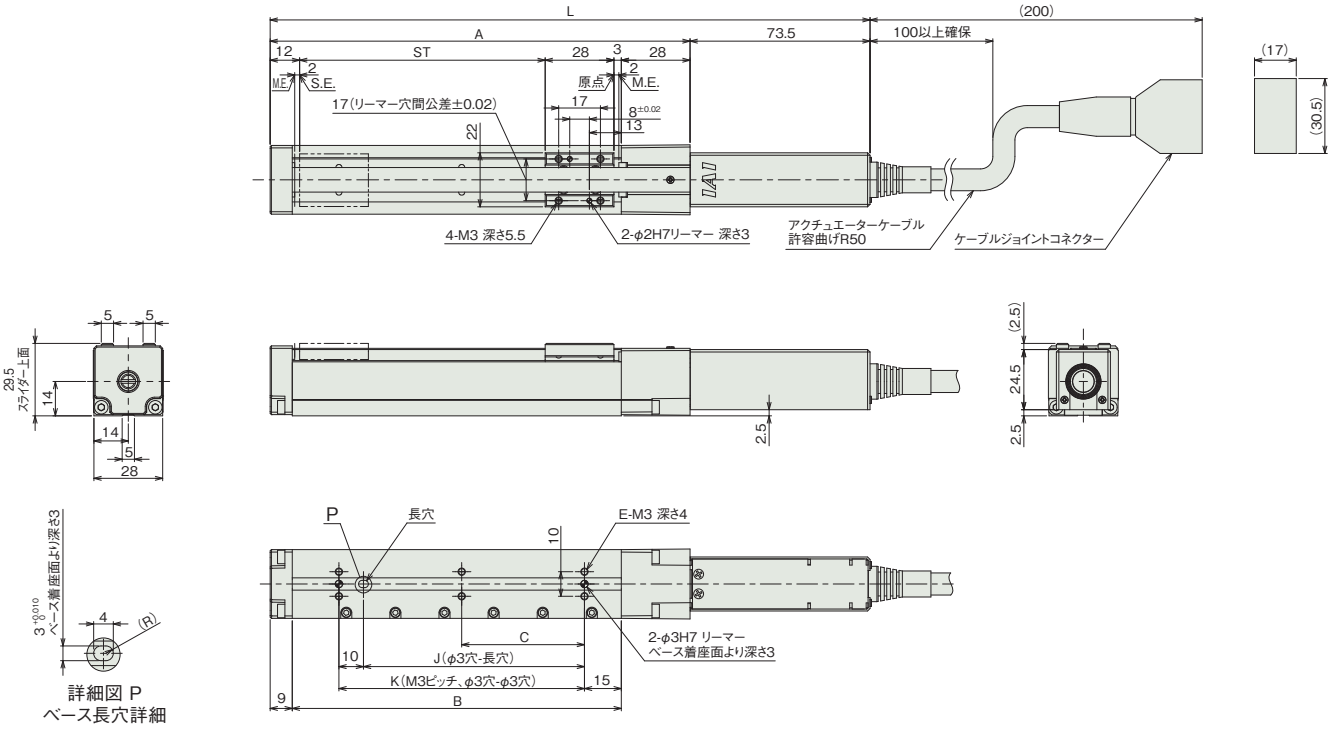
(単位はmm/s)

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) 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。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



詳細図 P
ベース長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150
L	169.5	194.5	219.5	244.5	269.5	294.5
A	96	121	146	171	196	221
B	59	84	109	134	159	184
C	0	0	0	50	62.5	75
E	4	4	4	6	6	6
J	15	40	65	90	115	140
K	25	50	75	100	125	150

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量(kg)	0.3	0.32	0.35	0.37	0.4	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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

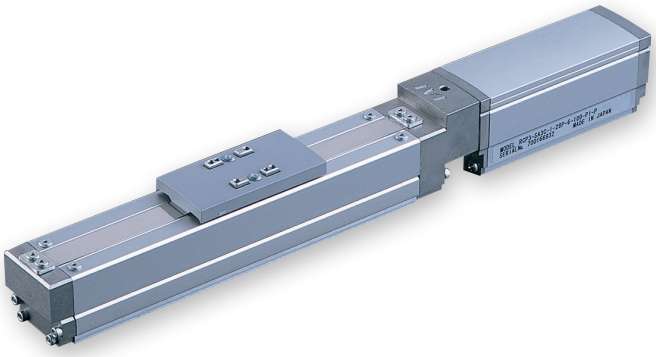
RCP3-SA3C

簡易防塵 | 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

RCP3 - SA3C - I - 28P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	50 50mm 〜 300 300mm (50mmごと)	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



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	
	カバー有り(標準)	カバー無し(オプション)
50	–	–
100	–	–
150	–	–
200	–	–
250	–	–
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
ブレーキ	**B**	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
カバー無し	**NCO**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

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 1-321 ページをご確認ください。

(3) 簡易アブ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。

(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 100mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

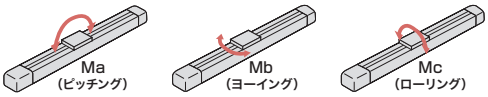
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		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	1	1.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		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
押付け		押付け時最大推力(N)	30	45	90
		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)	0.5	1	1.5
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	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　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：5.00N·m
	Mb：7.10N·m
	Mc：7.90N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma：2.67N·m
	Mb：3.82N·m
	Mc：4.27N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード6

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
300	1	0.5

リード4

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	2	1

リード2

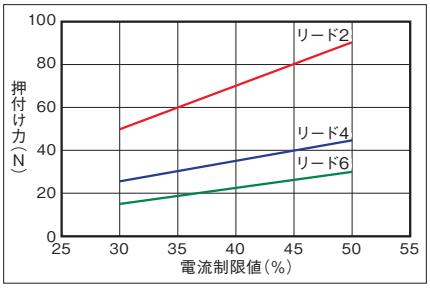
姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
100	3	1.5

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



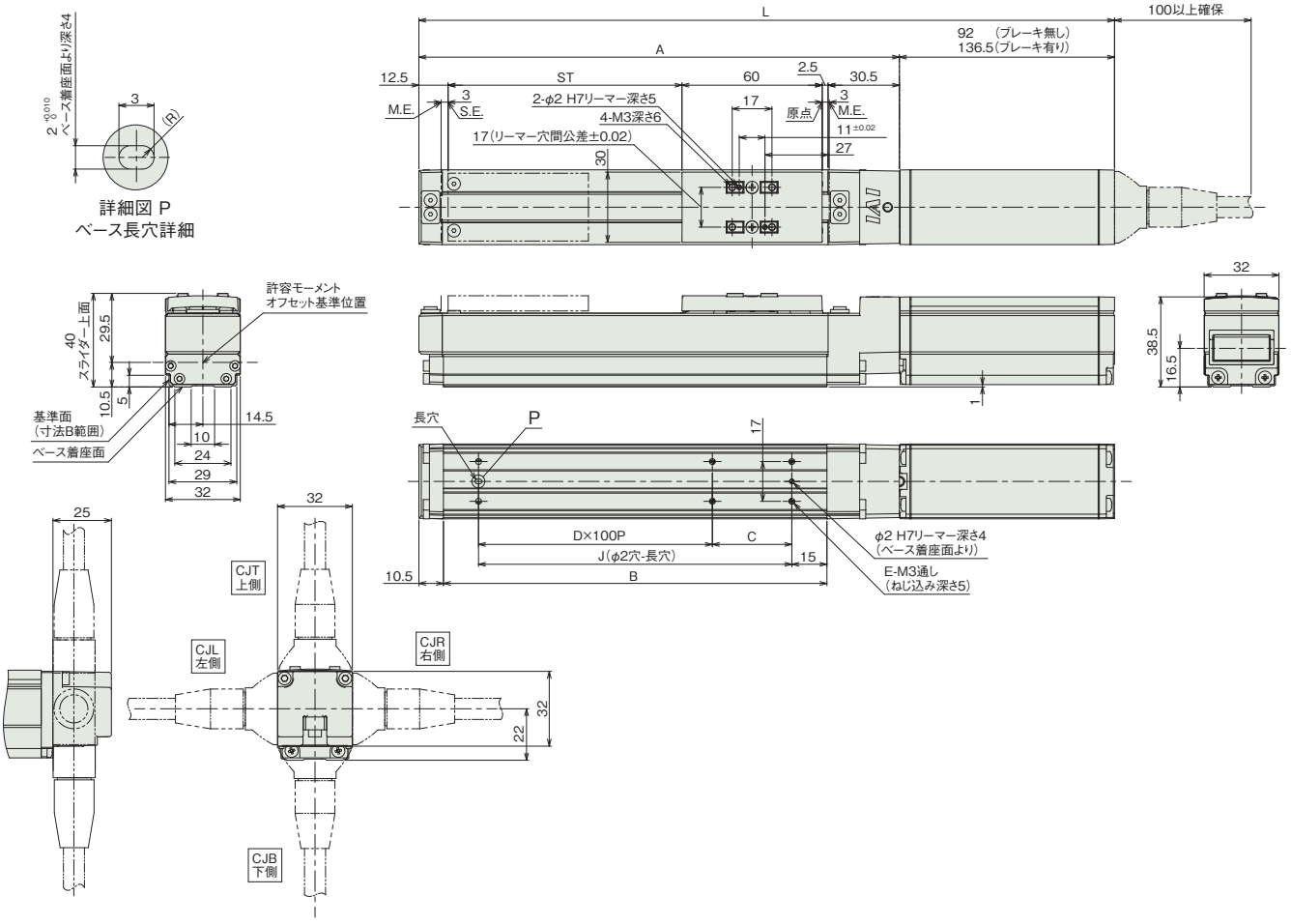
寸法図

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

■カバー有り

(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

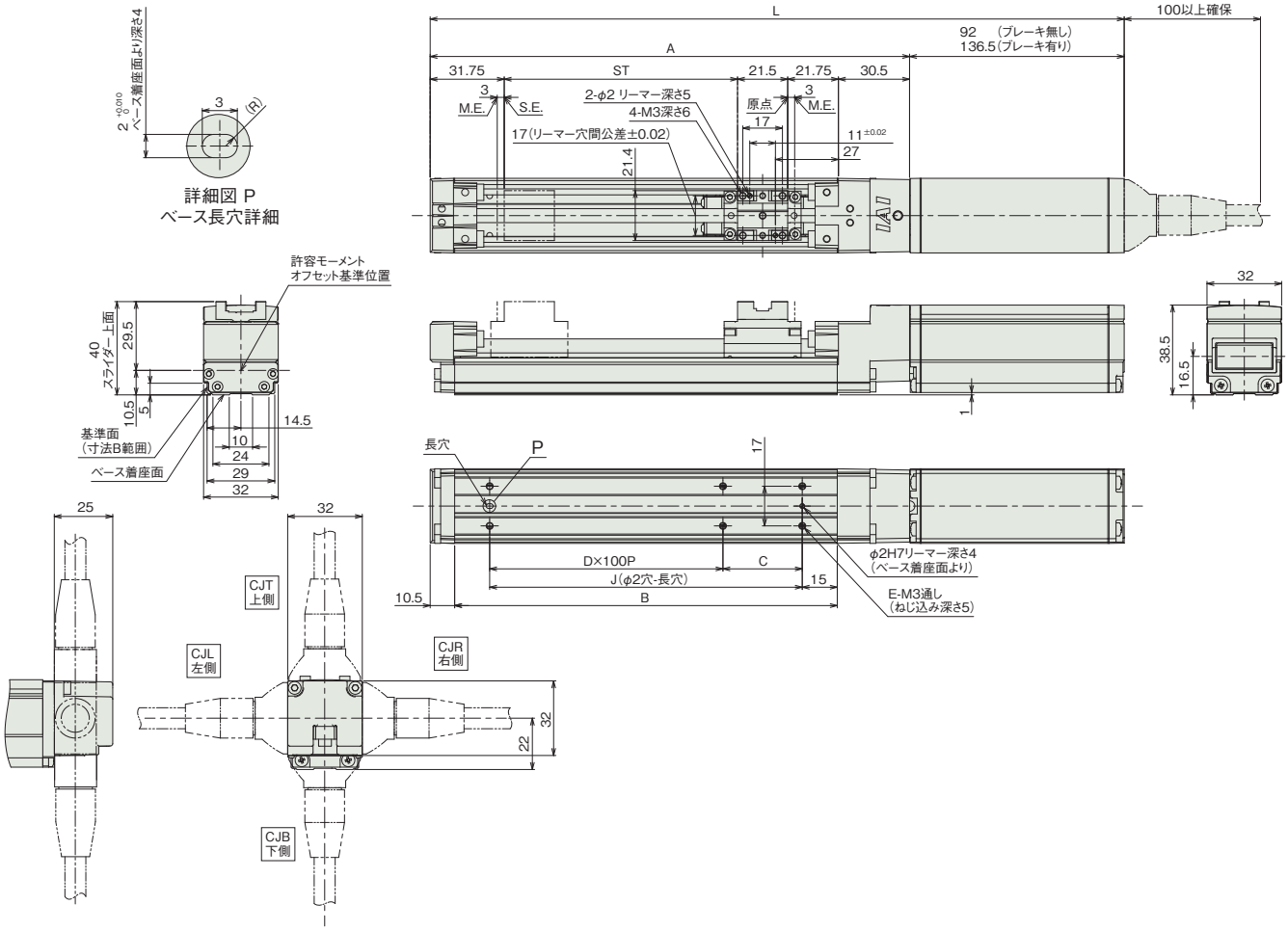
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■カバー無し

(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



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	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
	ブレーキ有り	292	342	392	442	492	542
A		155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
B		114	164	214	264	314	364
C		84	34	84	34	84	34
D		0	1	1	2	2	3
E		4	6	6	8	8	10
J		84	134	184	234	284	334

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	カバー有り(ブレーキ無し)	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1
	カバー有り(ブレーキ有り)	0.9	0.9	1	1.1	1.1	1.2
	カバー無し(ブレーキ無し)	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9
	カバー無し(ブレーキ有り)	0.8	0.9	0.9	1	1	1.1

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

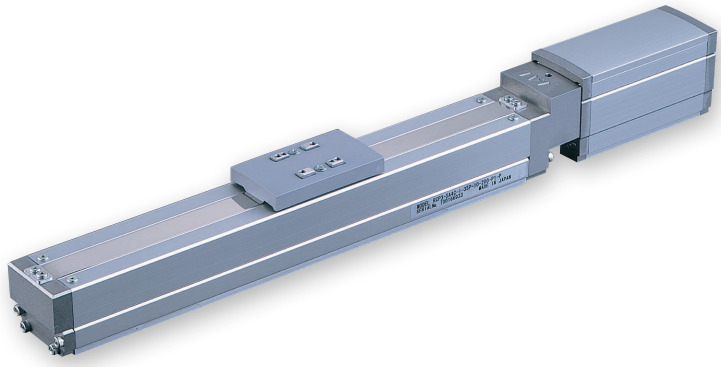
RCP3-SA4C

簡易防塵 | モーターストレート | 本体幅 40mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP3 - SA4C - I - 35P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		I インクリメンタル	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ごと)	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



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	
	カバー有り(標準)	カバー無し(オプション)
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**	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
カバー無し	**NCO**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

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 1-321 ページをご確認ください。

(3) 簡易アブ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。

(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

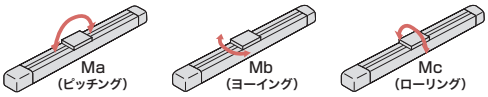
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	9	10	11
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	250	125
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	4	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	250	125
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
押付け		押付け時最大推力(N)	40	80	160
		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)	1.5	4	8
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

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
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：6.80N·m
	Mb：9.70N·m
	Mc：13.3N·m
動的許容モーメント(注1)	Ma：3.49N·m
	Mb：4.98N·m
	Mc：6.78N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
83	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
167	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
250	7	6	5	4	1.5	1.5	1.5
333	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5
417	5	4	3	2	1.5	1.5	1.5
500	4	3	2	1	1	0.5	0.5

リード5

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	10	9	8	7	4	4	4
42	10	9	8	7	4	4	4
83	10	9	8	7	4	4	4
125	10	9	8	7	4	4	4
167	10	9	8	7	4	4	4
208	9	8	7	6	4	4	4
250	8	7	6	5	3	2.5	2

リード2.5

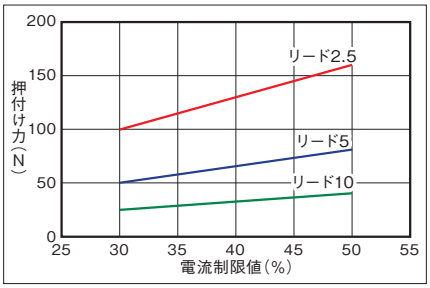
姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	11	10	9	8	8	8	8
21	11	10	9	8	8	8	8
42	11	10	9	8	8	8	8
63	11	10	9	8	8	8	8
83	9	8	7	6	8	8	8
104	9	8	7	6	8	6	6
125	9	8	7	6	5	4	4

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



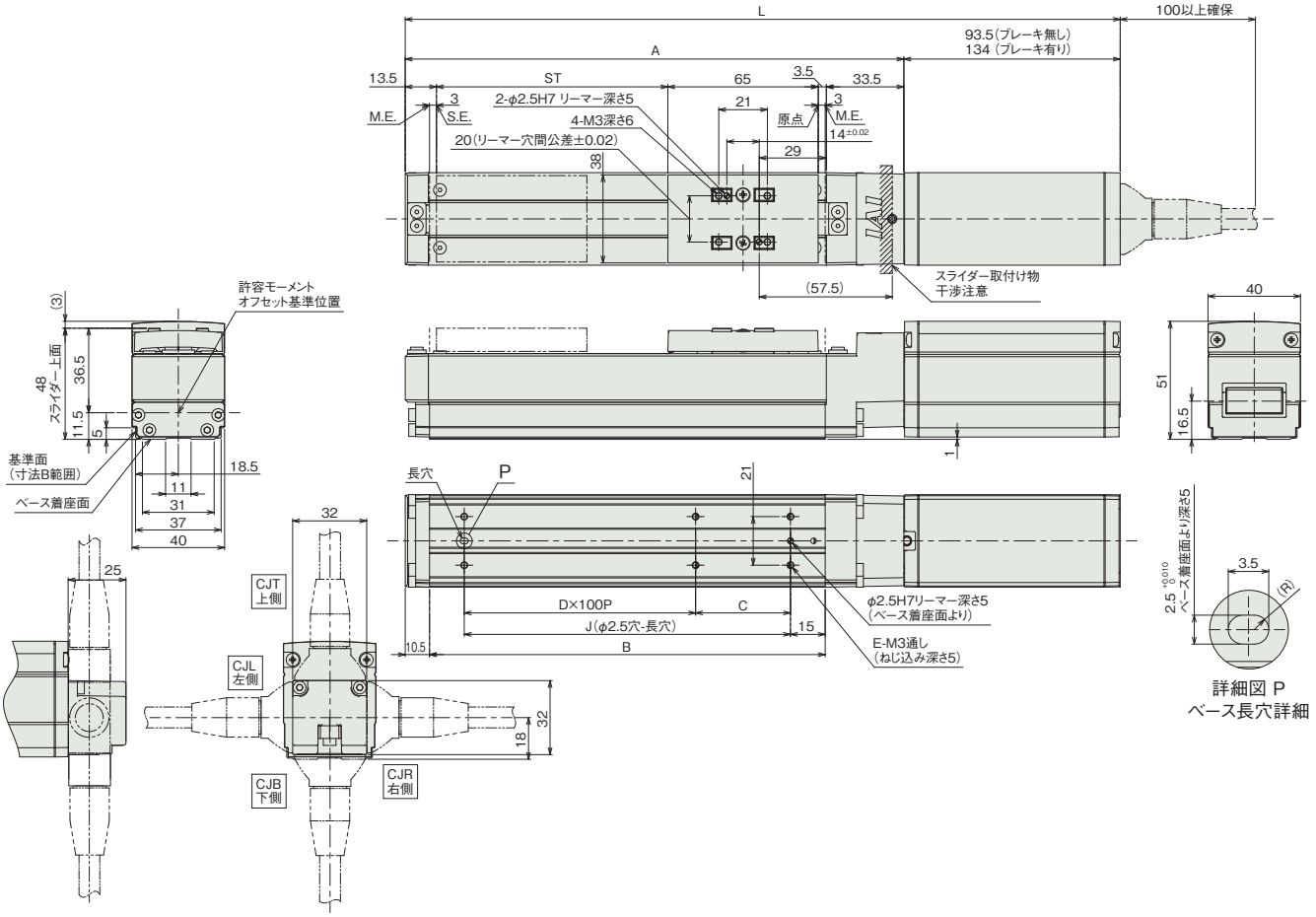
寸法図

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

■カバー有り

(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



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
L	ブレーキ無し	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709
	ブレーキ有り	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5
A		165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
B		121	171	221	271	321	371	421	471	521	571
C		91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		91	141	191	241	291	341	391	441	491	541

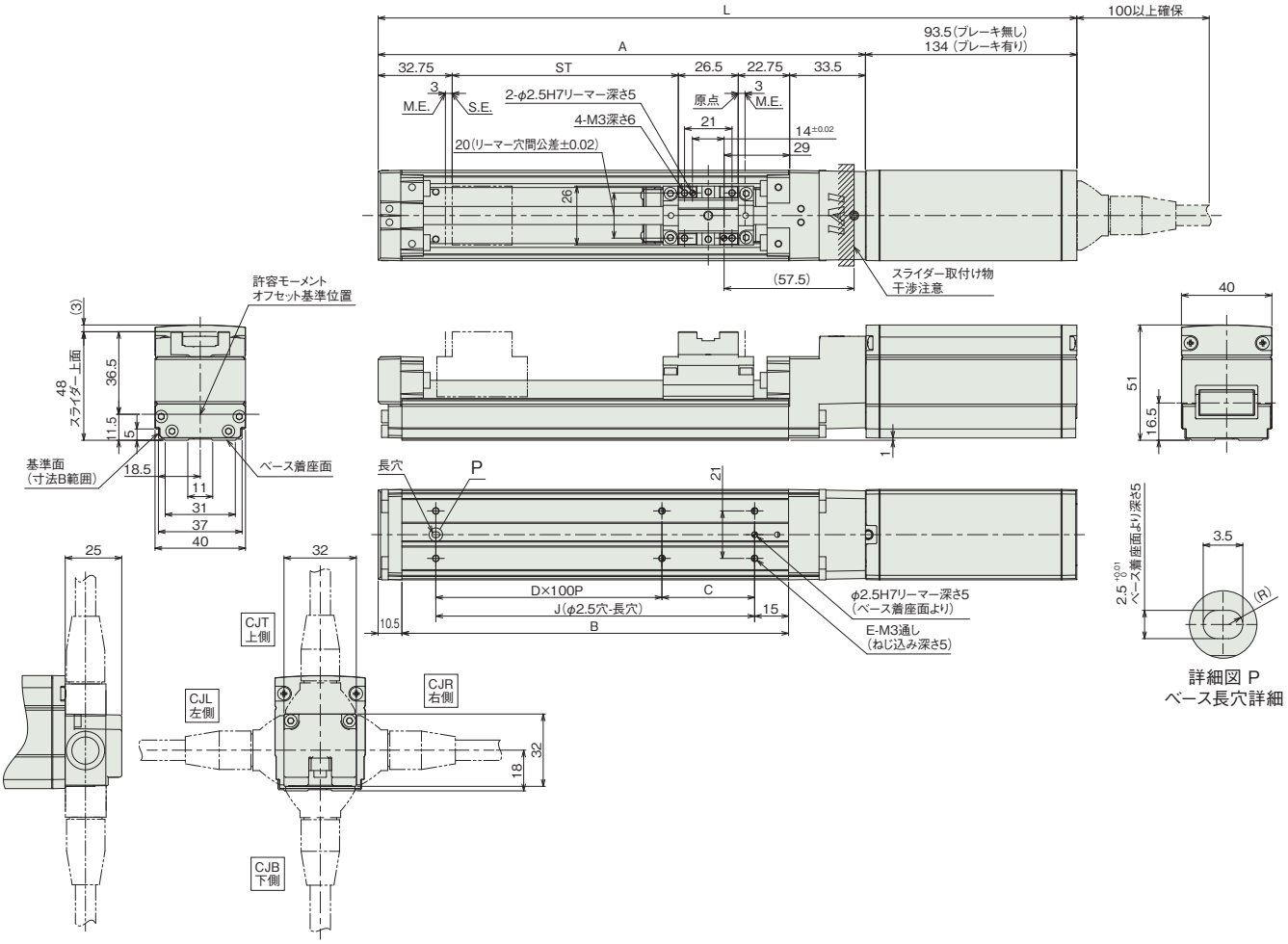
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	カバー有り(ブレーキ無し)	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	カバー有り(ブレーキ有り)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1
	カバー無し(ブレーキ無し)	0.9	0.9	1	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5
	カバー無し(ブレーキ有り)	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.8

■カバー無し

(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
							DV CC CIE CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

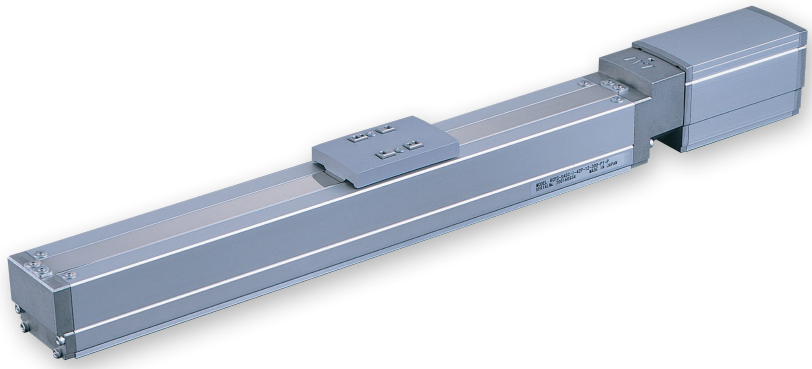
RCP3-SA5C

簡易防塵 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP3 - SA5C - I - 42P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		I インクリメンタル	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ごと)	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



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

オプション価格表(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**	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
カバー無し	**NCO**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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。

(5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 130mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

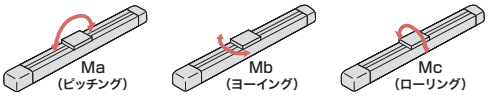
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	8	12	19
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	600	300	150
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.7	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	600	300	150
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.3	0.3	0.3
押付け		押付け時最大推力(N)	34	58	115	230
		押付け最高速度(mm/s)	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)	0.5	2	5	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)	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	±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：10.2N·m
	Mb：14.6N·m
	Mc：22.4N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma：5.29N·m
	Mb：7.56N·m
	Mc：11.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
166	4	4	2	2	0.5	0.5
333	4	4	2	2	0.5	0.5
500	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5
666	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5
833	2	2	1	1		
1000	2	2	0.5	0.3		

リード12

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	4	3	2	2	2
100	8	6	4	3	2	2	2
200	8	6	4	3	2	2	2
300	6	6	4	3	2	2	2
400	5	4	3	2.5	2	2	2
500	4	3	2	1.5	1	1	1
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	12	10	8	6	5	5	5
50	12	10	8	6	5	5	5
100	12	10	8	6	5	5	5
150	12	10	8	6	5	5	5
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5

リード3

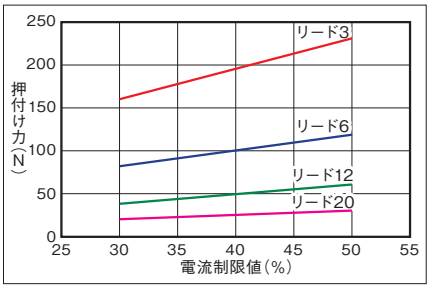
姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	19	14	9	7	10	10	10
25	19	14	9	7	10	10	10
50	19	14	9	7	10	10	10
75	19	14	9	7	10	10	10
100	19	14	9	7	10	9	8
125	16	11	7	5	7	6	5
150	12	8	5	3	4	3	2

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



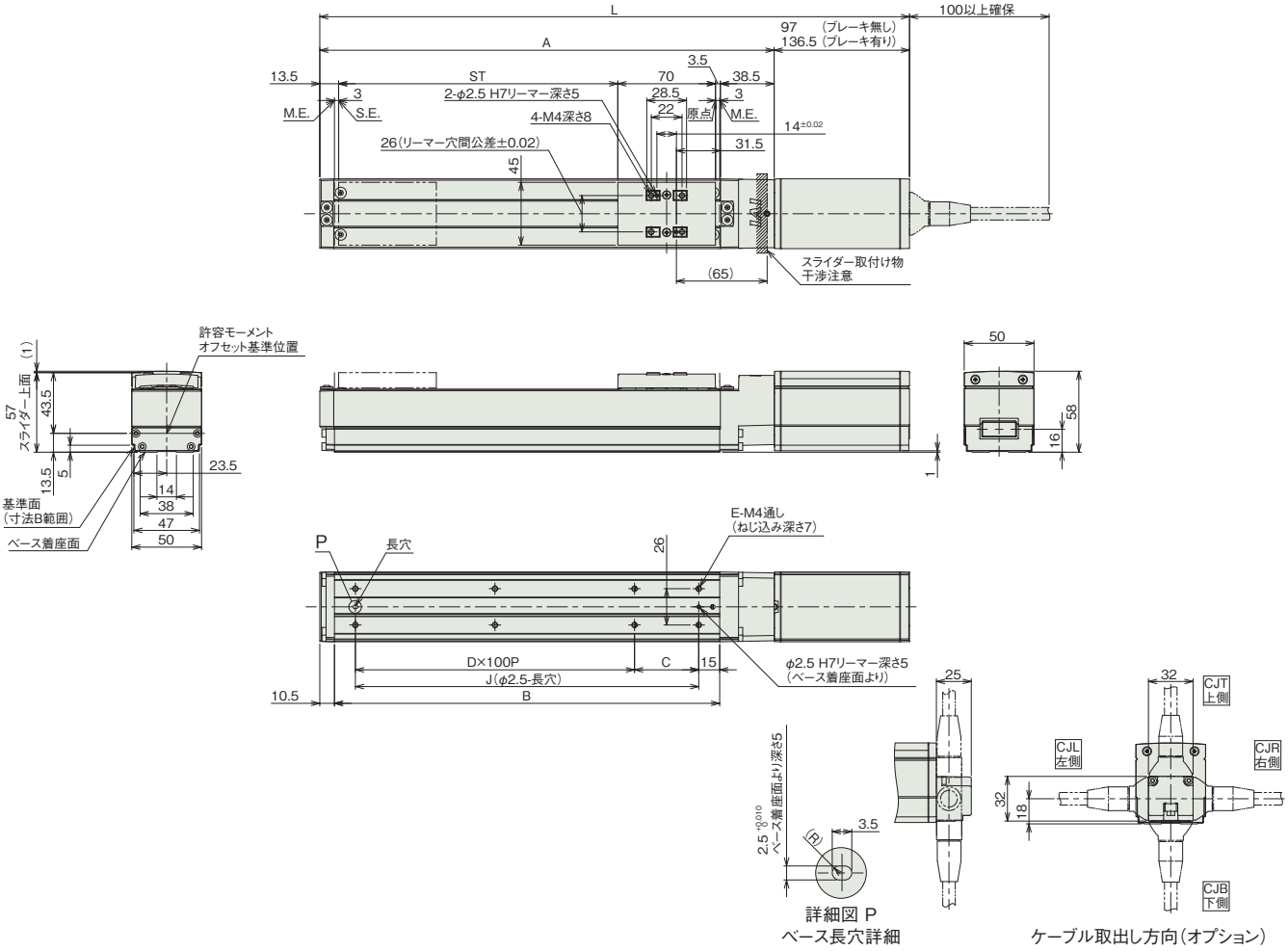
寸法図

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

■カバー有り

(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

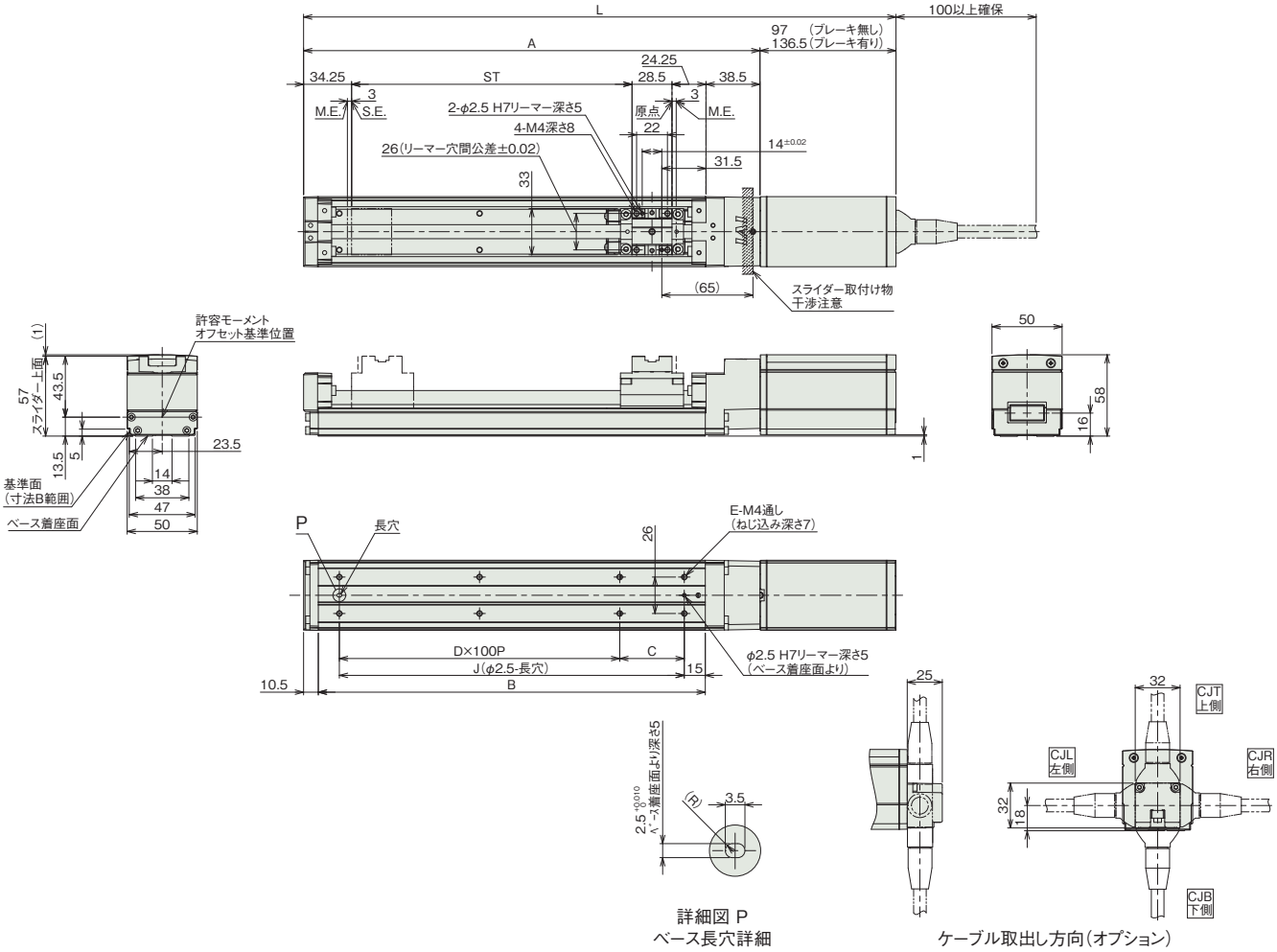
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■カバー無し

(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5
	ブレーキ有り	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062
A		175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B		126	176	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
C		96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
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		96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846

■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)	カバー有り(ブレーキ無し)	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.4
	カバー有り(ブレーキ有り)	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.8
	カバー無し(ブレーキ無し)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3
	カバー無し(ブレーキ有り)	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.4

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

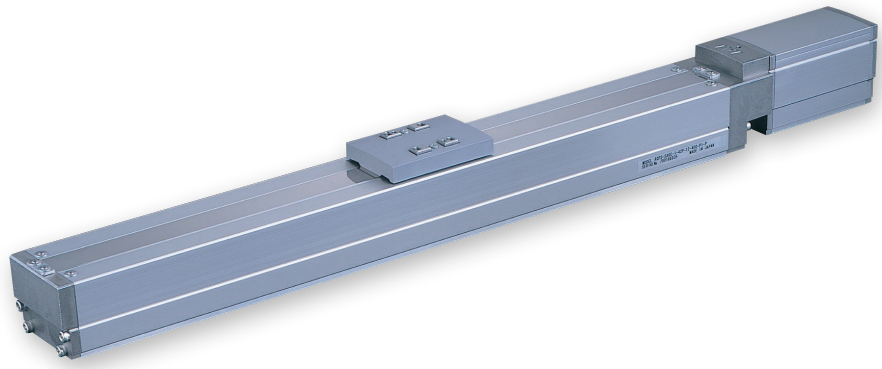
RCP3-SA6C

簡易防塵 | モーターストレート | 本体幅 60mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP3 - SA6C - I - 42P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		I インクリメンタル	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ごと)	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



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

オプション価格表(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**	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
カバー無し	**NCO**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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。

(5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

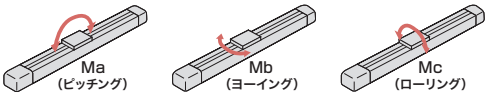
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	8	12	19
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	600	300	150
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.7	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	600	300	150
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.3	0.3	0.3
押付け		押付け時最大推力(N)	34	58	115	230
		押付け最高速度(mm/s)	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)	0.5	2	5	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)	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	±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：17.6N·m
	Mb：25.2N·m
	Mc：44.5N·m
動的許容モーメント(注1)	Ma：5.96N·m
	Mb：8.54N·m
	Mc：15.1N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢	水平				垂直	
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2
166	4	4	2	2	0.5	0.5
333	4	4	2	2	0.5	0.5
500	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5
666	3	3	1.5	1.5	0.5	0.5
833	2	2	1	1		
1000	2	2	0.5	0.3		

リード12

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	4	3	2	2	2
100	8	6	4	3	2	2	2
200	8	6	4	3	2	2	2
300	6	6	4	3	2	2	2
400	5	4	3	2.5	2	2	2
500	4	3	2	1.5	1	1	1
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	12	10	8	6	5	5	5
50	12	10	8	6	5	5	5
100	12	10	8	6	5	5	5
150	12	10	8	6	5	5	5
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5

リード3

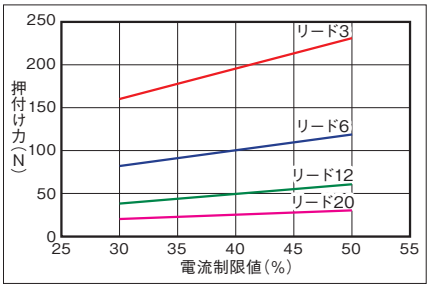
姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	19	14	9	7	10	10	10
25	19	14	9	7	10	10	10
50	19	14	9	7	10	10	10
75	19	14	9	7	10	10	10
100	19	14	9	7	10	9	8
125	16	11	7	5	7	6	5
150	12	8	5	3	4	3	2

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



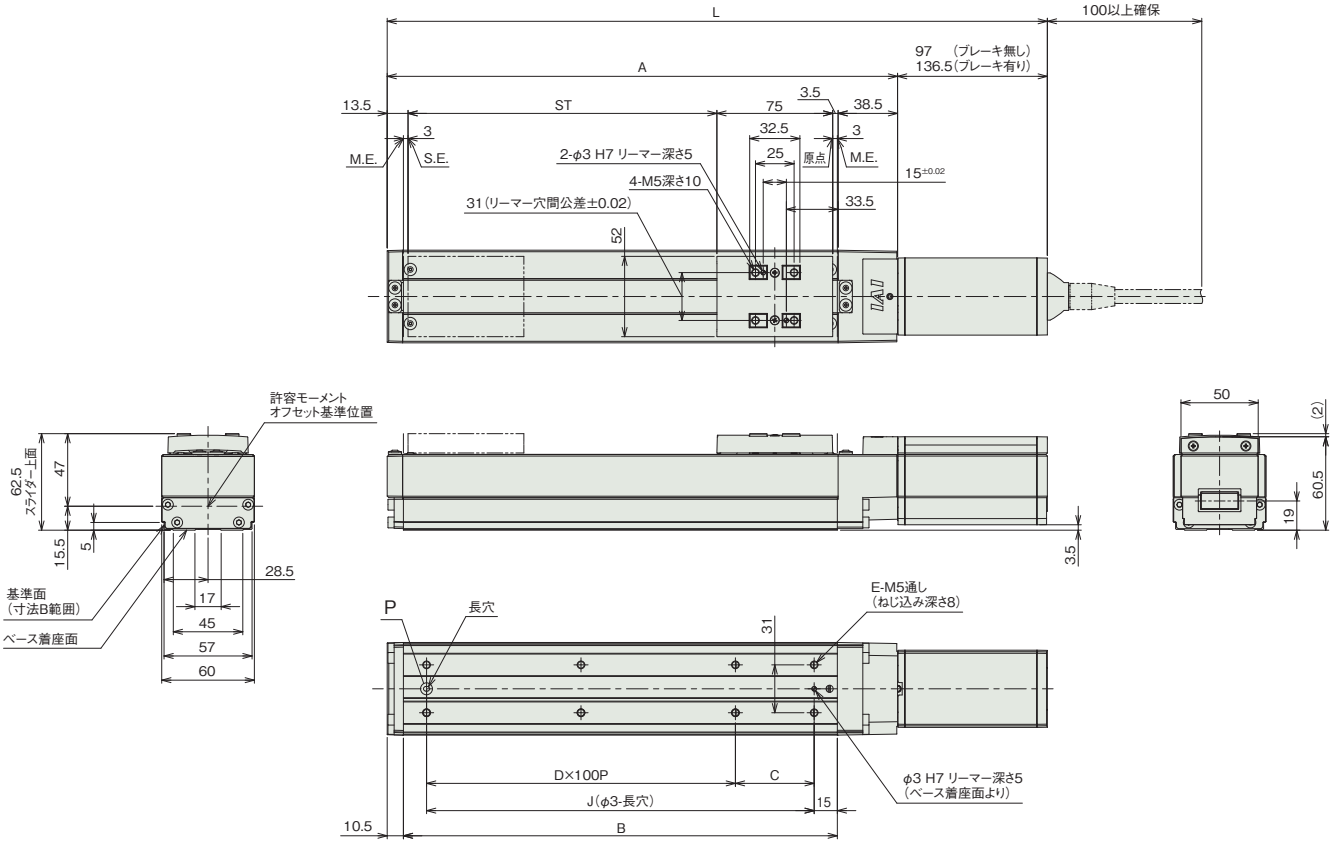
寸法図

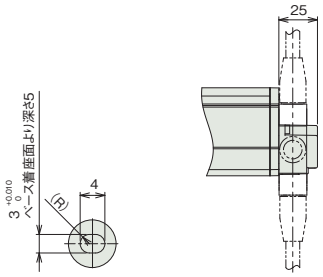
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■カバー有り

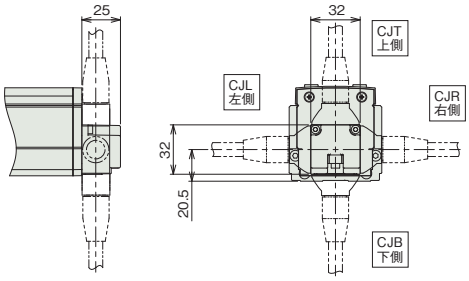
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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





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	750	800
L	ブレーキ無し	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5
	ブレーキ有り	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067
A		180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
B		131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
C		101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
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		101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851

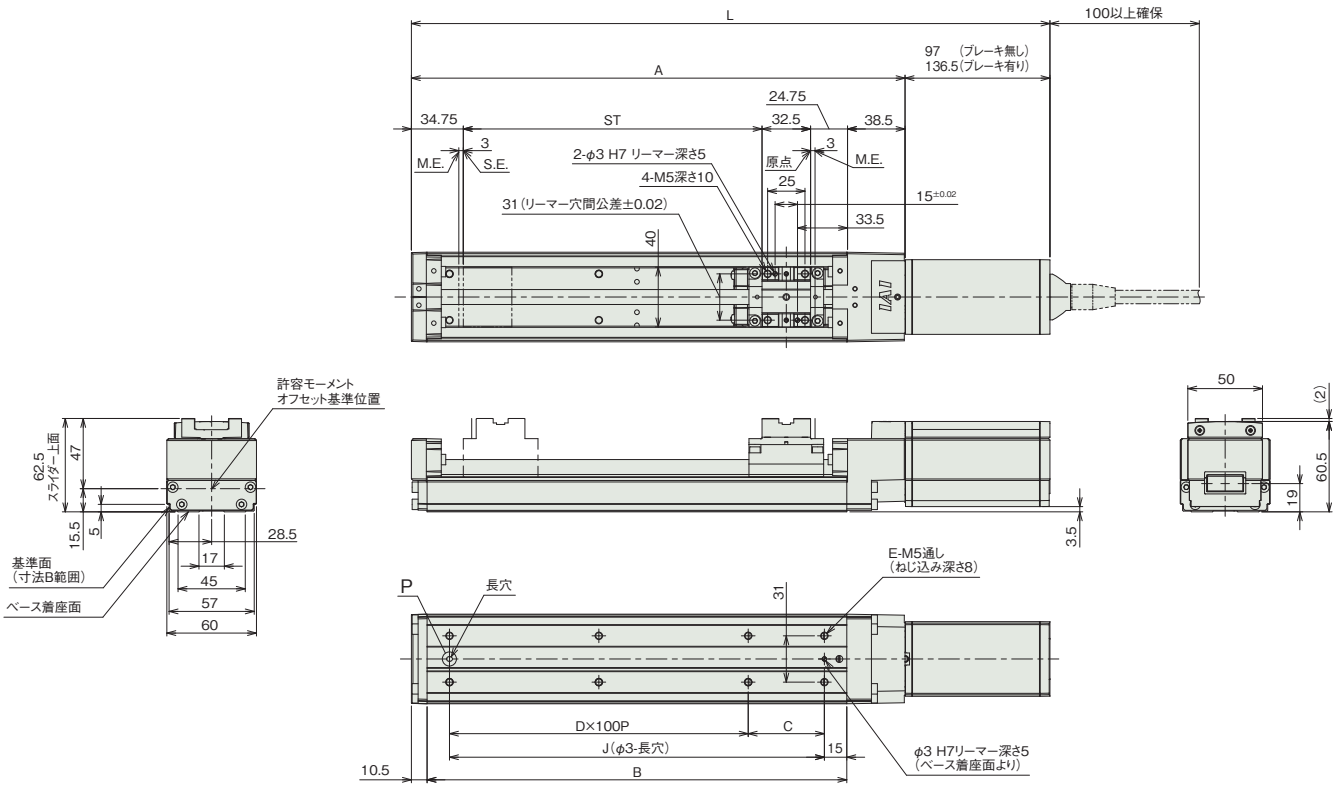
■ストローク別質量

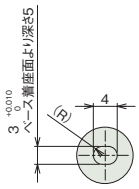
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	カバー有り(ブレーキ無し)	1.6	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4	4.2
	カバー有り(ブレーキ有り)	2	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6
	カバー無し(ブレーキ無し)	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7
	カバー無し(ブレーキ有り)	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4	4.1

■カバー無し

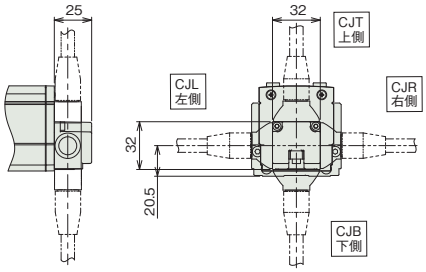
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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





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)

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-SA2AR

細小型 | モーター折返し | 本体幅20mm | 24vパルスモーター | すべりねじ

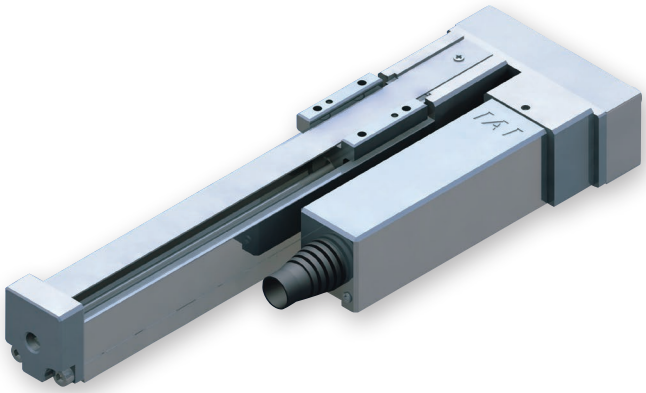
■型式項目

RCP3 - SA2AR - I - 20P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm 1S すべりねじ1mm	25 ～ 100 25mm ～ 100mm (25mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	–
50	–
75	–
100	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

(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。
(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) 水平姿勢でのみ使用できます。
(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。
(5) 当機種はすべりねじ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 3-48 ページ参照)
(6) 簡易アブ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		
リード		すべりねじリード(mm)	4	2	1
水平	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
		最低速度(mm/s)	5	3	2
		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
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)	–	–	–
		最低速度(mm/s)	–	–	–
		定格加減速度(G)	–	–	–
		最高加減速度(G)	–	–	–
押付け		押付け時最大推力(N)	–	–	–
		押付け最高速度(mm/s)	–	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	100	100	100
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	すべりねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回　(往復回数)
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・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
200	0.25

リード2

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
100	0.5

リード1

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
50	1

ストロークと最高速度

リード＼ストローク		25 (mm)	50～100 (mm)
すべりねじ	4	180	200
	2	100	
	1	50	

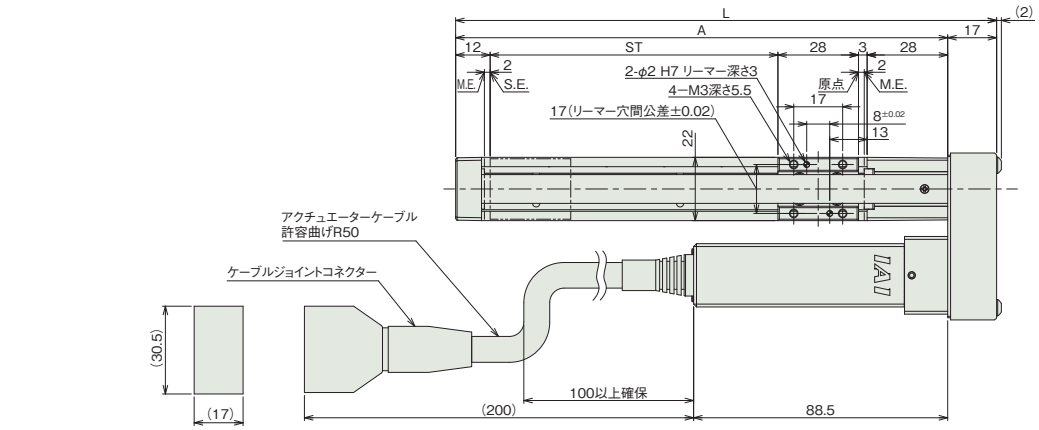
(単位はmm/s)

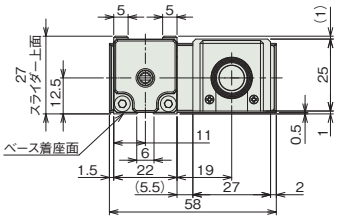
寸法図

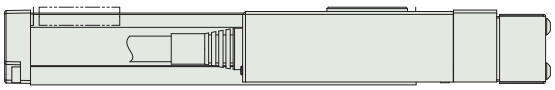
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

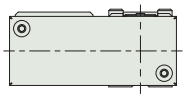
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様の図面になります。

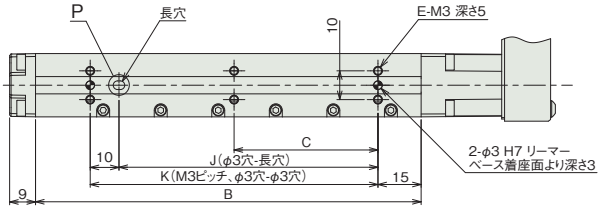
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

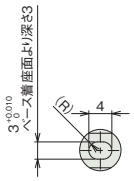












詳細図 P
ベース長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100
L	113	138	163	188
A	96	121	146	171
B	59	84	109	134
C	0	0	0	50
E	4	4	4	6
J	15	40	65	90
K	25	50	75	100

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100
質量(kg)	0.28	0.3	0.32	0.33

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM	
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-SA2BR

細小型 | モーター折返し | 本体幅30mm | 24vパルスモーター | すべりねじ

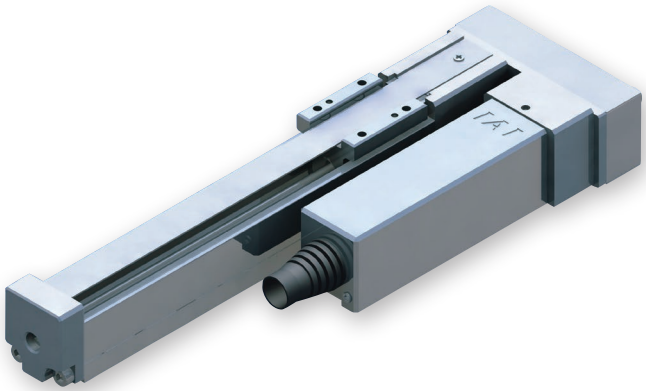
■型式項目

RCP3 - SA2BR - I - 20P - [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]

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
		I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	6S すべりねじ6mm 4S すべりねじ4mm 2S すべりねじ2mm	25 25mm ～ 150 150mm (25mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

(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。

(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) 水平姿勢でのみ使用できます。

(4) 粉塵が浮遊する環境で使用した場合、寿命は著しく低下します。

(5) 当機種はすべりねじ(※)・すべりガイドを使用していますので、その特性に適した用途でご使用ください。なお、すべりガイドはオフセット荷重には対応出来ません。(※ 3-48 ページ参照)

(6) 簡易アブ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		
リード		すべりねじリード(mm)	6	4	2
水平	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)	300	200	100
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		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
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)	–	–	–
		最低速度(mm/s)	–	–	–
		定格加減速度(G)	–	–	–
		最高加減速度(G)	–	–	–
押付け		押付け時最大推力(N)	–	–	–
		押付け最高速度(mm/s)	–	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	150	150	150
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	すべりねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.3mm以下(初期値)
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	すべりガイド
走行寿命	1000万回　(往復回数)
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・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード6

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
300	0.25

リード4

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
200	0.5

リード2

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
100	1

ストロークと最高速度

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

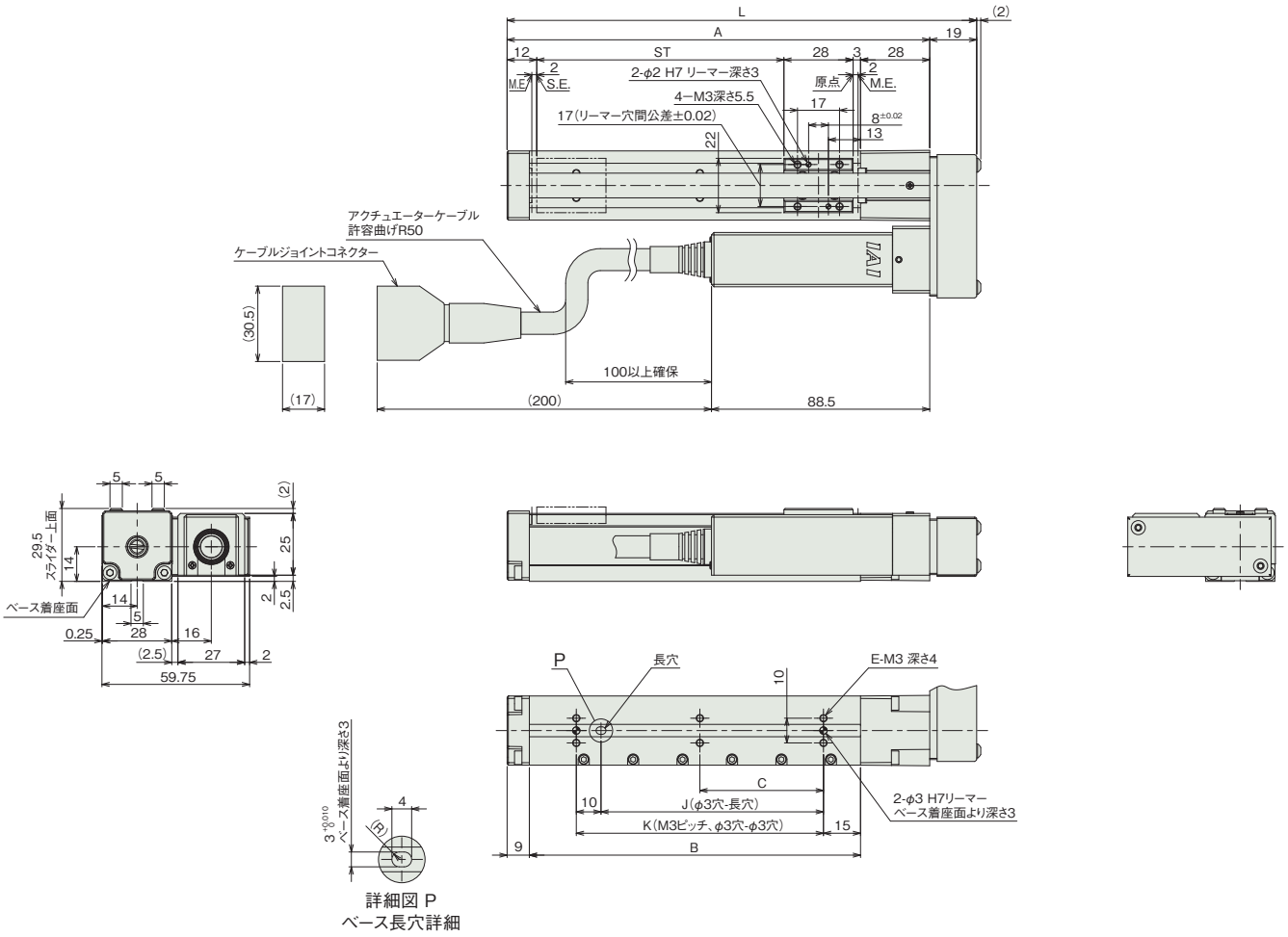
(単位はmm/s)

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) 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。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様の図面になります。

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	25	50	75	100	125	150
L	115	140	165	190	215	240
A	96	121	146	171	196	221
B	59	84	109	134	159	184
C	0	0	0	50	62.5	75
E	4	4	4	6	6	6
J	15	40	65	90	115	140
K	25	50	75	100	125	150

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150
質量(kg)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.45

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-SA3R

簡易防塵 | モーター折返し | 本体幅 30mm | 24v パルスモーター

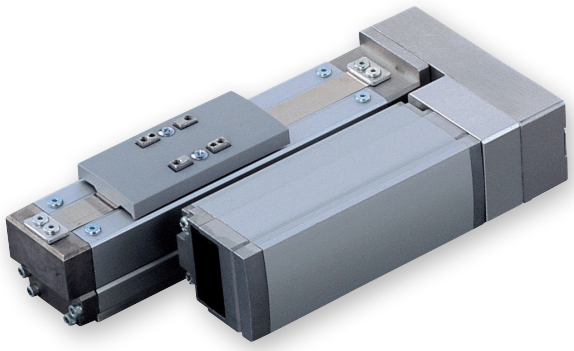
■型式項目

RCP3 - SA3R - I - 28P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	6 6mm 4 4mm 2 2mm	50 50mm ～ 300 300mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り(標準)	カバー無し(オプション)
50	–	–
100	–	–
150	–	–
200	–	–
250	–	–
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
ブレーキ	**B**	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
カバー無し	**NCO**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

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 1-321 ページをご確認ください。

(3) 簡易アブ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。

(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 100mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

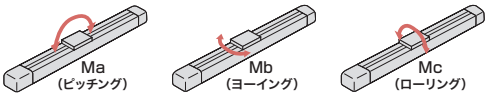
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		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	1	1.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		最低速度(mm/s)	8	5	3
		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
押付け		押付け時最大推力(N)	30	45	90
		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)	0.5	1	1.5
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	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　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：5.00N·m
	Mb：7.10N·m
	Mc：7.90N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma：2.67N·m
	Mb：3.82N·m
	Mc：4.27N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード6

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
300	1	0.5

リード4

姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.3	0.2
200	2	1

リード2

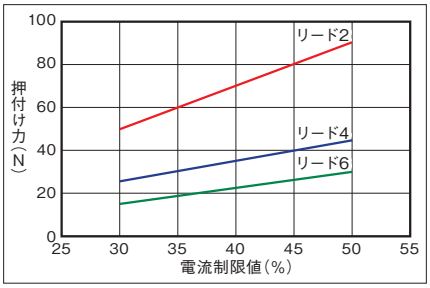
姿勢	水平	垂直
速度	加速度(G)	
(mm/s)	0.2	0.2
100	3	1.5

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



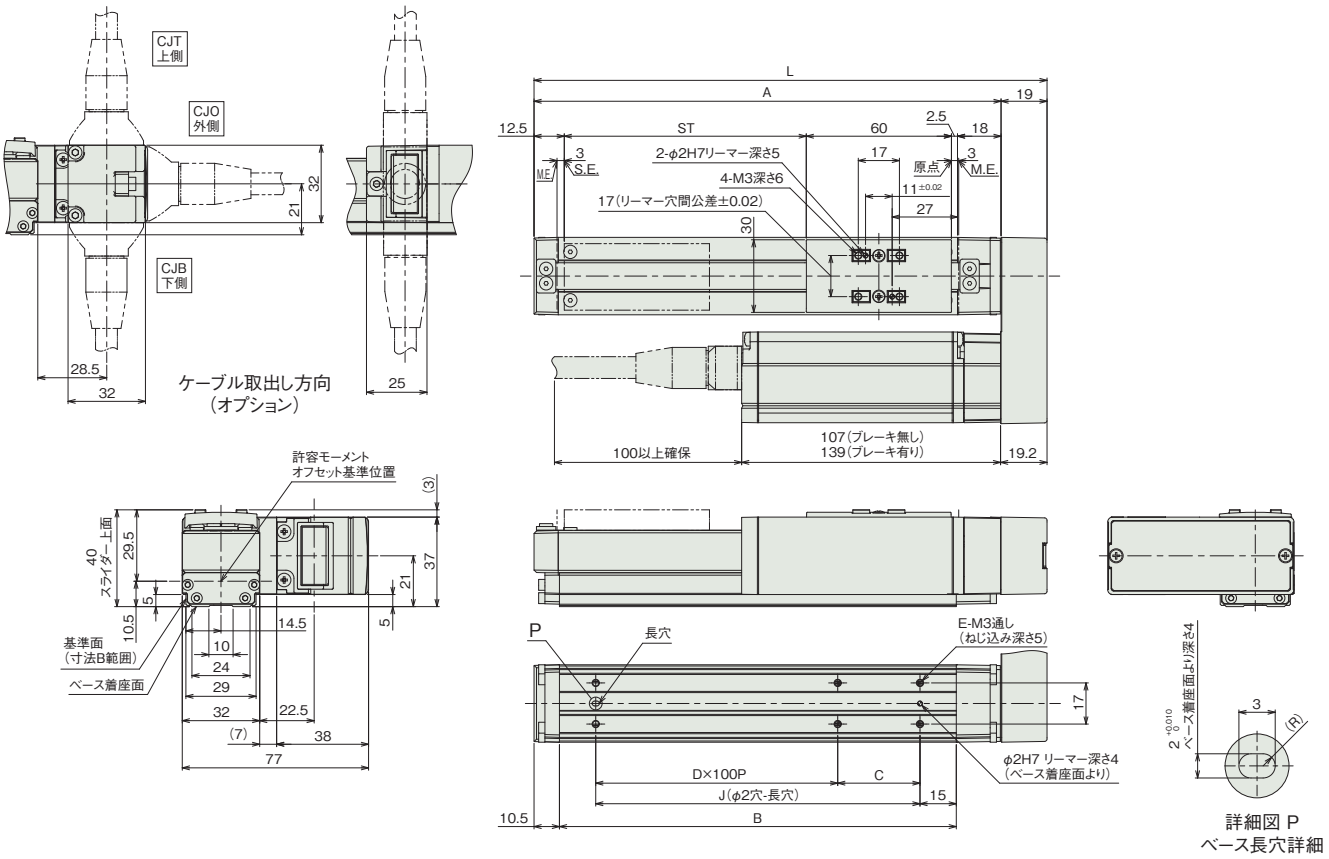
寸法図

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

■カバー有り

(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーが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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

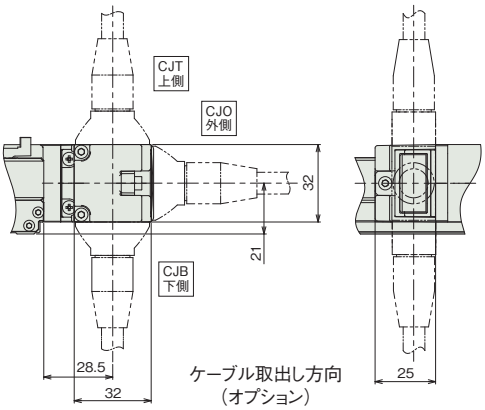
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

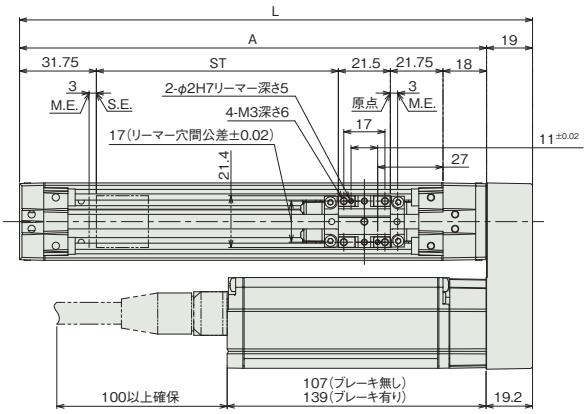


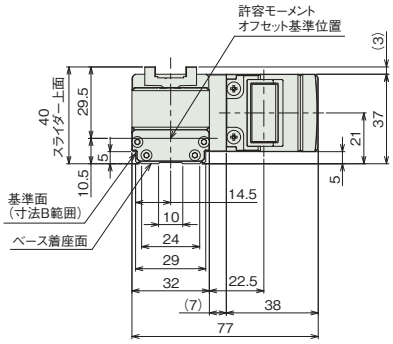
■カバー無し

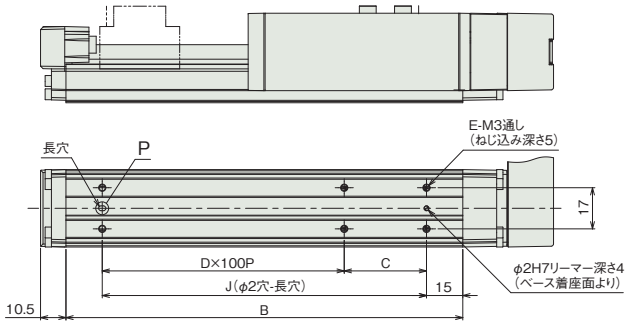
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

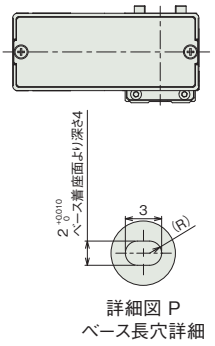
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド











詳細図 P
ベース長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	162	212	262	312	362	412
A	143	193	243	293	343	393
B	114	164	214	264	314	364
C	84	34	84	34	84	34
D	0	1	1	2	2	3
E	4	6	6	8	8	10
J	84	134	184	234	284	334

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	カバー有り(ブレーキ無し)	0.8	0.8	0.9	1	1	1.1
	カバー有り(ブレーキ有り)	1	1	1.1	1.2	1.2	1.3
	カバー無し(ブレーキ無し)	0.7	0.8	0.8	0.9	0.9	1
	カバー無し(ブレーキ有り)	0.9	1	1	1.1	1.1	1.2

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-SA4R

簡易防塵 / モーター折返し / 本体幅 40mm / 24v パルスモーター

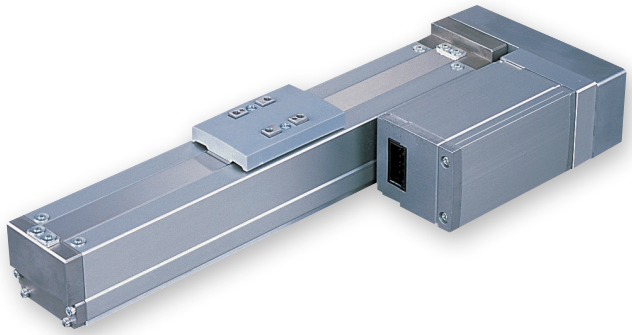
■型式項目

RCP3 - SA4R - I - 35P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		I インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 ～ 500 50mm ～ 500mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	カバー有り(標準)	カバー無し(オプション)
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**	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
カバー無し	**NCO**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

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 1-321 ページをご確認ください。

(3) 簡易アブ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。

(4) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

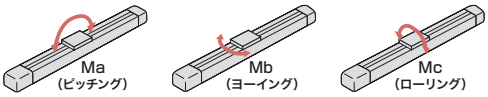
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	9	10	11
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	250	125
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	4	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	250	125
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
押付け		押付け時最大推力(N)	40	80	160
		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)	1.5	4	8
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

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
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：6.80N·m
	Mb：9.70N·m
	Mc：13.3N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：3.49N·m
	Mb：4.98N·m
	Mc：6.78N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
83	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
167	9	7.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5
250	7	6	5	4	1.5	1.5	1.5
333	6	5	4	3	1.5	1.5	1.5
417	5	4	3	2	1.5	1.5	1.5
500	4	3	2	1	1	0.5	0.5

リード5

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	10	9	8	7	4	4	4
42	10	9	8	7	4	4	4
83	10	9	8	7	4	4	4
125	10	9	8	7	4	4	4
167	10	9	8	7	4	4	4
208	9	8	7	6	4	4	4
250	8	7	6	5	3	2.5	2

リード2.5

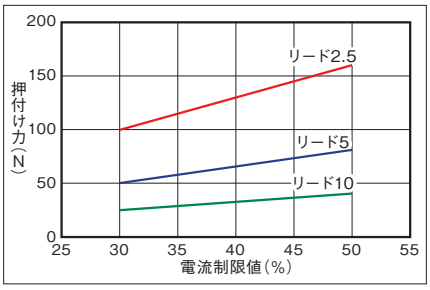
姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	11	10	9	8	8	8	8
21	11	10	9	8	8	8	8
42	11	10	9	8	8	8	8
63	11	10	9	8	8	8	8
83	9	8	7	6	8	8	8
104	9	8	7	6	8	6	6
125	9	8	7	6	5	4	4

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



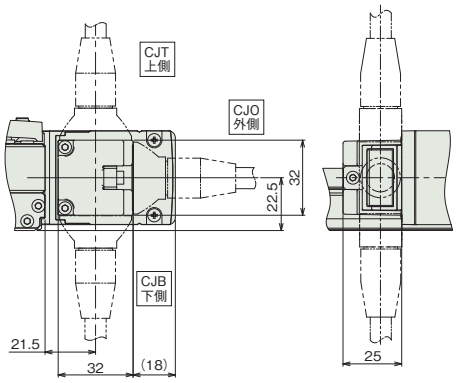
寸法図

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

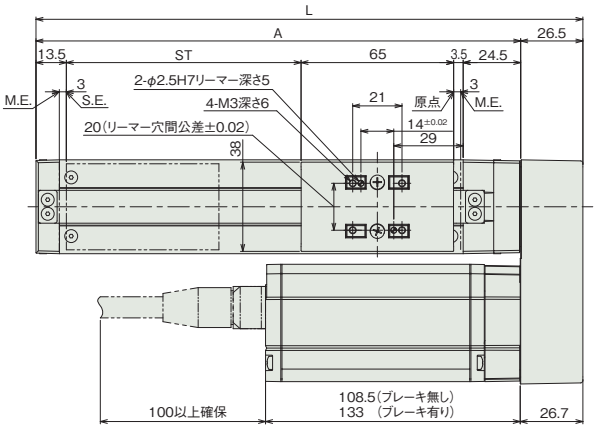
■カバー有り

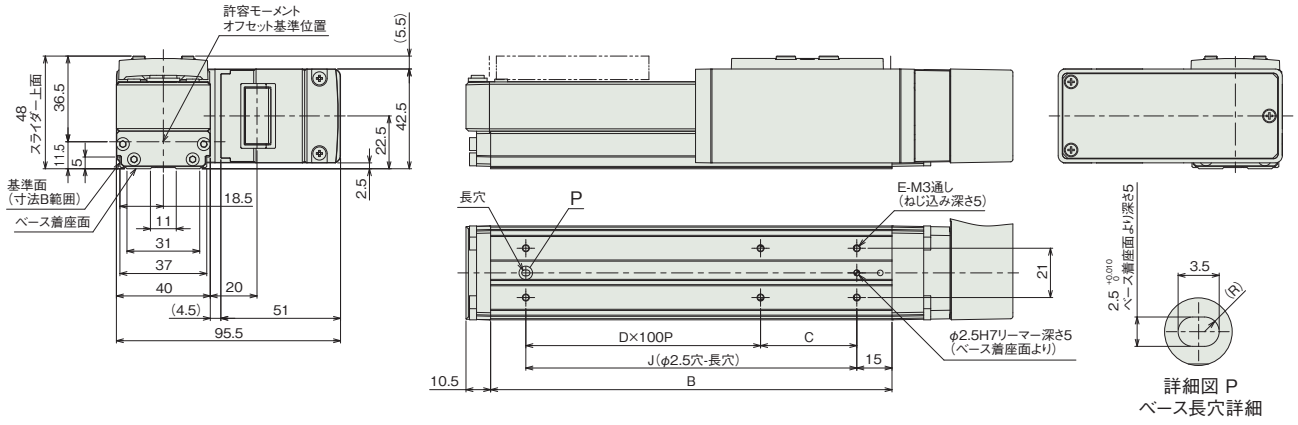
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

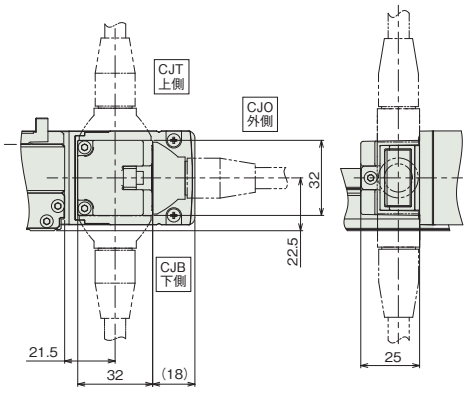




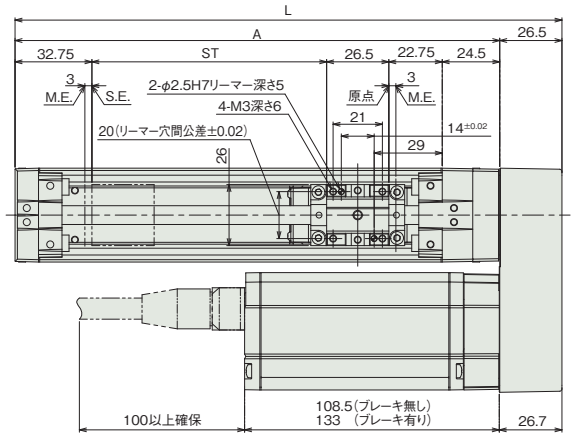
■カバー無し

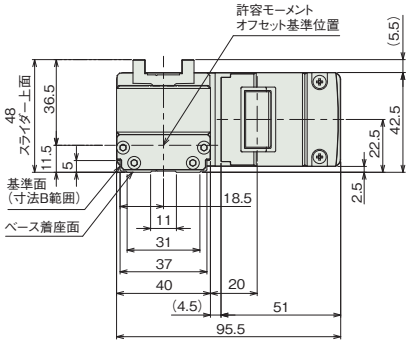
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

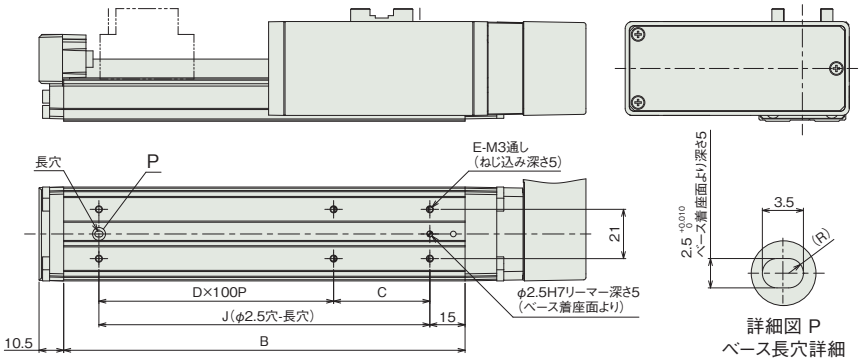
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)







詳細図 P
ベース長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A	156.5	206.5	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
B	121	171	221	271	321	371	421	471	521	571
C	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541

■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)	カバー有り(ブレーキ無し)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2
	カバー有り(ブレーキ有り)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3
	カバー無し(ブレーキ無し)	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7
	カバー無し(ブレーキ有り)	1.4	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	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		
							DV CC CIE CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	– – – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-SA5R

簡易防塵 | モーター折返し | 本体幅 50mm | 24v パルスモーター

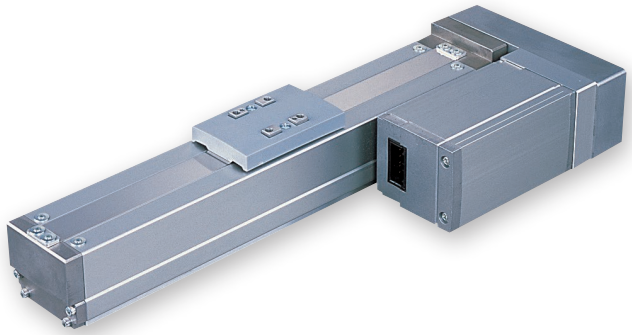
■型式項目

RCP3 - SA5R - I - 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	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 ～ 800 50mm ～ 800mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(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**	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
カバー無し	**NCO**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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。

(5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 130mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

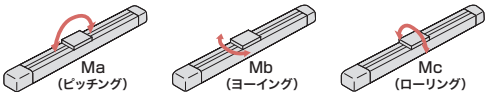
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	12	19
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
押付け		押付け時最大推力(N)	58	115	230
		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	5	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)	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　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：10.2N·m
	Mb：14.6N·m
	Mc：22.4N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：5.29N·m
	Mb：7.56N·m
	Mc：11.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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12

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	4	3	2	2	2
100	8	6	4	3	2	2	2
200	8	6	4	3	2	2	2
300	6	6	4	3	2	2	2
400	5	4	3	2.5	2	2	2
500	4	3	2	1.5	1	1	1
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	12	10	8	6	5	5	5
50	12	10	8	6	5	5	5
100	12	10	8	6	5	5	5
150	12	10	8	6	5	5	5
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5

リード3

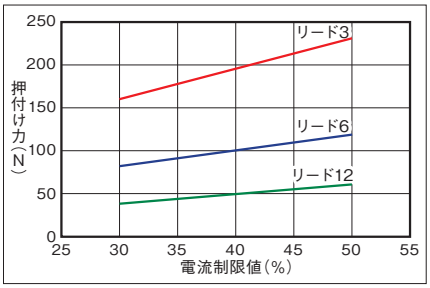
姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	19	14	9	7	10	10	10
25	19	14	9	7	10	10	10
50	19	14	9	7	10	10	10
75	19	14	9	7	10	10	10
100	19	14	9	7	10	9	8
125	16	11	7	5	7	6	5
150	12	8	5	3	4	3	2

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



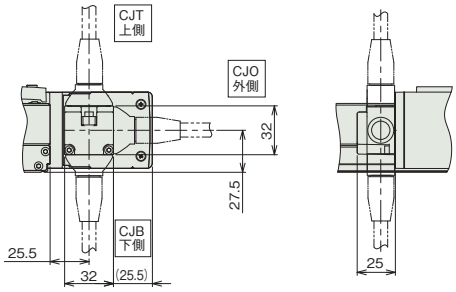
寸法図

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

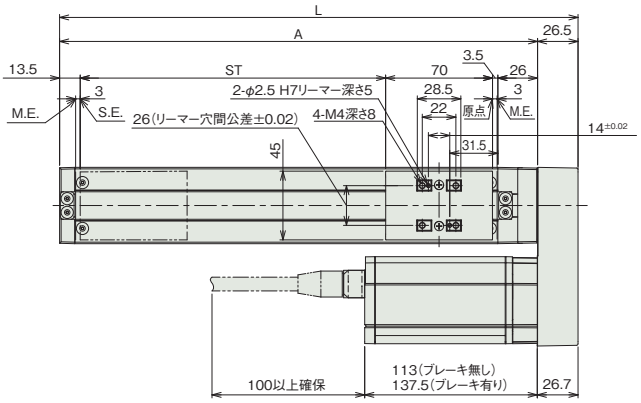
■カバー有り

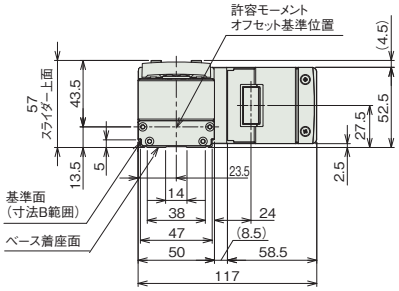
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

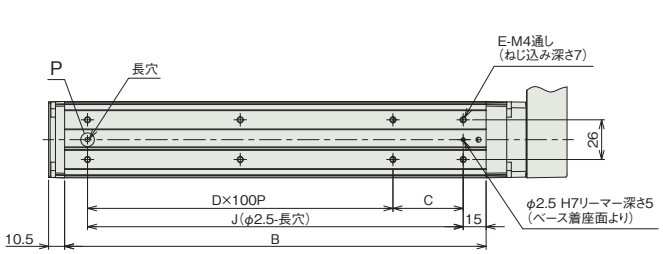
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

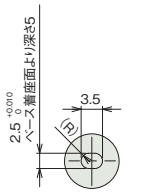


ケーブル取出し方向(オプション)







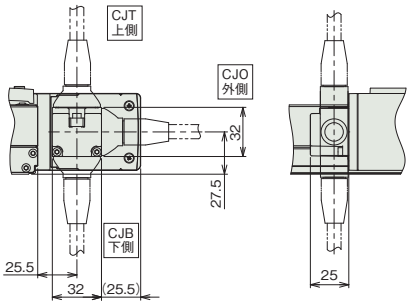


詳細図 P
ベース長穴詳細

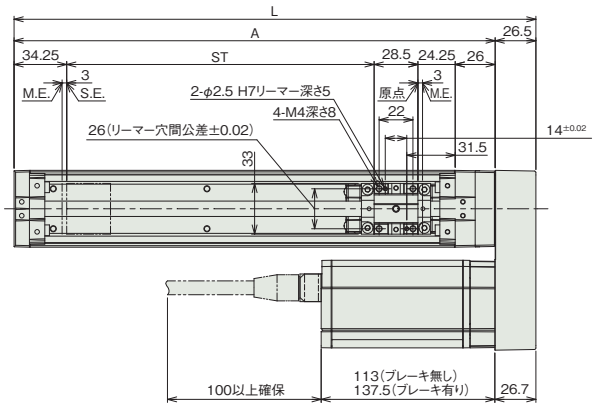
■カバー無し

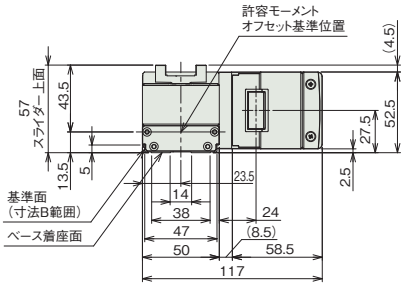
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

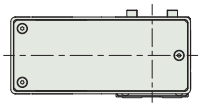
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

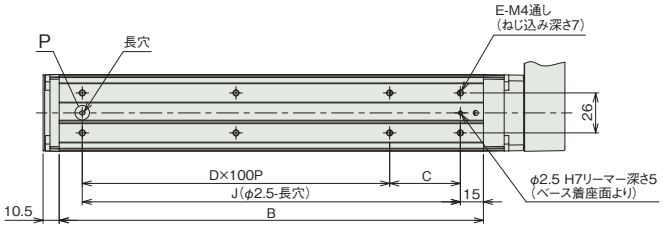


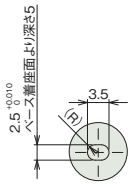
ケーブル取出し方向(オプション)











詳細図 P
ベース長穴詳細

■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	650	700	750	800
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B	126	176	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
C	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
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	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846

■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)	カバー有り(ブレーキ無し)	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7
	カバー有り(ブレーキ有り)	2	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9	4
	カバー無し(ブレーキ無し)	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.3
	カバー無し(ブレーキ有り)	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.2	3.4	3.5	3.6

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	–	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCP3-SA6R

簡易防塵 | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24v パルスモーター

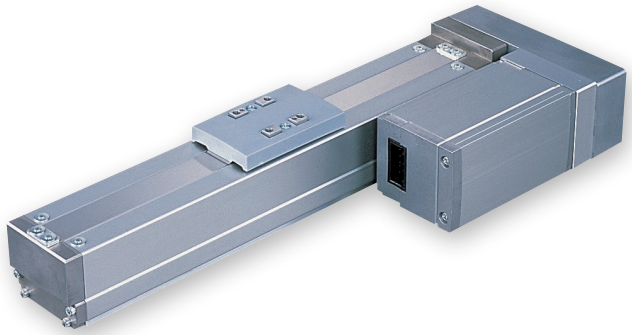
■型式項目

RCP3 - SA6R - I - 42P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		I インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 ～ 800 50mm ～ 800mm (50mmごと)	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

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(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**	3-603	–
ケーブル取出方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(外側)	**CJO**	3-604	–
ケーブル取出方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	3-606	–
カバー無し	**NCO**	3-607	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) P3はロボットケーブルです。

選定上の注意

(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。

(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) 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 1-321 ページをご確認ください。

(4) 簡易アブ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。

(5) 垂直、天吊り姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

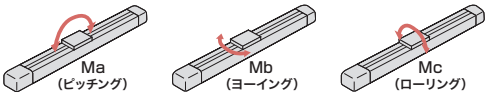
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	12	19
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	600	300	150
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
押付け		押付け時最大推力(N)	58	115	230
		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	5	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)	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　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：17.6N·m
	Mb：25.2N·m
	Mc：44.5N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：5.96N·m
	Mb：8.54N·m
	Mc：15.1N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向



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12

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	8	6	4	3	2	2	2
100	8	6	4	3	2	2	2
200	8	6	4	3	2	2	2
300	6	6	4	3	2	2	2
400	5	4	3	2.5	2	2	2
500	4	3	2	1.5	1	1	1
600	3	2	1	0.5	0.5	0.5	0.5

リード6

姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	12	10	8	6	5	5	5
50	12	10	8	6	5	5	5
100	12	10	8	6	5	5	5
150	12	10	8	6	5	5	5
200	12	10	8	6	5	4.5	3.5
250	10	8.5	6	4.5	3.5	3	2
300	7	6	3	1	2	1.5	0.5

リード3

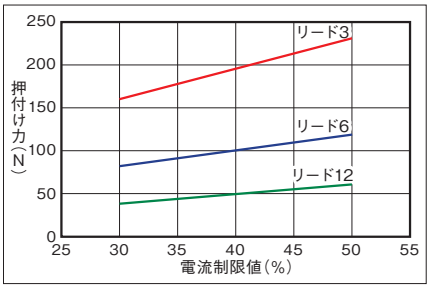
姿勢	水平				垂直		
速度	加速度(G)						
(mm/s)	0.2	0.3	0.5	0.7	0.1	0.2	0.3
0	19	14	9	7	10	10	10
25	19	14	9	7	10	10	10
50	19	14	9	7	10	10	10
75	19	14	9	7	10	10	10
100	19	14	9	7	10	9	8
125	16	11	7	5	7	6	5
150	12	8	5	3	4	3	2

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



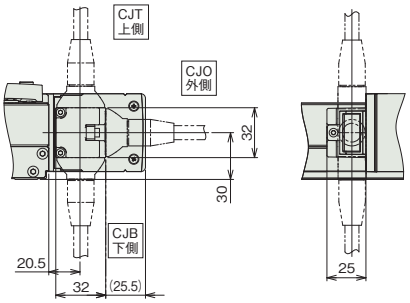
寸法図

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

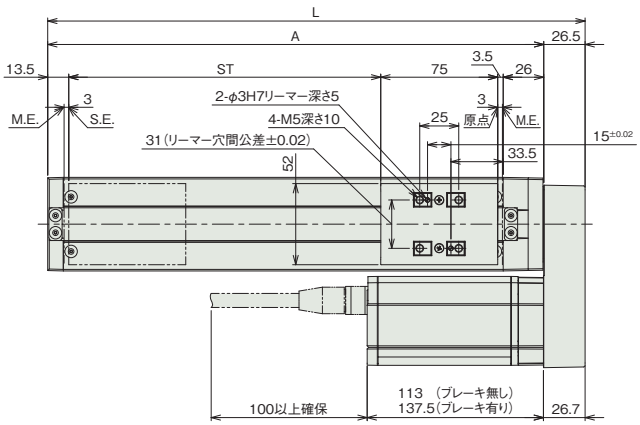
■カバー有り

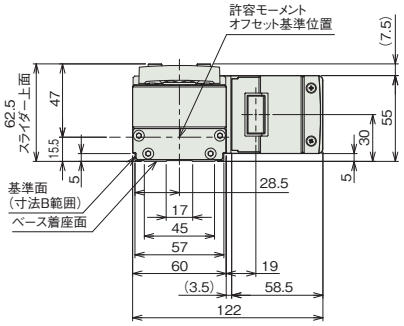
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

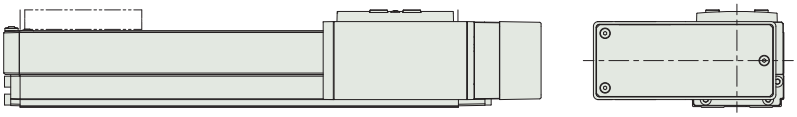
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

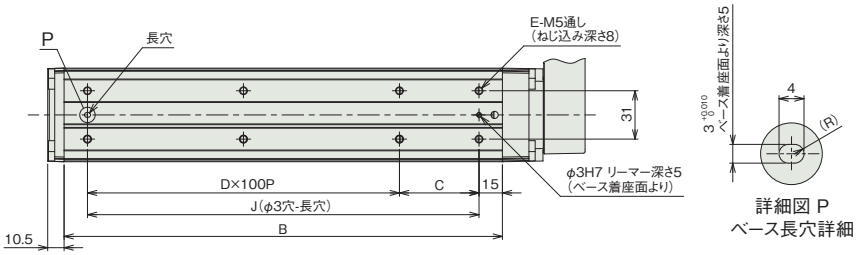


ケーブル取出し方向(オプション)







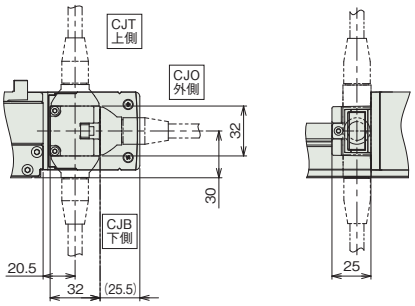


詳細図 P
ベース長穴詳細

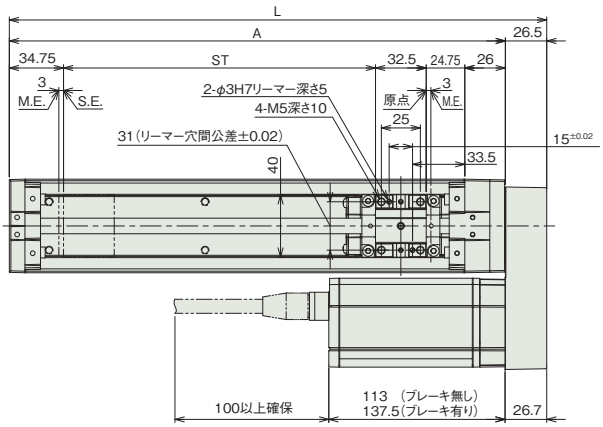
■カバー無し

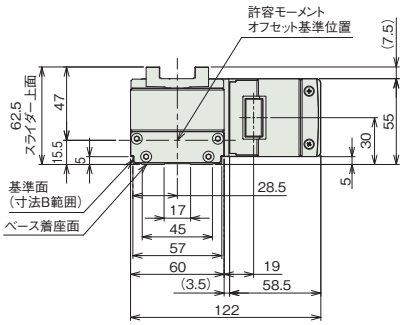
(注) 接続コネクターにモーター・エンコーダーケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-691ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)です。

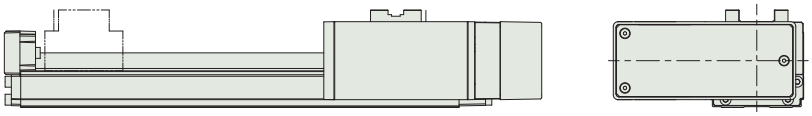
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

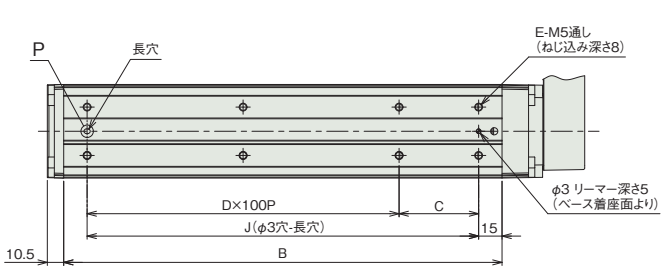


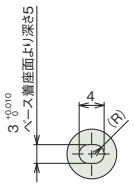
ケーブル取出し方向(オプション)











詳細図 P
ベース長穴詳細

■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	650	700	750	800
L	194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
C	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
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	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851

■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)	カバー有り(ブレーキ無し)	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4	4.2	4.3	4.5
	カバー有り(ブレーキ有り)	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9
	カバー無し(ブレーキ無し)	1.8	2	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4
	カバー無し(ブレーキ有り)	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3	3.1	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	4	4.1	4.3	4.4

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 CIT PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	● ● – – ● – – – ● ● ● – –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●※選択	●※選択	–	● ● ● – ● ● ● ● ● ● ● – –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	– – – – – – – – – – – – –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	● ● ● ● ● – – ● ● ● ● ● ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	● ● ● – ● – – – ● ● ● – –	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

スライダータイプ

RCA

サーボモーター 24V				
RCA	スライダー	RCA-SA4C	3-265	
		RCA-SA5C	3-269	
		RCA-SA6C	3-273	
	スライダー 【折返しタイプ】	RCA-SA4R	3-277	
		RCA-SA5R	3-281	
		RCA-SA6R	3-285	

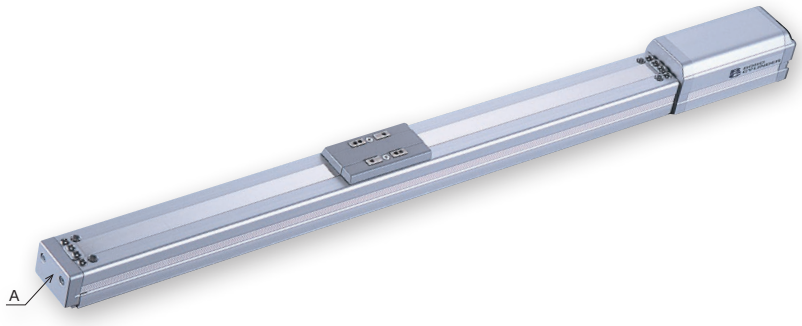
RCA-SA4C

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 40 mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA – SA4C – WA – 20 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		WA バッテリーレスアブソ	20 サーボモーター 20W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 〜 400 400mm (50mmごと)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

省電力対応 | 高加減速対応

(リード2.5 は除く)

(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	3-603	–
フート金具	FT	3-605	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
高加減速対応(注1、2、3)	HA	3-605	–
省電力対応(注2)	LA	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様(注3)	SR	3-608	–
スライダースペーサー	SS	3-608	–

(注1) リード2.5は高加減速対応で使用出来ません。
(注2) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。
(注3) 高加減速対応とスライダー部ローラー仕様の併用は出来ません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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。

選定上の注意

(1) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G(リード 2.5 は 0.2G)、高加減速対応が 1G(リード 2.5 は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)

(2) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

(5) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

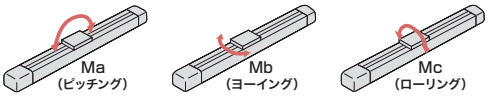
メインスペック

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)	4	6	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	665	330	165
		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	2.5	4.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	665	330	165
		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
推力		定格推力(N)	19.6	39.2	78.4
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	±0.02mm
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：6.9N·m
	Mb：9.9N·m
	Mc：17.0N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：3.29N·m
	Mb：4.71N·m
	Mc：8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください

■スライダー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	50～400(50mmごと)
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

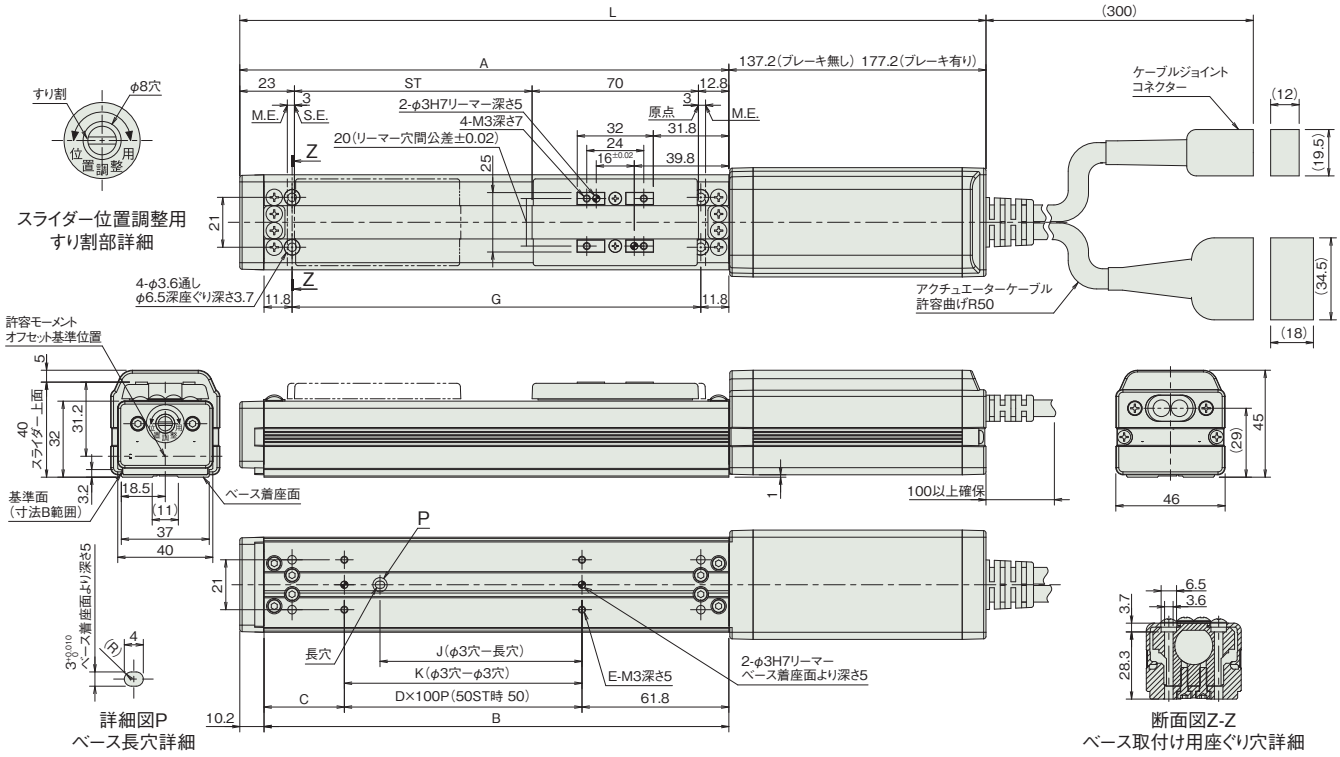
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	10	5.5	4.8	4	3.25	2.5	2	1.5	1.2	0.9	0.8	0.7	0.65	0.6	0.55	0.5						665	665
	5	8.5	7.2	6	5	4	3.25	2.5	2	1.5	1	0.7	0.4									330	330
	2.5	11	8	5	2.5	1																165	165
垂直	10	1	1	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.32	0.25	0.21	0.17	0.14	0.12	0.1						665	665
	5	2.5	2.5	2.5	1.9	1.5	1.2	1	0.8	0.6	0.5											330	330
	2.5	4.5	4.5	2																		165	165

寸法図

CAD図面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モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダーの摺動異常、異音が発生する場合がありますので、ベース上面の取付け穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。

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	CIT	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16(ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCA-SA5C

簡易防塵 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 50 mm / 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA - SA5C - WA - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		WA バッテリーレスアブソ	20 サーボモーター 20W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 〜 500 500mm (50mmごと)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

省電力対応　高加減速対応

(リード3 は除く)

(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	3-603	–
フート金具	FT	3-605	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
高加減速対応(注1、2、3)	HA	3-605	–
省電力対応(注2)	LA	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様(注3)	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様	W	3-610	–

(注1) リード3は高加減速対応で使用出来ません。
(注2) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。
(注3) 高加減速対応とスライダー部ローラー仕様の併用は出来ません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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。

選定上の注意

(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。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G（リード 3 は 0.2G）、高加減速対応が 0.8G（リード 3 は除く）で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-336 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。
(7) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

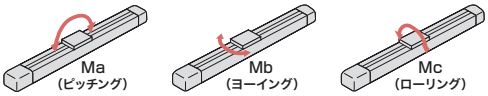
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	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
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
推力		定格推力(N)	10.7	16.7	33.3	65.7
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4)	±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5)	Ma：5.81N·m
	Mb：8.30N·m
	Mc：14.8N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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4)【　】内はリード20の場合です。
(注5) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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ごと)	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。

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

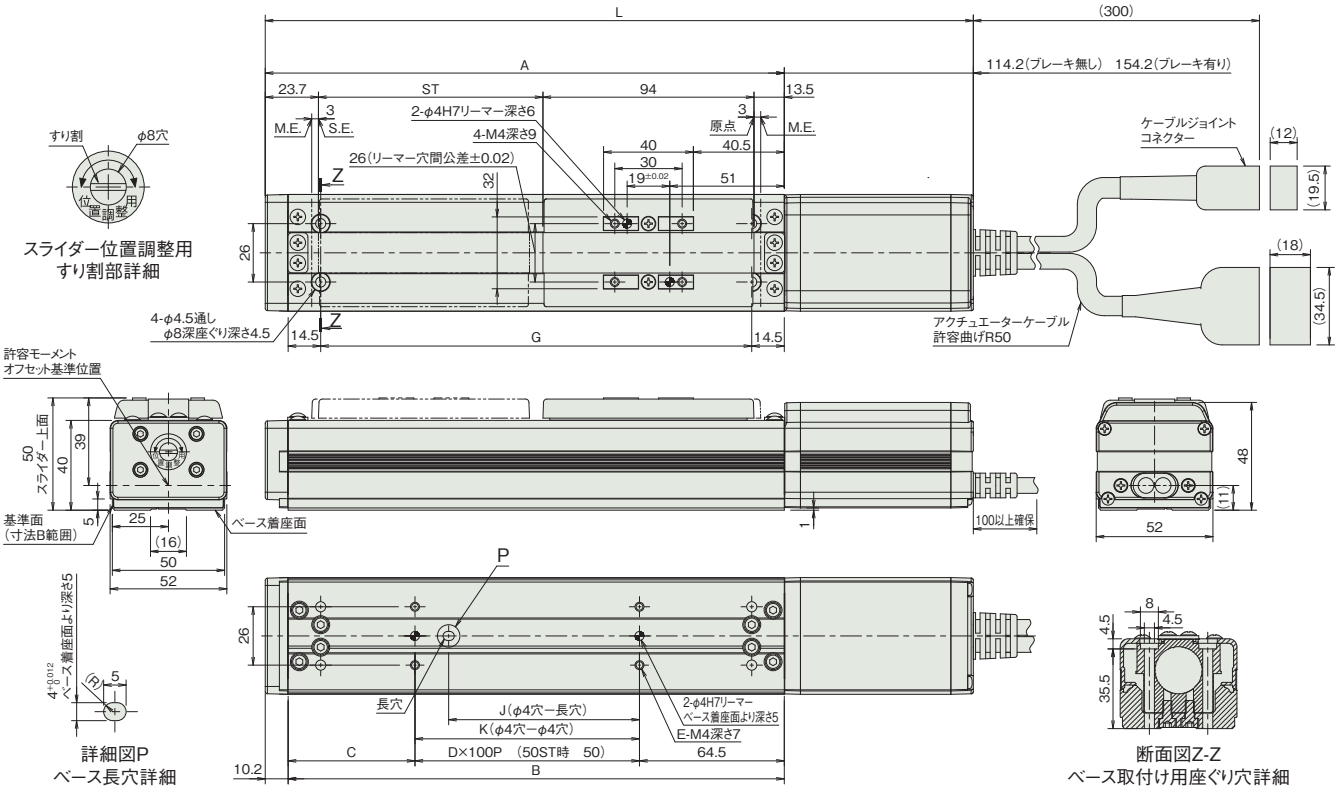
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	20	3	2.4	2	1.75	1.4	1.15	1	0.8	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2						1300	1300
	12	5.5	4.8	4	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5						800	800
	6	11	9.6	8	6	4.5	3.3	2.5	1.9	1.4	1											400	400
	3	17	12	3																		200	200
垂直	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.25	0.16	0.1														800	1300
	12	1	1	1	0.8	0.6	0.45	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1									800	800
	6	2	2	2	1.6	1.25	1	0.8	0.65	0.55	0.5											400	400
	3	4	4	2																		200	200

寸法図

CAD図面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モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダーの摺動異常、異音が発生する場合がありますので、ベース上面の取付け穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。

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	ブレーキ無し	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4
	ブレーキ有り	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	735.4	785.4
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

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2
	ブレーキ有り	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	CIT	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

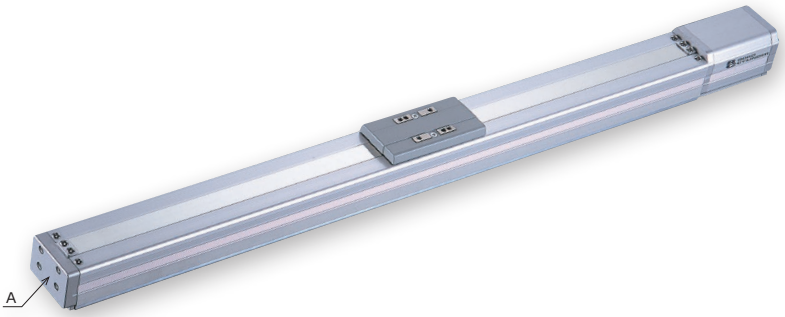
RCA-SA6C

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 60 mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA - SA6C - WA - 30 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		WA バッテリーレスアブソ	30 サーボモーター 30W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm ～ 600 600mm (50mmごと)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

省電力対応 | 高加減速対応

(リード3 は除く)

(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**	3-603	–
フート金具	**FT**	3-605	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	3-605	–
高加減速対応(注1、2、3)	**HA**	3-605	–
省電力対応(注2)	**LA**	3-606	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様(注3)	**SR**	3-608	–
ダブルスライダー仕様	**W**	3-610	–

(注1) リード3は高加減速対応で使用出来ません。
(注2) 高加減速対応と省電力対応の併用は出来ません。
(注3) 高加減速対応とスライダー部ローラー仕様の併用は出来ません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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。

選定上の注意

(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。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は標準仕様／省電力対応が 0.3G(リード 3 は 0.2G)、高加減速対応が 1G(リード 3 は除く)で動作させた時の値です。(加減速度を落としても最大可搬質量は「メインスペック」の数値が上限となります)
(3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。
(7) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

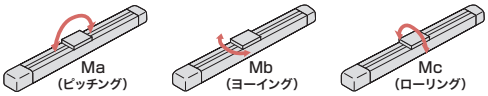
メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	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
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
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4)	±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5)	Ma：11.6N·m
	Mb：16.6N·m
	Mc：24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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4)【　】内はリード20の場合です。
(注5) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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ごと)	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。

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

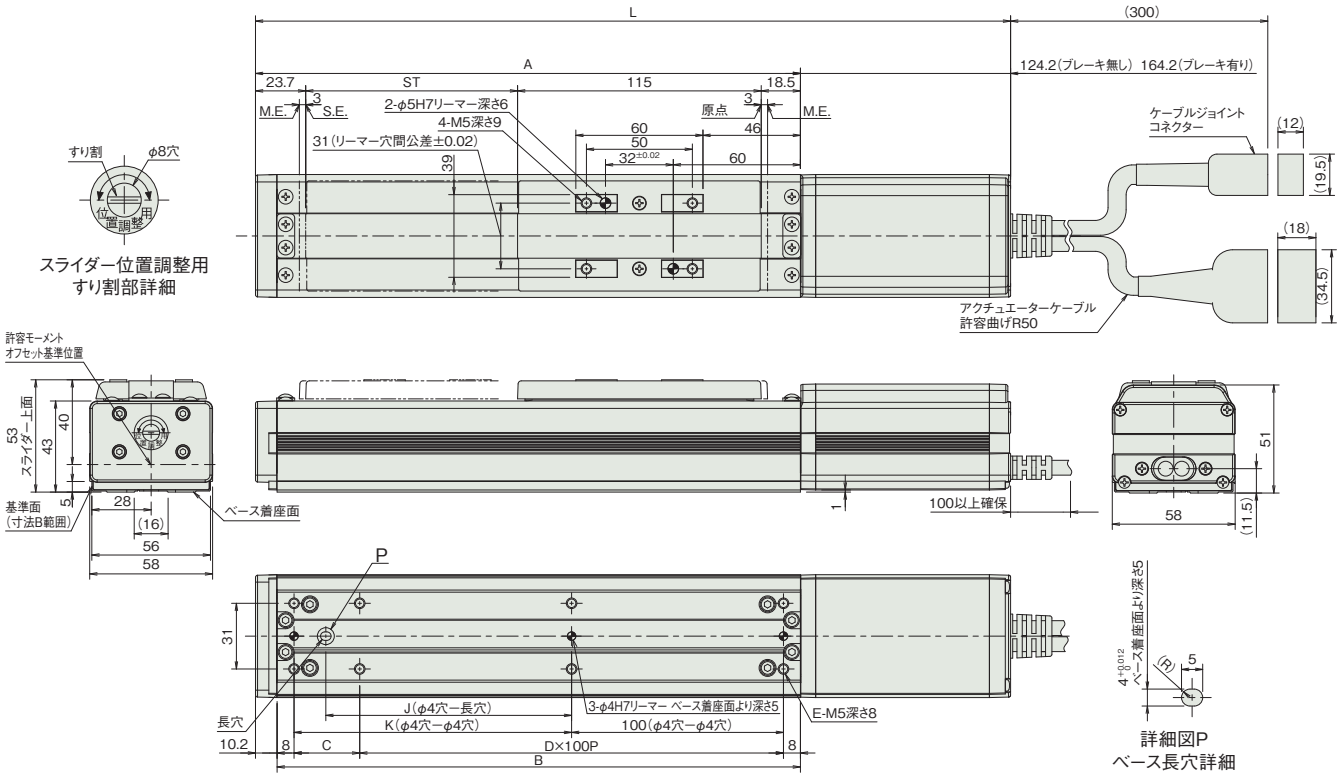
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	20	4.2	3.6	3	2.5	2	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.5	0.4	0.3	0.25						1300	1300
	12	8.5	7.2	6	4.5	3.5	2.75	2	1.6	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	800	800
	6	16.5	14.5	12	10	8	6.2	5	3.5	2.5	1.5											400	400
	3	25	18	7	1																	200	200
垂直	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.2	0.1															800	1300
	12	1.5	1.5	1.5	1.2	0.85	0.65	0.5	0.4	0.3	0.22	0.15	0.1									800	800
	6	3	3	3	2.1	1.5	1.25	1	0.8	0.65	0.5											400	400
	3	6	6	2																		200	200

寸法図

CAD図面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モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		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	2.0	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	CIT	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16(ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

RCA-SA4R

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 40 mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA - SA4R - WA - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	20 サーボモーター 20W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm ～ 400 400mm (50mmごと)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

省電力対応

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。製品は上写真A部にスライダ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	3-603	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
省電力対応	LA	3-606	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
スライダースペーサー	SS	3-608	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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。

選定上の注意

(1) 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。
(2) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 120mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(5) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。

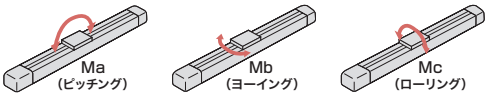
メインスペック

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)	4	6	8
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	665	330	165
		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	2.5	4.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	665	330	165
		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
推力		定格推力(N)	19.6	39.2	78.4
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	±0.02mm
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：6.9N·m
	Mb：9.9N·m
	Mc：17.0N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：3.29N·m
	Mb：4.71N·m
	Mc：8.07N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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	50～400(50mmごと)
10	665
5	330
2.5	165

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

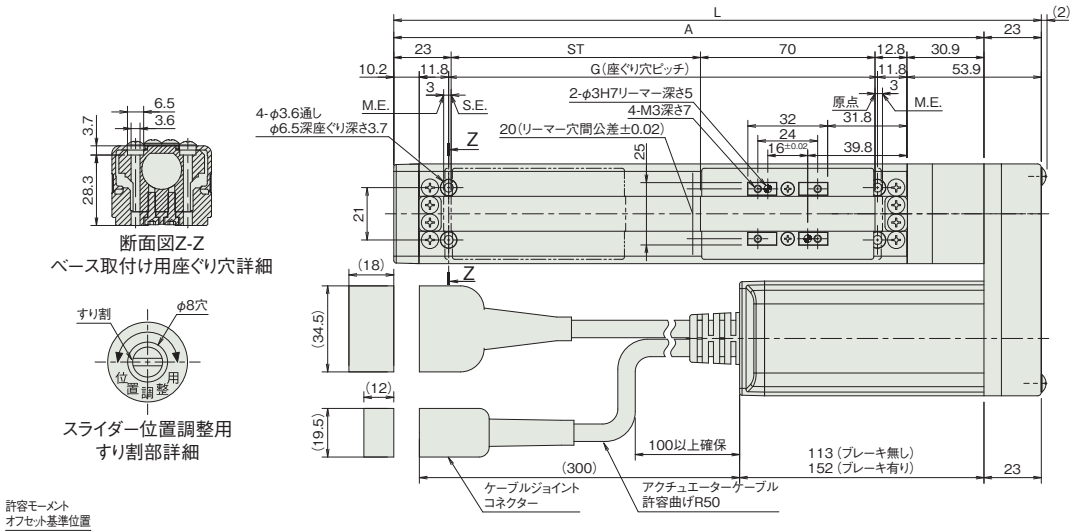
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	10	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1													665	665
	5	8	7	6	4.5	3.5	2.5															330	330
	2.5	10.5	8	3.5	1.75																	165	165
垂直	10	1	1	1	0.7	0.5	0.4	0.35	0.3													665	665
	5	2.5	2.5	2.5	1.7	1.25	1															330	330
	2.5	4.5	4.5	1.5																		165	165

寸法図

CAD図面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

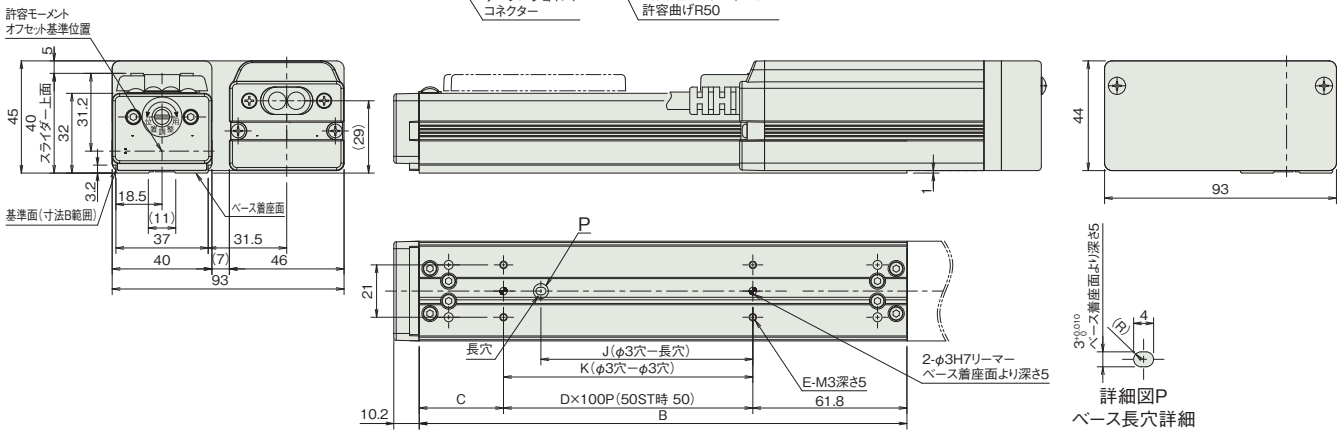
(注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダーの摺動異常、異音が発生する場合がありますので、ベース上面の取付け穴を使用する場合はストローク200mm以下でご使用ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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



断面図Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

スライダー位置調整用
すり割部詳細



詳細図P
ベース長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
A	186.7	236.7	286.7	336.7	386.7	436.7	486.7	536.7
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	–	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	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5
	ブレーキ有り	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16(ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

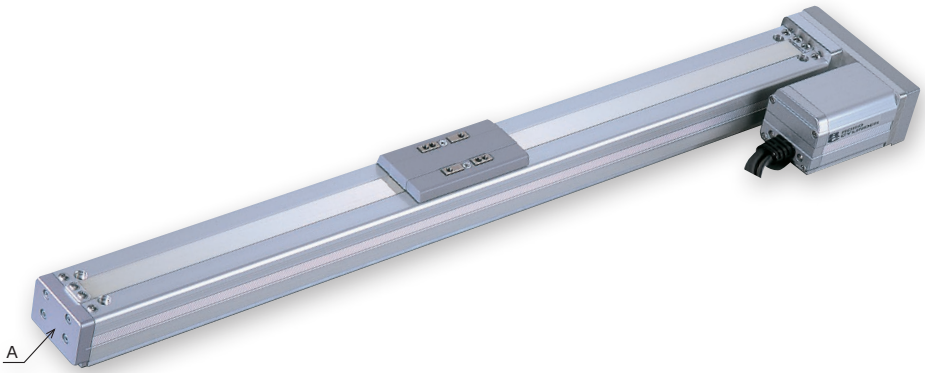
RCA-SA5R

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 50mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA - SA5R - WA - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		WA バッテリーレスアブソ	20 サーボモーター 20W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm ～ 500 500mm (50mmごと)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

省電力対応

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。製品は上写真A部にスライダ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	3-603	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
省電力対応	LA	3-606	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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。

選定上の注意

(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。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 150mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。
(7) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

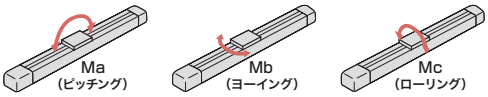
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	8	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200
		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	2	4
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200
		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
推力		定格推力(N)	16.7	33.3	65.7
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	4
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

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
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
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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ごと)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

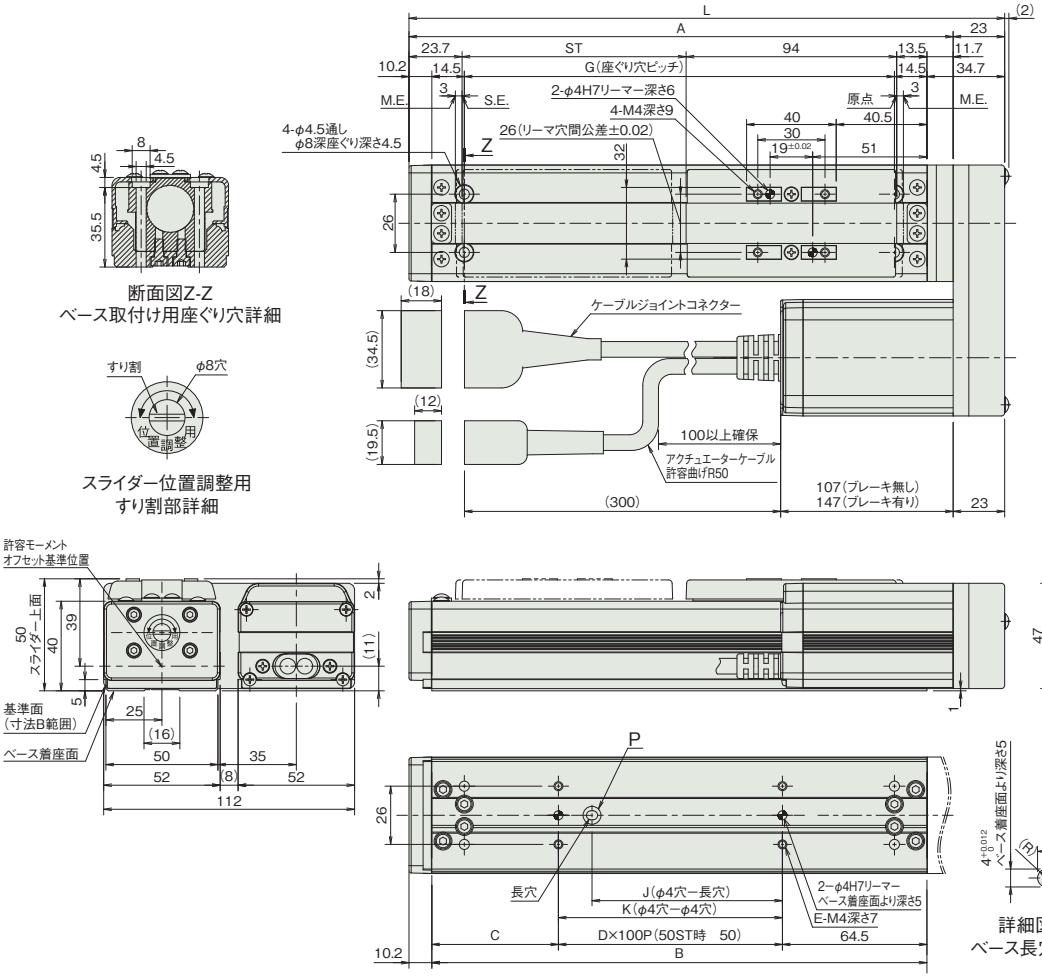
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	12	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1													800	800
	6	10.5	9.2	8	6	4	2.5															400	400
	3	15.5	12	2.5																		200	200
垂直	12	1	1	1	0.7	0.55	0.4	0.3	0.25													800	800
	6	2	2	2	1.5	1.1	0.8															400	400
	3	4	4	2																		200	200

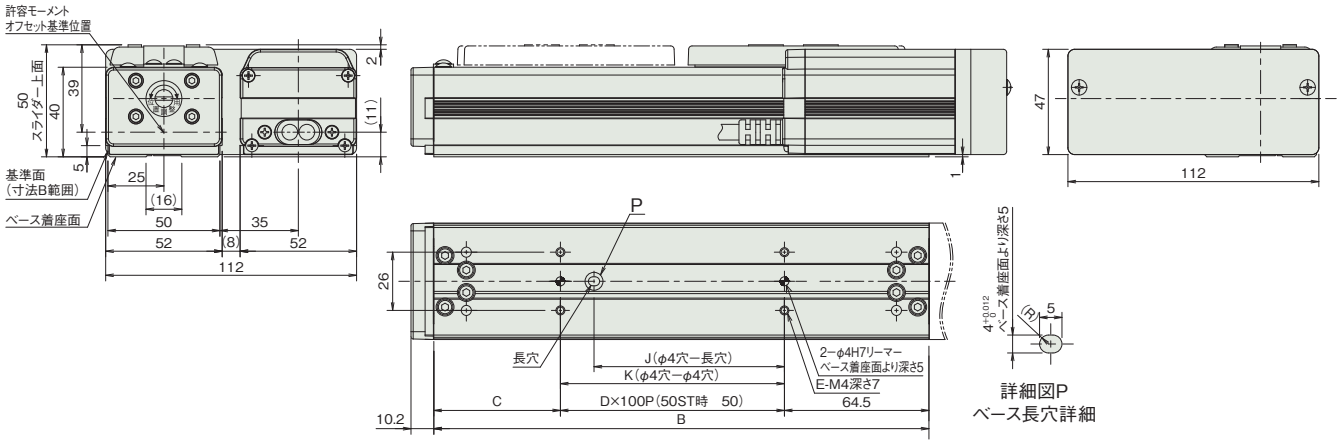
寸法図

CAD図面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モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) ベース上面の取付け穴のみで固定した場合、ベースがねじれスライダーの摺動異常、異音が発生する場合がありますので、ベース上面の取付け穴を使用する場合はストローク300mm以下でご使用ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
A	192.9	242.9	292.9	342.9	392.9	442.9	492.9	542.9	592.9	642.9
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	–	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

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4
	ブレーキ有り	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

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	CIT	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16(ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

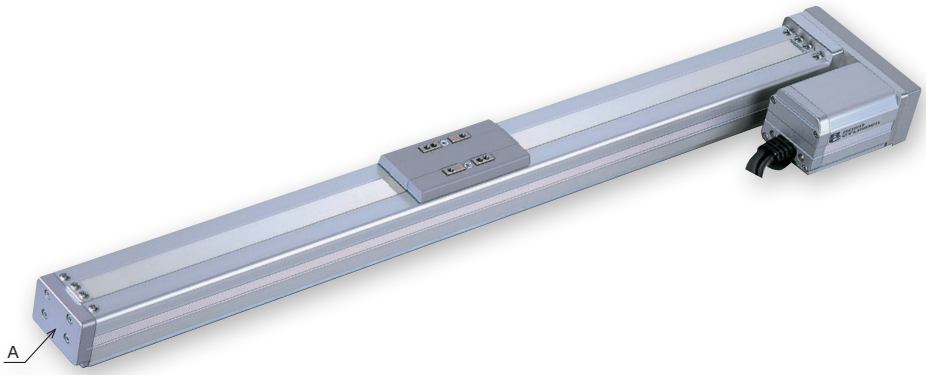
RCA-SA6R

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 60 mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA – SA6R – WA – 30 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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
		WA バッテリーレスアブソ	30 サーボモーター 30W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm ～ 600 600mm (50mmごと)	A3 ACON-CYB/PLB/POB A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

省電力対応

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)になります。製品は上写真A部にスライダ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	3-603	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	3-605	–
省電力対応	LA	3-606	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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。

選定上の注意

(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。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 可搬質量は加速度 0.3G（リード 3 は 0.2G）で動作させた時の値です。加速度の上限となります。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。詳細は 8-101 ページをご参照ください。
(7) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

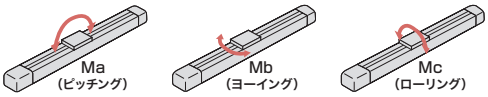
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	12	18
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	400	200
		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)	800	400	200
		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
推力		定格推力(N)	24.2	48.4	96.8
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)	1.5	3	6
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

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
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
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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ごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

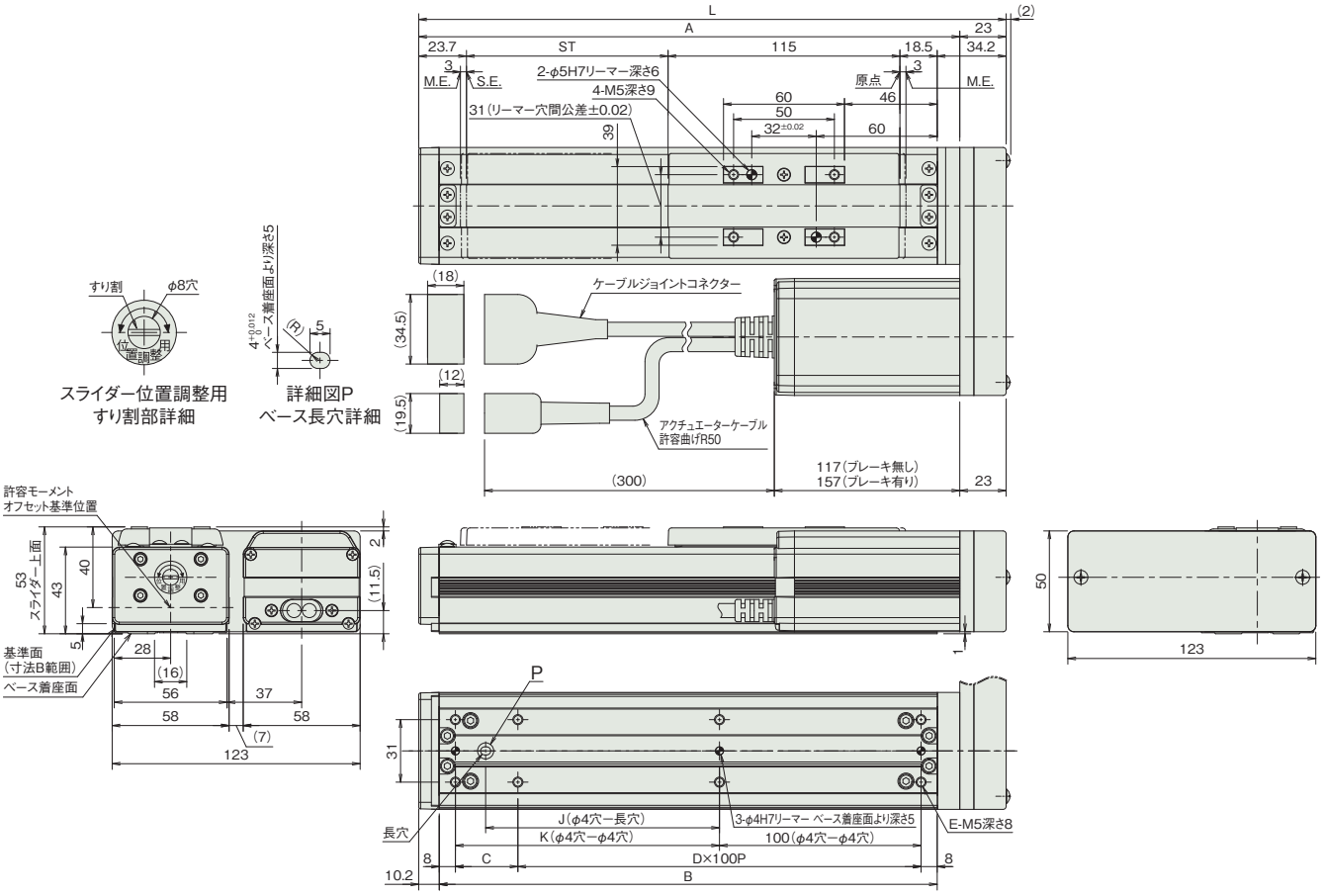
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	12	7.8	6.9	6	4	3	2	1.5	1													800	800
	6	15.5	13.8	12	9	7	5.5															400	400
	3	23.5	18	5.5																		200	200
垂直	12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.55	0.45	0.35													800	800
	6	3	3	3	2	1.5	1															400	400
	3	6	6	1.6																		200	200

寸法図

CAD図面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モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-693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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
A	218.4	268.4	318.4	368.4	418.4	468.4	518.4	568.4	618.4	668.4	718.4	768.4
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	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9
	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2

適応コントローラー

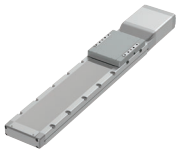
本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

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	CIT	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)	–	8-233
ACON-CYB/PLB/POB		1		●※選択	●※選択	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	64	–	8-247
RCON		16(ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	●	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128(ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

スライダータイプ

RCS4

サーボモーター 200V				
RCS4	スライダー	RCS4-SA4C	3-291	
		RCS4-SA6C	3-295	
		RCS4-SA7C	3-299	
		RCS4-SA8C	3-303	
	高剛性スライダー	RCS4-HSA6C	3-307	
		RCS4-HSA7C	3-311	
	ワイドスライダー	RCS4-WSA10C	3-315	
		RCS4-WSA12C	3-319	
		RCS4-WSA14C	3-323	
		RCS4-WSA16C	3-327	
	スライダー【折返しタイプ】	RCS4-SA4R	3-331	
		RCS4-SA6R	3-335	
		RCS4-SA7R	3-339	
		RCS4-SA8R	3-343	
	ワイドスライダー【折返しタイプ】	RCS4-WSA10R	3-347	
		RCS4-WSA12R	3-351	
		RCS4-WSA14R	3-355	
		RCS4-WSA16R	3-359	

RCS4-SA4C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 40mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS4 - SA4C - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm ～ 500 500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	–
高精度仕様（注1）	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	–

（注1）ダブルスライダー仕様時は、選択できません。
（注2）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-292、3-294ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 150mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 420mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

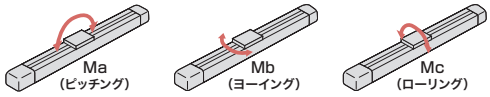
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	10	14	17	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5	0.7
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	3	5	8	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	53	85	170	340
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

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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4)	±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 (注5)	Ma：13.0 N·m【143 N·m】 Mb：18.6 N·m【204 N·m】 Mc：25.3 N·m【50.5 N·m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma：5.0 N·m【44.6 N·m】 Mb：7.1 N·m【63.6 N·m】 Mc：9.7 N·m【15.7 N·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	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4)【　】内は高精度仕様の場合です。
(注5)【　】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注6) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード (mm)	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	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		

加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)	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	9	7	5	5	3	2	2	0.5	0.5	
10	13	13	11	9	5	4	4	2	2	1
5	16	16	14	14		7	7	5	5	
2.5	19	19	19			11	11	9		

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～450 (50mmごと)	500 (mm)
16	960	875
10	600	555
5	300	275
2.5	150	135

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

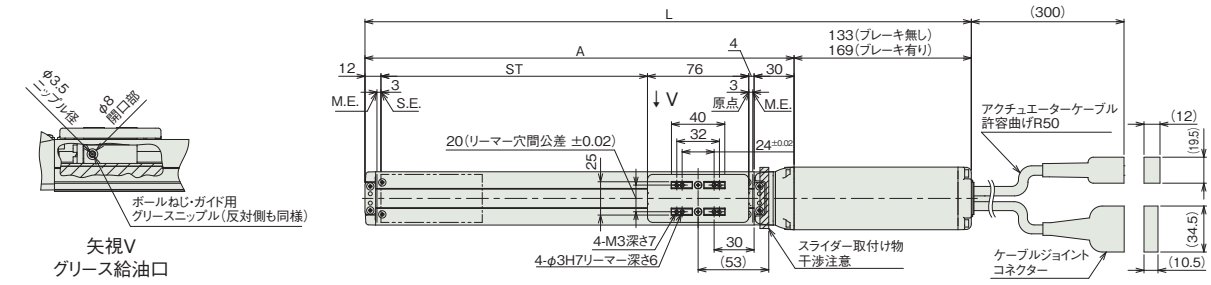
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																	最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	16	10	8	6	6	4	3.5	3	2.75	2.5	2.25	2	2	1.75	1.5	1.25	1	1	960	960
	10	14	14	12	10	6	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2.25	2	1.75	1.5	1.25	1	600	600
	5	17	17	15	15	14.5	14	11	10	9	8	7	6.5	6	5.5	5	4.5	4	300	300
	2.5	20	20	20	20	17	11												150	150
垂直	16	3	3	1.5	1.5	1	1	1	1	1	0.75	0.75							960	960
	10	5	5	3	3	2	2	2	1.5	1.5	1	1							600	600
	5	8	8	6	6	5.75	5.5	5.25	5	4.75	4.5	4.25							300	300
	2.5	12	12	10	8	7	6												150	150

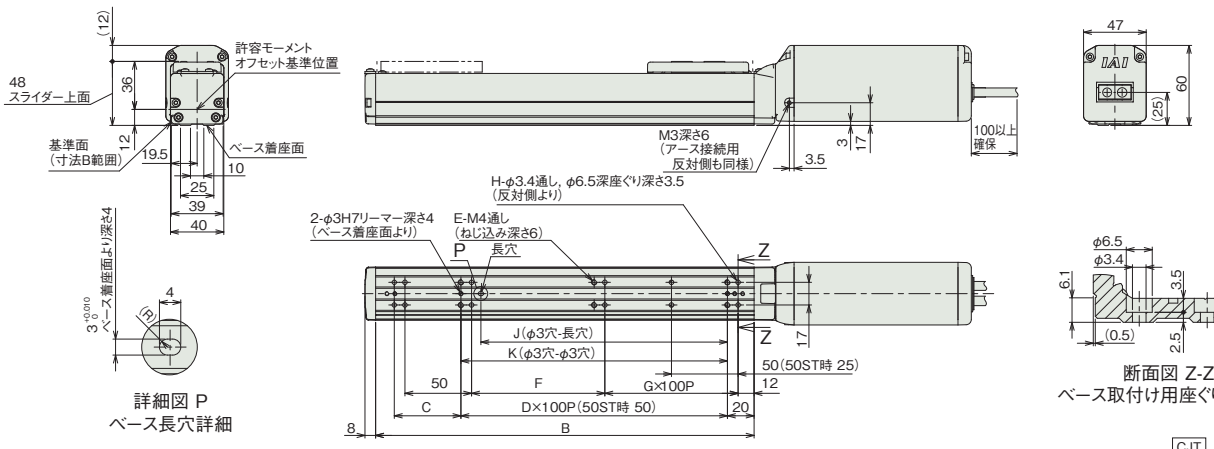
■寸法図

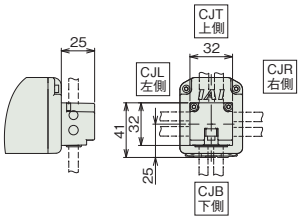
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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







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
L	ブレーキ無し	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755
	ブレーキ有り	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791
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	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

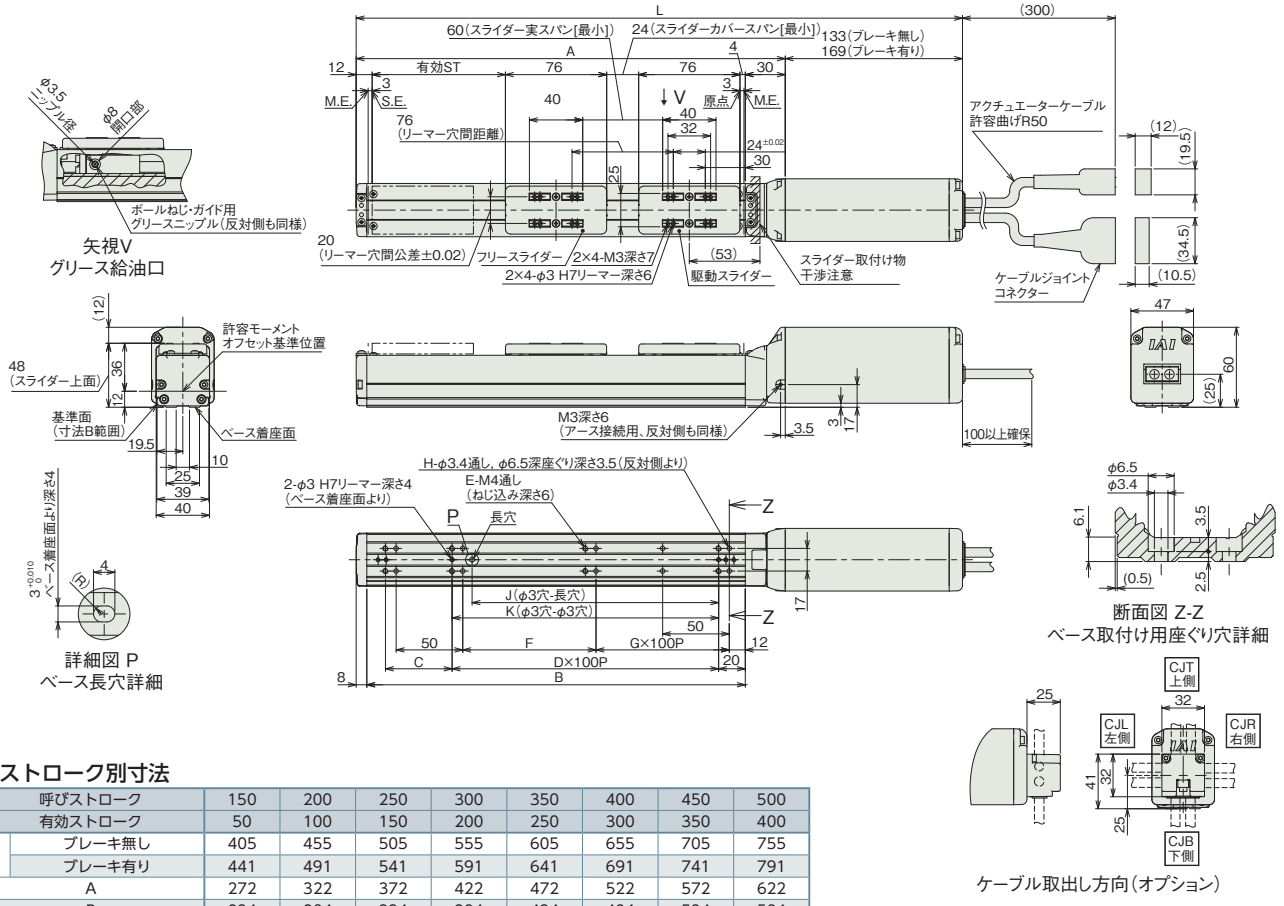
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	ブレーキ無し	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク		150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L	ブレーキ無し	405	455	505	555	605	655	705	755
	ブレーキ有り	441	491	541	591	641	691	741	791
A		272	322	372	422	472	522	572	622
B		234	284	334	384	434	484	534	584
C		100	50	100	50	100	50	100	50
D		1	2	2	3	3	4	4	5
E		6	8	8	10	10	12	12	14
F		50	100	50	100	50	100	50	100
G		1	1	2	2	3	3	4	4
H		10	10	12	12	14	14	16	16
J		85	185	185	285	285	385	385	485
K		100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク:型式上のストローク 有効ストローク:実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

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

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.1kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-SA6C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 60mm | 200V ACサーボモーター | 100W

■型式項目

RCS4 - SA6C - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	30 30mm 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50～800 50mm～800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	–
高精度仕様（注1）	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	–

（注1）リード30の時とダブルスライダー仕様時は、選択できません。
（注2）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-296、3-298ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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（ダブルスライダー仕様時は 630mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■メインスペック

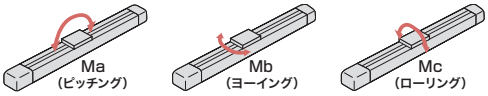
項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	11	18	30	45	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	3.5	6	11	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	1	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	57	85	142	283	566
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	6	11	15	15
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、リード30を選択できません。

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4)	±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 (注5)	Ma：48.5 N·m【474 N·m】 Mb：69.3 N·m【678 N·m】 Mc：103 N·m【178 N·m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma：11.6 N·m【106 N·m】 Mb：16.6 N·m【152 N·m】 Mc：24.6 N·m【40.0 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4)【 】内は高精度仕様(リード3、6、12、20)の場合です。
(注5)【 】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード (mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	11	6	6	4	3	3.5	2	2	1.5	1.5
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		

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)	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	16	13	8	6	4	4	3	2	2	
12	28	22	18	13	13	9	8	8	6	6
6	43	28	18	18		13	13	13	13	
3	43	28	18			13	12	8		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600		1450	1260	1100	970	860
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

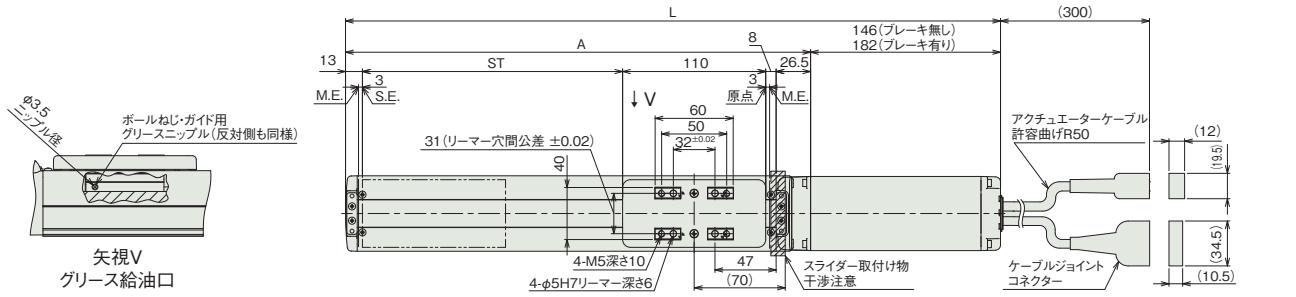
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	11	6	6	4	3	2.5	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.25	1.25	1	1	1	1600	1800
	20	18	15	10	8	6	5	4.5	4	3.5	2.5	2	2	2	2	2	2	1.75	1200	1200
	12	30	24	20	15	15	9	6	5.5	5	4	3.5	3.5	3	3	2.5	2.5	2	720	720
	6	45	30	20	20	18	16	11	9	7.5	7	5.75	5	4	3.5	3	2.5	2	360	360
	3	45	30	20	12	7.5	2.5												180	180
垂直	30	3.5	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1	1	1							1600	1800
	20	6	5	4	4	2	2	2	2	2	2	2							1200	1200
	12	11	10	10	8	8	7	6	5	4	3.5	3							720	720
	6	15	15	15	15	11	9	6.5	6	5	4	4							360	360
	3	15	14	10	6	4	1												180	180

寸法図

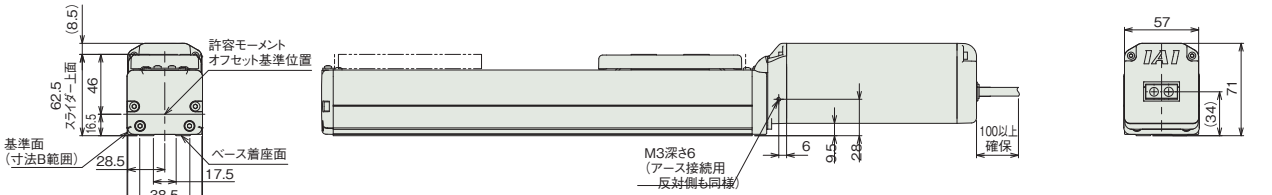
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

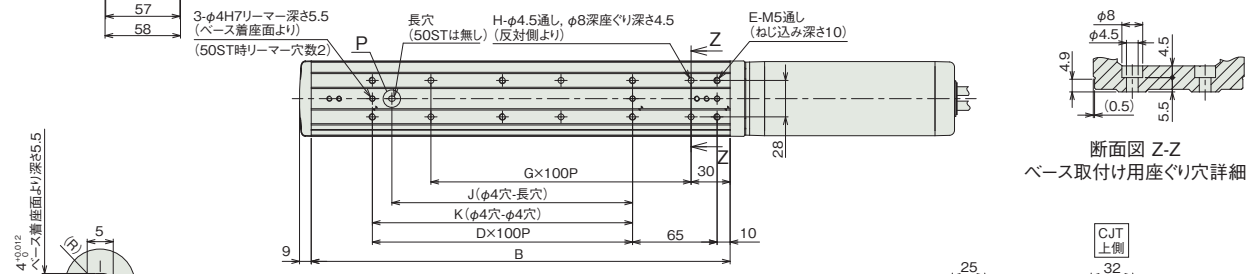
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

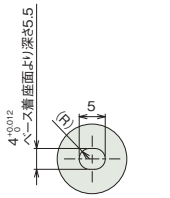


矢視V
グリース給油口

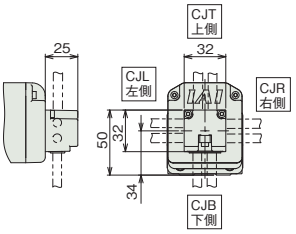




断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



詳細図 P
ベース長穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	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
	ブレーキ有り	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
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

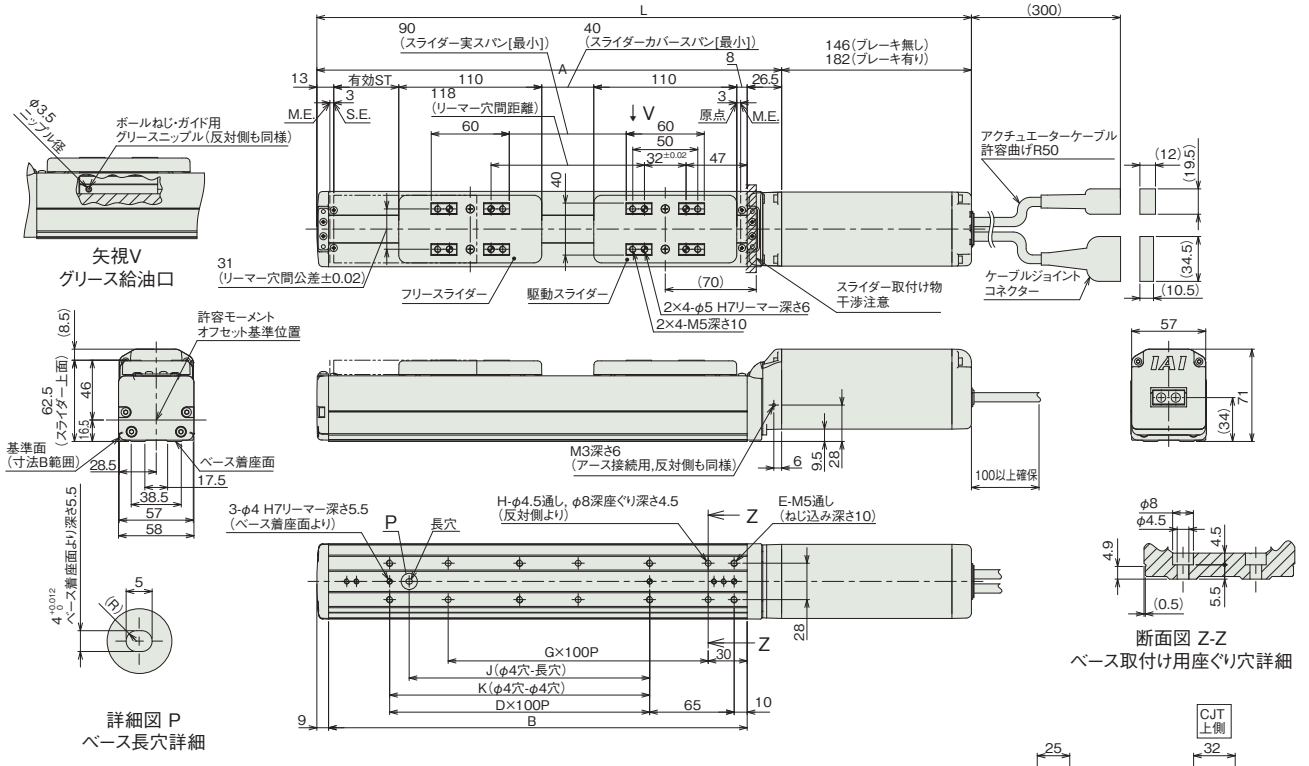
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
	ブレーキ有り	2.3	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5.0

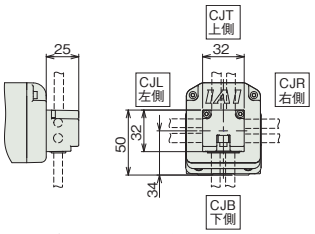
■寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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





ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	ブレーキ無し	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
	ブレーキ有り	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
A		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		322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量(kg)	ブレーキ無し	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
	ブレーキ有り	3.2	3.3	3.5	3.7	3.9	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	4.9	5.1	5.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.3kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-SA7C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

RCS4 - SA7C - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	36 36mm 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50～800 50mm～800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	–
高精度仕様（注1）	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	–

（注1）リード24、36の時とダブルスライダー仕様時は、選択できません。
（注2）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-300、3-302ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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（ダブルスライダー仕様時は 810mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■メインスペック

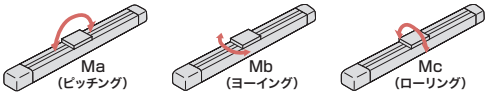
項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	36	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	7	30	40	45	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1500	1000	500	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	4	7	12	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1500	1000	500	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	95	142	214	427	855
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	7	12	20	25
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、リード36を選択できません。

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4)	±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 (注5)	Ma：115 N·m【711 N·m】 Mb：115 N·m【711 N·m】 Mc：229 N·m【361 N·m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma：44.7 N·m【285 N·m】 Mb：44.7 N·m【285 N·m】 Mc：89.1 N·m【145 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4)【 】内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。
(注5)【 】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード (mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
36	7	7	6	4	3	4	4	3	2	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		

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)	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	28	10	8	4	3	5	5	4	3	2
16	38	28	13	13	10	10	10	8	6	6
8	43	38	38	33		18	18	18	16	
4	48	48	38			23	23	18		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800			1620	1420	1260	1120
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

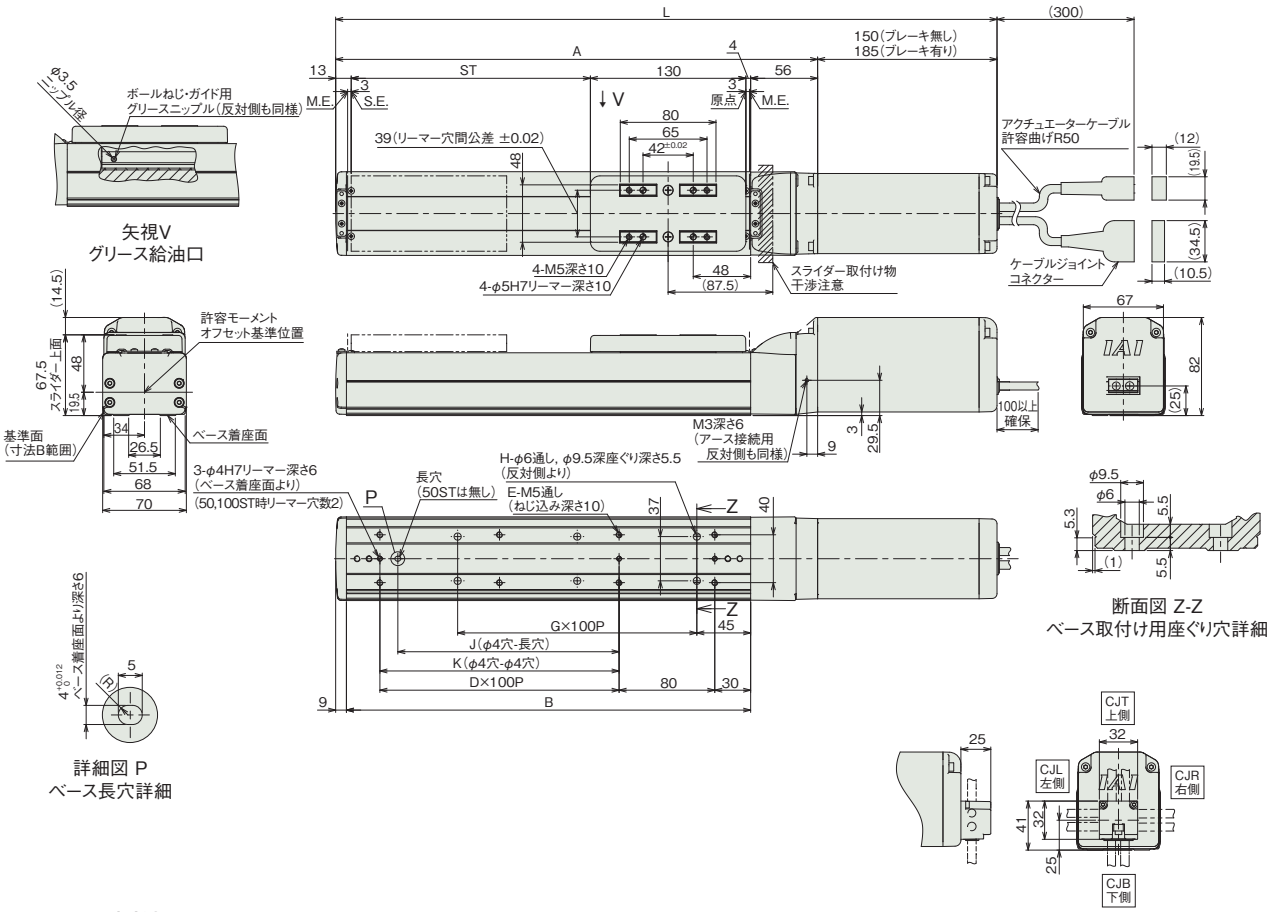
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	36	7	7	6	4	3	3	2.5	2.5	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1	1800	2150
	24	30	12	10	6	5	5	5	5	4	4	3	3	3	3	3	3	3	1500	1500
	16	40	30	15	15	12	12	10	10	9	8	7	6	6	5.5	5	4	3.5	1000	1000
	8	45	40	40	35	30	25	18	15	10	9	9	9	8	7	6	5	4	500	500
	4	50	50	40	25	15	5												240	240
垂直	36	4	4	3	2	2	2	2	2	1.5	1.5	1.5							1800	2150
	24	7	7	6	5	4	4	4	3.5	3.5	3	3							1500	1500
	16	12	12	10	8	8	8	5	5	5	5	5							1000	1000
	8	20	20	20	18	15	12	10	10	8	7	7							500	500
	4	25	25	20	12	8	3												240	240

寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
	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

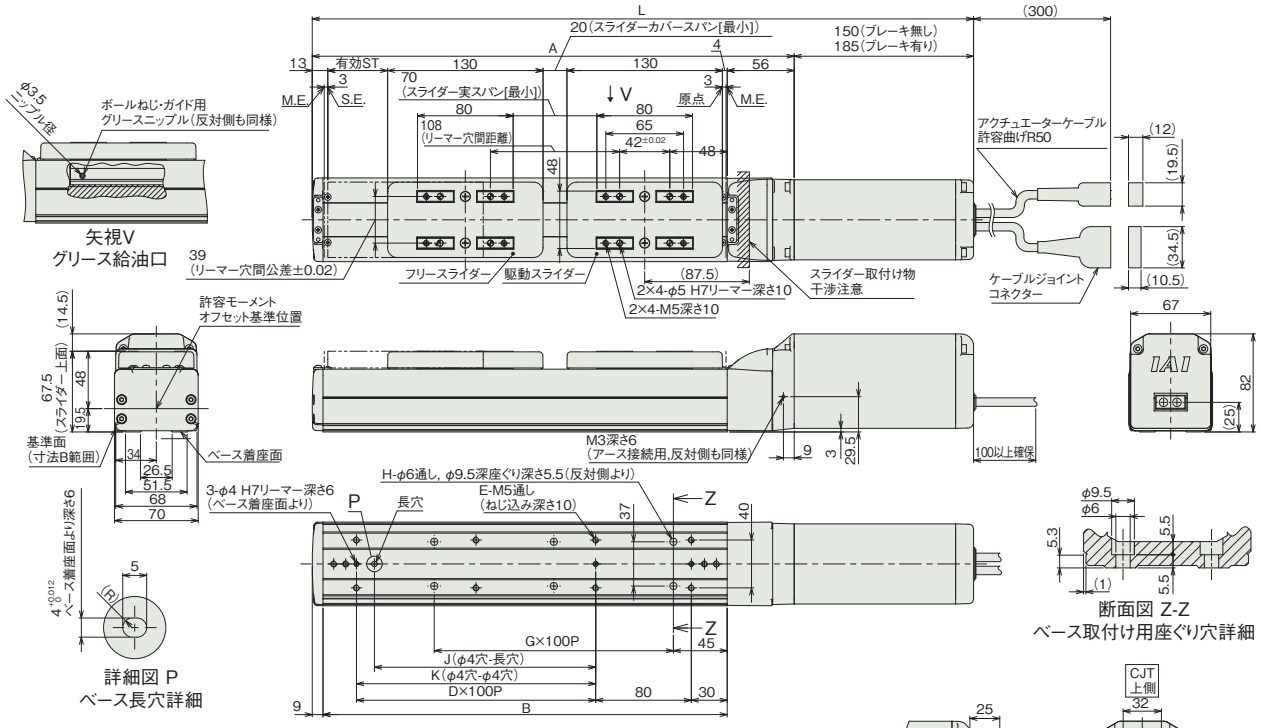
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
	ブレーキ有り	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

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

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量(kg)	ブレーキ無し	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
	ブレーキ有り	5.3	5.5	5.7	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.4	7.6	7.8	8.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.5kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-SA8C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 90mm | 200V ACサーボモーター | 400W

■型式項目

RCS4 - SA8C - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	48 48mm 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～1100 50mm～1100mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	–

■オプション価格表（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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	–
高精度仕様（注1）	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	–

（注1）リード30、48の時とダブルスライダー仕様時は、選択できません。
（注2）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-304、3-306ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 400mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 1200mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■メインスペック

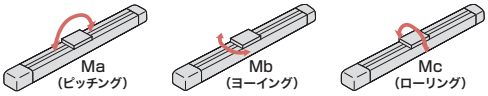
項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	48	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	8	30	60	80	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2200	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	–	12	20	35	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	–	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度(G)	–	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	141	226	339	678	1357
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	20	35	45
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	1100
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、リード48を選択できません。

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4)	±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 (注5)	Ma：219 N·m【1980 N·m】 Mb：219 N·m【1980 N·m】 Mc：414 N·m【828 N·m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma：77.0 N·m【565 N·m】 Mb：77.0 N·m【565 N·m】 Mc：146 N·m【237 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4)【 】内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。
(注5)【 】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード (mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
48	8	8	6	5	4					
30	30	25	20	15	10	12	12	10	8	6
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		

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	27.5	22.5	17.5	12.5	7.5	9.5	9.5	7.5	5.5	3.5
20	57.5	37.5	27.5	17.5	12.5	17.5	17.5	15.5	12.5	9.5
10	77.5	77.5	67.5	57.5		32.5	32.5	32.5	27.5	
5	87.5	87.5	67.5			42.5	42.5	32.5		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~600 (50mmごと)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
48	2200			2180	1950	1760	1590	1450	1320	1210	1110
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

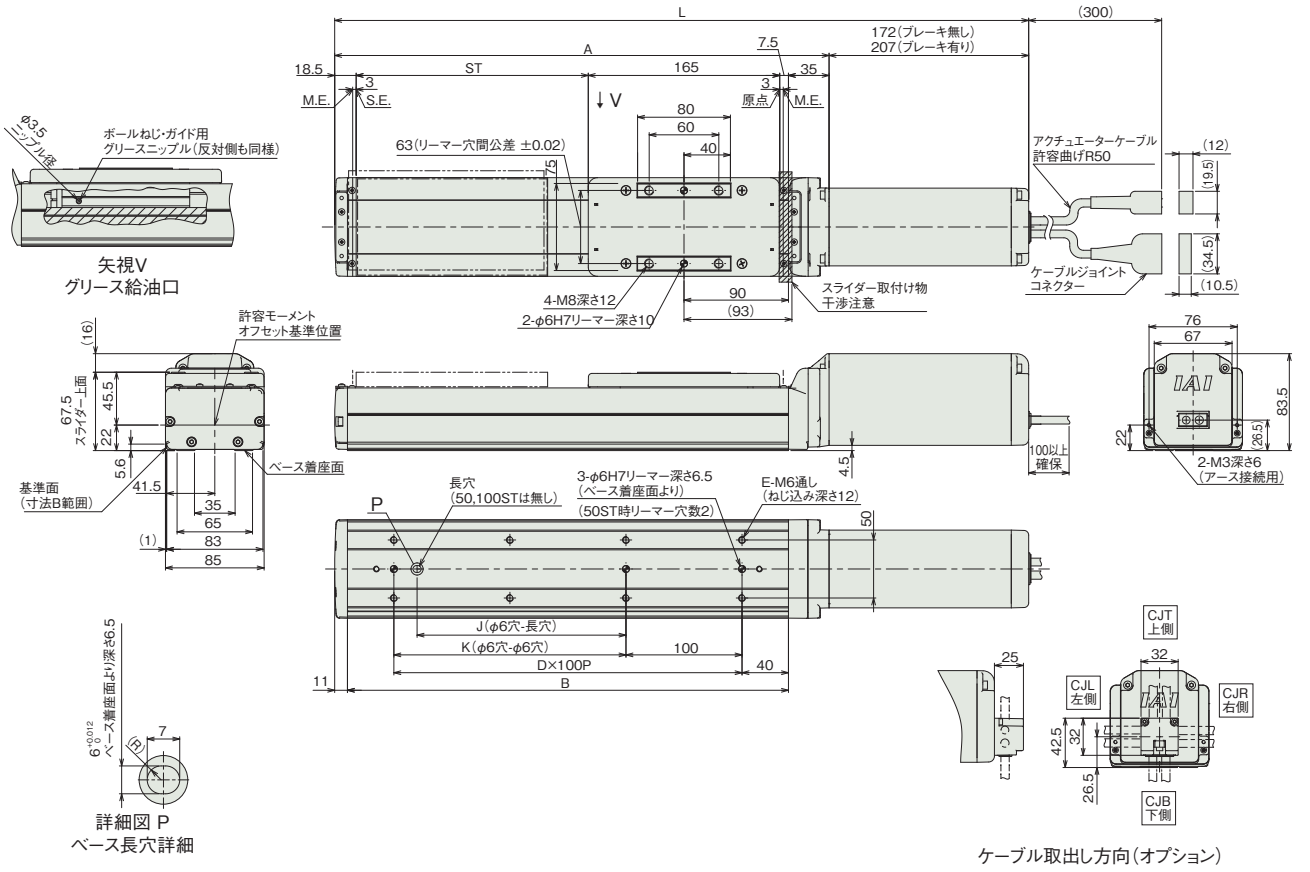
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	48	8	8	6	5	4	3.5	3	2.5	2	1.5	1	1	1	0.5	0.5	0.5	0.5	2200	2500
	30	30	25	20	15	10	9	8	7	6	5	4	4	4	3.75	3.75	3	3	1800	1800
	20	60	40	30	20	15	13	10	9	8	7	6	5	5	4	4	3	3	1200	1200
	10	80	80	70	60	58	55	43	35	30	25	20	18	15	13	12	10	8	600	600
	5	90	90	70	50	40	25												300	300
垂直	48																			
	30	12	12	10	8	6	5.5	5	4.5	3.5	3.5	3							1800	1800
	20	20	20	18	15	12	10	8	7	6	5	4							1200	1200
	10	35	35	35	30	28	25	23	20	18	16	14							600	600
	5	45	45	35	30	22	15												300	300

寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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



■ストロークと寸法

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
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

■ストローク別質量

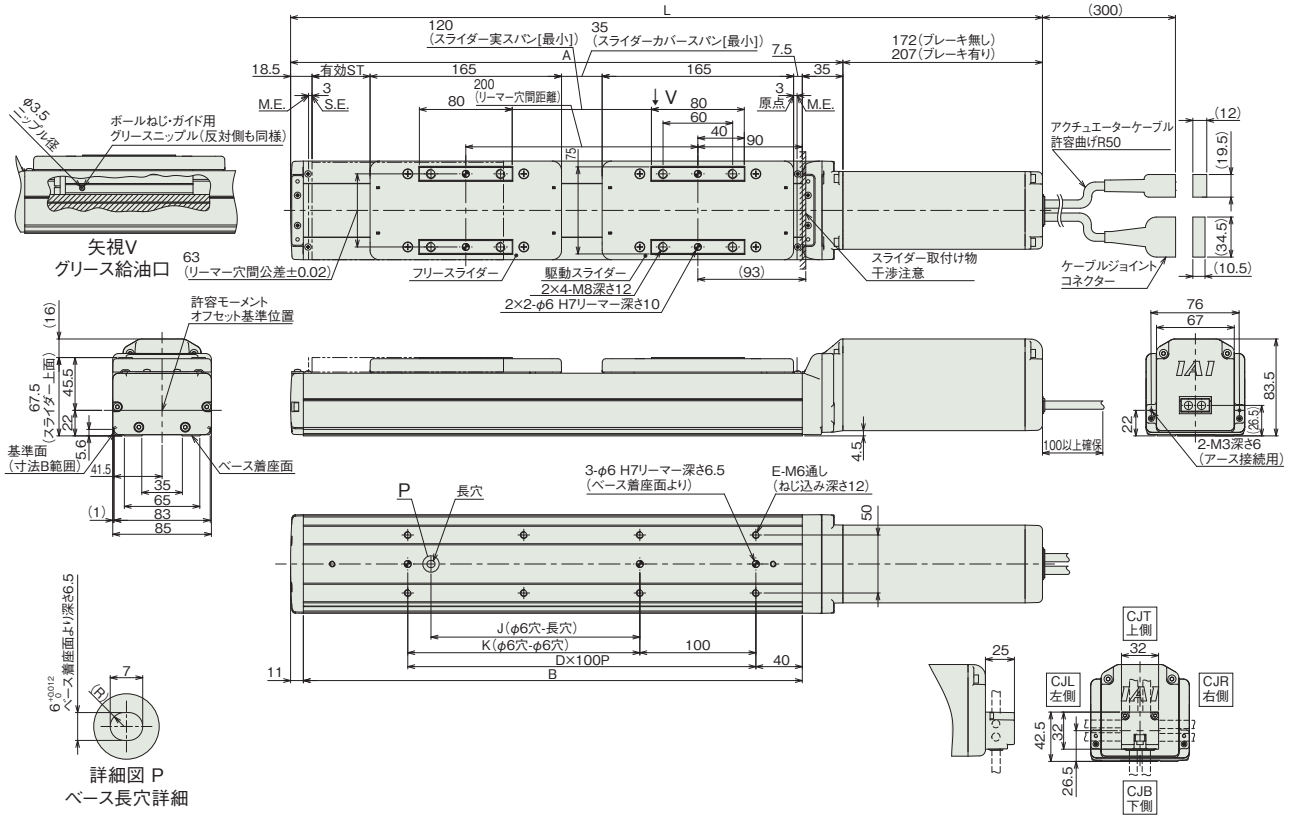
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量(kg)	ブレーキ無し	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.8
	ブレーキ有り	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.3

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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

(注) 呼びストローク:型式上のストローク 有効ストローク:実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
質量(kg)	ブレーキ無し	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.4	11.6
	ブレーキ有り	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3	11.6	11.9	12.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.8kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-HSA6C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 60mm | 200V ACサーボモーター | 100W

■型式項目

RCS4 - HSA6C - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 〜 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	3-603	—
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	—
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	3-604	—
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	3-604	—
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	—
高精度仕様（注1）	HPR	3-605	—
原点逆仕様	NM	3-607	—
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	—
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	—

（注1）リード24の時は選択できません。ダブルスライダー仕様時は、選択できません。
（注2）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-308、3-310ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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)	—	—

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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（ダブルスライダー仕様時は 600mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■メインスペック

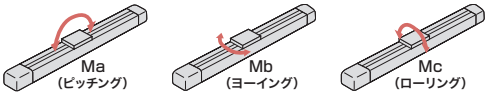
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	18	33	50	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1500	1000	500	240
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	4	6	15	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1500	1000	500	240
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	71	106	212	425
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	15	30
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

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、リード24を選択できません。

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4)	±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 (注5)	Ma：65 N·m【546 N·m】 Mb：75 N·m【779 N·m】 Mc：120 N·m【205 N·m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma：33.7 N·m【167 N·m】 Mb：40.2 N·m【199 N·m】 Mc：55.3 N·m【89.8 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。
(注5) 【 】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード (mm)	最高速度 (mm/S)	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	1500	18	15	10	8.0	6.0	4	4	4	4	2
16	1000	33	24	20	15	13	6	6	6	6	6
8	500	50	40	30	20		15	15	15	15	
4	240	90	60	40			30	25	20		

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)								
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0
16	1000	27	18	14	9	7				
8	500	44	34	24	14		9	9	9	9
4	240	84	54	34			24	19	14	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~500 (50mmごと)	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

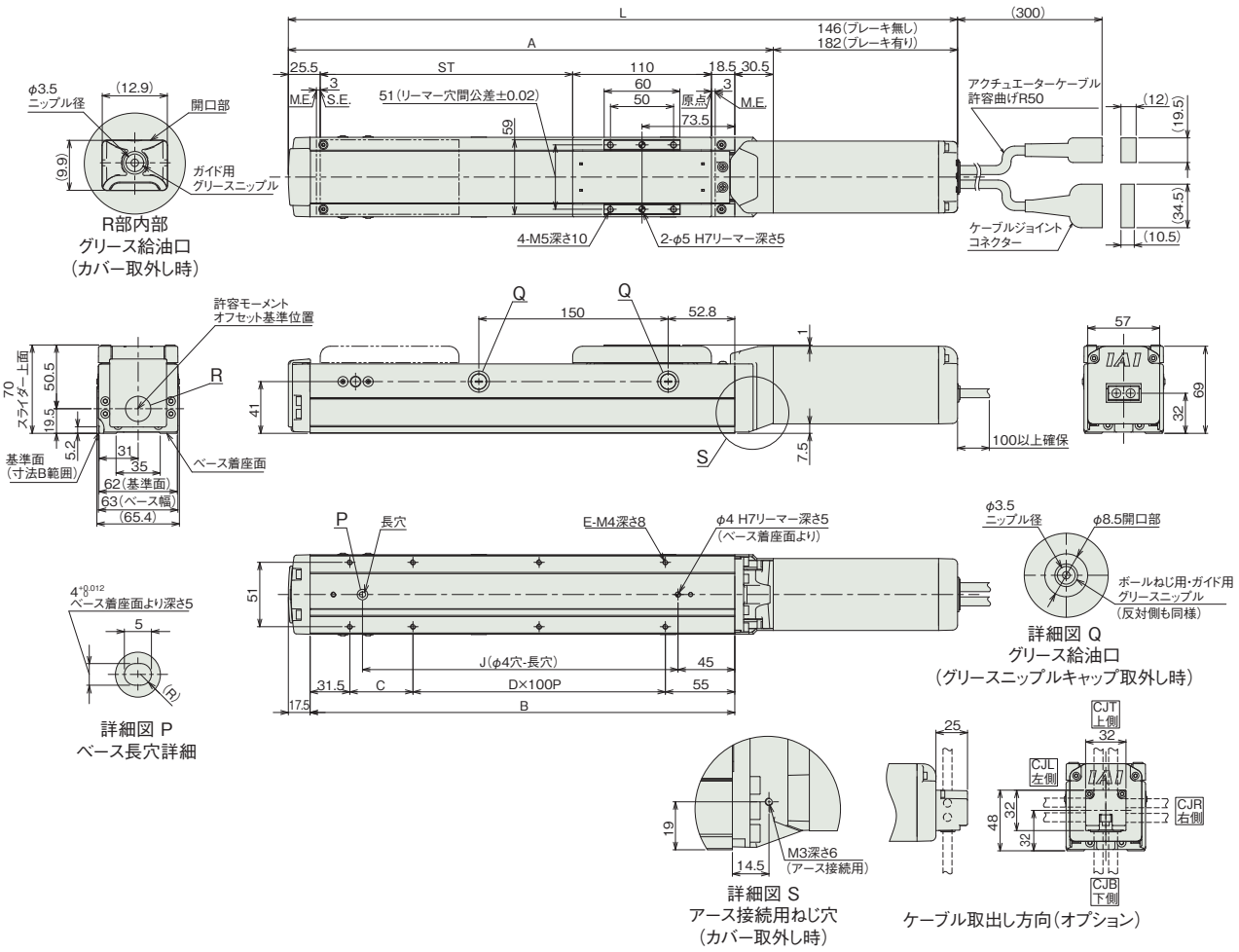
(単位はmm/s)

■寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	980.5	1030.5	1080.5	1130.5
	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
A		234.5	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5
B		186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
C		0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850

■ストローク別質量

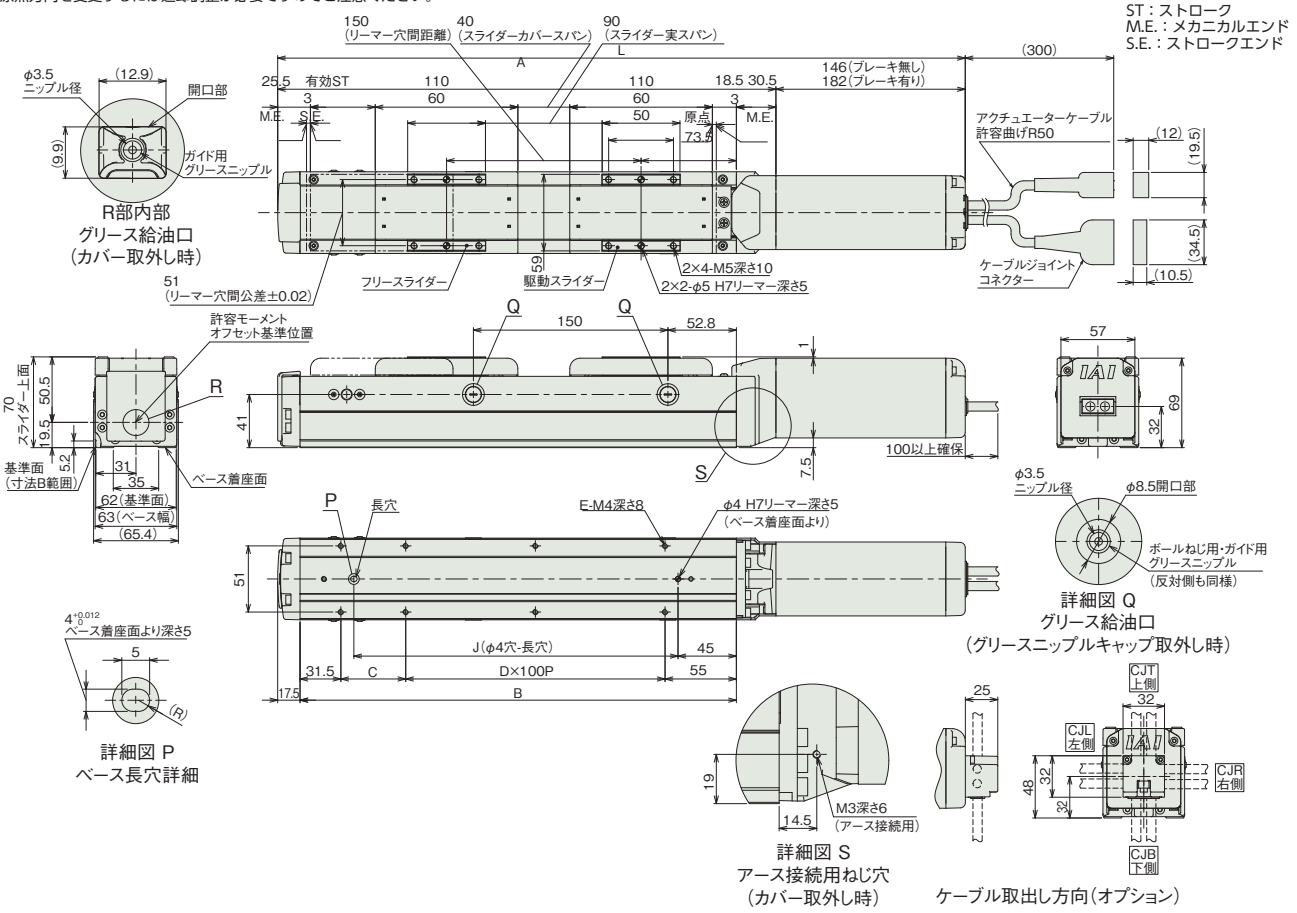
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	1.8	2.1	2.4	2.7	3	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6	6.3
	ブレーキ有り	2.1	2.4	2.7	3	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6	6.3	6.6

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストロークベース寸法

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	ブレーキ無し	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	980.5	1030.5	1080.5	1130.5
	ブレーキ有り	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
A		384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5
B		336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
C		50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
D		2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
E		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.26	3.56	3.86	4.16	4.46	4.76	5.06	5.36	5.66	5.96	6.26	6.56	6.86
	ブレーキ有り	3.56	3.86	4.16	4.46	4.76	5.06	5.36	5.66	5.96	6.26	6.56	6.86	7.16

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.56kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-HSA7C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 80mm | 200V ACサーボモーター | 200W

■型式項目

RCS4 - HSA7C - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm ～ 1000 1000mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	3-604	–
高精度仕様(注1)	**HPR**	3-605	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	**W**	3-610	–

(注1) リード30の時は選択できません。ダブルスライダー仕様時は、選択できません。
(注2) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-312、3-314ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 400mm 以下(ダブルスライダー仕様時は 600mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■メインスペック

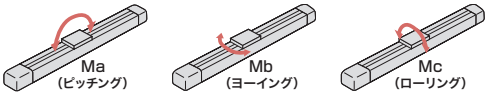
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	30	40	60	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	7	12	25	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	114	171	342	684
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)	7	12	25	50
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)	1000	1000	1000	1000
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、リード30を選択できません。

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4)	±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 (注5)	Ma：145 N·m【900 N·m】 Mb：145 N·m【900 N·m】 Mc：300 N·m【458 N·m】
動的許容モーメント (注5) (注6)	Ma：75.5 N·m【316 N·m】 Mb：90 N·m【376 N·m】 Mc：134 N·m【218 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。
(注5) 【 】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)									
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	1800	30	12	10	6	5	7	7	6	5	4
20	1200	40	30	15	15	12	12	12	10	8	8
10	600	60	50	40	35		25	20	20	18	
5	300	120	90	70			50	40	30		

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)									
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	1200	34	24	9	9	6					
10	600	54	44	34	29		19	14	14	12	
5	300	114	84	64			44	34	24		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~600 (50mmごと)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130

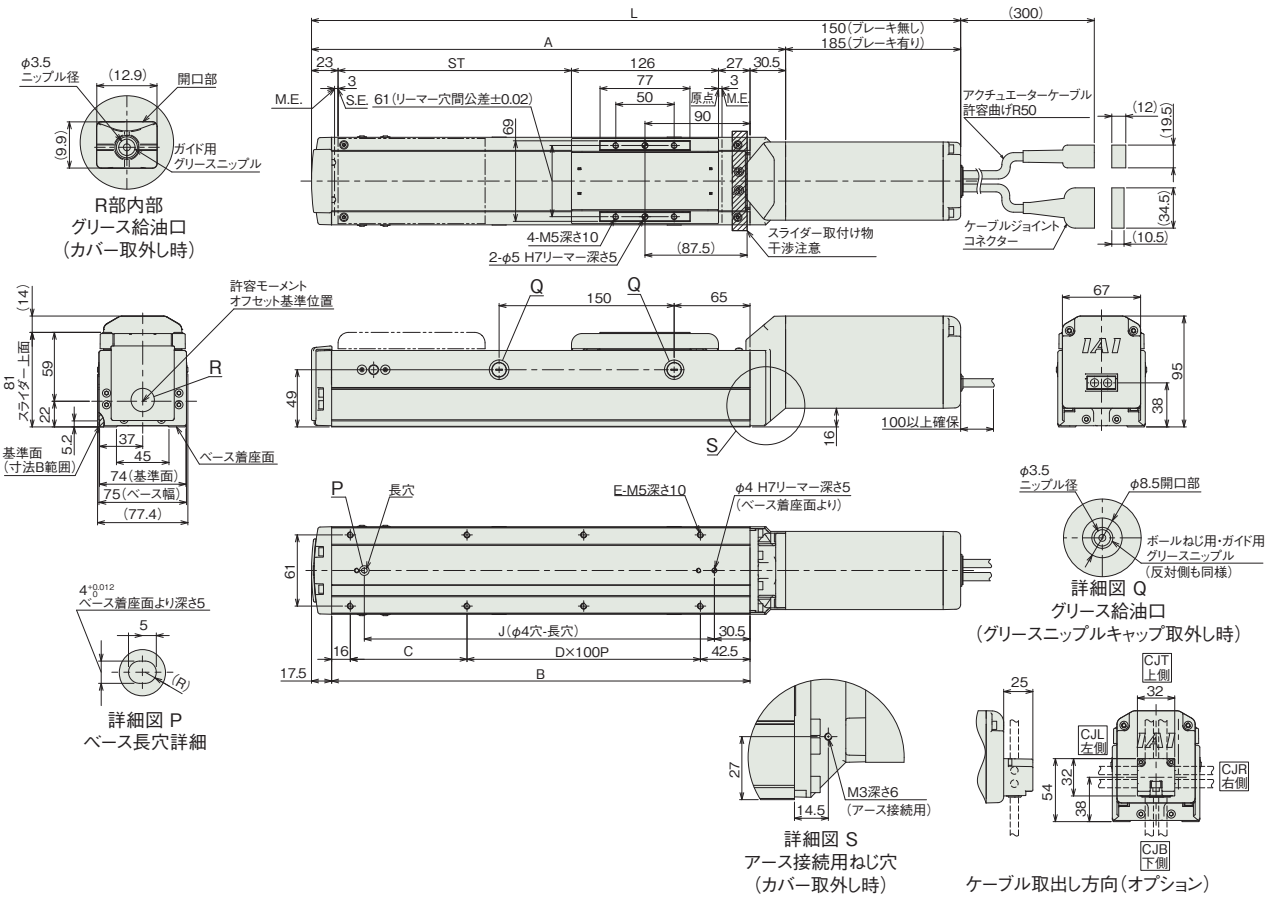
(単位はmm/s)

■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) 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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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	ブレーキ無し	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5
	ブレーキ有り	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5
A		256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5
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	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5
C		50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
E		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100

■ストローク別質量

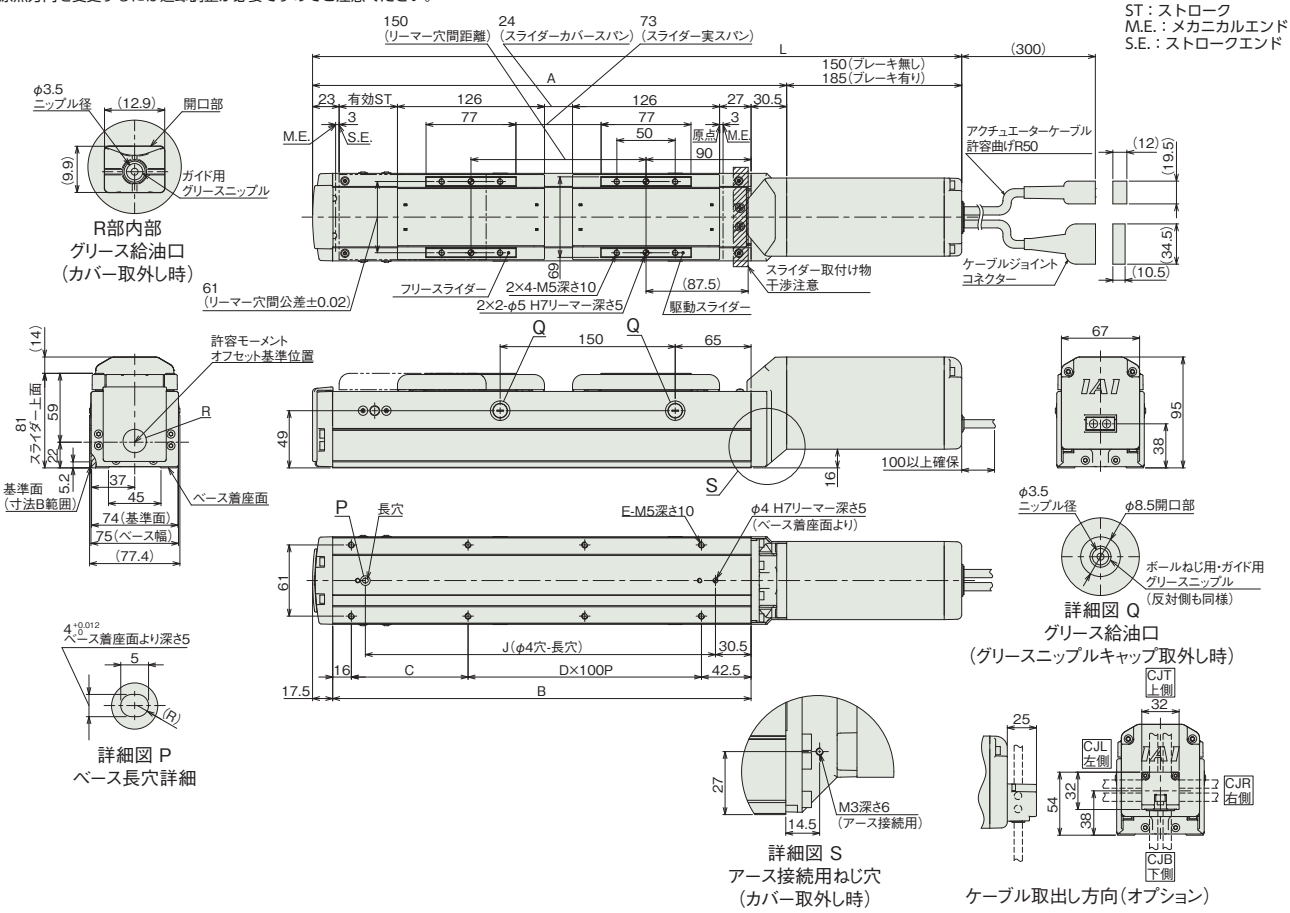
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8
	ブレーキ有り	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
L	ブレーキ無し	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5
	ブレーキ有り	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5
A		406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5
B		358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5
C		0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D		3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
E		8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
質量(kg)	ブレーキ無し	6.01	6.31	6.61	6.91	7.21	7.51	7.81	8.11	8.41	8.71	9.01	9.31	9.61	9.91	10.21	10.51	10.81
	ブレーキ有り	6.51	6.81	7.11	7.41	7.71	8.01	8.31	8.61	8.91	9.21	9.51	9.81	10.11	10.41	10.71	11.01	11.31

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.01kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

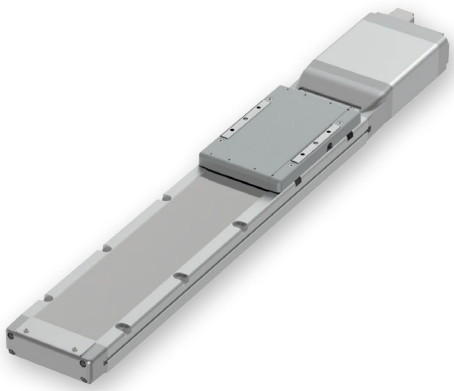
RCS4-WSA10C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 100mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS4 - WSA10C - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm ～ 500 500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）（注1）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（右側）（注1）	CJR	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（左側）（注1）	CJL	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）（注1）	CJB	3-604	–
高精度仕様	HPR	3-605	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	–	–

選定上の注意

(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。

(2) 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」をご参照ください。

(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

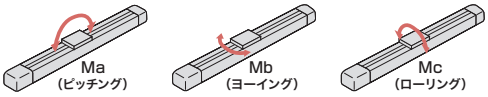
■メインスペック

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)	7	16	27	40
	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
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	−	3	5	10
	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
推力		定格推力(N)	53	85	170	340
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	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
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード(mm)	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

ストローク / リード	50～350 (50mmごと)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

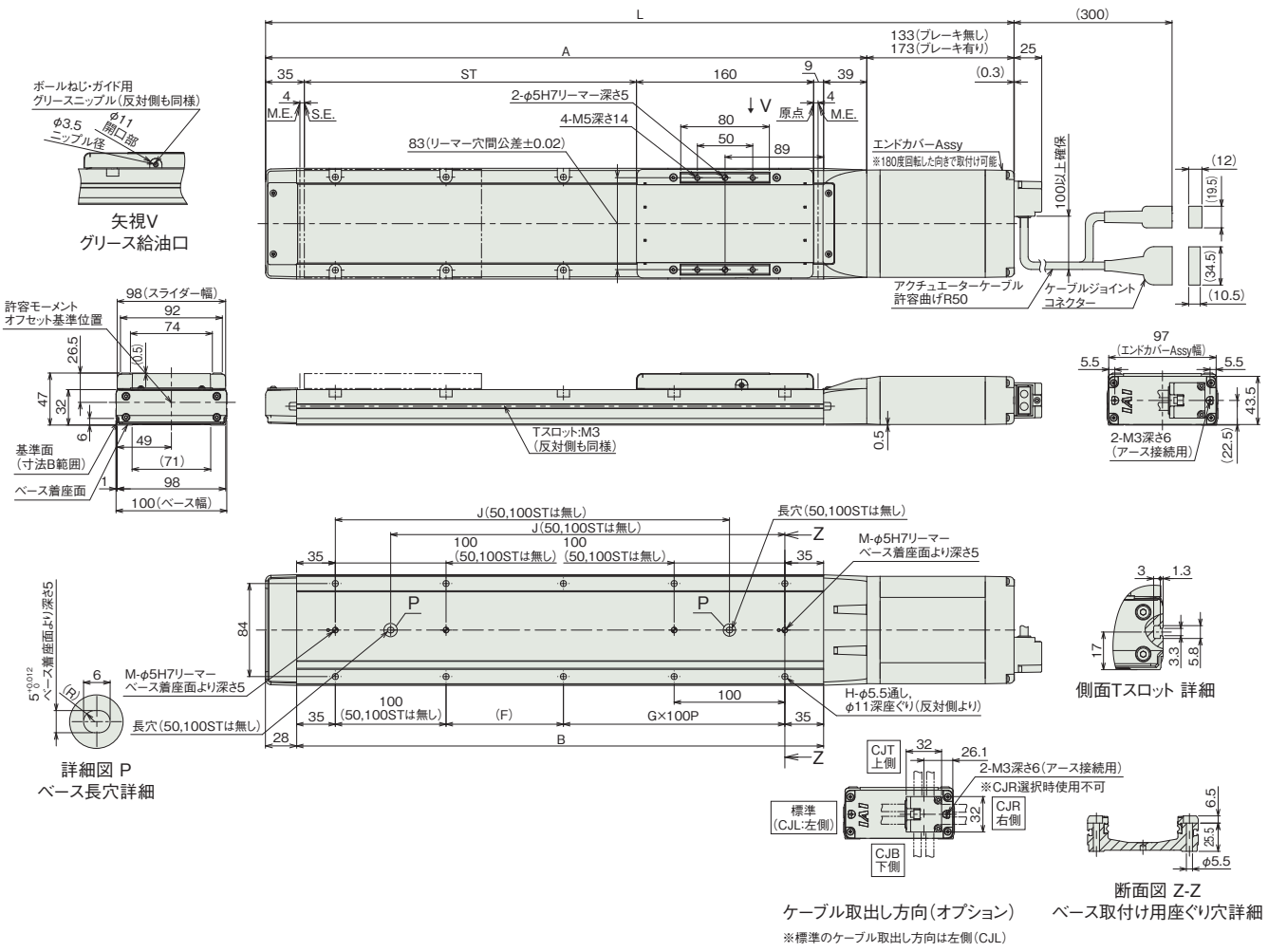
	リード	加減速度別可搬質量 (kg)												最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	16	7	7	5	4	3	3	2.5	2	1.5	1.25	1	1	960	960
	10	16	16	12	12	6	4.5	4	3	2	1.5	1	1	600	600
	5	27	27	20	18	14	13.5	9	6.5	4.5	3.25	2.25	1.5	300	300
	2.5	40	30	18	11	6.5	2							150	150
垂直	16														
	10	3	3	3	3	2	1.5	1.5	1	1				600	600
	5	5	5	5	5	5	5	5	4.5	3				300	300
	2.5	10	10	6	5	3.25	1							150	150

寸法図

CAD図面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。

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L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	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
	ブレーキ有り	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
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	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	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0
	ブレーキ有り	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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

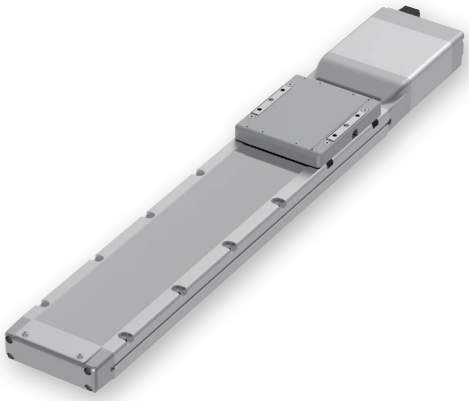
RCS4-WSA12C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 120mm | 200V ACサーボモーター | 100W

■型式項目

RCS4 - WSA12C - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	30 30mm 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm ～ 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	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	3-603	—
ケーブル取出し方向変更(上側) (注1)	CJT	3-604	—
ケーブル取出し方向変更(右側) (注1)	CJR	3-604	—
ケーブル取出し方向変更(左側) (注1)	CJL	3-604	—
ケーブル取出し方向変更(下側) (注1)	CJB	3-604	—
高精度仕様(注2)	HPR	3-605	—
原点逆仕様	NM	3-607	—
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) リード30の時は、使用できません。

■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)	—	—

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

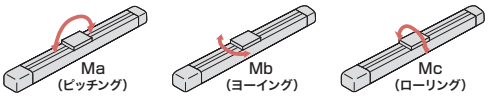
■メインスペック

項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	15	25	45	55
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.5	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	3	8	15	15
	速度/加減速度	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)	57	85	142	283	566
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	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	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：311N·m
	Mb：311N·m
	Mc：827N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：87.5N·m
	Mb：87.5N·m
	Mc：233N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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3、6、12、20)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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	5	5	5	4	3					
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ごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600		1450	1260	1100	970	860	770
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

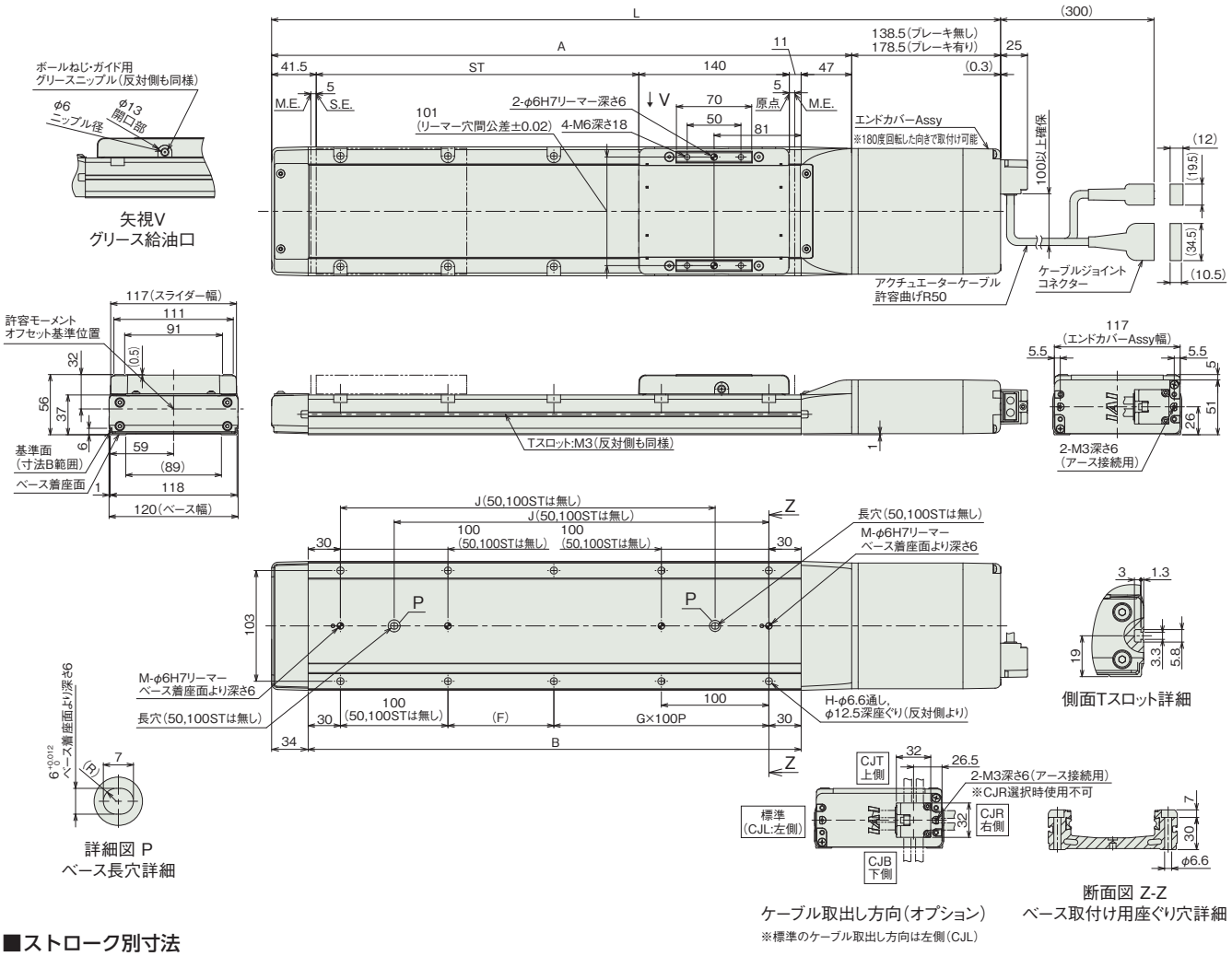
	リード	加減速度別可搬質量 (kg)											最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	5	5	5	4	3	2	1.5	1	1	1	1	1	1600	1800
	20	15	10	8	6	4	4	4	3	1.5	1	1	1	1200	1200
	12	25	25	20	15	15	8.5	5.5	4.5	2.5	1	1	1	720	720
	6	45	40	30	20	17	12	7.5	4.5	2.5	1			360	360
	3	55	30	15	2									180	180
垂直	30														
	20	3	3	2	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5				1200	1200
	12	8	8	8	6	6	5	4.75	3	1.75				720	720
	6	15	15	12	10	7.5	7	4.75	3	1.75				360	360
	3	15	10	6	0.75									180	180

寸法図

CAD図面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。

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



■ストロークと寸法

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	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	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
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	4.2	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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

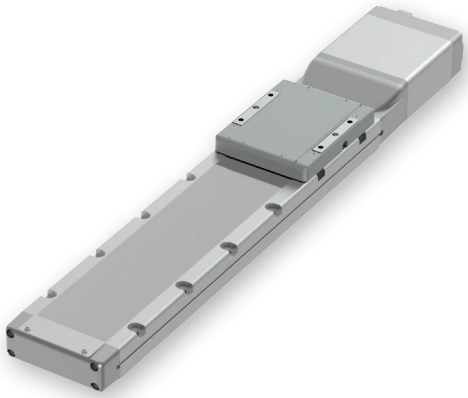
RCS4-WSA14C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

RCS4 - WSA14C - WA - 200 - □ - □ - □ - □ - □

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
		WA バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	36 36mm 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 〜 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	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	3-603	—
ケーブル取出し方向変更(上側) (注1)	CJT	3-604	—
ケーブル取出し方向変更(右側) (注1)	CJR	3-604	—
ケーブル取出し方向変更(左側) (注1)	CJL	3-604	—
ケーブル取出し方向変更(下側) (注1)	CJB	3-604	—
高精度仕様(注2)	HPR	3-605	—
原点逆仕様	NM	3-607	—
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) リード24、36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)	—	—

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 550mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

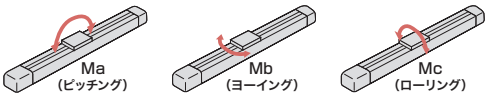
■メインスペック

項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	36	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	20	45	65	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	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
	速度/加減速度	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)	95	142	214	427	855
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	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	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
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/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
36	7	6	6	4	3					
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ごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800			1590	1400	1240	1110	990
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

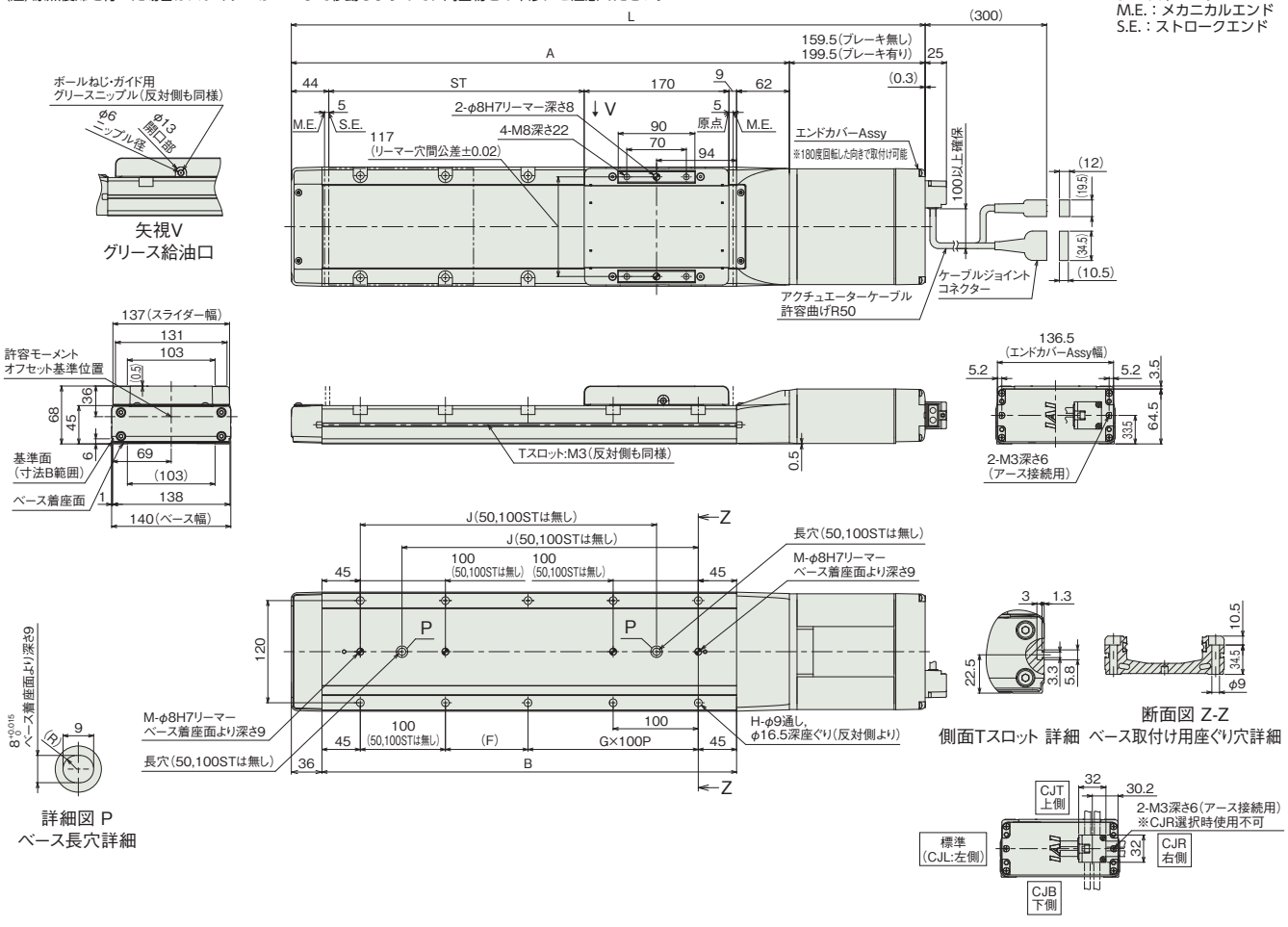
	リード	加減速度別可搬質量(kg)											最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	36	7	6	6	4	3	2.5	2	1.5	1	1	1	1	1800	2150
	24	20	15	15	10	5	4.5	4.5	3.5	2.5	2.5	1.75	1.75	1440	1440
	16	45	30	20	20	18	11.5	9.5	8.5	6.5	3.5	1.75	1.75	960	960
	8	65	50	40	40	29.5	24.5	17	9.5	6.5	3.5	1.75		480	480
	4	80	60	30	10									240	240
垂直	36														
	24	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5				1440	1440
	16	8	8	8	8	8	7.5	4.5	4.5	4.5				960	960
	8	10	10	10	10	9	9	9	7.5	4.5				480	480
	4	25	20	12	4.5									240	240

■寸法図

CAD図面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。

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)
※標準のケーブル取出し方向は左側(CJL)

■ストロークと寸法

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	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
	ブレーキ有り	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
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)	ブレーキ無し	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
	ブレーキ有り	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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

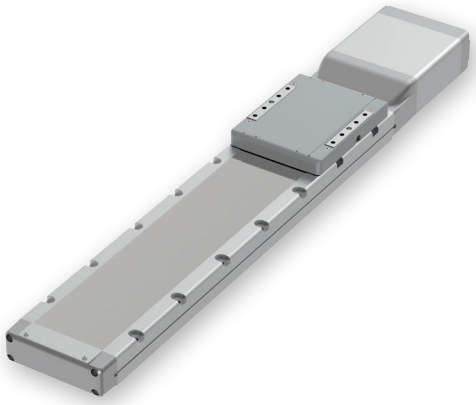
RCS4-WSA16C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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

RCS4 - WSA16C - WA - 400 - □ - □ - □ - □ - □

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
		WA バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 ～ 1100 50mm ～ 1100mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 650mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

■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**	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）(注1)	**CJT**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（右側）(注1)	**CJR**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（左側）(注1)	**CJL**	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）(注1)	**CJB**	3-604	–
高精度仕様（注2）	**HPR**	3-605	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) 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)	–	–

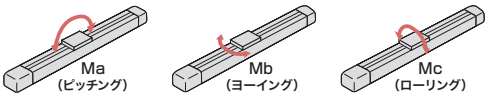
■メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	60	80	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5	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)	12	20	35	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.7	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	226	339	678	1357
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	20	35	50
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：642N·m
	Mb：642N·m
	Mc：1610N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：161N·m
	Mb：161N·m
	Mc：404N·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	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5、10、20)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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	25	20	10	8	12	12	8	8	6
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ごと)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

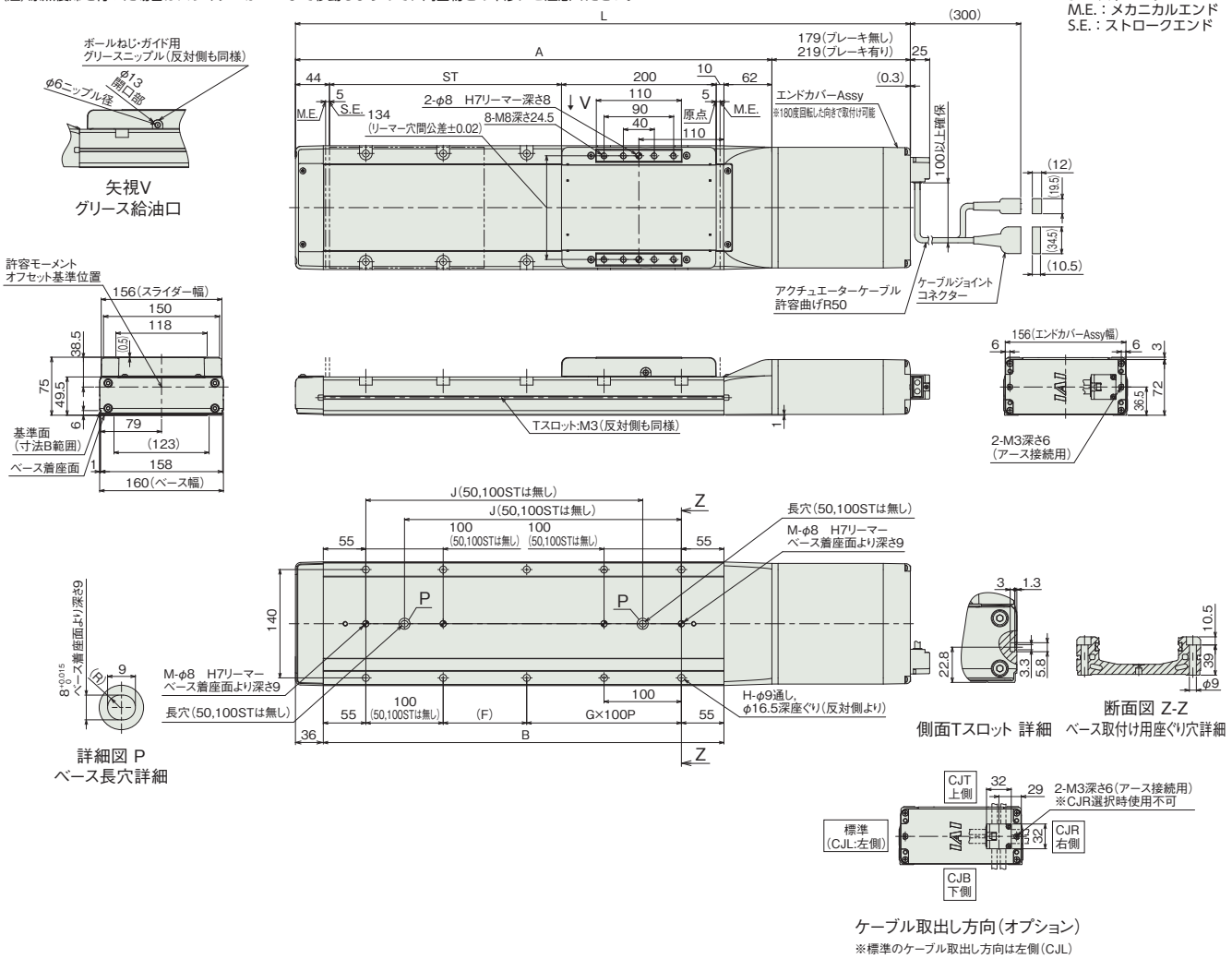
	リード	加減速度別可搬質量(kg)												最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	30	25	20	10	8	8	7.5	5.5	3.5	3.5	3.25	2.5	1800	1800
	20	60	40	25	22	20	12.5	9.5	7.5	5.5	4.5	3.5	2.5	1200	1200
	10	80	80	70	60	57.5	54.5	37	26	18	12	8	4.5	600	600
	5	100	100	80	37	17								300	300
垂直	30	12	12	8	8	6	5	4.5	3	2.5				1800	1800
	20	20	15	15	12	10	9.5	7.5	5.5	3.5				1200	1200
	10	35	35	35	30	27.5	24.5	22.5	17.5	13				600	600
	5	50	45	30	17	8								300	300

寸法図

CAD図面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。

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L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	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595
	ブレーキ有り	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
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	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
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)	ブレーキ無し	9.1	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.6	20.2	20.8	21.4	22.0
	ブレーキ有り	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.0	22.6

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-SA4R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 40mm | 200V ACサーボモーター | 60W

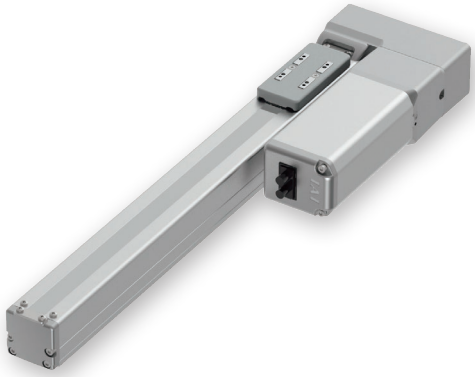
■型式項目

RCS4 - SA4R - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
RCS4	SA4R	WA：バッテリーレスアブソ	60：サーボモーター 60W	16：16mm 10：10mm 5：5mm 2.5：2.5mm	50：50mm ～ 500：500mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	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



（注） 上写真はモーター左折返し仕様（ML）です。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（外側）	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様（注1）	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様（注1）	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
背面取付けプレート	RP	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
スライダースペーサー	SS	3-608	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（注2）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-332、3-334ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 150mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 420mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■メインスペック

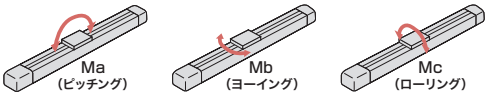
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	10	14	17	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5	0.7
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	2.5	4.5	8	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	53	85	170	340
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	4.5	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

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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
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 (注4)	Ma：13.0 N·m【143 N·m】 Mb：18.6 N·m【204 N·m】 Mc：25.3 N·m【50.5 N·m】
動的許容モーメント (注4) (注5)	Ma：5.0 N·m【44.6 N·m】 Mb：7.1 N·m【63.6 N·m】 Mc：9.7 N·m【15.7 N·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	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4)【　】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注5) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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			
リード (mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	10	8	6	6	2.5	2.5	1.5	1.5
10	14	14	12	10	4.5	4.5	3	3
5	17	17	15	13	8	8	6	6
2.5	20	20	20		12	12	10	

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	9	7	5	5	1.5	1.5	0.5	0.5
10	13	13	11	9	3.5	3.5	2	2
5	16	16	14	12	7	7	5	5
2.5	19	19	19		11	11	9	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～450 (50mmごと)	500 (mm)
16	960	875
10	600	555
5	300	275
2.5	150	135

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

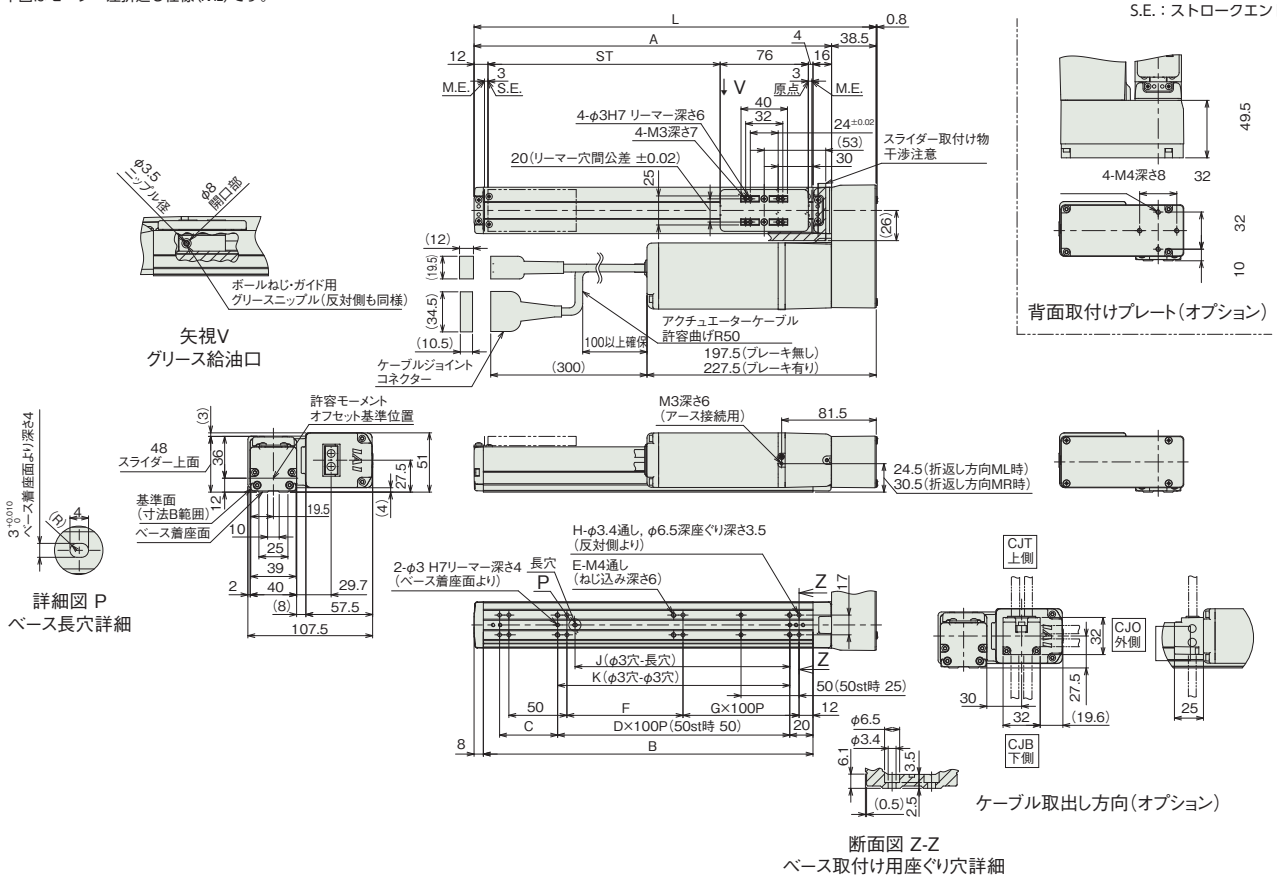
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																	最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	16	10	8	6	6	4	3.5	3	2.75	2.5	2.25	2	2	1.75	1.5	1.25	1	1	960	960
	10	14	14	12	10	6	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2.25	2	1.75	1.5	1.25	1	600	600
	5	17	17	15	13	12.5	12	11	10	9	8	7	6.5	6	5.5	5	4.5	4	300	300
	2.5	20	20	20	20	17	11												150	150
垂直	16	2.5	2.5	1.5	1.5	1	1	1	1	1	0.75	0.75							960	960
	10	4.5	4.5	3	3	2	2	2	1.5	1.5	1	1							600	600
	5	8	8	6	6	5.75	5.5	5.25	5	4.75	4.5	4.25							300	300
	2.5	12	12	10	8	7	6												150	150

■寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500
L	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	–	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■ストローク別質量

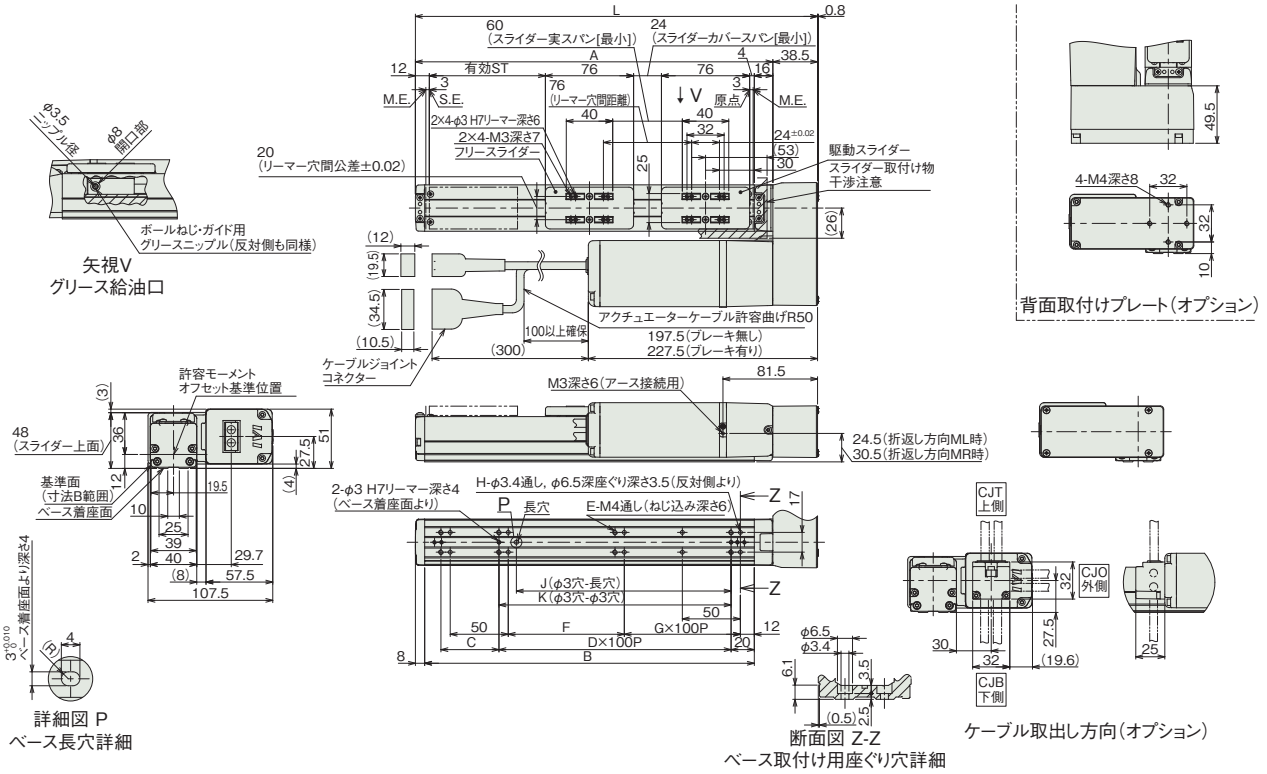
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3
	ブレーキ有り	1.7	1.8	1.9	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク	150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5
A	258	308	358	408	458	508	558	608
B	234	284	334	384	434	484	534	584
C	100	50	100	50	100	50	100	50
D	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	10	10	12	12	14	14	16	16
J	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	200	200	300	300	400	400	500

(注) 呼びストローク:型式上のストローク 有効ストローク:実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		150	200	250	300	350	400	450	500
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)	ブレーキ無し	1.8	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4
	ブレーキ有り	2.0	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.1kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-SA6R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 60mm | 200V ACサーボモーター | 100W

■型式項目

RCS4 - SA6R - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
RCS4	SA6R	WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	30 30mm 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50～800 50mm～800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-336、3-338ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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(ダブルスライダー仕様時は 630mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■メインスペック

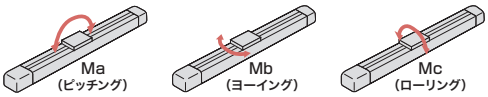
項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	11	18	30	45	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	3	5	9	15	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.7	1	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	57	85	142	283	566
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	9	15	15
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、リード30を選択できません。

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
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 (注4)	Ma：48.5 N·m【474 N·m】 Mb：69.3 N·m【678 N·m】 Mc：103 N·m【178 N·m】
動的許容モーメント (注4) (注5)	Ma：11.6 N·m【106 N·m】 Mb：16.6 N·m【152 N·m】 Mc：24.6 N·m【40.0 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4)【 】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注5) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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			
リード (mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	11	6	6	4	3	2	2	1.5
20	18	15	10	8	5	5	4	4
12	30	24	20	15	9	9	9	8
6	45	30	20	20	15	15	15	15
3	45	30	20		15	14	10	

■加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	16	13	8	6	3	3	2	2
12	28	22	18	13	7	7	7	6
6	43	28	18	18	13	13	13	13
3	43	28	18		13	12	8	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600		1450	1260	1100	970	860
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

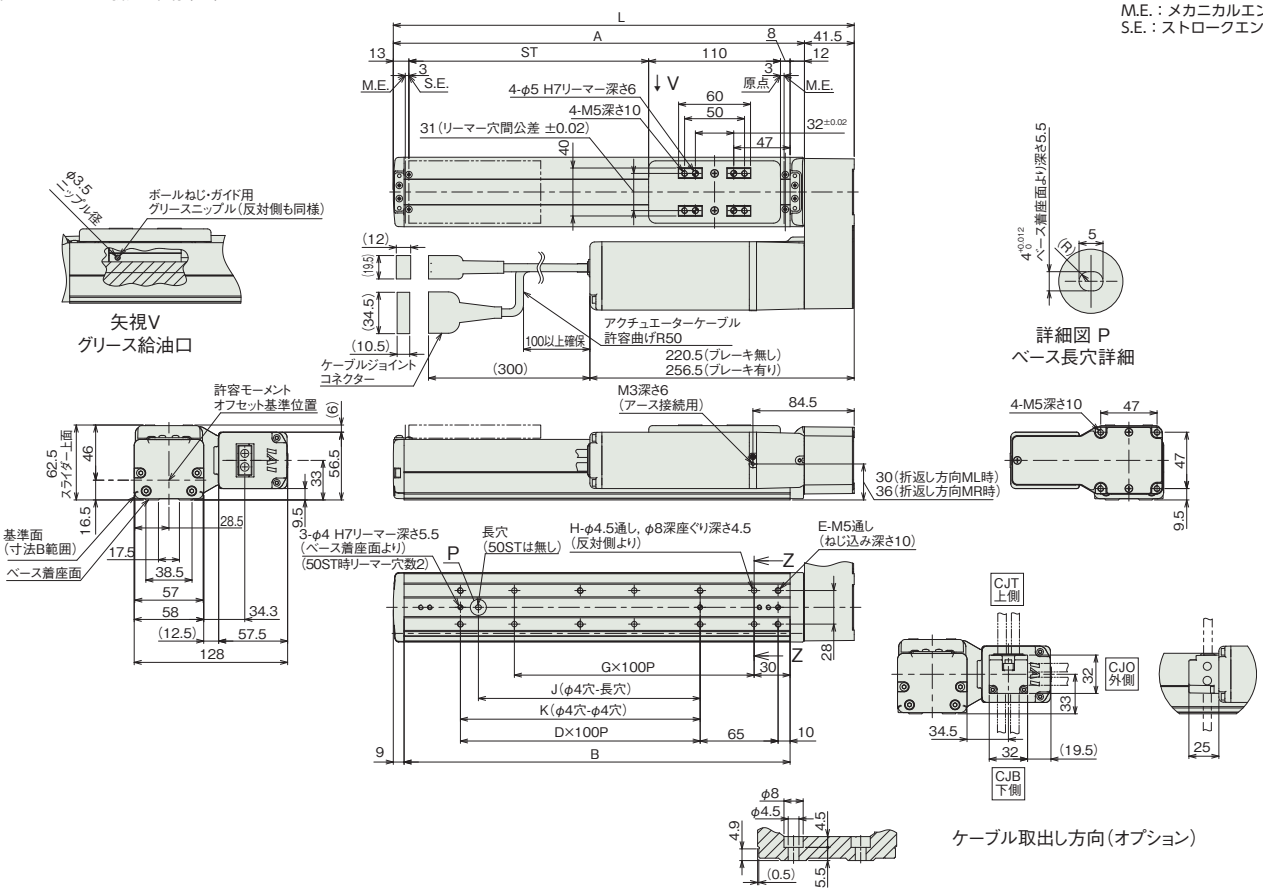
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	11	6	6	4	3	2.5	2	1.5	1.5	1.5	1.25	1.25	1.25	1.25	1	1	1	1600	1800
	20	18	15	10	8	6	5	4.5	4	3.5	2.5	2	2	2	2	1.75	1.75	1.75	1200	1200
	12	30	24	20	15	15	9	6	5.5	5	4	3.5	3.5	3	3	2.5	2.5	2	720	720
	6	45	30	20	20	18	16	11	9	7.5	7	5.75	5	4	3.5	3	2.5	2	360	360
	3	45	30	20	12	7.5	2.5												180	180
垂直	30	3	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1	1	1							1600	1800
	20	5	5	4	4	3	2	2	2	2	2	2							1200	1200
	12	9	9	9	8	8	7	6	5	4	3.5	3							720	720
	6	15	15	15	15	11	9	6.5	6	5	4	4							360	360
	3	15	14	10	6	4	1												180	180

寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	234.5	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5
A	193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

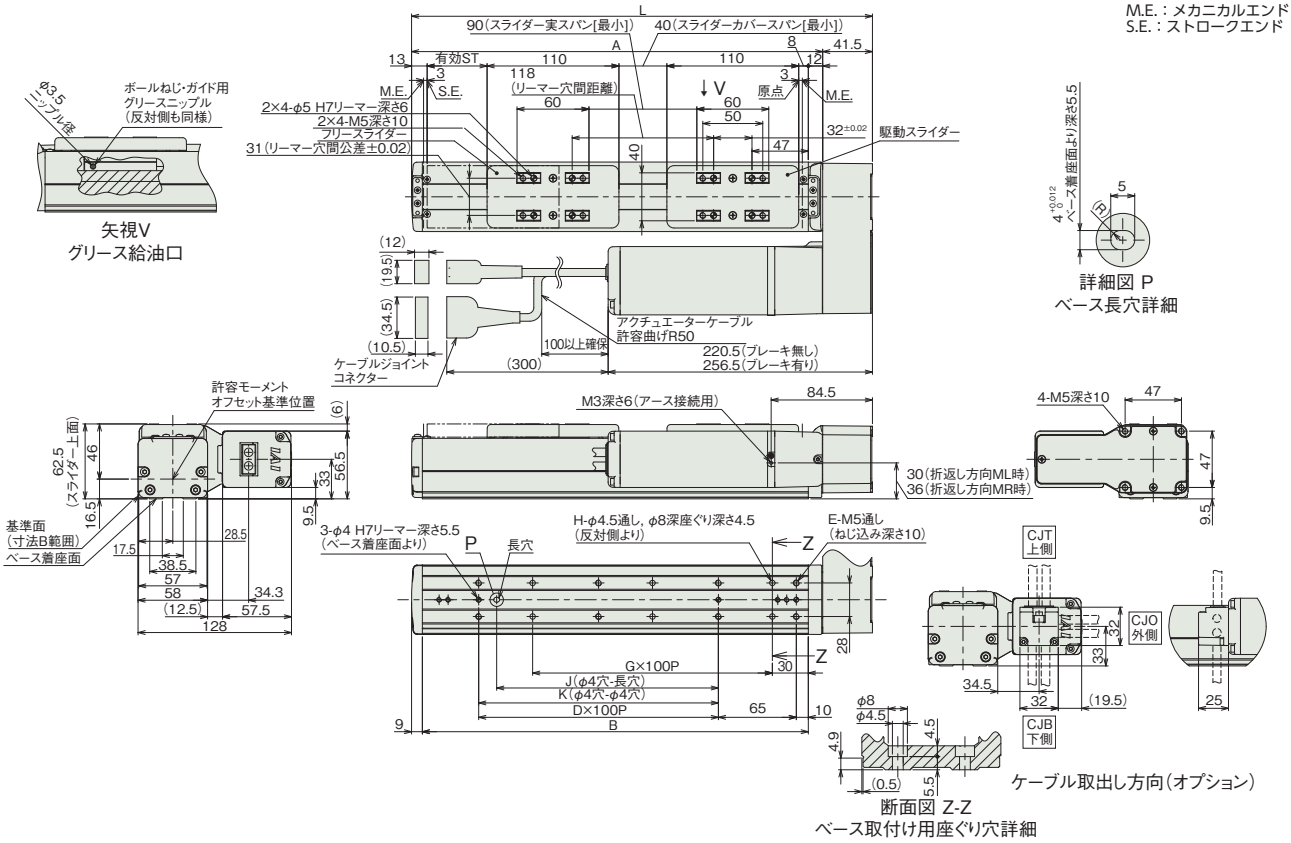
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.0
	ブレーキ有り	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.3

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5
A	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量(kg)	ブレーキ無し	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.3
	ブレーキ有り	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.7	4.9	5.1	5.3	5.5	5.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.3kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-SA7R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 70mm | 200V ACサーボモーター | 200W

■型式項目

RCS4 - SA7R - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
RCS4	SA7R	WA：バッテリーレスアブソ	200：サーボモーター 200W	36：36mm 24：24mm 16：16mm 8：8mm 4：4mm	50～800：50mm～800mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	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

（注） 上写真はモーター左折返し仕様（ML）です。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（外側）	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様（注1）	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様（注1）	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
スライダースペーサー	SS	3-608	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（注2）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-340、3-342ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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（ダブルスライダー仕様時は 810mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

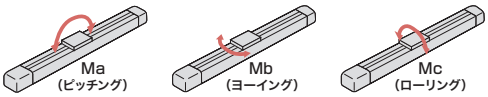
項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	36	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	7	30	38	45	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1500	1000	500	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	4	6	12	18	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1500	1000	500	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	95	142	214	427	855
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	18	25
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、リード36を選択できません。

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
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 (注4)	Ma：115 N·m【711 N·m】 Mb：115 N·m【711 N·m】 Mc：229 N·m【361 N·m】
動的許容モーメント (注4) (注5)	Ma：44.7 N·m【285 N·m】 Mb：44.7 N·m【285 N·m】 Mc：89.1 N·m【145 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4)【 】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注5) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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			
リード (mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
36	7	7	6	4	4	4	3	2
24	30	12	10	6	6	6	5	5
16	38	30	15	15	12	12	10	8
8	45	40	40	35	18	18	18	16
4	50	50	40		25	25	20	

加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	28	10	8	4	4	4	3	3
16	36	28	13	13	10	10	8	6
8	43	38	38	33	16	16	16	14
4	48	48	38		23	23	18	

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800			1620	1420	1260	1120
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)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

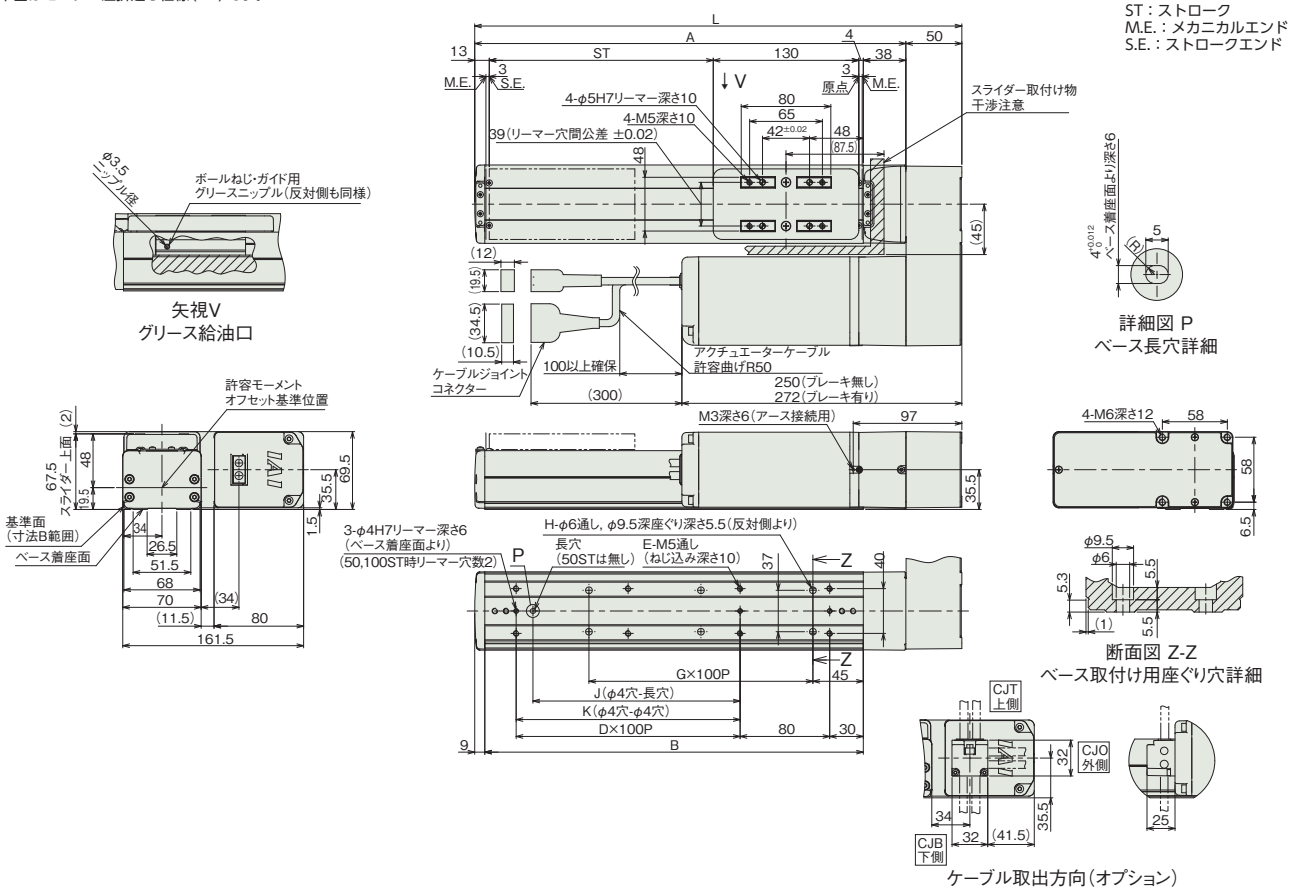
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	36	7	7	6	4	3	3	2.5	2.5	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1	1800	2150
	24	30	12	10	6	5	5	5	5	4	4	3	3	3	3	3	3	3	1500	1500
	16	38	30	15	15	12	12	10	10	9	8	7	6	6	5.5	5	4	3.5	1000	1000
	8	45	40	40	35	30	25	18	15	10	9	9	9	8	7	6	5	4	500	500
	4	50	50	40	25	15	5												240	240
垂直	36	4	4	3	2	2	2	2	2	1.5	1.5	1.5							1800	2150
	24	6	6	5	5	4	4	4	3.5	3.5	3	3							1500	1500
	16	12	12	10	8	8	8	5	5	5	5	5							1000	1000
	8	18	18	18	16	15	12	10	10	8	7	7							500	500
	4	25	25	20	12	8	3												240	240

寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

■ストローク別質量

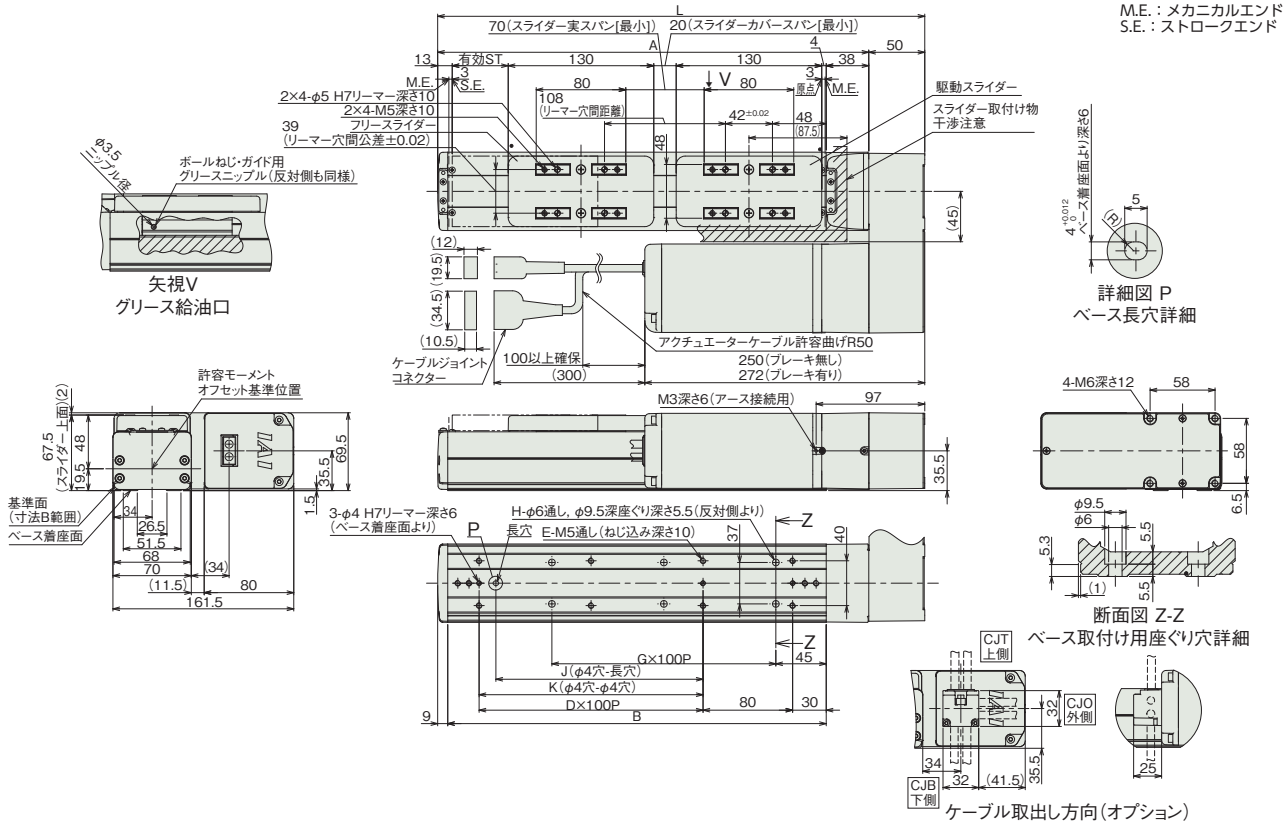
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	4.3	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.2	7.4	7.6	7.9
	ブレーキ有り	4.8	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4	7.7	7.9	8.1	8.4

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035
A	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
質量(kg)	ブレーキ無し	5.5	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4	7.7	7.9	8.1	8.4
	ブレーキ有り	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9	8.2	8.4	8.6	8.9

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.5kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS4-SA8R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 90mm | 200V ACサーボモーター | 400W

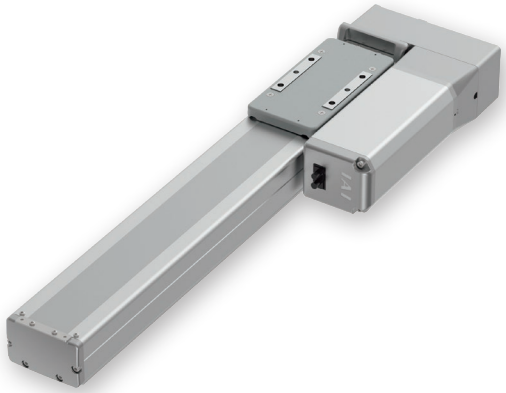
■型式項目

RCS4 - SA8R - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	48 48mm 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～1100 50mm～1100mm（50mmごと）	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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



（注） 上写真はモーター左折返し仕様（ML）です。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格	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	–

■オプション価格表（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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	3-604	–
ケーブル取出し方向変更（外側）	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様（注1）	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様（注1）	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
スライダースペーサー	SS	3-608	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	3-610	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（注2）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-364、3-346ページをご参照ください。

■ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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)	–	–

選定上の注意

(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。
(2) 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」をご参照ください。
(3) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 400mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 1200mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

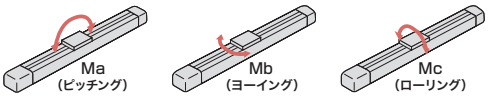
項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	48	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	8	30	60	80	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2100	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.3	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	–	12	20	35	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	–	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度(G)	–	1	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	141	226	339	678	1357
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	20	35	45
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	1100
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、リード48を選択できません。

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
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 (注4)	Ma：219 N·m【1980 N·m】 Mb：219 N·m【1980 N·m】 Mc：414 N·m【828 N·m】
動的許容モーメント (注4) (注5)	Ma：77.0 N·m【565 N·m】 Mb：77.0 N·m【565 N·m】 Mc：146 N·m【237 N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4)【 】内はダブルスライダー仕様(W)選択時の数値です。
(注5) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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			
リード (mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
48	8	8	6	5				
30	30	25	20	15	12	12	10	8
20	60	40	30	20	20	20	18	15
10	80	80	70	60	35	35	35	30
5	90	90	70		45	45	35	

加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	27.5	22.5	17.5	12.5	9.5	9.5	7.5	5.5
20	57.5	37.5	27.5	17.5	17.5	17.5	15.5	12.5
10	77.5	77.5	67.5	57.5	32.5	32.5	32.5	27.5
5	87.5	87.5	67.5		42.5	42.5	32.5	

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～600 (50mmごと)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
48	2100				1950	1760	1590	1450	1320	1210	1110
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660
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)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

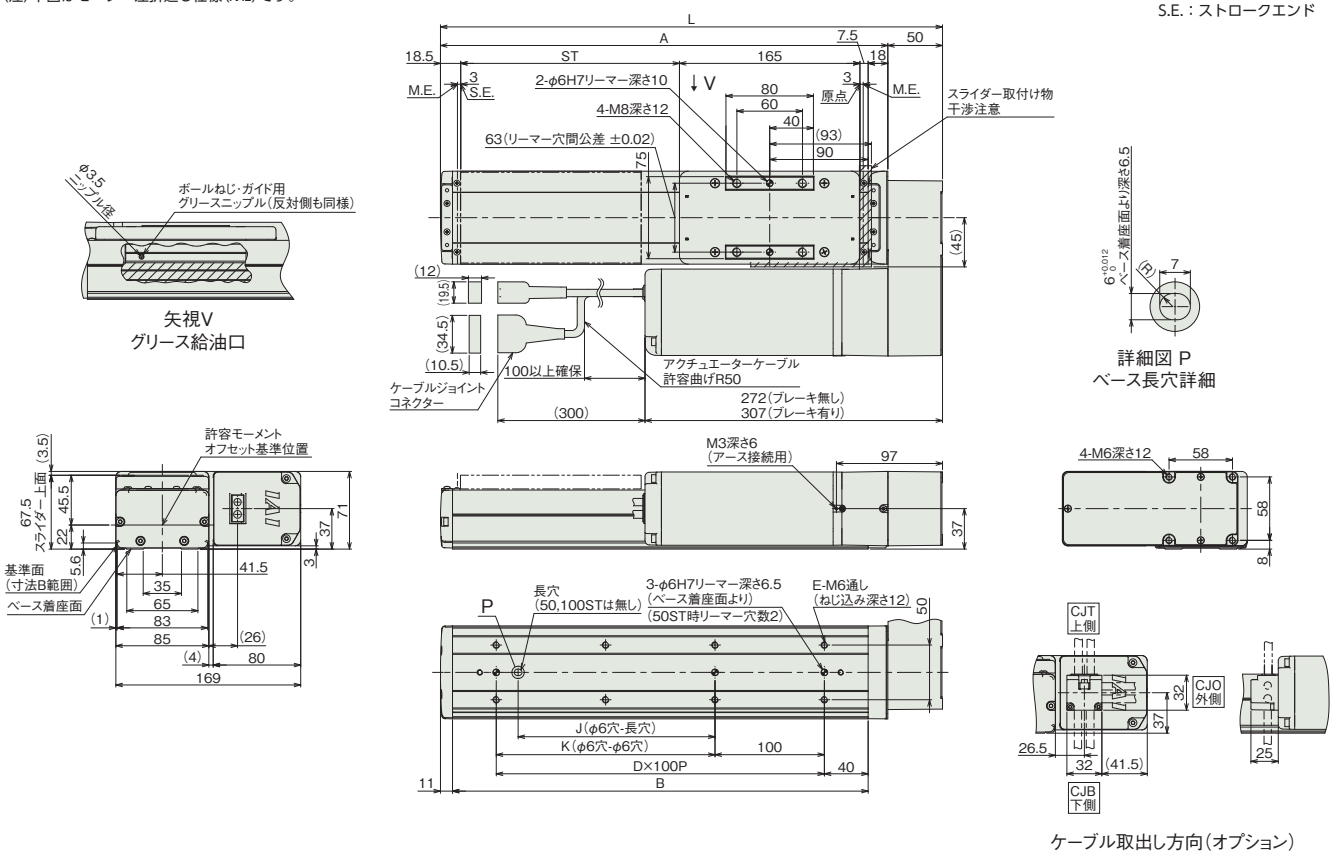
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																	最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.2G	2.5G	2.7G	3.0G	3.2G	3.5G	3.7G	4.0G	4.2G	4.5G	標準	チューニング後
水平	48	8	8	6	5	4	3.5	3	2.5	2	1.5	1	1	1	0.5	0.5	0.5	0.5	2100	2500
	30	30	25	20	15	10	9	8	7	6	5	4	4	4	3.75	3.75	3.5	3.5	1800	1800
	20	60	40	30	20	15	13	10	9	8	7	6	6	6	6	6	5	5	1200	1200
	10	80	80	70	60	58	55	43	35	30	25	20	18	15	13	12	10	8	600	600
	5	90	90	70	50	40	25												300	300
垂直	48																			
	30	12	12	10	8	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3							1800	1800
	20	20	20	18	15	12	10	8	7	6	5	4							1200	1200
	10	35	35	35	30	28	25	23	20	18	16	14							600	600
	5	45	45	35	30	22	15												300	300

寸法図

CAD図面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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	309	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359
A	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309
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

■ストローク別質量

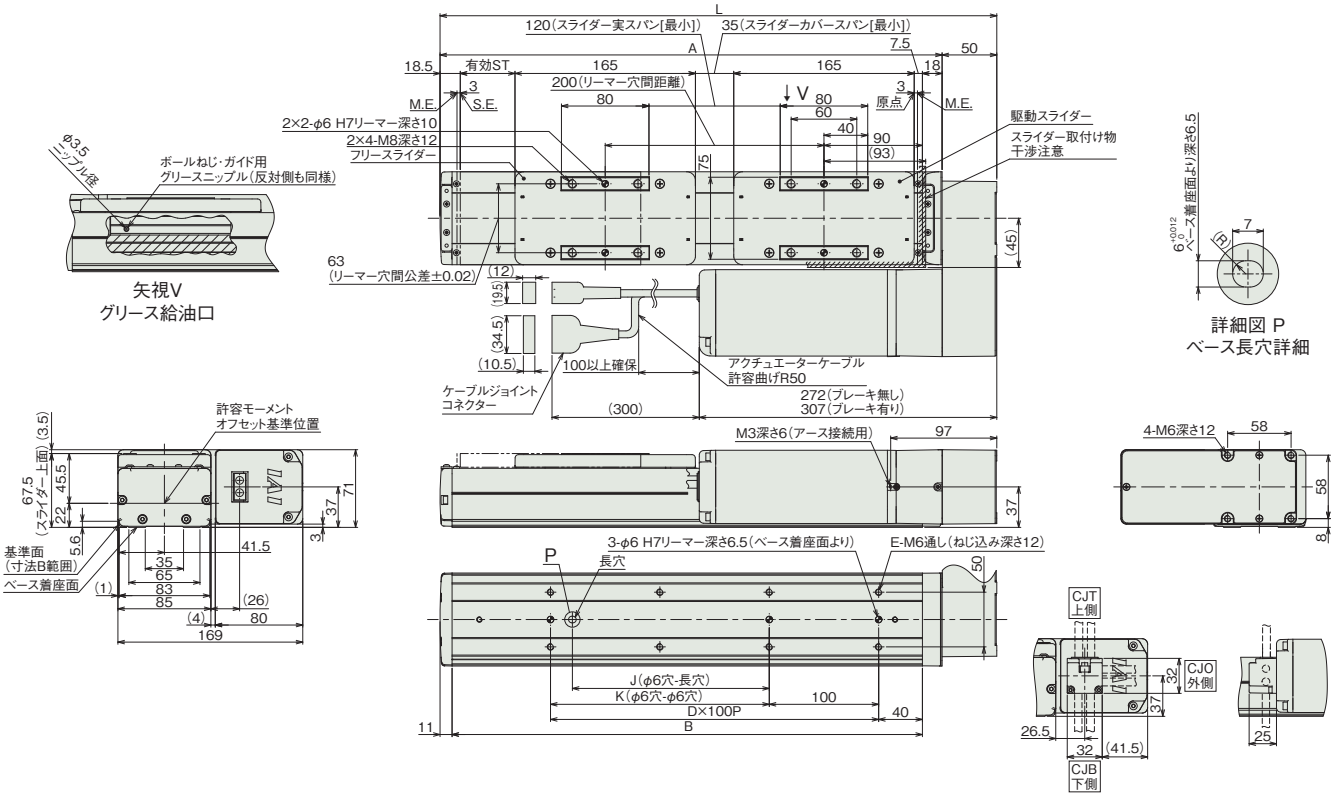
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.4	11.7
	ブレーキ有り	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3	11.6	11.9	12.2

■寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークと寸法

呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
L	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359
A	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309
B	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
質量(kg)	ブレーキ無し	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.4	10.7	11.0	11.3	11.6	11.9	12.2	12.5
	ブレーキ有り	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4	10.7	10.9	11.2	11.5	11.8	12.1	12.4	12.7	13.0

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.8kgを加えた質量です。

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

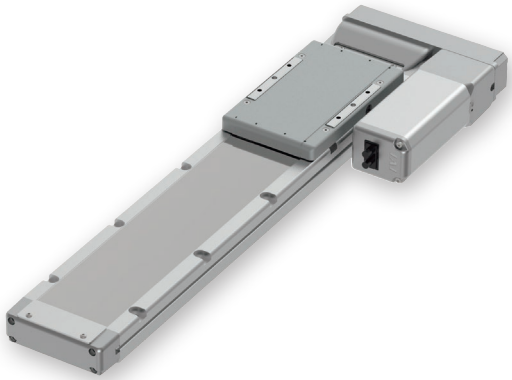
RCS4-WSA10R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 100mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS4 - WSA10R - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm ～ 500 500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	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	3-603	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	—
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	—
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	—
原点逆仕様	NM	3-607	—
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	—
スライダースペーサー	SS	3-608	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	—	—

選定上の注意

(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。

(2) 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」をご参照ください。

(3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

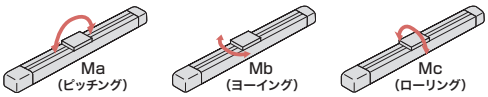
■メインスペック

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)	7	16	27	40
	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	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	3	5	10
	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	1	0.7
推力		定格推力(N)	53	85	170	340
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	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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2)	Ma：65.4N·m
	Mb：65.4N·m
	Mc：134N·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	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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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			
リード (mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	7	7	5	4				
10	16	16	12	12	3	3	3	3
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

ストローク / リード	50～350 (50mmごと)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

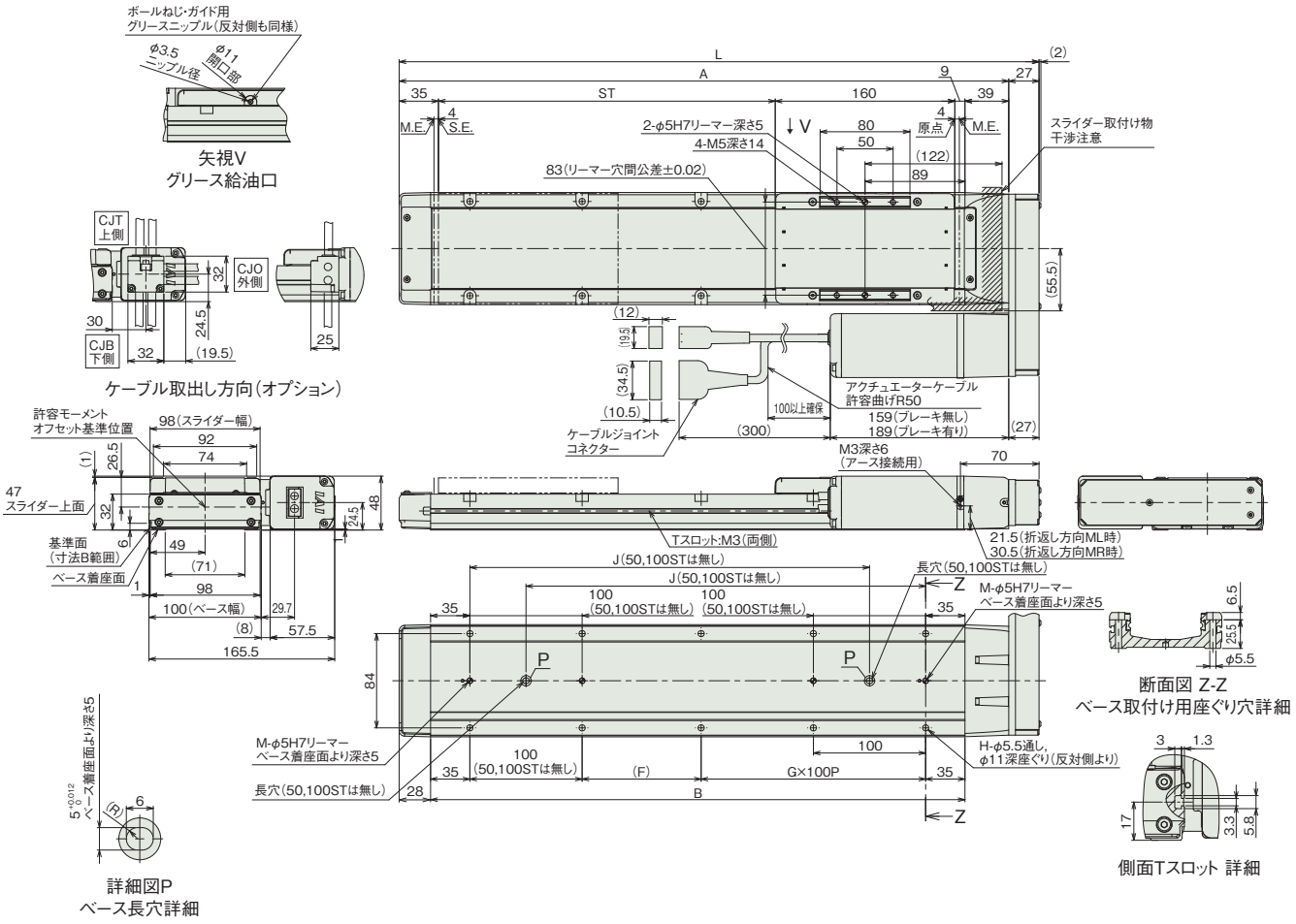
	リード	加減速度別可搬質量 (kg)												最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	16	7	7	5	4	3	3	2.5	2	1.5	1.25	1	1	960	960
	10	16	16	12	12	5.5	4.5	4	3	2	1.5	1	1	600	600
	5	27	27	20	18	12	11.5	9	6.5	4.5	3.25	2.25	1.5	300	300
	2.5	40	30	18	11	6.5	2							150	150
垂直	16														
	10	3	3	3	3	1.5	1.5	1.5	1	1				600	600
	5	5	5	5	5	5	5	5	4.5	3				300	300
	2.5	10	10	6	5	3.25	1							150	150

寸法図

CAD図面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) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500
L	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770
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	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	3.2	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.2	5.4
	ブレーキ有り	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

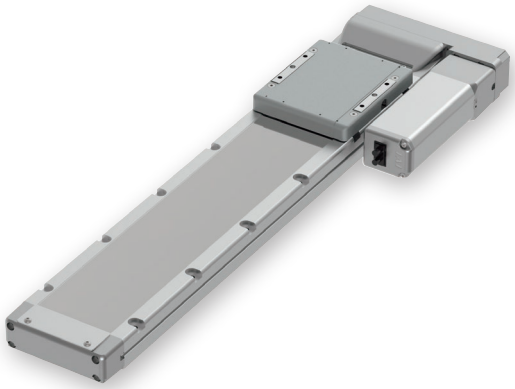
RCS4-WSA12R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 120mm | 200V ACサーボモーター | 100W

■型式項目

RCS4 - WSA12R - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	30 30mm 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm ～ 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	–	–

選定上の注意

(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。

(2) 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」をご参照ください。

(3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

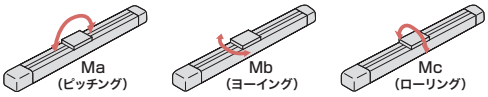
■メインスペック

項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	13	23	43	55
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1600	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.7	0.3	0.5	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	3	8	15	15
	速度/加減速度	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	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	57	85	142	283	566
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	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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2)	Ma：87.5N·m
	Mb：87.5N·m
	Mc：233N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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			
リード(mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	5	5	5	4				
20	13	10	8	6	3	3	2	2
12	23	23	16	15	8	8	8	6
6	43	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ごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600		1450	1260	1100	970	860	770
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

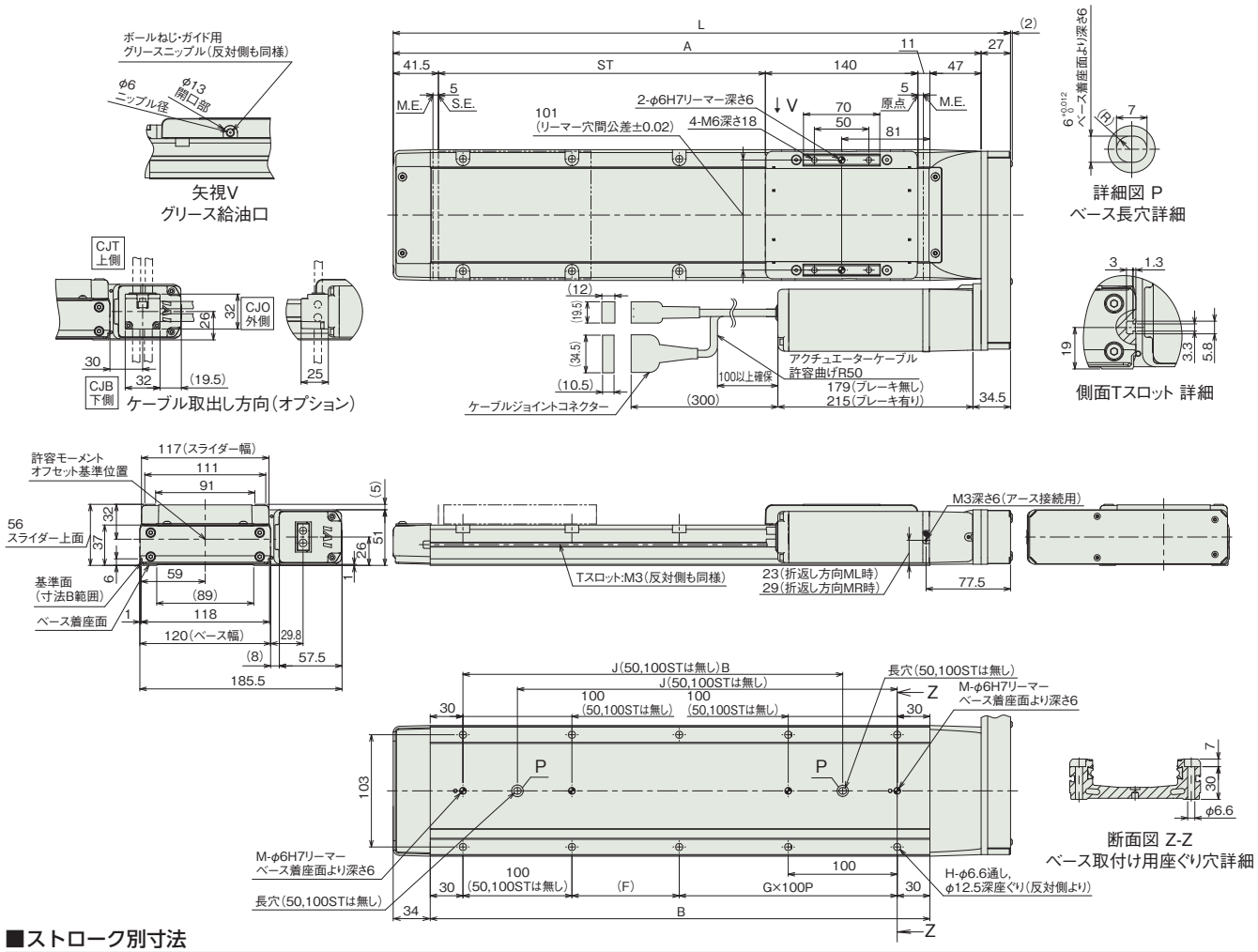
	リード	加減速度別可搬質量 (kg)												最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	5	5	5	4	2.5	2	1.5	1	1	1	1	1	1600	1800
	20	13	10	8	6	4	4	4	3	1.5	1	1	1	1200	1200
	12	23	23	16	15	14.5	8.5	5.5	4.5	2.5	1	1	1	720	720
	6	43	40	30	20	17	12	7.5	4.5	2.5	1			360	360
	3	55	30	15	2									180	180
垂直	30														
	20	3	3	2	2	2	1.5	1.5	1.5	1.5				1200	1200
	12	8	8	8	6	6	6	4.75	3	1.75				720	720
	6	15	15	12	10	7.5	7	4.75	3	1.75				360	360
	3	15	10	6	0.75									180	180

■寸法図

CAD図面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) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	316.5	366.5	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
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	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
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	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3
	ブレーキ有り	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.2	9.6

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

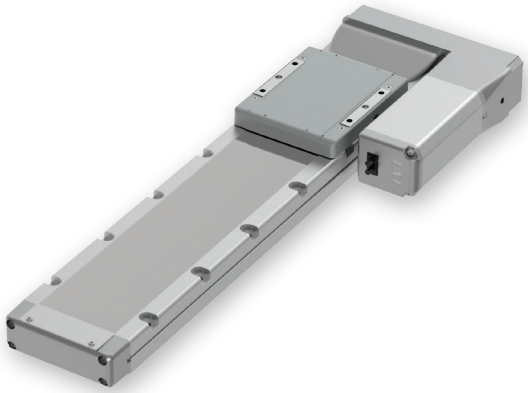
RCS4-WSA14R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 140mm | 200V ACサーボモーター | 200W

■型式項目

RCS4 - WSA14R - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	36 36mm 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm ～ 800 800mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
スライダースペーサー	SS	3-608	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	–	–

選定上の注意

(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。

(2) 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」をご参照ください。

(3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 550mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

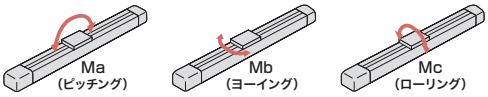
■メインスペック

項目			内容				
リード		ボールねじリード(mm)	36	24	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	20	45	65	75
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1710	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	2.5	8	10	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	–	1	1	1	0.3
		最高加減速度(G)	–	1	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	95	142	214	427	855
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	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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2)	Ma：122N·m
	Mb：122N·m
	Mc：308N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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			
リード(mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
36	7	6	6	4				
24	20	15	15	10	2.5	2.5	2.5	2.5
16	45	30	20	20	8	8	8	8
8	65	50	40	40	10	10	10	10
4	75	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ごと)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1710			1590	1400	1240	1110	990
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

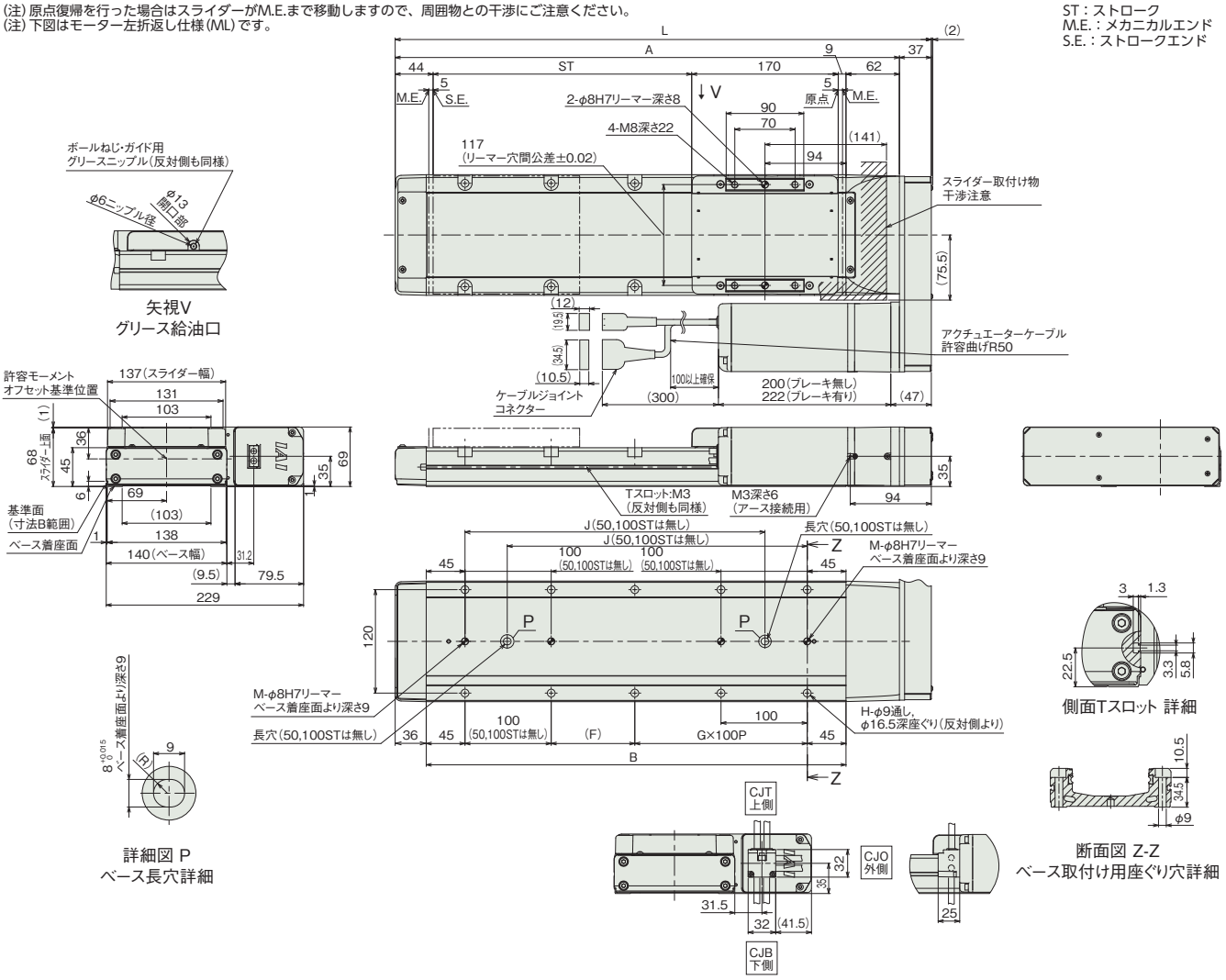
	リード	加減速度別可搬質量 (kg)												最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	36	7	6	6	4	2.5	2.5	2	1.5	1	1	1	0.5	1710	2150
	24	20	15	15	10	4.5	4.5	4.5	3.5	2.5	2.5	1.75	1.75	1440	1440
	16	45	30	20	20	11.5	11.5	9.5	8.5	6.5	3.5	1.75	1.75	960	960
	8	65	50	40	40	29.5	24.5	17	9.5	6.5	3.5	1.75		480	480
	4	75	60	30	10									240	240
垂直	36														
	24	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5				1440	1440
	16	8	8	8	8	7.5	7.5	4.5	4.5	4.5				960	960
	8	10	10	10	10	9	9	9	7.5	4.5				480	480
	4	25	20	12	4.5									240	240

寸法図

CAD図面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) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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

ケーブル取出し方向(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122
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)	ブレーキ無し	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	14.2	14.7
	ブレーキ有り	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	14.8	15.3

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

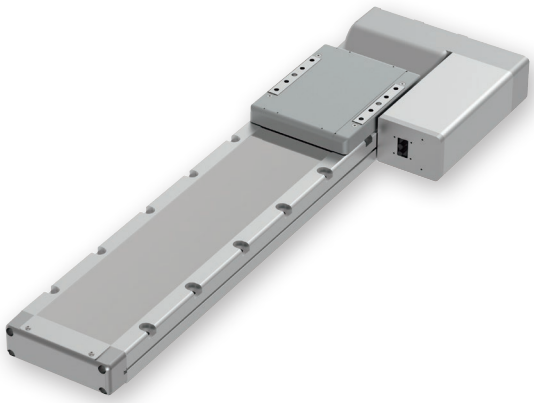
RCS4-WSA16R

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 160mm | 200V ACサーボモーター | 400W

■型式項目

RCS4 - WSA16R - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm ～ 1100 1100mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	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	–

■オプション価格表(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	3-603	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	3-604	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	3-606	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	–	–

選定上の注意

(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。

(2) 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」をご参照ください。

(3) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 650mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

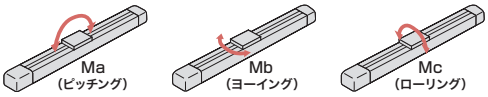
■メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	60	80	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	12	18	35	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.7	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	0.7
推力		定格推力(N)	226	339	678	1357
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	18	35	50
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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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2)	Ma：161N·m
	Mb：161N·m
	Mc：404N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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			
リード(mm)	加速度(G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
30	30	25	20	10	12	12	8	8
20	60	40	25	22	18	15	15	12
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ごと)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620
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)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

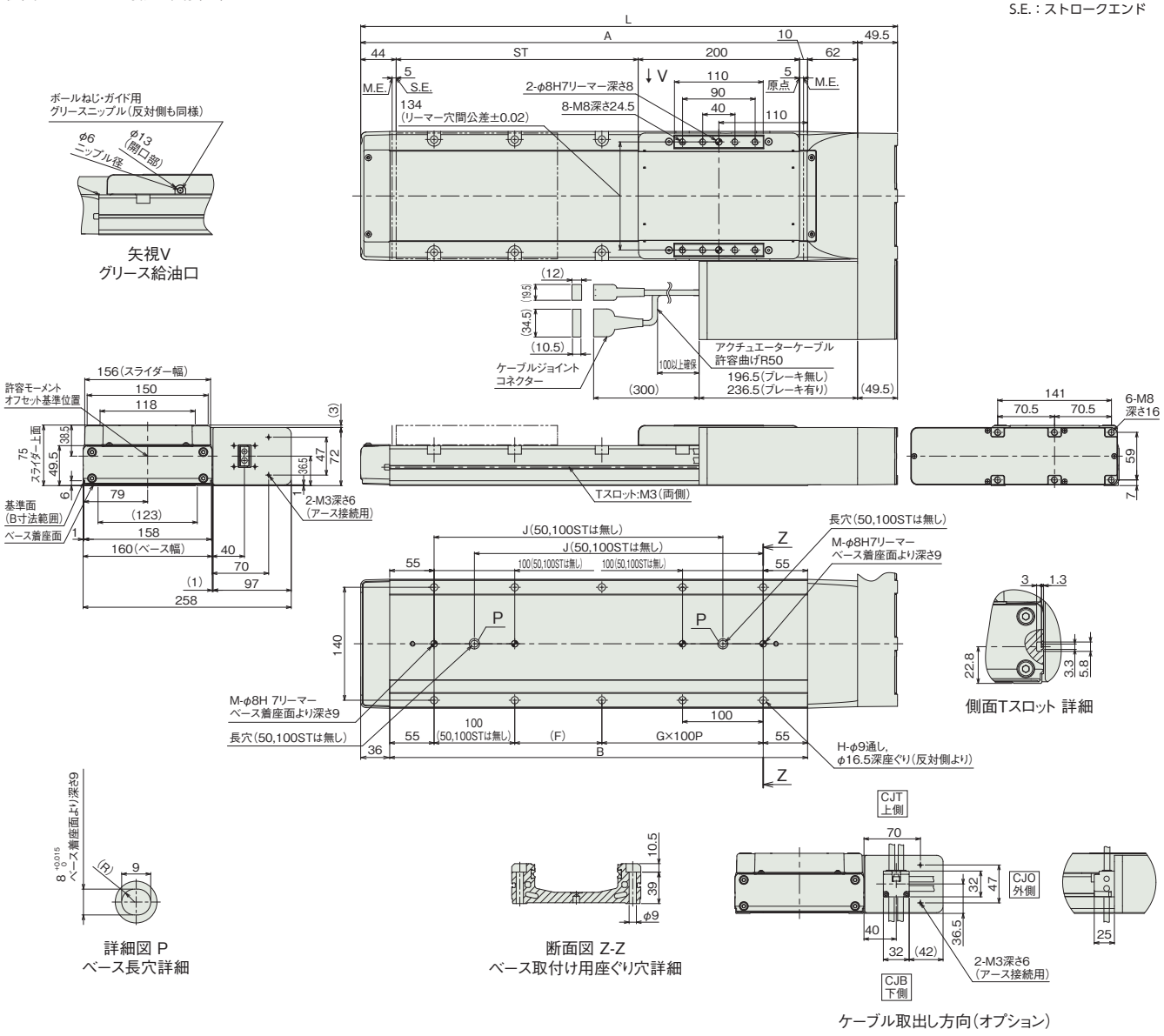
	リード	加減速度別可搬質量(kg)												最高速度(mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	30	30	25	20	10	8	8	7.5	5.5	3.5	3.5	3.25	3	1800	1800
	20	60	40	25	22	14.5	12.5	9.5	7.5	5.5	5.5	5.5	4.5	1200	1200
	10	80	80	70	60	57.5	54.5	37	26	18	12	8	4.5	600	600
	5	100	100	80	37	17								300	300
垂直	30	12	12	8	8	5.5	5	4.5	3.5	2.5				1800	1800
	20	18	15	15	12	10	9.5	7.5	5.5	3.5				1200	1200
	10	35	35	35	30	27.5	24.5	22.5	17.5	13				600	600
	5	50	45	30	17	8								300	300

寸法図

CAD図面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) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
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	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
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)	ブレーキ無し	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2	22.8	23.4
	ブレーキ有り	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6	22.2	22.8	23.4	24.0

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS3

サーボモーター 200V				
RCS3	スライダー	RCS3/RCS3P-SA8C	3-365	
		RCS3/RCS3P-SS8C	3-369	
		RCS3-CT8C	3-373	
	スライダー【折返しタイプ】	RCS3/RCS3P-SA8R	3-377	
		RCS3/RCS3P-SS8R	3-381	

RCS3-SA8C
RCS3P-SA8C

バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 80mm | 200v ACサーボモーター | 100w | 150w

■型式項目

□ - SA8C - WA - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	
RCS3	標準仕様
RCS3P	高精度仕様

タイプ
SA8C

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

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	50mm
～	～
1100	1100mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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
(注) CEはオプションになります。

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			
	RCS3-SA8C		RCS3P-SA8C	
	モーターW数		モーターW数	
	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	–	–	–	–

選定上の注意

(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。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 「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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 390mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■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**	3-603	–
ケーブル左側面取出し(注1)	**A1S**	3-603	–
ケーブル右背面取出し(注1)	**A3E**	3-603	–
ケーブル右側面取出し(注1)	**A3S**	3-603	–
ブレーキ	**B**	3-603	–
CE対応	**CE**	3-604	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
ダブルスライダー仕様	**W**	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	–	–

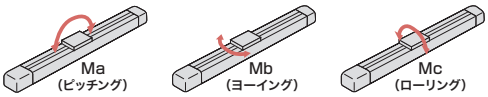
■メインスペック

項目			内容						
モーター		出力(W)	100				150		
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)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		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
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)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100
		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：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：113N·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
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/s²
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) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

■スライダー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				
モーター(W)	リード(mm)	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 / リード	50～650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

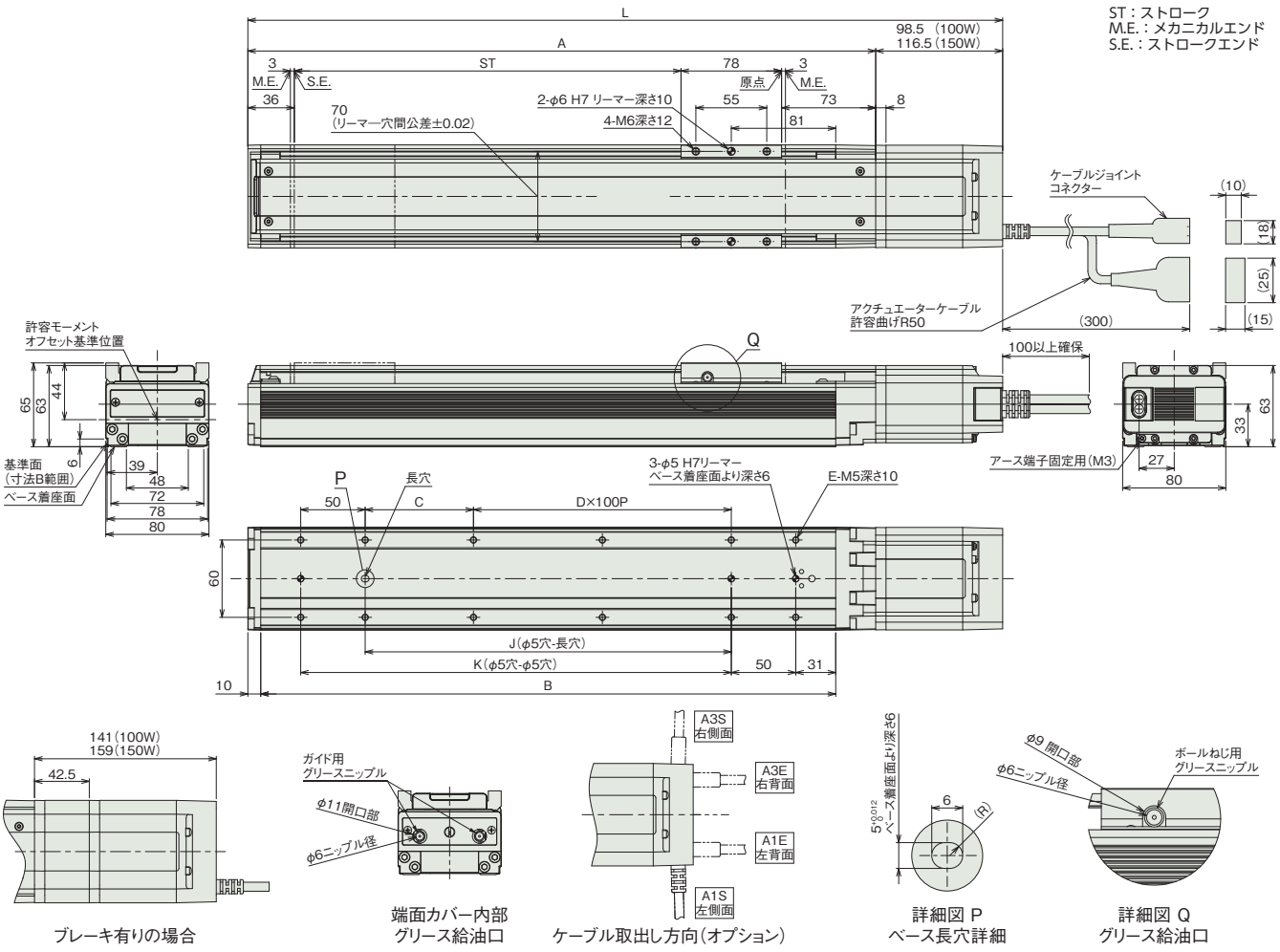
可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

	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	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	100	30	12	10	8	7	6	5	4	3	2	1	0.8	0.7	0.6	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	1800	2000
		20	30	24	20	14	10	7	5	4.2	3.5	3	2.55	2.15	1.9	1.7	1.5						1200	1330
		10	60	48	40	28	20	13	8														600	600
		5	120	80	65																		300	300
	150	30	18	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.7	1.5	1.3	1.15	1	0.9	0.8	0.7	0.6	0.5	1800	2000
		20	45	36	30	21	15	11	7.5	6	4.8	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5	2.3	2.1	1.9	1.7	1.5	1200	1330
		10	90	72	60	42	30	20	15	10	5	2											600	600
垂直	100	30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1	0.75	0.6	0.5	0.4	0.3	0.2	0.15	0.1						1800	2000
		20	4	4	4	3	2	1.75	1.5	1.25	1	0.75	0.55	0.4	0.35	0.3	0.25						1200	1330
		10	8	8	8	5.5	4	3	2.5														600	600
		5	16	16	12																		300	300
	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1.05	0.9	0.75	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1	1800	2000
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.65	1.4	1.2	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	1200	1330
		10	12	12	12	8.5	6	4	3	2.3	1.8	1.5											600	600

寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695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) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

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



ブレーキ有りの場合

端面カバー内部
グリース給油口

ケーブル取出し方向(オプション)

詳細図 P
ベース長穴詳細

詳細図 Q
グリース給油口

■ストロークと寸法

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	ブレーキ無し	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5
		ブレーキ有り	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428
	150W	ブレーキ無し	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	1153.5	1203.5	1253.5	1303.5	1353.5	1403.5
		ブレーキ有り	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446
A			237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187	1237	1287
B			196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
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)	ブレーキ無し(100W)	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
	ブレーキ無し(150W)	3.0	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3
	ブレーキ有り(100W)	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6
	ブレーキ有り(150W)	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8

適応コントローラー

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

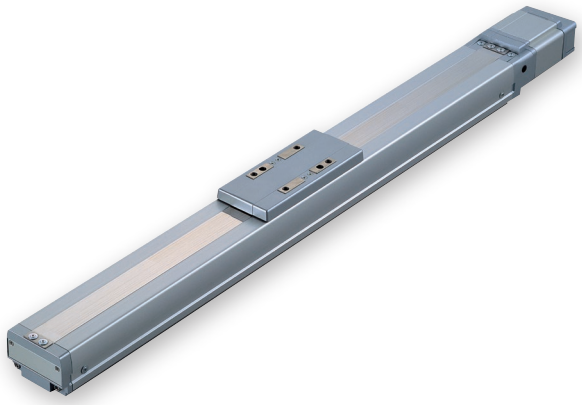
RCS3-SS8C
RCS3P-SS8C

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 本体幅 80mm | 200V ACサーボモーター | 100W | 150W | 鉄ベース

■型式項目

	SS8C	WA							
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	

- シリーズ：RCS3 標準仕様／RCS3P 高精度仕様
- タイプ：SS8C
- エンコーダー種類：WA バッテリーレスアブソ
- 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ごと）
- 適応コントローラー：T2 SCON XSEL／T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2
- 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
（注）CEはオプションになります。

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			
	RCS3-SS8C		RCS3P-SS8C	
	モーターW数		モーターW数	
	100W	150W	100W	150W
50/100	–	–	–	–
150/200	–	–	–	–
250/300	–	–	–	–
350/400	–	–	–	–
450/500	–	–	–	–
550/600	–	–	–	–
650/700	–	–	–	–
750/800	–	–	–	–
850/900	–	–	–	–
950/1000	–	–	–	–

選定上の注意

(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。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 「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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■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**	3-603	–
ケーブル左側面取出し（注1）	**A1S**	3-603	–
ケーブル右背面取出し（注1）	**A3E**	3-603	–
ケーブル右側面取出し（注1）	**A3S**	3-603	–
ブレーキ	**B**	3-603	–
CE対応	**CE**	3-604	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–
ダブルスライダー仕様	**W**	3-610	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	–	–

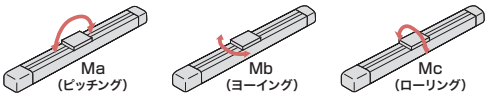
■メインスペック

項目			内容						
モーター		出力(W)	100				150		
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)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		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
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：198N·m
	Mb：198N·m
	Mc：416N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：43.4N·m
	Mb：43.4N·m
	Mc：90.9N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

■スライダー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				
モーター(W)	リード(mm)	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 / リード	50～600 (50mmごと)	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および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

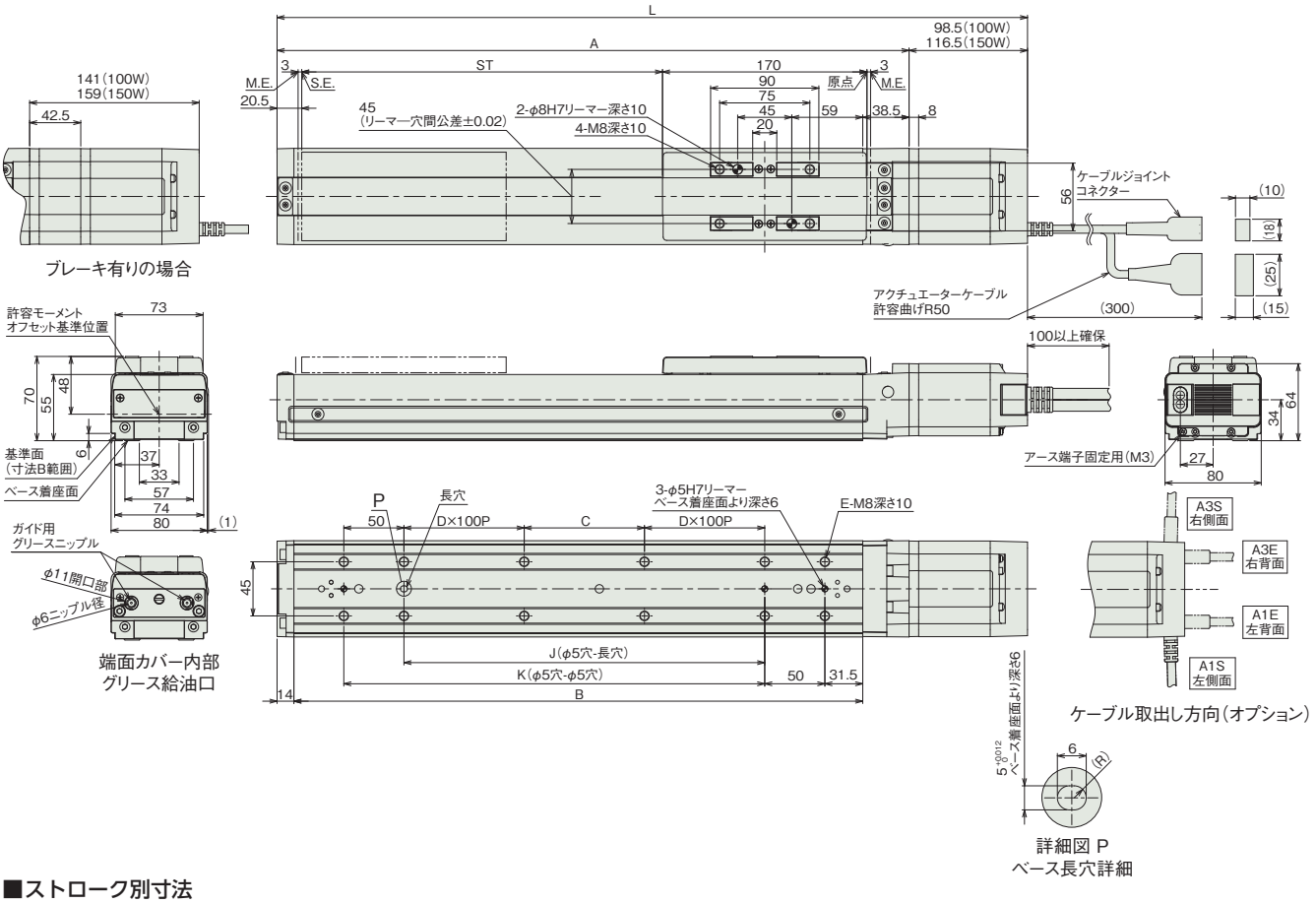
	モーターW数	リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)	
			0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	100	30	12	10	8	7	6	5	4	3	2	1	0.8	0.7	0.6	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	1800	2000
		20	30	24	20	14	10	7	5	4.2	3.5	3	2.55	2.15	1.9	1.7	1.5						1200	1330
		10	60	48	40	28	20	13	8														600	600
		5	120	80	65																		300	300
	150	30	18	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.7	1.5	1.3	1.15	1	0.9	0.8	0.7	0.6	0.5	1800	2000
		20	45	36	30	21	15	11	7.5	6	4.8	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5	2.3	2.1	1.9	1.7	1.5	1200	1330
		10	90	72	60	42	30	20	15	10	5	2											600	600
垂直	100	30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1	0.75	0.6	0.5	0.4	0.3	0.2	0.15	0.1						1800	2000
		20	4	4	4	3	2	1.75	1.5	1.25	1	0.75	0.55	0.4	0.35	0.3	0.25						1200	1330
		10	8	8	8	5.5	4	3	2.5														600	600
		5	16	16	12																		300	300
	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1.05	0.9	0.75	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1	1800	2000
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.65	1.4	1.2	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	1200	1330
		10	12	12	12	8.5	6	4	3	2.3	1.8	1.5											600	600

■寸法図

CAD図面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モーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695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) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

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	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	974	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)	ブレーキ無し(100W)	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3	7.8	8.4	8.9	9.5	10.0	10.6	11.1	11.7	12.2	12.8	13.3	13.9	14.4	15.0	15.5
	ブレーキ無し(150W)	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6
	ブレーキ有り(100W)	5.5	6.0	6.6	7.1	7.7	8.2	8.8	9.3	9.9	10.4	11.0	11.5	12.1	12.6	13.2	13.7	14.3	14.8	15.4	15.9
	ブレーキ有り(150W)	5.6	6.1	6.7	7.2	7.8	8.3	8.9	9.4	10.0	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.5	16.0

適応コントローラー

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

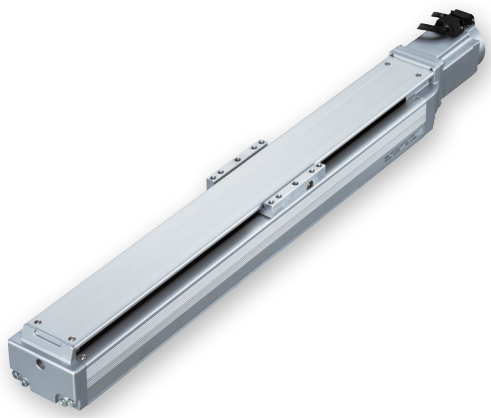
RCS3-CT8C

モーターストレート | 本体幅 80mm | 200V ACサーボモーター | 400W

■型式項目

RCS3 - CT8C - [エンコーダー種類] - 400 - 30 - [ストローク] - [適応コントローラー] - [ケーブル長] - [オプション]

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
		I インクリメンタル A アブソリュート	400 サーボモーター 400W		100 ～ 500 100mm ～ 500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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 | 天吊り | 垂直 | 横立て

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 アブソリュート／インクリメンタル
100	–
150	–
200	–
250	–
300	–
350	–
400	–
450	–
500	–

■オプション価格表(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**	3-607	–

■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)	–	–

選定上の注意

(1) 水平設置限定です。水平横立て及び垂直設置はできませんのでご注意ください。取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(2) S 字モーションによる加減速設定と制振制御をプログラム中で指定していただく必要があります。

(3) 移動量が 250mm より短い場合は、1 サイクルの動作に 0.05 秒の停止時間を設けてください。250mm 以上のストロークはデューティー比 100%で使用できます。

(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 445mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

メインスペック

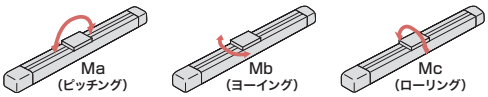
項目			内容
リード		ボールねじリード(mm)	30
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G) (注1)	3.2 (瞬時最大4.8G)
		最高加減速度(G) (注1)	3.2 (瞬時最大4.8G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–
		定格加減速度(G)	–
		最高加減速度(G)	–
推力		定格推力(N)	226
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	500
		ストロークピッチ(mm)	50

(注1) S字モーション種別Bを使用した値です。

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	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：144N·m
	Mb：206N·m
	Mc：302N·m
動的許容モーメント (注2)	Ma：23.2N·m
	Mb：33.1N·m
	Mc：48.6N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	ー
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	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
質量(kg)	寸法図に記載
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 基準定格寿命20,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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	100～500 (50mmごと)
30	2500

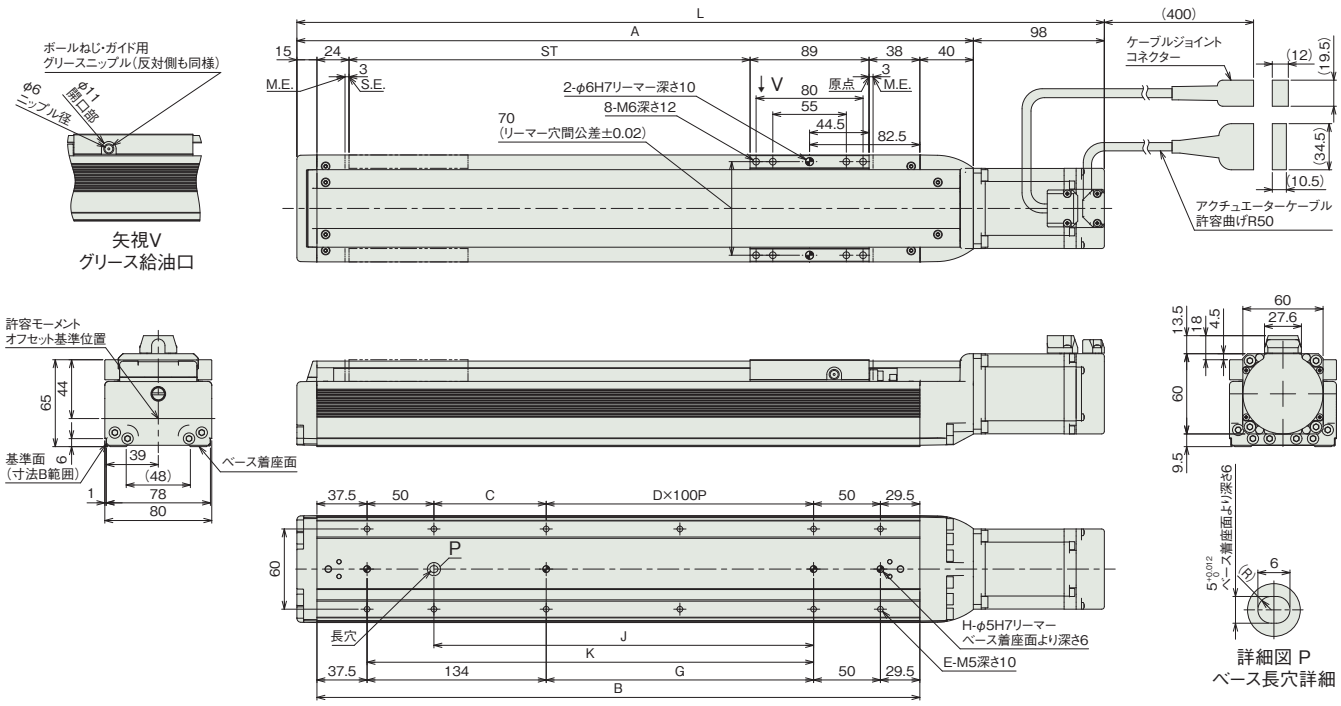
(単位はmm/s)

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) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	404	454	504	554	604	654	704	754	804
A	306	356	406	456	506	556	606	656	706
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651
C	84	34	84	34	84	34	84	34	84
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16
G	0	50	100	150	200	250	300	350	400
H	3	4	4	4	4	4	4	4	4
J	84	134	184	234	284	334	384	434	484
K	134	184	234	284	334	384	434	484	534

■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)	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するためには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS3-SA8R
RCS3P-SA8R

バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 80mm | 200V ACサーボモーター | 100W | 150W

■型式項目

□ - SA8R - WA - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	
RCS3	標準仕様
RCS3P	高精度仕様

タイプ：SA8R

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

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	50mm
⌇	⌇
1100	1100mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	RCS3-SA8R モーターW数		RCS3P-SA8R モーターW数	
	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	–	–	–	–

選定上の注意

(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。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 「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) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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 390mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■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**	3-603	–
CE対応	**CE**	3-604	–
モーター左折返しケーブル背面取出し(注1)	**MLE**	3-606	–
モーター左折返しケーブル側面取出し(注1)	**MLS**	3-606	–
モーター右折返しケーブル背面取出し(注1)	**MRE**	3-606	–
モーター右折返しケーブル側面取出し(注1)	**MRS**	3-606	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
ダブルスライダー仕様	**W**	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	–	–

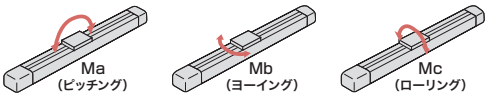
■メインスペック

項目			内容						
モーター		出力(W)	100				150		
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)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		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
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)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100
		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：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：113N·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
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/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

■スライダー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				
モーター(W)	リード(mm)	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 / リード	50～650 (50mmごと)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

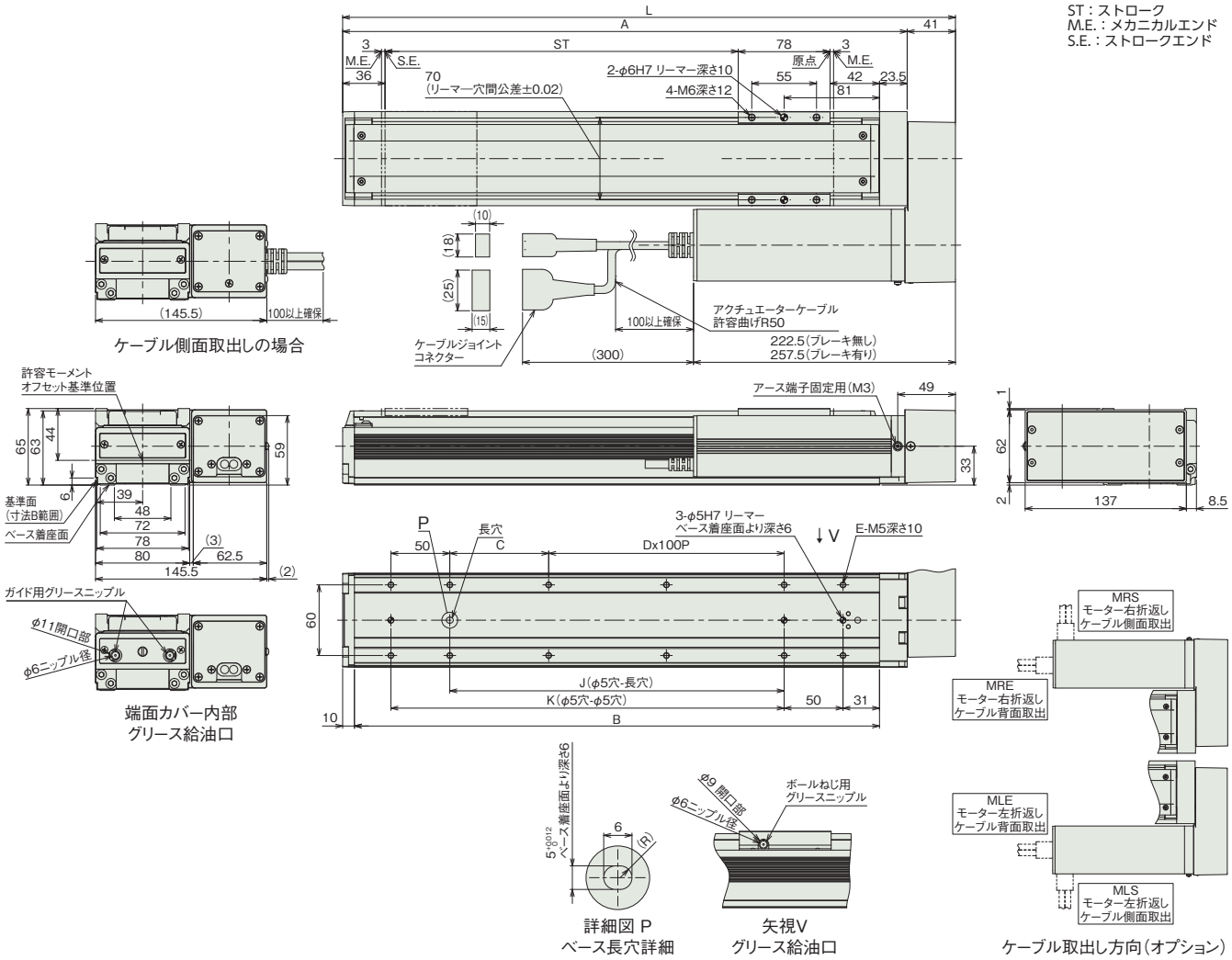
	モーターW数	リード	加減速度別可搬質量 (kg)																				最高速度 (mm/s)	
			0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	100	30	10.5	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0.5	0.25									1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5	3	2.5	2											1200	1200
		10	52	46	40	28	20	10	5.5														600	600
		5	104	80	65																		300	300
	150	30	15.5	13.8	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.5	1									1800	1800
		20	39	34.5	30	21	15	11	7.5	4.5	3.5	2.5											1200	1200
		10	78	69	60	42	30	15	8														600	600
垂直	100	30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1	0.7	0.5	0.4	0.3	0.2									1800	1800
		20	4	4	4	3	2	1.75	1.5	1	0.75	0.5											1200	1200
		10	8	8	8	5.5	4	2	1.5														600	600
		5	16	16	12																		300	300
	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.1	0.8	0.6	0.5	0.4									1800	1800
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.5	1	0.8											1200	1200
		10	12	12	12	8.5	6	3	2														600	600

寸法図

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695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) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

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

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



■ストロークと寸法

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	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5
A	229.5	279.5	329.5	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
B	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
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)	ブレーキ無し(100W)	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9
	ブレーキ無し(150W)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1
	ブレーキ有り(100W)	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	10.0	10.3
	ブレーキ有り(150W)	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS3-SS8R
RCS3P-SS8R

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | モーター折返し | 本体幅 80mm | 200V ACサーボモーター | 100W | 150W | 鉄ベース

■型式項目

	SS8R	WA							
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	

シリーズ	
RCS3	標準仕様
RCS3P	高精度仕様

タイプ：SS8R

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

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	50mm
⌇	⌇
1000	1000mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	RCS3-SS8R モーターW数		RCS3P-SS8R モーターW数	
	100W	150W	100W	150W
50/100	–	–	–	–
150/200	–	–	–	–
250/300	–	–	–	–
350/400	–	–	–	–
450/500	–	–	–	–
550/600	–	–	–	–
650/700	–	–	–	–
750/800	–	–	–	–
850/900	–	–	–	–
950/1000	–	–	–	–

選定上の注意

(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。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
(2) 「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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

■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**	3-603	–
CE対応	**CE**	3-604	–
モーター左折返しケーブル背面取出し(注1)	**MLE**	3-606	–
モーター左折返しケーブル側面取出し(注1)	**MLS**	3-606	–
モーター右折返しケーブル背面取出し(注1)	**MRE**	3-606	–
モーター右折返しケーブル側面取出し(注1)	**MRS**	3-606	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	3-608	–
ダブルスライダー仕様	**W**	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

■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)	–	–

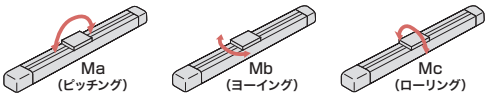
■メインスペック

項目			内容						
モーター		出力(W)	100				150		
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)	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
		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
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：198N·m
	Mb：198N·m
	Mc：416N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：43.4N·m
	Mb：43.4N·m
	Mc：90.9N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はRCS3Pシリーズの仕様です。その他はRCS3、RCS3P共通です。

■スライダー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				
モーター(W)	リード(mm)	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 / リード	50～600 (50mmごと)	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および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

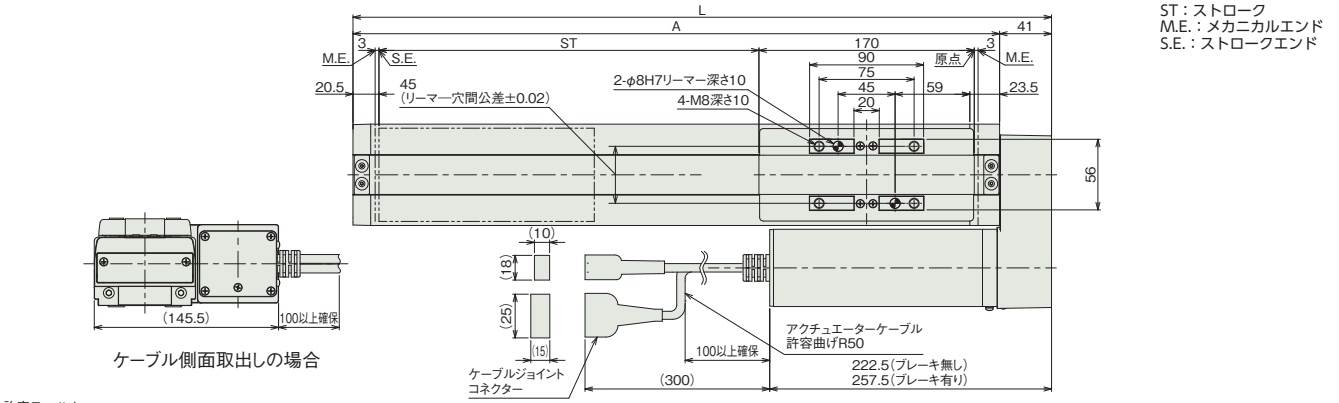
	モーターW数	リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)	
			0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	100	30	10.5	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0.5	0.25									1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5	3	2.5	2											1200	1200
		10	52	46	40	28	20	10	5.5														600	600
		5	104	80	65																		300	300
	150	30	15.5	13.8	12	11	10	8	6	4.5	3	2	1.5	1									1800	1800
		20	39	34.5	30	21	15	11	7.5	4.5	3.5	2.5											1200	1200
		10	78	69	60	42	30	15	8														600	600
垂直	100	30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1	0.7	0.5	0.4	0.3	0.2									1800	1800
		20	4	4	4	3	2	1.75	1.5	1	0.75	0.5											1200	1200
		10	8	8	8	5.5	4	2	1.5														600	600
		5	16	16	12																		300	300
	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5	1.1	0.8	0.6	0.5	0.4									1800	1800
		20	6	6	6	4	3	2.4	2	1.5	1	0.8											1200	1200
		10	12	12	12	8.5	6	3	2														600	600

寸法図

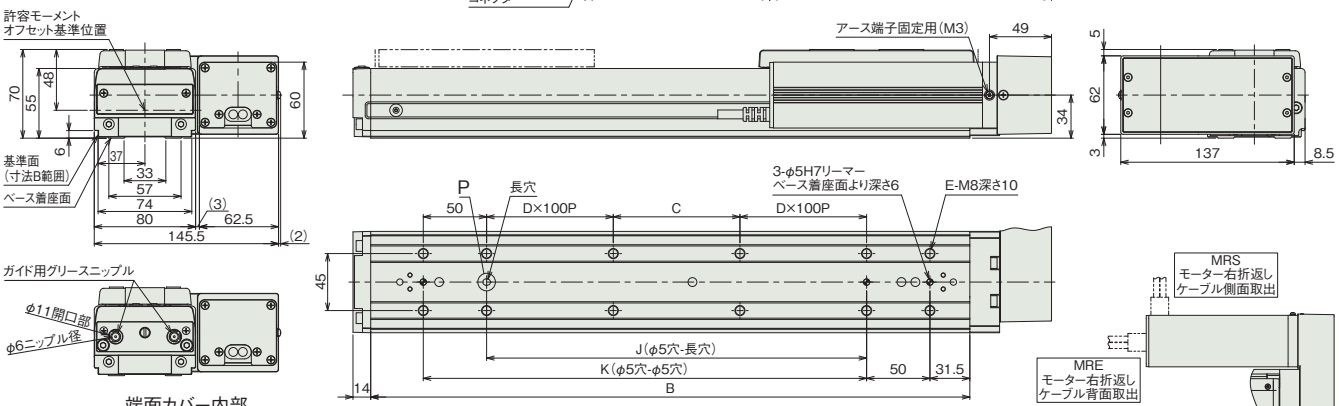
(注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。
(注) ケーブル取出し方向(オプション)の図は上面から見た場合です。

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

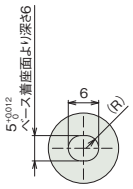
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



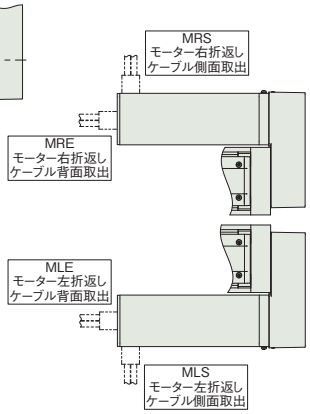
ケーブル側面取出しの場合



端面カバー内部
グリース給油口



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	750	800	850	900	950	1000
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5	1151.5	1201.5	1251.5
A	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	1010.5	1060.5	1110.5	1160.5	1210.5
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)	ブレーキ無し(100W)	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4
	ブレーキ無し(150W)	6.1	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	9.9	10.5	11.0	11.6	12.1	12.7	13.2	13.8	14.3	14.9	15.4	16.0	16.5
	ブレーキ有り(100W)	6.3	6.8	7.4	7.9	8.5	9.0	9.6	10.1	10.7	11.2	11.8	12.3	12.9	13.4	14.0	14.5	15.1	15.6	16.2	16.7
	ブレーキ有り(150W)	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7	16.3	16.8

適応コントローラー

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB / ISPB

サーボモーター 200V（ボールねじ高性能タイプ）				
ISB ISPB	スライダー	ISB/ISPB-SXM-60	3-387	
		ISB-SXM-100	3-391	
		ISB/ISPB-SXL-60	3-395	
		ISB-SXL-100	3-399	
		ISB/ISPB-MXM-100	3-403	
		ISB/ISPB-MXM-200	3-407	
		ISB-MXM-400	3-411	
		ISB/ISPB-MXL-100	3-415	
		ISB/ISPB-MXL-200	3-419	
		ISB-MXL-400	3-423	
		ISB/ISPB-MXMX-200	3-427	
		ISB-MXMX-400	3-431	
		ISB/ISPB-LXM-200	3-435	
		ISB/ISPB-LXM-400	3-439	
		ISB/ISPB-LXL-200	3-443	
		ISB/ISPB-LXL-400	3-447	
		ISB/ISPB-LXMX-200	3-451	
		ISB/ISPB-LXMX-400	3-455	
		ISB/ISPB-LXUWX-200	3-459	
		ISB/ISPB-LXUWX-400	3-463	
		ISB/ISPB-WXM-750	3-467	
		ISB/ISPB-WXMX-750	3-471	

ISB-SXM-60
ISPB-SXM-60

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 90mm | 60W

■型式項目

□ - SXM - WA - 60 - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	
ISB	標準仕様
ISPB	高精度仕様

タイプ：SXM

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
60	60W

リード	
16	16mm
8	8mm
4	4mm

ストローク	
100	100mm
⌇	⌇
900	900mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
100	–	–
150/200	–	–
250/300	–	–
350/400	–	–
450/500	–	–
550/600	–	–
650/700	–	–
750/800	–	–
850/900	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク650~900)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。
(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-388、3-390ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) ボール保持機構付きガイド（RT）を使用する場合は、垂直可搬質量が -0.5kg となります。
(6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［30mm］：1050mm、最大［90mm］：1350mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(8) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

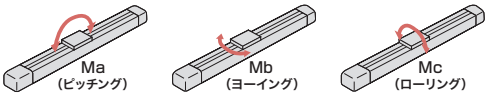
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	13	27	55
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	3.5	7	14
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	0.8	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	53.1	106.1	212.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	3.5	7	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)	900	900	900
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：143 N·m
	Mb：205 N·m
	Mc：336 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：752 N·m
	Mb：1070 N·m
	Mc：671 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注7)	Ma：32.9 N·m
	Mb：47.0 N·m
	Mc：76.8 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：スライダー実スパン最小[30mm]140 N·m、最大[90mm]228 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[30mm]200 N·m、最大[90mm]325 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[30mm]125 N·m、最大[90mm]125 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																	
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
16	960	13	13	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	4	3.5									3.5	3.5	3.5	3	2.6	2.3	2								
8	480	27	27	27	20	15	12														7	7	7	6	5										
4	240	55	50	38	30																14	13	12												

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																	
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
16	960	11.5	11.5	11.5	9	7	5.5	4.5	4	3	2.5	2									2	2	2	1.5	1.1	0.8	0.5									
8	480	25.5	25.5	25.5	18.5	13.5	10.5														5.5	5.5	5.5	4.5	3.5										
4	240	53.5	48.5	36.5	28.5																12.5	11.5	10.5												

ストロークと最高速度

ストローク / リード	100～600 (50mmごと)	650・700	750・800	850・900
16	960	655	515	415
8	480	330	260	210
4	240	165	130	100

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

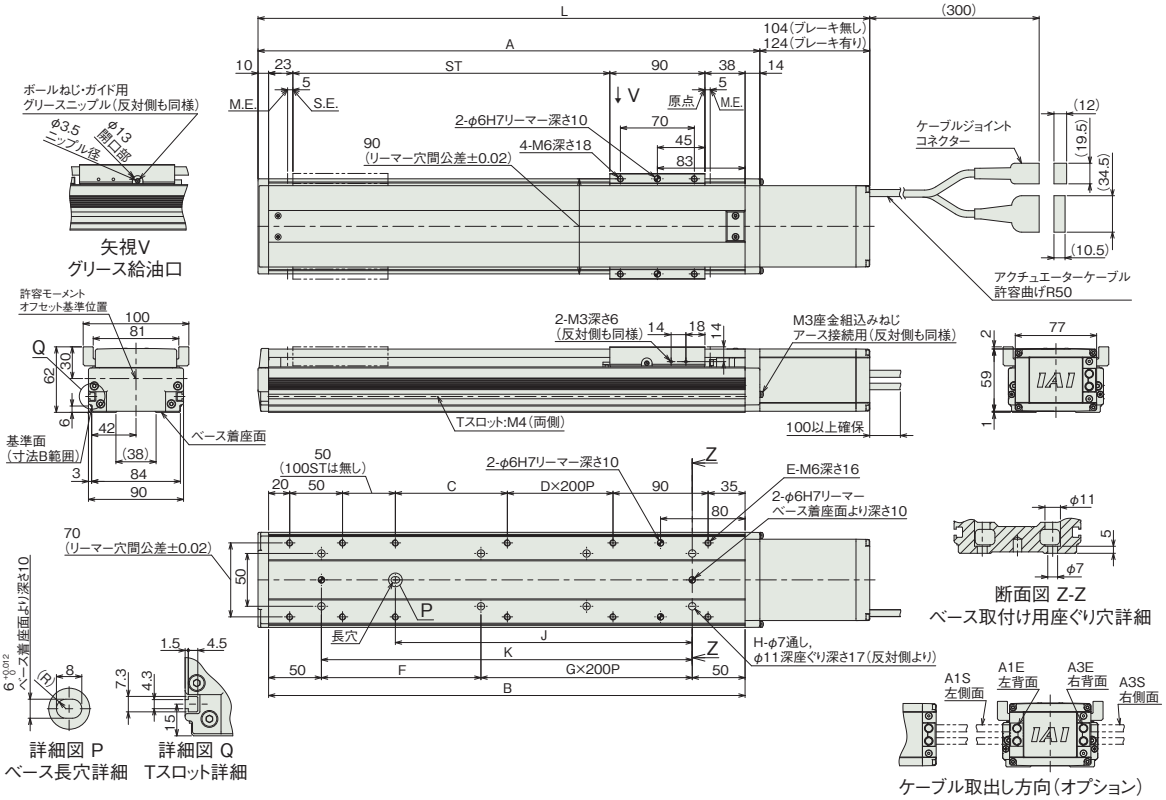
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	16	19.5	16.9	15	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	4	3.5	3.1	2.8	2.5	2.2	2	1.8	1.6	1.5	960	960
	8	40.5	35	31	27	20	15	12	10.2	8	4											480	480
	4	77	55	50	38	30																240	240
垂直	16	3.5	3.5	3.5	3.5	3	2.6	2.3	2	1.8	1.6	1.4	1.2	1	0.8	0.6	0.5					960	960
	8	7	7	7	7	6	5	4	2													480	480
	4	14	14	13	12																	240	240

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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
L	ブレーキ無し	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ有り	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
A		275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075
B		251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
C		56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
D		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
G		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
H		4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
J		131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
K		151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951

■ストローク別質量

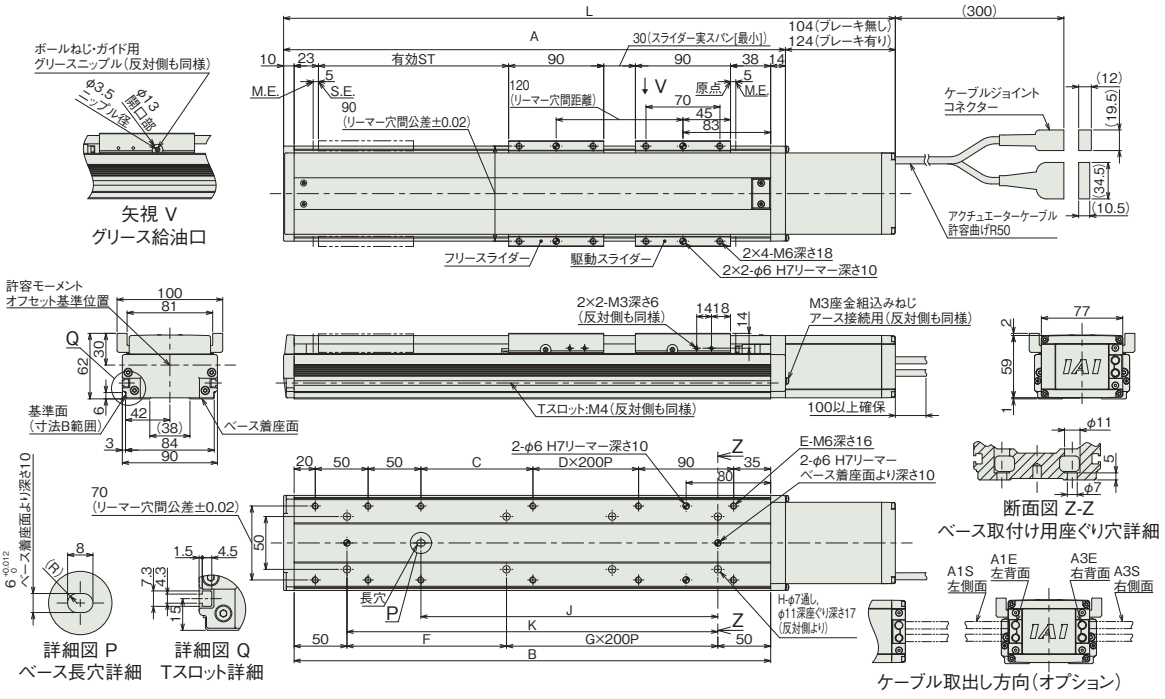
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.0	3.4	3.8	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9	6.3	6.6	7.0	7.3	7.7	8.0	8.4	8.7
	ブレーキ有り	3.3	3.7	4.0	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720
L	ブレーキ無し	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ有り	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
A		425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075
B		401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
C		156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
G		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
H		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
J		231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
K		301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720
質量(kg)	ブレーキ無し	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2
	ブレーキ有り	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.7	8.0	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.2	10.5

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-SXM-100

±10μm 標準 / バッテリーレスアブソ / 本体幅 90 mm / 100 W

■型式項目

ISB - SXM - WA - 100 - 36 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
ISB	SXM	WA：バッテリーレスアブソ	100：100W	36：36mm	100～1100：100mm～1100mm（50mmごと）	T2：SCON, XSEL T4：RCON, RSEL, SCON2, XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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
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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	–	マスター軸指定（センサー勝手違い）	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク650～1100）	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様（注3）	W	3-610	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（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）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-392、3-394ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) ボール保持機構付きガイド（RT）を使用する場合は、垂直可搬質量が -0.5kg となります。
(6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［30mm］：1050mm、最大［90mm］：1350mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(8) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

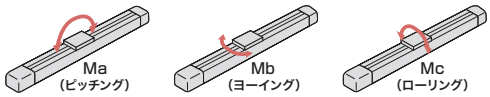
項目		内容
リード		ボールねじリード(mm)	36
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2160
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	2
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2160
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	1.6
推力		定格推力(N)	47.2
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kgf)	2
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	1100
		ストロークピッチ(mm)	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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	±0.01 mm
ロストモーション	0.05 mm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(シングルスライダー仕様)	Ma：143 N·m
	Mb：205 N·m
	Mc：336 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：752 N·m
	Mb：1070 N·m
	Mc：671 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注6)	Ma：32.9 N·m
	Mb：47.0 N·m
	Mc：76.8 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：スライダー実スパン最小[30mm]140 N·m、最大[90mm]228 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[30mm]200 N·m、最大[90mm]325 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[30mm]125 N·m、最大[90mm]125 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
36	2160	10	10	10	9	8.2	7.5	6.7	6	5.5	5	4.5	4.3	4.1	4	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
36	2160	8.5	8.5	8.5	7.5	6.7	6	5.2	4.5	4	3.5	3	2.8	2.6	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

ストロークと最高速度

ストローク / リード	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
36	1100	1425	1700	1925	2075	2125	2160				2000	1740	1520	1340	1190	1065	960	865	790	721	660

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

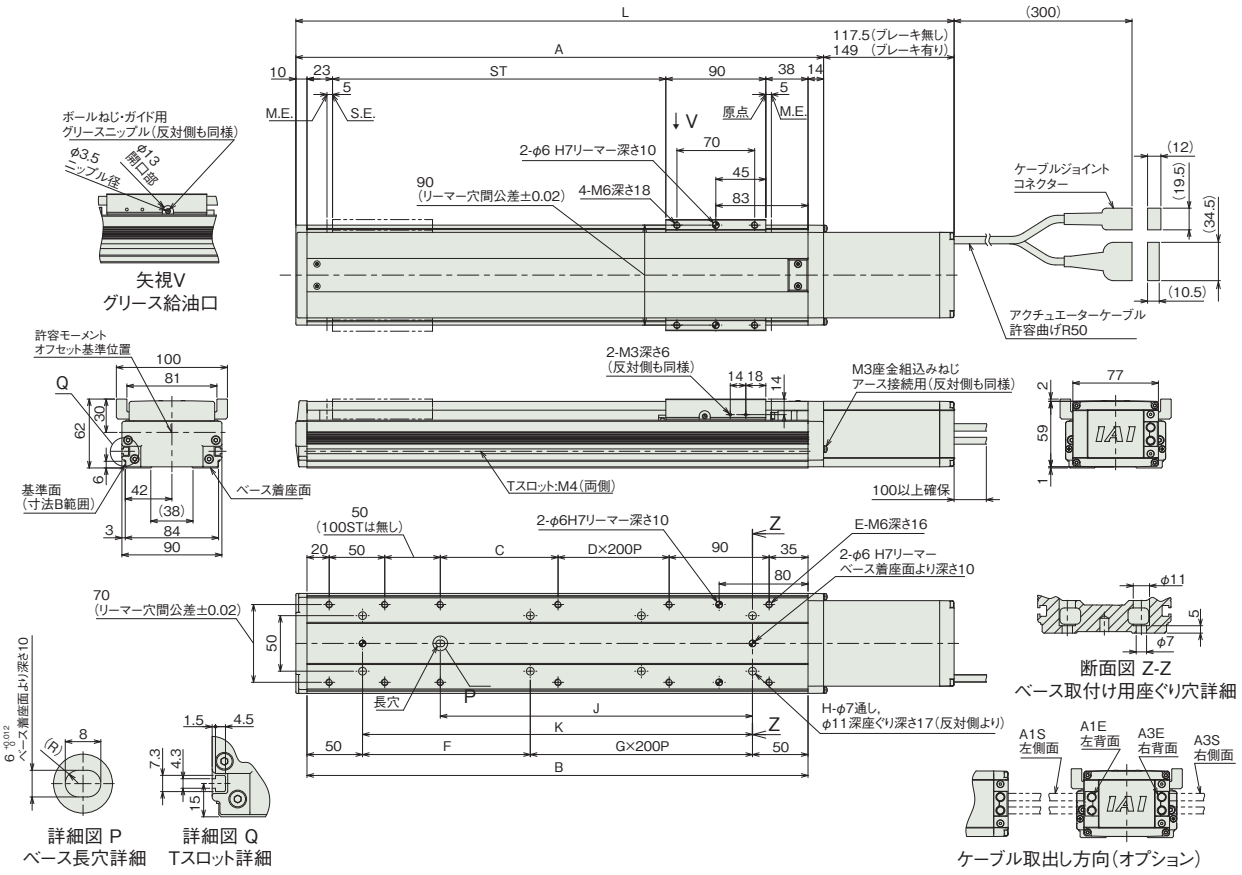
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																													最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後
水平	36	10	10	10	10	9	8.2	7.5	6.7	6	5.5	5	4.5	4.3	4.1	4	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5	3.2	2.9	2.6	2.3	2	1.9	1.8	1.7	1.6	1.5	2160	2160
垂直	36	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2															2160	2160

寸法図

CAD図面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) 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。

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



■ストロークと寸法

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	ブレーキ無し	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5
	ブレーキ有り	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424
A		275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275
B		251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251
C		56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
D		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
G		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
H		4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
J		131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081
K		151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151

■ストローク別質量

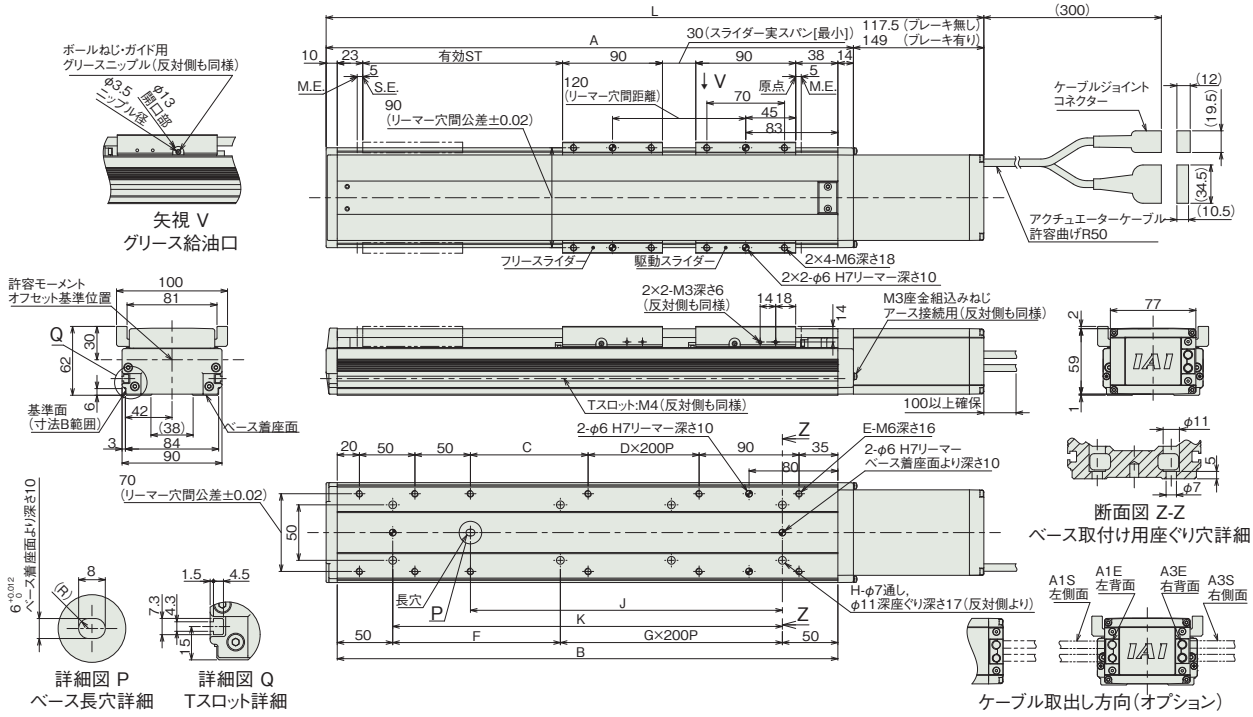
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.2	3.6	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.7	10.0	10.4
	ブレーキ有り	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7	6.0	6.4	6.8	7.1	7.5	7.8	8.2	8.5	8.9	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920
L	ブレーキ無し	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5
	ブレーキ有り	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424
A		425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275
B		401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251
C		156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
G		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
H		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
J		231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081
K		301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920
質量(kg)	ブレーキ無し	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.2	11.5	11.9
	ブレーキ有り	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.3	8.6	9.0	9.3	9.7	10.0	10.4	10.7	11.1	11.5	11.8	12.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-SXL-60
ISPB-SXL-60

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | ロングスライダー | 本体幅 90mm | 60W

■型式項目

	- SXL -	WA	- 60 -		-	-	-	-	-
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

シリーズ	
ISB	標準仕様
ISPB	高精度仕様

タイプ
SXL

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
60	60W

リード	
16	16mm
8	8mm
4	4mm

ストローク	
130	130mm
～	～
880	880mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
130/180	–	–
230/280	–	–
330/380	–	–
430/480	–	–
530/580	–	–
630/680	–	–
730/780	–	–
830/880	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
ブレーキ	B	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク130～580)	ST	3-609	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク630～880)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	ダブルスライダー仕様(注3)	W	3-610	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-396、3-398ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［30mm］：1250mm、最大［90mm］：1550mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

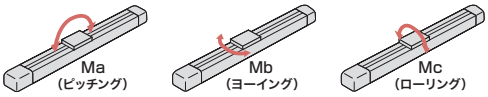
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	13	27	55
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	3.5	7	14
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	0.8	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	53.1	106.1	212.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	3.5	7	14
ストローク		最小ストローク(mm)	130	130	130
		最大ストローク(mm)	880	880	880
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：216 N·m
	Mb：308 N·m
	Mc：415 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：983 N·m
	Mb：1400 N·m
	Mc：756 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注6)	Ma：46.3 N·m
	Mb：66.2 N·m
	Mc：89.0 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：スライダー実スパン最小[30mm]188 N·m、最大[90mm]286 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[30mm]269 N·m、最大[90mm]409 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[30mm]145 N·m、最大[90mm]145 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
16	960	13	13	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	4	3.5									3.5	3.5	3.5	3	2.6	2.3	2								
8	480	27	27	27	20	15	12														7	7	7	6	5										
4	240	55	50	38	30																14	13	12												

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
16	960	11.5	11.5	11.5	9	7	5.5	4.5	4	3	2.5	2									2	2	2	1.5	1.1	0.8	0.5									
8	480	25.5	25.5	25.5	18.5	13.5	10.5														5.5	5.5	5.5	4.5	3.5										
4	240	53.5	48.5	36.5	28.5																12.5	11.5	10.5												

ストロークと最高速度

ストローク / リード	130～580 (50mmごと)	630・680	730・780	830・880
16	960	655	515	415
8	480	330	260	210
4	240	165	130	100

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

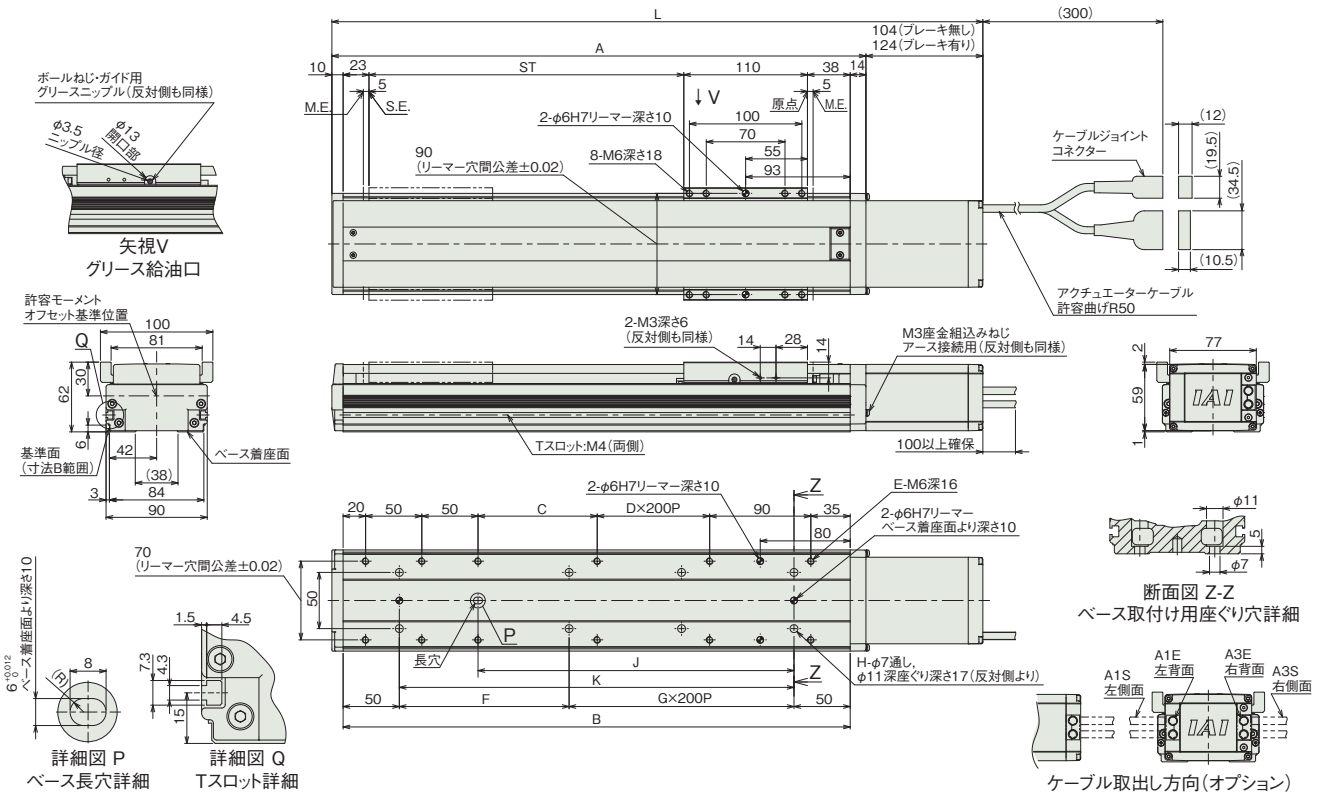
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	16	19.5	16.9	15	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	4	3.5	3.1	2.8	2.5	2.2	2	1.8	1.6	1.5	960	960
	8	40.5	35	31	27	20	15	12	10.2	8	4											480	480
	4	77	55	50	38	30																240	240
垂直	16	3.5	3.5	3.5	3.5	3	2.6	2.3	2	1.8	1.6	1.4	1.2	1	0.8	0.6	0.5					960	960
	8	7	7	7	7	6	5	4	2													480	480
	4	14	14	13	12																	240	240

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
L	ブレーキ無し	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ有り	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
A		325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075
B		301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
C		56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
D		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
G		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
H		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
J		131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
K		201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951

■ストローク別質量

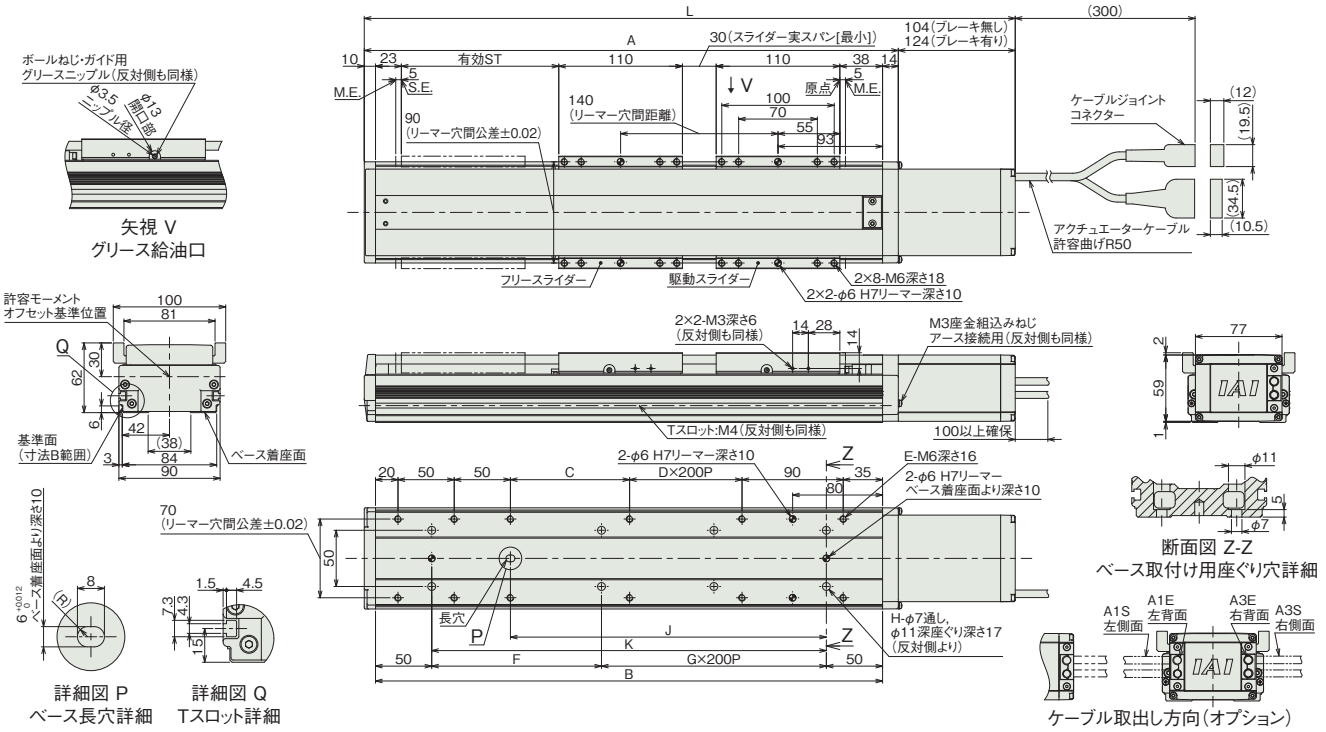
ストローク		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8
	ブレーキ有り	3.8	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9	6.3	6.6	7.0	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680
L	ブレーキ無し	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ有り	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
A		475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075
B		451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
C		206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
G		1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
H		6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
J		281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
K		351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.1	6.4	6.8	7.1	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	10.0	10.3
	ブレーキ有り	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.3	10.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-SXL-100

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | ロングスライダー | 本体幅 90mm | 100W

■型式項目

ISB - SXL - WA - 100 - 36 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
ISB	SXL	WA：バッテリーレスアブソ	100：100W	36：36mm	130～1080：130mm～1080mm（50mmごと）	T2：SCON, XSEL T4：RCON, RSEL, SCON2, XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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
130/180	—
230/280	—
330/380	—
430/480	—
530/580	—
630/680	—
730/780	—
830/880	—
930/980	—
1030/1080	—

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	3-603	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	—
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	—	マスター軸指定	LM	3-606	—
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	—	マスター軸指定（センサー勝手違い）	LLM	3-606	—
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	—	原点逆仕様	NM	3-607	—
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	—	スレーブ軸指定	S	3-606	—
ブレーキ	B	3-603	—	真直度高精度仕様（ストローク130～580）	ST	3-609	—
クリープセンサー	C	3-603	—	真直度高精度仕様（ストローク630～1080）	ST	3-609	—
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	—	ダブルスライダー仕様（注3）	W	3-610	—
原点リミットスイッチ	L	3-606	—				

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（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）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-400、3-402ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 550mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［30mm］：1250mm、最大［90mm］：1550mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

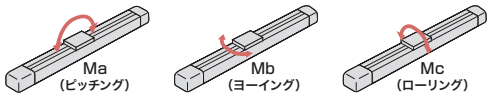
項目		内容
リード		ボールねじリード(mm)	36
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2160
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	2.0
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	2
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2160
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	1.6
推力		定格推力(N)	47.2
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kgf)	2
ストローク		最小ストローク(mm)	130
		最大ストローク(mm)	1080
		ストロークピッチ(mm)	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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	±0.01 mm
ロストモーション	0.05 mm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(シングルスライダー仕様)	Ma：216 N·m
	Mb：308 N·m
	Mc：415 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：983 N·m
	Mb：1400 N·m
	Mc：756 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注6)	Ma：46.3 N·m
	Mb：66.2 N·m
	Mc：89.0 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：スライダー実スパン最小[30mm]188 N·m、最大[90mm]286 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[30mm] 269N·m、最大[90mm] 409N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[30mm] 145N·m、最大[90mm] 145N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
36	2160	10	10	10	9	8.2	7.5	6.7	6	5.5	5	4.5	4.3	4.1	4	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
36	2160	8.5	8.5	8.5	7.5	6.7	6	5.2	4.5	4	3.5	3	2.8	2.6	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

ストロークと最高速度

ストローク / リード	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
36	1425	1700	1925	2075	2125	2160				2000	1740	1520	1340	1190	1065	960	865	790	721	660

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

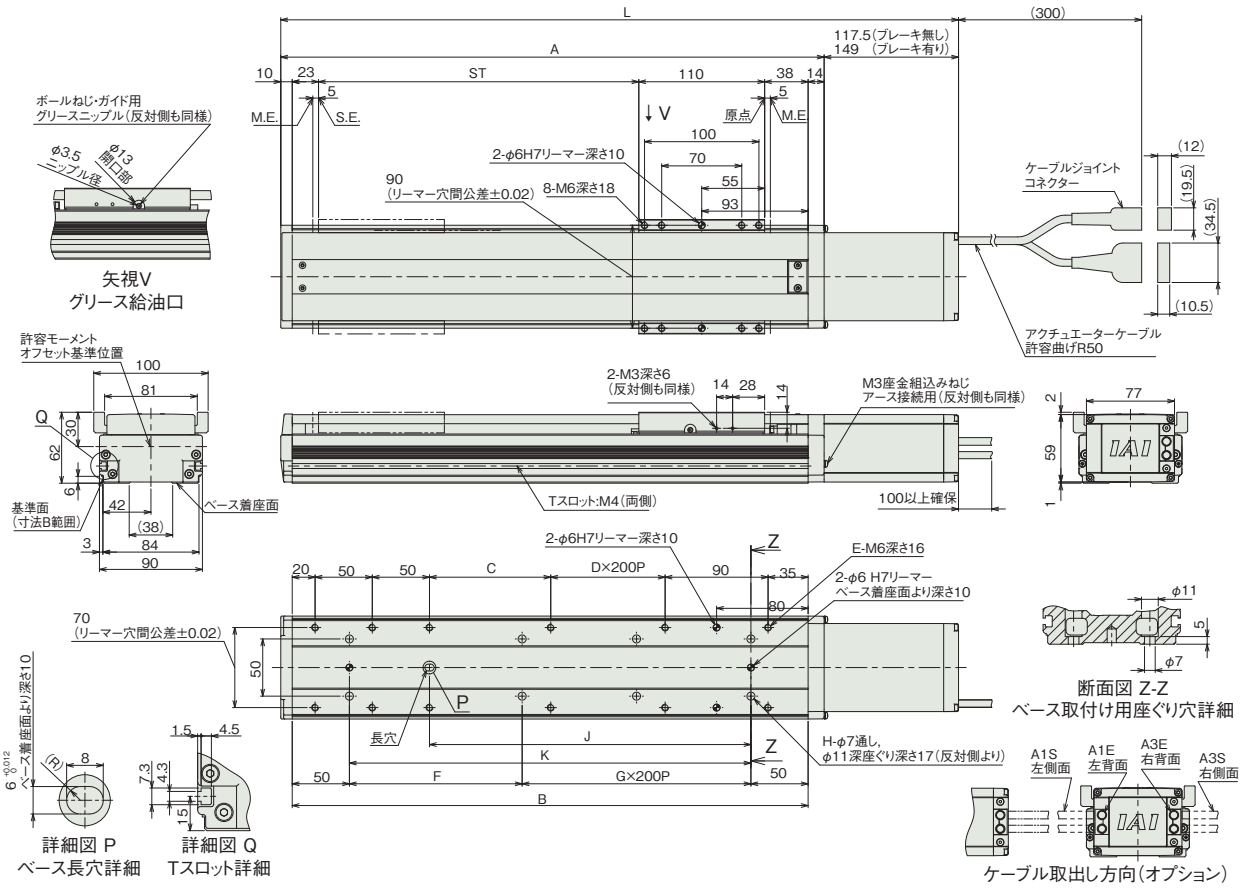
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																													最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後
水平	36	10	10	10	10	9	8.2	7.5	6.7	6	5.5	5	4.5	4.3	4.1	4	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5	3.2	2.9	2.6	2.3	2	1.9	1.8	1.7	1.6	1.5	2160	2160
垂直	36	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2															2160	2160

寸法図

CAD図面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) 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。

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



■ストロークと寸法

ストローク		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
L	ブレーキ無し	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5
	ブレーキ有り	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424
A		325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275
B		301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251
C		56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
D		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
G		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
H		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
J		131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081
K		201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151

■ストローク別質量

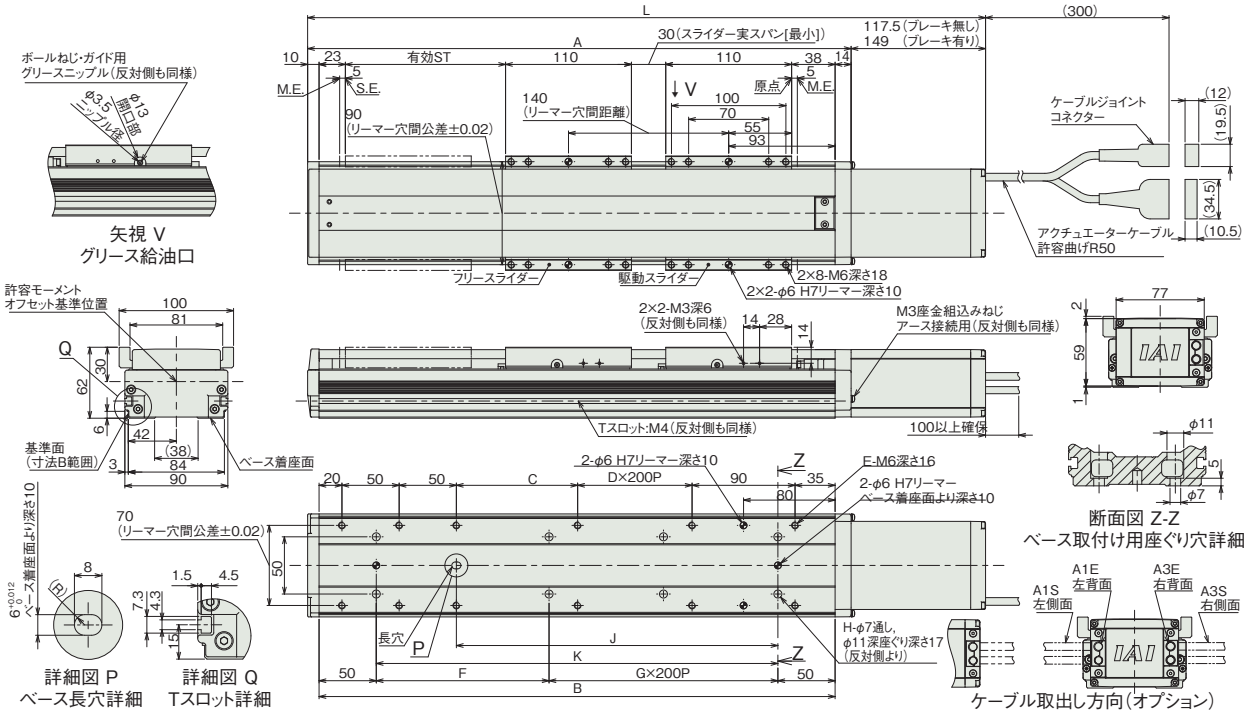
ストローク		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.8	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5
	ブレーキ有り	4.0	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
L	ブレーキ無し	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5
	ブレーキ有り	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424
A		475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275
B		451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251
C		206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
G		1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
H		6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
J		281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081
K		351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
有効ストローク	スライダー実スパン最小[30mm]	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
	スライダー実スパン最大[90mm]	—	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.3	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.5	10.9	11.3	11.6	12.0
	ブレーキ有り	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.1	10.5	10.8	11.2	11.6	11.9	12.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-MXM-100
ISPB-MXM-100

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 120mm | 100W

■型式項目

	– MXM –	WA –	100 –		–		–		–
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

シリーズ	
ISB	標準仕様
ISPB	高精度仕様

タイプ
MXM

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
100	100W

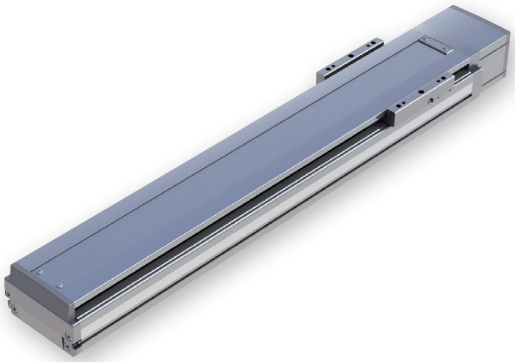
リード	
30	30mm
20	20mm
10	10mm
5	5mm

ストローク	
100 ～ 1100	100mm ～ 1100mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表(標準価格)

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

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク650～1100)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。
(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-404、3-406ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) ボール保持機構付きガイド（RT）を使用する場合は、垂直可搬質量が -0.5kg となります。
(6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［35mm］：1375mm、最大［120mm］：1800mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(8) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

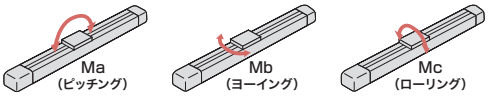
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	15	23	45	85
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	2.5	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	56.6	84.9	169.7	339.7
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	5	10	20
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

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：341 N·m
	Mb：487 N·m
	Mc：796 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：1720 N·m
	Mb：2460 N·m
	Mc：1590 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注7)	Ma：81.0 N·m
	Mb：116 N·m
	Mc：189 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]332 N·m、最大[120mm]561 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]475 N·m、最大[120mm]801 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]307 N·m、最大[120mm]307 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																	
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	3.5	3									2.5	2.5	2.5	2.2	1.9	1.7	1.5	1.4	1.2	1.1	1					
20	1200	23	23	23	18	15	13	11	9	8	7	6									5	5	5	4.5	4	3.5	3	2.8	2.5							
10	600	45	45	45	30	23	20														10	10	10	8	7											
5	300	85	80	60	45																20	17	15													

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																	
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
30	1800	12.5	12.5	12.5	8.5	6.5	4.5	3.5	2.5	1.5	1	0.5																								
20	1200	20.5	20.5	20.5	15.5	12.5	10.5	8.5	6.5	5.5	4.5	3.5									2.5	2.5	2.5	2	1.5	1	0.5	0.3								
10	600	42.5	42.5	42.5	27.5	20.5	17.5														7.5	7.5	7.5	5.5	4.5											
5	300	82.5	77.5	57.5	42.5																17.5	14.5	12.5													

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	100~700 (50mmごと)	750・800	850・900	950・1000	1050・1100
30	1800	1290	1045	860	690
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

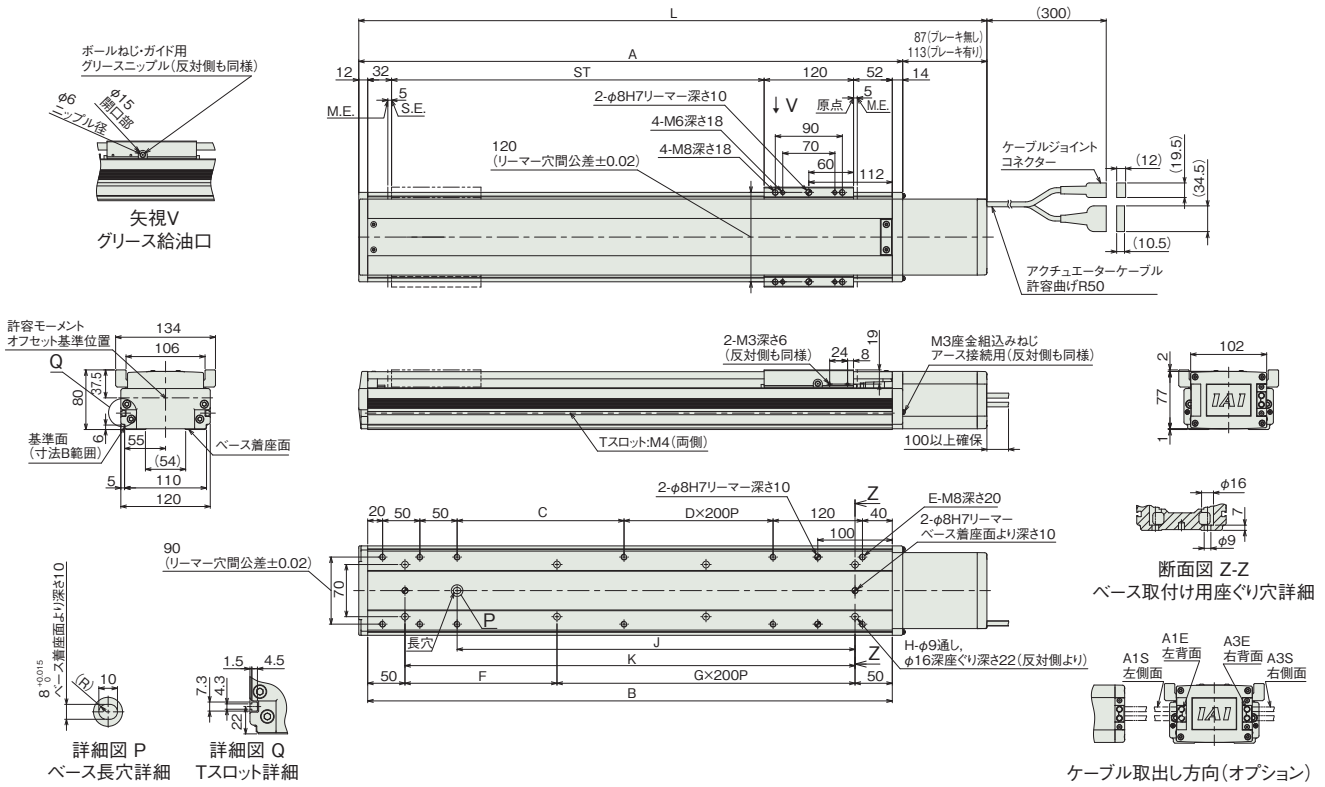
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	30	22.5	19.5	17.5	15	11	9	7	6	5	4	3.5	3	2.5	2.25	2	1.75	1.5	1.25	1	0.75	1800	1800
	20	34.5	30	26.5	23	18	15	13	11	9	8	7	6	5	4	3	2.5	2	1.5	1	0.5	1200	1200
	10	67.5	58.5	52	45	30	23	20														600	600
	5	119	85	80	60	45																300	300
垂直	30	オフボードチューニング非対応																					
	20	オフボードチューニング非対応																					
	10	10	10	10	10	8	7															600	600
	5	20	20	17	15																	300	300

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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



■ストロークと寸法

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	ブレーキ無し	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
	ブレーキ有り	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A		330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

■ストローク別質量

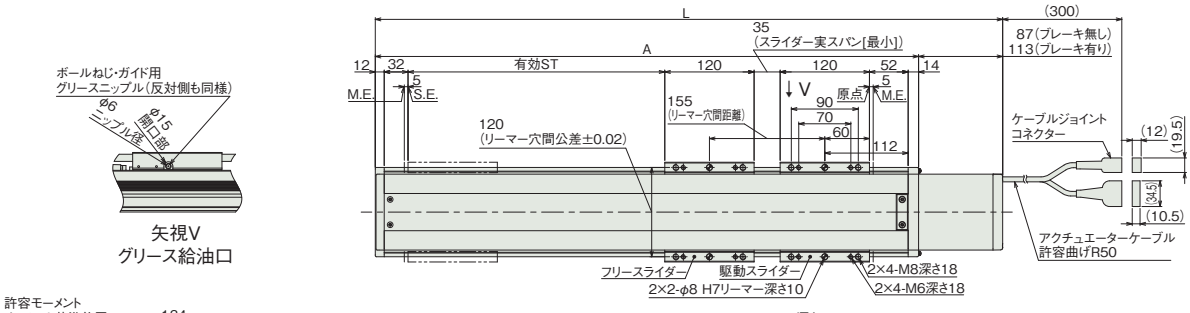
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量(kg)	ブレーキ無し	6.0	6.6	7.2	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.7	17.4	18.0	18.7
	ブレーキ有り	6.4	7.1	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2	10.9	11.5	12.1	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.6	17.2	17.9	18.5	19.1

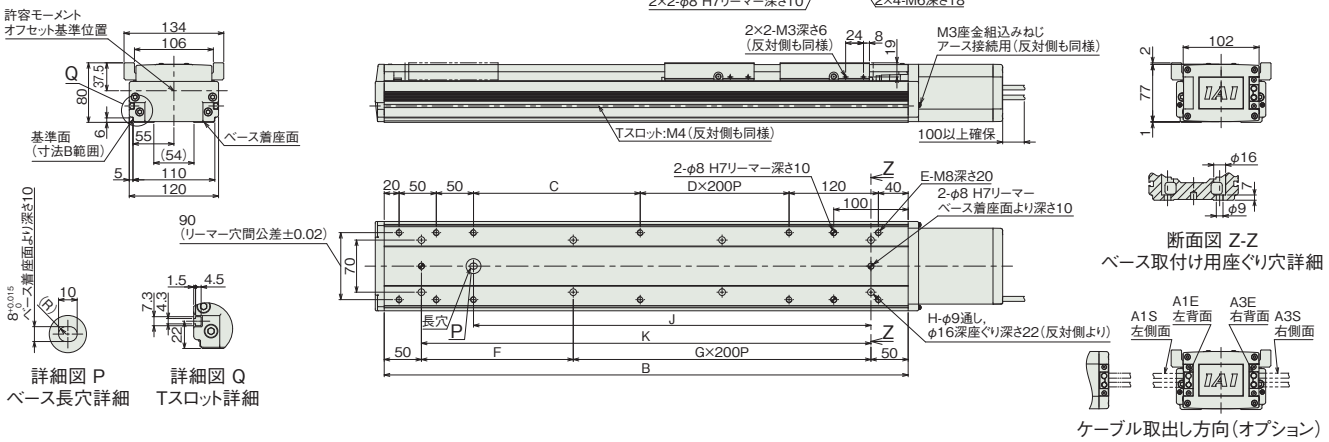
寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
	ブレーキ有り	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A		530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.0	11.6	12.3	12.9	13.5	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5	21.2
	ブレーキ有り	11.5	12.1	12.7	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-MXM-200
ISPB-MXM-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 120mm | 200W

■型式項目

	– MXM –	WA –	200 –		–		–		–
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

シリーズ	
ISB	標準仕様
ISPB	高精度仕様

タイプ
MXM

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
200	200W

リード	
30	30mm
20	20mm
10	10mm
5	5mm

ストローク	
100 ～ 1100	100mm ～ 1100mm (50mmごと)

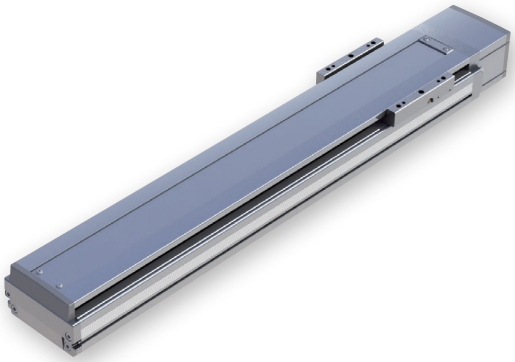
適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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



ストローク別価格表(標準価格)

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

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク650～1100)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。
(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-408、3-410ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小[35mm]：1375mm、最大[120mm]：1800mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

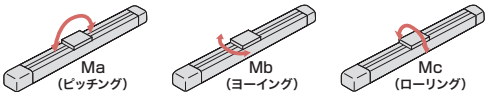
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	30	45	90	110
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	6	10	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	113.9	170.9	341.8	683.6
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

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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 (シングルスライダー仕様)	Ma：341 N·m
	Mb：487 N·m
	Mc：796 N·m
静的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注6)	Ma：1720 N·m
	Mb：2460 N·m
	Mc：1590 N·m
動的許容モーメント (シングルスライダー仕様) (注7)	Ma：81.0 N·m
	Mb：116 N·m
	Mc：189 N·m
動的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注7)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]332 N·m、最大[120mm]561 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]475 N·m、最大[120mm]801 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]307 N·m、最大[120mm]307 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
30	1800	30	30	30	24	20	17	15	13	12	10	9									6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2					
20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	13	12									10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5							
10	600	90	90	90	66	51	40														20	20	20	17	15											
5	300	110	100	90	80																40	34	30													

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
30	1800	27.5	27.5	27.5	21.5	17.5	14.5	12.5	10.5	9.5	7.5	6.5									3.5	3.5	3.5	3	2.5	2	1.5	1	0.5							
20	1200	42.5	42.5	42.5	32.5	25.5	20.5	17.5	14.5	12.5	10.5	9.5									7.5	7.5	7.5	6	5	4.5	3.5	3	2.5							
10	600	87.5	87.5	87.5	63.5	48.5	37.5														17.5	17.5	17.5	14.5	12.5											
5	300	107.5	97.5	87.5	77.5																37.5	31.5	27.5													

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	100~700 (50mmごと)	750・800	850・900	950・1000	1050・1100
30	1800	1290	1045	860	690
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

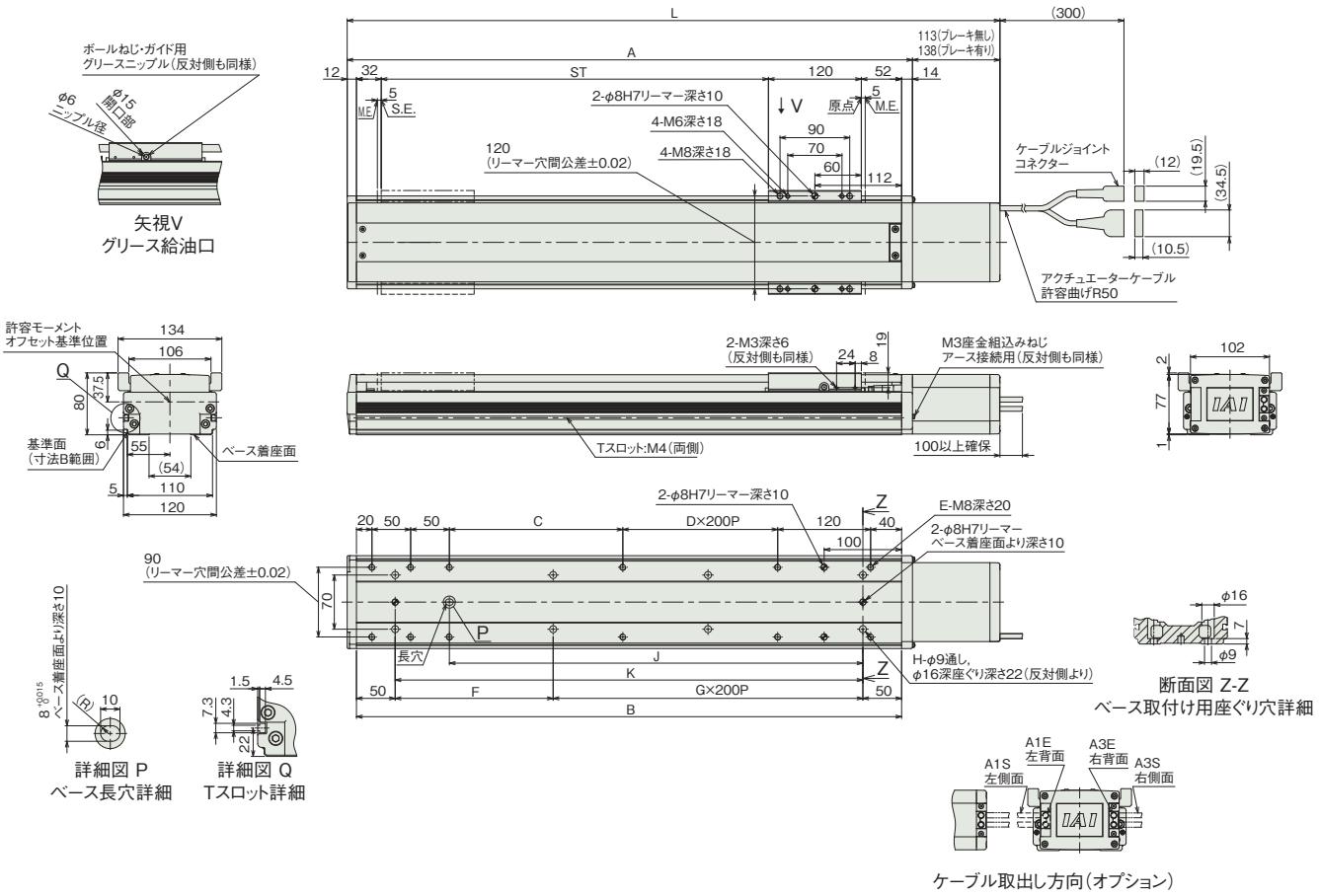
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	30	45	39	34.5	30	24	20	17	15	13	12	10	9	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5	4.5	1800	1800
	20	67.5	58.5	52	45	35	28	23	20	17	15	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	1200	1200
	10	135	117	104	90	66	51	40														600	600
	5	154	110	100	90	80																300	300
垂直	30	オフボードチューニング非対応																					
	20	オフボードチューニング非対応																					
	10	20	20	20	20	17	15															600	600
	5	40	40	34	30																	300	300

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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	ブレーキ無し	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
	ブレーキ有り	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A		330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

■ストローク別質量

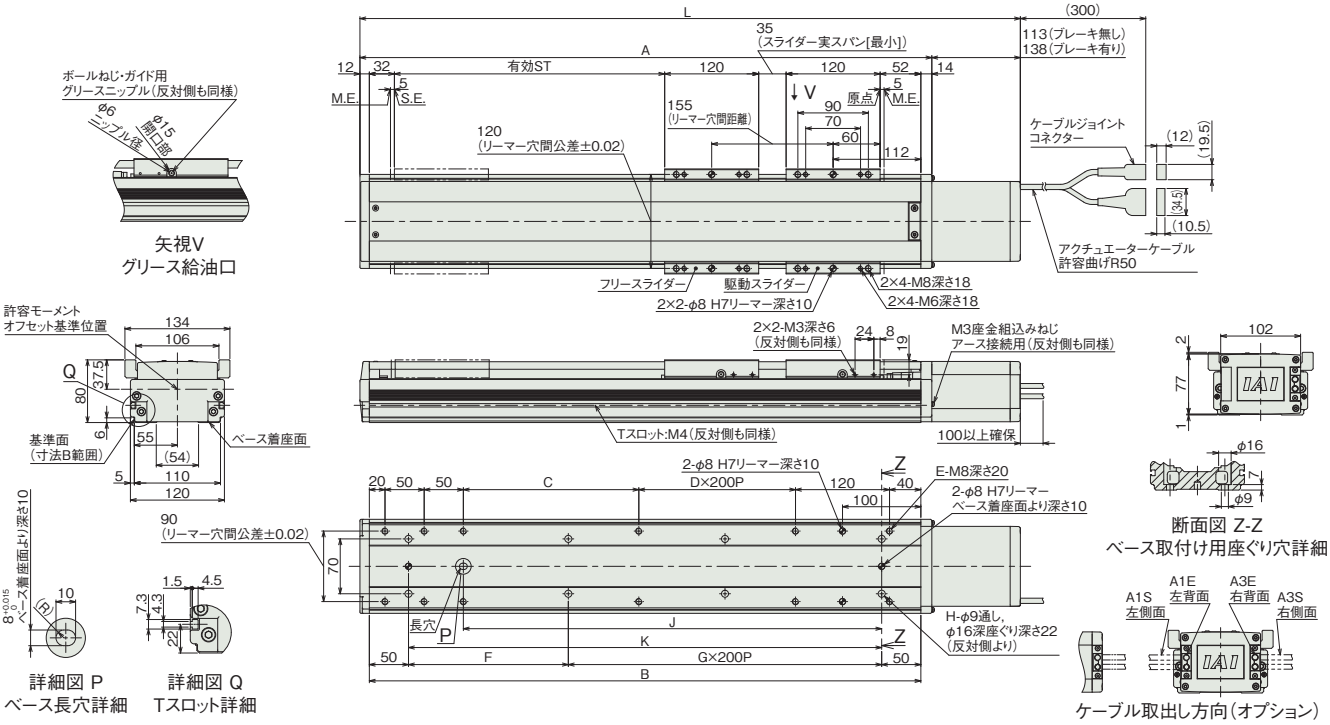
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.4	7.1	7.7	8.3	9.0	9.6	10.2	10.9	11.5	12.1	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.6	17.2	17.9	18.5	19.1
	ブレーキ有り	7.0	7.6	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
	ブレーキ有り	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A		530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.5	12.1	12.7	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6
	ブレーキ有り	12.0	12.7	13.3	13.9	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.7	20.3	20.9	21.6	22.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-MXM-400

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 120mm | 400W

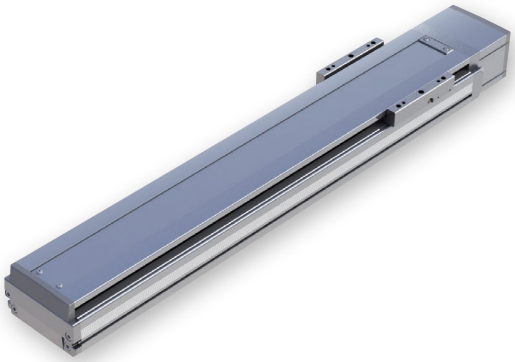
■型式項目

ISB - MXM - WA - 400 - 48 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
ISB	MXM	WA：バッテリーレスアブソ	400：400W	48：48mm	100～1300：100mm～1300mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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
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	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	–	マスター軸指定（センサー勝手違い）	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク650～1300）	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様（注3）	W	3-610	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（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）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-412、3-414ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

（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。
（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）動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
（4）取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
（5）取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
（6）張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［35mm］：1375mm、最大［120mm］：1800mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
（7）ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

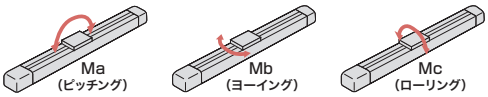
項目		内容
リード		ボールねじリード(mm)	48
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	1.6
推力		定格推力(N)	141.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kgf)	6
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	1300
		ストロークピッチ(mm)	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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	0.05mm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(シングルスライダー仕様)	Ma：341 N·m
	Mb：487 N·m
	Mc：796 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：1720 N·m
	Mb：2460 N·m
	Mc：1590 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注6)	Ma：81.0 N·m
	Mb：116 N·m
	Mc：189 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]332 N·m、最大[120mm]561 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]475 N·m、最大[120mm]801 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]307 N·m、最大[120mm]307 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
48	2500	20	20	20	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13	12.6	12.2	11.8	11.4	11	10.8	10.4	10	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
48	2500	17.5	17.5	17.5	16.6	15.7	14.8	13.9	13	12.1	11.3	10.5	10.1	9.7	9.3	8.9	8.5	8.3	7.9	7.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5

ストロークと最高速度

ストローク / リード	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
48	1025	1325	1575	1825	2025	2200	2350	2400	2500					2270	2030	1825	1645	1495	1365	1250	1150	1060	980	910	845

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

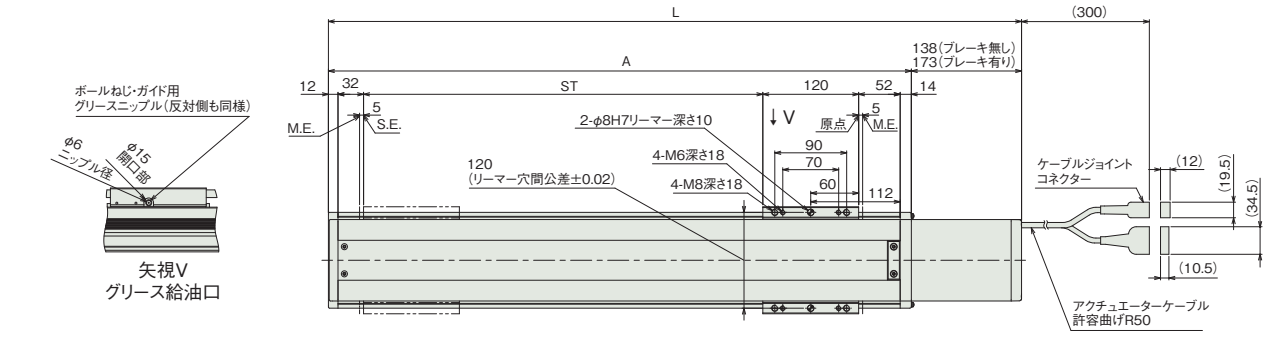
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																												最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後
水平	48	20	20	20	20	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13	12.6	12.2	11.8	11.4	11	10.8	10.4	10	9.4	8.8	8.2	7.6	7	6.6	6.2	5.8	5.4	5	2500	2500
垂直	48	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6															2500	2500

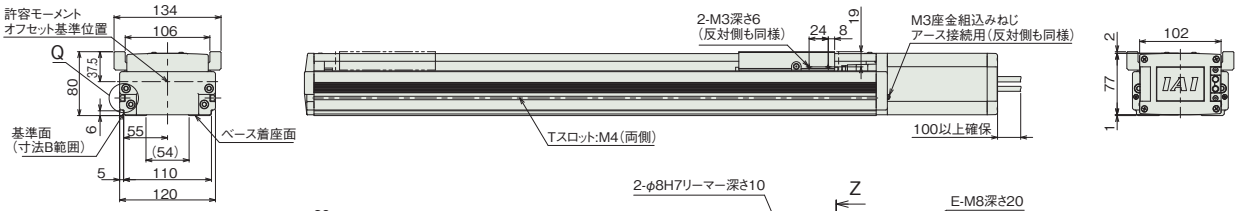
寸法図

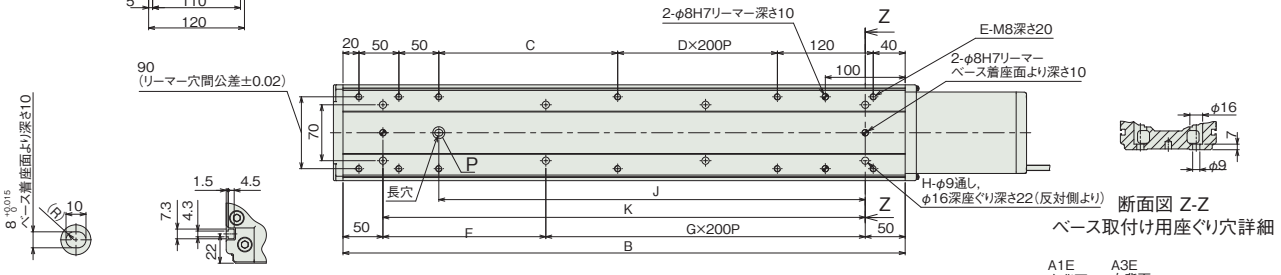
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

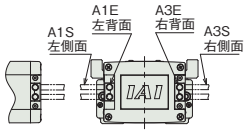
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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)

■ストロークと寸法

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	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
	ブレーキ有り	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
A		330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
B		304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504
C		24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		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
G		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
H		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
J		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
K		204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404

■ストローク別質量

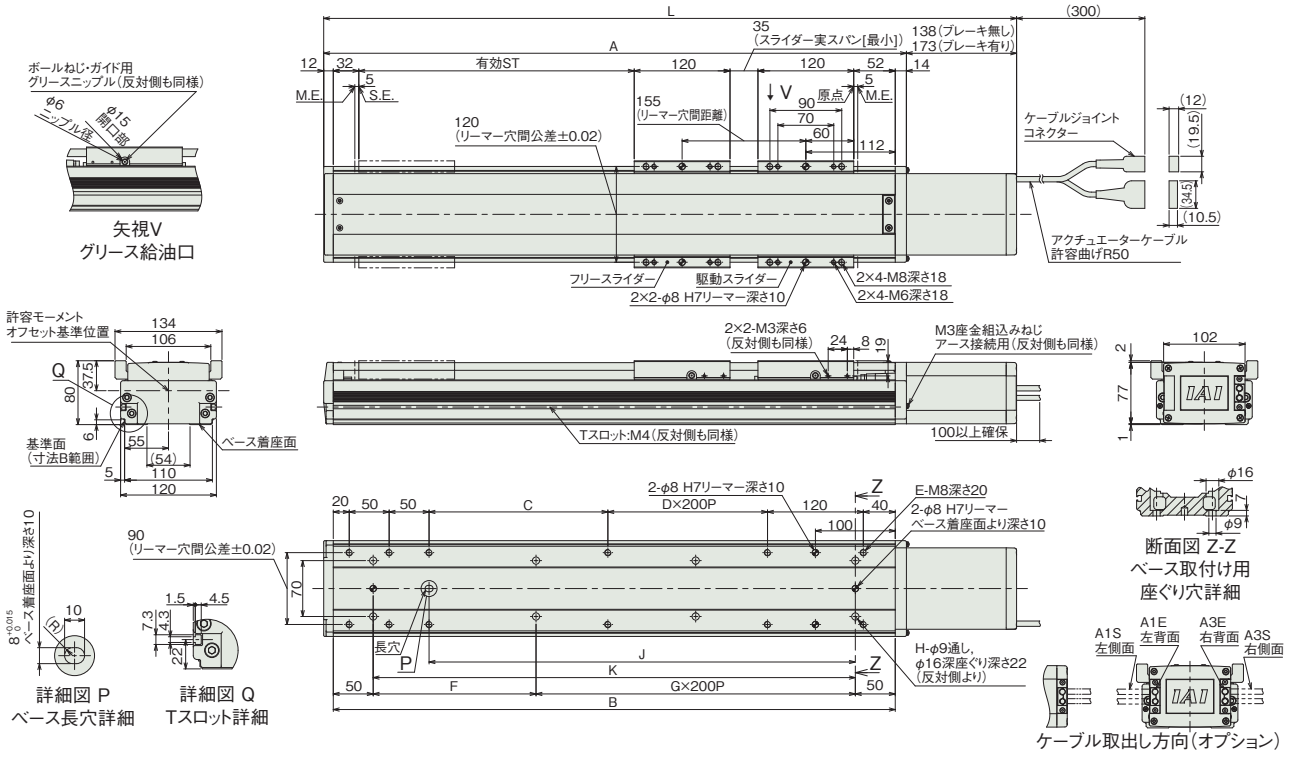
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量(kg)	ブレーキ無し	7.0	7.6	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	21.0	21.6	22.2
	ブレーキ有り	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.8	11.4	12.0	12.7	13.3	13.9	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.6	22.2	22.8

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060
L	ブレーキ無し	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
	ブレーキ有り	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
A		530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
B		504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504
C		224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
K		404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060
質量 (kg)	ブレーキ無し	12	12.7	13.3	13.9	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19	19.7	20.3	20.9	21.6	22.2	22.8	23.5	24.1	24.7
	ブレーキ有り	12.6	13.3	13.9	14.5	15.2	15.8	16.4	17.1	17.7	18.3	19	19.6	20.2	20.9	21.5	22.1	22.8	23.4	24.1	24.7	25.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-MXL-100
ISPB-MXL-100

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | ロングスライダー | 本体幅 120mm | 100W

■型式項目

	- MXL -	WA	- 100 -		-	-	-	-	-
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

シリーズ	
ISB	標準仕様
ISPB	高精度仕様

タイプ
MXL

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
100	100W

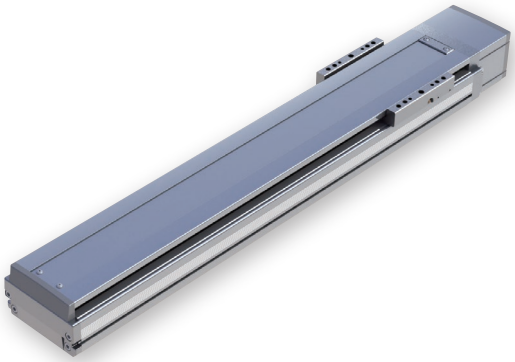
リード	
30	30mm
20	20mm
10	10mm
5	5mm

ストローク	
120	120mm
⌇	⌇
1070	1070mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	–	–
220/270	–	–
320/370	–	–
420/470	–	–
520/570	–	–
620/670	–	–
720/770	–	–
820/870	–	–
920/970	–	–
1020/1070	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
ブレーキ	B	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク120~570)	ST	3-609	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク620~1070)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	ダブルスライダー仕様(注3)	W	3-610	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-416、3-418ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小[35mm]:1675mm、最大[120mm]:2100mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

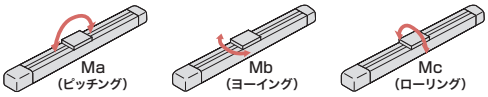
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	15	23	45	85
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	2.5	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7
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	5	10	20
ストローク		最小ストローク(mm)	120	120	120	120
		最大ストローク(mm)	1070	1070	1070	1070
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様) (注5)	Ma：560 N·m Mb：800 N·m Mc：1030 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様) (注5)	Ma：2450 N·m Mb：3500 N·m Mc：1880 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様) (注6)	Ma：123 N·m Mb：176 N·m Mc：227 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様) (注6)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]481 N·m、最大[120mm]743 N·m Mb：スライダー実スパン最小[35mm]687 N·m、最大[120mm]1060 N·m Mc：スライダー実スパン最小[35mm]368 N·m、最大[120mm]368 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																	
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	3.5	3									2.5	2.5	2.5	2.2	1.9	1.7	1.5	1.4	1.2	1.1	1					
20	1200	23	23	23	18	15	13	11	9	8	7	6									5	5	5	4.5	4	3.5	3	2.8	2.5							
10	600	45	45	45	30	23	20														10	10	10	8	7											
5	300	85	80	60	45																20	17	15													

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																	
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
30	1800	12.5	12.5	12.5	8.5	6.5	4.5	3.5	2.5	1.5	1	0.5																								
20	1200	20.5	20.5	20.5	15.5	12.5	10.5	8.5	6.5	5.5	4.5	3.5									2.5	2.5	2.5	2	1.5	1	0.5	0.3								
10	600	42.5	42.5	42.5	27.5	20.5	17.5														7.5	7.5	7.5	5.5	4.5											
5	300	82.5	77.5	57.5	42.5																17.5	14.5	12.5													

ストロークと最高速度

ストローク / リード	120~670 (50mmごと)	720・770	820・870	920・970	1020・1070
30	1800	1290	1045	860	690
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

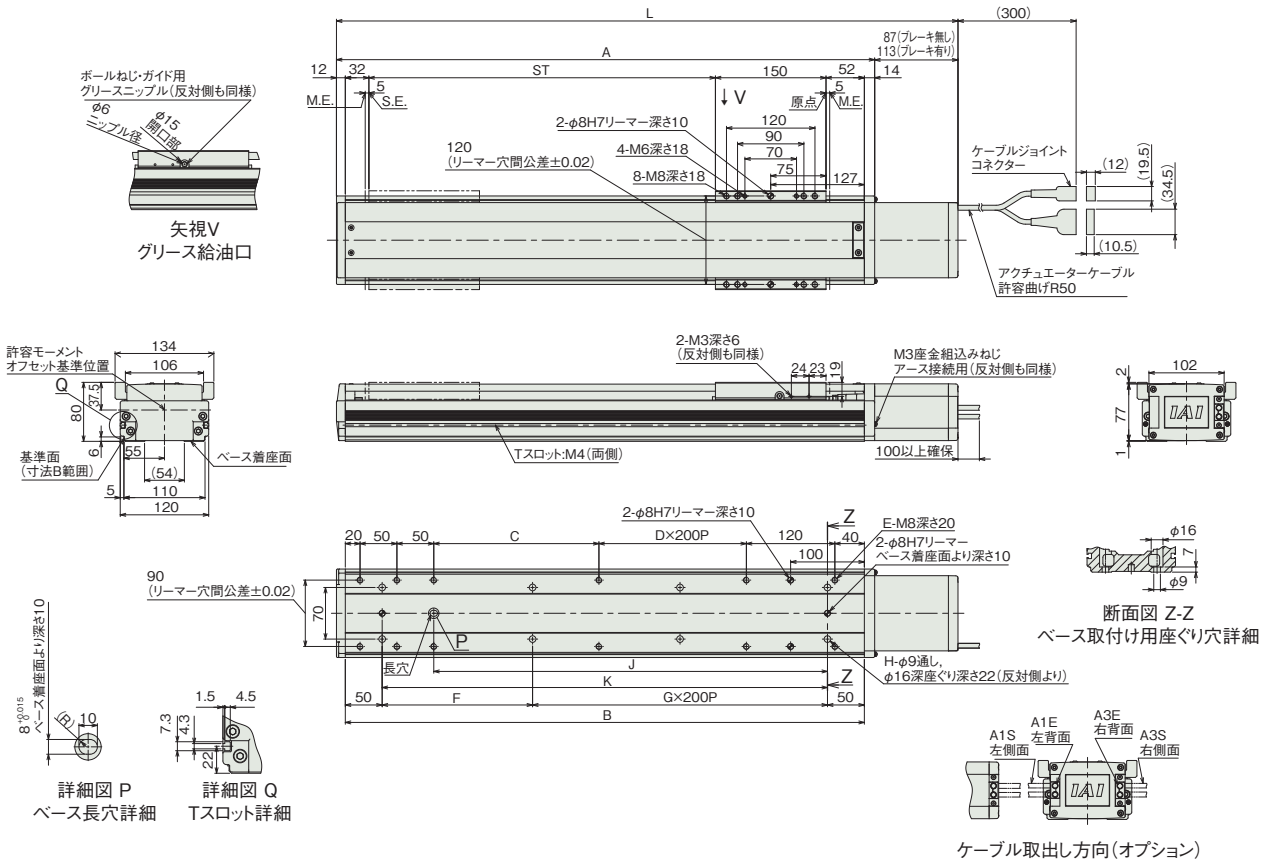
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	30	22.5	19.5	17.5	15	11	9	7	6	5	4	3.5	3	2.5	2.25	2	1.75	1.5	1.25	1	0.75	1800	1800
	20	34.5	30	26.5	23	18	15	13	11	9	8	7	6	5	4	3	2.5	2	1.5	1	0.5	1200	1200
	10	67.5	58.5	52	45	30	23	20														600	600
	5	119	85	80	60	45																300	300
垂直	30	オフボードチューニング非対応																					
	20	オフボードチューニング非対応																					
	10	10	10	10	10	8	7															600	600
	5	20	20	17	15																	300	300

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
L	ブレーキ無し	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
	ブレーキ有り	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A		380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

■ストローク別質量

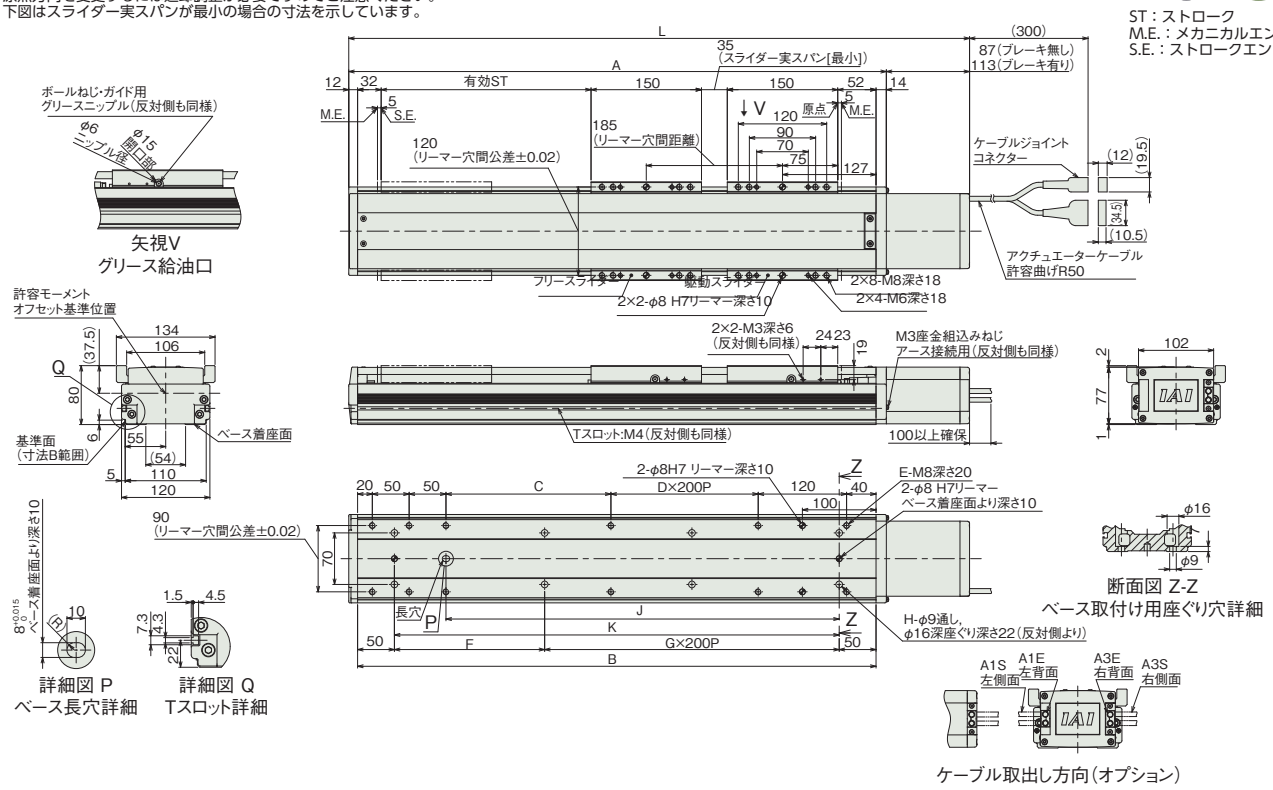
ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
質量(kg)	ブレーキ無し	6.9	7.5	8.2	8.8	9.4	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.8	16.4	17.0	17.7	18.3	19.0
	ブレーキ有り	7.4	8.0	8.6	9.3	9.9	10.5	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	15.0	15.6	16.2	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
	ブレーキ有り	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A		580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.9	12.6	13.2	13.8	14.5	15.1	15.7	16.4	17	17.6	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.5
	ブレーキ有り	12.4	13	13.7	14.3	14.9	15.6	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3	21.9

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

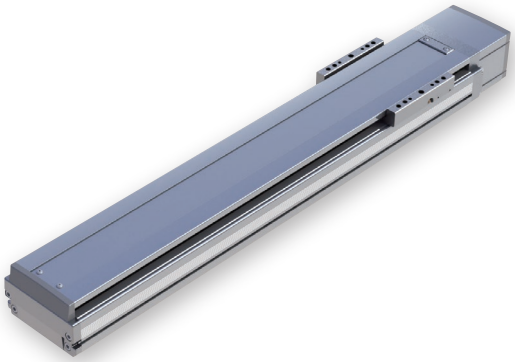
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-MXL-200
ISPB-MXL-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | ロングスライダー | 本体幅 120mm | 200W

■型式項目

	- MXL -	WA	- 200 -		-		-		-		-
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
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様		WA バッテリーレスアブソ	200 200W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm		120 120mm 〜 〜 1070 1070mm (50mmごと)		T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2		N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		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	
	ISB	ISPB
120/170	—	—
220/270	—	—
320/370	—	—
420/470	—	—
520/570	—	—
620/670	—	—
720/770	—	—
820/870	—	—
920/970	—	—
1020/1070	—	—

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	3-603	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	—
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	—	マスター軸指定	LM	3-606	—
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	—	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	—
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	—	原点逆仕様	NM	3-607	—
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	—	スレーブ軸指定	S	3-606	—
ブレーキ	B	3-603	—	真直度高精度仕様(ストローク120〜570)	ST	3-609	—
クリープセンサー	C	3-603	—	真直度高精度仕様(ストローク620〜1070)	ST	3-609	—
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	—	ダブルスライダー仕様(注3)	W	3-610	—
原点リミットスイッチ	L	3-606	—				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-420、3-422ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［35mm］：1675mm、最大［120mm］：2100mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

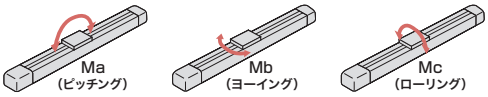
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	30	45	90	110
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	6	10	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	113.9	170.9	341.8	683.6
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)	120	120	120	120
		最大ストローク(mm)	1070	1070	1070	1070
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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 (シングルスライダー仕様) (注5)	Ma：560 N·m Mb：800 N·m Mc：1030 N·m
静的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注5)	Ma：2450 N·m Mb：3500 N·m Mc：1880 N·m
動的許容モーメント (シングルスライダー仕様) (注6)	Ma：123 N·m Mb：176 N·m Mc：227 N·m
動的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注6)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]481 N·m、最大[120mm]743 N·m Mb：スライダー実スパン最小[35mm]687 N·m、最大[120mm]1060 N·m Mc：スライダー実スパン最小[35mm]368 N·m、最大[120mm]368 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
30	1800	30	30	30	24	20	17	15	13	12	10	9									6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2					
20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	13	12									10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5							
10	600	90	90	90	66	51	40														20	20	20	17	15											
5	300	110	100	90	80																40	34	30													

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
30	1800	27.5	27.5	27.5	21.5	17.5	14.5	12.5	10.5	9.5	7.5	6.5									3.5	3.5	3.5	3	2.5	2	1.5	1	0.5							
20	1200	42.5	42.5	42.5	32.5	25.5	20.5	17.5	14.5	12.5	10.5	9.5									7.5	7.5	7.5	6	5	4.5	3.5	3	2.5							
10	600	87.5	87.5	87.5	63.5	48.5	37.5														17.5	17.5	17.5	14.5	12.5											
5	300	107.5	97.5	87.5	77.5																37.5	31.5	27.5													

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	120~670 (50mmごと)	720 ・ 770	820 ・ 870	920 ・ 970	1020 ・ 1070
30	1800	1290	1045	860	690
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

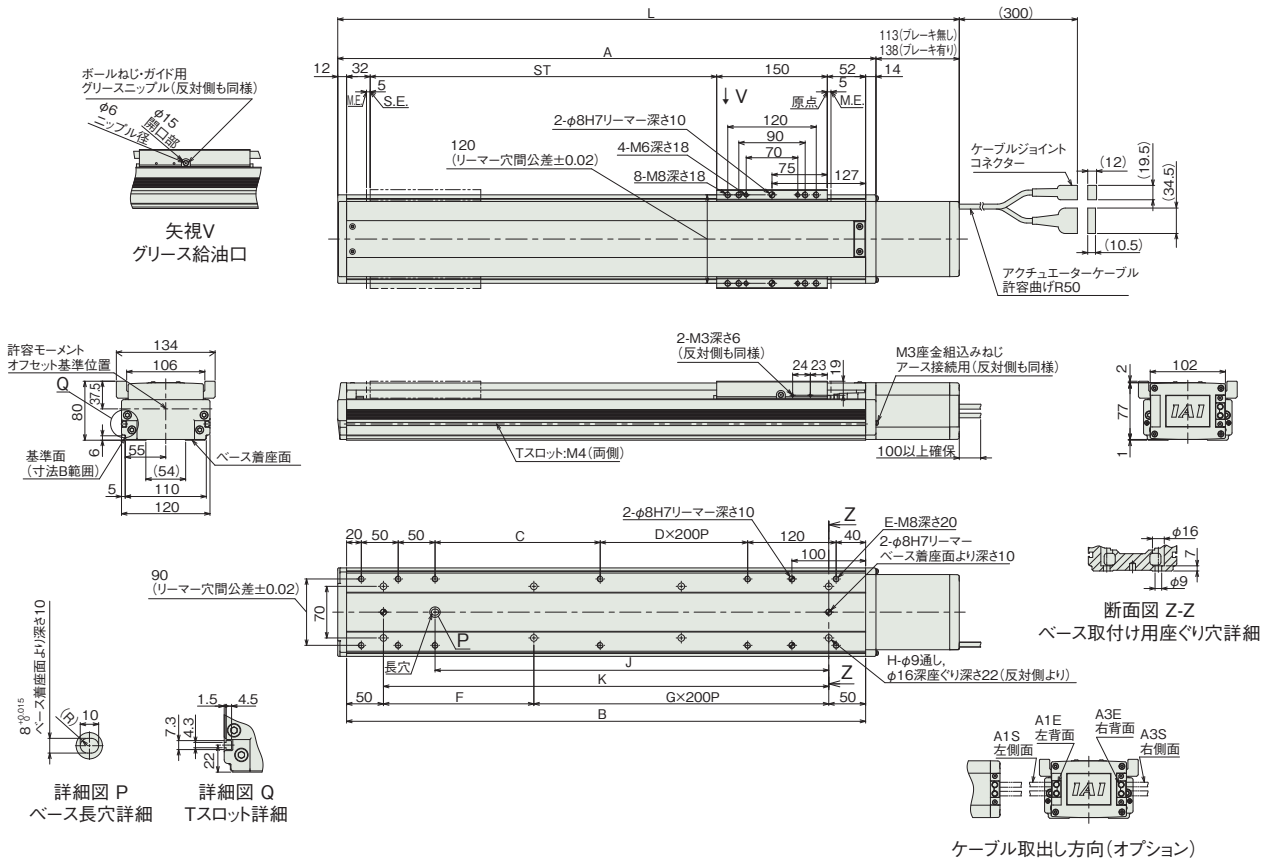
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	30	45	39	34.5	30	24	20	17	15	13	12	10	9	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5	4.5	1800	1800
	20	67.5	58.5	52	45	35	28	23	20	17	15	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	1200	1200
	10	135	117	104	90	66	51	40														600	600
	5	154	110	100	90	80																300	300
垂直	30	オフボードチューニング非対応																					
	20	オフボードチューニング非対応																					
	10	20	20	20	20	17	15															600	600
	5	40	40	34	30																	300	300

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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



■ストロークと寸法

ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
L	ブレーキ無し	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
	ブレーキ有り	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A		380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

■ストローク別質量

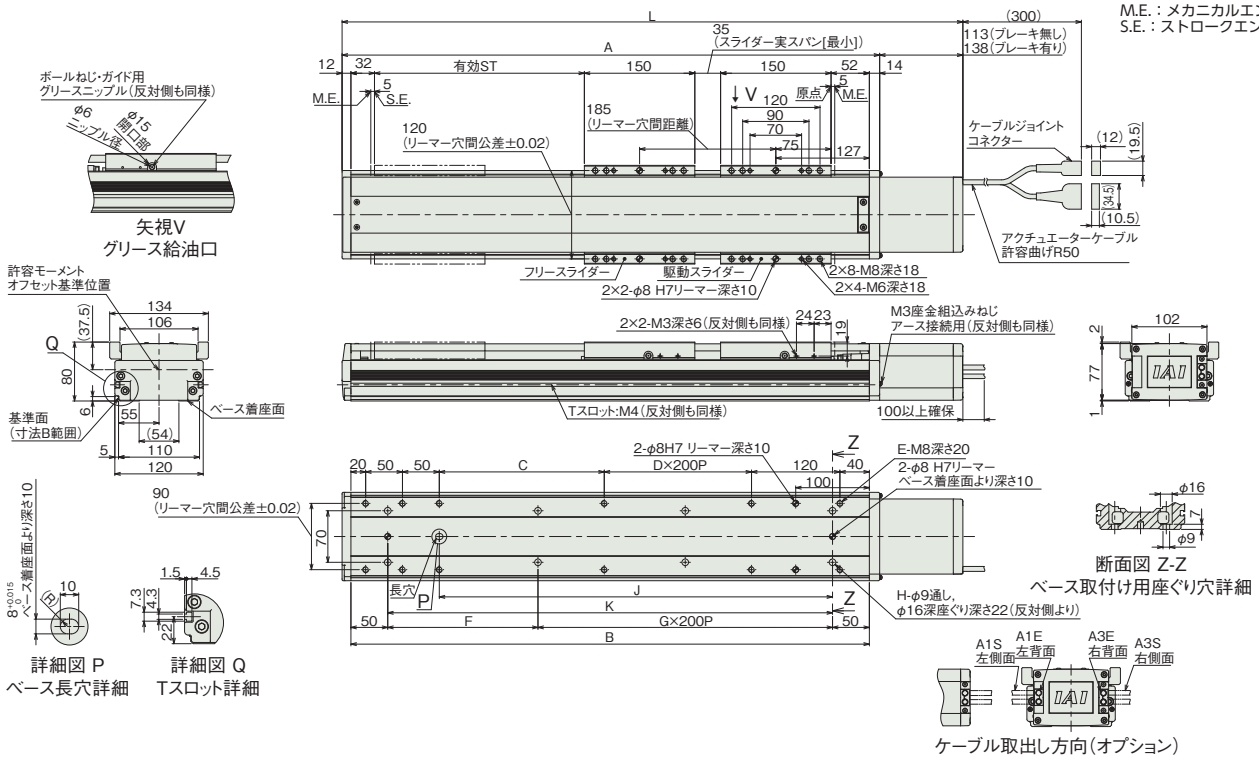
ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
質量(kg)	ブレーキ無し	7.4	8.0	8.6	9.3	9.9	10.5	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	15.0	15.6	16.2	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4
	ブレーキ有り	7.9	8.6	9.2	9.8	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20.0

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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

呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
	ブレーキ有り	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
A		580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330
B		554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E		10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F		254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
H		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
J		384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
K		454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.6	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20.0	20.7	21.3	21.9
	ブレーキ有り	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	20.0	20.6	21.2	21.9	22.5

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-MXL-400

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | ロングスライダー | 本体幅 120mm | 400W

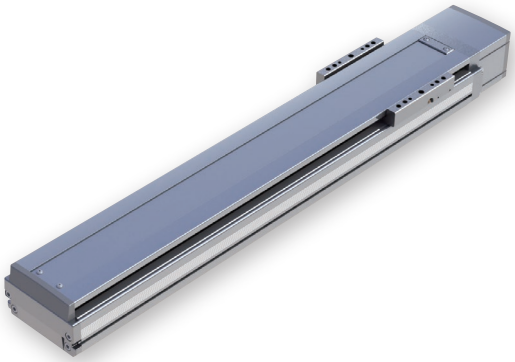
■型式項目

ISB - MXL - WA - 400 - 48 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
ISB	MXL	WA：バッテリーレスアブソ	400：400W	48：48mm	120～1270：120mm～1270mm（50mmごと）	T2：SCON, XSEL T4：RCON, RSEL, SCON2, XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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
120/170	—
220/270	—
320/370	—
420/470	—
520/570	—
620/670	—
720/770	—
820/870	—
920/970	—
1020/1070	—
1120/1170	—
1220/1270	—

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	3-603	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	—
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	—	マスター軸指定	LM	3-606	—
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	—	マスター軸指定（センサー勝手違い）	LLM	3-606	—
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	—	原点逆仕様	NM	3-607	—
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	—	スレーブ軸指定	S	3-606	—
ブレーキ	B	3-603	—	真直度高精度仕様（ストローク120～570）	ST	3-609	—
クリープセンサー	C	3-603	—	真直度高精度仕様（ストローク620～1270）	ST	3-609	—
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	—	ダブルスライダー仕様（注3）	W	3-610	—
原点リミットスイッチ	L	3-606	—				

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（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）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-424、3-426ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［35mm］：1675mm、最大［120mm］：2100mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

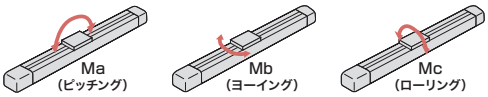
項目		内容
リード		ボールねじリード(mm)	48
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	1.6
推力		定格推力(N)	141.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kgf)	6
ストローク		最小ストローク(mm)	120
		最大ストローク(mm)	1270
		ストロークピッチ(mm)	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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	0.05mm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(シングルスライダー仕様)	Ma：560 N·m
	Mb：800 N·m
	Mc：1030 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：2450 N·m
	Mb：3500 N·m
	Mc：1880 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注6)	Ma：123 N·m
	Mb：176 N·m
	Mc：227 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]481 N·m、最大[120mm]743 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]687 N·m、最大[120mm]1060 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]368 N·m、最大[120mm]368 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)																																
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
48	2500	20	20	20	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13	12.6	12.2	11.8	11.4	11	10.8	10.4	10	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
48	2500	17.5	17.5	17.5	16.6	15.7	14.8	13.9	13	12.1	11.3	10.5	10.1	9.7	9.3	8.9	8.5	8.3	7.9	7.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5

ストロークと最高速度

ストローク / リード	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
48	1325	1575	1825	2025	2200	2350	2400	2500					2270	2030	1825	1645	1495	1365	1250	1150	1060	980	910	845

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

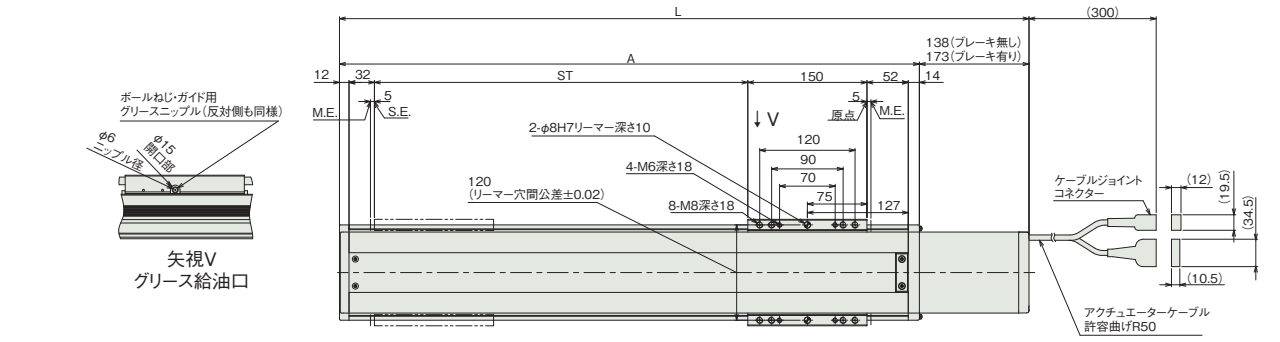
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																												最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後
水平	48	20	20	20	20	19.1	18.2	17.3	16.4	15.5	14.6	13.8	13	12.6	12.2	11.8	11.4	11	10.8	10.4	10	9.4	8.8	8.2	7.6	7	6.6	6.2	5.8	5.4	5	2500	2500
垂直	48	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6															2500	2500

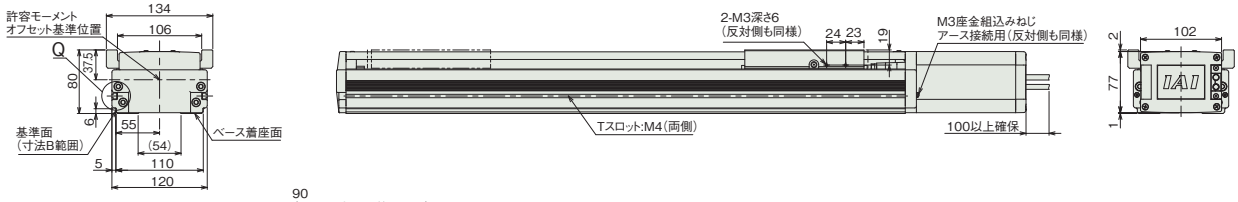
寸法図

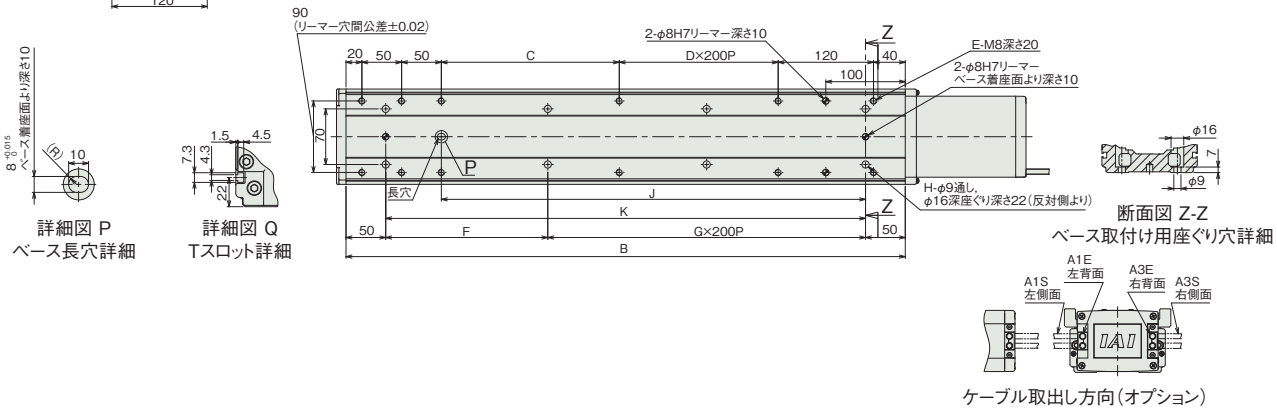
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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) 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。

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		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L	ブレーキ無し	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
	ブレーキ有り	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
A		380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
B		354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504
C		74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
K		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404

■ストローク別質量

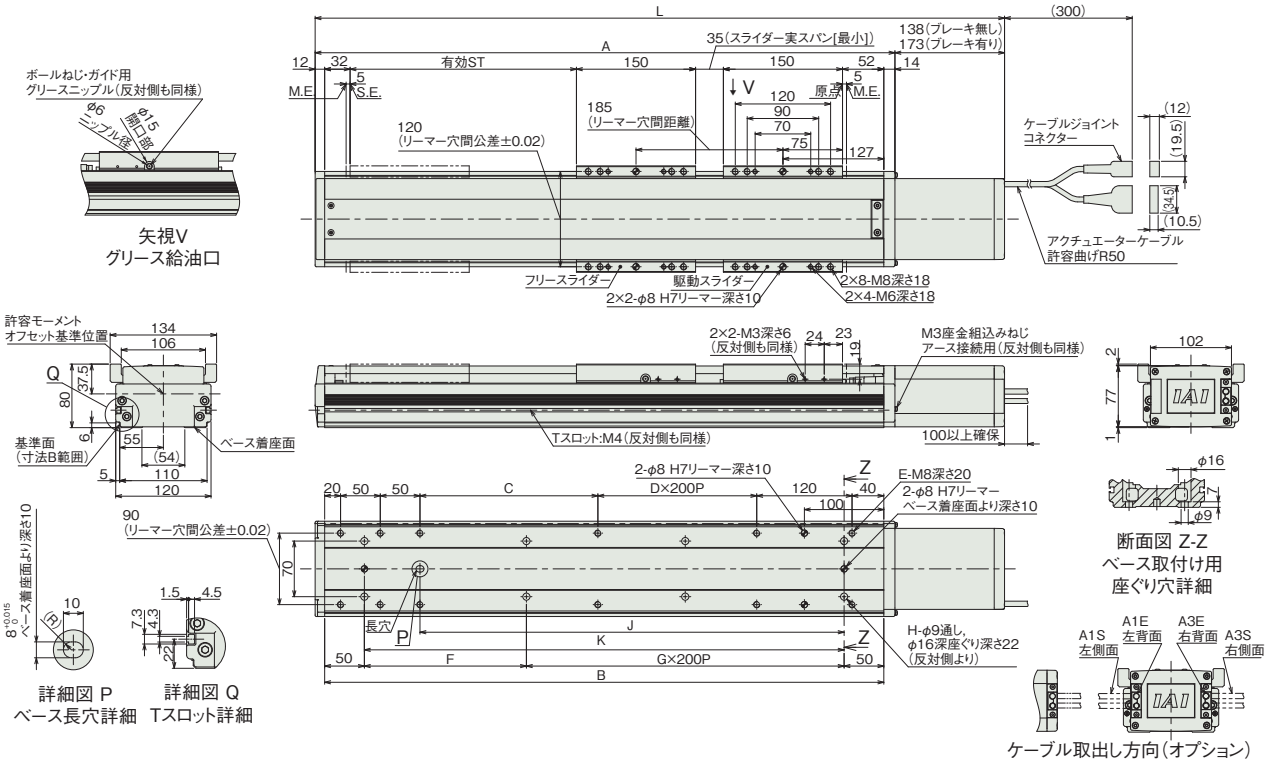
ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.9	8.6	9.2	9.8	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.7	19.4	20.0	20.6	21.3	21.9	22.5
	ブレーキ有り	8.5	9.2	9.8	10.4	11.1	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.6	21.2	21.9	22.5	23.1

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668
	ブレーキ有り	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703
A		580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530
B		554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504
C		274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
D		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
G		1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334
K		454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	ブレーキ無し	13	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18	18.7	19.3	20	20.6	21.2	21.9	22.5	23.1	23.8	24.4	25
	ブレーキ有り	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.7	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5	21.2	21.8	22.4	23.1	23.7	24.4	25	25.6

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-MXMX-200
ISPB-MXMX-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 本体幅 120mm | 200W

■型式項目

	- MXMX -		- WA -		- 200 -		-		-		-		-		-
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
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様			WA バッテリーレスアブソ		200 200W		30 30mm 20 20mm		800～2000 800mm～2000mm (50mmごと)		T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2		N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 天吊り | 垂直 | 横立て

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
800	–	–
850/1000	–	–
950/1100	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–
1350/1400	–	–
1450/1500	–	–
1550/1600	–	–
1650/1700	–	–
1750/1800	–	–
1850/1900	–	–
1950/2000	–	–

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク800～1300)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1350～1900)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	真直度高精度仕様(ストローク1950～2000)	ST	3-609	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPB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

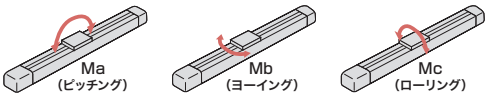
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	30	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200
		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)	113.9	170.9
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
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/s²
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																						
		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
30	1800	30	30	30							水平専用となります。													
20	1200	45	45	45																				

ストロークと最高速度

ストローク / リード	800～1100 (50mmごと)	1150～1200	1250～1300	1350～1400	1450～1500	1550～1600	1650～1700	1750～1800	1850～1900	1950～2000
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

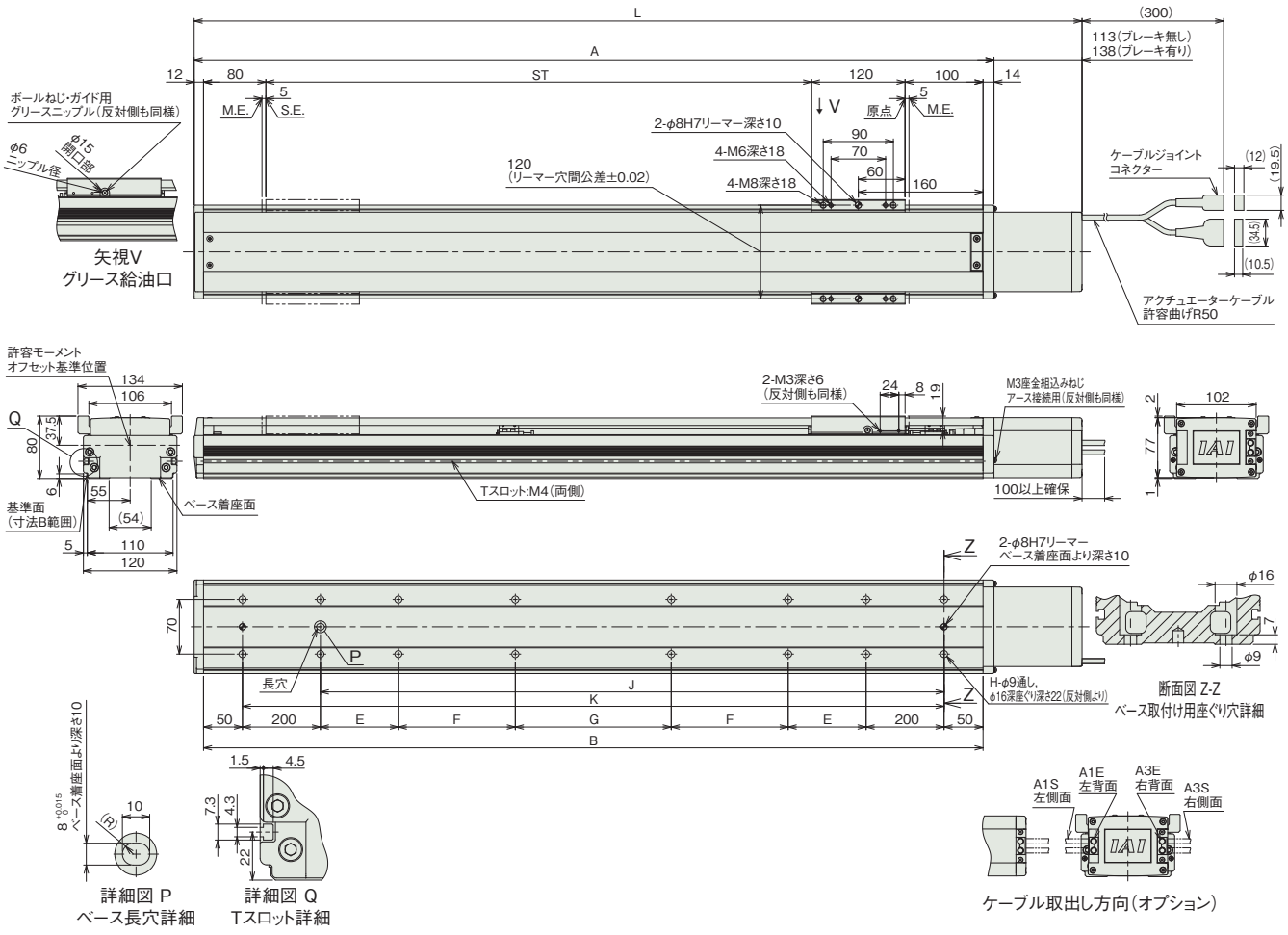
(単位はmm/s)

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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	1239	1289	1339	1389	1439	1489	1539	1589	1639	1689	1739	1789	1839	1889	1939	1989	2039	2089	2139	2189	2239	2289	2339	2389	2439
	ブレーキ有り	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464
A		1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326
B		1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
E		200	200	200	200	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	200	200	200	200	200
F		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	425	450	475	500
G		200	250	300	350	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
H		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16
J		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
K		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

■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	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	21.0	21.6	22.2	22.9	23.5	24.1	24.8	25.4	26.1	26.7	27.3	28.0	28.6	29.2	29.9	30.5	31.1	31.8
	ブレーキ有り	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5	22.2	22.8	23.4	24.1	24.7	25.4	26.0	26.6	27.3	27.9	28.5	29.2	29.8	30.4	31.1	31.7	32.3

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-MXMX-400

■型式項目

ISB	MXMX	WA	400	48					
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

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
400	400W

リード	
48	48mm

ストローク	
800 ～ 2000	800mm ～ 2000mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（mm）	標準価格
800	–
850/900	–
950/1000	–
1050/1100	–
1150/1200	–
1250/1300	–
1350/1400	–
1450/1500	–
1550/1600	–
1650/1700	–
1750/1800	–
1850/1900	–
1950/2000	–

選定上の注意

(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。

(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	–	マスター軸指定（センサー勝手違い）	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク800～1300）	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク1350～1900）	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	真直度高精度仕様（ストローク1950～2000）	ST	3-609	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

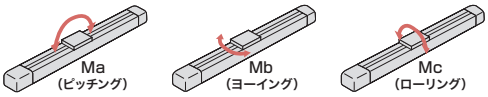
メインスペック

項目		内容
リード		ボールねじリード(mm)	48
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2200
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	0.4
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)	141.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク		最小ストローク(mm)	800
		最大ストローク(mm)	2000
		ストロークピッチ(mm)	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01 mm
ロストモーション	0.05 mm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3)	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	–
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
48	2200	20.0	20.0	20.0																	水平専用となります。														

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
48	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2065	1925	1805	1690	1590	1495	1410	1335	1265	1195	1135	1080	1025	980

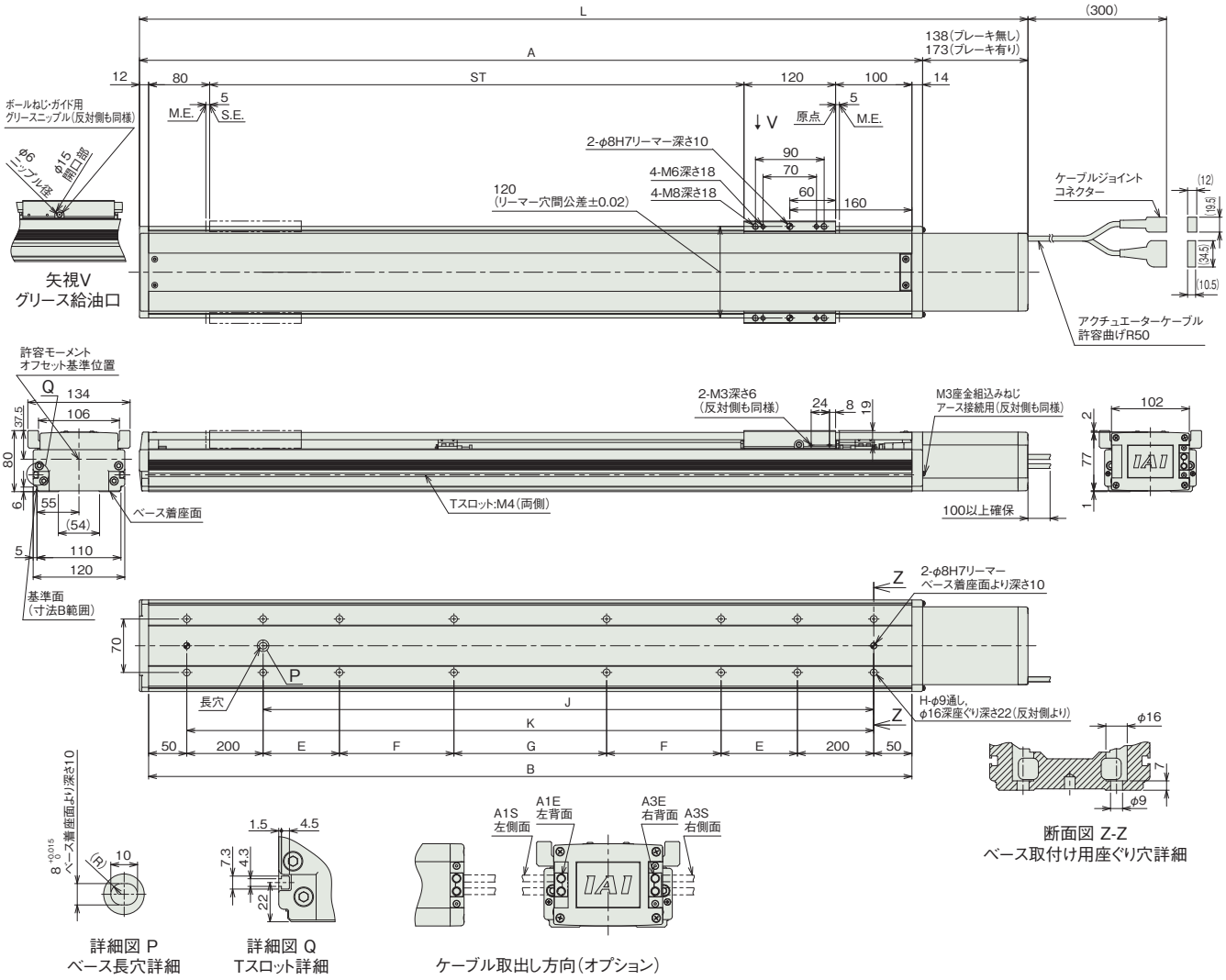
(単位はmm/s)

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) 原点復帰を行った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) 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。

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



■ストロークと寸法

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	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464
	ブレーキ有り	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799	1849	1899	1949	1999	2049	2099	2149	2199	2249	2299	2349	2399	2449	2499
A		1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326
B		1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
E		200	200	200	200	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	200	200	200	200	200
F		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	425	450	475	500
G		200	250	300	350	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
H		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16
J		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
K		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

■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	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9	21.5	22.2	22.8	23.4	24.1	24.7	25.4	26.0	26.6	27.3	27.9	28.5	29.2	29.8	30.4	31.1	31.7	32.3
	ブレーキ有り	17.7	18.3	19.0	19.6	20.2	20.9	21.5	22.1	22.8	23.4	24.0	24.7	25.3	25.9	26.6	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.0	31.7	32.3	32.9

適応コントローラー

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-LXM-200
ISPB-LXM-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 150mm | 200W

■型式項目

	-	LXM	-	WA	-	200	-		-		-		-		-		-	
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		
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様				WA バッテリーレスアブソ		200 200W		40 40mm 20 20mm 10 10mm		100 100mm ～ ～ 1300 1300mm (50mmごと)		T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2		N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		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	
	ISB	ISPB
100	–	–
150/200	–	–
250/300	–	–
350/400	–	–
450/500	–	–
550/600	–	–
650/700	–	–
750/800	–	–
850/900	–	–
950/1000	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定(注3)	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー(注3)	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク650～1300)	ST	3-609	–
吊り金具(注3)	EB	3-604	–	ダブルスライダー仕様(注5)	W	3-610	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。
(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-436、3-438ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) ボール保持機構付きガイド（RT）を使用する場合は、垂直可搬質量が -1.0kg となります。
(6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［35mm］: 1675mm、最大［150mm］: 2250mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(8) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

メインスペック

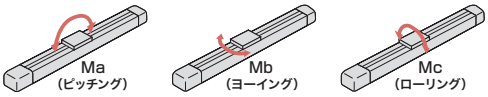
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	15	45	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.6
推力		定格推力(N)	85.5	170.9	341.8
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	4	10	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

(注6) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：560 N·m
	Mb：800 N·m
	Mc：1325 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：2690 N·m
	Mb：3840 N·m
	Mc：2650 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注8)	Ma：123 N·m
	Mb：176 N·m
	Mc：291 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注8)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]481 N·m、最大[150mm]845 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]687 N·m、最大[150mm]1210 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]473 N·m、最大[150mm]473 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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7) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注8) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	2400	15	15	15	12	10.5	9	8	7.5	7	6.5	6									4	4	4	3.5	3.1	2.8	2.5	2.2	2	1.8	1.6				
20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	13	12									10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5						
10	600	90	90	90	66	51	40														20	20	20	16	14										

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	2400	11.5	11.5	11.5	8.5	7	5.5	4.5	4	3.5	3	2.5									0.5	0.5	0.5													
20	1200	41.5	41.5	41.5	31.5	24.5	19.5	16.5	13.5	11.5	9.5	8.5									6.5	6.5	6.5	5	4	3.5	2.5	2	1.5							
10	600	86.5	86.5	86.5	62.5	47.5	36.5														16.5	16.5	16.5	12.5	10.5											

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100~800(50mmごと)	850・900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

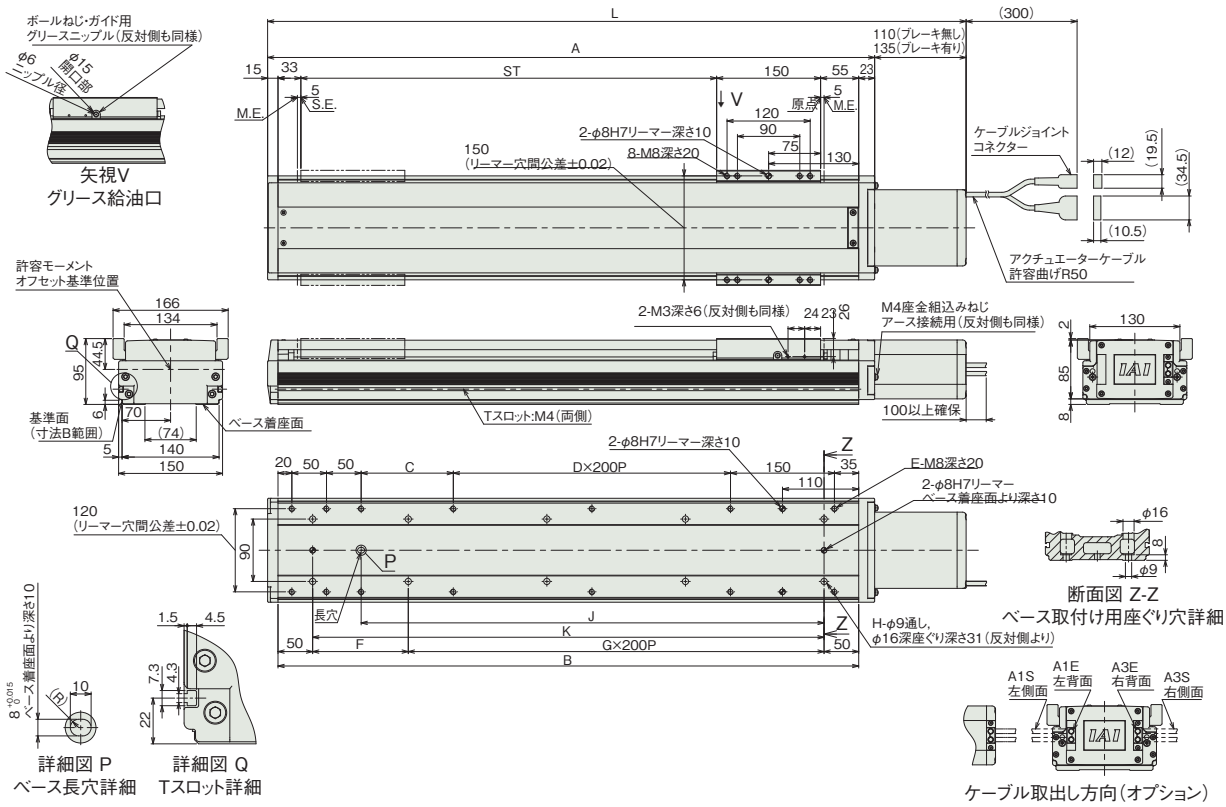
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	40	22.5	19.5	17.5	15	12	10.5	9	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2	2400	2400
	20	67.5	58.5	52	45	35	28	23	20	17	15	13	12	10	8	6	4.5	3	1.5			1200	1200
	10	135	117	104	90	66	51	40														600	600
垂直	40	オフボードチューニング非対応																					
	20	10	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4	3	2.5	2	1.5						1200	1200
	10	20	20	20	20	16	14															600	600

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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



■ストロークと寸法

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	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
	ブレーキ有り	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
A		376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
D		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
G		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
H		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
J		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

■ストローク別質量

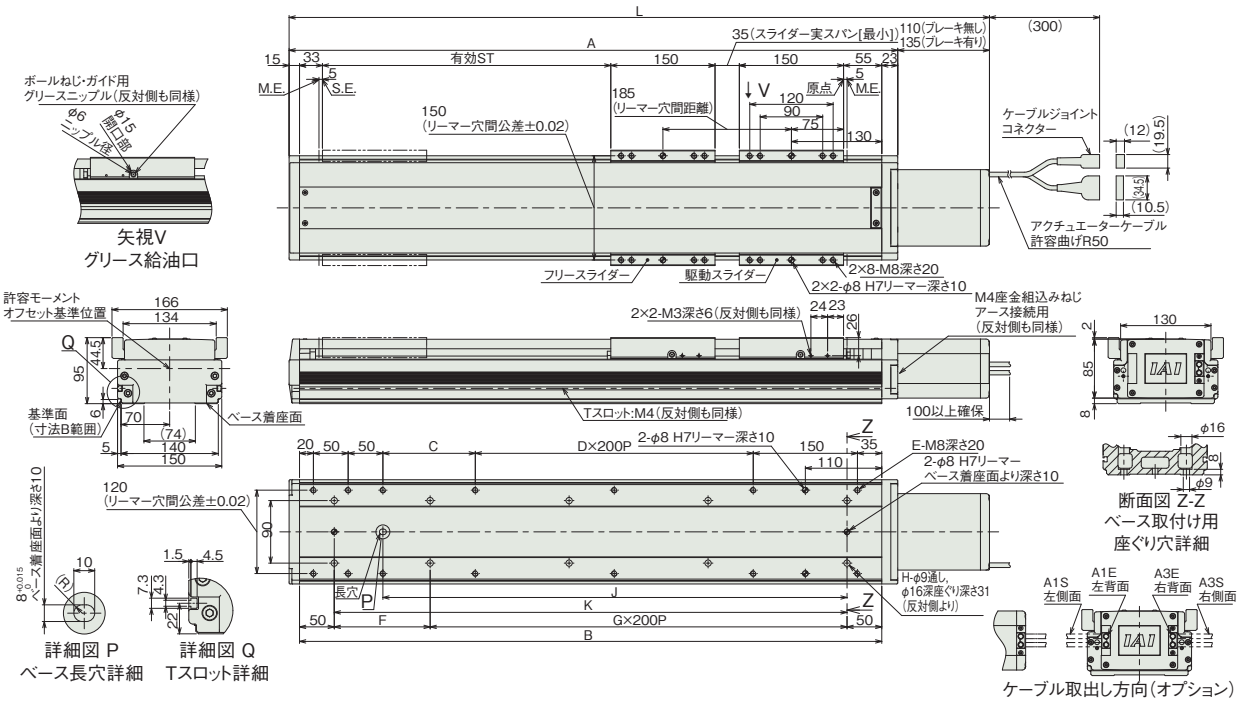
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.4	10.2	11.1	12.0	12.8	13.7	14.6	15.4	16.3	17.2	18.0	18.9	19.8	20.6	21.5	22.4	23.2	24.1	25.0	25.8	26.7	27.6	28.4	29.3	30.2
	ブレーキ有り	10.0	10.8	11.7	12.6	13.4	14.3	15.2	16.0	16.9	17.8	18.6	19.5	20.4	21.2	22.1	23.0	23.8	24.7	25.6	26.4	27.3	28.2	29.0	29.9	30.8

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
	ブレーキ有り	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
A		576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量(kg)	ブレーキ無し	16.3	17.2	18.1	18.9	19.8	20.7	21.5	22.4	23.3	24.1	25	25.9	26.7	27.6	28.5	29.3	30.2	31.1	31.9	32.8	33.7
	ブレーキ有り	16.9	17.8	18.7	19.5	20.4	21.3	22.1	23	23.9	24.7	25.6	26.5	27.3	28.2	29.1	29.9	30.8	31.7	32.5	33.4	34.3

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3.5kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-LXM-400
ISPB-LXM-400

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目

	-	LXM	-	WA	-	400	-		-		-		-		-		-	
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		
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様				WA バッテリーレスアブソ		400 400W		40 40mm 20 20mm 10 10mm		100 ～ 1300 100mm ～ 1300mm (50mmごと)		T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2		N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		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	
	ISB	ISPB
100	–	–
150/200	–	–
250/300	–	–
350/400	–	–
450/500	–	–
550/600	–	–
650/700	–	–
750/800	–	–
850/900	–	–
950/1000	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定(注3)	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー(注3)	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク650～1300)	ST	3-609	–
吊り金具(注3)	EB	3-604	–	ダブルスライダー仕様(注5)	W	3-610	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。
(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-440、3-442ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) ボール保持機構付きガイド（RT）を使用する場合は、垂直可搬質量が -1.0kg となります。
(6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［35mm］: 1675mm、最大［150mm］: 2250mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(8) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

メインスペック

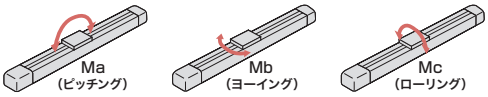
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	40	90	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	10	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.6
推力		定格推力(N)	169.6	339.1	678.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	10	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

(注6) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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 (シングルスライダー仕様)	Ma：560 N·m
	Mb：800 N·m
	Mc：1325 N·m
静的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注7)	Ma：2690 N·m
	Mb：3840 N·m
	Mc：2650 N·m
動的許容モーメント (シングルスライダー仕様) (注8)	Ma：123 N·m
	Mb：176 N·m
	Mc：291 N·m
動的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注8)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]481 N·m、最大[150mm]845 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]687 N·m、最大[150mm]1210 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]473 N·m、最大[150mm]473 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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7) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注8) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	2400	40	40	40	32	27	23	21	19	17	16	15									10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4.5	4				
20	1200	90	90	90	70	57	47	40	35	30	27	24									20	20	20	17	15	14	12	11	10						
10	600	120	120	120	92	73	60														40	40	40	34	30										

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	2400	36.5	36.5	36.5	28.5	23.5	19.5	17.5	15.5	13.5	12.5	11.5									6.5	6.5	6.5	5	4	3.5	2.5	2	1.5	1	0.5				
20	1200	86.5	86.5	86.5	66.5	53.5	43.5	36.5	31.5	26.5	23.5	20.5									16.5	16.5	16.5	13.5	11.5	10.5	8.5	7.5	6.5						
10	600	116.5	116.5	116.5	88.5	69.5	56.5														36.5	36.5	36.5	30.5	26.5										

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	100~800 (50mmごと)	850・900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

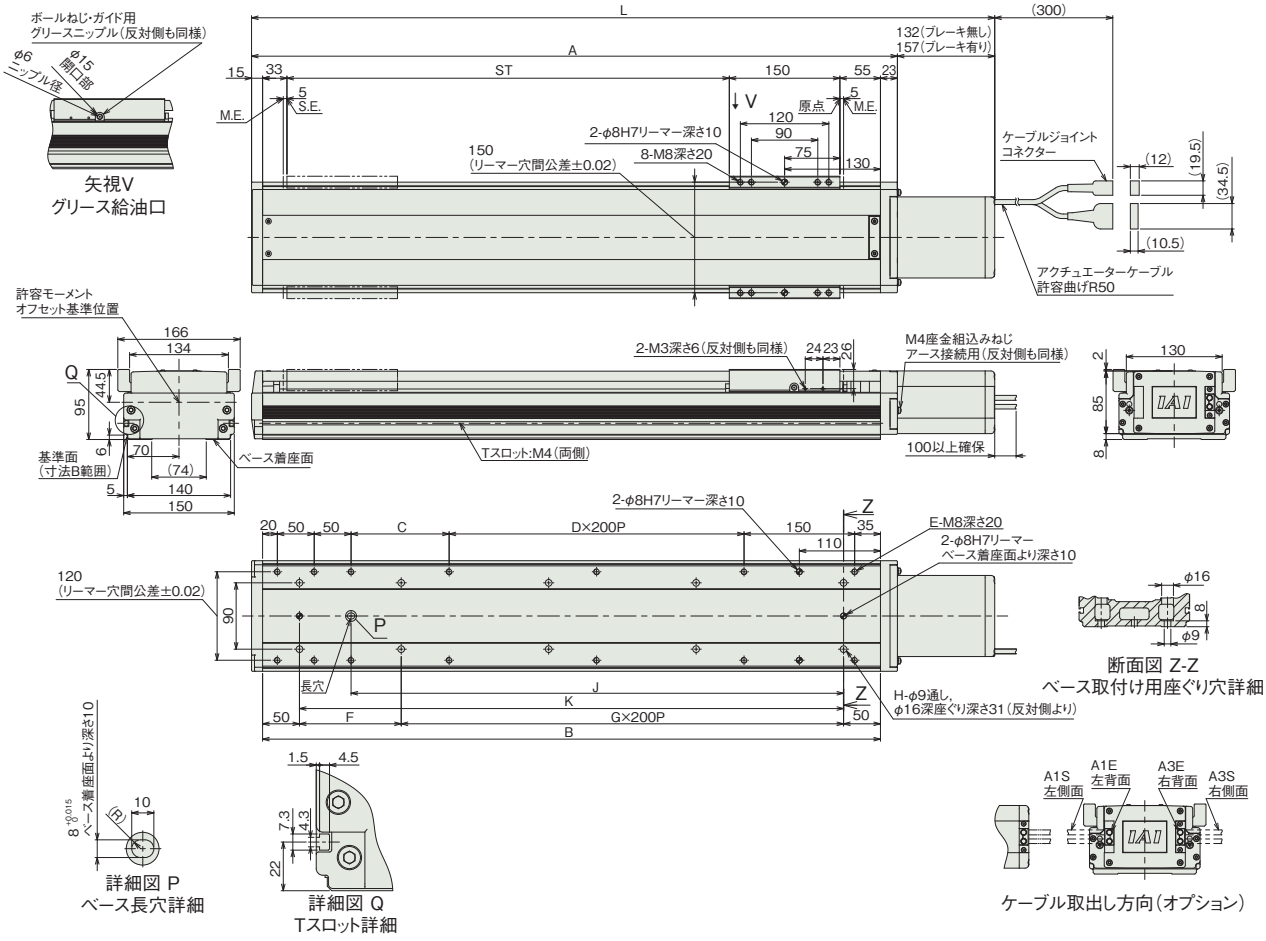
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	40	60	52	46	40	32	27	23	21	19	17	16	15	13.5	12	11	10	9	8	7	6.5	2400	2400
	20	135	117	104	90	70	57	47	40	35	30	27	24	21	18	15	12	9	7	6	5	1200	1200
	10	180	156	138	120	92	73	60														600	600
垂直	40	オフボードチューニング非対応																					
	20	20	20	20	20	17	15	14	12	11	10	9	8	7	6	5						1200	1200
	10	40	40	40	40	34	30															600	600

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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



■ストロークと寸法

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	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
	ブレーキ有り	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
A		376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
D		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
G		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
H		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
J		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

■ストローク別質量

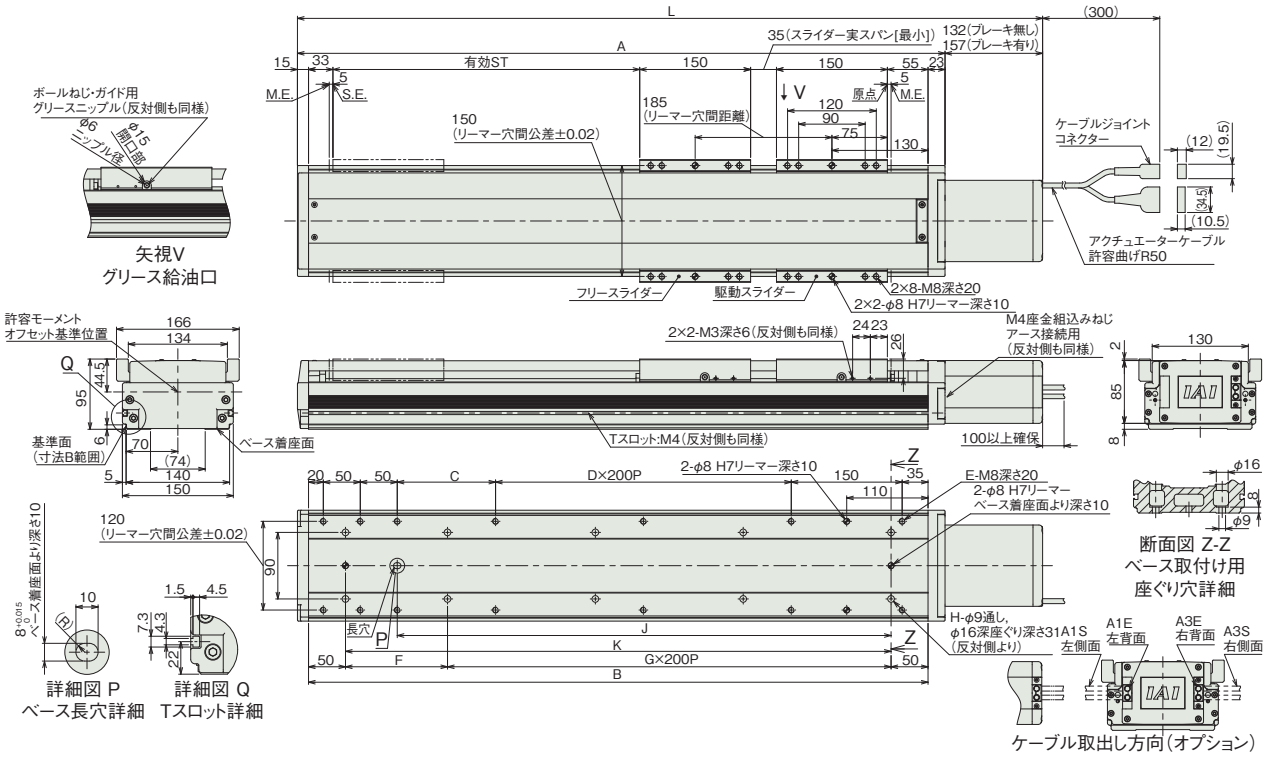
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量(kg)	ブレーキ無し	9.8	10.7	11.6	12.4	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.6	18.5	19.4	20.2	21.1	22.0	22.8	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28.0	28.9	29.8	30.6
	ブレーキ有り	10.4	11.3	12.2	13.0	13.9	14.8	15.6	16.5	17.4	18.2	19.1	20.0	20.8	21.7	22.6	23.4	24.3	25.2	26.0	26.9	27.8	28.6	29.5	30.4	31.2

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
	ブレーキ有り	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
A		576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
D		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
G		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量(kg)	ブレーキ無し	16.8	17.7	18.5	19.4	20.3	21.1	22	22.9	23.7	24.6	25.5	26.3	27.2	28.1	28.9	29.8	30.7	31.5	32.4	33.3	34.1
	ブレーキ有り	17.4	18.3	19.1	20	20.9	21.7	22.6	23.5	24.3	25.2	26.1	26.9	27.8	28.7	29.5	30.4	31.3	32.1	33	33.9	34.7

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-LXL-200
ISPB-LXL-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | ロングスライダー | 本体幅 150mm | 200W

■型式項目

	- LXL -	WA	- 200 -		-		-		-
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

シリーズ	
ISB	標準仕様
ISPB	高精度仕様

タイプ
LXL

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
200	200W

リード	
40	40mm
20	20mm
10	10mm

ストローク	
120	120mm
⌇	⌇
1270	1270mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	–	–
220/270	–	–
320/370	–	–
420/470	–	–
520/570	–	–
620/670	–	–
720/770	–	–
820/870	–	–
920/970	–	–
1020/1070	–	–
1120/1170	–	–
1220/1270	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ(注3)	L	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(注3)	LM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	3-606	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー(注3)	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク120~570)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク620~1270)	ST	3-609	–
吊り金具(注3)	EB	3-604	–	ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-444、3-446ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小[35mm]：1975mm、最大[150mm]：2550mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

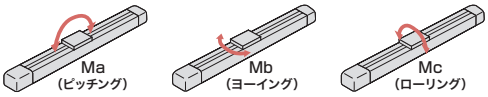
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	15	45	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.6
推力		定格推力(N)	85.5	170.9	341.8
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	4	10	20
ストローク		最小ストローク(mm)	120	120	120
		最大ストローク(mm)	1270	1270	1270
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：774 N·m
	Mb：1106 N·m
	Mc：1566 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：3300 N·m
	Mb：4720 N·m
	Mc：2850 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注7)	Ma：162 N·m
	Mb：231 N·m
	Mc：327 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]616 N·m、最大[150mm]1010 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]880 N·m、最大[150mm]1450 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]532 N·m、最大[150mm]532 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	2400	15	15	15	12	10.5	9	8	7.5	7	6.5	6									4	4	4	3.5	3.1	2.8	2.5	2.2	2	1.8	1.6				
20	1200	45	45	45	35	28	23	20	17	15	13	12									10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5						
10	600	90	90	90	66	51	40														20	20	20	16	14										

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																		
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	2400	11.5	11.5	11.5	8.5	7	5.5	4.5	4	3.5	3	2.5									0.5	0.5	0.5													
20	1200	41.5	41.5	41.5	31.5	24.5	19.5	16.5	13.5	11.5	9.5	8.5									6.5	6.5	6.5	5	4	3.5	2.5	2	1.5							
10	600	86.5	86.5	86.5	62.5	47.5	36.5														16.5	16.5	16.5	12.5	10.5											

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	120~770 (50mmごと)	820・870	920・970	1020・1070	1120・1170	1220・1270
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

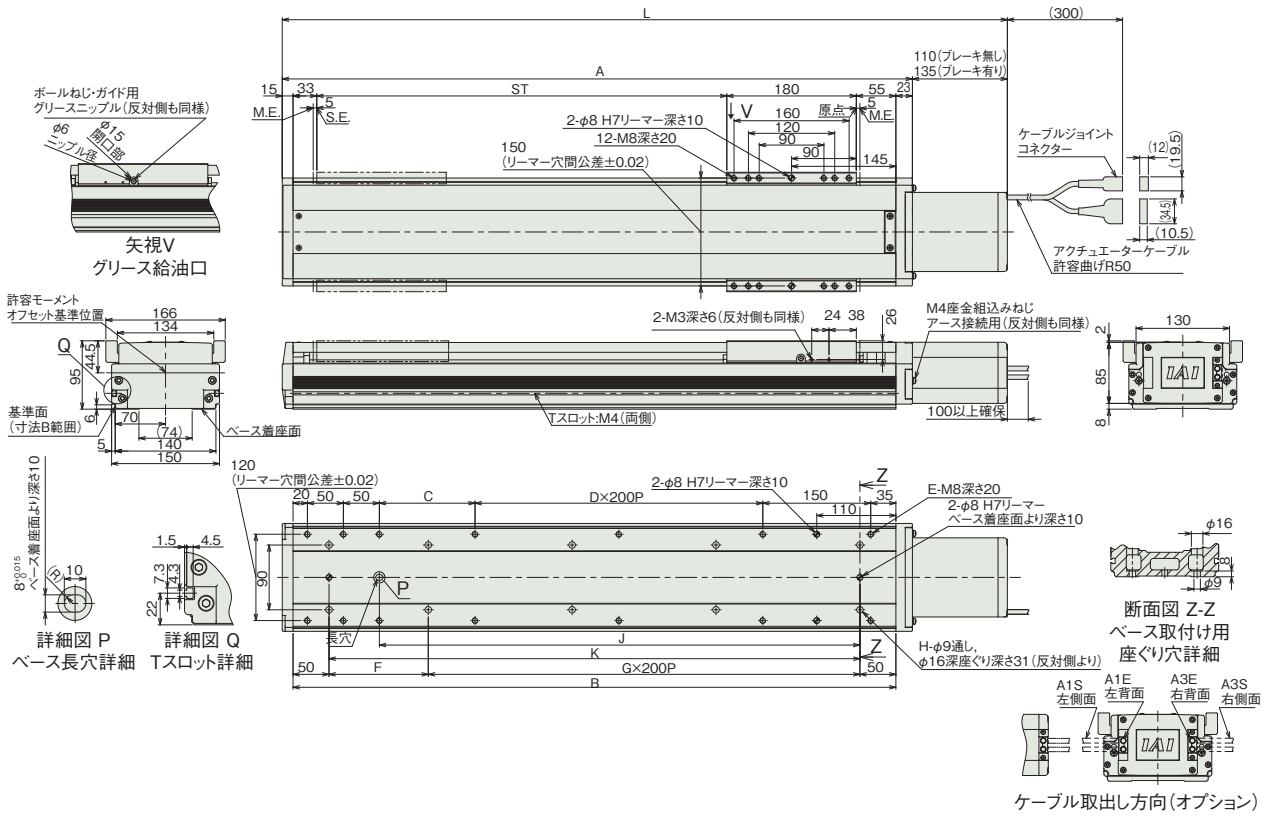
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	40	22.5	19.5	17.5	15	12	10.5	9	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3	2.5	2	2400	2400
	20	67.5	58.5	52	45	35	28	23	20	17	15	13	12	10	8	6	4.5	3	1.5			1200	1200
	10	135	117	104	90	66	51	40														600	600
垂直	40	オフボードチューニング非対応																					
	20	10	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4	3	2.5	2	1.5						1200	1200
	10	20	20	20	20	16	14															600	600

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L	ブレーキ無し	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
	ブレーキ有り	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
A		426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
D		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
G		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

■ストローク別質量

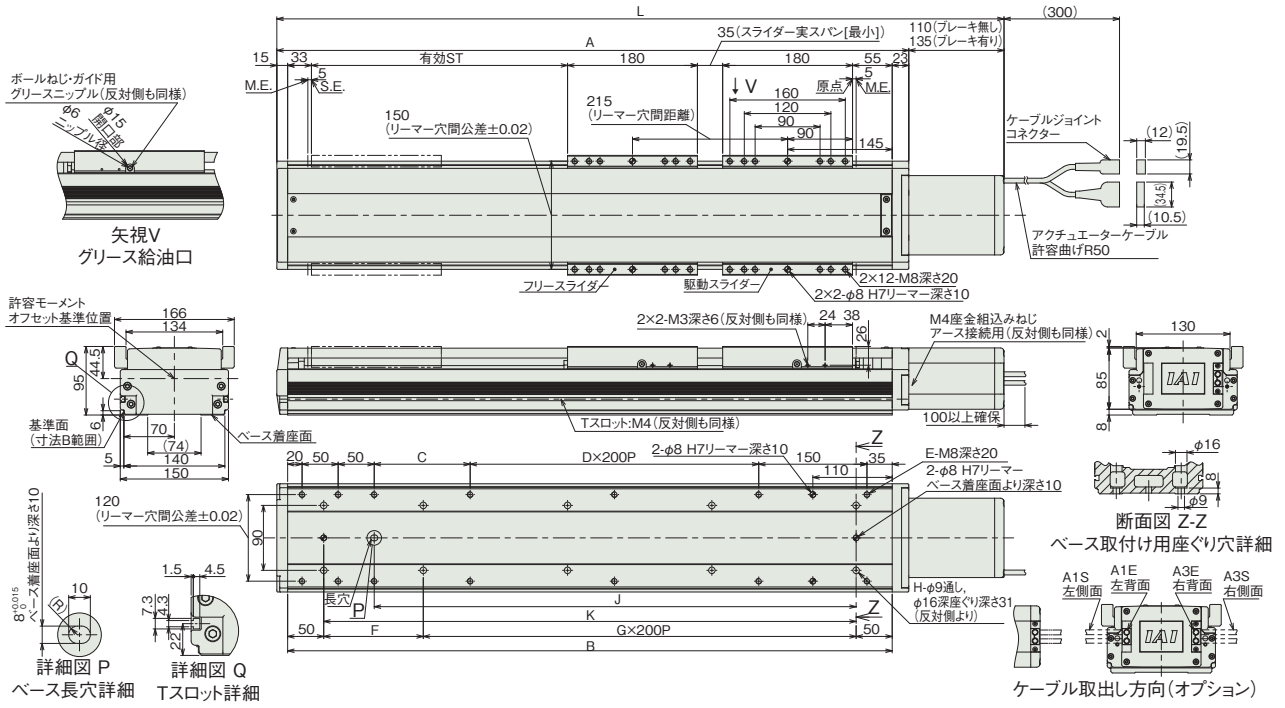
ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
質量 (kg)	ブレーキ無し	10.7	11.5	12.4	13.3	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5	19.3	20.2	21.1	21.9	22.8	23.7	24.5	25.4	26.3	27.1	28.0	28.9	29.8	30.6
	ブレーキ有り	11.3	12.1	13.0	13.9	14.7	15.6	16.5	17.3	18.2	19.1	19.9	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.9	27.7	28.6	29.5	30.4	31.2

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

呼びストローク		370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	155	205	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
L	ブレーキ無し	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
	ブレーキ有り	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
A		676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
G		2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	155	205	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
質量(kg)	ブレーキ無し	18.5	19.4	20.2	21.1	22	22.8	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28	28.9	29.8	30.6	31.5	32.4	33.3	34.1
	ブレーキ有り	19.1	20	20.8	21.7	22.6	23.4	24.3	25.2	26	26.9	27.8	28.6	29.5	30.4	31.2	32.1	33	33.9	34.7

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3.5kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-LXL-400
ISPB-LXL-400

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | ロングスライダー | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目

	- LXL -	WA	- 400 -		-		-		-
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

シリーズ	
ISB	標準仕様
ISPB	高精度仕様

タイプ
LXL

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
400	400W

リード	
40	40mm
20	20mm
10	10mm

ストローク	
120	120mm
⌇	⌇
1270	1270mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
120/170	–	–
220/270	–	–
320/370	–	–
420/470	–	–
520/570	–	–
620/670	–	–
720/770	–	–
820/870	–	–
920/970	–	–
1020/1070	–	–
1120/1170	–	–
1220/1270	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ（注3）	L	3-606	–
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い（注3）	LL	3-606	–
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	–	マスター軸指定（注3）	LM	3-606	–
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	–	マスター軸指定（センサー勝手違い）（注3）	LLM	3-606	–
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー（注3）	C	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク120~570）	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い（注3）	CL	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク620~1270）	ST	3-609	–
吊り金具（注3）	EB	3-604	–	ダブルスライダー仕様（注4）	W	3-610	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（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）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-448、3-450ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［35mm］：1975mm、最大［150mm］：2550mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

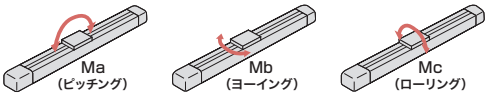
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	40	90	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	10	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.6
推力		定格推力(N)	169.6	339.1	678.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	10	20	40
ストローク		最小ストローク(mm)	120	120	120
		最大ストローク(mm)	1270	1270	1270
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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 (シングルスライダー仕様)	Ma：774 N·m
	Mb：1106 N·m
	Mc：1566 N·m
静的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注6)	Ma：3300 N·m
	Mb：4720 N·m
	Mc：2850 N·m
動的許容モーメント (シングルスライダー仕様) (注7)	Ma：162 N·m
	Mb：231 N·m
	Mc：327 N·m
動的許容モーメント (ダブルスライダー仕様) (注7)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]616 N·m、最大[150mm]1010 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]880 N·m、最大[150mm]1450 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]532 N·m、最大[150mm]532 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																																
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	2400	40	40	40	32	27	23	21	19	17	16	15									10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4.5	4				
20	1200	90	90	90	70	57	47	40	35	30	27	24									20	20	20	17	15	14	12	11	10						
10	600	120	120	120	92	73	60														40	40	40	34	30										

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																																
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6
40	2400	36.5	36.5	36.5	28.5	23.5	19.5	17.5	15.5	13.5	12.5	11.5									6.5	6.5	6.5	5	4	3.5	2.5	2	1.5	1	0.5				
20	1200	86.5	86.5	86.5	66.5	53.5	43.5	36.5	31.5	26.5	23.5	20.5									16.5	16.5	16.5	13.5	11.5	10.5	8.5	7.5	6.5						
10	600	116.5	116.5	116.5	88.5	69.5	56.5														36.5	36.5	36.5	30.5	26.5										

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	120~770 (50mmごと)	820 ・ 870	920 ・ 970	1020 ・ 1070	1120 ・ 1170	1220 ・ 1270
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

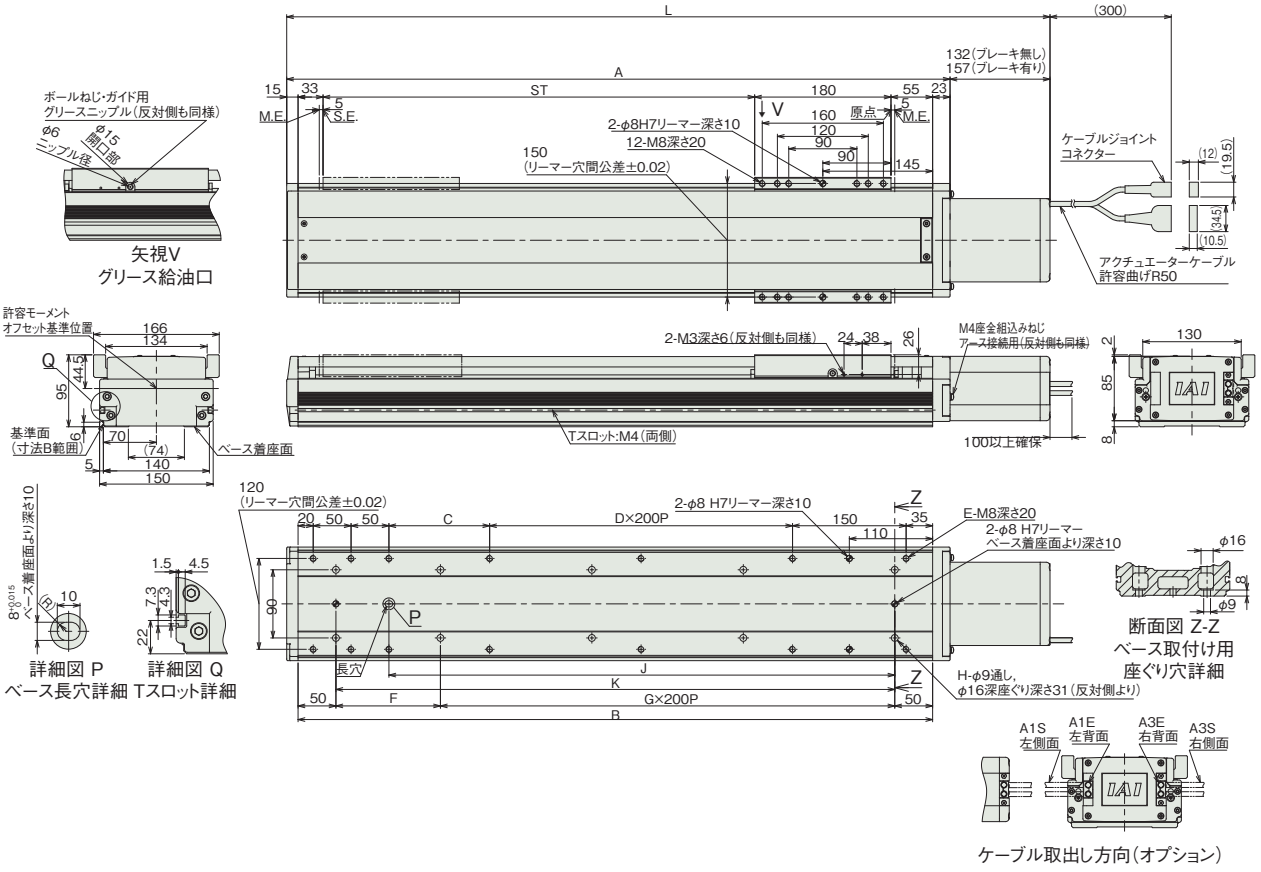
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	40	60	52	46	40	32	27	23	21	19	17	16	15	13.5	12	11	10	9	8	7	6.5	2400	2400
	20	135	117	104	90	70	57	47	40	35	30	27	24	21	18	15	12	9	7	6	5	1200	1200
	10	180	156	138	120	92	73	60														600	600
垂直	40	オフボードチューニング非対応																					
	20	20	20	20	20	17	15	14	12	11	10	9	8	7	6	5						1200	1200
	10	40	40	40	40	34	30															600	600

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L	ブレーキ無し	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
	ブレーキ有り	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
A		426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
D		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
G		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

■ストローク別質量

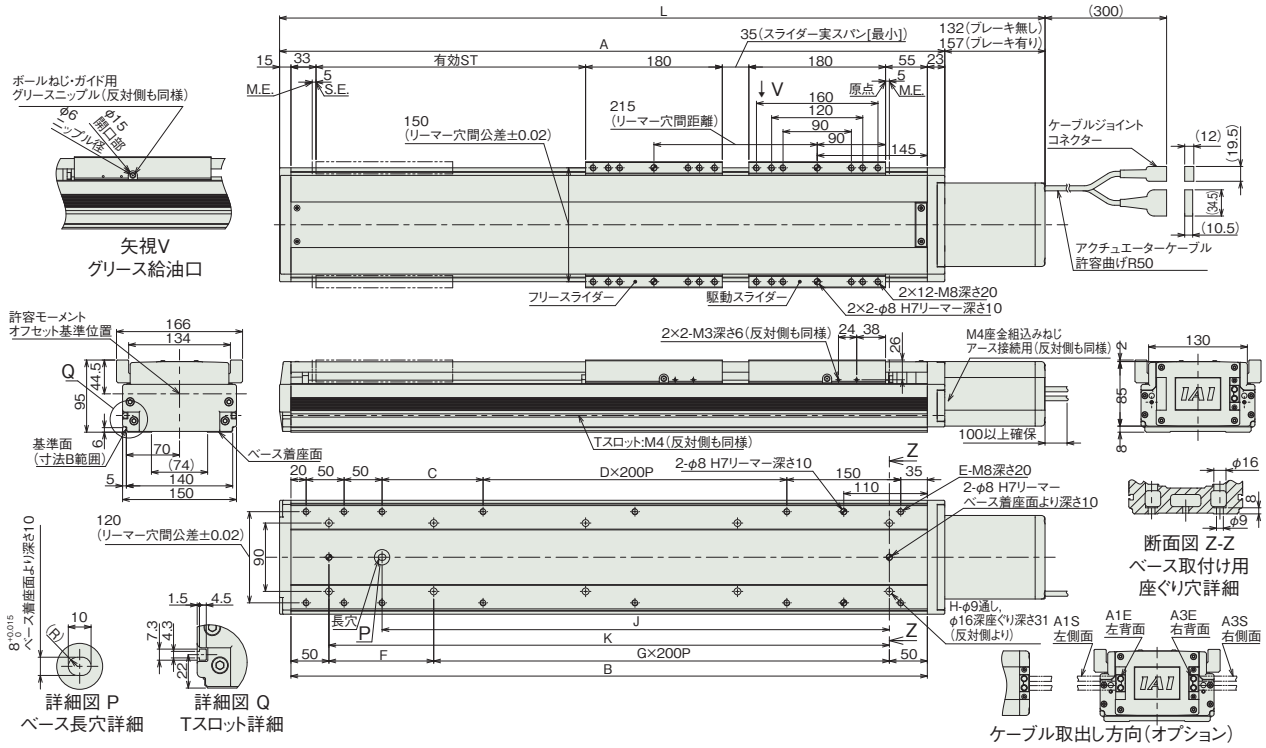
ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
質量 (kg)	ブレーキ無し	11.1	12.0	12.9	13.7	14.6	15.5	16.3	17.2	18.1	18.9	19.8	20.7	21.5	22.4	23.3	24.1	25.0	25.9	26.7	27.6	28.5	29.3	30.2	31.1
	ブレーキ有り	11.7	12.6	13.5	14.3	15.2	16.1	16.9	17.8	18.7	19.5	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.5	27.3	28.2	29.1	29.9	30.8	31.7

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	155	205	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
L	ブレーキ無し	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
	ブレーキ有り	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
A		676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576
B		638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
E		12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F		138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
G		2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
K		538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	155	205	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
質量(kg)	ブレーキ無し	19	19.8	20.7	21.6	22.4	23.3	24.2	25	25.9	26.8	27.6	28.5	29.4	30.2	31.1	32	32.8	33.7	34.6
	ブレーキ有り	19.6	20.4	21.3	22.2	23	23.9	24.8	25.6	26.5	27.4	28.2	29.1	30	30.8	31.7	32.6	33.4	34.3	35.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-LXMX-200
ISPB-LXMX-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 本体幅 150mm | 200W

■型式項目

		LXMX		WA		200		20					
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
ISB	標準仕様			WA	バッテリーレスアブソ	200	200W	20	20mm	1000 ～ 2500	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照
ISPB	高精度仕様									1000mm ～ 2500mm (50mmごと)			

CE RoHS 10

水平 | 天吊り | 垂直 | 横立て

ストローク別価格表(標準価格)

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

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-609	–
吊り金具	EB	3-604	–	真直度高精度仕様(ストローク1950~2500)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	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

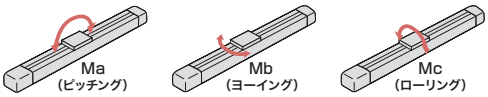
メインスペック

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)	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	0.4
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)	170.9
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)	1014
		最大ストローク(mm)	2514
		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	±0.01mm　【±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
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	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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																						
		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
20	1200	45	45	45							水平専用となります。													

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	1000～1200 (50mmごと)	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
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340

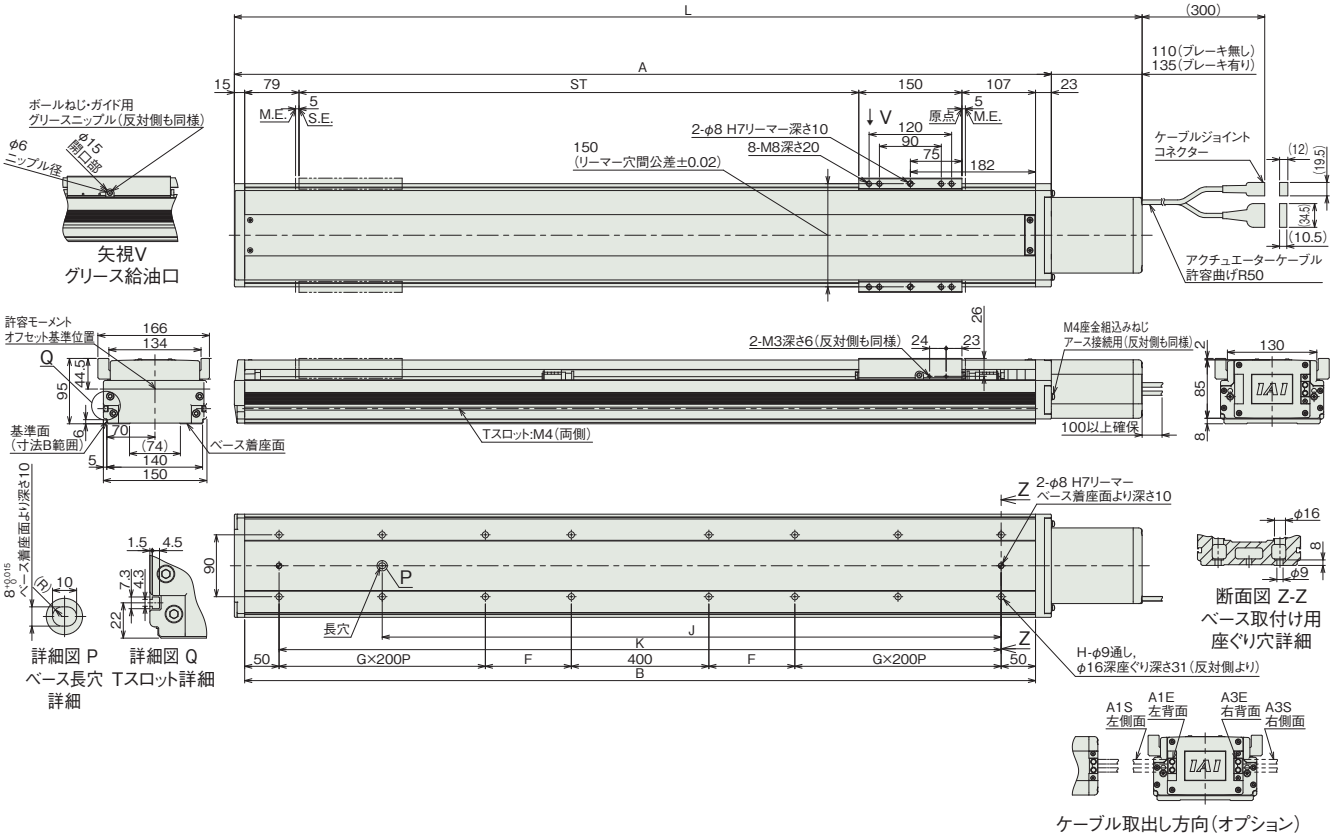
(単位はmm/s)

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) 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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		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
有効ストローク		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
L	ブレーキ無し	1498	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
	ブレーキ有り	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
A		1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888
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
F		225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575
G		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
H		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20
J		1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
K		1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		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
有効ストローク		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
質量 (kg)	ブレーキ無し	27.3	28.2	29.0	29.9	30.8	31.7	32.5	33.4	34.3	35.2	36.1	36.9	37.8	38.7	39.6	40.4	41.3	42.2	43.1	44.0	44.8	45.7	46.6	47.5	48.3	49.2	50.1	51.0	51.8	52.7	53.6
	ブレーキ有り	27.9	28.8	29.6	30.5	31.4	32.3	33.1	34.0	34.9	35.8	36.7	37.5	38.4	39.3	40.2	41.0	41.9	42.8	43.7	44.6	45.4	46.3	47.2	48.1	48.9	49.8	50.7	51.6	52.4	53.3	54.2

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-LXMX-400
ISPB-LXMX-400

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目

		LXMX		WA		400								
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
ISB	標準仕様			WA	バッテリーレスアブソ	400	400W	40	40mm	1000 ～ 2500	1000mm ～ 2500mm (50mmごと)	T2	SCON XSEL	N	無し	下記オプション価格表参照
ISPB	高精度仕様							20	20mm			T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2	S	3m	
														M	5m	
														X□□	長さ指定	

CE RoHS 10

水平 | 天吊り | 垂直 | 横立て

ストローク別価格表(標準価格)

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

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-609	–
吊り金具	EB	3-604	–	真直度高精度仕様(ストローク1950~2500)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	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

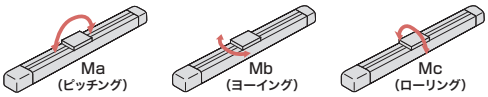
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200
		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)	169.6	339.1
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)	1014	1014
		最大ストローク(mm)	2514	2514
		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
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	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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																						
		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	2400	40	40	40							水平専用となります。													
20	1200	90	90	90																				

ストロークと最高速度

ストローク / リード	1000～1200 (50mmごと)	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
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	900	820	740	680
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	460	410	370	340

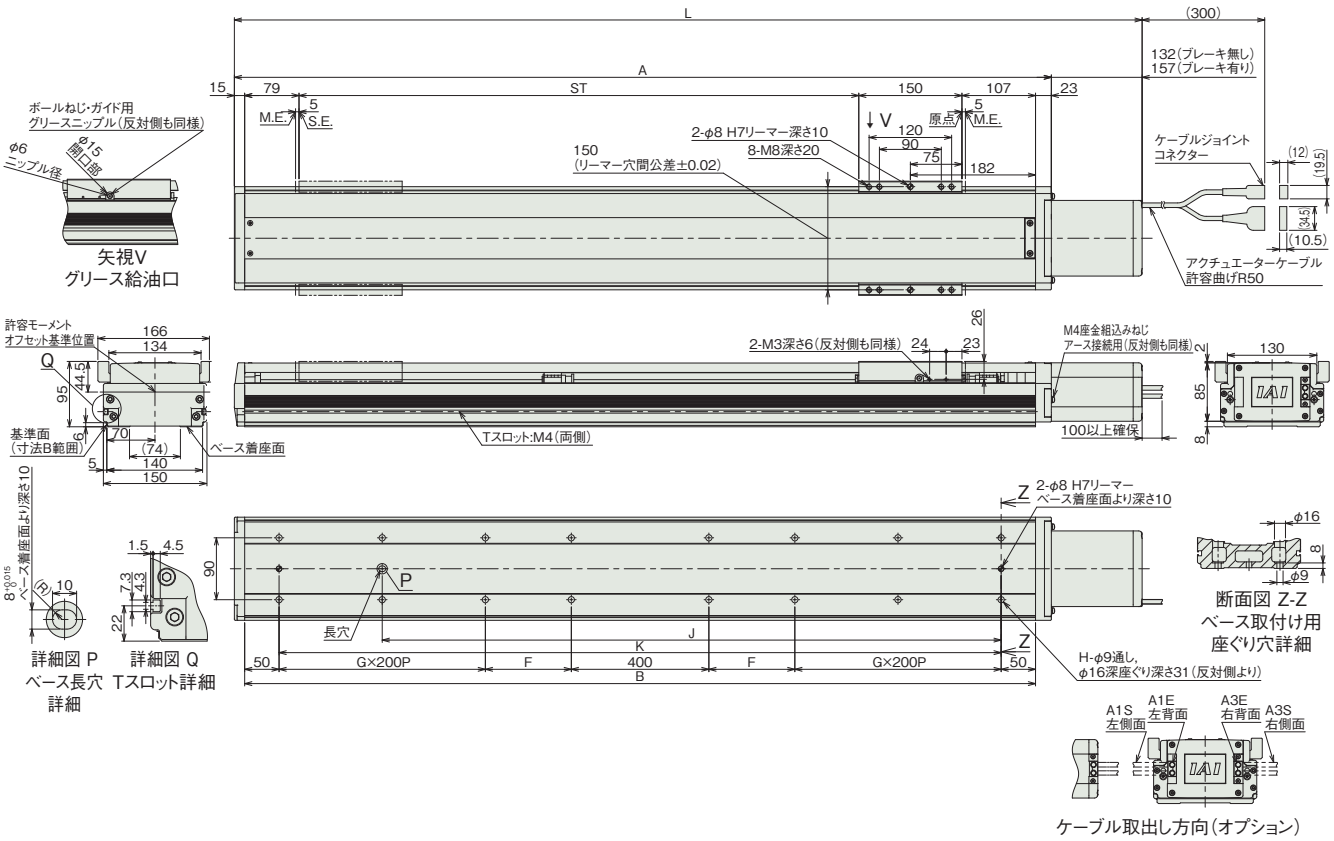
(単位はmm/s)

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) 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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		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
有効ストローク		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
L	ブレーキ無し	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020
	ブレーキ有り	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
A		1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888
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
F		225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575
G		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
H		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20
J		1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
K		1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		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
有効ストローク		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
質量 (kg)	ブレーキ無し	27.7	28.6	29.5	30.4	31.3	32.1	33.0	33.9	34.8	35.6	36.5	37.4	38.3	39.2	40.0	40.9	41.8	42.7	43.5	44.4	45.3	46.2	47.0	47.9	48.8	49.7	50.6	51.4	52.3	53.2	54.1
	ブレーキ有り	28.3	29.2	30.1	31.0	31.9	32.7	33.6	34.5	35.4	36.2	37.1	38.0	38.9	39.8	40.6	41.5	42.4	43.3	44.1	45.0	45.9	46.8	47.6	48.5	49.4	50.3	51.2	52.0	52.9	53.8	54.7

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-LXUWX-200
ISPB-LXUWX-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | ダブルスライダー | 中間サポート | 本体幅 150mm | 200W

■型式項目

	- LXUWX -	WA	- 200 -	20	-	-	-	-
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
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様		WA バッテリーレスアブソ	200 200W	20 20mm	1000 ～ 2500 1000mm ～ 2500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 天吊り | 垂直 | 横立て

ストローク別価格表（標準価格）

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

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-609	–
吊り金具	EB	3-604	–	真直度高精度仕様(ストローク1950~2500)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 1250mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	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

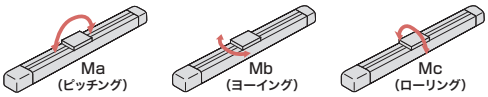
メインスペック

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)	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	0.4
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)	170.9
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)	1014
		最大ストローク(mm)	2514
		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	±0.01mm　【±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：746N·m
	Mb：1066N·m
	Mc：1086N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：299N·m
	Mb：427N·m
	Mc：292N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																						
		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
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 (50mmごと)	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
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340

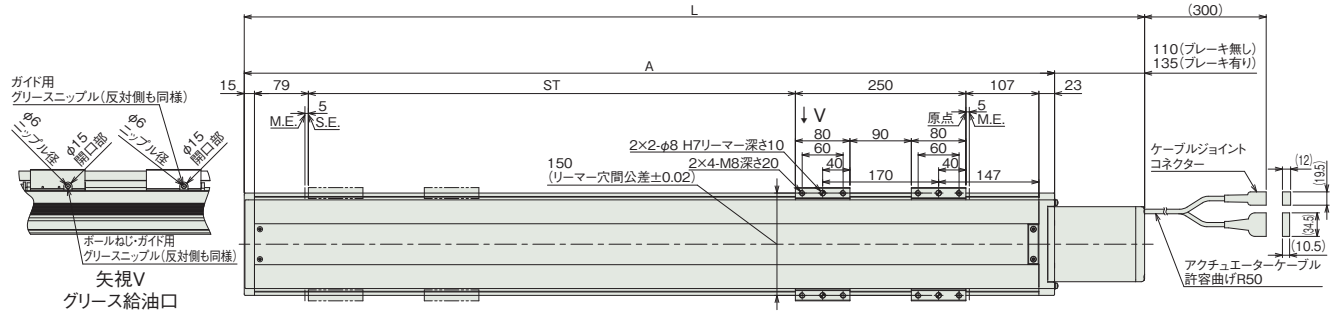
(単位はmm/s)

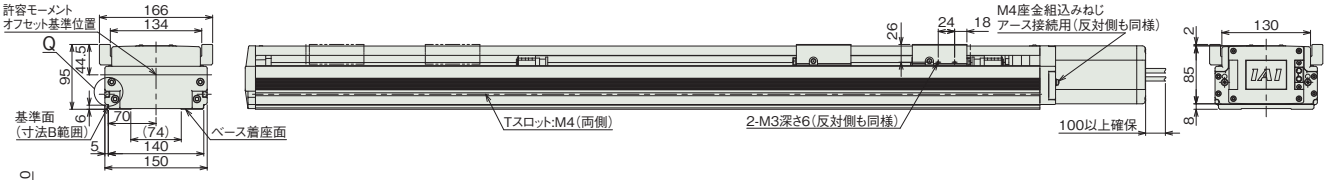
寸法図

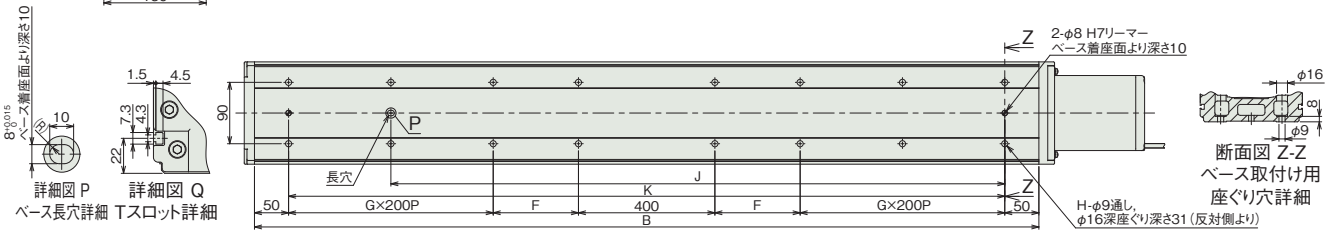
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

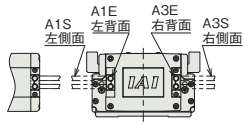
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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

呼びストローク		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
有効ストローク		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
L	ブレーキ無し	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098
	ブレーキ有り	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023	3073	3123
A		1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988
B		1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950
F		275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	625
G		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20	20	20
J		1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
K		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

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		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
有効ストローク		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
質量(kg)	ブレーキ無し	30.4	31.2	32.1	33.0	33.9	34.7	35.6	36.5	37.4	38.3	39.1	40.0	40.9	41.8	42.6	43.5	44.4	45.3	46.1	47.0	47.9	48.8	49.7	50.5	51.4	52.3	53.2	54.0	54.9	55.8	56.7
	ブレーキ有り	31.0	31.8	32.7	33.6	34.5	35.3	36.2	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6	41.5	42.4	43.2	44.1	45.0	45.9	46.7	47.6	48.5	49.4	50.3	51.1	52.0	52.9	53.8	54.6	55.5	56.4	57.3

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-LXUWX-400
ISPB-LXUWX-400

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | ダブルスライダー | 中間サポート | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目

	–	LXUWX	–	WA	–	400	–		–		–		–		–	
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
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様				WA バッテリーレスアブソ		400 400W		40 40mm 20 20mm		1000～2500 1000mm～2500mm (50mmごと)		T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2		N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平 | 天吊り | 垂直 | 横立て

ストローク別価格表（標準価格）

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

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1350~1900)	ST	3-609	–
吊り金具	EB	3-604	–	真直度高精度仕様(ストローク1950~2500)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPBは選択できません。

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 1250mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	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

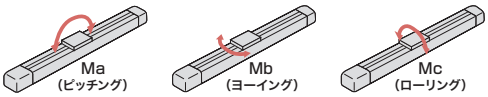
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1200
		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)	169.6	339.1
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)	1014	1014
		最大ストローク(mm)	2514	2514
		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：746N·m
	Mb：1066N·m
	Mc：1086N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：299N·m
	Mb：427N·m
	Mc：292N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																						
		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	2400	40	40	40							水平専用となります。													
20	1200	90	90	90																				

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	1000～1200 (50mmごと)	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
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	840	740	680
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	430	370	340

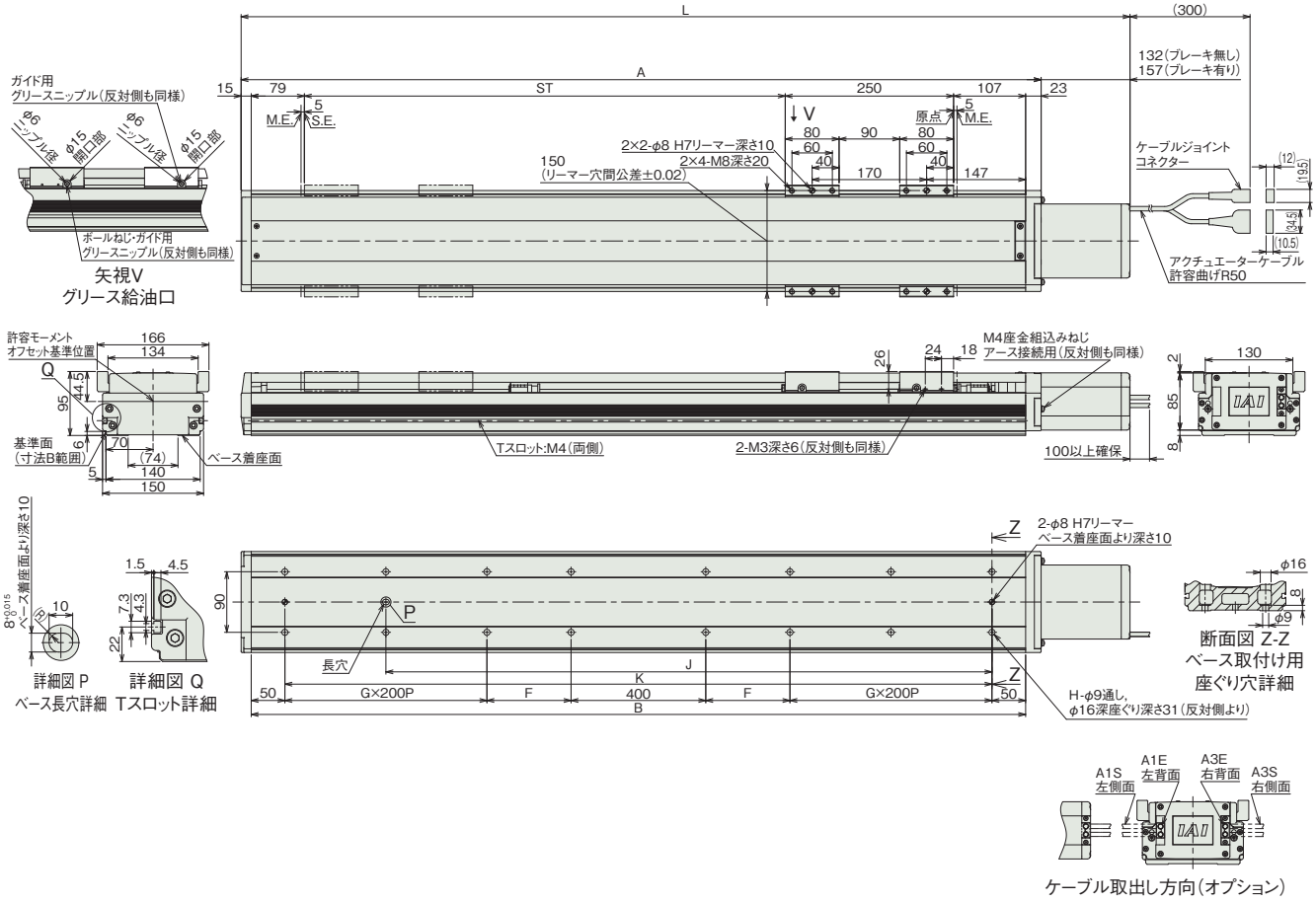
(単位はmm/s)

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) 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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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

呼びストローク		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
有効ストローク		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
L	ブレーキ無し	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020	3070	3120
	ブレーキ有り	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
A		1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988
B		1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950
F		275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	625
G		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20	20	20
J		1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
K		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

(注) 呼びストローク：型式に掲載するストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		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
有効ストローク		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
質量 (kg)	ブレーキ無し	30.8	31.7	32.6	33.5	34.3	35.2	36.1	37.0	37.8	38.7	39.6	40.5	41.4	42.2	43.1	44.0	44.9	45.7	46.6	47.5	48.4	49.2	50.1	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3	57.1
	ブレーキ有り	31.4	32.3	33.2	34.1	34.9	35.8	36.7	37.6	38.4	39.3	40.2	41.1	42.0	42.8	43.7	44.6	45.5	46.3	47.2	48.1	49.0	49.8	50.7	51.6	52.5	53.4	54.2	55.1	56.0	56.9	57.7

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-WXM-750
ISPB-WXM-750

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 200mm | 750W

■型式項目

	- WXM -	WA	- 750 -		-		-		-		-
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
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様		WA バッテリーレスアブソ	750 750W	50 50mm 25 25mm 10 10mm		100 ～ 1300 100mm ～ 1300mm (50mmごと)		T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2		N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		下記オプション表参照

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

オプション価格表（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	A1	3-603	–
ケーブル右側面取出し	A3	3-603	–
AQシール（標準装備）（注1）	AQ	3-603	–
ブレーキ	B	3-603	–
吊り金具	EB	3-604	–
高可搬質量設定（注2）	HLA	3-605	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–
マスター軸指定	LM	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スレーブ軸指定	S	3-606	–
ダブルスライダー仕様（注3）	W	3-610	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）ISPBリード10のみ選択可能です。
（注3）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-468、3-476ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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□□□□-WG24

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小 [35mm]：1975mm、最大 [180mm]：2700mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

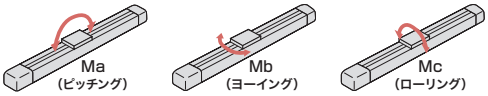
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	50	25	10	10（高可搬質量設定）
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)（注4）	80	160	200	100～400（注5）
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1250	600	600
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	0.6	0.6
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)（注4）	14	32	65	40～80（注5）
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1250	600	600
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.5	0.5
推力		定格推力(N)	255	510	1021	1021
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	32	80	80
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)	1300	1300	1300	1300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。
(注5) 安定動作のため、水平設置時は100kg以上、垂直設置時は40kg以上の搬送質量で使用してください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　リード10：φ20、リード25,50：φ25mm　転造C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.005mm】
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（シングルスライダー仕様）	Ma：774 N·m
	Mb：1106 N·m
	Mc：2175 N·m
静的許容モーメント（ダブルスライダー仕様）（注6）	Ma：3620 N·m
	Mb：5170 N·m
	Mc：4340 N·m
動的許容モーメント（シングルスライダー仕様）（注7）	Ma：162 N·m
	Mb：231 N·m
	Mc：455 N·m
動的許容モーメント（ダブルスライダー仕様）（注7）	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]616 N·m、最大[180mm]1130 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]880 N·m、最大[180mm]1610 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]739 N·m、最大[180mm]739 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下（結露なきこと）
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																			
		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
50	2500	80	80	60	48	40	34	30	27	23	18	15	14	14	14	14	14	13	12	11	10
25	1250	160	160	120	96	80	68	60	54	46	36	30	32	32	32	31	29	26	24	22	20
10	600	200	200	150	120	100							65	65	60	50					
10（高可搬質量設定）	600	400	265	200	160	135							80	80	68	64					

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																			
		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
50	2500	70	70	50	38	30	24	20	17	14	8	5	10	10	8	6	4	3	2.5	2	1
25	1250	150	150	110	86	70	58	50	44	36	26	20	25	25	22	20	19	15	12	9	7
10	600	190	190	140	110	90							56	56	50	40					
10（高可搬質量設定）	600	390	255	190	150	125							70	70	58	54					

ストロークと最高速度

ストローク / リード	100～800（50mmごと）	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
50	2500			2260		1840		1570		1360	
25	1250			1130		920		785		680	
10	600	460		380		320		270		235	

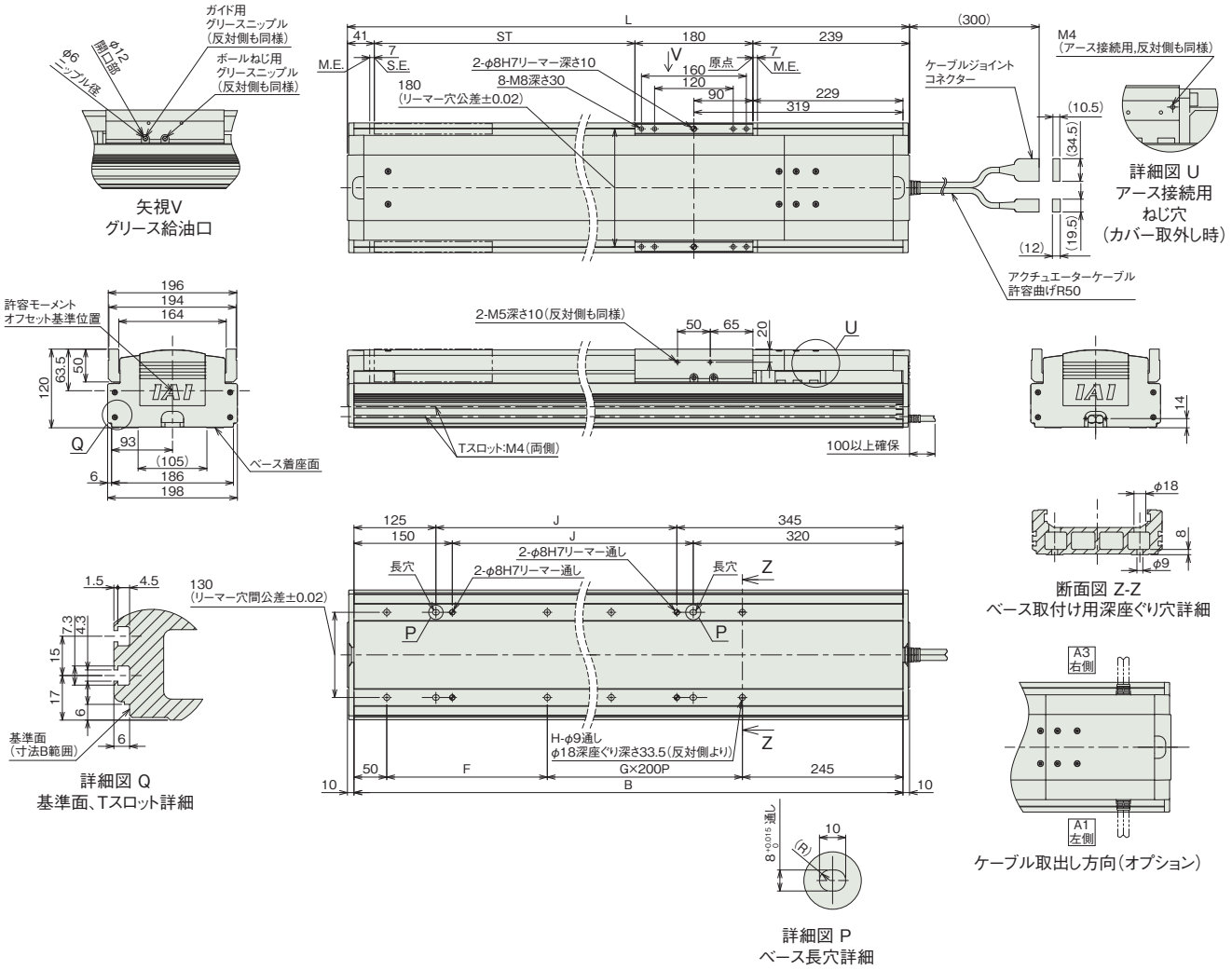
(単位はmm/s)

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) 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ーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695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) 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) ブレーキ有りの場合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	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
B	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740
F	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
G	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
H	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
J	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

■ストローク別質量

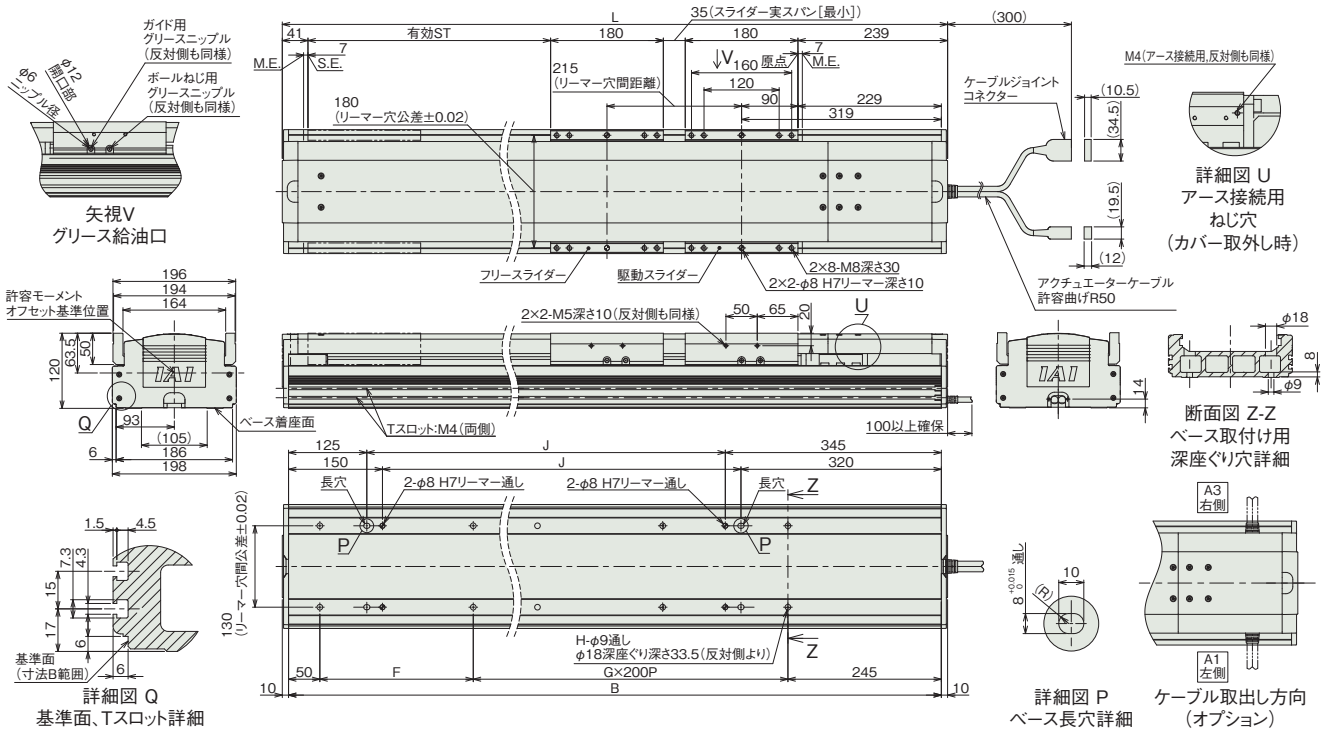
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量 (kg)	ブレーキ無し	18.3	19.3	20.4	21.5	22.5	23.6	24.6	25.7	26.8	27.8	28.9	29.9	31.0	32.0	33.1	34.2	35.2	36.3	37.3	38.4	39.5	40.5	41.6	42.6	43.7
	ブレーキ有り	18.8	19.8	20.9	22.0	23.0	24.1	25.1	26.2	27.3	28.3	29.4	30.4	31.5	32.5	33.6	34.7	35.7	36.8	37.8	38.9	40.0	41.0	42.1	43.1	44.2

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695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) 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) ブレーキ有りの場合も外形寸法は同じです。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
	スライダー実スパン最大[180mm]	—	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
L		810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
B		790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740
F		295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
G		1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
J		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

(注) 呼びストローク：型式上のストローク
有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
	スライダー実スパン最大[180mm]	—	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940
質量(kg)	ブレーキ無し	26.6	27.6	28.7	29.8	30.8	31.9	32.9	34.0	35.0	36.1	37.2	38.2	39.3	40.3	41.4	42.5	43.5	44.6	45.6	46.7
	ブレーキ有り	27.1	28.1	29.2	30.3	31.3	32.4	33.4	34.5	35.5	36.6	37.7	38.7	39.8	40.8	41.9	43.0	44.0	45.1	46.1	47.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISB-WXMX-750
ISPB-WXMX-750

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 本体幅 200mm | 750W

■型式項目

□ - WXMX - WA - 750 - □ - □ - □ - □ - □

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
ISB	標準仕様		WA	バッテリーレスアブソ	750	750W	50	50mm	900 ～ 3000	900mm ～ 3000mm (50mmごと)	T2	SCON XSEL	N	無し	下記オプション表参照
ISPB	高精度仕様						25	25mm			T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2	S	3m	
													M	5m	
													X□□	長さ指定	

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	
	ISB	ISPB
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	–	–
2550/2600	–	–
2650/2700	–	–
2750/2800	–	–
2850/2900	–	–
2950/3000	–	–

オプション価格表(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	A1	3-603	–
ケーブル右側面取出し	A3	3-603	–
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-603	–
ブレーキ	B	3-603	–
吊り金具	EB	3-604	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–
マスター軸指定	LM	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
スレーブ軸指定	S	3-606	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-472、3-474ページをご参照ください。

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) 垂直設置で使用する場合は、デューティー比 50% 以下で運転してください。その他の場合は、動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(4) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小 [35mm]:1975mm、最大[180mm]:2700mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(6) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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□□□□-WG24

メインスペック

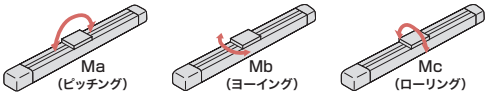
項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	50	25
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	80	160
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1250
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注3)	14	32
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1250
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.0	0.6
推力		定格推力(N)	255	510
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	14	32
ストローク		最小ストローク(mm)	900	900
		最大ストローク(mm)	3000	3000
		ストロークピッチ(mm)	50	50

(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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	±0.01mm 【±0.005mm】
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(シングルスライダー仕様)	Ma：774 N·m
	Mb：1106 N·m
	Mc：2175 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注4)	Ma：3620 N·m
	Mb：5170 N·m
	Mc：4340 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注5)	Ma：162 N·m
	Mb：231 N·m
	Mc：455 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：スライダー実スパン最小[35mm]616 N·m、最大[180mm]1130 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[35mm]880 N·m、最大[180mm]1610 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[35mm]739 N·m、最大[180mm]739 N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	−
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																			
		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
50	2500	80	80	60	48	40	34	30	27	23	18	15	14	14	14	14	12	10	9	8	7
25	1250	160	160	120	96	80	68	60	54	46	36	30	32	32	32	26	21				

(注) 垂直設置において、低速かつ搬送質量が無負荷に近い条件で運転した場合、動作が不安定になることがあります。

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																			
		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
50	2500	70	70	50	38	30	24	20	17	14	8	5	10	10	8	6	4				
25	1250	150	150	110	86	70	58	50	44	36	26	20	25	25	22	20	19				

(注) 垂直設置において、低速かつ搬送質量が無負荷に近い条件で運転した場合、動作が不安定になることがあります。

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	900~3000 (50mmごと)
50	2500
25	1250

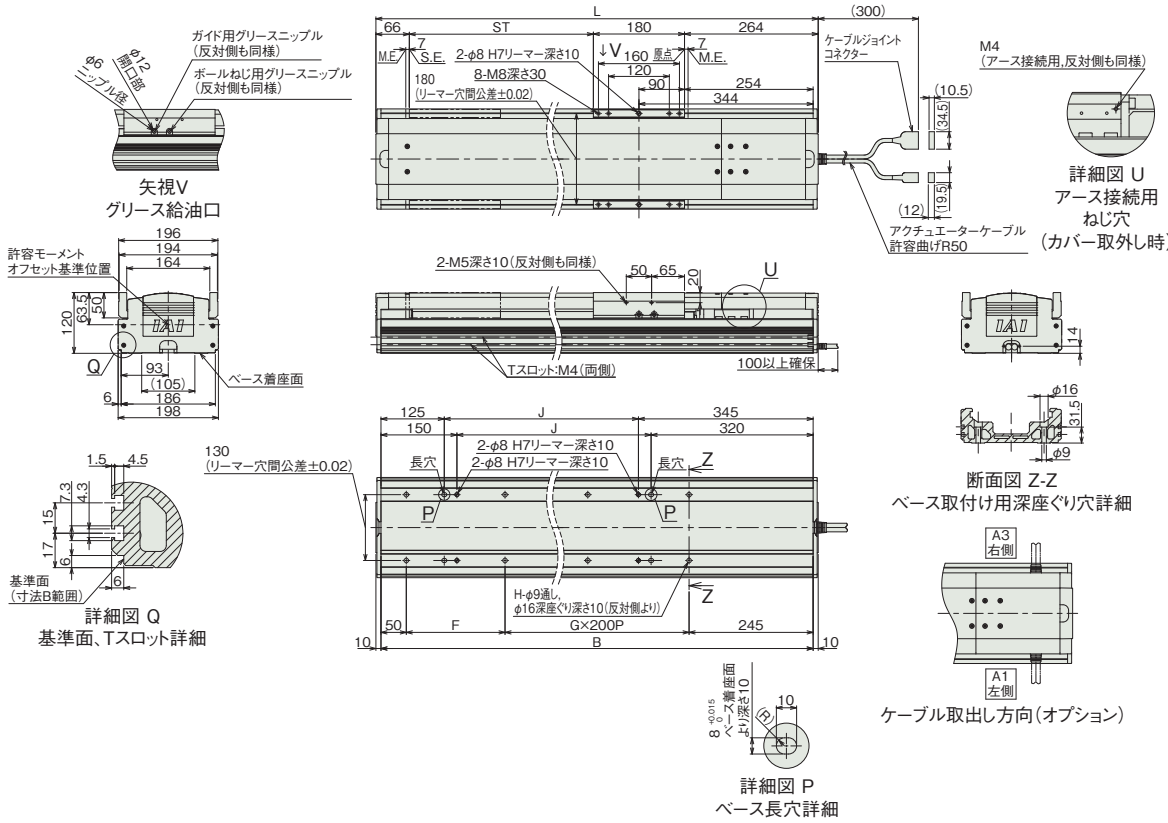
(単位はmm/s)

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) 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ーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695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) 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) ブレーキ有りの場合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
L	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460
B	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440
F	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
G	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10
H	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24
J	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970

ストローク	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960	3010	3060	3110	3160	3210	3260	3310	3360	3410	3460	3510
B	2490	2540	2590	2640	2690	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140	3190	3240	3290	3340	3390	3440	3490
F	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195
G	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
H	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34
J	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020

■ストローク別質量

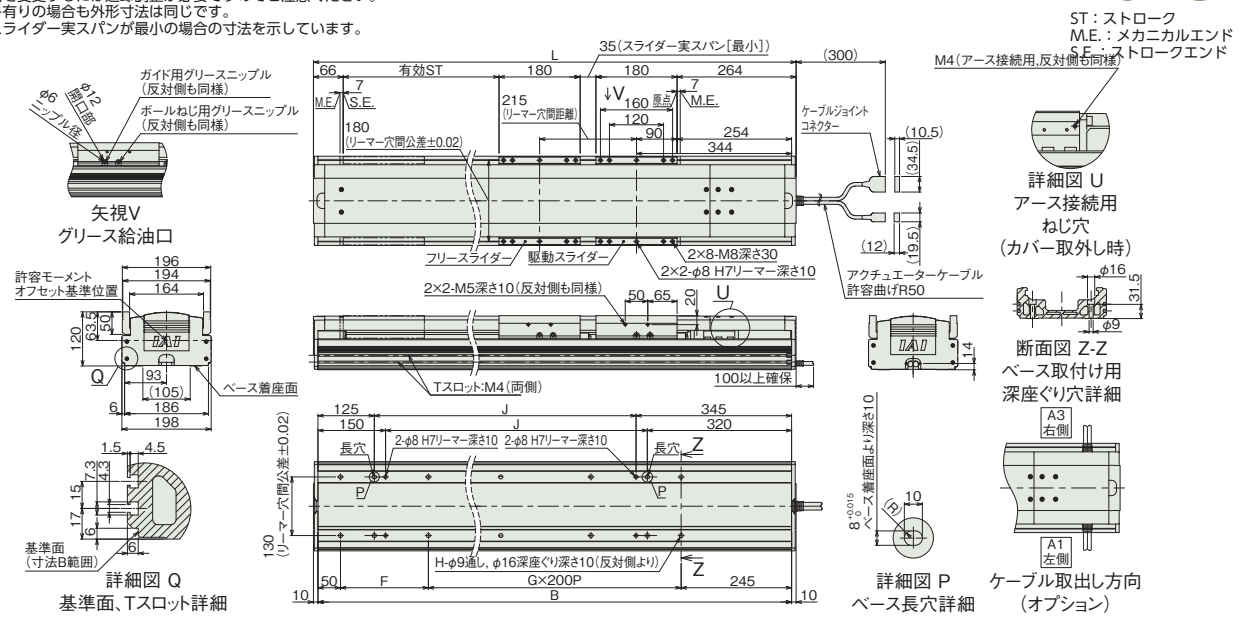
ストローク		900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
質量 (kg)	ブレーキ無し	38.4	39.5	40.5	41.6	42.7	43.7	44.8	45.8	46.9	48.0	49.0	50.1	51.2	52.2	54.2	55.3	56.4	57.4	58.5	59.6	60.6	61.7
	ブレーキ有り	38.9	40.0	41.0	42.1	43.2	44.2	45.3	46.3	47.4	48.5	49.5	50.6	51.7	52.7	54.7	55.8	56.9	57.9	59.0	60.1	61.1	62.2

ストローク		2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量 (kg)	ブレーキ無し	62.7	63.8	64.9	65.9	67.0	68.1	69.1	70.2	71.3	72.3	73.4	74.5	76.5	77.5	78.6	79.7	80.7	81.8	82.8	83.9	85.0
	ブレーキ有り	63.2	64.3	65.4	66.4	67.5	68.6	69.6	70.7	71.8	72.8	73.9	75.0	77.0	78.0	79.1	80.2	81.2	82.3	83.3	84.4	85.5

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(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ーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695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) 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) ブレーキ有りの場合も外形寸法は同じです。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635	1685	1735
	スライダー実スパン最大[180mm]	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590
L		1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460
B		1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440
F		295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
G		4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10
H		12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24
J		920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970

呼びストローク		2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	1785	1835	1885	1935	1985	2035	2085	2135	2185	2235	2285	2335	2385	2435	2485	2535	2585	2635	2685	2735	2785
	スライダー実スパン最大[180mm]	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640
L		2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960	3010	3060	3110	3160	3210	3260	3310	3360	3410	3460	3510
B		2490	2540	2590	2640	2690	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140	3190	3240	3290	3340	3390	3440	3490
F		195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195
G		10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
H		24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34
J		2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020

(注) 呼びストローク：型式上のストローク 有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635	1685	1735
	スライダー実スパン最大[180mm]	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590
質量(kg)	ブレーキ無し	41.4	42.5	43.5	44.6	45.7	46.7	47.8	48.8	49.9	51.0	52.0	53.1	54.2	55.2	57.2	58.3	59.4	60.4	61.5	62.6	63.6	64.7
	ブレーキ有り	41.9	43.0	44.0	45.1	46.2	47.2	48.3	49.3	50.4	51.5	52.5	53.6	54.7	55.7	57.7	58.8	59.9	60.9	62.0	63.1	64.1	65.2

呼びストローク		2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
有効ストローク	スライダー実スパン最小[35mm]	1785	1835	1885	1935	1985	2035	2085	2135	2185	2235	2285	2335	2385	2435	2485	2535	2585	2635	2685	2735	2785
	スライダー実スパン最大[180mm]	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640
質量(kg)	ブレーキ無し	65.7	66.8	67.9	68.9	70.0	71.1	72.1	73.2	74.3	75.3	76.4	77.5	79.5	80.5	81.6	82.7	83.7	84.8	85.8	86.9	88.0
	ブレーキ有り	66.2	67.3	68.4	69.4	70.5	71.6	72.6	73.7	74.8	75.8	76.9	78.0	80.0	81.0	82.1	83.2	84.2	85.3	86.3	87.4	88.5

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB / ISPDB

サーボモーター 200V （ボールねじ簡易防塵タイプ）				
ISDB ISPDB	スライダー	ISDB/ISPDB-S-60	3-477	
		ISDB-S-100	3-481	
		ISDB/ISPDB-M-100	3-485	
		ISDB/ISPDB-M-200	3-489	
		ISDB-M-400	3-493	
		ISDB/ISPDB-MX-200	3-497	
		ISDB-MX-400	3-501	
		ISDB/ISPDB-L-200	3-505	
		ISDB/ISPDB-L-400	3-509	
		ISDB/ISPDB-LX-200	3-513	
		ISDB/ISPDB-LX-400	3-517	

ISDB-S-60
ISPDB-S-60

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 90mm | 60W

■型式項目

		S		WA		60									
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
ISDB	標準仕様			WA	バッテリーレスアブソ	60	60W	16	16mm	100	100mm	T2	SCON XSEL	N	無し	下記オプション 価格表参照
ISPDB	高精度仕様							8	8mm	～	～	T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2	S	3m	
								4	4mm	800	800mm (50mmごと)			M	5m	
														X□□	長さ指定	

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	
	ISDB	ISPDB
100	–	–
150/200	–	–
250/300	–	–
350/400	–	–
450/500	–	–
550/600	–	–
650/700	–	–
750/800	–	–

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	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
ブレーキ	B	3-603	–	スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク650～800)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPDBは選択できません。
(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-478、3-480ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 1050mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

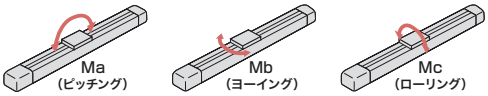
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	13	27	55
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	3	6	14
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	0.8	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	53.1	106.1	212.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無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

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：143 N·m
	Mb：205 N·m
	Mc：336 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)	Ma：1060 N·m
	Mb：1510 N·m
	Mc：510 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注6)	Ma：32.9 N·m
	Mb：47.0 N·m
	Mc：76.8 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：259 N·m
	Mb：370 N·m
	Mc：125 N·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	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6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																	
		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	5.5	5				
4	240	55	50	38	30						14	13	12						

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																	
		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	11.5	11.5	11.5	9	7	5.5	4.5	4	3	1.5	1.5	1.5	1.3	1	0.8	0.5		
8	480	25.5	25.5	25.5	18.5	13.5	10.5				4.5	4.5	4.5	4	3.5				
4	240	53.5	48.5	36.5	28.5						12.5	11.5	10.5						

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	100～500(50mmごと)	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および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

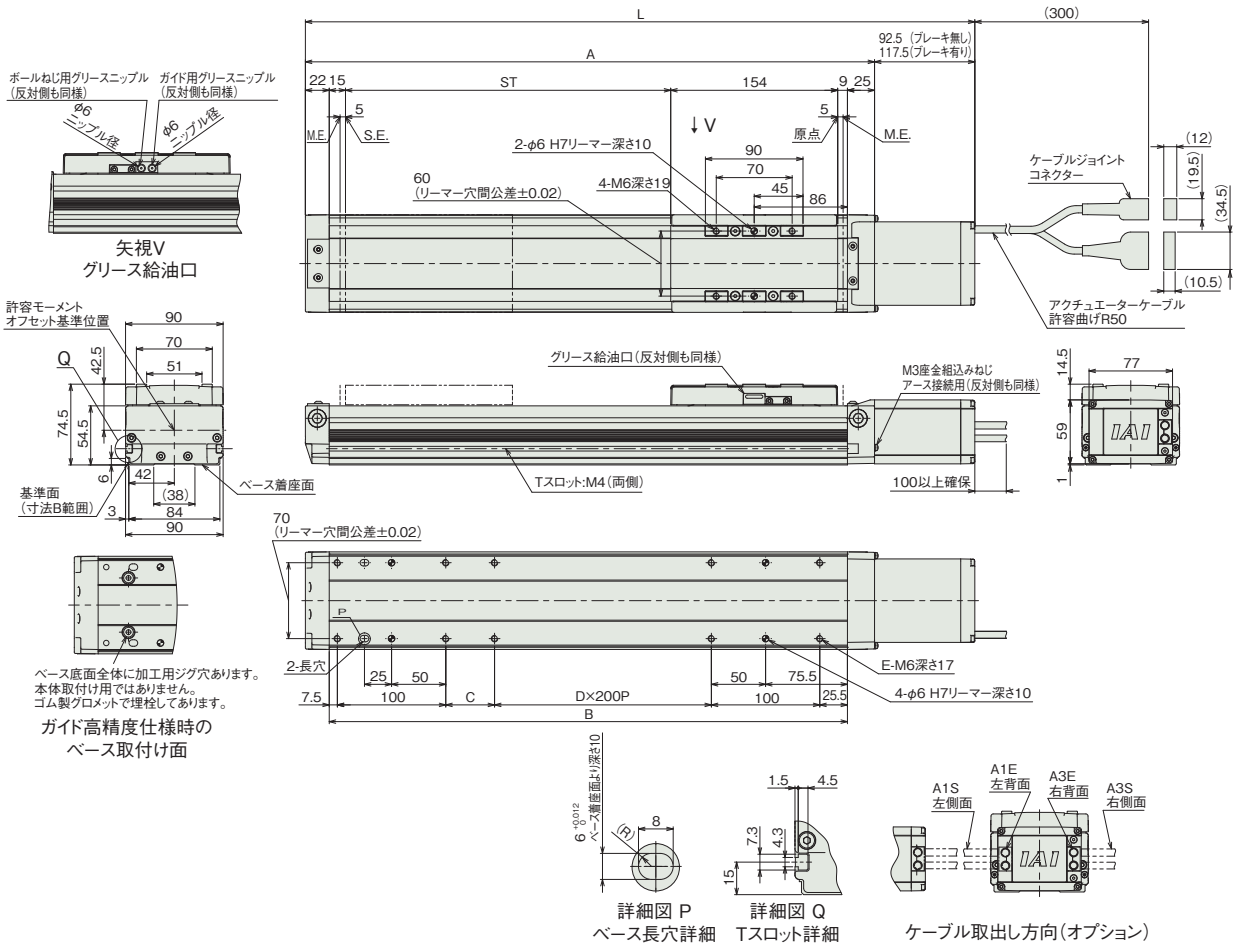
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																			最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	16	19.5	16.9	15	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	4	3.5	3.1	2.8	2.5	2.2	2	1.8			960	960
	8	40.5	35	31	27	20	15	12	10.2	8	4											480	480
	4	77	55	50	38	30																240	240
垂直	16	3	3	3	3	2.8	2.5	2.3	2	1.8	1.6	1.4	1.2	1	0.8	0.6	0.5					960	960
	8	6	6	6	6	5.5	5	4	2													480	480
	4	14	14	13	12																	240	240

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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	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	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
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

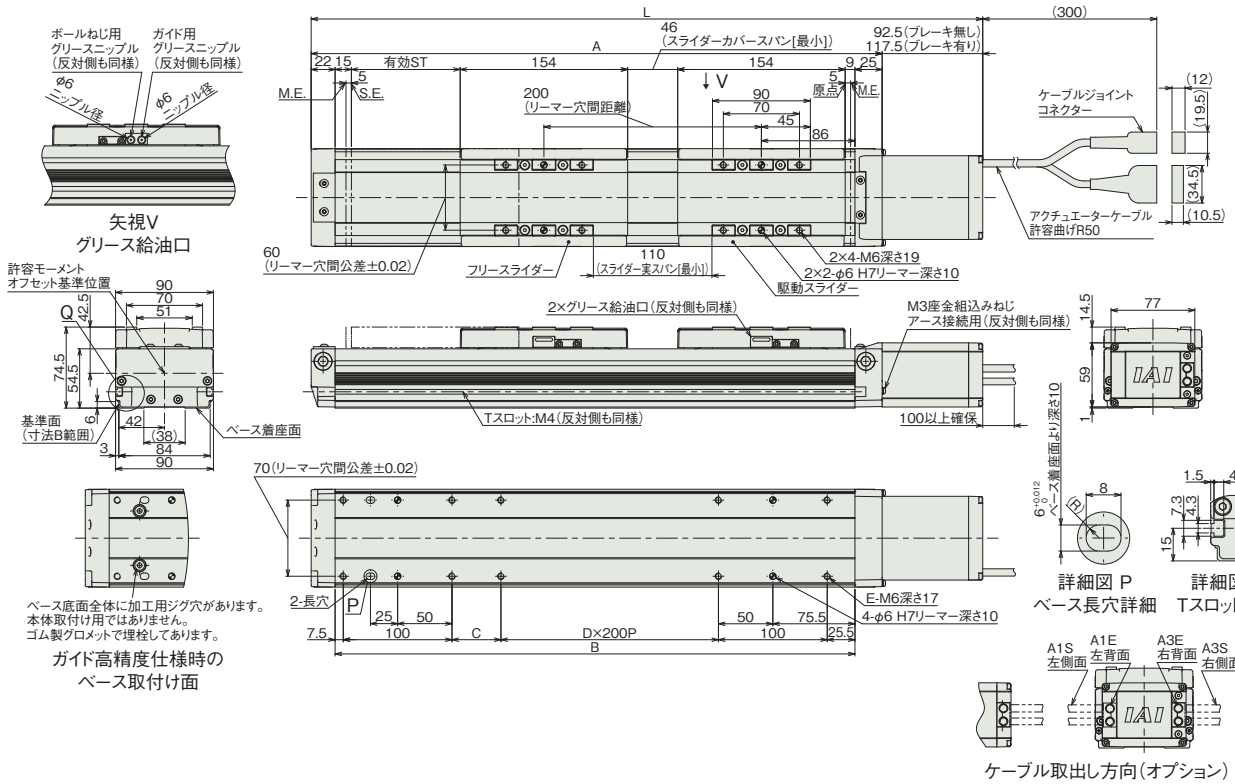
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.1	4.4	4.8	5.2	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1
	ブレーキ有り	4.3	4.6	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	9.0	9.3

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリースを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

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L別寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	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	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
A		525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
B		478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
C		45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

(注) 呼びストローク：型式上のストローク 有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.0	7.4	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.3	10.6
	ブレーキ有り	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.5	10.8

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-S-100

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 90mm | 100W

■型式項目

ISDB - S - WA - 100 - 36 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
ISDB	S	WA：バッテリーレスアブソ	100：100W	36：36mm	100～800：100mm～800mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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
100	–
150/200	–
250/300	–
350/400	–
450/500	–
550/600	–
650/700	–
750/800	–

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	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	–	マスター軸指定（センサー勝手違い）	LLM	3-606	–
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	–	ボール保持機構付きガイド	RT	3-607	–
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
ブレーキ	B	3-603	–	スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク650～800）	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様（注3）	W	3-610	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–				

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（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）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-482、3-484ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) ボール保持機構付きガイド（RT）を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kg となります。
(6) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 1050mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(8) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

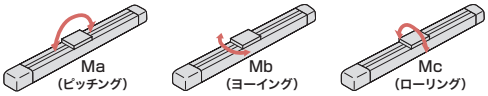
項目		内容
リード		ボールねじリード(mm)	36
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	1.8
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	2
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	1.6
推力		定格推力(N)	47.2
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kgf)	2
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	800
		ストロークピッチ(mm)	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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	0.05mm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(シングルスライダー仕様)	Ma：143 N·m
	Mb：205 N·m
	Mc：336 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)	Ma：1060 N·m
	Mb：1510 N·m
	Mc：510 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注5)	Ma：32.9 N·m
	Mb：47.0 N·m
	Mc：76.8 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：259 N·m
	Mb：370 N·m
	Mc：125 N·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	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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)																														
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	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
36	2000	10	10	10	9	8.1	7.2	6.3	5.4	4.5	4.3	4.1	4	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																														
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	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
36	2000	8.5	8.5	8.5	7.5	6.6	5.7	4.8	3.9	3	2.8	2.6	2.5	2.4	2.3	2.2	2.1	2	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5

ストロークと最高速度

ストローク / リード	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
36	1075	1370	1620	1830	1940	1980	2000				1825	1590	1400	1240	1105

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

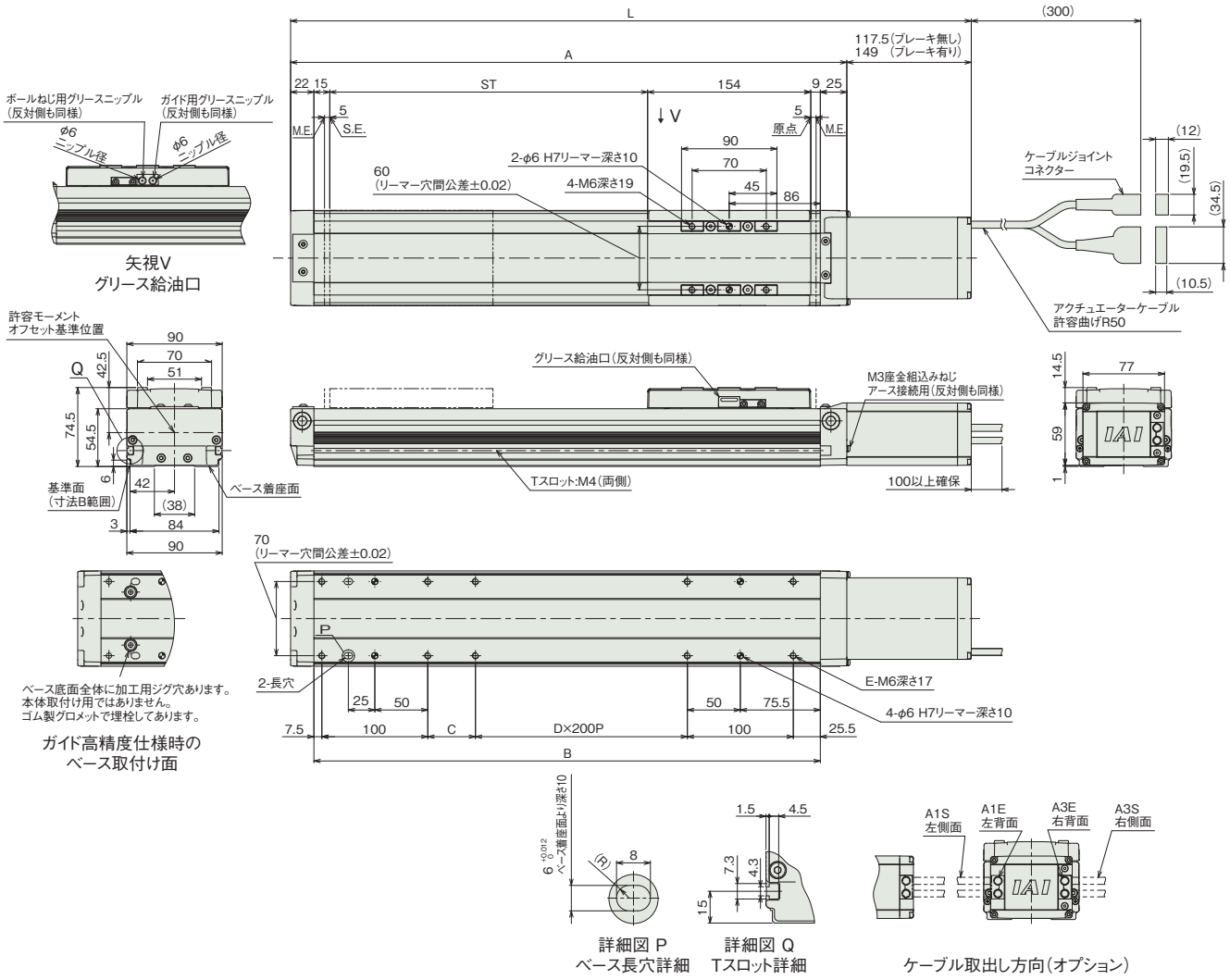
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																													最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後
水平	36	10	10	10	10	9	8.1	7.2	6.3	5.4	4.5	4.3	4.1	4	3.9	3.8	3.7	3.6	3.5	3.2	2.9	2.6	2.4	2.2	2	1.9	1.8	1.7	1.6	1.5	1.4	2000	2000
垂直	36	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2															2000	2000

寸法図

CAD図面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) 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。

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	ブレーキ無し	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
	ブレーキ有り	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174
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	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
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

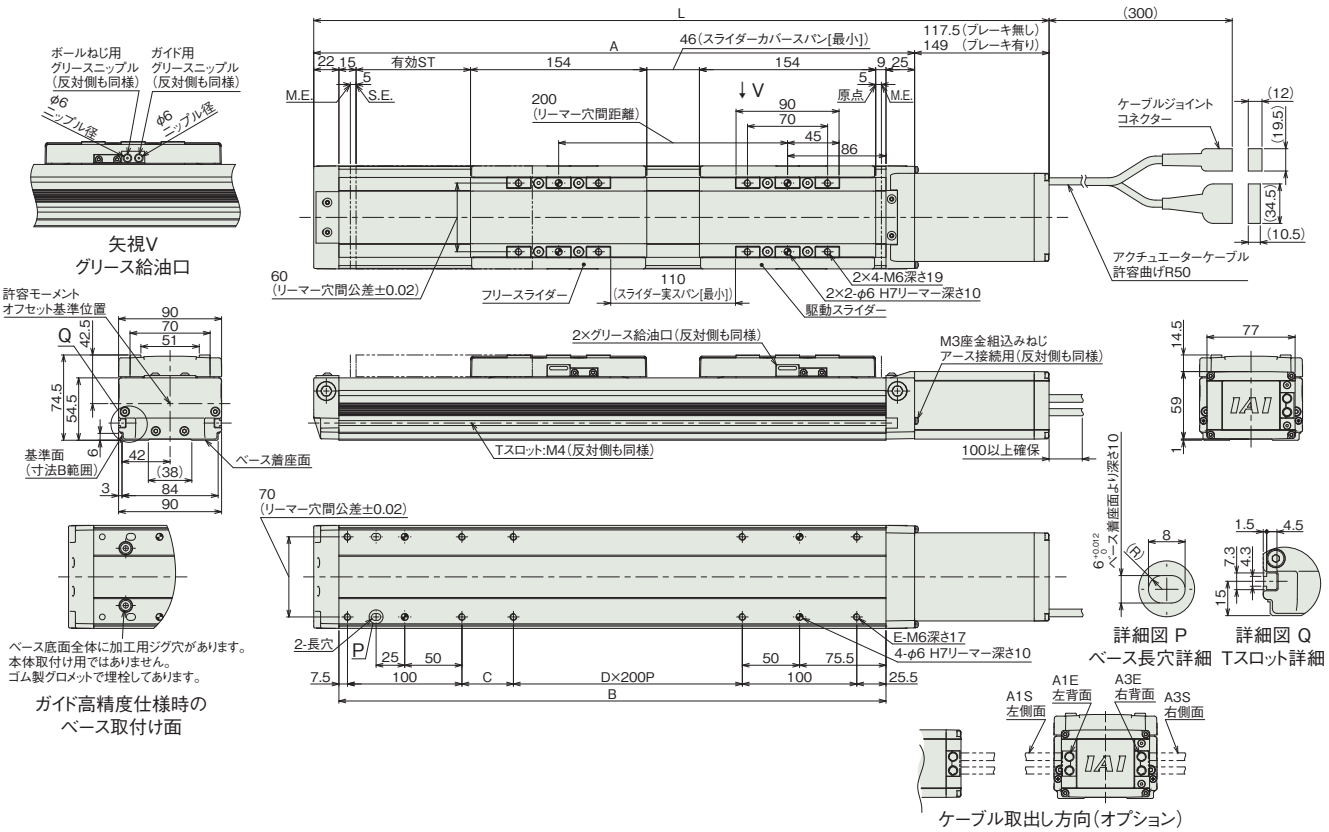
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.3	4.6	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	9.0	9.3
	ブレーキ有り	4.6	4.9	5.3	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.5	7.8	8.2	8.5	8.9	9.3	9.6

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリースを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無し	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
	ブレーキ有り	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174
A		525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
B		478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
C		45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.5	10.8
	ブレーキ有り	7.5	7.9	8.2	8.6	9.0	9.3	9.7	10.0	10.4	10.8	11.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-M-100
ISPDB-M-100

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 120mm | 100W

■型式項目

	-	M	-	WA	-	100	-		-		-		-		-	
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

シリーズ	
ISDB	標準仕様
ISPDB	高精度仕様

タイプ：M

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
100	100W

リード	
30	30mm
20	20mm
10	10mm
5	5mm

ストローク	
100	100mm
⌇	⌇
1100	1100mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表（標準価格）

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

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	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
ブレーキ	B	3-603	–	スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPDBは選択できません。
(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-486、3-488ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小 [80mm]：1375mm、最大 [120mm]：1800mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

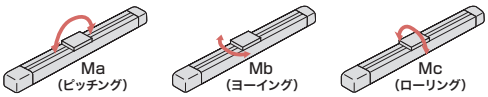
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	15	23	45	85
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	2	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7
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
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

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：341 N·m
	Mb：487 N·m
	Mc：796 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：1760 N·m
	Mb：2520 N·m
	Mc：1210 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注7)	Ma：81.0 N·m
	Mb：116 N·m
	Mc：189 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：スライダー実スパン最小[80mm] 448 N·m、最大[120mm] 561 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[80mm] 640 N·m、最大[120mm] 801 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[80mm] 307 N·m、最大[120mm] 307 N·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	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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																	
		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	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	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						

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																	
		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	12.5	12.5	12.5	8.5	6.5	4.5	3.5	2.5	1.5									
20	1200	20.5	20.5	20.5	15.5	12.5	10.5	8.5	6.5	5.5	1.5	1.5	1.5	1.3	1	0.8	0.5	0.3	
10	600	42.5	42.5	42.5	27.5	20.5	17.5				7.5	7.5	7.5	5.5	4.5				
5	300	82.5	77.5	57.5	42.5						17.5	14.5	12.5						

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	100~600(50mmごと)	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および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

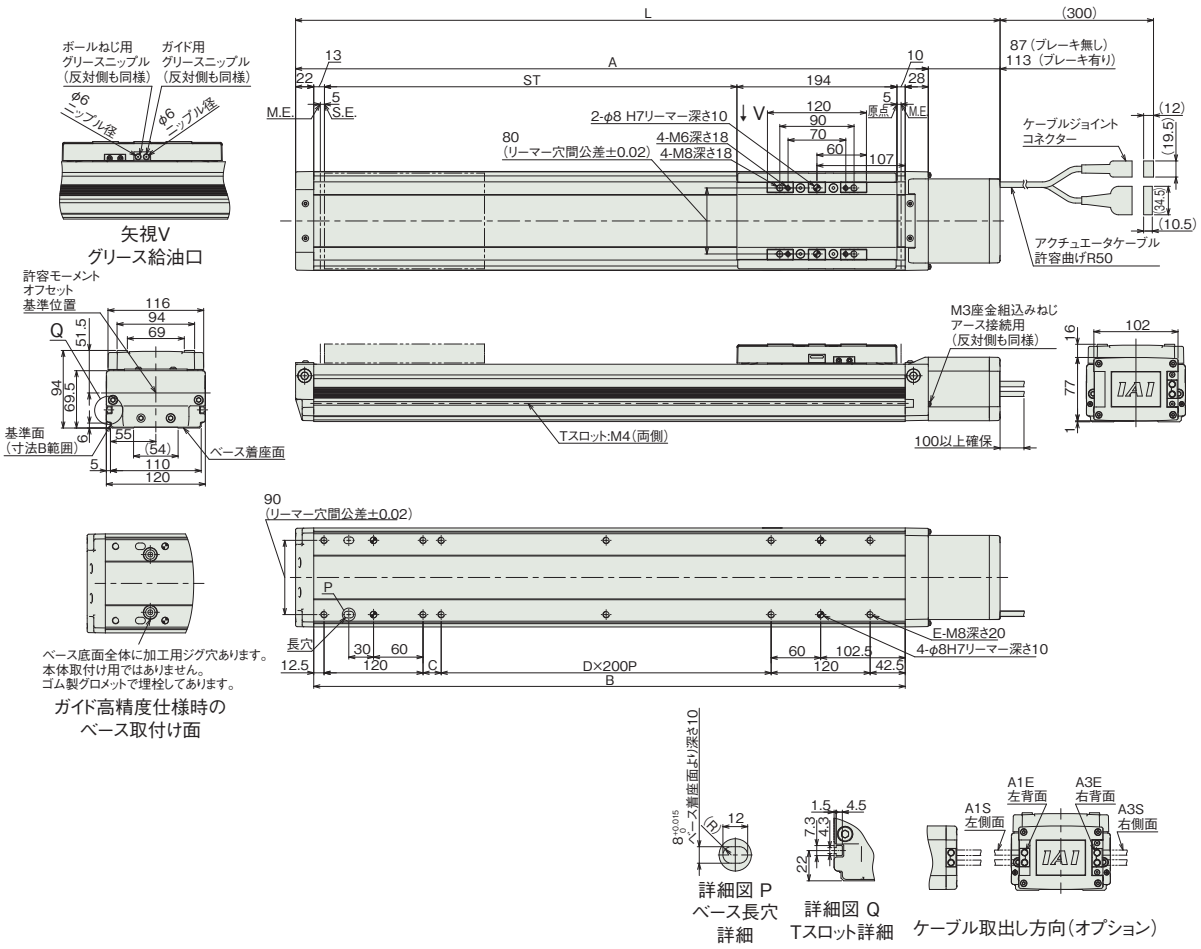
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	30	22.5	19.5	17.5	15	11	9	7	6	5	4	3.5	3	2.5	2.25	2	1.75	1.5	1.25			1800	1800
	20	34.5	30	26.5	23	18	15	13	11	9	8	7	6	5	4	3	2.5	2	1.5			1200	1200
	10	67.5	58.5	52	45	30	23	20														600	600
	5	119	85	80	60	45																300	300
垂直	30	オフボードチューニング非対応																					
	20	オフボードチューニング非対応																					
	10	10	10	10	10	8	7															600	600
	5	20	20	17	15																	300	300

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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	ブレーキ無し	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

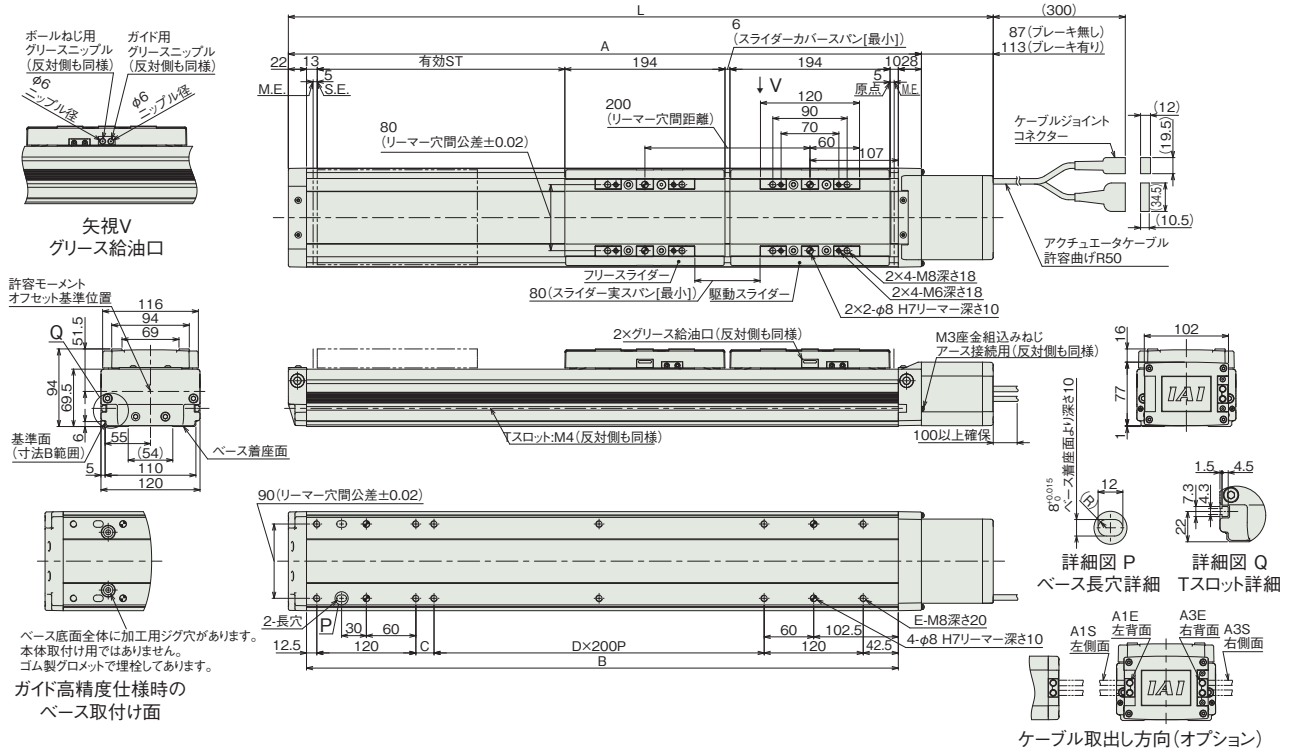
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	ブレーキ無し	7.5	8.2	8.8	9.4	10.1	10.7	11.3	11.9	12.6	13.2	13.8	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1
	ブレーキ有り	7.8	8.5	9.1	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.9	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.7	17.3	17.9	18.5	19.2	19.8	20.4

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリースを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

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

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	ブレーキ有り	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
A		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B		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
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
質量 (kg)	ブレーキ無し	12.6	13.2	13.8	14.4	15.1	15.7	16.3	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1	20.7	21.4	22.0	22.6
	ブレーキ有り	12.9	13.5	14.1	14.7	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.2	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	22.9

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-M-200
ISPDB-M-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 120mm | 200W

■型式項目

ISDB - M - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
ISDB	M	WA：バッテリーレスアブソ	200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	100～1100：100mm～1100mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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	
	ISDB	ISPDB
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	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	ボール保持機構付きガイド	RT	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
ブレーキ	B	3-603	–	スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク650～1100)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPDBは選択できません。
(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-490、3-492ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小 [80mm]：1375mm、最大 [120mm]：1800mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

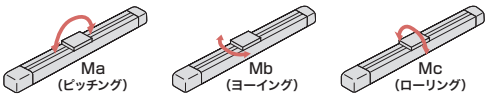
項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	30	45	90	110
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	6	10	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	113.9	170.9	341.8	638.6
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

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：341 N·m
	Mb：487 N·m
	Mc：796 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：1760 N·m
	Mb：2520 N·m
	Mc：1210 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注7)	Ma：81.0 N·m
	Mb：116 N·m
	Mc：189 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：スライダー実スパン最小[80mm] 448 N·m、最大[120mm] 561 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[80mm] 640 N·m、最大[120mm] 801 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[80mm] 307 N·m、最大[120mm] 307 N·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	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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																	
		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	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						

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																	
		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	27.5	27.5	27.5	21.5	17.5	14.5	12.5	10.5	9.5	3.5	3.5	3.5	3	2.5	2	1.5	1	0.5
20	1200	42.5	42.5	42.5	32.5	25.5	20.5	17.5	15.5	13.5	7.5	7.5	7.5	6	5	4.5	3.5	3	2.5
10	600	87.5	87.5	87.5	63.5	48.5	37.5				17.5	17.5	17.5	14.5	12.5				
5	300	107.5	97.5	87.5	77.5						37.5	31.5	27.5						

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100~600(50mmごと)	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および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

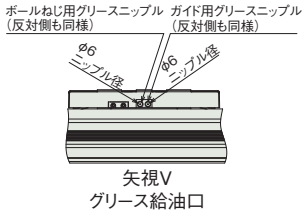
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	30	45	39	34.5	30	24	20	17	15	13	12	10	9	8	7.5	7	6.5	6	5.5			1800	1800
	20	67.5	58.5	52	45	35	28	23	20	18	16	13	12	11	10	9	8	7	6			1200	1200
	10	135	117	104	90	66	51	40														600	600
	5	154	110	100	90	80																300	300
垂直	30	オフボードチューニング非対応																					
	20	オフボードチューニング非対応																					
	10	20	20	20	20	17	15															600	600
	5	40	40	34	30																	300	300

寸法図

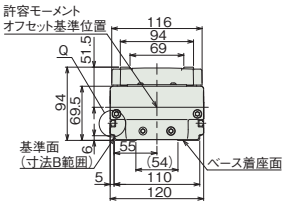
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

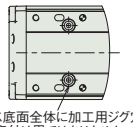
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

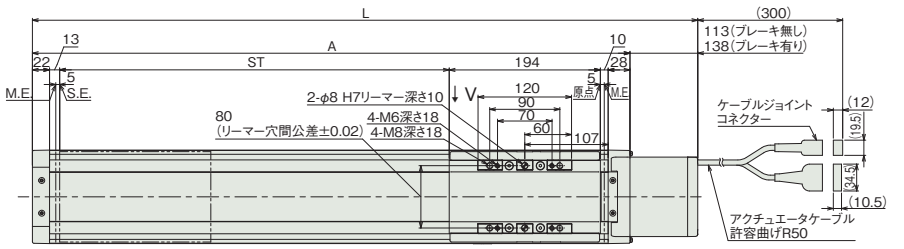
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

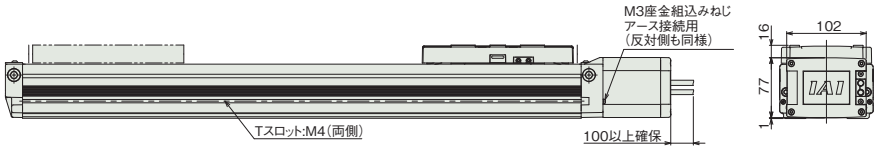


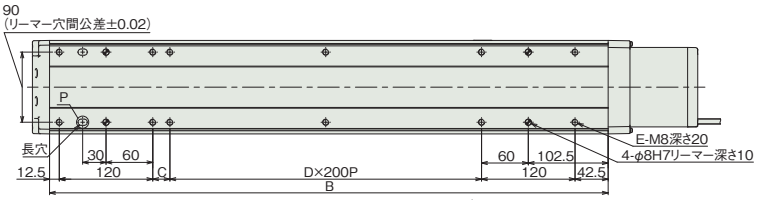
矢視V
グリース給油口




ベース底面全体に加工用ジグ穴あります。
本体取付け用ではありません。
ゴム製グロメットで埋栓してあります。
ガイド高精度仕様時の
ベース取付け面

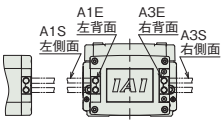






詳細図 P
ベース長穴
詳細

詳細図 Q
Tスロット詳細



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		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	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

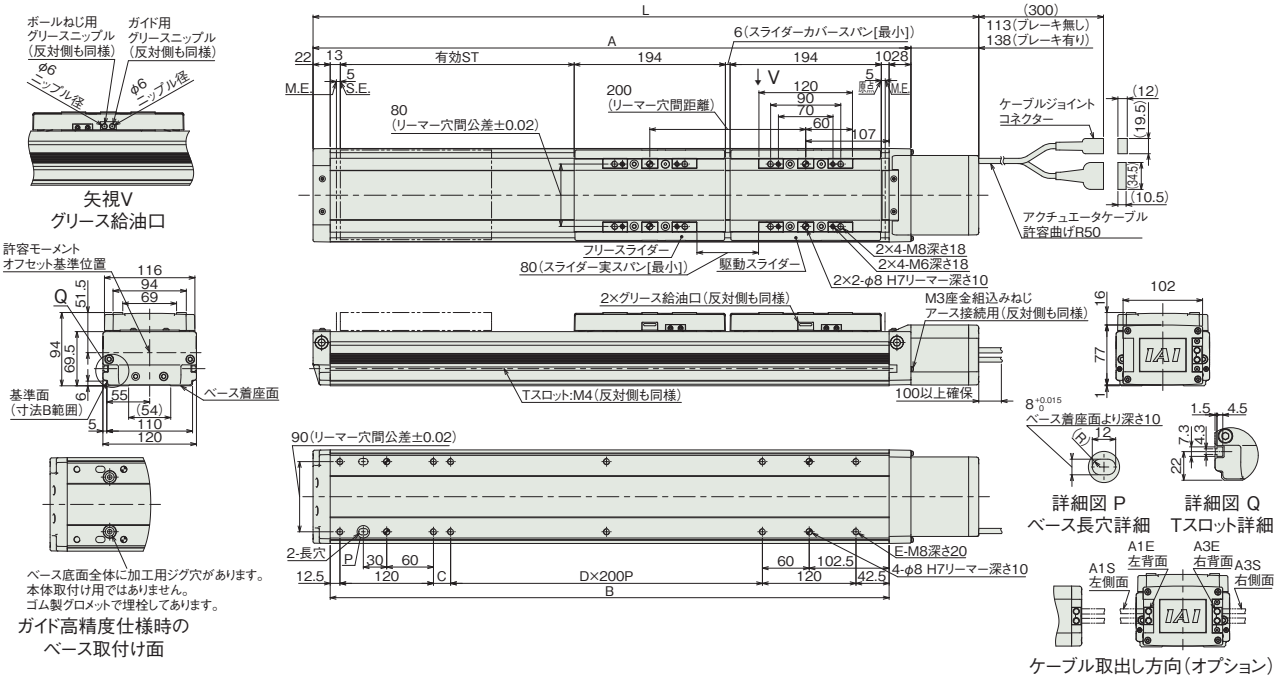
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量(kg)	ブレーキ無し	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5
	ブレーキ有り	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0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

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリースを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

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

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	プレーキ無し	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
	プレーキ有り	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B		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
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	プレーキ無し	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
	プレーキ有り	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B		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
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-M-400

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 120mm | 400W

■型式項目

ISDB	- M	- WA	- 400	- 48	-	-	-	-
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

- エンコーダー種類: WA バッテリーレスアブソ
- モーター種類: 400 400W
- リード: 48 48mm
- ストローク: 100～1100 100mm～1100mm（50mmごと）
- 適応コントローラー: T2 SCON, XSEL / T4 RCON, RSEL, SCON2, XSEL2
- 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

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	–
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	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	–	マスター軸指定（センサー勝手違い）	LLM	3-606	–
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	–	ボール保持機構付きガイド	RT	3-607	–
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
ブレーキ	B	3-603	–	スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様（ストローク650～1100）	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様（注3）	W	3-610	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–				

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（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）ダブルスライダー仕様（W）選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-494、3-496ページをご参照ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小 [80mm]：1375mm、最大 [120mm]：1800mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

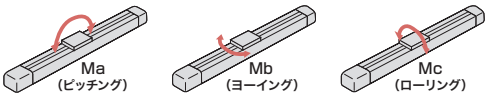
項目		内容
リード		ボールねじリード(mm)	48
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2200
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	1.8
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注4)	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2200
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	1.6
推力		定格推力(N)	141.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kgf)	6
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	1100
		ストロークピッチ(mm)	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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	0.05mm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(シングルスライダー仕様)	Ma：341 N·m
	Mb：487 N·m
	Mc：796 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：1760 N·m
	Mb：2520 N·m
	Mc：1210 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注6)	Ma：81.0 N·m
	Mb：116 N·m
	Mc：189 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：スライダー実スパン最小[80mm] 448 N·m、最大[120mm] 561 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[80mm] 640 N·m、最大[120mm] 801 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[80mm] 307 N·m、最大[120mm] 307 N·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	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) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)																														
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	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
48	2200	20	20	20	18.8	17.6	16.4	15.2	14	13	12.6	12.2	11.8	11.4	11	10.6	10.3	10	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																														
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	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
48	2200	17.5	17.5	17.5	16.3	15.1	13.9	12.7	11.5	10.5	10.1	9.7	9.3	8.9	8.5	8.1	7.8	7.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5

ストロークと最高速度

リード \ 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
48	980	1270	1520	1740	1930	2050	2125	2200						2145	1920	1730	1570	1430	1305	1195	1105

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

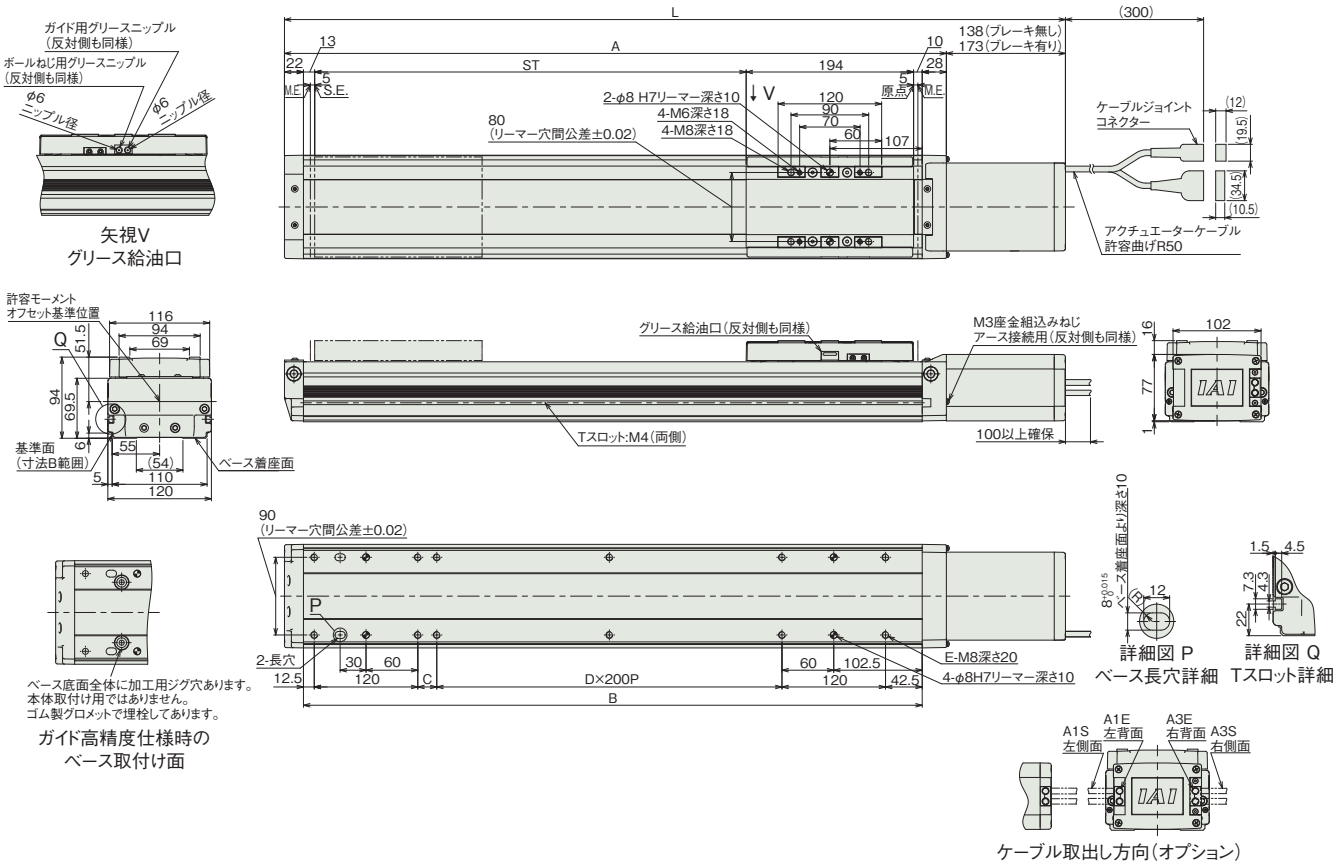
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																												最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	2.1G	2.2G	2.3G	2.4G	2.5G	2.6G	2.7G	2.8G	2.9G	3.0G	標準	チューニング後
水平	48	20	20	20	20	18.8	17.6	16.4	15.2	14	13	12.6	12.2	11.8	11.4	11	10.6	10.3	10	9.5	9	8.5	8	7.5	7	6.6	6.2	5.9	5.6	5.3	5	2200	2200
垂直	48	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6															2200	2200

寸法図

CAD図面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) 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。

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	ブレーキ無し	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
	ブレーキ有り	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
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

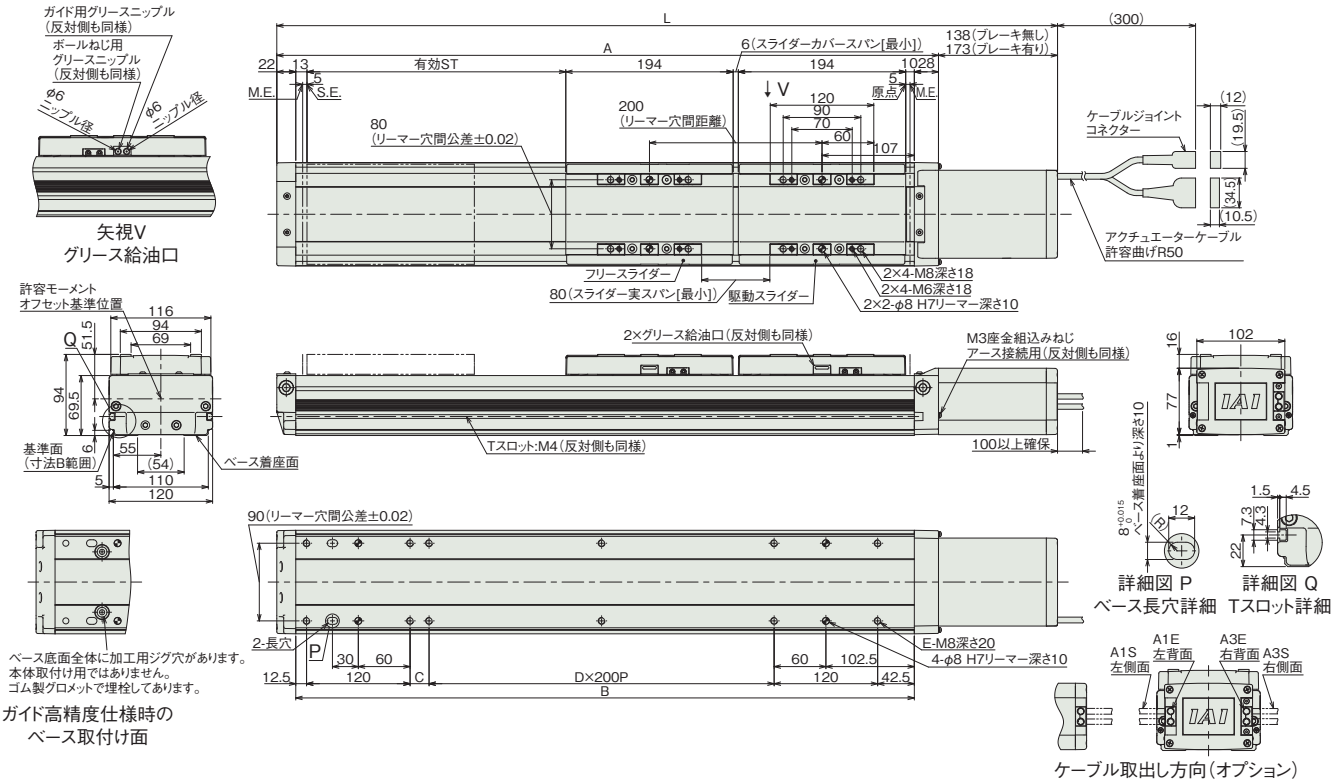
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.5	9.1	9.7	10.3	11.0	11.6	12.2	12.9	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.2	19.8	20.4	21.1
	ブレーキ有り	9.0	9.7	10.3	10.9	11.6	12.2	12.8	13.5	14.1	14.7	15.3	16.0	16.6	17.2	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.6

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリースを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

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L別寸法

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
L	ブレーキ無し	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
	ブレーキ有り	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
A		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367
B		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
D		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	スライダー実スパン最大[120mm]	—	110	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860
質量(kg)	ブレーキ無し	13.5	14.1	14.7	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.7	22.3	22.9	23.6
	ブレーキ有り	14.1	14.7	15.3	16.0	16.6	17.2	17.8	18.5	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6	22.3	22.9	23.5	24.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー2.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-MX-200
ISPDB-MX-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 本体幅 120mm | 200W

■型式項目

	- MX -	WA	- 200 -		-	-	-	-	-
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
ISDB 標準仕様 ISPDB 高精度仕様		WA バッテリーレスアブソ	200 200W	30 30mm 20 20mm	800～1600 800mm～1600mm（50mmごと）	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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	
	ISDB	ISPDB
800	–	–
850/900	–	–
950/1000	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–
1350/1400	–	–
1450/1500	–	–
1550/1600	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー	C	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク800~1300)	ST	3-609	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1350~1600)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPDB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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

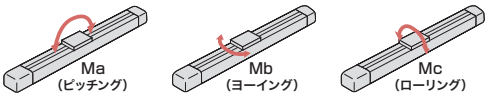
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	30	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200
		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)	113.9	170.9
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
ストローク		最小ストローク(mm)	800	800
		最大ストローク(mm)	1600	1600
		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
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																						
		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
30	1800	30	30	30							水平専用となります。													
20	1200	45	45	45																				

ストロークと最高速度

ストローク / リード	800～1100 (50mmごと)	1150・1200	1250・1300	1350・1400	1450・1500	1550・1600
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050
20	1200	1100	1000	950	800	700

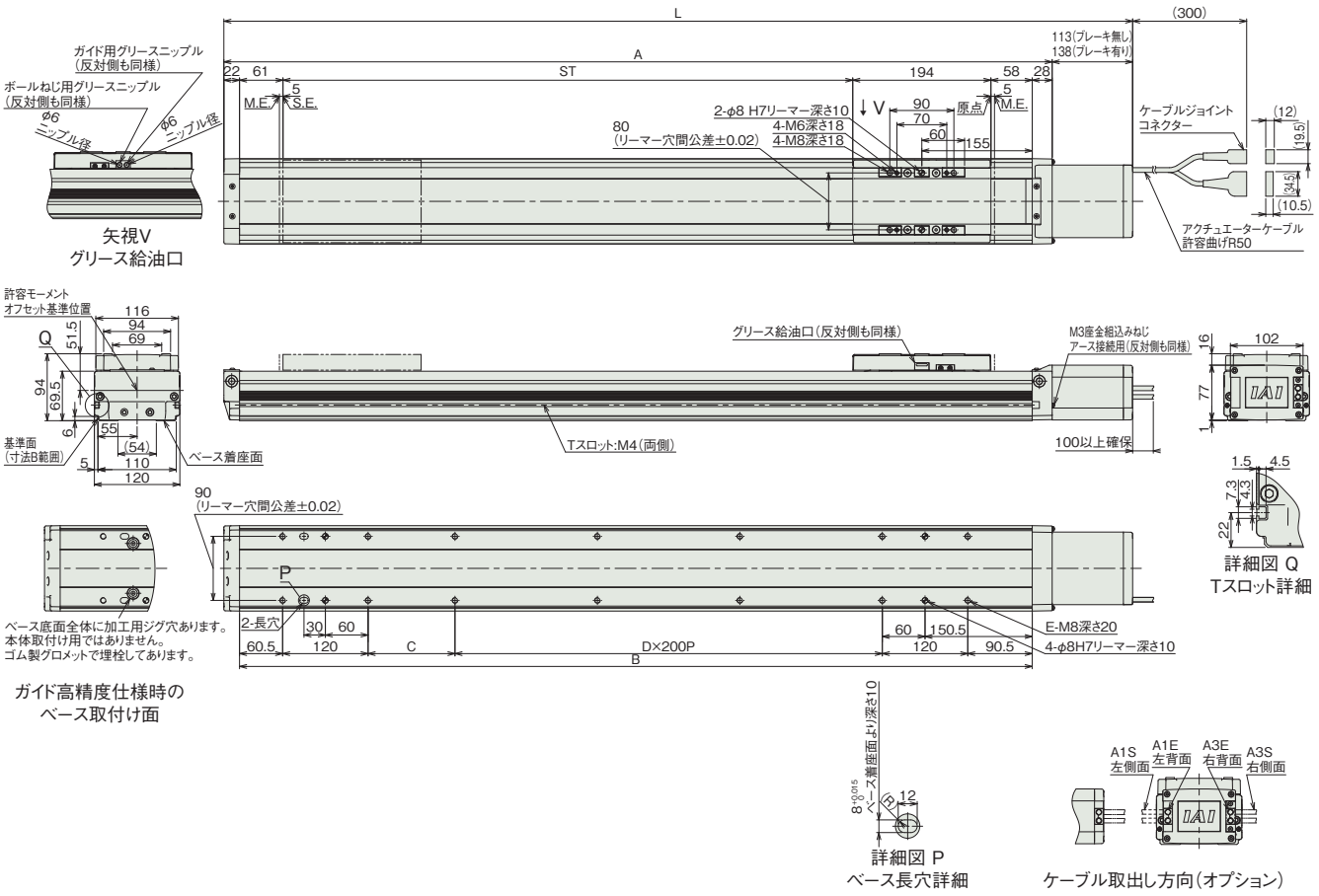
(単位はmm/s)

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) 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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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
L	ブレーキ無し	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076
	ブレーキ有り	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101
A		1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963
B		1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913
C		122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
D		3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E		14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22

■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
質量(kg)	ブレーキ無し	18.3	18.9	19.6	20.2	20.9	21.5	22.1	22.8	23.4	24.1	24.7	25.3	26.0	26.6	27.3	27.9	28.5
	ブレーキ有り	18.8	19.4	20.1	20.7	21.4	22.0	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.8	26.5	27.1	27.8	28.4	29.0

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-MX-400

±10μm 標準 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 本体幅 120 mm | 400 W

■型式項目

ISDB - MX - WA - 400 - 48 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
ISDB	MX	WA：バッテリーレスアブソ	400：400W	48：48mm	800～1600：800mm～1600mm（50mmごと）	T2：SCON, XSEL T4：RCON, RSEL, SCON2, XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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
800	—
850/900	—
950/1000	—
1050/1100	—
1150/1200	—
1250/1300	—
1350/1400	—
1450/1500	—
1550/1600	—

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	3-603	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	—
ケーブル左背面取出し（注1）	A1E	3-603	—	マスター軸指定	LM	3-606	—
ケーブル右側面取出し（注1）	A3S	3-603	—	マスター軸指定（センサー勝手違い）	LLM	3-606	—
ケーブル右背面取出し（注1）	A3E	3-603	—	原点逆仕様	NM	3-607	—
AQシール（標準装備）（注2）	AQ	3-603	—	ボール保持機構付きガイド	RT	3-607	—
ブレーキ	B	3-603	—	スレーブ軸指定	S	3-606	—
クリープセンサー	C	3-603	—	真直度高精度仕様（ストローク800～1300）	ST	3-609	—
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	—	真直度高精度仕様（ストローク1350～1600）	ST	3-609	—
原点リミットスイッチ	L	3-606	—				

（注1）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

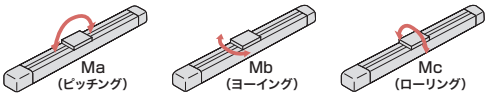
メインスペック

項目			内容
リード		ボールねじリード(mm)	48
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2200
		定格加減速度(G)	0.4
		最高加減速度(G)	0.4
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)	141.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力(kgf)	6
ストローク		最小ストローク(mm)	800
		最大ストローク(mm)	1600
		ストロークピッチ(mm)	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.05mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
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3)	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	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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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)																						
		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
48	2200	20	20	20							水平専用となります。													

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
48	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	1990	1860	1745	1640	1540	1450

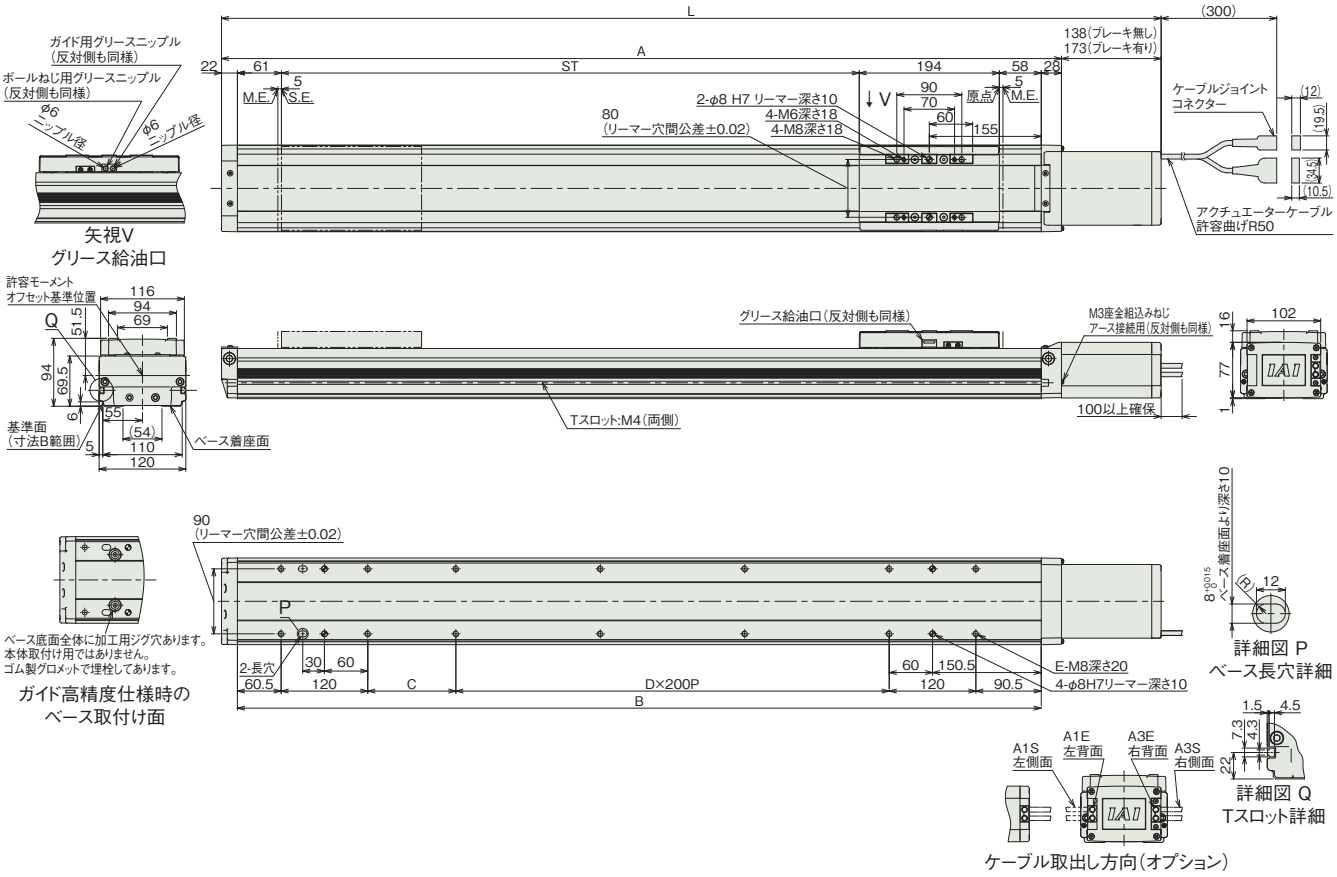
(単位はmm/s)

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) 原点復帰を行った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) 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。

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



■ストロークと寸法

ストローク		800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	ブレーキ無し	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101
	ブレーキ有り	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136
A		1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963
B		1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913
C		122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
D		3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E		14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22

■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
質量 (kg)	ブレーキ無し	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.1	22.7	23.4	24.0	24.6	25.3	25.9	26.6	27.2	27.8	28.5	29.1
	ブレーキ有り	19.5	20.1	20.7	21.4	22.0	22.7	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.1	27.8	28.4	29.1	29.7

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-L-200
ISPDB-L-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 150mm | 200W

■型式項目

	-	L	-	WA	-	200	-		-		-		-		-		-	
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		

シリーズ	
ISDB	標準仕様
ISPDB	高精度仕様

タイプ：L

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
200	200W

リード	
40	40mm
20	20mm
10	10mm

ストローク	
100 ～ 1300	100mm ～ 1300mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表(標準価格)

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

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定(注3)	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー(注3)	C	3-603	–	スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-609	–
吊り金具(注3)	EB	3-604	–	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様(注5)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPDBは選択できません。
(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-506、3-508ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小 [100mm]：1675mm、最大 [150mm]：2250mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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

メインスペック

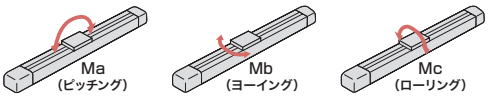
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	15	45	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	2.5	9	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1	1	0.6
推力		定格推力(N)	85.5	170.9	341.8
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	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

(注6) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：560 N·m
	Mb：800 N·m
	Mc：1325 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：2880 N·m
	Mb：4120 N·m
	Mc：2010 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注8)	Ma：123 N·m
	Mb：176 N·m
	Mc：291 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注8)	Ma：スライダー実スパン最小[100mm] 678 N·m、最大[150mm] 845 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[100mm] 968 N·m、最大[150mm] 1210 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[100mm] 473 N·m、最大[150mm] 473 N·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	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7) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注8) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																	
		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
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				

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																	
		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
40	1800	11.5	11.5	11.5	8.5	7	5.5	4.5	4	3.5									
20	1200	41.5	41.5	41.5	31.5	24.5	19.5	16.5	13.5	11.5	5.5	5.5	5.5	5	4	3.5	2.5	2	1.5
10	600	86.5	86.5	86.5	62.5	47.5	36.5				16.5	16.5	16.5	12.5	10.5				

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～650(50mmごと)	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および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

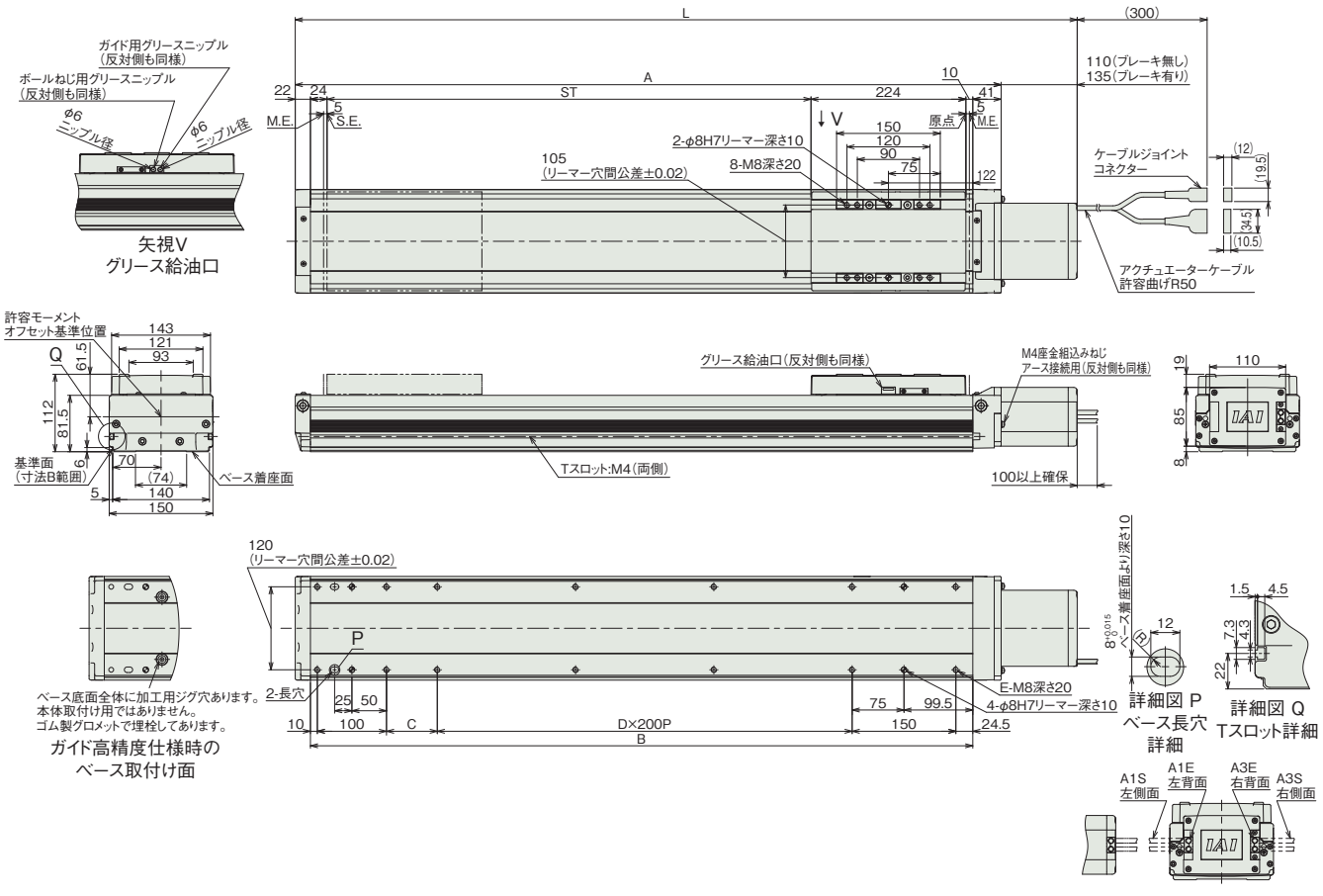
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	40	22.5	19.5	17.5	15	12	10.5	9	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5	4	3.5	3	2.5			1800	1800
	20	67.5	58.5	52	45	35	28	23	20	17	15	13	12	10	8	6	4.5	3	1.5			1200	1200
	10	135	117	104	90	66	51	40														600	600
垂直	40	オフボードチューニング非対応																					
	20	9	9	9	9	8.5	7.5	7	6	5.5	5	4	3	2.5	2	1.5						1200	1200
	10	20	20	20	20	16	14															600	600

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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		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	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
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	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20

■ストローク別質量

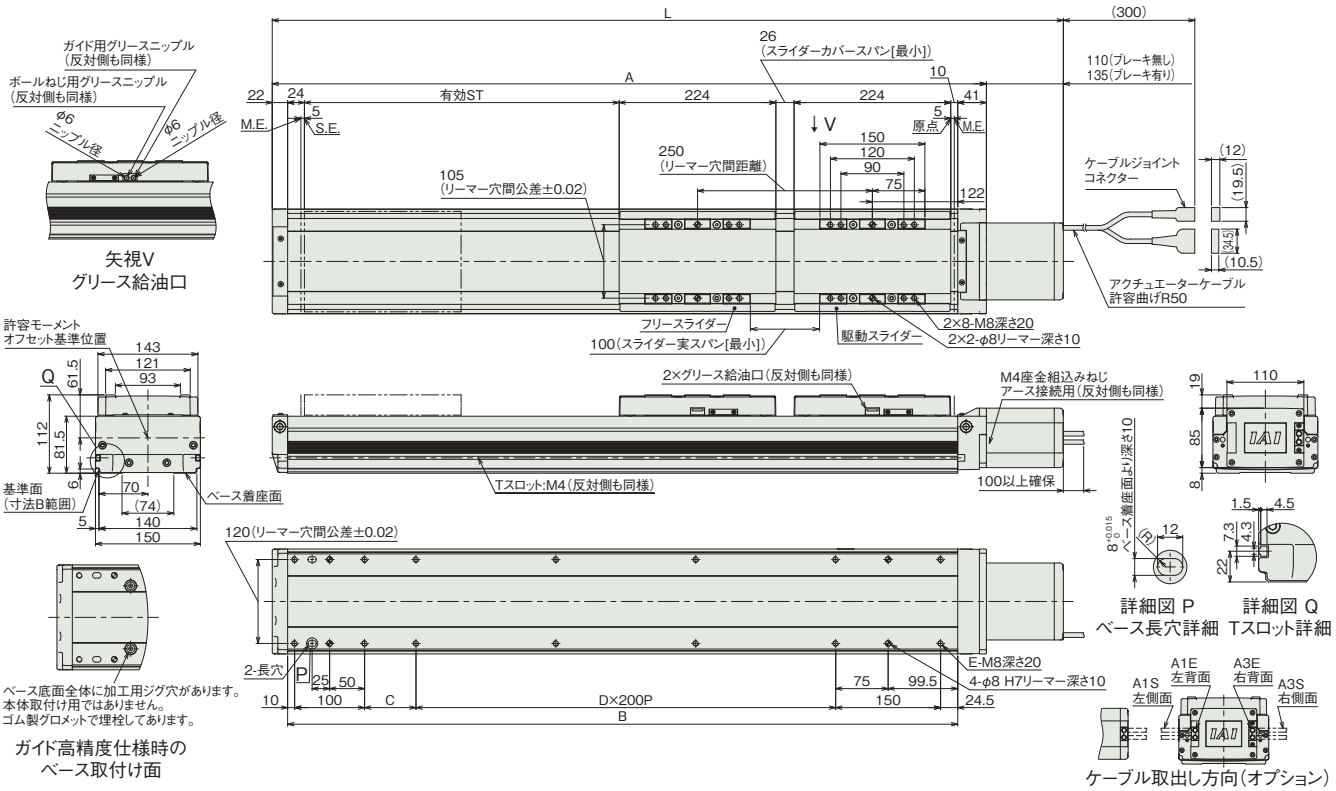
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量(kg)	ブレーキ無し	11.8	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.8	19.6	20.5	21.4	22.3	23.1	24.0	24.9	25.7	26.6	27.5	28.3	29.2	30.1	31	31.8	32.7
	ブレーキ有り	12.3	13.2	14.1	14.9	15.8	16.7	17.5	18.4	19.3	20.1	21.0	21.9	22.8	23.6	24.5	25.4	26.2	27.1	28.0	28.8	29.7	30.6	31.5	32.3	33.2

寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリースを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[100mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	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	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
A		671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
B		608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
C		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		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[100mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量(kg)	ブレーキ無し	19.7	20.5	21.4	22.3	23.1	24.0	24.9	25.8	26.6	27.5	28.4	29.2	30.1	31.0	31.8	32.7	33.6	34.5	35.3	36.2
	ブレーキ有り	20.2	21.0	21.9	22.8	23.6	24.5	25.4	26.3	27.1	28.0	28.9	29.7	30.6	31.5	32.3	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3.5kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-L-400
ISPDB-L-400

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目

	-	L	-	WA	-	400	-		-		-		-		-		-	
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		

シリーズ	
ISDB	標準仕様
ISPDB	高精度仕様

タイプ：L

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
400	400W

リード	
40	40mm
20	20mm
10	10mm

ストローク	
100 ～ 1300	100mm ～ 1300mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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

ストローク別価格表(標準価格)

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

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	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	マスター軸指定(注3)	LM	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー(注3)	C	3-603	–	スライダー部ローラー仕様	SR	3-608	–
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	3-609	–
吊り金具(注3)	EB	3-604	–	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	3-609	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	3-606	–	ダブルスライダー仕様(注5)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPDBは選択できません。
(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-510、3-512ページをご参照ください。

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小 [100mm]：1675mm、最大 [150mm]：2250mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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

メインスペック

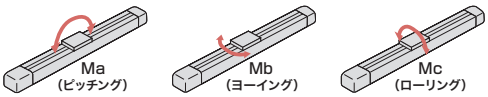
項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	40	90	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注6)	8	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1	1	0.6
推力		定格推力(N)	169.6	339.1	678.3
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	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

(注6) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

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(シングルスライダー仕様)	Ma：560 N·m
	Mb：800 N·m
	Mc：1325 N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：2880 N·m
	Mb：4120 N·m
	Mc：2010 N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注8)	Ma：123 N·m
	Mb：176 N·m
	Mc：291 N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注8)	Ma：スライダー実スパン最小[100mm] 678 N·m、最大[150mm] 845 N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[100mm] 968 N·m、最大[150mm] 1210 N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[100mm] 473 N·m、最大[150mm] 473 N·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	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7) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注8) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																	
		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
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				

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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)																	
		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
40	1800	36.5	36.5	36.5	28.5	23.5	19.5	17.5	15.5	13.5	4.5	4.5	4.5	4	3.5	3	2.5	2	1.5
20	1200	86.5	86.5	86.5	66.5	53.5	43.5	36.5	31.5	26.5	16.5	16.5	16.5	13.5	11.5	10.5	8.5	7.5	6.5
10	600	116.5	116.5	116.5	88.5	69.5	56.5				36.5	36.5	36.5	31.5	26.5				

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～650(50mmごと)	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および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

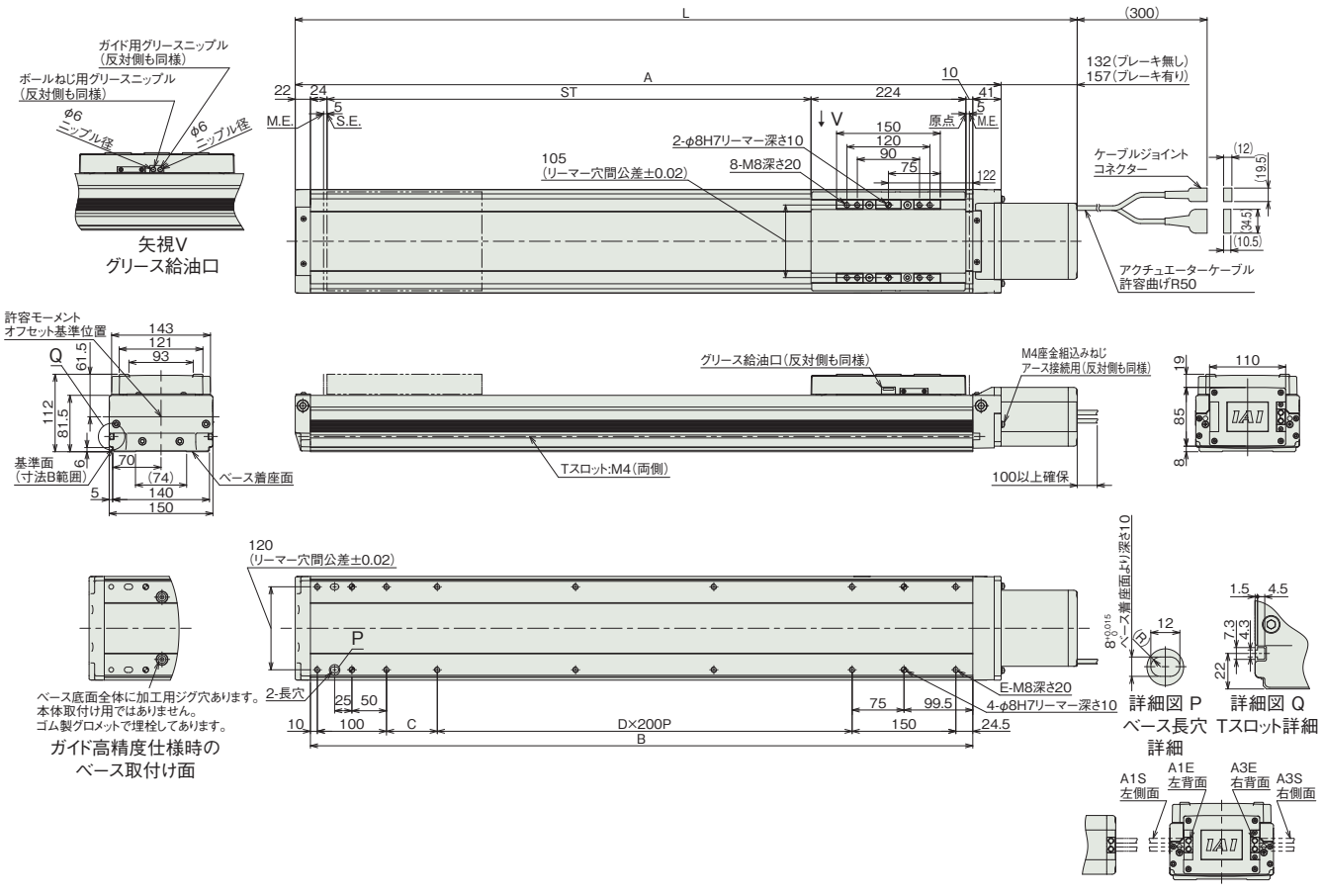
	リード	加減速度別可搬質量(kg)																				最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	標準	チューニング後
水平	40	60	52	46	40	32	27	23	21	19	17	15	13	12	11	10	9	8	7			1800	1800
	20	135	117	104	90	70	57	47	40	35	30	27	24	21	18	15	12	9	7			1200	1200
	10	180	156	138	120	92	73	60														600	600
垂直	40	オフボードチューニング非対応																					
	20	20	20	20	20	17	15	14	12	11	10	9	8	7	6	5						1200	1200
	10	40	40	40	40	35	30															600	600

寸法図

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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		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
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	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20

■ストローク別質量

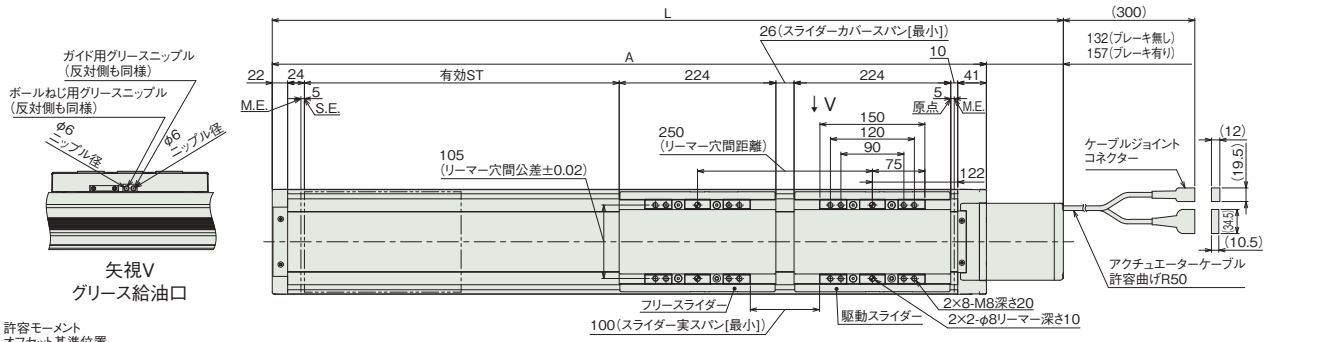
ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
質量(kg)	ブレーキ無し	12.2	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.2	20.0	20.9	21.8	22.7	23.5	24.4	25.3	26.1	27.0	27.9	28.7	29.6	30.5	31.4	32.2	33.1
	ブレーキ有り	12.7	13.6	14.5	15.3	16.2	17.1	17.9	18.8	19.7	20.5	21.4	22.3	23.2	24.0	24.9	25.8	26.6	27.5	28.4	29.2	30.1	31	31.9	32.7	33.6

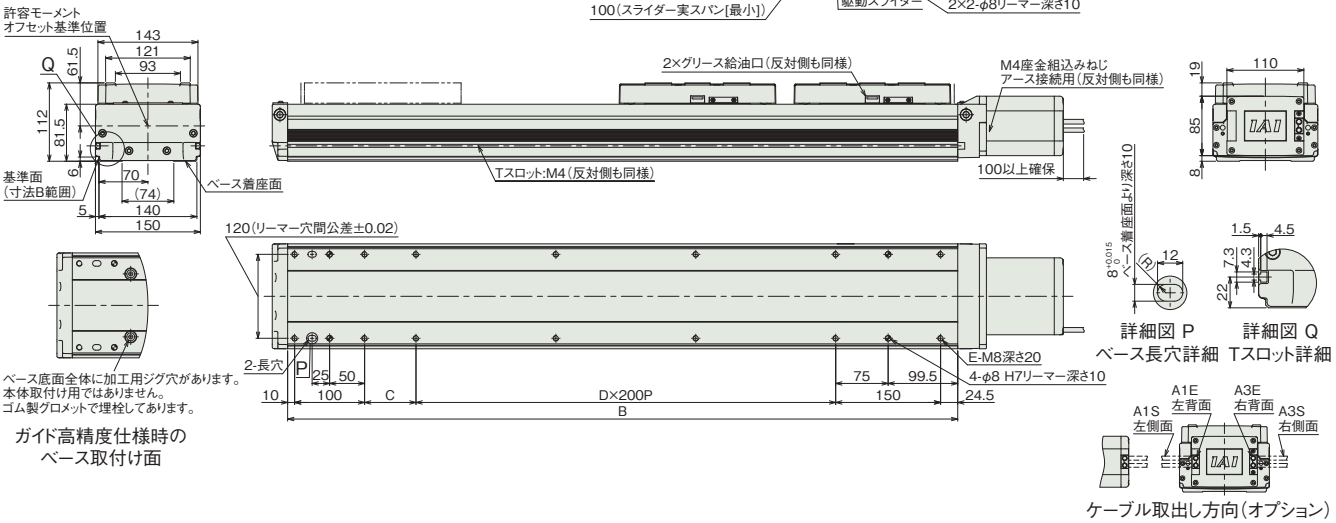
寸法図(ダブルスライダー仕様)

CAD図面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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリースを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

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

呼びストローク		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[100mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	ブレーキ無し	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	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
A		671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471	1521	1571	1621
B		608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
C		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		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
有効ストローク	スライダー実スパン最小[100mm]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	スライダー実スパン最大[150mm]	—	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量 (kg)	ブレーキ無し	20.1	20.9	21.8	22.7	23.5	24.4	25.3	26.2	27.0	27.9	28.8	29.6	30.5	31.4	32.2	33.1	34.0	34.9	35.7	36.6
	ブレーキ有り	20.6	21.4	22.3	23.2	24.0	24.9	25.8	26.7	27.5	28.4	29.3	30.1	31.0	31.9	32.7	33.6	34.5	35.4	36.2	37.1

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー3.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-LX-200
ISPDB-LX-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 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
	-	LX	WA	-	200	-		-		-		-		-	
ISDB	標準仕様		WA	バッテリーレスアブソ	200	200W	40	40mm	1000	1000mm	T2	SCON	N	無し	下記オプション
ISPDB	高精度仕様						20	20mm	～	～		XSEL	S	3m	価格表参照
									1600	1600mm (50mmごと)	T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2	M	5m	
													X□□	長さ指定	

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	
	ISDB	ISPDB
1000	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–
1350/1400	–	–
1450/1500	–	–
1550/1600	–	–

■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	3-603	–	原点リミットスイッチ	L	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
クリープセンサー	C	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	3-609	–
吊り金具	EB	3-604	–	真直度高精度仕様(ストローク1350~1600)	ST	3-609	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPDB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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

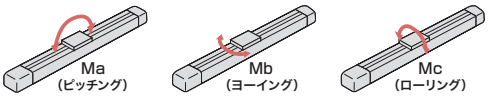
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200
		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)	85.5	170.9
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)	1000	1000
		最大ストローク(mm)	1600	1600
		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
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																						
		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	15	15	15							水平専用となります。													
20	1200	45	45	45																				

ストロークと最高速度

ストローク / リード	1000～1200 (50mmごと)	1250・1300	1350・1400	1450・1500	1550・1600
40	1800				1660
20	1200	1150	1000	950	830

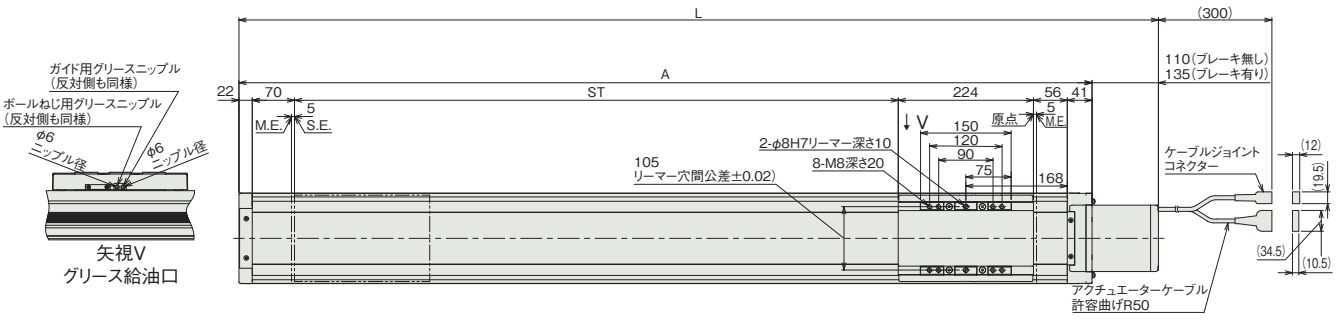
(単位はmm/s)

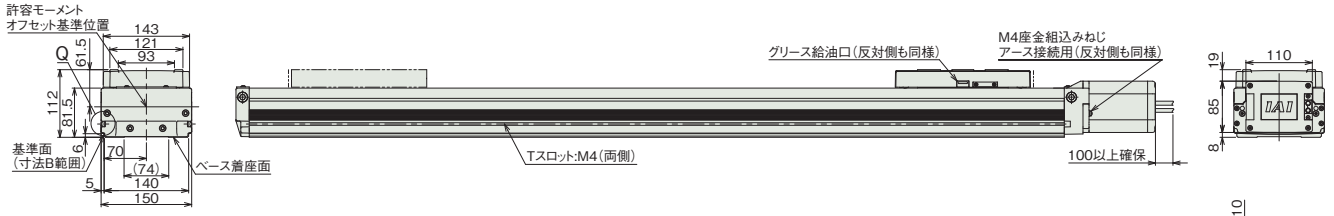
寸法図

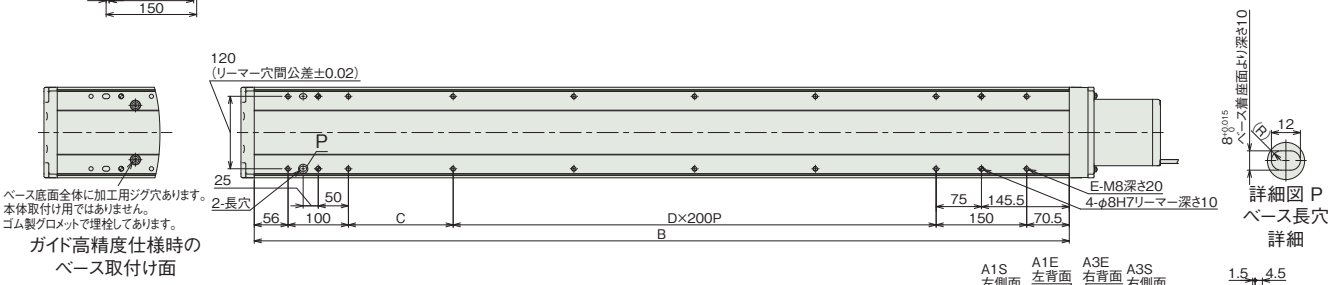
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(注) 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ーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695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) 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。

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







■ストロークと寸法

ストローク		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	ブレーキ無し	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123
	ブレーキ有り	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148
A		1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013
B		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
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
D		4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
E		16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22

■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
質量(kg)	ブレーキ無し	29.7	30.6	31.5	32.3	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3	40.2
	ブレーキ有り	30.2	31.1	32.0	32.8	33.7	34.6	35.5	36.3	37.2	38.1	39.0	39.8	40.7

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDB-LX-400
ISPDB-LX-400

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | 簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 中間サポート | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目

	- LX -	WA	- 400 -		-	-	-	-
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
ISDB 標準仕様 ISPDB 高精度仕様		WA バッテリーレスアブソ	400 400W	40 40mm 20 20mm	1000 1000mm 〜 1600 1600mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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	
	ISDB	ISPDB
1000	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–
1350/1400	–	–
1450/1500	–	–
1550/1600	–	–

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	3-603	–	原点リミットスイッチ	L	3-606	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	3-603	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	3-603	–	マスター軸指定	LM	3-606	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	3-603	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	3-606	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	3-603	–	原点逆仕様	NM	3-607	–
ブレーキ	B	3-603	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	3-607	–
クリープセンサー	C	3-603	–	スレーブ軸指定	S	3-606	–
クリープセンサー勝手違い	CL	3-603	–	真直度高精度仕様(ストローク1000〜1300)	ST	3-609	–
吊り金具	EB	3-604	–	真直度高精度仕様(ストローク1350〜1600)	ST	3-609	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(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) ISPDB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

選定上の注意

(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。
(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) 動作条件（搬送質量、加減速度など）によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

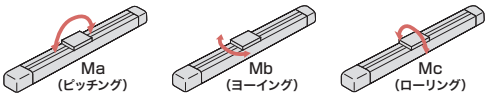
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200
		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)	169.6	339.1
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)	1000	1000
		最大ストローク(mm)	1600	1600
		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
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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPBの数値です。

■スライダー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)																						
		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																				

ストロークと最高速度

ストローク / リード	1000～1200 (50mmごと)	1250・1300	1350・1400	1450・1500	1550・1600
40	1800				1660
20	1200	1150	1000	950	830

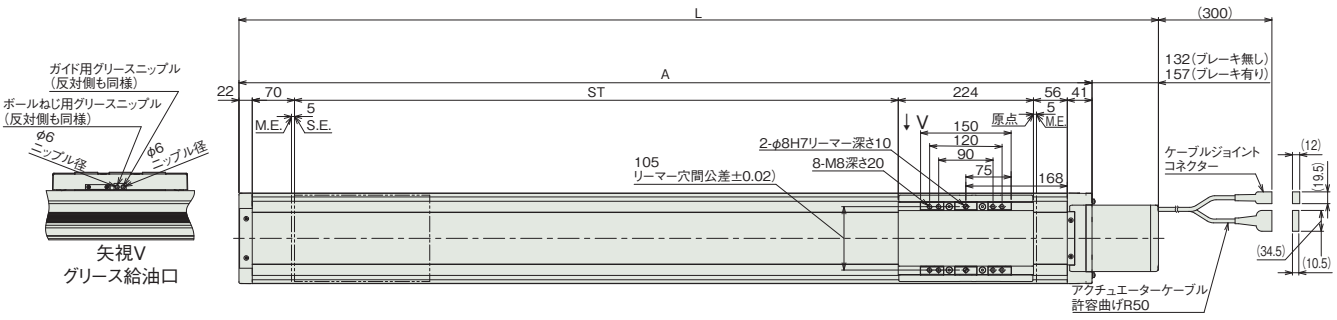
(単位はmm/s)

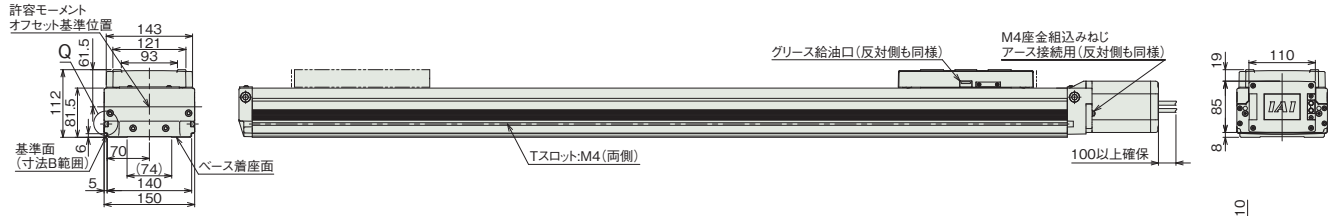
寸法図

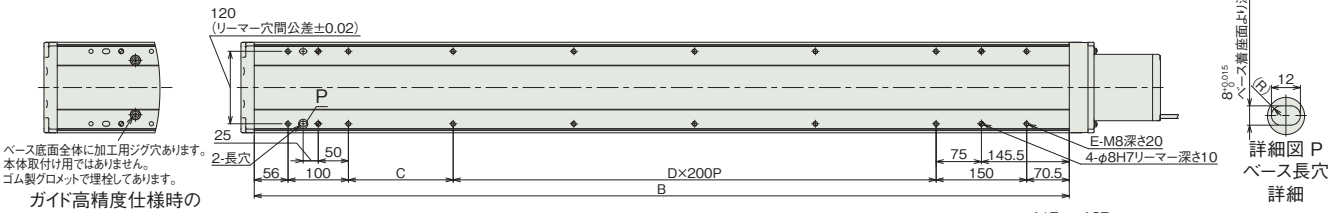
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

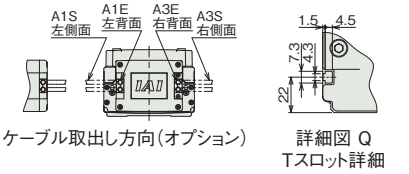
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルは3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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









■ストロークと寸法

ストローク		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	ブレーキ無し	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145
	ブレーキ有り	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170
A		1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913	1963	2013
B		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
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
D		4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
E		16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22

■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
質量 (kg)	ブレーキ無し	30.1	31.0	31.9	32.7	33.6	34.5	35.4	36.2	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6
	ブレーキ有り	30.6	31.5	32.4	33.2	34.1	35.0	35.9	36.7	37.6	38.5	39.4	40.2	41.1

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA

サーボモーター 200V （ボールねじナット回転型タイプ）				
NSA	スライダー	NSA-MXMS	3-523	
		NSA-MXMM	3-529	
		NSA-LXMS	3-535	
		NSA-LXMM	3-541	
		NSA-LXMXS	3-547	
		NSA-LXMXM	3-553	
		NSA-WXMS	3-559	
		NSA-WXMM	3-565	
		NSA-WXMXS	3-571	
		NSA-WXMXM	3-577	

NSA-MXMS

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 130 mm | 200 W

■型式項目

NSA	MXMS	WA	200					AQ	
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	
		WA バッテリーレスアブソ	200 200W	30 30mm 20 20mm	550～1800 550mm～1800mm（50mmごと）	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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	ストローク（mm）	標準価格
550/600	–	1250/1300	–
650/700	–	1350/1400	–
750/800	–	1450/1500	–
850/900	–	1550/1600	–
950/1000	–	1650/1700	–
1050/1100	–	1750/1800	–
1150/1200	–		

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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（標準装備）（注1）	AQ	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	CT3	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	CT4	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	ET5	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	ET6	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	ET7	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	ET8	3-604	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブルベア無し（標準）（注2）	NT3	3-607	–
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	NT4	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	UM3	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	UM4	3-609	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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。

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）取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
（3）張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
（4）負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

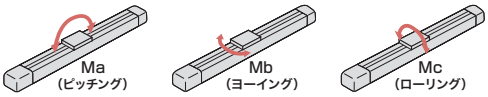
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	30	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	35
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.5	0.6
推力		定格推力(N)	113.9	170.9
ストローク		最小ストローク(mm)	550	550
		最大ストローク(mm)	1800	1800
		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C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
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：560 N·m
	Mb：800 N·m
	Mc：1030 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma：123 N·m
	Mb：176 N·m
	Mc：227 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6
30	1800	20	10	5	–
20	1200	35	25	15	5

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	550～1800 (50mmごと)
30	1800
20	1200

(単位はmm/s)

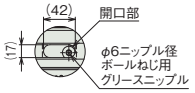
寸法図

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

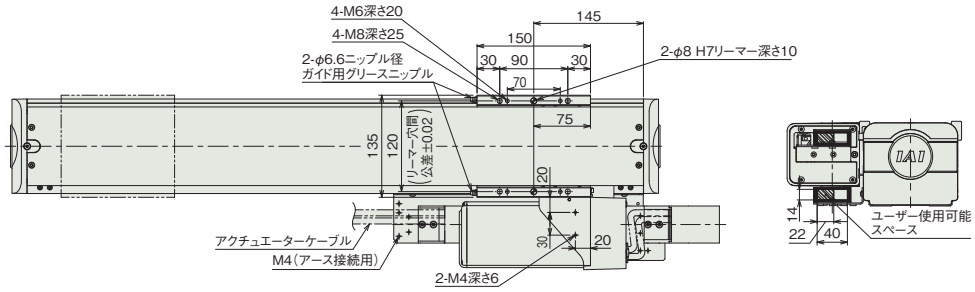
■NSA-MXMS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

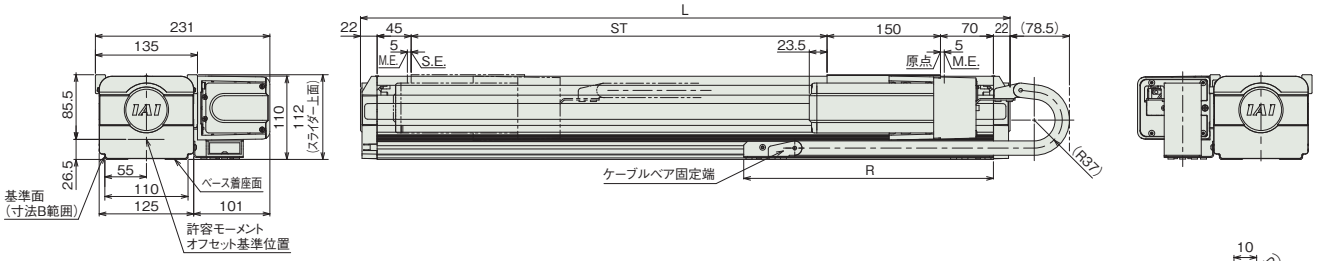
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

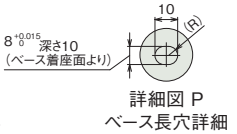
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



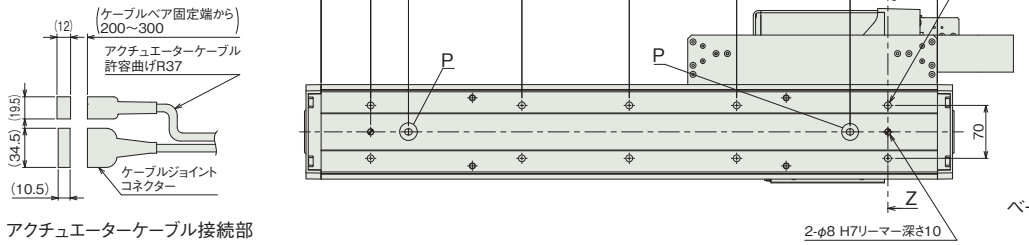
詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)



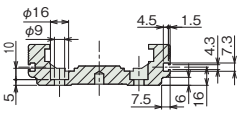




詳細図 P
ベース長穴詳細



アクチュエーターケーブル接続部



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059	2109
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
F	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834	1884
R	330	366	384	402	438	456	492	510	528	564	582	618	636	654	690	708	744	762	780	816	834	852	888	906	942	960

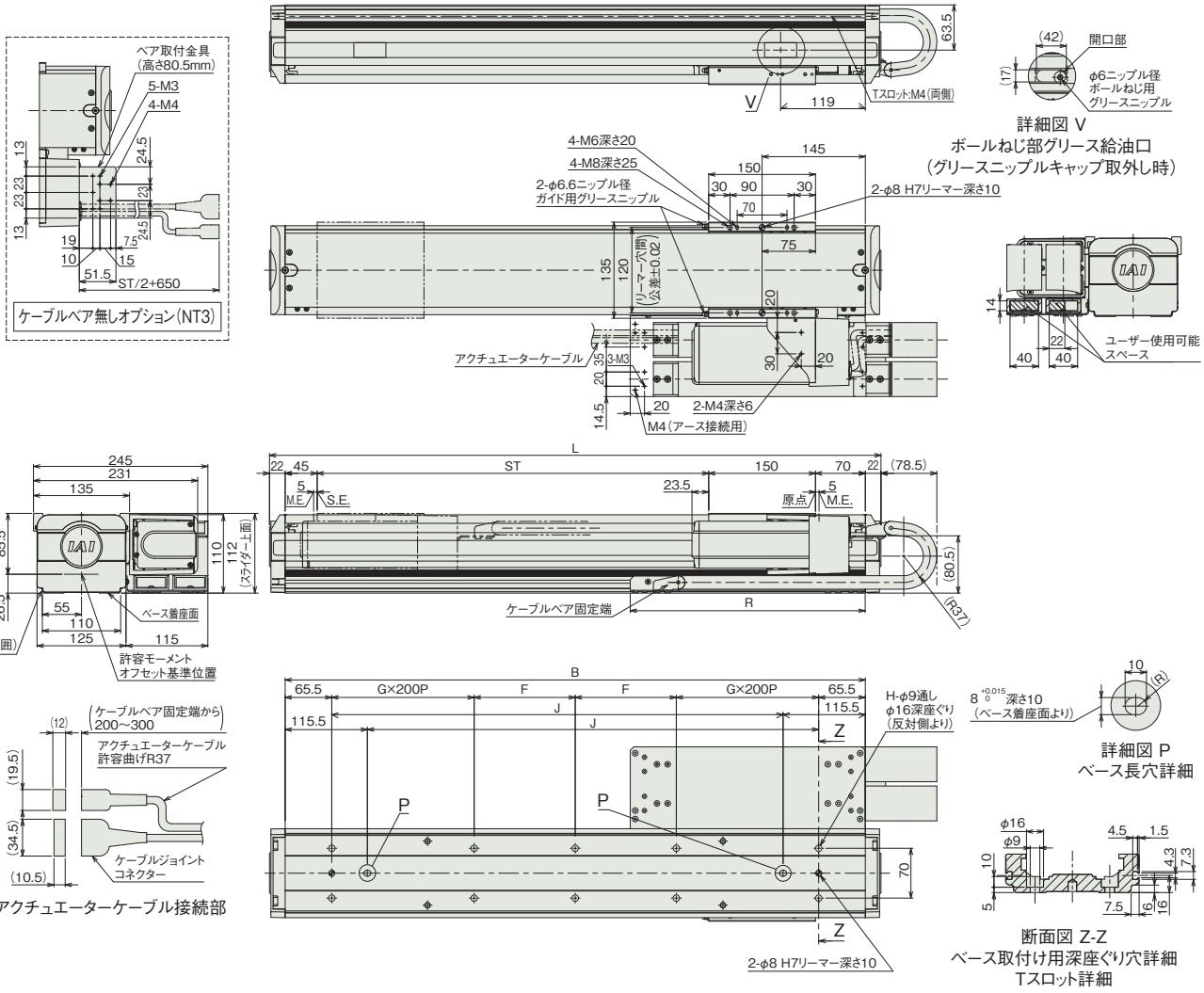
■ストローク別質量

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
質量(kg)	17.0	17.6	18.2	18.8	19.4	20.0	20.6	21.2	21.8	22.4	23.0	23.6	24.2	24.8	25.4	26.0	26.6	27.1	27.7	28.4	28.6	29.2	29.8	30.4	31.0	31.6

■NSA-MXMS_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059	2109
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
F	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834	1884
R	330	366	384	402	438	456	492	510	528	564	582	618	636	654	690	708	744	762	780	816	834	852	888	906	942	960

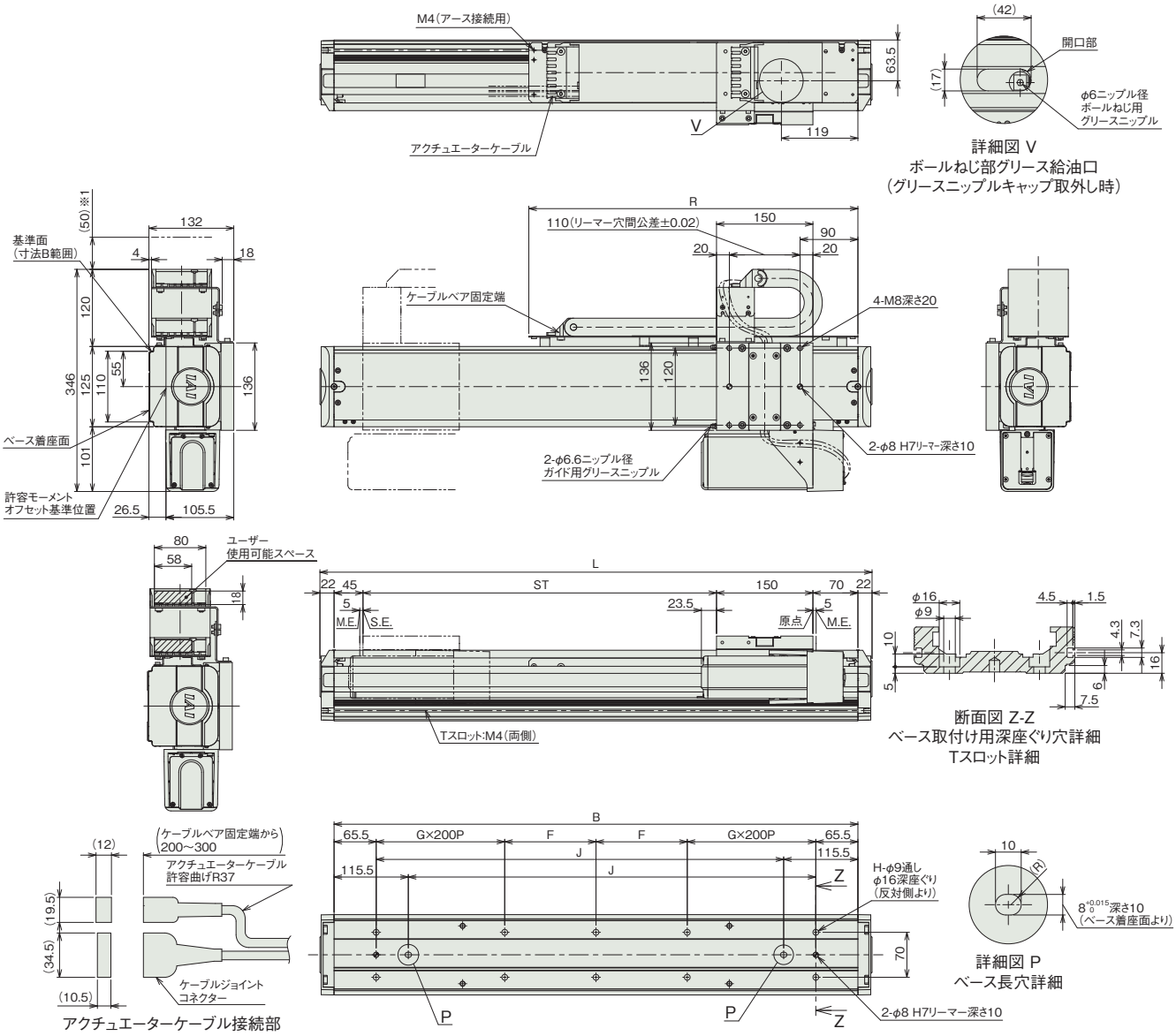
■ストローク別質量

ストローク		550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	17.3	17.9	18.6	19.2	19.8	20.4	21.1	21.7	22.3	22.9	23.5	24.2	24.8	25.4	26.0	26.6	27.2	27.9	28.5	29.1	29.4	30.0	30.7	31.3	31.9	32.5
	ケーブルベア無し	16.5	17.1	17.7	18.2	18.8	19.4	20.0	20.5	21.1	21.6	22.2	22.8	23.3	23.9	24.5	25.0	25.6	26.1	26.7	27.3	27.3	27.9	28.5	29.0	29.6	30.1

■NSA-MXMS_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059	2109
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
F	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834	1884
R	512	537	561	587	612	637	661	686	713	737	761	788	812	836	860	887	911	938	962	986	1013	1037	1061	1086	1112	1136

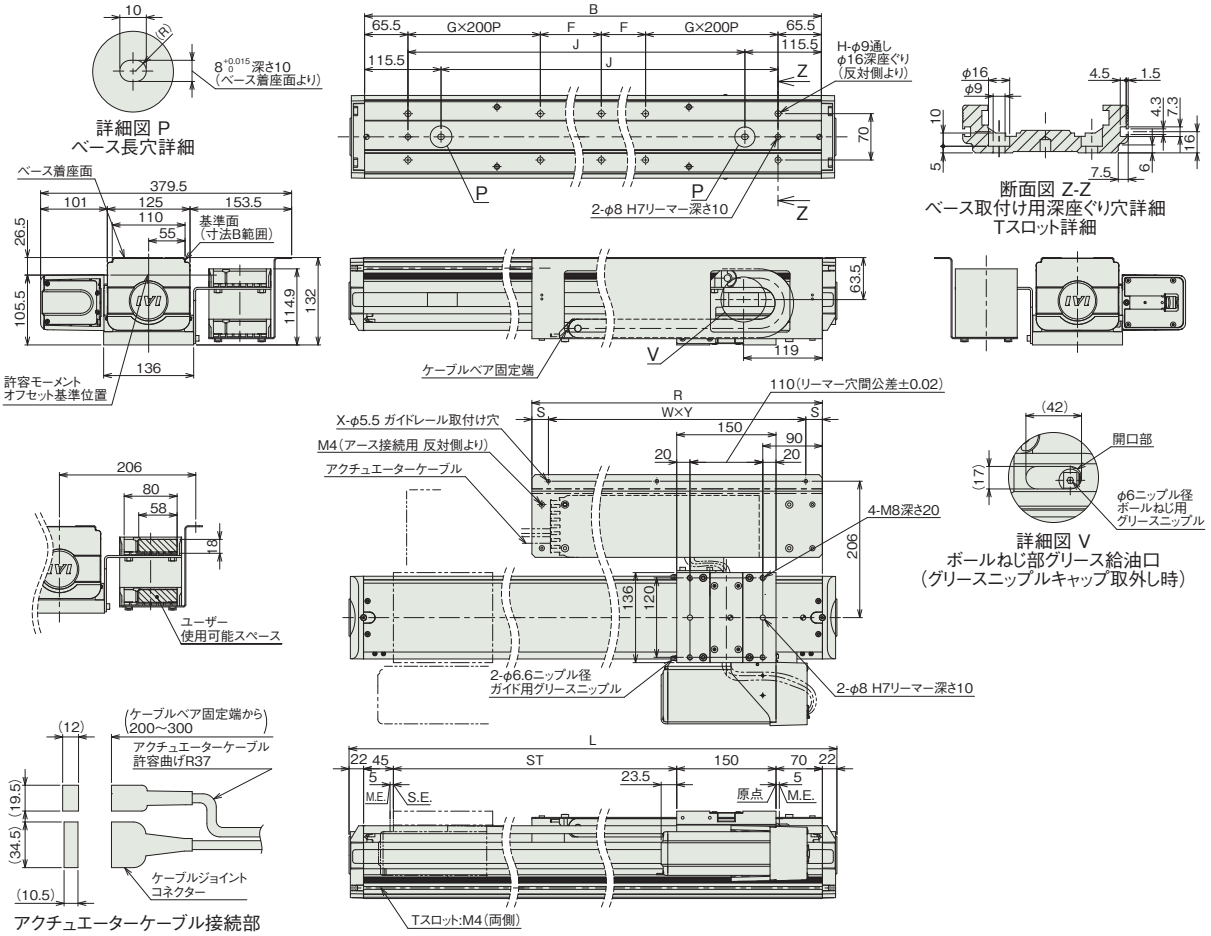
■ストローク別質量

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
質量(kg)	18.0	19.3	19.9	20.6	21.1	21.7	22.3	23.0	23.6	24.3	24.9	25.5	26.2	26.7	27.3	28.0	28.6	29.2	29.9	30.5	31.2	31.8	32.4	33.0	33.6	34.2

■NSA-MXMS_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059	2109
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
F	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834	1884
R	500	525	549	575	600	625	649	675	701	725	749	776	800	824	848	875	899	926	950	974	1001	1025	1049	1074	1100	1124
S	25	22.5	24.5	22.5	25	22.5	24.5	22.5	28	25	22	28	25	22	26.5	25	22	28	25	22	25.5	25	24.5	24.5	25	24.5
W	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	5	5	5	5	5	5
X	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	6	6	6	6	6	6
Y	225	240	250	265	275	290	300	315	215	225	235	240	250	260	265	275	285	290	300	310	190	195	200	205	210	215

■ストローク別質量

ストローク	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
質量(kg)	18.6	19.3	19.9	20.6	21.1	21.7	22.3	23.0	23.6	24.3	24.9	25.5	26.2	26.7	27.3	28.0	28.6	29.2	29.9	30.5	31.2	31.8	32.4	33.0	33.6	34.2

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

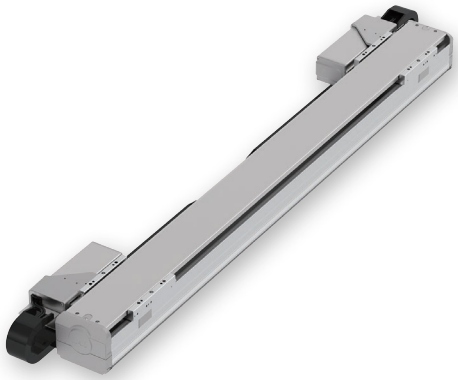
NSA-MXMM

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | マルチスライダー | 本体幅 130mm | 200W

■型式項目

NSA - MXMM - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - AQ - [ ]

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
NSA	MXMM	WA：バッテリーレスアブソ	200：200W	30：30mm 20：20mm	300～1500：300mm～1500mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	AQ 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	ストローク（mm）	標準価格
300	–	950/1000	–
350/400	–	1050/1100	–
450/500	–	1150/1200	–
550/600	–	1250/1300	–
650/700	–	1350/1400	–
750/800	–	1450/1500	–
850/900	–		

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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（標準装備）（注1）	AQ	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	CT3	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	CT4	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	ET5	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	ET6	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	ET7	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	ET8	3-604	–
ケーブルベア無し（標準）（注2）	NT3	3-607	–
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	NT4	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	UM3	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	UM4	3-609	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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。

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）取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
（3）張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
（4）負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

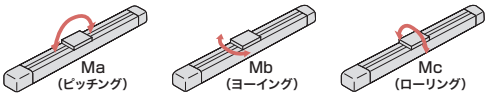
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	30	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	35
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.5	0.6
推力		定格推力(N)	113.9	170.9
ストローク		最小ストローク(mm)	300	300
		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 φ16mm 転造C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
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：560 N·m
	Mb：800 N·m
	Mc：1030 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma：123 N·m
	Mb：176 N·m
	Mc：227 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6
30	1800	20	10	5	–
20	1200	35	25	15	5

ストロークと最高速度

リード \ ストローク	300～1500 (50mmごと)
30	1800
20	1200

(単位はmm/s)

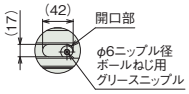
寸法図

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

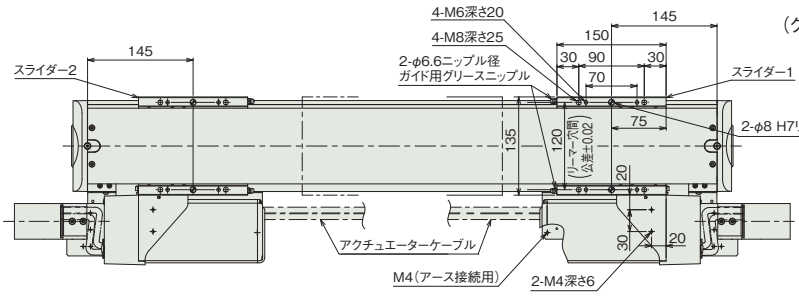
■NSA-MXMM_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

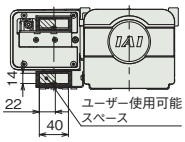
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

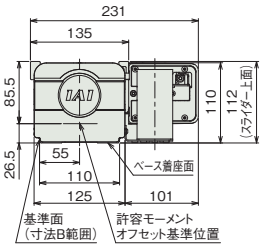
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド

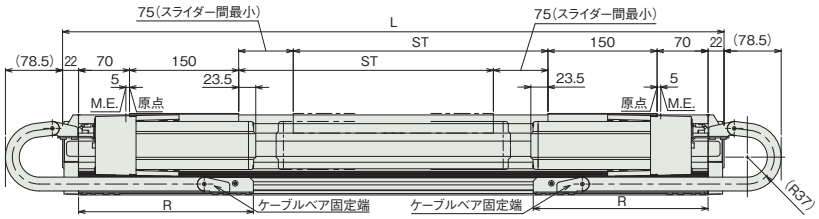


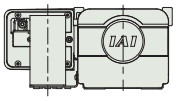
詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)

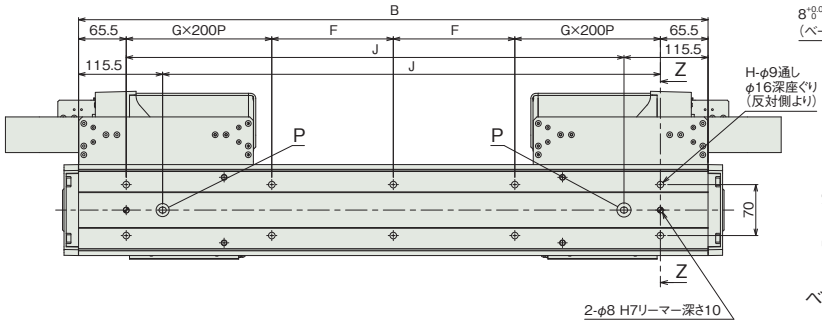


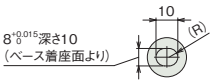




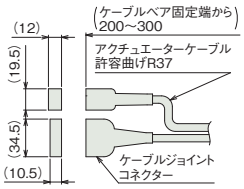




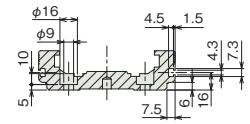




詳細図 P
ベース長穴詳細



アクチュエーターケーブル接続部



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015
F	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
R	222	240	258	294	312	330	366	384	402	438	456	492	510	528	564	582	618	636	654	690	708	744	762	780	816

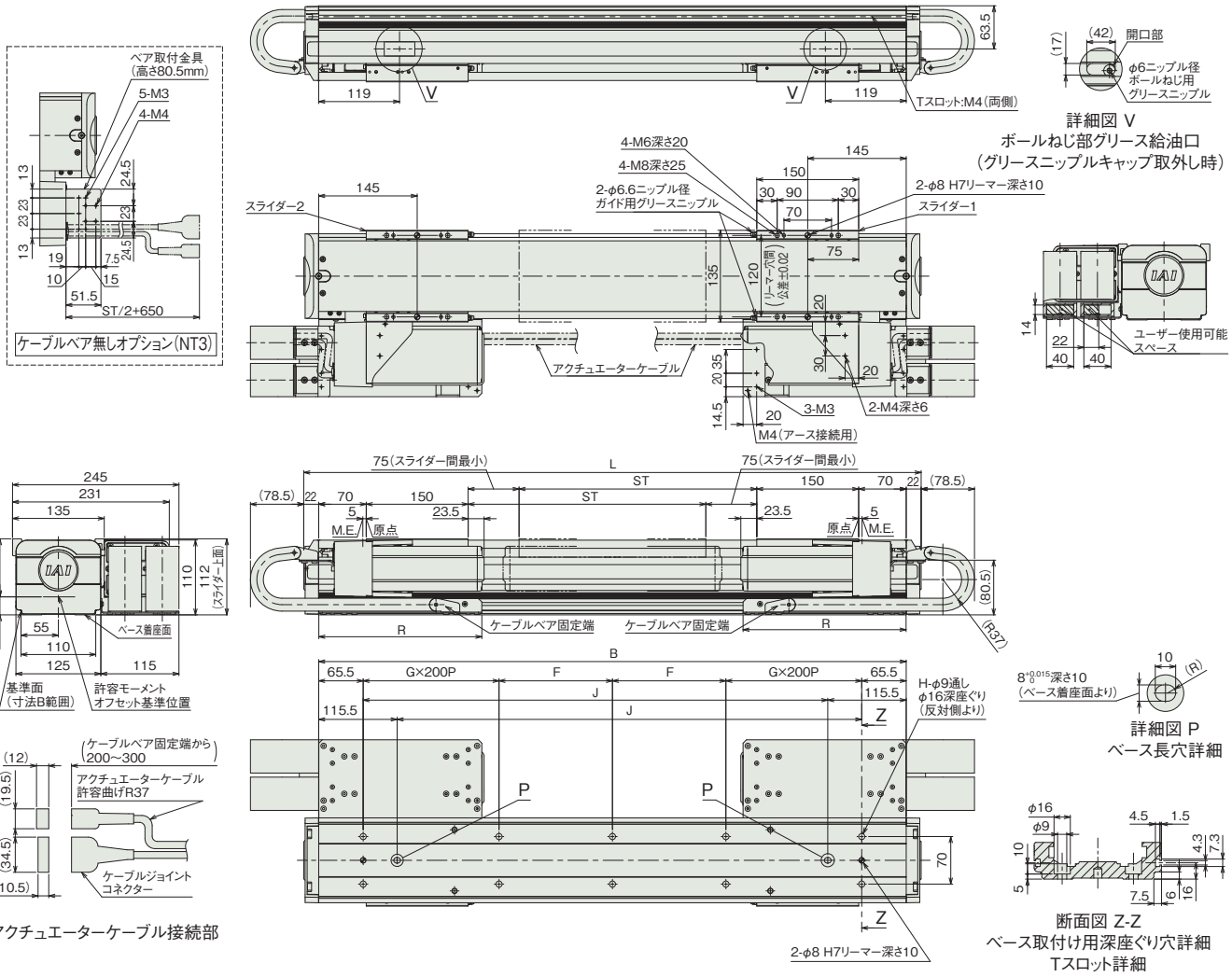
■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量(kg)	23.1	23.7	24.3	25.0	25.6	26.2	26.8	27.4	28.0	28.7	29.3	29.9	30.5	31.1	31.8	32.4	33.0	33.6	34.2	34.9	35.5	36.2	36.8	37.4	38.0

■NSA-MXMM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015
F	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
R	222	240	258	294	312	330	366	384	402	438	456	492	510	528	564	582	618	636	654	690	708	744	762	780	816

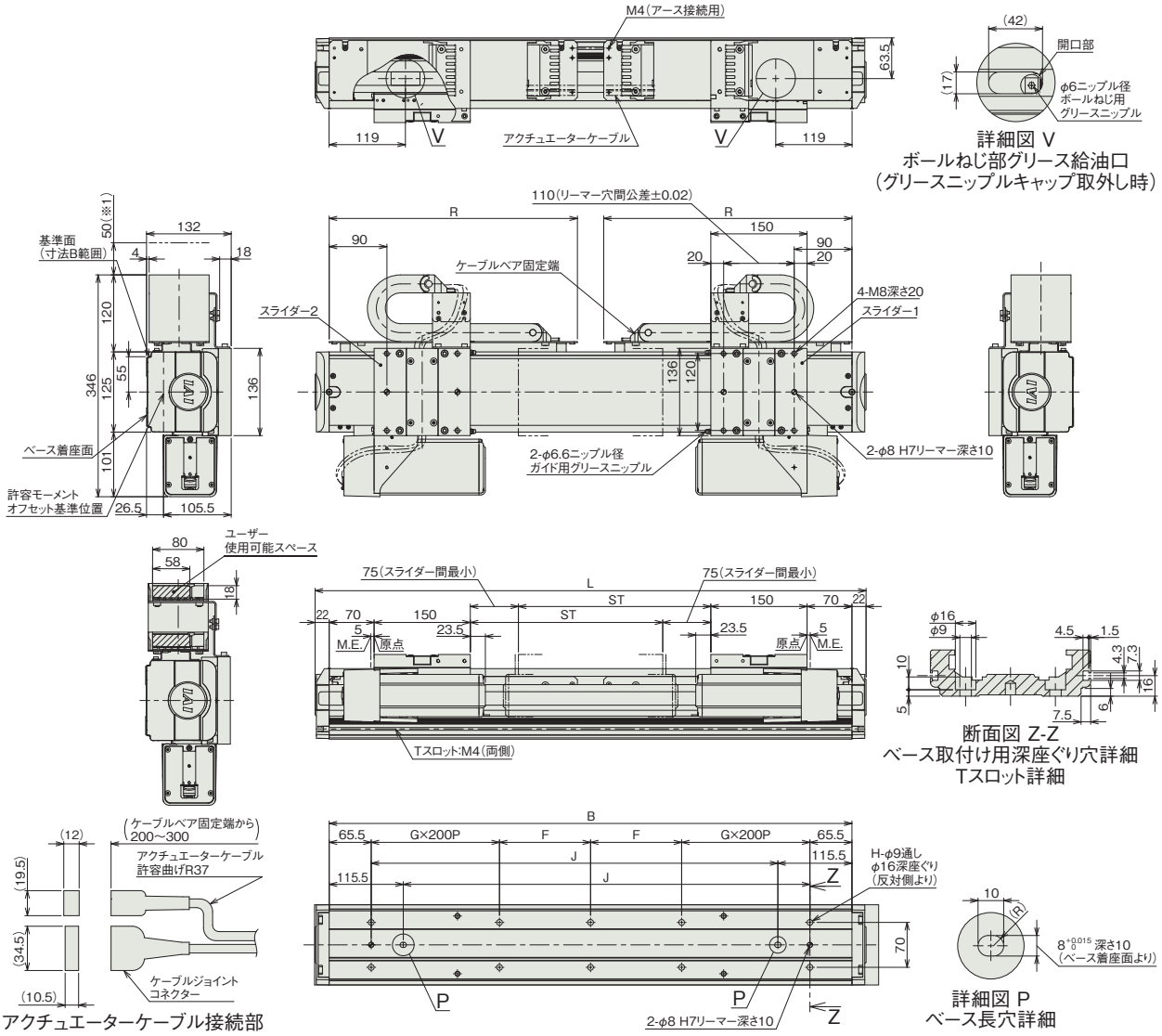
■ストローク別質量

ストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	23.8	24.4	25.0	25.8	26.4	27.1	27.8	28.4	29.1	29.8	30.4	31.2	31.8	32.5	33.2	33.9	34.6	35.2	35.9	36.6	37.2	38.0	38.6	39.2	40.0
	ケーブルベア無し	22.7	23.3	23.8	24.4	25.0	25.5	26.1	26.7	27.2	27.8	28.4	29.0	29.5	30.1	30.6	31.2	31.8	32.3	32.9	33.5	34.1	34.6	35.2	35.8	36.3

■NSA-MXMM_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015
F	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
R	387	412	437	461	487	512	537	561	587	612	637	661	686	713	737	761	788	812	836	860	887	911	938	962	986

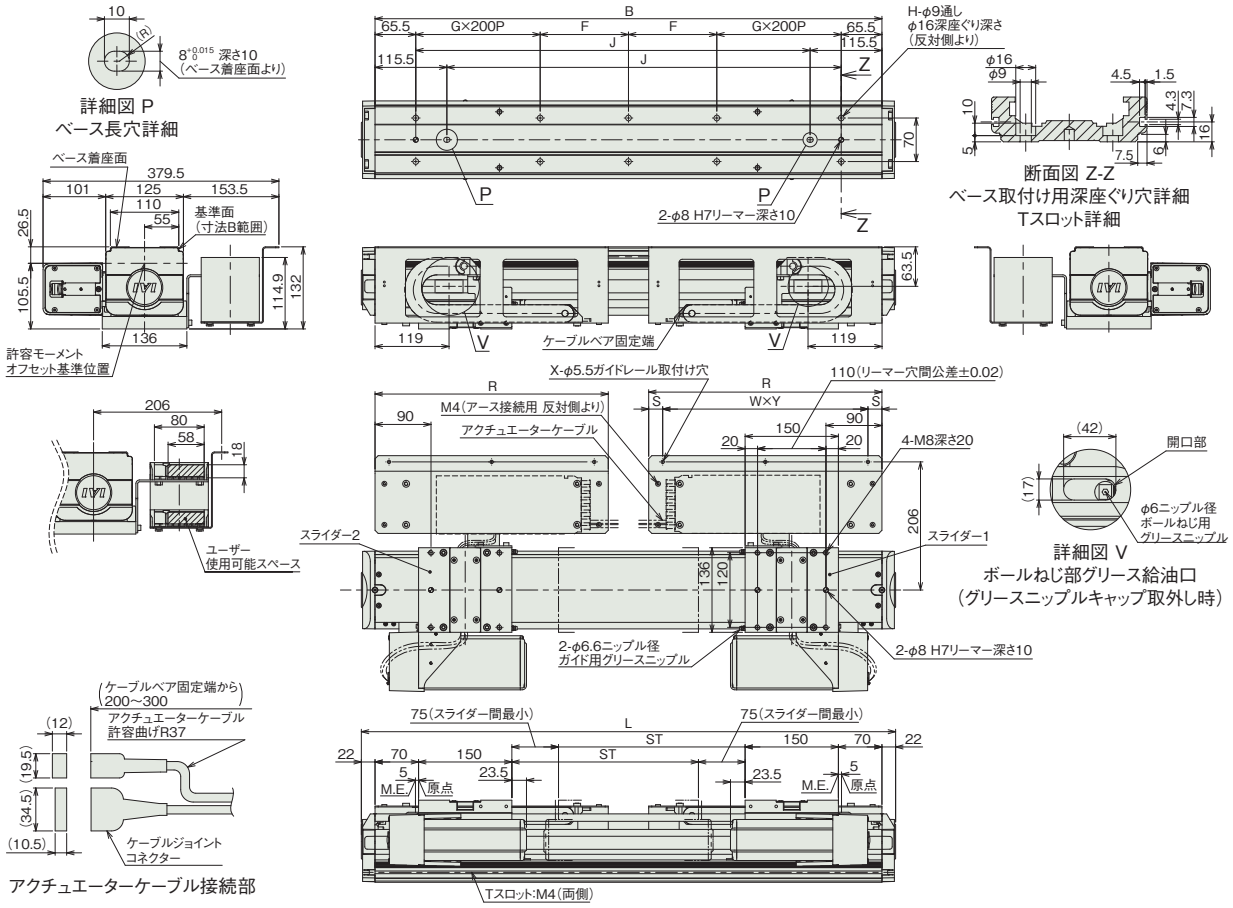
■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量(kg)	25.0	25.6	26.2	26.9	27.5	28.2	28.8	29.4	30.0	30.7	31.3	31.9	32.6	33.2	33.8	34.4	35.1	35.7	36.3	36.9	37.6	38.2	38.8	39.4	40.1

■NSA-MXMM_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759	1809	1859	1909	1959	2009	2059
B	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015
F	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142
G	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
H	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
J	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
R	375	400	425	449	475	500	525	549	575	600	625	649	675	701	725	749	776	800	824	848	875	899	926	950	974
S	22.5	25	22.5	24.5	22.5	25	22.5	24.5	22.5	25	22.5	24.5	22.5	28	25	22	28	25	22	26.5	25	22	28	25	22
W	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
X	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
Y	165	175	190	200	215	225	240	250	265	275	290	300	315	215	225	235	240	250	260	265	275	285	290	300	310

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
質量(kg)	25.9	26.7	27.4	28.1	28.8	29.5	30.2	30.9	31.7	32.1	32.8	33.5	34.3	35.0	35.7	36.4	37.1	37.8	38.3	39.0	39.7	40.4	41.1	41.9	42.6

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2の2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA-LXMS

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 150 mm | 400 W

■型式項目

NSA - LXMS - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - AQ - [ ]

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
NSA	LXMS	WA：バッテリーレスアブソ	400：400W	40：40mm 20：20mm	600～2250：600mm～2250mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	AQ：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	ストローク（mm）	標準価格
600	–	1450/1500	–
650/700	–	1550/1600	–
750/800	–	1650/1700	–
850/900	–	1750/1800	–
950/1000	–	1850/1900	–
1050/1100	–	1950/2000	–
1150/1200	–	2050/2100	–
1250/1300	–	2150/2200	–
1350/1400	–	2250	–

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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（標準装備）（注1）	AQ	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	CT3	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	CT4	3-604	–
吊り金具	EB	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	ET5	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	ET6	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	ET7	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	ET8	3-604	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブルベア無し（標準）（注2）	NT3	3-607	–
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	NT4	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	UM3	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	UM4	3-609	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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。

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）取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
（3）張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
（4）負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

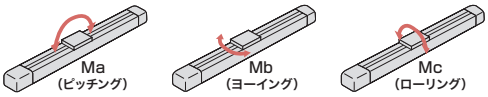
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.8	0.9
推力		定格推力(N)	169.6	339.1
ストローク		最小ストローク(mm)	600	600
		最大ストローク(mm)	2250	2250
		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C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
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：774 N·m
	Mb：1106 N·m
	Mc：1566 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N·m
	Mb：231 N·m
	Mc：327 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
40	2400	40	30	20	15	10	7	–
20	1300	80	60	40	30	20	15	7

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	600～2250 (50mmごと)
40	2400
20	1300

(単位はmm/s)

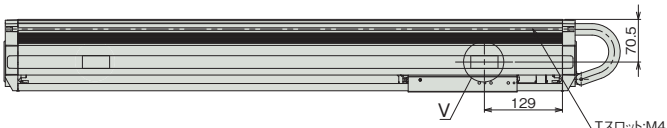
寸法図

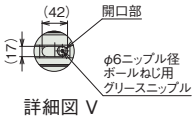
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■NSA-LXMS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

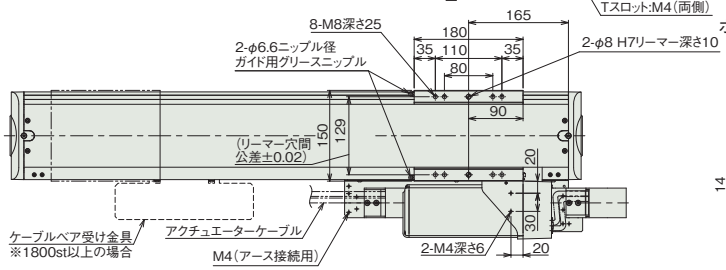
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

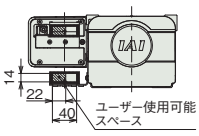
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

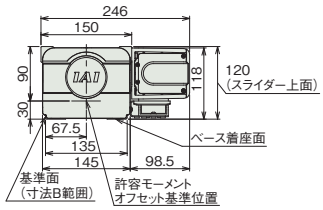


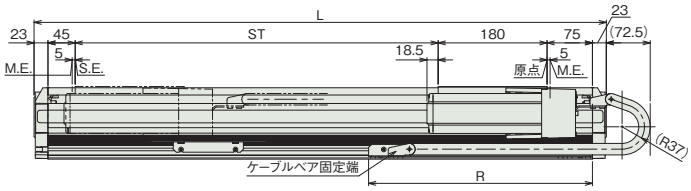


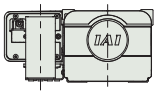
詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップル
キャップ取外し時)

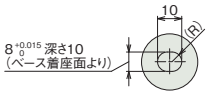




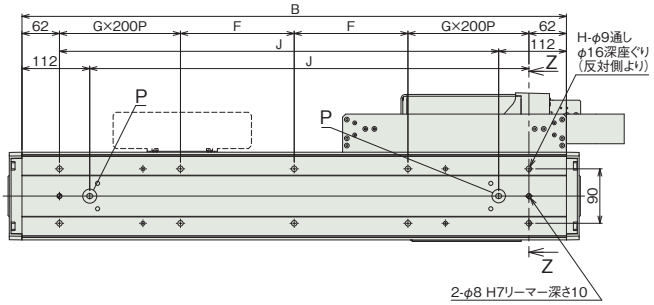


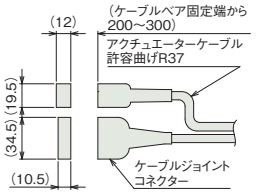




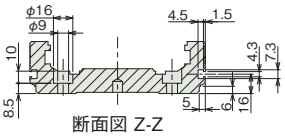


詳細図 P
ベース長穴詳細





アクチュエーターケーブル接続部



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596
B	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	2550
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
R	370	388	406	442	460	496	514	532	568	586	622	640	658	694	712	730	766	784	820	838	856	892	910	946	964	982	1018	1036	1072	1090	1108	1144	1162	1180

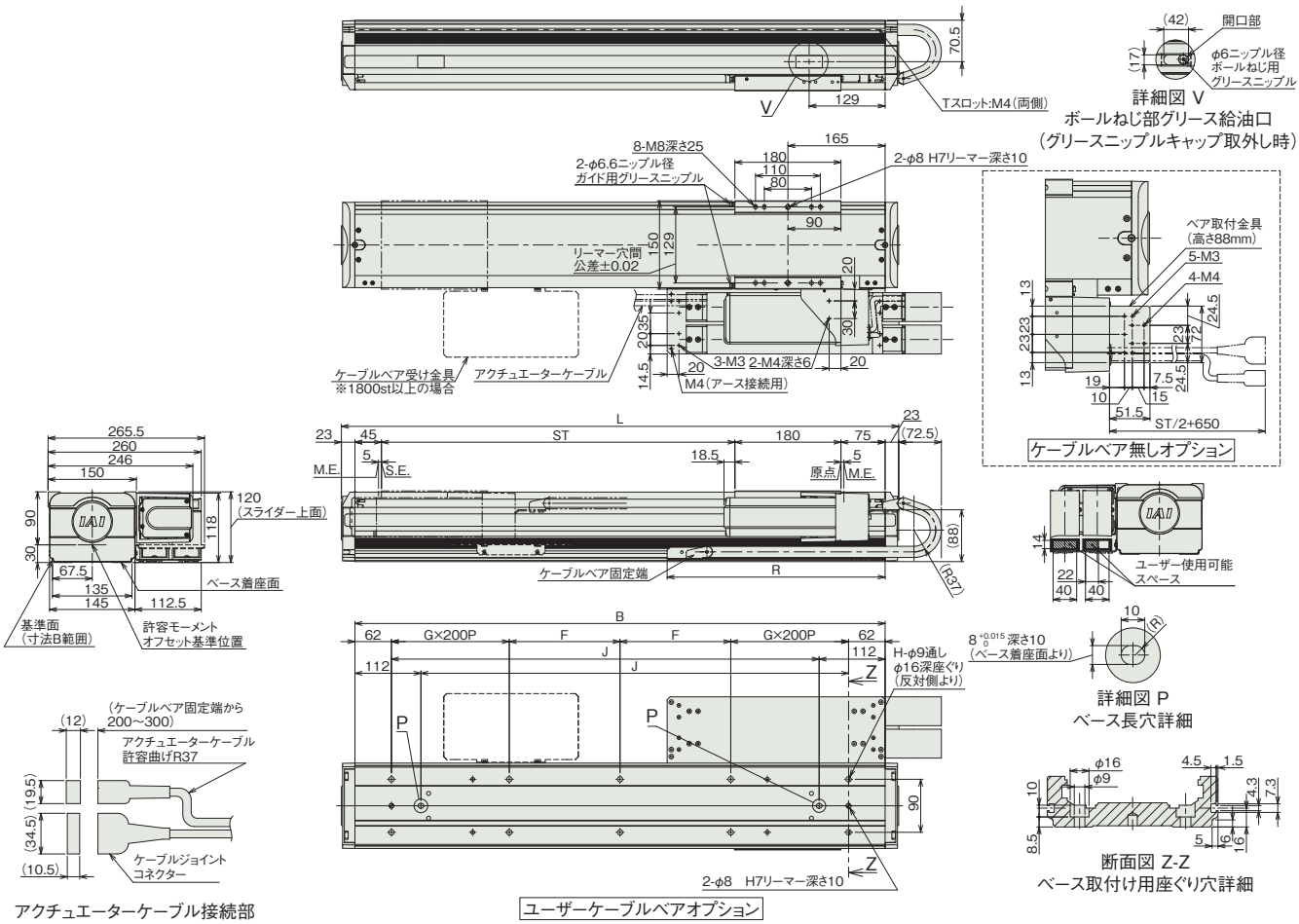
■ストローク別質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	23.3	24.1	24.8	25.6	26.3	27.1	27.9	28.6	29.4	30.2	30.9	31.7	32.4	33.2	33.9	34.7	35.5	36.2	37.0	37.8	38.5	39.3	40.0	40.8	41.6	42.3	43.1	43.9	44.7	45.4	46.1	46.9	47.7	48.4

■NSA-LXMS_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596
B	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	2550
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
R	370	388	406	442	460	496	514	532	568	586	622	640	658	694	712	730	766	784	820	838	856	892	910	946	964	982	1018	1036	1072	1090	1108	1144	1162	1180

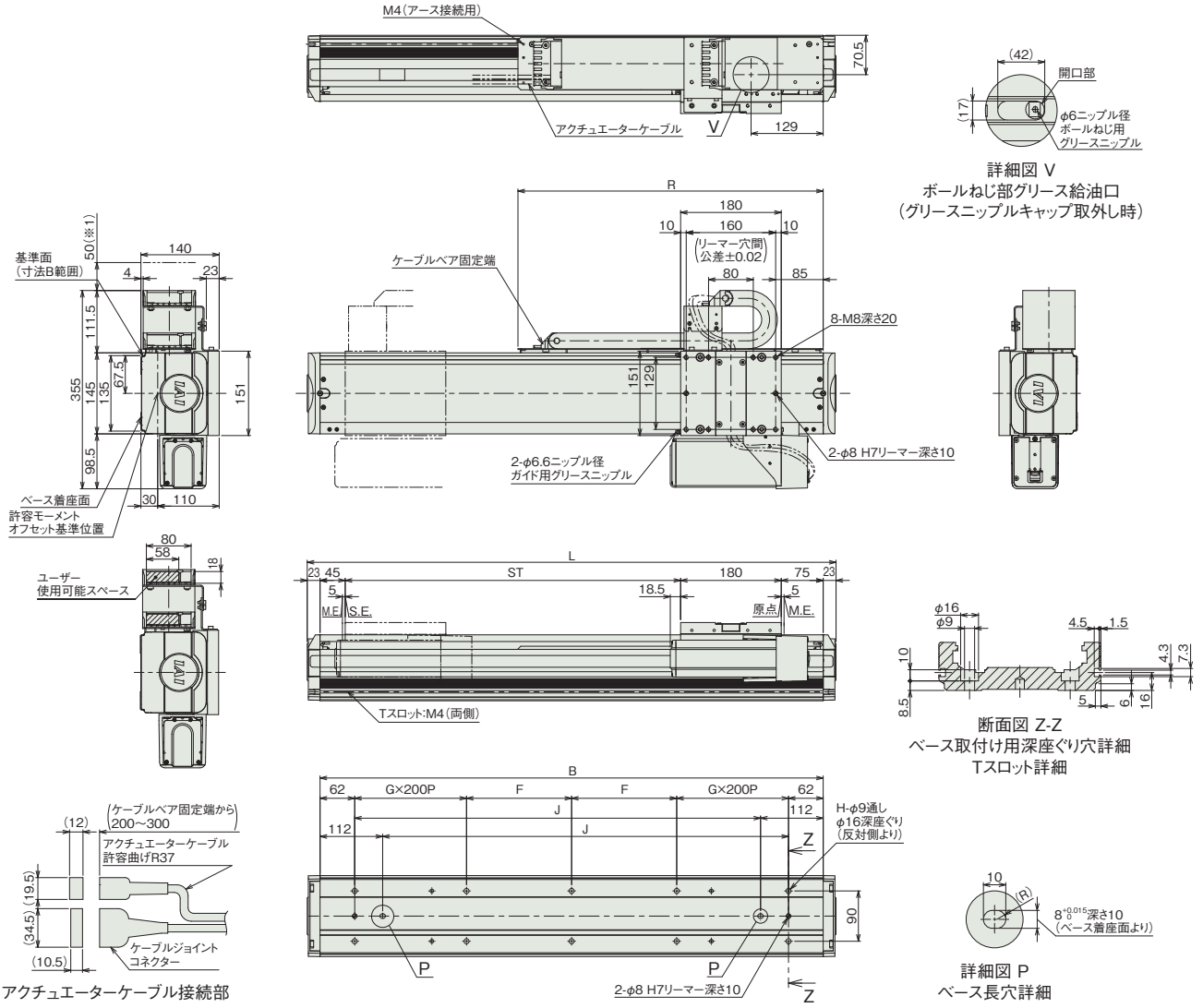
■ストローク別質量

ストローク		600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	23.7	24.4	25.2	26.0	26.8	27.6	28.3	29.1	29.9	30.7	31.5	32.3	33.0	33.8	34.6	35.4	36.2	36.9	37.8	38.5	39.3	40.1	40.9	41.7	42.4	43.2	44.1	44.8	45.6	46.4	47.2	48.0	48.7	49.5
	ケーブルベア無し	22.8	23.6	24.3	25.0	25.8	26.5	27.2	27.9	28.7	29.4	30.1	30.9	31.6	32.3	33.0	33.8	34.5	35.2	36.0	36.7	37.4	38.1	38.9	39.6	40.3	41.1	41.8	42.5	43.3	44.0	44.7	45.4	46.2	46.9

■NSA-LXMS_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596
B	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	2550
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
R	546	572	597	621	646	672	698	722	746	773	797	821	845	872	896	923	947	971	998	1022	1046	1072	1098	1122	1146	1172	1196	1222	1246	1272	1296	1322	1346	1372

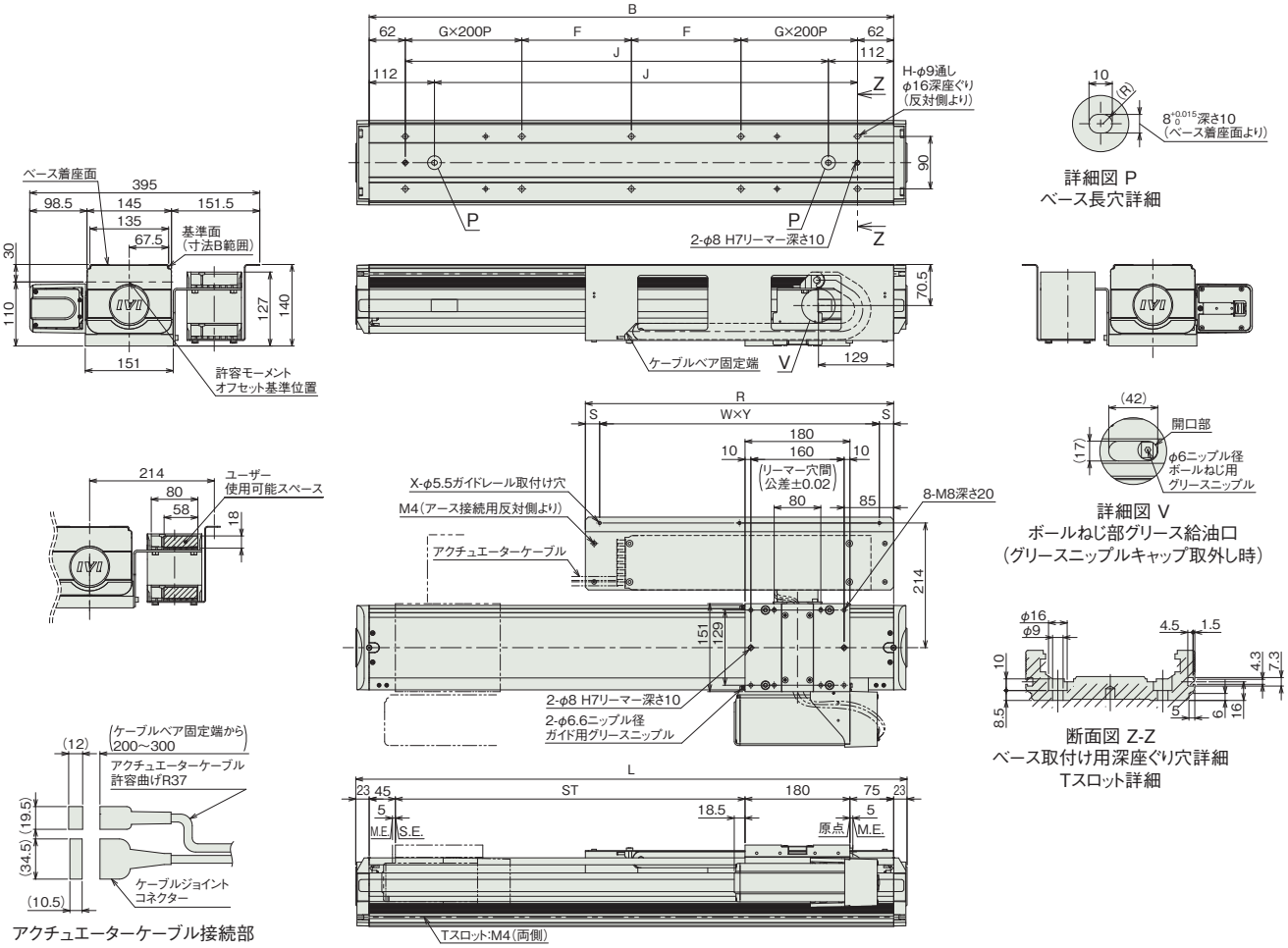
■ストローク別質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	24.9	25.6	26.4	27.2	27.9	28.7	29.5	30.3	31.0	31.8	32.5	33.3	34.1	34.8	35.6	36.3	37.1	37.8	38.6	39.4	40.2	41.0	41.7	42.5	43.2	44.0	44.7	45.5	46.3	47.0	47.8	48.6	49.4	50.1

■NSA-LXMS_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596
B	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	2550
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376
R	529	555	580	604	629	655	680	704	728	755	779	806	830	854	881	906	930	954	981	1005	1029	1056	1080	1104	1128	1154	1180	1204	1228	1254	1280	1304	1328	1354
S	24.5	22.5	25	27	24.5	22.5	25	22	26.5	25	22	28	25	22	28	23	25	27	28	27.5	27	28	27.5	27	26.5	27	27.5	27	26.5	27	27.5	27	26.5	27
W	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
X	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Y	240	255	265	275	290	305	315	220	225	235	245	250	260	270	275	215	220	225	185	190	195	200	205	210	215	220	225	230	235	240	245	250	255	260

■ストローク別質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	25.5	26.3	27.1	27.9	28.7	29.5	30.2	31.0	31.8	32.6	33.4	34.2	35.0	35.8	36.6	37.3	38.1	38.9	39.7	40.5	41.3	42.2	42.9	43.7	44.5	45.2	46.0	46.8	47.6	48.5	49.2	50.0	50.9	51.7

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA-LXMM

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | マルチスライダー | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目

NSA - LXMM - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - AQ - [ ]

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
NSA	LXMM	WA：バッテリーレスアブソ	400：400W	40：40mm 20：20mm	300～2250：300mm～2250mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	AQ：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	ストローク（mm）	標準価格
300/350	–	1300/1350	–
400/450	–	1400/1450	–
500/550	–	1500/1550	–
600/650	–	1600/1650	–
700/750	–	1700/1750	–
800/850	–	1800/1850	–
900/950	–	1900/1950	–
1000/1050	–	2000/2050	–
1100/1150	–	2100/2150	–
1200/1250	–	2200/2250	–

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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（標準装備）（注1）	AQ	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	CT3	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	CT4	3-604	–
吊り金具	EB	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	ET5	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	ET6	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	ET7	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	ET8	3-604	–
ケーブルベア無し（標準）（注2）	NT3	3-607	–
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	NT4	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	UM3	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	UM4	3-609	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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。

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）取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
（3）張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
（4）負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

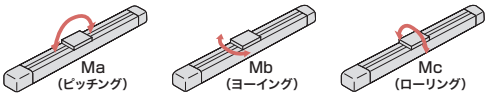
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.8	0.9
推力		定格推力(N)	169.6	339.1
ストローク		最小ストローク(mm)	300	300
		最大ストローク(mm)	2250	2250
		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C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
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：774 N·m
	Mb：1106 N·m
	Mc：1566 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N·m
	Mb：231 N·m
	Mc：327 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
40	2400	40	30	20	15	10	7	–
20	1300	80	60	40	30	20	15	7

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	300～2250 (50mmごと)
40	2400
20	1300

(単位はmm/s)

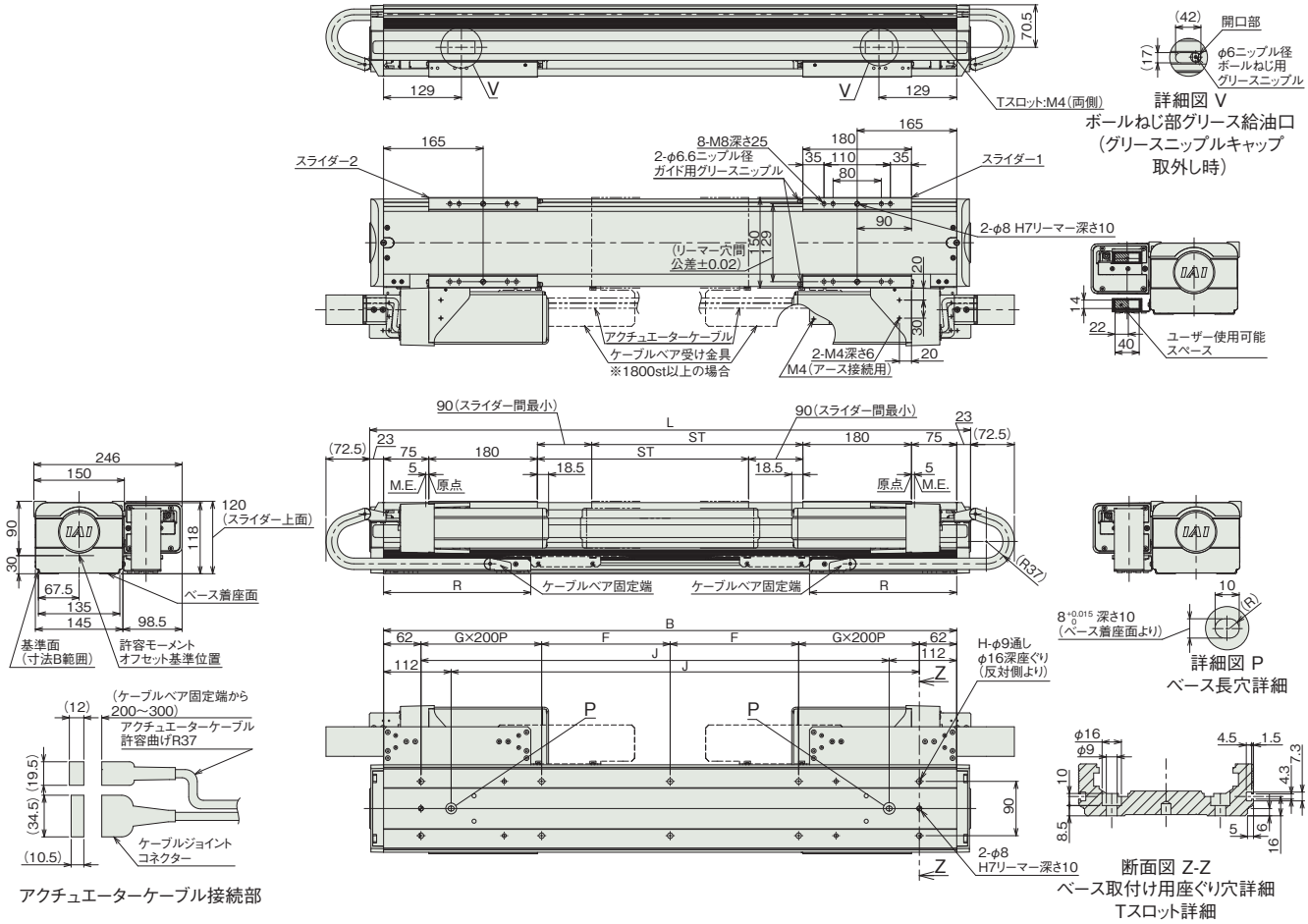
寸法図

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

■NSA-LXMM_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



アクチュエーターケーブル接続部

■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596	2646	2696	2746	2796	2846	2896
B	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	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
R	208	244	262	280	316	334	370	388	406	442	460	496	514	532	568	586	622	640	658	694	712	730	766	784	820	838	856	892	910	946	964	982	1018	1036	1072	1090	1108	1144	1162	1180

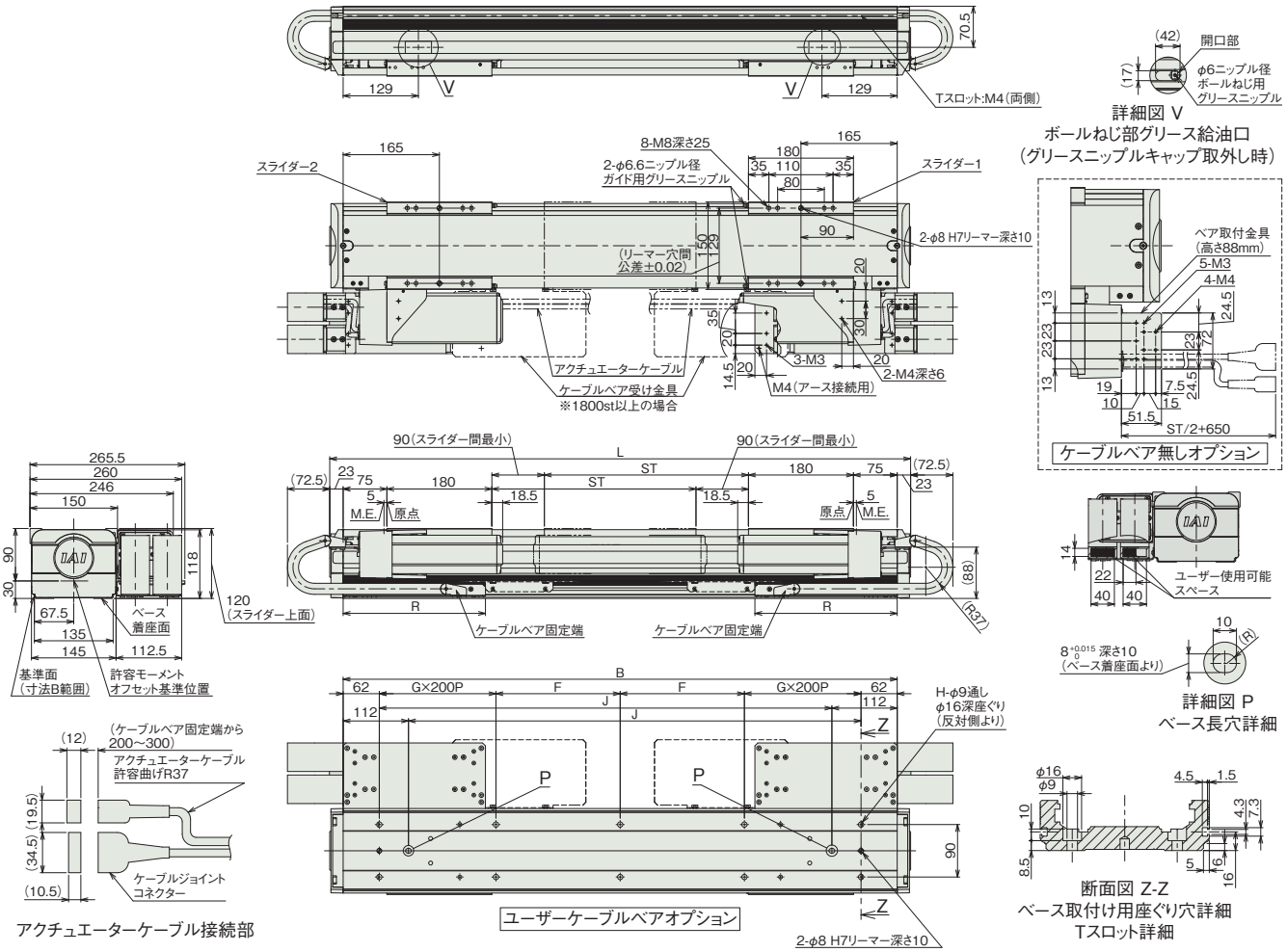
■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	31.3	32.1	32.8	33.6	34.4	35.2	36.0	36.8	37.5	38.3	39.1	39.9	40.7	41.4	42.3	43.0	43.8	44.6	45.4	46.2	47.0	47.7	48.5	49.3	50.1	50.9	51.7	52.5	53.3	54.0	54.8	55.6	56.4	57.2	58.0	58.8	59.6	60.3	61.1	61.9

■NSA-LXMM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596	2646	2696	2746	2796	2846	2896
B	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	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
R	208	244	262	280	316	334	370	388	406	442	460	496	514	532	568	586	622	640	658	694	712	730	766	784	820	838	856	892	910	946	964	982	1018	1036	1072	1090	1108	1144	1162	1180

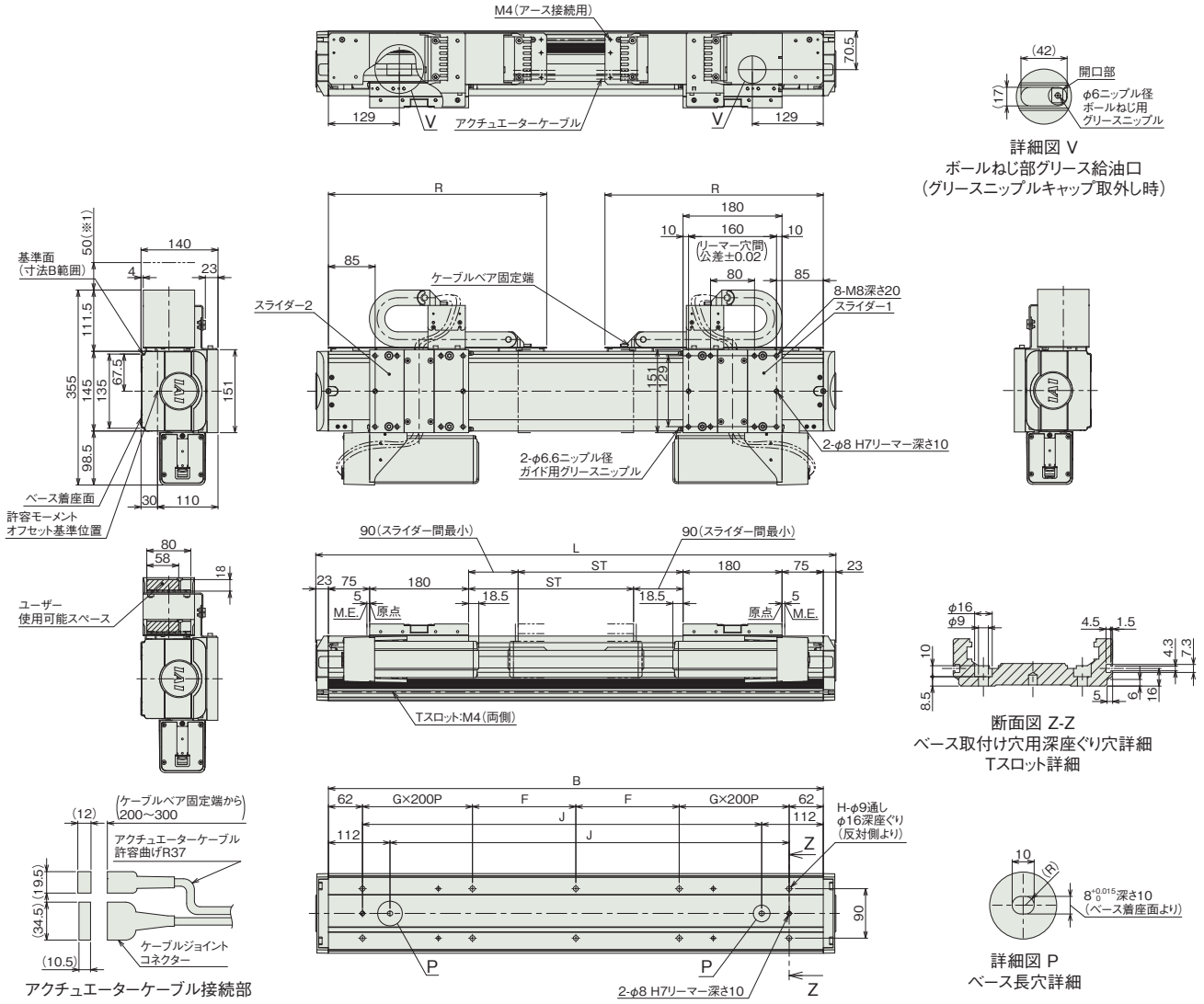
■ストローク別質量

ストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	31.9	32.8	33.6	34.4	35.3	36.1	37.0	37.8	38.6	39.5	40.3	41.2	42.0	42.8	43.7	44.5	45.4	46.2	47.0	47.9	48.7	49.5	50.4	51.2	52.1	52.9	53.7	54.6	55.4	56.3	57.1	57.9	58.9	59.7	60.6	61.4	62.2	63.0	63.9	64.7
	ケーブルベア無し	30.9	31.6	32.4	33.1	33.9	34.6	35.3	36.0	36.8	37.5	38.2	39.0	39.7	40.4	41.2	41.9	42.6	43.4	44.1	44.9	45.6	46.3	47.0	47.8	48.5	49.2	50.0	50.7	51.5	52.2	52.9	53.6	54.4	55.1	55.8	56.6	57.3	58.0	58.8	59.5

■NSA-LXMM_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596	2646	2696	2746	2796	2846	2896
B	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	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	30	30
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
R	397	421	446	472	497	521	546	572	597	621	646	672	698	722	746	773	797	821	845	872	896	923	947	971	998	1022	1046	1072	1098	1122	1146	1172	1196	1222	1246	1272	1296	1322	1346	1372

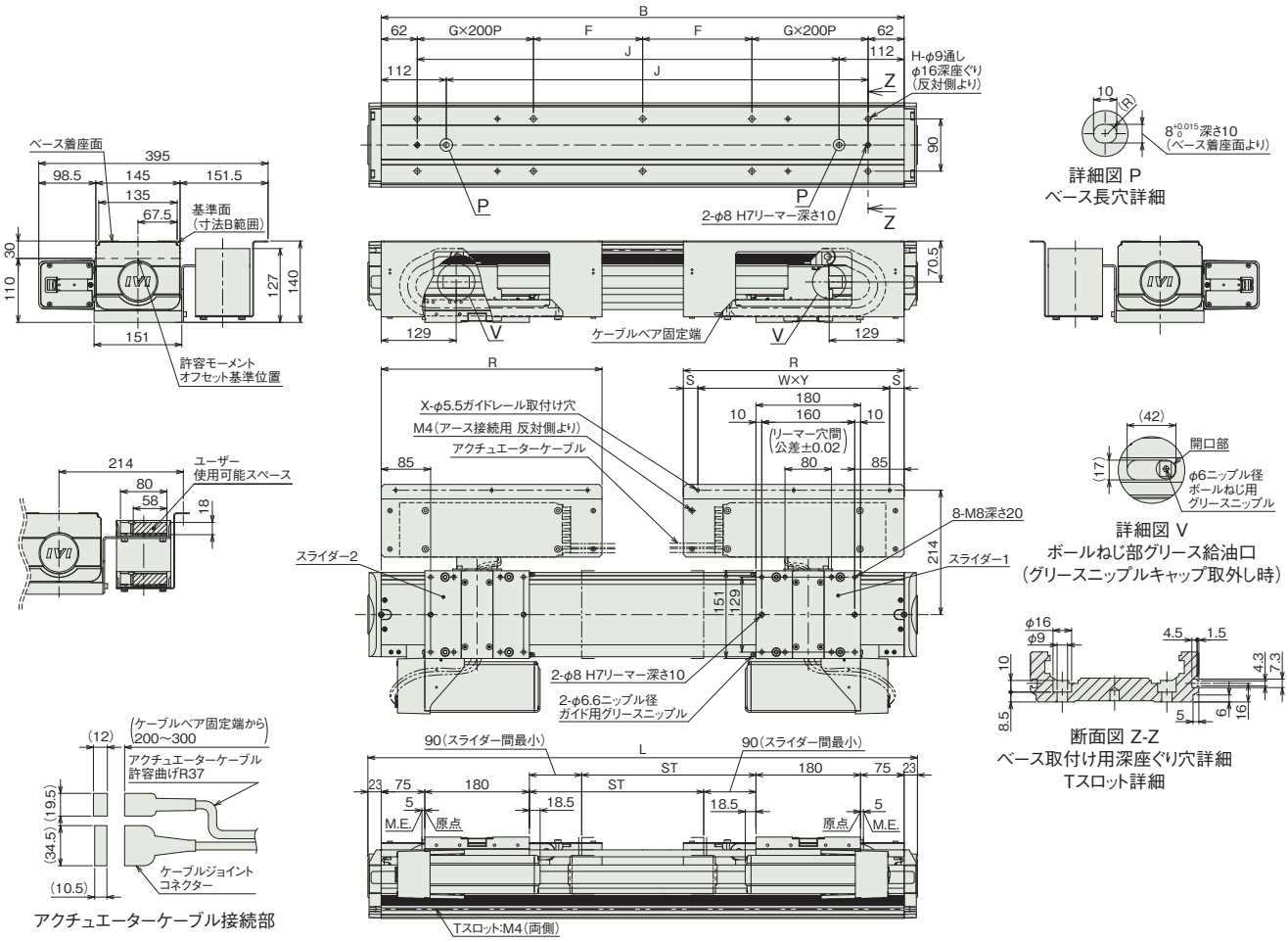
■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	34.4	35.1	35.9	36.7	37.5	38.3	39.1	39.9	40.7	41.5	42.2	43.0	44.0	44.8	45.5	46.3	47.1	47.9	48.7	49.5	50.3	51.1	51.8	52.6	53.4	54.4	55.2	56.0	56.8	57.6	58.3	59.1	59.9	60.7	61.5	62.3	63.1	64.1	64.9	65.7

■NSA-LXMM_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



アクチュエーターケーブル接続部

詳細図 P
ベース長穴詳細

詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)

断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646	1696	1746	1796	1846	1896	1946	1996	2046	2096	2146	2196	2246	2296	2346	2396	2446	2496	2546	2596	2646	2696	2746	2796	2846	2896
B	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	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
F	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
G	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6
H	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30
J	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626	2676
R	380	404	429	455	480	504	529	555	580	604	629	655	680	704	728	755	779	806	830	854	881	906	930	954	981	1005	1029	1056	1080	1104	1128	1154	1180	1204	1228	1254	1280	1304	1328	1354
S	25	27	24.5	22.5	25	27	24.5	22.5	25	27	24.5	22.5	25	22	26.5	25	22	28	25	22	28	23	25	27	28	27.5	27	28	27.5	27	26.5	27	27.5	27	26.5	27	27.5	27	26.5	27
W	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
X	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Y	165	175	190	205	215	225	240	255	265	275	290	305	315	220	225	235	245	250	260	270	275	215	220	225	185	190	195	200	205	210	215	220	225	230	235	240	245	250	255	260

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
質量(kg)	35.1	36.0	36.8	37.7	38.6	39.5	40.3	41.2	42.1	43.0	43.9	44.8	45.4	46.3	47.1	48.0	48.9	49.8	50.7	51.6	52.5	53.1	53.9	54.8	55.7	56.6	57.5	58.4	59.3	60.1	61.0	61.6	62.5	63.4	64.3	65.1	66.1	67.0	67.9	68.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2の2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA-LXMXS

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | サポート機構 | 本体幅 150 mm | 400 W

■型式項目

NSA - LXMXS - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - AQ - [ ]

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
NSA	LXMXS	WA：バッテリーレスアブソ	400：400W	40：40mm 20：20mm	2300～3000：2300mm～3000mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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
2300	–
2350/2400	–
2450/2500	–
2550/2600	–
2650/2700	–
2750/2800	–
2850/2900	–
2950/3000	–

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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（標準装備）（注1）	AQ	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	CT3	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	CT4	3-604	–
吊り金具	EB	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	ET5	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	ET6	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	ET7	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	ET8	3-604	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブルベア無し（標準）（注2）	NT3	3-607	–
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	NT4	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	UM3	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	UM4	3-609	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表

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。

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）取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
（3）張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
（4）負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

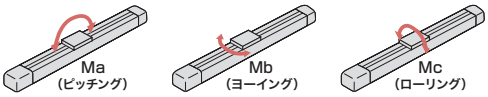
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.8	0.9
推力		定格推力(N)	169.6	339.1
ストローク		最小ストローク(mm)	2300	2300
		最大ストローク(mm)	3000	3000
		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C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
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：774 N・m
	Mb：1106 N・m
	Mc：1566 N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N・m
	Mb：231 N・m
	Mc：327 N・m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
40	2400	40	30	20	15	10	7	–
20	1300	80	60	40	30	20	15	7

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	2300～3000 (50mmごと)
40	2400
20	1300

(単位はmm/s)

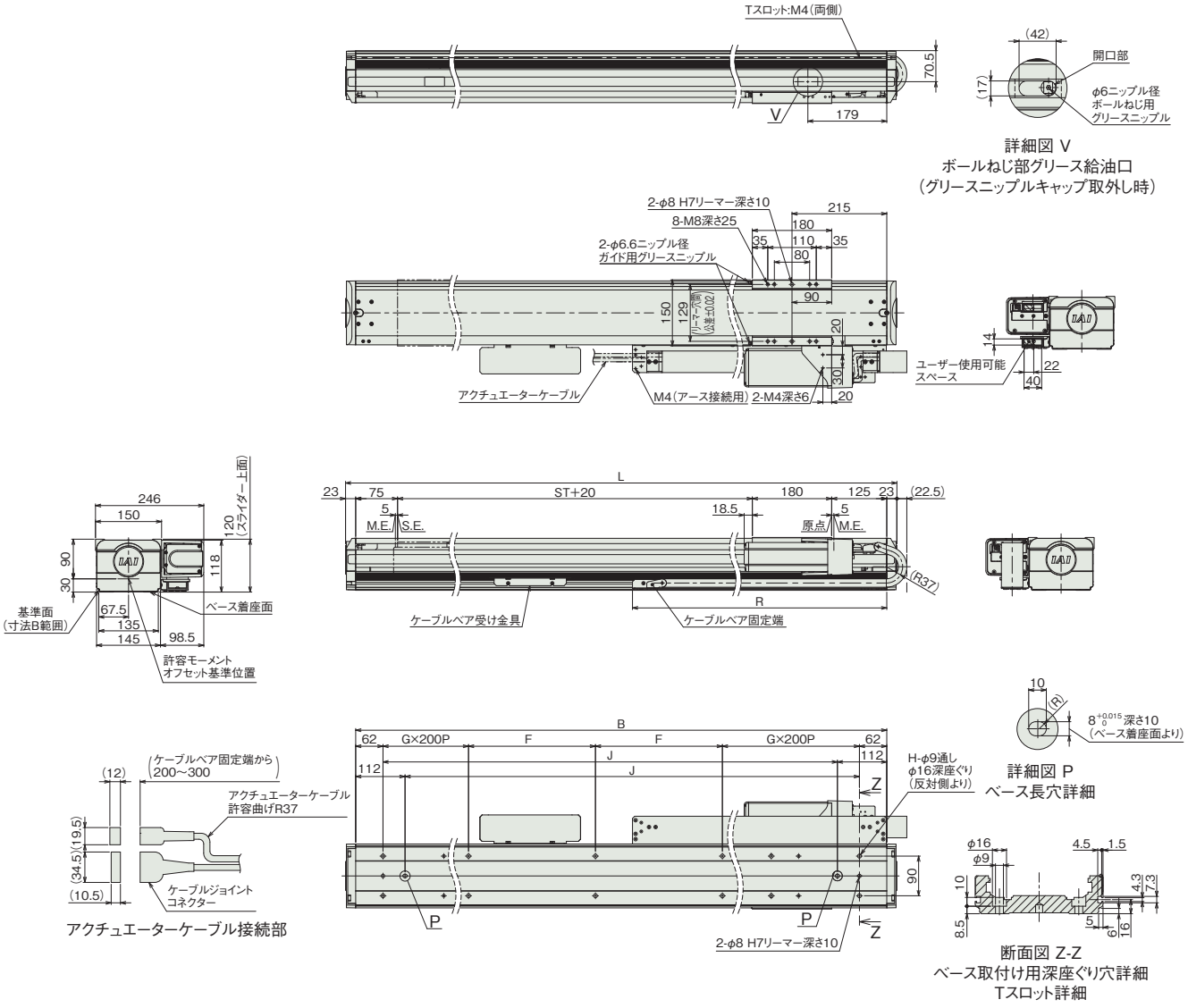
寸法図

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

■NSA-LXMXS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2746	2796	2846	2896	2946	2996	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1265	1283	1319	1337	1355	1391	1409	1445	1463	1481	1517	1535	1571	1589	1607

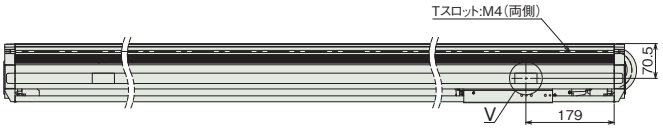
■ストローク別質量

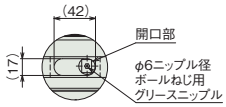
ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量(kg)	51.6	52.4	53.2	54.0	54.7	55.5	56.1	57.0	57.8	58.5	59.3	60.1	60.8	61.6	62.3

■NSA-LXMXS_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

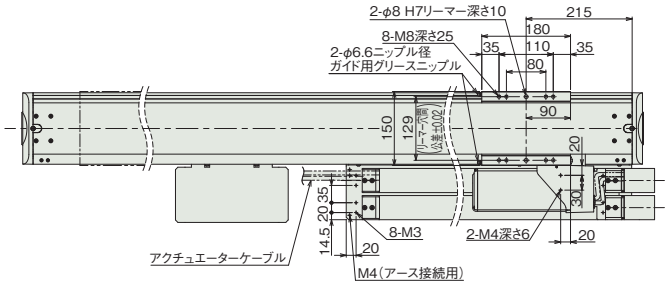
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

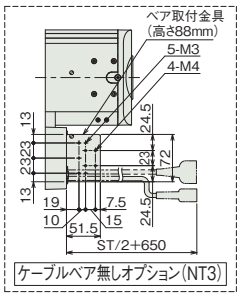
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

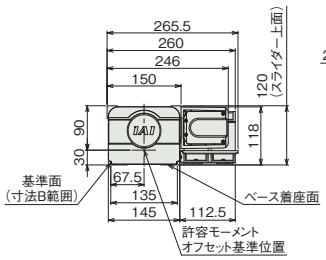


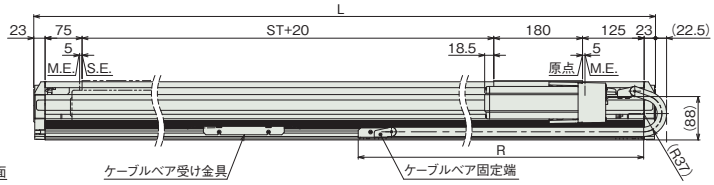


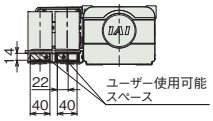
詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)

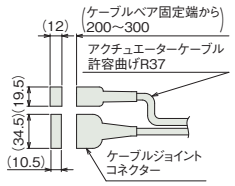




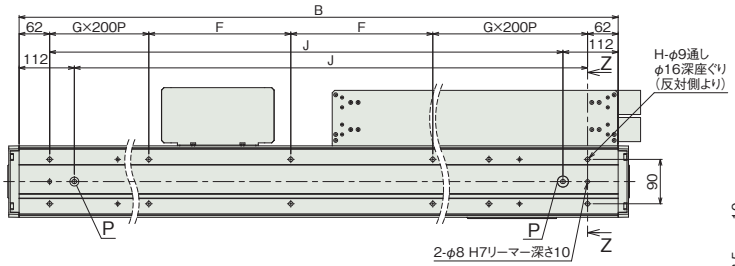


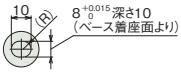




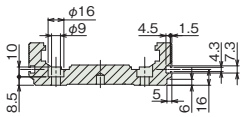


アクチュエーターケーブル接続部





詳細図 P
ベース長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2746	2796	2846	2896	2946	2996	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1265	1283	1319	1337	1355	1391	1409	1445	1463	1481	1517	1535	1571	1589	1607

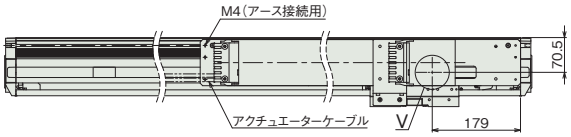
■ストローク別質量

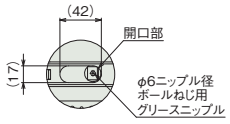
ストローク		2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	52.9	53.8	54.6	55.3	56.1	56.9	57.6	58.5	59.3	60.1	60.8	61.6	62.4	63.2	64.0
	ケーブルベア無し	49.5	50.3	51.0	51.8	52.5	53.2	53.9	54.7	55.4	56.2	56.9	57.6	58.3	59.1	59.8

■NSA-LXMXS_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

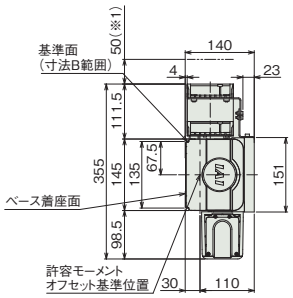
※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

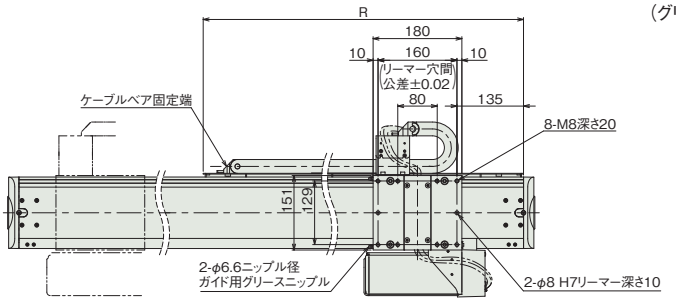
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

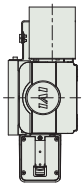


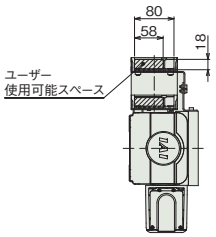


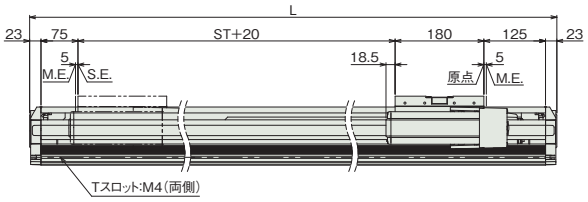
詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)

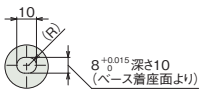




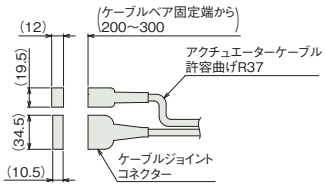




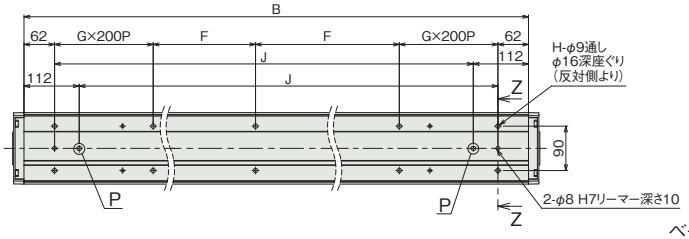


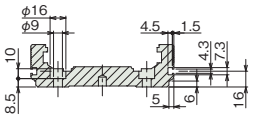


詳細図 P
ベース長穴詳細



アクチュエーターケーブル接続部





断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2746	2796	2846	2896	2946	2996	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1447	1472	1496	1522	1547	1572	1596	1622	1646	1673	1697	1721	1748	1772	1796

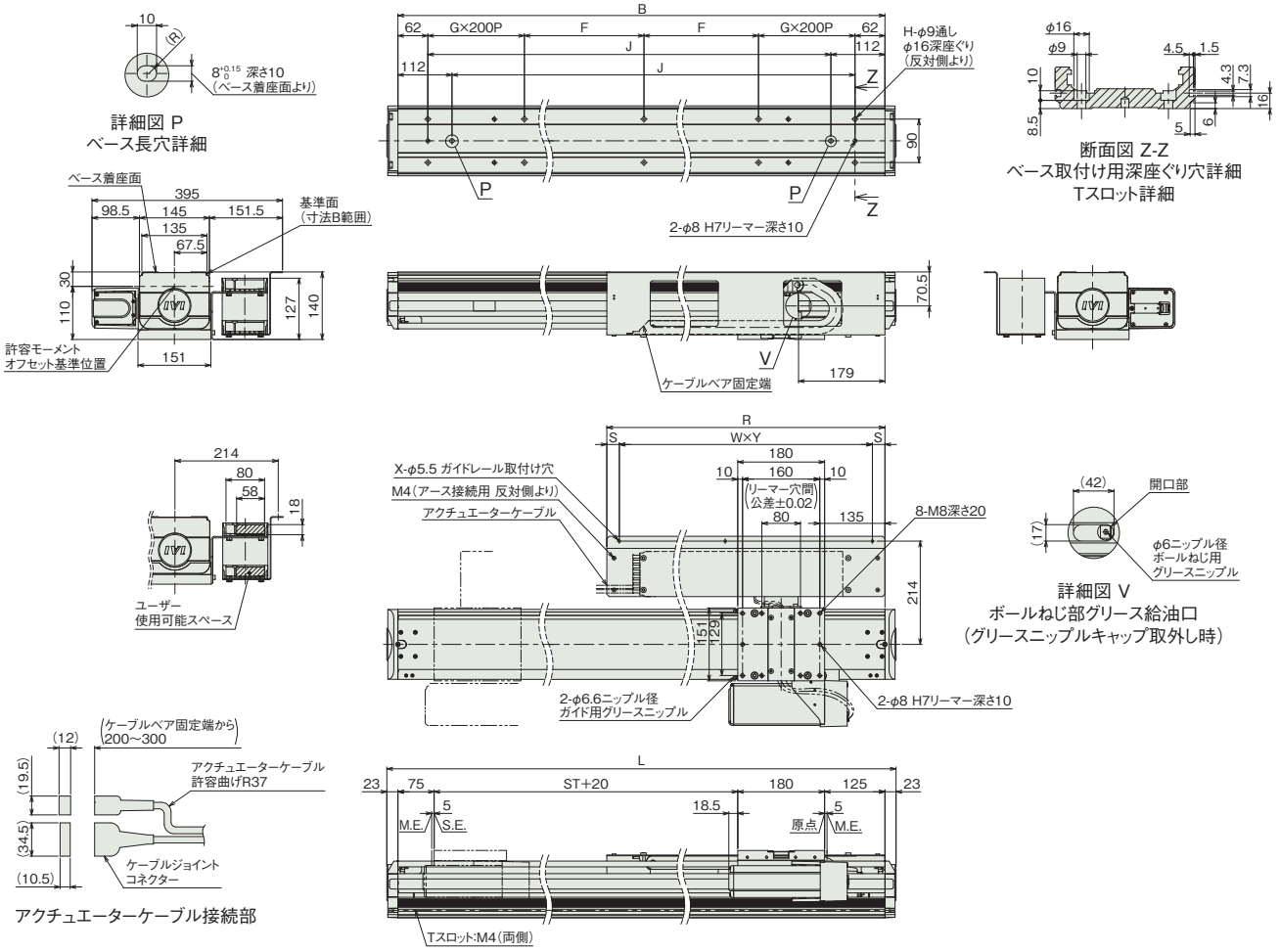
■ストローク別質量

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量(kg)	53.4	54.2	55.0	55.7	56.5	57.2	57.9	58.8	59.6	60.4	61.1	61.9	62.6	63.4	64.2

■NSA-LXMXS_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2746	2796	2846	2896	2946	2996	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	26	26	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2526	2576	2626	2676	2726	2776	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1428	1453	1477	1503	1528	1553	1577	1603	1628	1652	1676	1703	1727	1754	1778
S	26.5	26.5	26	26.5	26.5	26.5	26	26.5	26.5	31	28	26.5	23.5	22	19
W	5	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6
X	6	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
Y	275	280	285	290	295	300	305	310	315	265	270	275	280	285	290

■ストローク別質量

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量(kg)	54.9	55.8	56.6	57.4	58.2	59.0	59.7	60.6	61.3	62.1	62.9	63.7	64.5	65.3	66.2

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA-LXMXM

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | マルチスライダー | サポート機構 | 本体幅 150mm | 400W

■型式項目

NSA - LXMXM - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - AQ - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	400 400W	40 40mm 20 20mm	2300～2700 2300mm～2700mm（50mmごと）	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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
2300	–
2350/2400	–
2450/2500	–
2550/2600	–
2650/2700	–

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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（標準装備）（注1）	AQ	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	CT3	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	CT4	3-604	–
吊り金具	EB	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	ET5	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	ET6	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	ET7	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	ET8	3-604	–
ケーブルベア無し（標準）（注2）	NT3	3-607	–
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	NT4	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	UM3	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	UM4	3-609	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表

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。

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) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(3) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(4) 負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

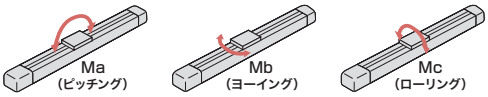
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	40	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	40	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2400	1300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.8	0.9
推力		定格推力(N)	169.6	339.1
ストローク		最小ストローク(mm)	2300	2300
		最大ストローク(mm)	2700	2700
		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C5相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm以下
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：774 N・m
	Mb：1106 N・m
	Mc：1566 N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N・m
	Mb：231 N・m
	Mc：327 N・m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード	最高速度	加速度(G)						
(mm)	(mm/s)	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
40	2400	40	30	20	15	10	7	–
20	1300	80	60	40	30	20	15	7

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	2300～2700 (50mmごと)
40	2400
20	1300

(単位はmm/s)

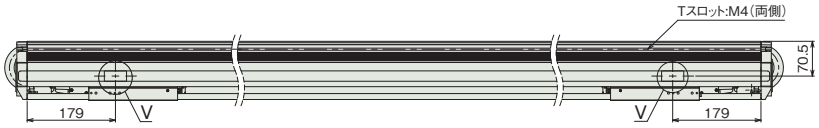
寸法図

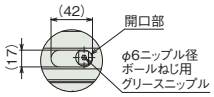
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■NSA-LXMXM_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

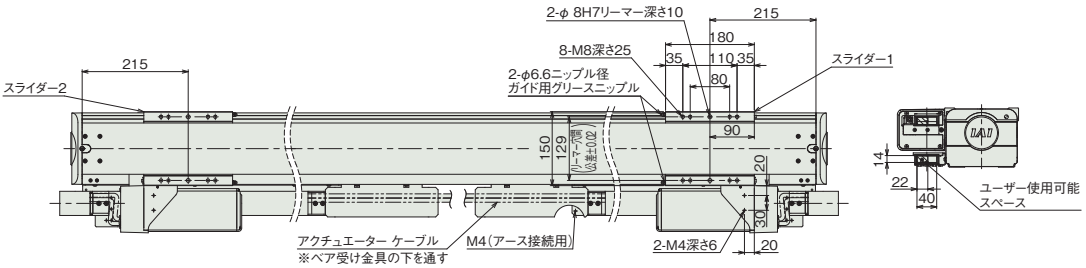
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

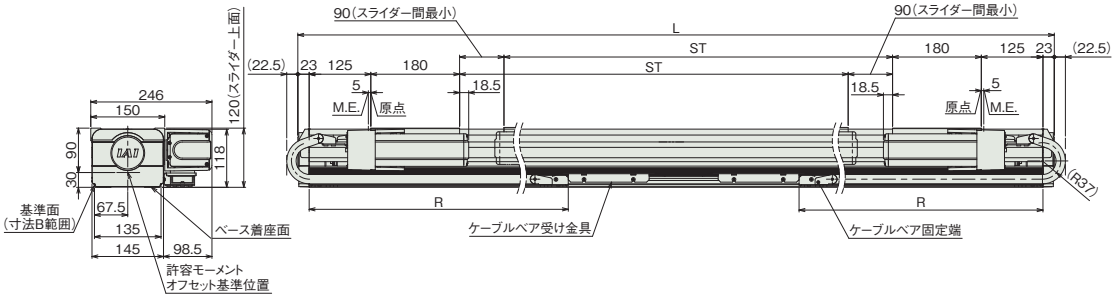
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド





詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)

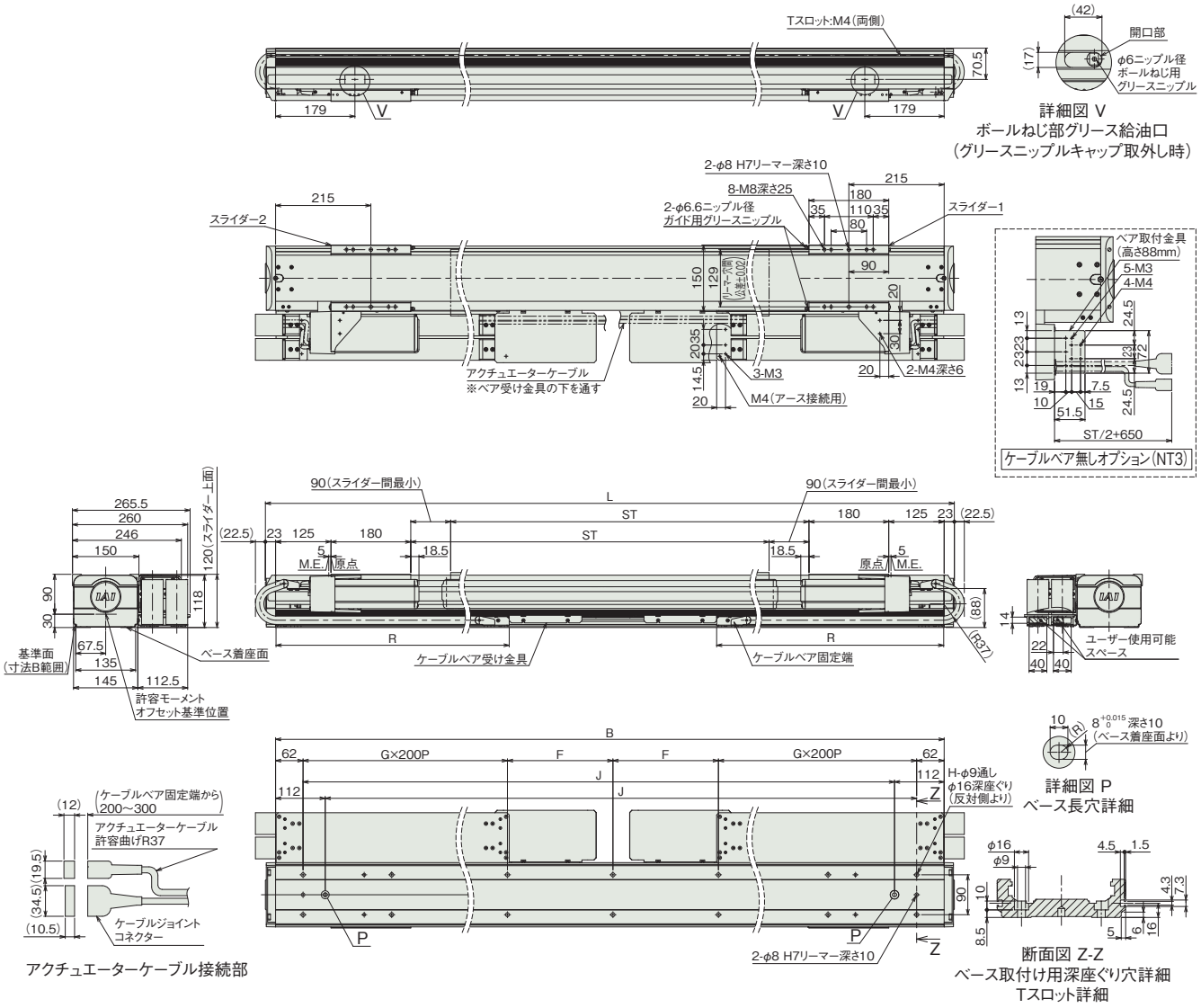




■NSA-LXMXM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
L	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1265	1283	1319	1337	1355	1391	1409	1445	1463

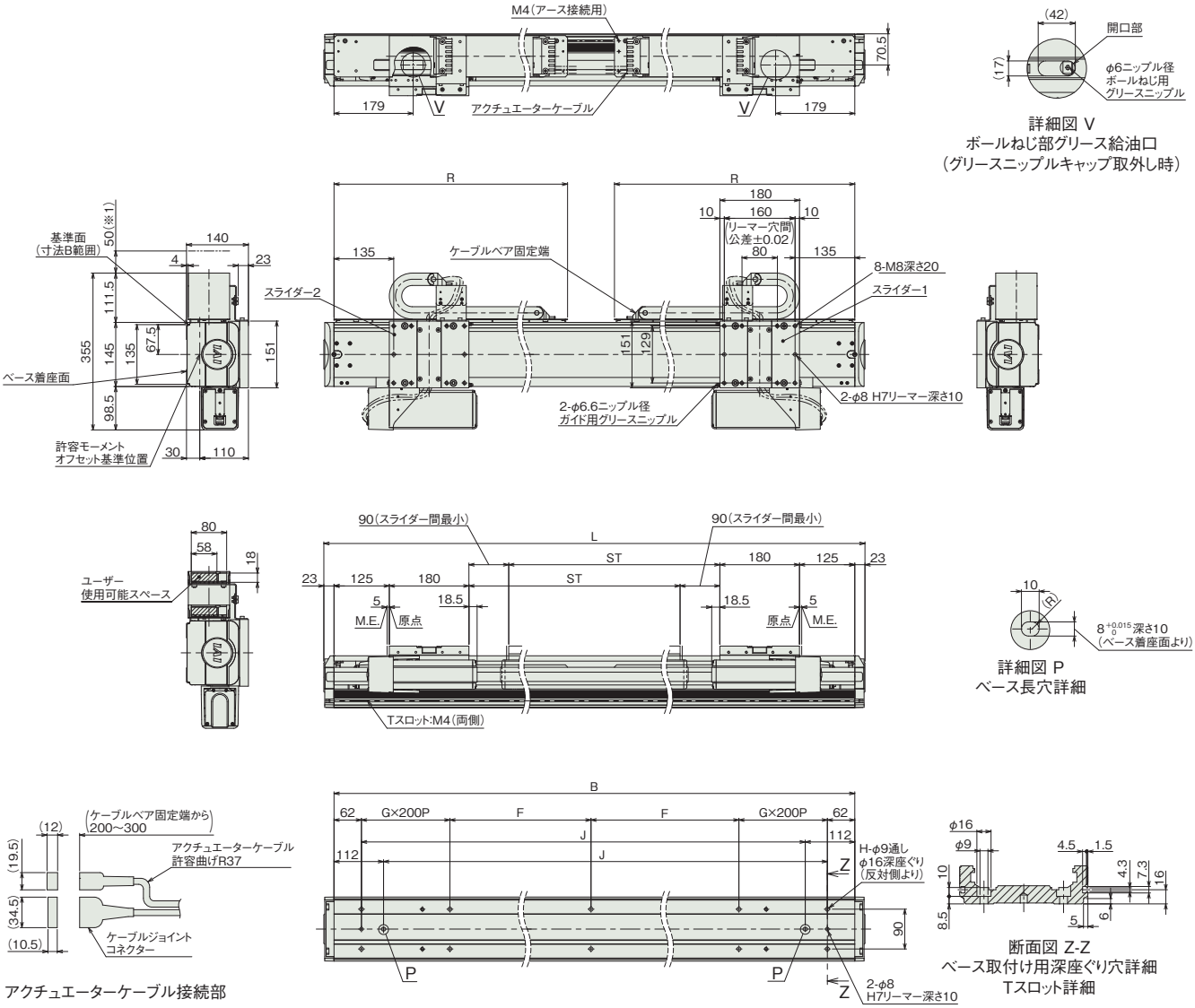
■ストローク別質量

ストローク		2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	68.8	69.6	70.5	71.3	72.0	73.0	73.8	74.7	75.5
	ケーブルベア無し	61.9	62.7	63.4	64.1	64.8	65.6	66.3	67.1	67.8

■NSA-LXMXM_拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準/ET5）

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
L	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1447	1472	1496	1522	1547	1572	1596	1622	1646

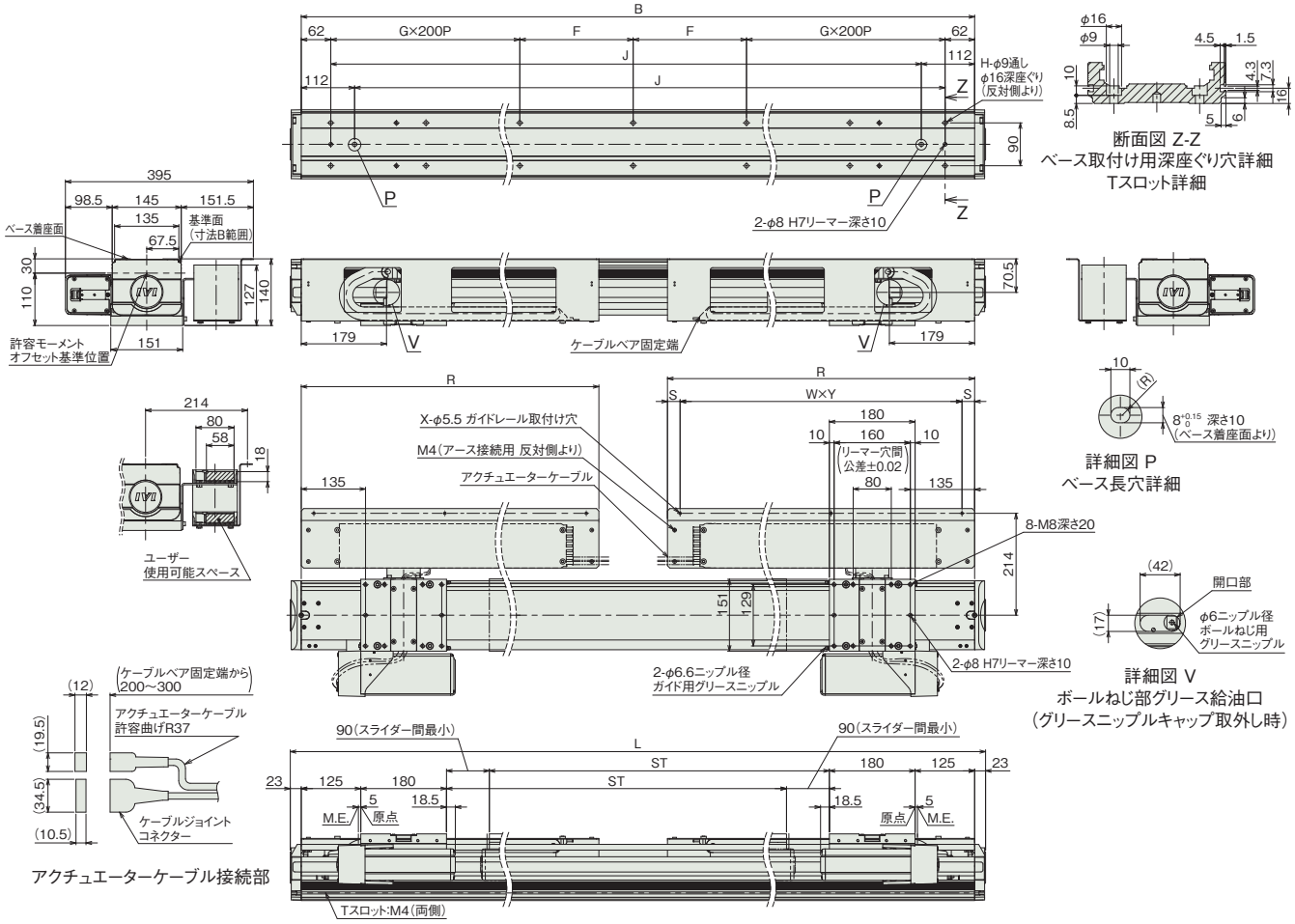
■ストローク別質量

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
質量（kg）	69.3	70.1	70.9	71.7	72.4	73.3	74.1	74.9	75.8

■NSA-LXMXM_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



アクチュエーターケーブル接続部

■ストローク別寸法

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
L	3046	3096	3146	3196	3246	3296	3346	3396	3446
B	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400
F	238	263	288	313	138	163	188	213	238
G	6	6	6	6	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	34	34	34	34	34
J	2826	2876	2926	2976	3026	3076	3126	3176	3226
R	1428	1453	1477	1503	1528	1553	1577	1603	1628
S	26.5	26.5	26	26.5	26.5	26.5	26	26.5	26.5
W	5	5	5	5	5	5	5	5	5
X	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Y	275	280	285	290	295	300	305	310	315

■ストローク別質量

ストローク	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700
質量(kg)	72.4	73.3	74.2	75.1	75.9	76.9	77.7	78.6	79.2

■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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2の2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA-WXMS

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 200mm | 750W

■型式項目

NSA - WXMS - WA - 750 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - AQ - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	750 750W	50 50mm 25 25mm	650～2300 650mm～2300mm（50mmごと）	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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	ストローク（mm）	標準価格
650	–	1500	–
700	–	1550	–
750	–	1600	–
800	–	1650	–
850	–	1700	–
900	–	1750	–
950	–	1800	–
1000	–	1850	–
1050	–	1900	–
1100	–	1950	–
1150	–	2000	–
1200	–	2050	–
1250	–	2100	–
1300	–	2150	–
1350	–	2200	–
1400	–	2250	–
1450	–	2300	–

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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（標準装備）（注1）	**AQ**	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	**CT3**	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	**CT4**	3-604	–
吊り金具	**EB**	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	**ET5**	3-609	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	**ET6**	3-609	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	**ET7**	3-609	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	**ET8**	3-609	–
原点逆仕様	**NM**	3-607	–
ケーブルベア無し（標準）（注2）	**NT3**	3-607	–
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	**NT4**	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	**UM3**	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	**UM4**	3-609	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

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。

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) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(3) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(4) 負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

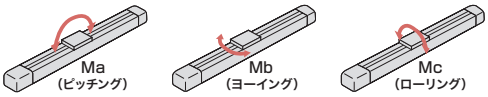
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	50	25
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.9	1
推力		定格推力(N)	255.3	510.6
ストローク		最小ストローク(mm)	650	650
		最大ストローク(mm)	2300	2300
		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	±0.01mm
ロストモーション	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：774 N·m
	Mb：1106 N·m
	Mc：2175 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N·m
	Mb：231 N·m
	Mc：455 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード	最高速度	加速度(G)							
(mm)	(mm/s)	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	60	45	35	29	22	17	12	–
25	1300	120	90	70	52	40	29	20	11

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	650～2300 (50mmごと)
50	2500
25	1300

(単位はmm/s)

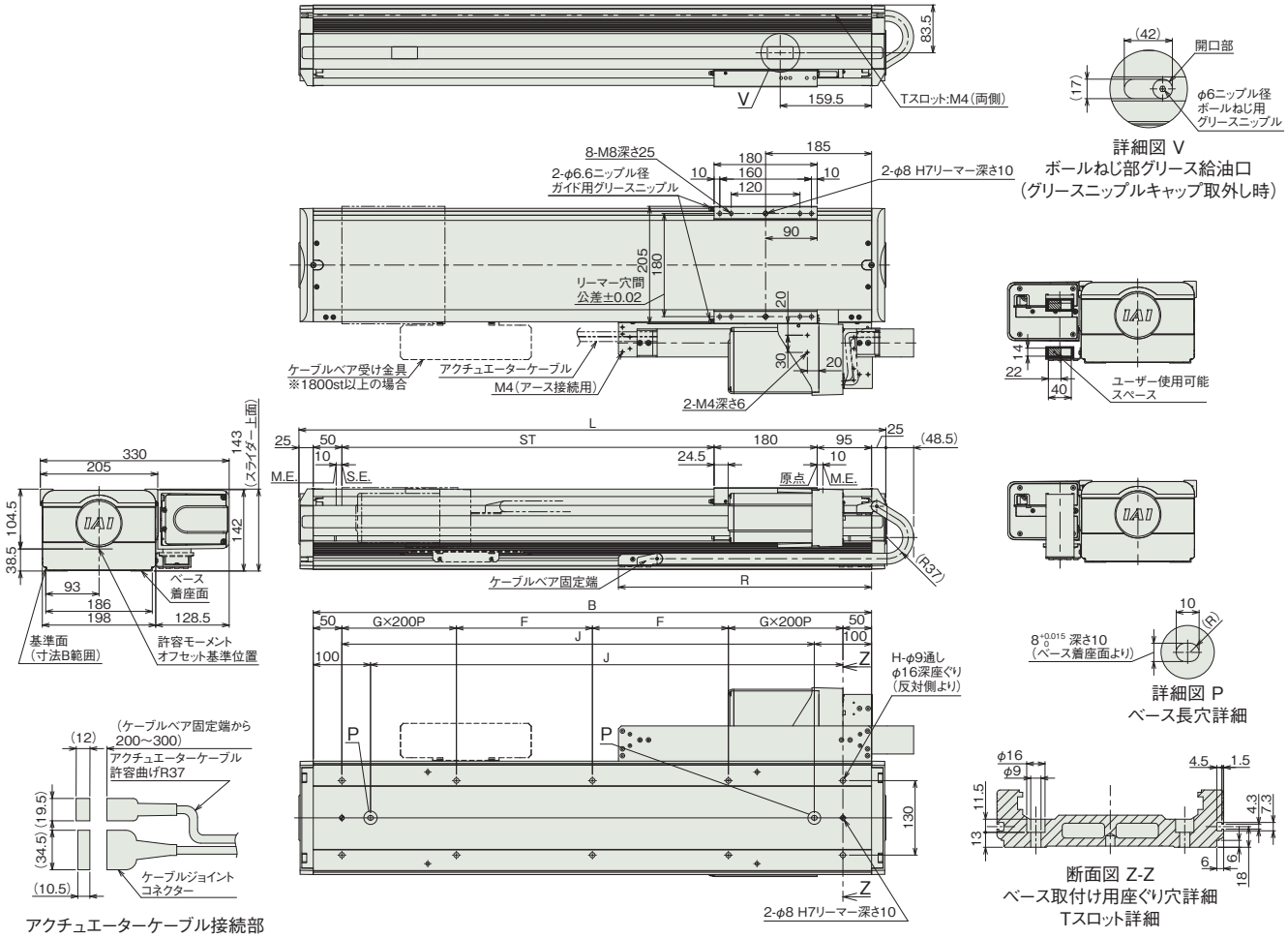
寸法図

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

■NSA-WXMS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625
F	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475
R	442	460	478	514	532	568	586	604	640	658	694	712	730	766	784	802	838	856	892	910	928	964	982	1018	1036	1054	1090	1108	1144	1162	1180	1216	1234	1252

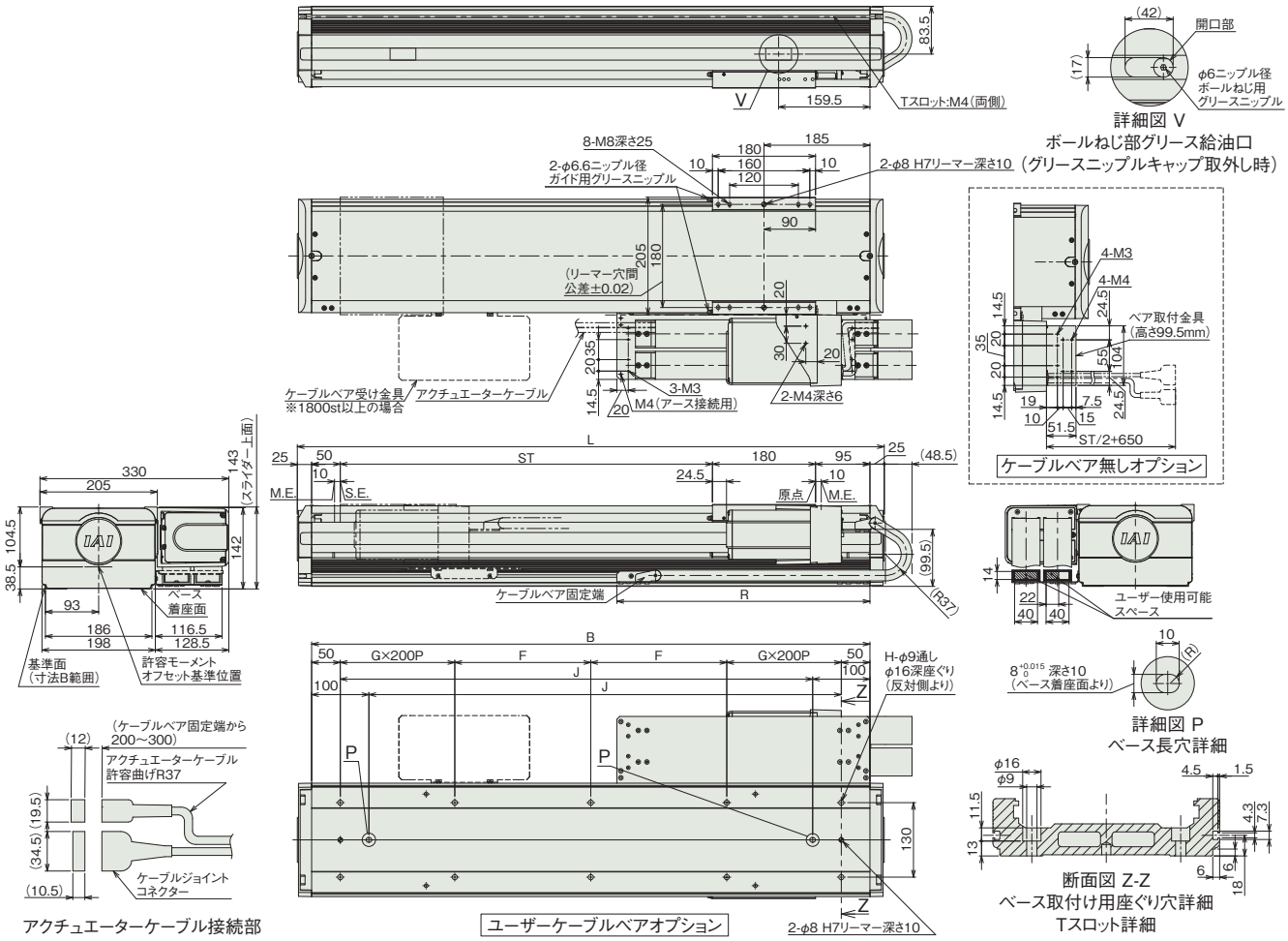
■ストローク別質量

ストローク	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	37.6	38.8	39.9	41.1	42.1	43.3	44.4	45.6	46.7	47.8	49.0	50.1	51.2	52.4	53.5	54.6	55.8	56.9	58.0	59.2	60.3	61.4	62.5	63.7	64.8	66.0	67.1	68.2	69.4	70.5	71.6	72.8	73.9	75.0

■NSA-WXMS_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625
F	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475
R	442	460	478	514	532	568	586	604	640	658	694	712	730	766	784	802	838	856	892	910	928	964	982	1018	1036	1054	1090	1108	1144	1162	1180	1216	1234	1252

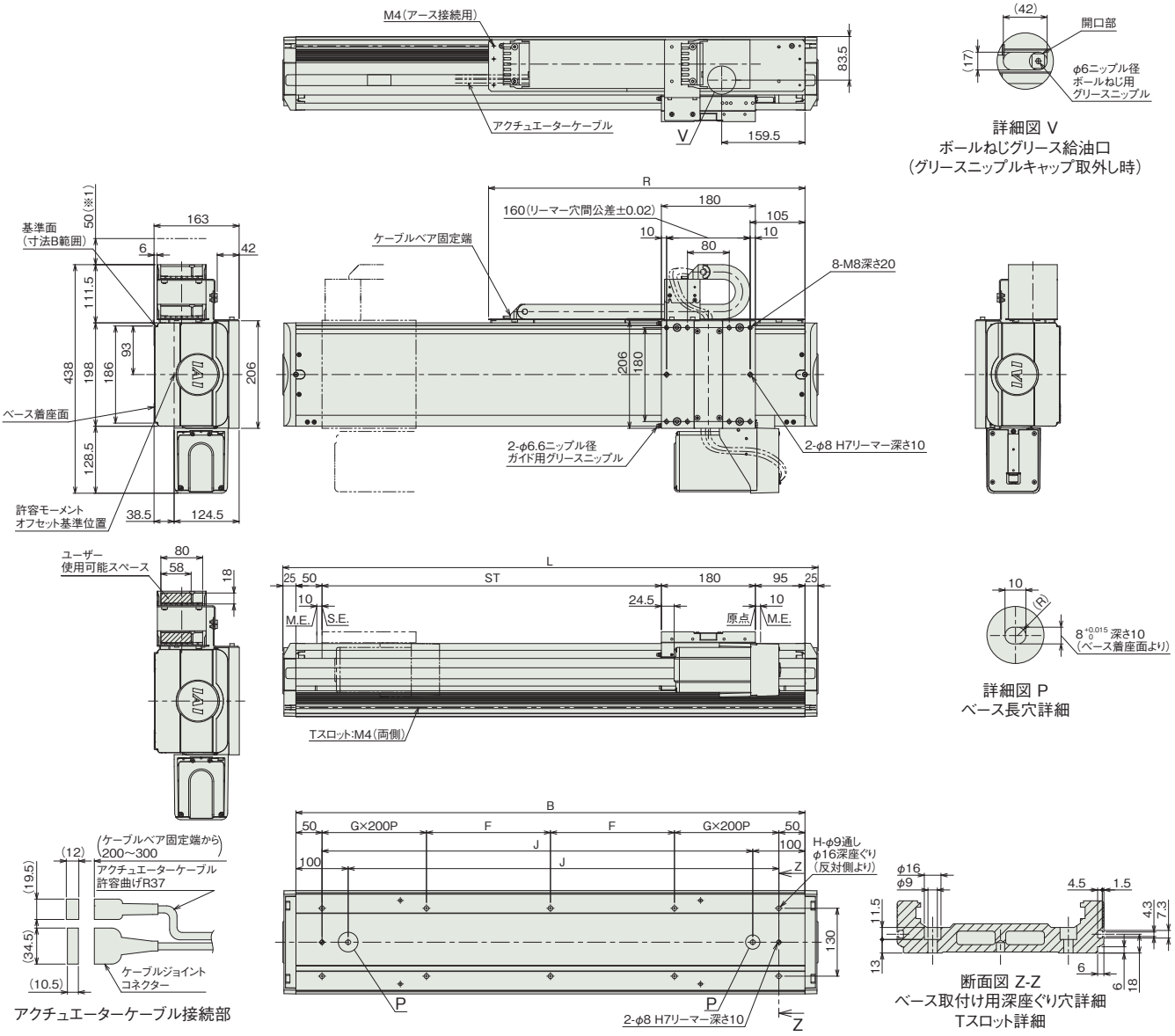
■ストローク別質量

ストローク		650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	38.1	39.3	40.4	41.6	42.7	43.9	45.0	46.2	47.4	48.5	49.7	50.8	52.0	53.1	54.3	55.4	56.6	57.8	58.9	60.1	61.2	62.4	63.5	64.7	65.9	67.0	68.2	69.3	70.5	71.6	72.8	74.0	75.1	76.3
	ケーブルベア無し	36.9	38.0	39.1	40.2	41.3	42.4	43.5	44.6	45.7	46.8	47.9	49.0	50.1	51.2	52.3	53.4	54.5	55.6	56.7	57.8	58.9	60.0	61.1	62.2	63.3	64.4	65.5	66.6	67.7	68.8	69.9	71.0	72.1	73.2

■NSA-WXMS_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625
F	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475
R	606	632	657	682	707	731	758	782	806	833	857	881	905	932	956	983	1006	1032	1056	1082	1106	1132	1156	1182	1206	1230	1256	1282	1306	1331	1357	1382	1406	1431

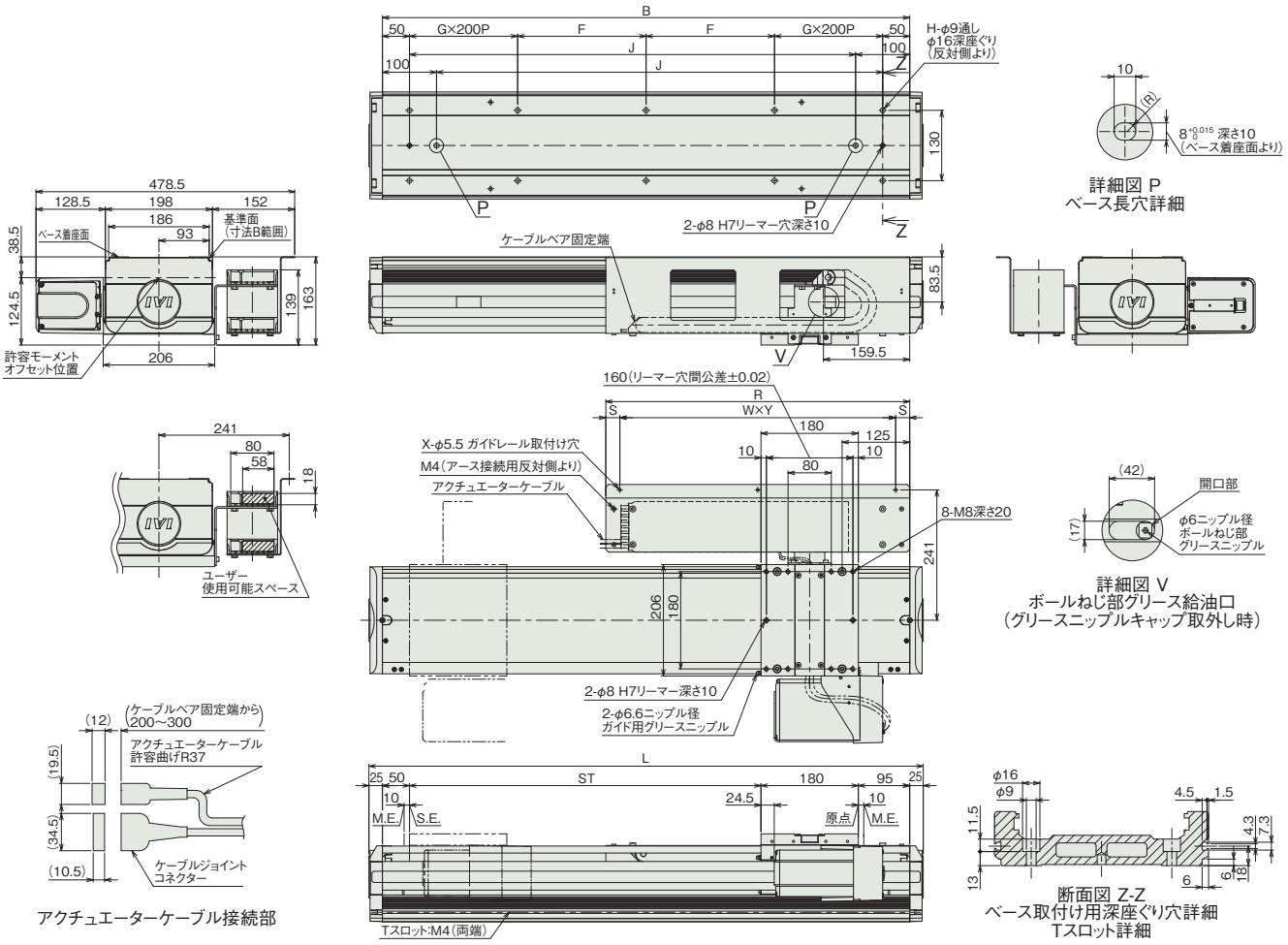
■ストローク別質量

ストローク	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	38.9	40.0	41.1	42.2	43.3	44.4	45.5	46.6	47.7	48.8	49.9	51.0	52.0	53.1	54.2	55.4	56.5	57.6	58.7	59.8	60.8	61.9	63.0	64.1	65.2	66.3	67.5	68.6	69.6	70.7	71.8	72.9	74.0	75.1

■NSA-WXMS_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625
F	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475
R	562	588	613	638	662	687	714	738	762	789	813	837	861	888	912	939	963	987	1014	1038	1062	1089	1113	1137	1161	1188	1212	1238	1262	1286	1312	1338	1362	1386
S	26	24	21.5	24	26	21	27	24	21	27	24	21	25.5	24	21	27	24	21	27	19	21	19.5	19	18.5	18	19	18.5	19	18.5	18	18.5	19	18.5	18
W	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
X	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Y	255	270	285	295	305	215	220	230	240	245	255	265	270	280	290	295	305	315	240	250	255	210	215	220	225	230	235	240	245	250	255	260	265	270

■ストローク別質量

ストローク	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	38.9	40.0	41.1	42.2	43.3	44.4	45.5	46.6	47.7	48.8	49.9	51.0	52.1	53.2	54.3	55.4	56.5	57.6	58.7	59.8	60.9	62.0	63.1	64.2	65.3	66.4	67.5	68.6	69.6	70.7	71.8	73.0	74.1	75.2

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA-WXMM

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | マルチスライダー | 本体幅 200mm | 750W

■型式項目

NSA - WXMM - WA - 750 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - AQ - [ ]

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
NSA	WXMM	WA：バッテリーレスアブソ	750：750W	50：50mm 25：25mm	300～2300：300mm～2300mm（50mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	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	ストローク（mm）	標準価格
300	—	1350	—
350	—	1400	—
400	—	1450	—
450	—	1500	—
500	—	1550	—
550	—	1600	—
600	—	1650	—
650	—	1700	—
700	—	1750	—
750	—	1800	—
800	—	1850	—
850	—	1900	—
900	—	1950	—
950	—	2000	—
1000	—	2050	—
1050	—	2100	—
1100	—	2150	—
1150	—	2200	—
1200	—	2250	—
1250	—	2300	—
1300	—		

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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	**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。

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) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。

(3) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

(4) 負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

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（標準装備）（注1）	**AQ**	3-603	—
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	**CT3**	3-604	—
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	**CT4**	3-604	—
吊り金具	**EB**	3-604	—
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	**ET5**	3-609	—
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	**ET6**	3-609	—
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	**ET7**	3-609	—
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	**ET8**	3-609	—
ケーブルベア無し（標準）（注2）	**NT3**	3-607	—
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	**NT4**	3-607	—
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	**UM3**	3-609	—
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	**UM4**	3-609	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

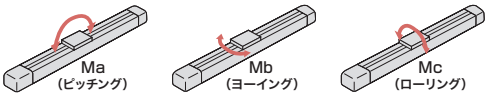
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	50	25
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.9	1
推力		定格推力(N)	255.3	510.6
ストローク		最小ストローク(mm)	300	300
		最大ストローク(mm)	2300	2300
		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	±0.01mm
ロストモーション	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：774 N·m
	Mb：1106 N·m
	Mc：2175 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N·m
	Mb：231 N·m
	Mc：455 N·m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード	最高速度	加速度(G)							
(mm)	(mm/s)	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	60	45	35	29	22	17	12	–
25	1300	120	90	70	52	40	29	20	11

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	300～2300 (50mmごと)
50	2500
25	1300

(単位はmm/s)

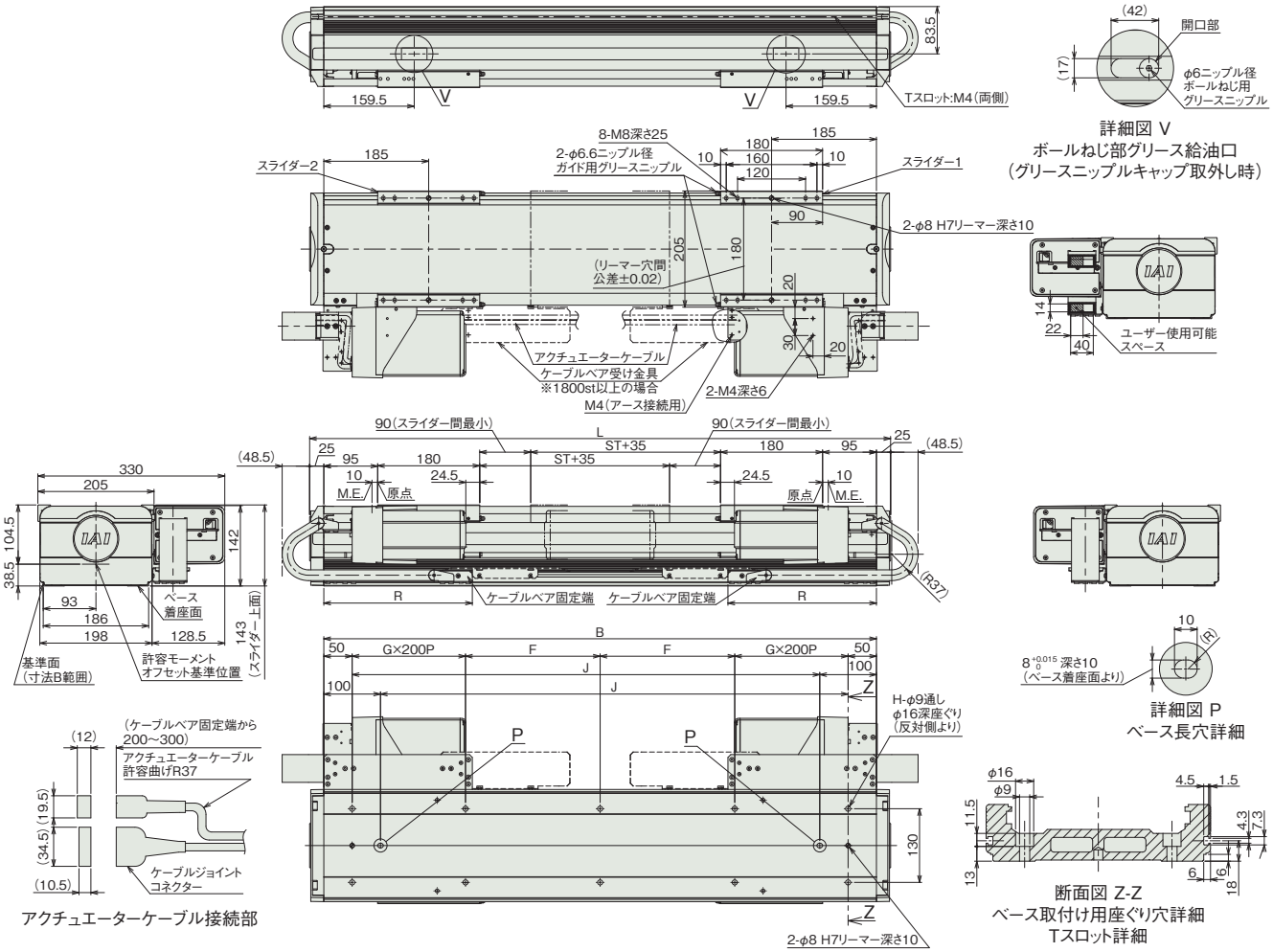
寸法図

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

■NSA-WXMM_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975
F	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	30	30	30	30	30	30
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825
R	262	280	316	334	352	388	406	442	460	478	514	532	568	586	604	640	658	694	712	730	766	784	802	838	856	892	910	928	964	982	1018	1036	1054	1090	1108	1144	1162	1180	1216	1234	1252

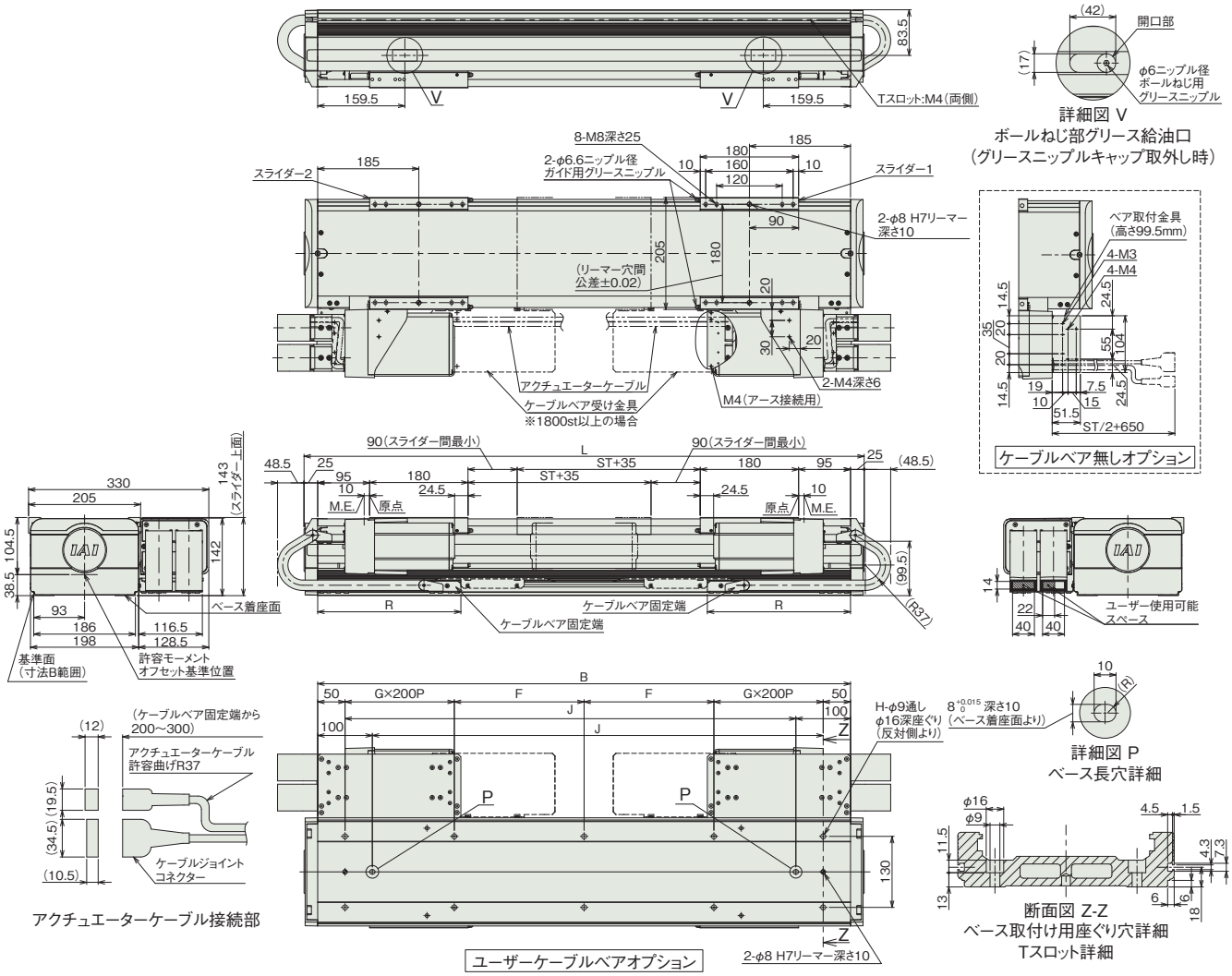
■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	50.0	51.2	52.4	53.5	54.6	55.8	56.9	58.1	59.3	60.4	61.6	62.7	63.9	65.0	66.2	67.4	68.5	69.7	70.9	72.0	73.1	74.3	75.4	76.6	77.8	78.9	80.1	81.2	82.4	83.5	84.7	85.9	87.0	88.2	89.4	90.5	91.6	92.8	94.0	95.1	96.3

■NSA-WXMM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975
F	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	30	30	30
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825
R	262	280	316	334	352	388	406	442	460	478	514	532	568	586	604	640	658	694	712	730	766	784	802	838	856	892	910	928	964	982	1018	1036	1054	1090	1108	1144	1162	1180	1216	1234	1252

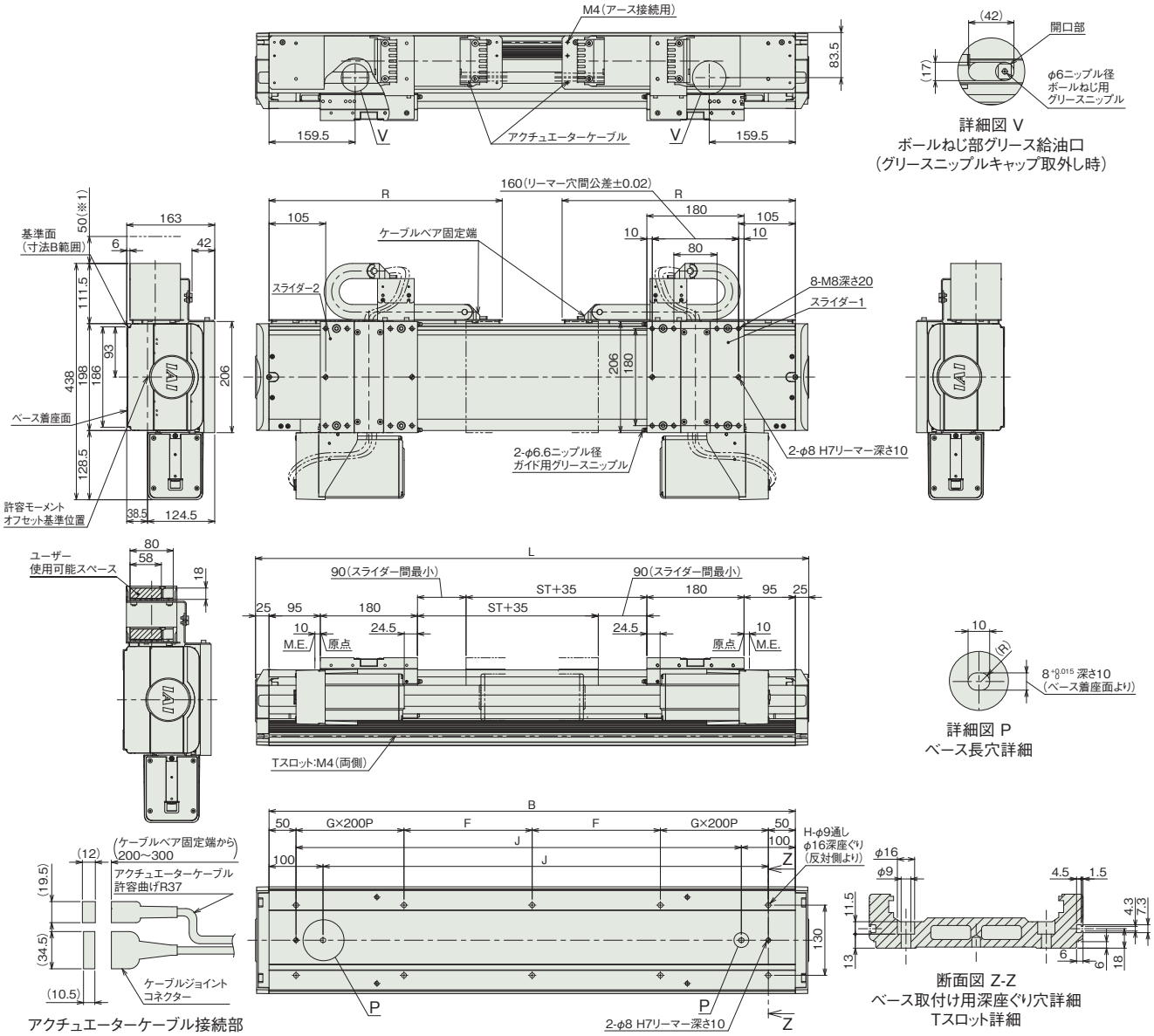
■ストローク別質量

ストローク		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	50.8	52.0	53.3	54.5	55.6	56.9	58.1	59.4	60.5	61.7	63.0	64.2	65.4	66.6	67.8	69.1	70.2	71.5	72.7	73.9	75.1	76.3	77.5	78.8	80.0	81.2	82.4	83.6	84.8	86.0	87.3	88.5	89.7	90.9	92.1	93.4	94.5	95.7	97.0	98.2	99.4
	ケーブルベア無し	49.3	50.4	51.5	52.6	53.7	54.8	55.9	57.0	58.1	59.2	60.3	61.4	62.5	63.6	64.7	65.8	66.9	68.0	69.1	70.2	71.3	72.4	73.5	74.6	75.7	76.8	77.9	79.0	80.1	81.2	82.3	83.4	84.5	85.6	86.7	87.8	88.9	90.0	91.1	92.2	93.3

■NSA-WXMM_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975
F	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	30	30	30
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825
R	432	457	482	506	532	557	582	606	632	657	682	707	731	758	782	806	833	857	881	905	932	956	983	1006	1032	1056	1082	1106	1132	1156	1182	1206	1230	1256	1282	1306	1331	1357	1382	1406	1431

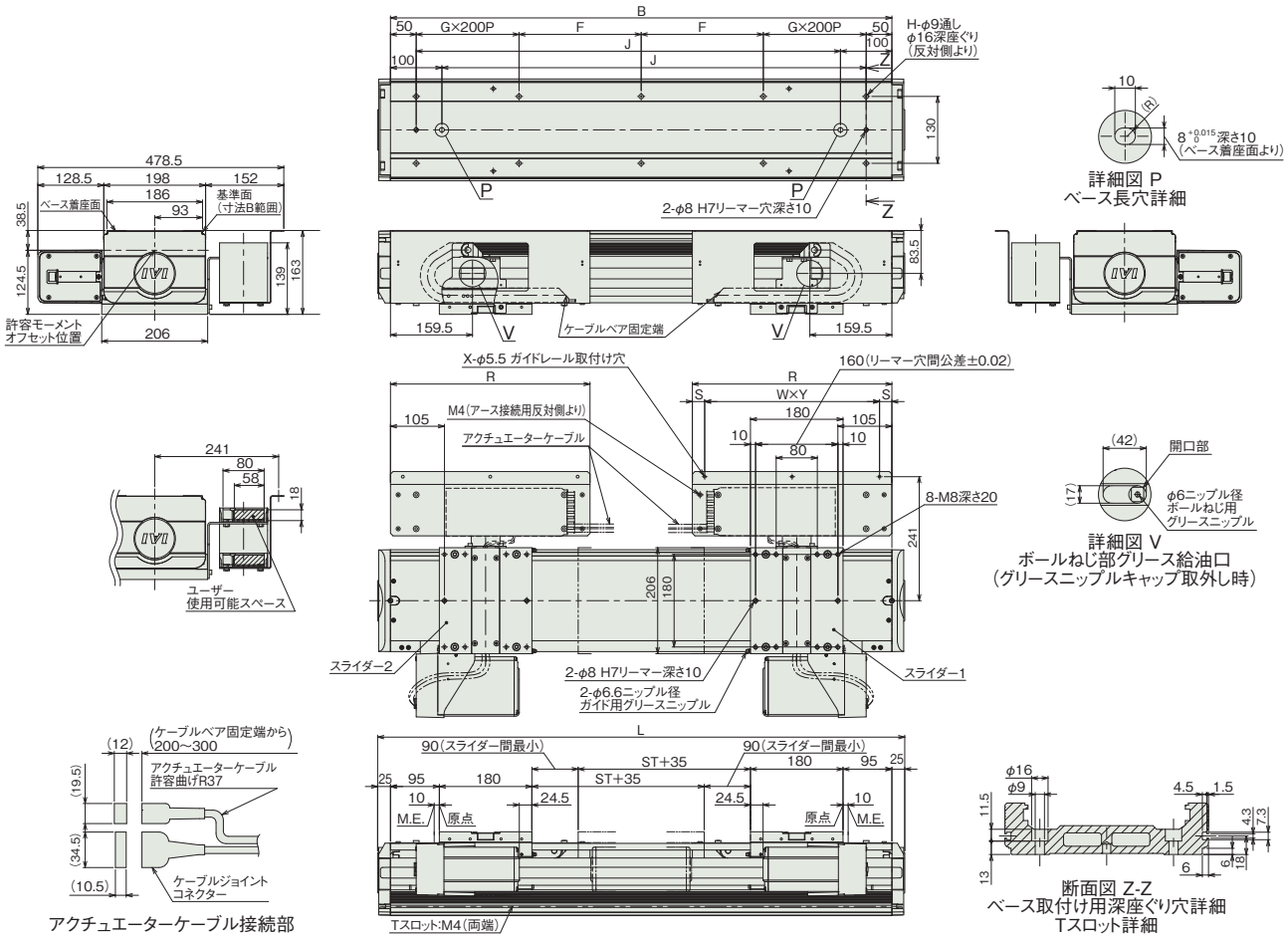
■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	54.9	56.0	57.1	58.2	59.3	60.4	61.5	62.6	63.7	64.8	65.9	67.0	68.1	69.2	70.3	71.4	72.5	73.6	74.7	75.8	76.9	78.0	79.1	80.2	81.3	82.4	83.5	84.6	85.6	86.8	87.9	89.0	90.1	91.2	92.3	93.4	94.5	95.6	96.7	97.8	98.9

■NSA-WXMM_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
L	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025
B	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975
F	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
H	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	30	30	30	30	30
J	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	2575	2625	2675	2725	2775	2825
R	388	413	438	462	488	513	538	562	588	613	638	662	687	714	738	762	789	813	837	861	888	912	939	963	987	1014	1038	1062	1089	1113	1137	1161	1188	1212	1238	1262	1286	1312	1338	1362	1386
S	24	21.5	24	26	24	21.5	24	26	24	21.5	24	26	21	27	24	21	27	24	21	25.5	24	21	27	24	21	27	19	21	19.5	19	18.5	18	19	18.5	19	18.5	18	18.5	19	18.5	18
W	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
X	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Y	170	185	195	205	220	235	245	255	270	285	295	305	215	220	230	240	245	255	265	270	280	290	295	305	315	240	250	255	210	215	220	225	230	235	240	245	250	255	260	265	270

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
質量(kg)	55.7	56.8	57.9	59.0	60.0	61.1	62.3	63.4	64.5	65.6	66.7	67.8	68.8	69.9	71.0	72.1	73.3	74.4	75.5	76.6	77.6	78.7	79.8	80.9	82.0	83.1	84.2	85.4	86.4	87.5	88.6	89.7	90.8	91.9	93.0	94.1	95.2	96.3	97.5	98.6	99.7

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2の2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA-WXMXS

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | サポート機構 | 本体幅 200 mm | 750 W

■型式項目

NSA	- WXMXS	- WA	- 750	-	-	-	-	- AQ	-
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	
		WA バッテリーレスアブソ	750 750W	50 50mm 25 25mm	2350～3000 2350mm～3000mm（50mmごと）	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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
2350	–
2400	–
2450	–
2500	–
2550	–
2600	–
2650	–
2700	–
2750	–
2800	–
2850	–
2900	–
2950	–
3000	–

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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（標準装備）（注1）	AQ	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	CT3	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	CT4	3-604	–
吊り金具	EB	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準）（注2）	ET5	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（横立て勝手違い）（注2）	ET6	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り標準）（注2）	ET7	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向（天吊り勝手違い）（注2）	ET8	3-604	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
ケーブルベア無し（標準）（注2）	NT3	3-607	–
ケーブルベア無し（勝手違い）（注2）	NT4	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（標準）（注2）	UM3	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向（勝手違い）（注2）	UM4	3-609	–

（注1）型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
（注2）型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表

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。

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) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(3) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(4) 負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

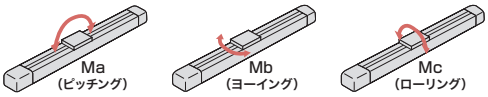
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	50	25
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.9	1
推力		定格推力(N)	255.3	510.6
ストローク		最小ストローク(mm)	2350	2350
		最大ストローク(mm)	3000	3000
		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	±0.01mm
ロストモーション	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：774 N・m
	Mb：1106 N・m
	Mc：2175 N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N・m
	Mb：231 N・m
	Mc：455 N・m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード	最高速度	加速度(G)							
(mm)	(mm/s)	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	60	45	35	29	22	17	12	–
25	1300	120	90	70	52	40	29	20	11

ストロークと最高速度

ストローク / リード	2350～3000 (50mmごと)
50	2500
25	1300

(単位はmm/s)

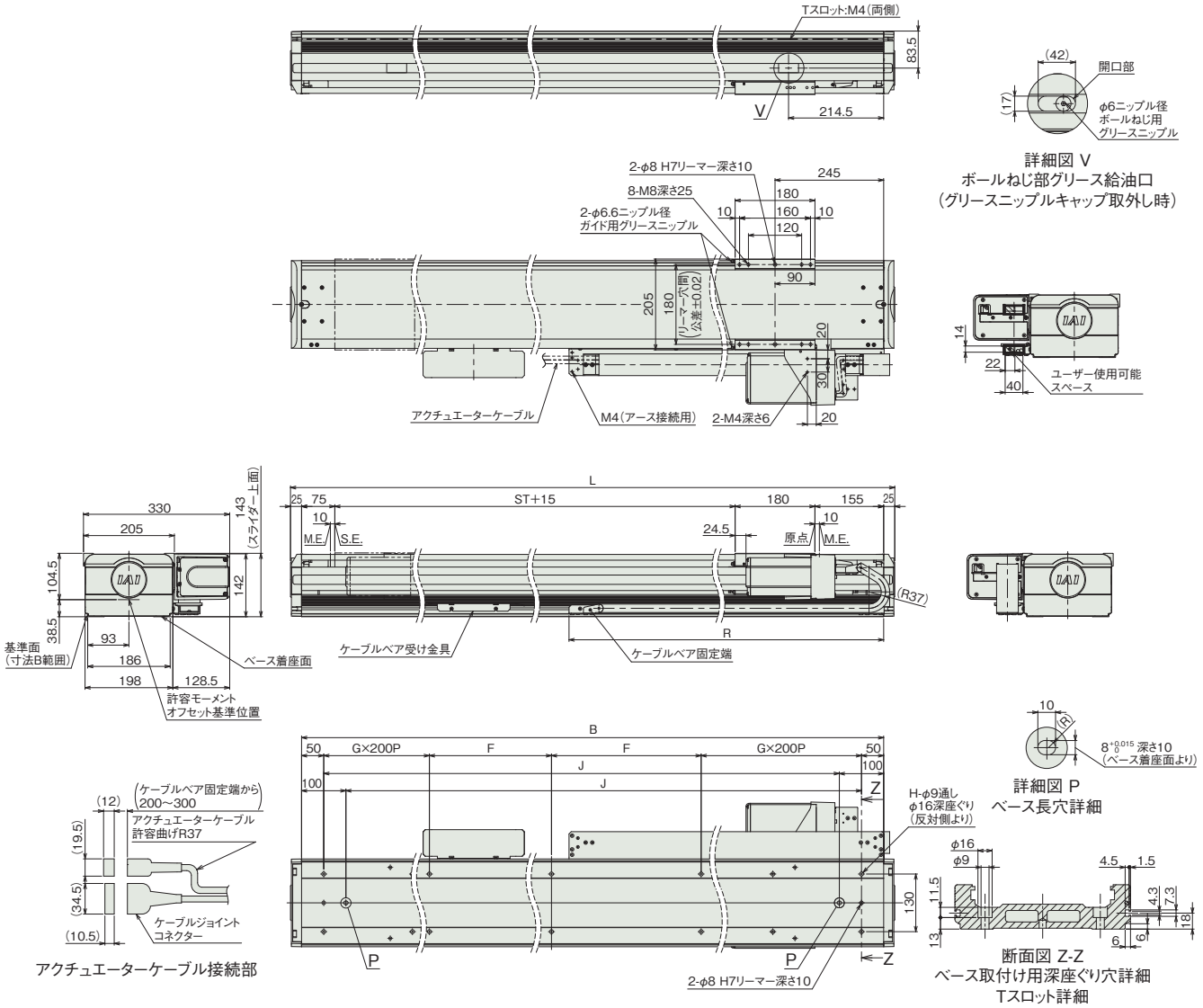
寸法図

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

■NSA-WXMXS_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34	34
J	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1349	1367	1403	1421	1439	1475	1493	1529	1547	1565	1601	1619	1655	1673

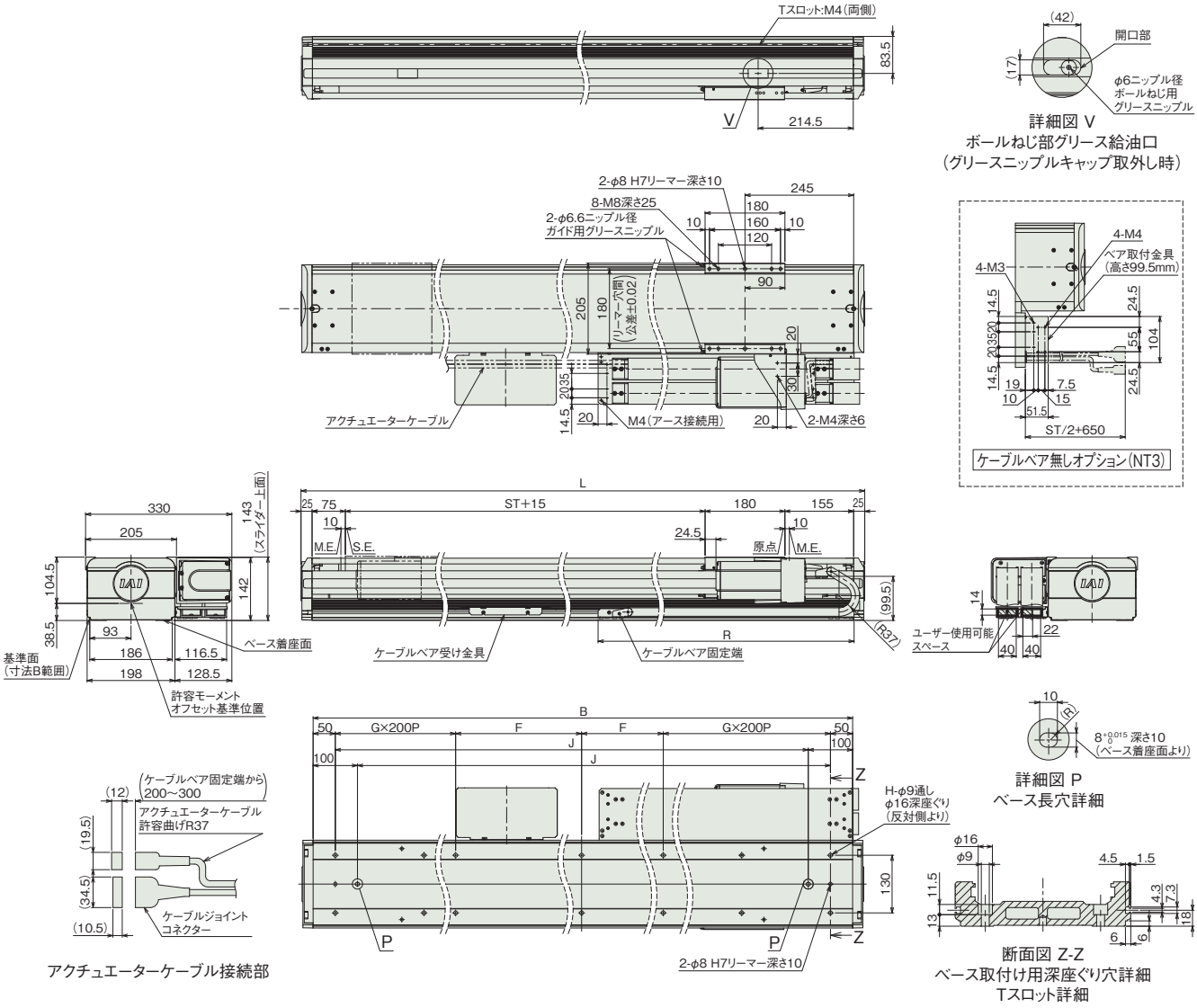
■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量(kg)	79.9	81.1	82.2	83.4	84.5	85.6	86.8	87.9	89.0	90.1	91.3	92.4	93.6	94.7

■NSA-WXMXS_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34	34
J	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1349	1367	1403	1421	1439	1475	1493	1529	1547	1565	1601	1619	1655	1673

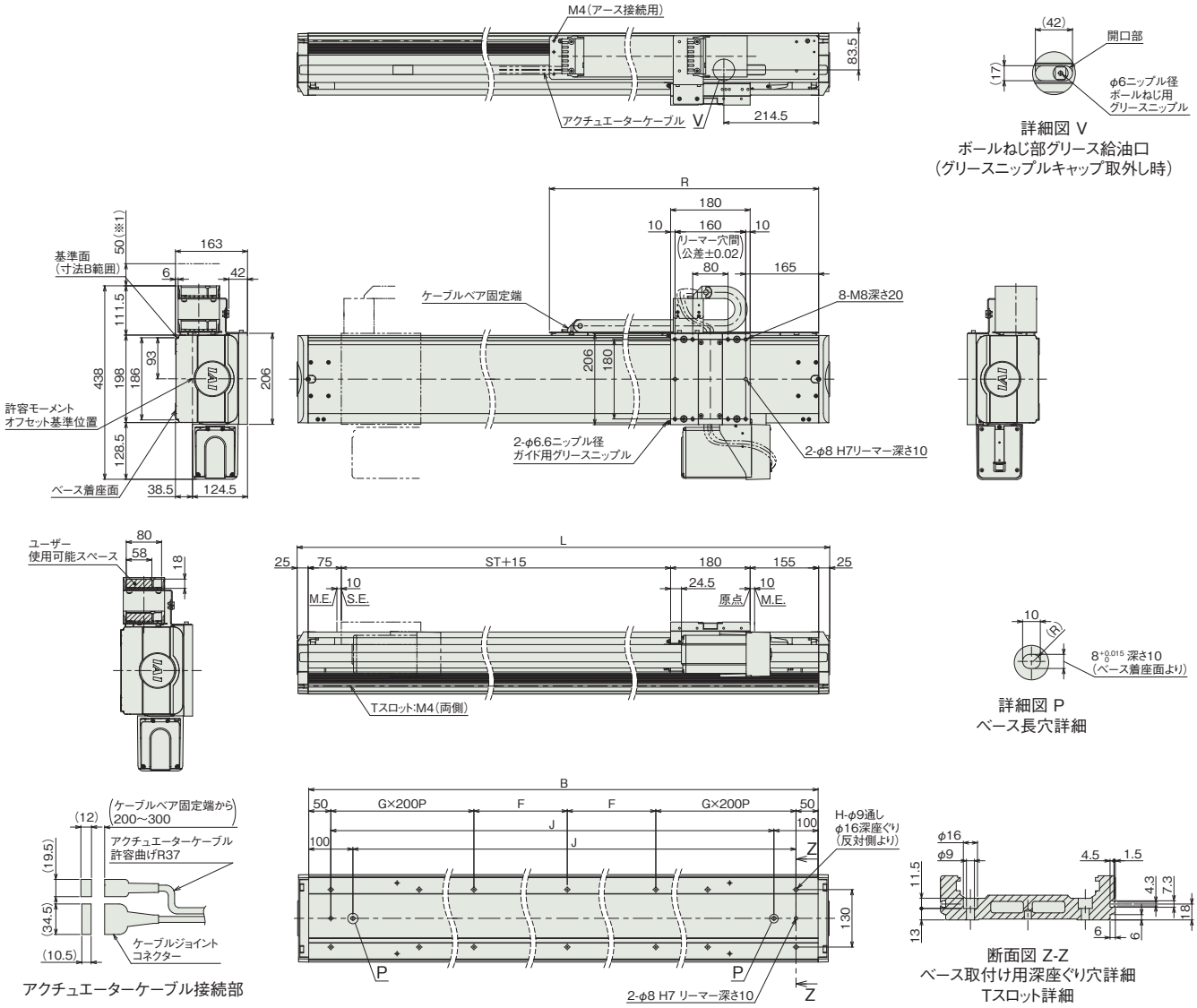
■ストローク別質量

ストローク		2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	81.4	82.6	83.7	84.9	86.0	87.2	88.4	89.5	90.7	91.8	93.0	94.1	95.3	96.5
	ケーブルベア無し	77.8	78.9	80.0	81.1	82.2	83.3	84.4	85.5	86.6	87.7	88.8	89.9	91.0	92.1

■NSA-WXMXS_拡張ケーブルベア取付方向（横立て標準/ET5）

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34	34
J	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1517	1542	1566	1591	1617	1643	1667	1691	1718	1742	1766	1790	1817	1841

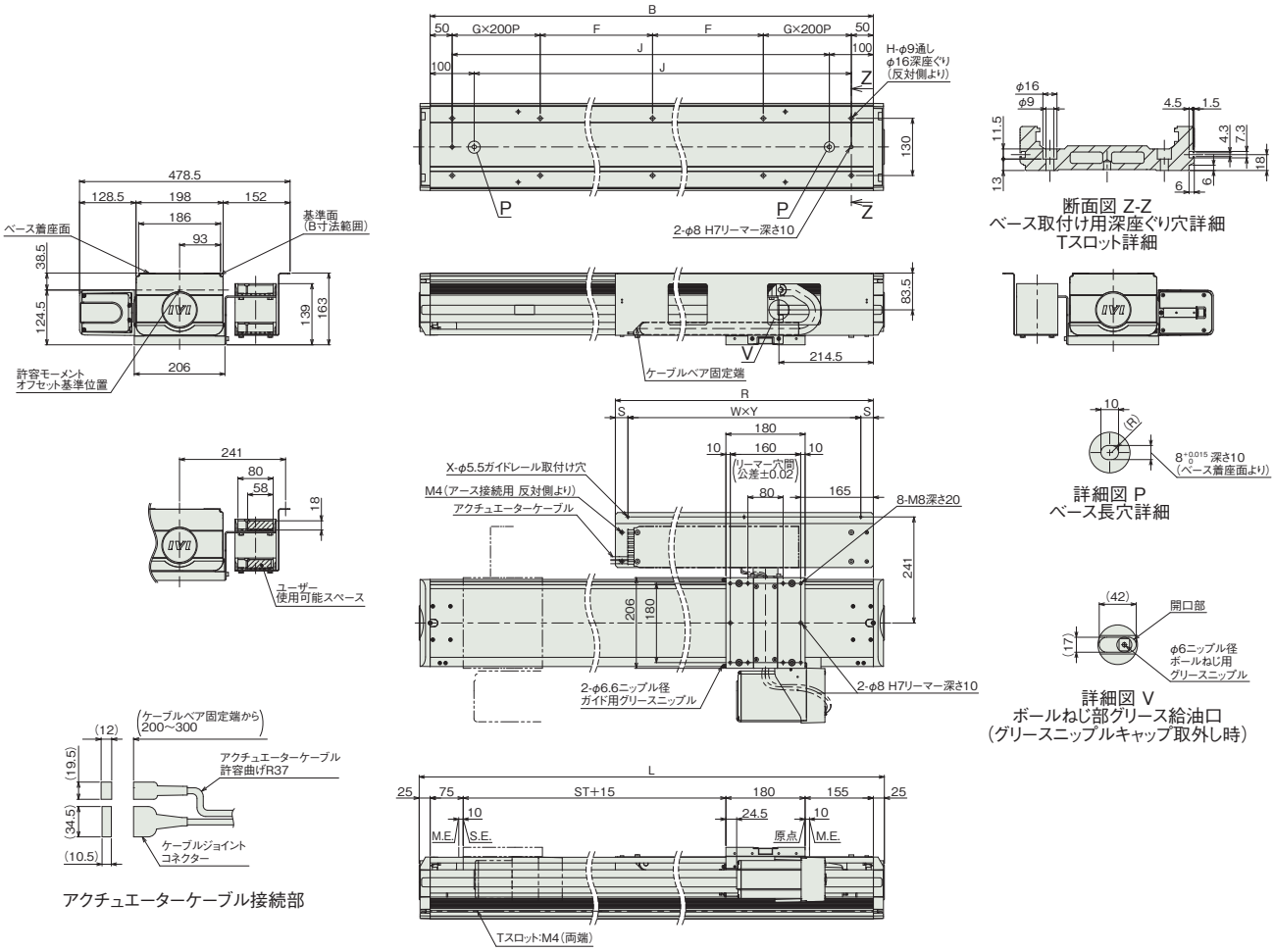
■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量(kg)	82.3	83.4	84.6	85.7	86.8	88.0	89.2	90.3	91.4	92.6	93.7	94.8	96.0	97.1

■NSA-WXMXS_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

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

■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5	287.5	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7
H	30	30	30	30	30	30	30	30	34	34	34	34	34	34
J	2625	2675	2725	2775	2825	2875	2925	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1473	1498	1522	1547	1573	1598	1622	1647	1673	1698	1722	1746	1773	1797
S	24	24	23.5	23.5	24	24	23.5	28.5	26.5	24	21	18	16.5	28.5
W	5	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6	6	6
X	6	6	6	6	6	6	6	7	7	7	7	7	7	7
Y	285	290	295	300	305	310	315	265	270	275	280	285	290	290

■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
質量(kg)	83.6	84.8	85.9	87.1	88.3	89.5	90.7	91.9	93.0	94.1	95.2	96.4	97.6	98.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

NSA-WXMXM

±10μm 標準 | バッテリーレスアブソ | マルチスライダー | サポート機構 | 本体幅 200mm | 750W

■型式項目

NSA - WXMXM - WA - 750 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - AQ - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	750 750W	50 50mm 25 25mm	2350 ～ 2650 2350mm ～ 2650mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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
2350	–
2400	–
2450	–
2500	–
2550	–
2600	–
2650	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

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(標準装備) (注1)	**AQ**	3-603	–
標準ケーブルベア取付方向(標準) (注2)	**CT3**	3-604	–
標準ケーブルベア取付方向(勝手違い) (注2)	**CT4**	3-604	–
吊り金具	**EB**	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準) (注2)	**ET5**	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向(横立て勝手違い) (注2)	**ET6**	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準) (注2)	**ET7**	3-604	–
拡張ケーブルベア取付方向(天吊り勝手違い) (注2)	**ET8**	3-604	–
ケーブルベア無し(標準) (注2)	**NT3**	3-607	–
ケーブルベア無し(勝手違い) (注2)	**NT4**	3-607	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準) (注2)	**UM3**	3-609	–
ユーザー用ケーブルベア取付方向(勝手違い) (注2)	**UM4**	3-609	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表

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。

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) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(3) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 900mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(4) 負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。

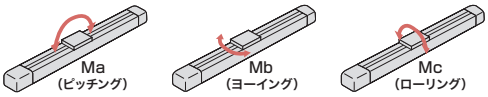
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	50	25
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500	1300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.9	1
推力		定格推力(N)	255.3	510.6
ストローク		最小ストローク(mm)	2350	2350
		最大ストローク(mm)	2650	2650
		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	±0.01mm
ロストモーション	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：774 N・m
	Mb：1106 N・m
	Mc：2175 N・m
動的許容モーメント (注3)	Ma：162 N・m
	Mb：231 N・m
	Mc：455 N・m
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート(17bit)
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3) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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。

リード	最高速度	加速度(G)							
(mm)	(mm/s)	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	60	45	35	29	22	17	12	–
25	1300	120	90	70	52	40	29	20	11

ストロークと最高速度

ストローク / リード	2350～2650 (50mmごと)
50	2500
25	1300

(単位はmm/s)

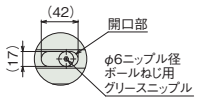
寸法図

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

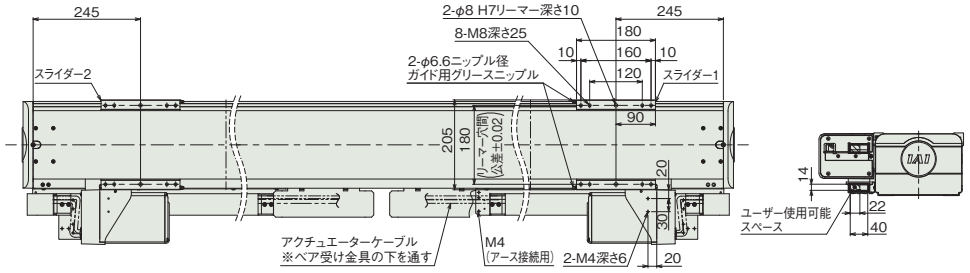
■NSA-WXMXM_標準ケーブルベア取付方向(標準/CT3)

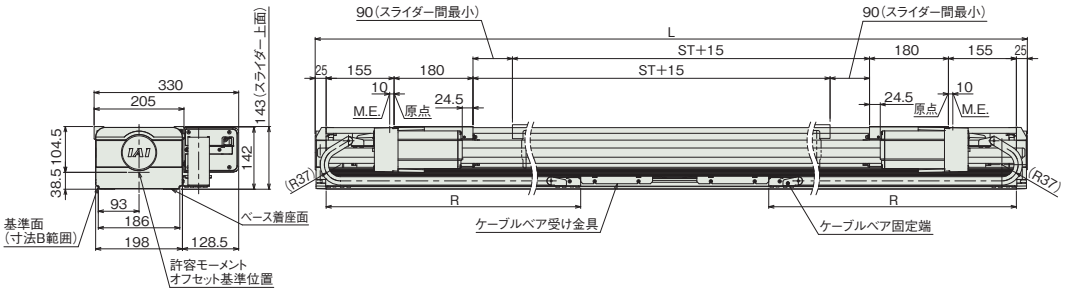
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

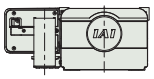
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



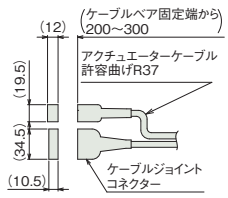
詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)



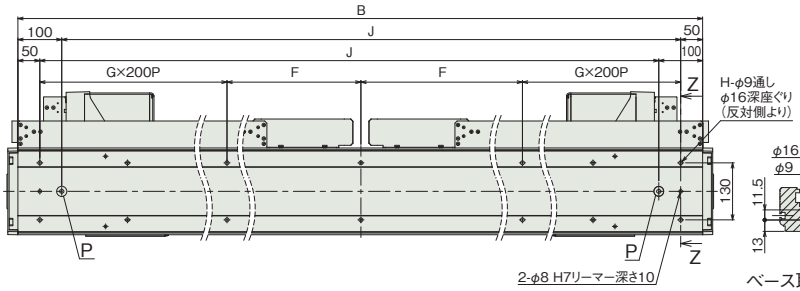


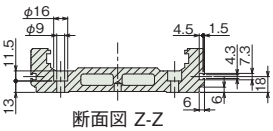


詳細図 P
ベース長穴詳細



アクチュエーターケーブル接続部





断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
L	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	7	7	7	7	7	7
H	30	34	34	34	34	34	34
J	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1349	1367	1403	1421	1439	1475	1493

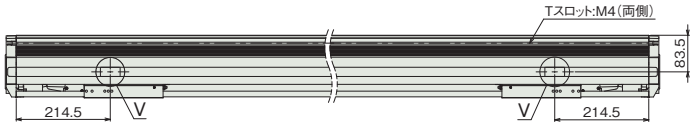
■ストローク別質量

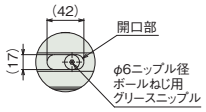
ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
質量(kg)	102.9	104.1	105.3	106.5	107.6	108.8	109.9

■NSA-WXMXM_ユーザー用ケーブルベア取付方向(標準/UM3)

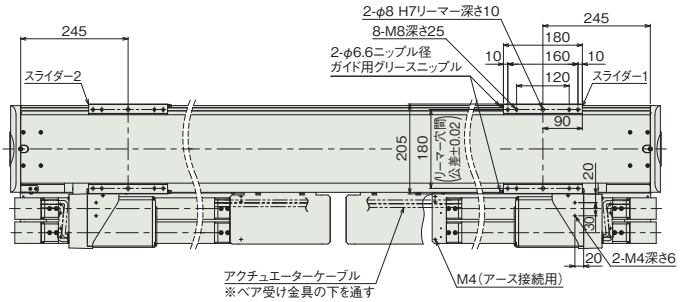
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。

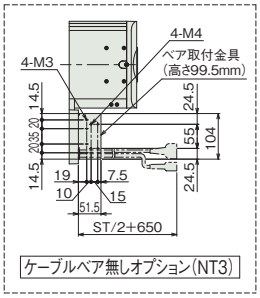
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド

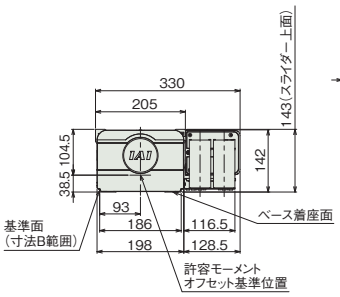


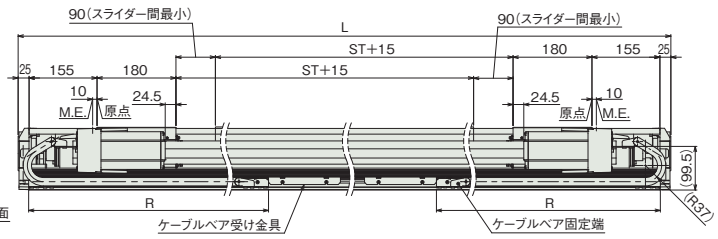


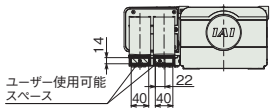
詳細図 V
ボールねじ部グリース給油口
(グリースニップルキャップ取外し時)

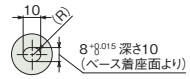




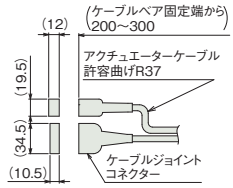




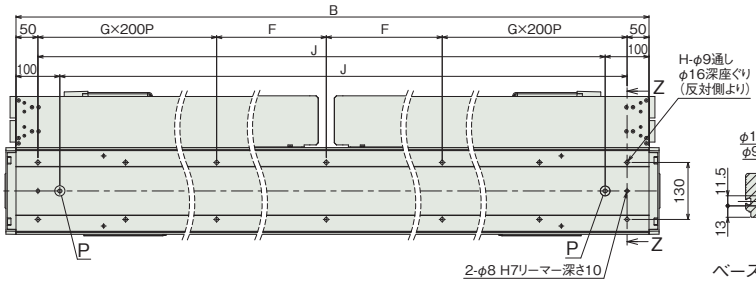


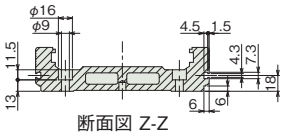


詳細図 P
ベース長穴詳細



アクチュエーターケーブル接続部





断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
L	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	7	7	7	7	7	7
H	30	34	34	34	34	34	34
J	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1349	1367	1403	1421	1439	1475	1493

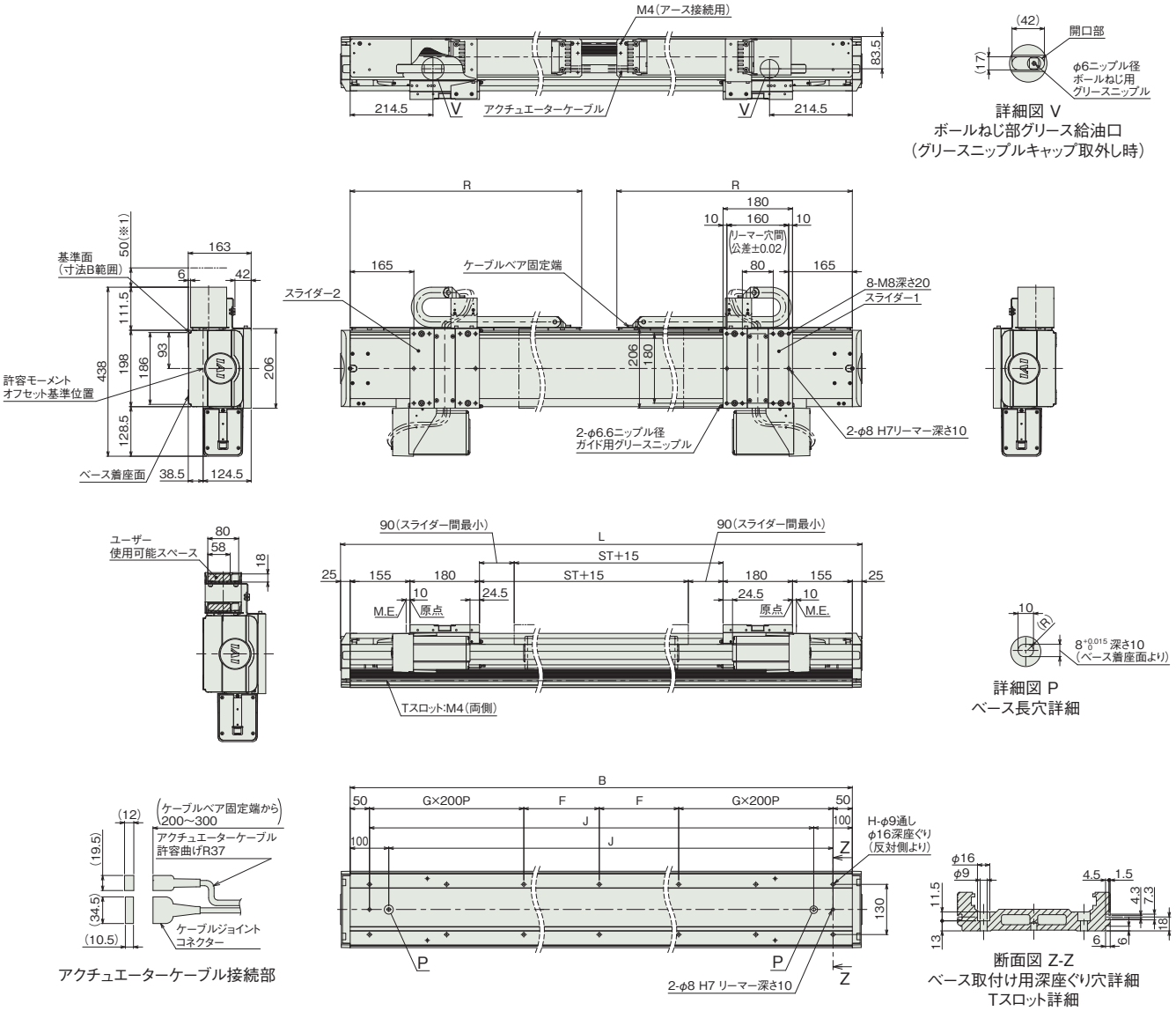
■ストローク別質量

ストローク		2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
質量(kg)	ユーザー用ケーブルベア付き	105.7	106.9	108.1	109.3	110.5	111.8	112.9
	ケーブルベア無し	98.7	99.8	100.9	102.0	103.1	104.2	105.3

■NSA-WXMXM_拡張ケーブルベア取付方向(横立て標準/ET5)

※1 ケーブルベアが膨らむ可能性があるため、スペースの確保をお願いします。
(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
L	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	7	7	7	7	7	7
H	30	34	34	34	34	34	34
J	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1517	1542	1566	1591	1617	1643	1667

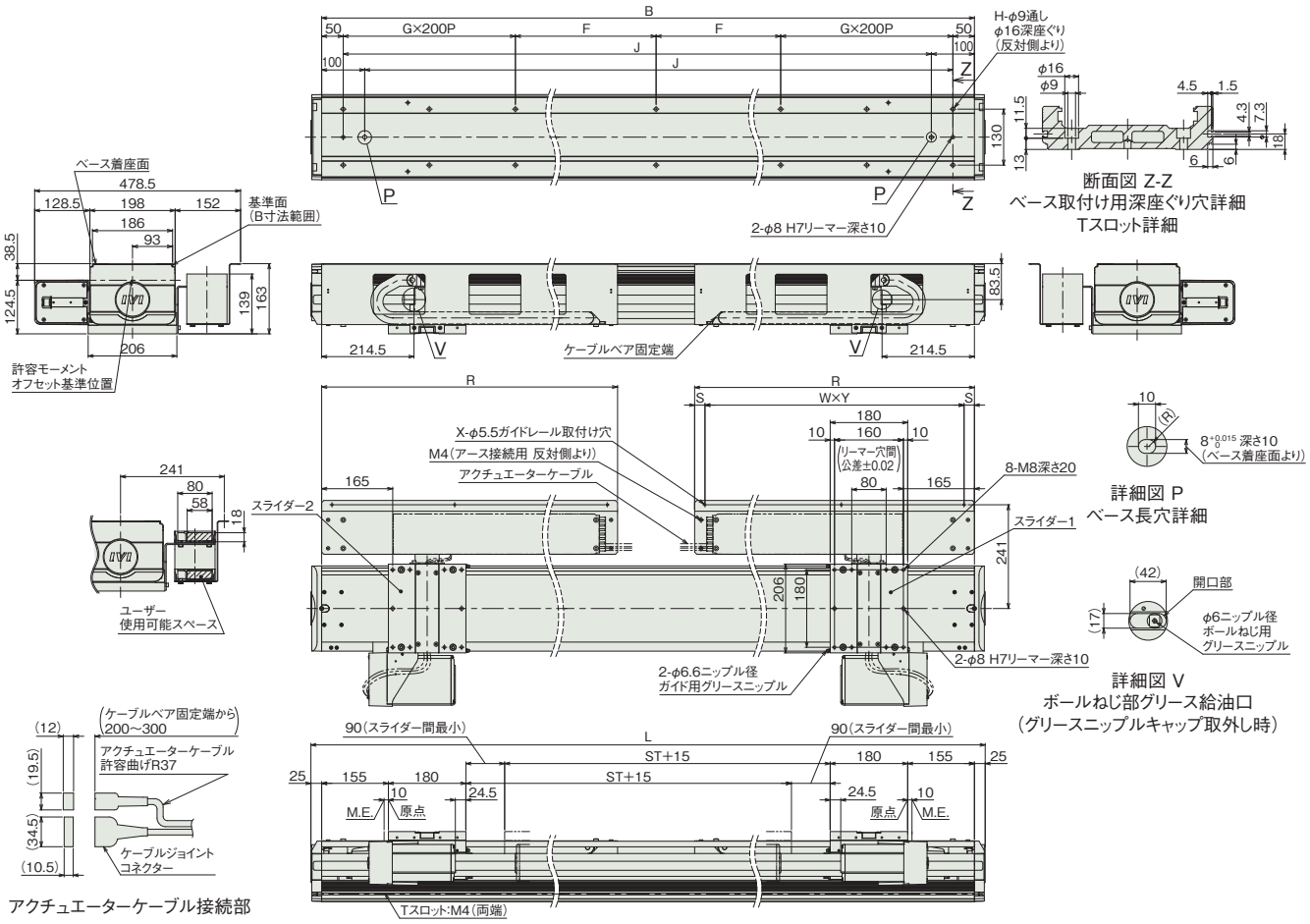
■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
質量(kg)	106.9	108.1	109.2	110.4	111.6	112.9	114.0

■NSA-WXMXM_拡張ケーブルベア取付方向(天吊り標準/ET7)

(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ーケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は3-695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。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
L	3175	3225	3275	3325	3375	3425	3475
B	3125	3175	3225	3275	3325	3375	3425
F	312.5	137.5	162.5	187.5	212.5	237.5	262.5
G	6	7	7	7	7	7	7
H	30	34	34	34	34	34	34
J	2975	3025	3075	3125	3175	3225	3275
R	1473	1498	1522	1547	1573	1598	1622
S	24	24	23.5	23.5	24	24	23.5
W	5	5	5	5	5	5	5
X	6	6	6	6	6	6	6
Y	285	290	295	300	305	310	315

■ストローク別質量

ストローク	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
質量(kg)	110.2	111.5	112.8	114.0	115.3	116.6	117.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2の2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

スライダータイプ

IFA

サーボモーター 200V（ベルト駆動タイプ）				
IFA	スライダー	IFA-SA□□-100	3-585	
		IFA-MA□□-200	3-591	
		IFA-MA□□-400	3-597	

IFA-SA□□-100

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 110 mm | 100 W | ベルトタイプ

■型式項目

IFA - [シリーズ] - [タイプ] - WA - [エンコーダー種類] - 100 - [モーター種類] - [ストローク] - [適応コントローラー] - [ケーブル長] - [オプション]

タイプ	
SA1L	モーター上付き
SA2L	モーター水平
SA3L	モーター下付き
SA1R	モーター上付き勝手違い
SA2R	モーター水平勝手違い
SA3R	モーター下付き勝手違い

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
100	100W

ストローク	
200	200mm
～	～
2600	2600mm (50mmごと)

適応コントローラー	
T2	SCON XSEL
T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2

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 | 横立て | 天吊り | 垂直

(注) 上写真はモーター上付き仕様(SA1L)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	ストローク(mm)	標準価格
200	–	1450/1500	–
250/300	–	1550/1600	–
350/400	–	1650/1700	–
450/500	–	1750/1800	–
550/600	–	1850/1900	–
650/700	–	1950/2000	–
750/800	–	2050/2100	–
850/900	–	2150/2200	–
950/1000	–	2250/2300	–
1050/1100	–	2350/2400	–
1150/1200	–	2450/2500	–
1250/1300	–	2550/2600	–
1350/1400	–		

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向逆側	A6	3-603	–
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-603	–
天吊り・横立て取付け仕様(注2)	CSM	3-604	–
原点リミットスイッチ	L	3-606	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
ダブルスライダー仕様(注3)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 水平設置でご使用いただくことも可能です。
(注3) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-586、3-590ページをご参照ください

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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。

選定上の注意

(1) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(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) 押付け動作を行うことはできません。
(4) 負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下(ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小[60mm]:1200mm、最大[90mm]:1350mm 以下)です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

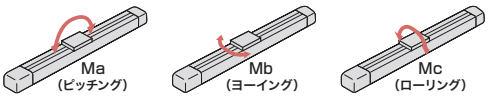
項目			内容	
ストローク			200～1450	1500～2600
リード		リード(mm)	28相当	28相当
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(注4)	20	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000	2000
		最低速度(mm/s)	1.71	1.71
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	2.0	2.0
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–
		最低速度(mm/s)	–	–
		定格加減速度(G)	–	–
		最高加減速度(G)	–	–
推力		定格推力(N)	53.5	53.5
ブレーキ		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)	200	1500
		最大ストローク(mm)	1450	2600
		ストロークピッチ(mm)	50	50

(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト　リード28mm相当
繰返し位置決め精度	±0.04mm
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(シングルスライダー仕様)	Ma：109N·m Mb：156N·m Mc：255N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注5)	Ma：744N·m Mb：1060N·m Mc：510N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注6)	Ma：32.9N·m Mb：47.0N·m Mc：76.8N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：スライダー実スパン最小[60mm] 182N·m、最大[90mm] 228N·m Mb：スライダー実スパン最小[60mm] 260N·m、最大[90mm] 325N·m Mc：スライダー実スパン最小[60mm] 125N·m、最大[90mm] 125N·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	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5) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注6) 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。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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																	
リード(mm)	最高速度(mm/s)	ストローク(mm)	加速度(G)																	
			0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
28	2000	200～1450	20	15.5	12.5	10	8.5	7.5	6.5	5.5	4.7	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.4	2.2	2
		1500～2600	15	15	12.5	10	8.5	7.5	6.5	5.5	4.7	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.4	2.2	2

(注)　コントローラー電源電圧の違いによるスペックの差はありません。

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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																	
リード(mm)	最高速度(mm/s)	呼びストローク(mm)	加速度(G)																	
			0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
28	2000	350～1450	18	13.5	10.5	8	6.5	5.5	4.5	3.5	2.7	2.3	1.9	1.5	1.2	1	0.7	0.4	0.2	
		1500～2600	13	13	10.5	8	6.5	5.5	4.5	3.5	2.7	2.3	1.9	1.5	1.2	1	0.7	0.4	0.2	

(注)　呼びストローク：実際に動作可能なストローク(有効ストローク)ではなく、型式上のストローク
(注)　コントローラー電源電圧の違いによるスペックの差はありません。

ストロークと最高速度

200～2600 (50mmごと)
2000

(単位はmm/s)

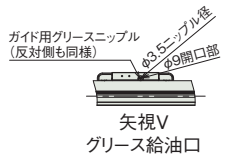
寸法図

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

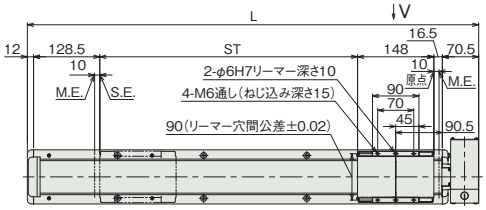
■IFA-SA1（モーター上付き）

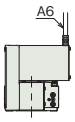
(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はSA1Lです。

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

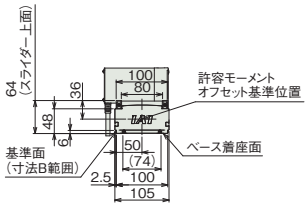


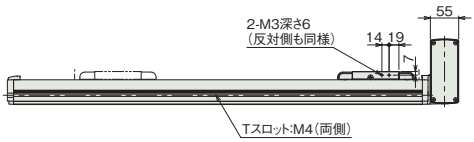
矢視V
グリース給油口

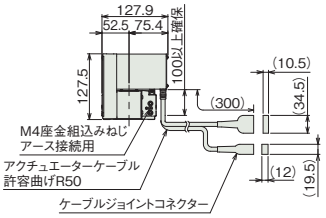


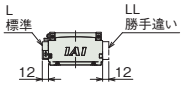


ケーブル取出し方向逆側
（オプション）

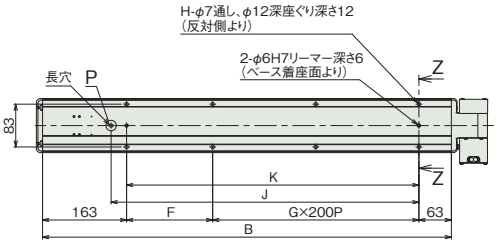




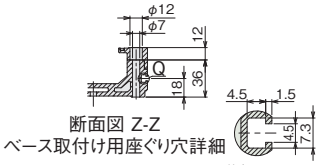




原点リミットスイッチ
（オプション）



詳細図 P
ベース長穴詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細
詳細図 Q
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

ストローク	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
L	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	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	1475.5	1525.5	1575.5	1625.5	1675.5	1725.5	1775.5
B	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693
F	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67
G	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
H	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
J	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497
K	267	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467

ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
L	1825.5	1875.5	1925.5	1975.5	2025.5	2075.5	2125.5	2175.5	2225.5	2275.5	2325.5	2375.5	2425.5	2475.5	2525.5	2575.5	2625.5	2675.5	2725.5	2775.5	2825.5	2875.5	2925.5	2975.5
B	1743	1793	1843	1893	1943	1993	2043	2093	2143	2193	2243	2293	2343	2393	2443	2493	2543	2593	2643	2693	2743	2793	2843	2893
F	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67
G	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
H	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
J	1547	1597	1647	1697	1747	1797	1847	1897	1947	1997	2047	2097	2147	2197	2247	2297	2347	2397	2447	2497	2547	2597	2647	2697
K	1517	1567	1617	1667	1717	1767	1817	1867	1917	1967	2017	2067	2117	2167	2217	2267	2317	2367	2417	2467	2517	2567	2617	2667

■ストローク別質量

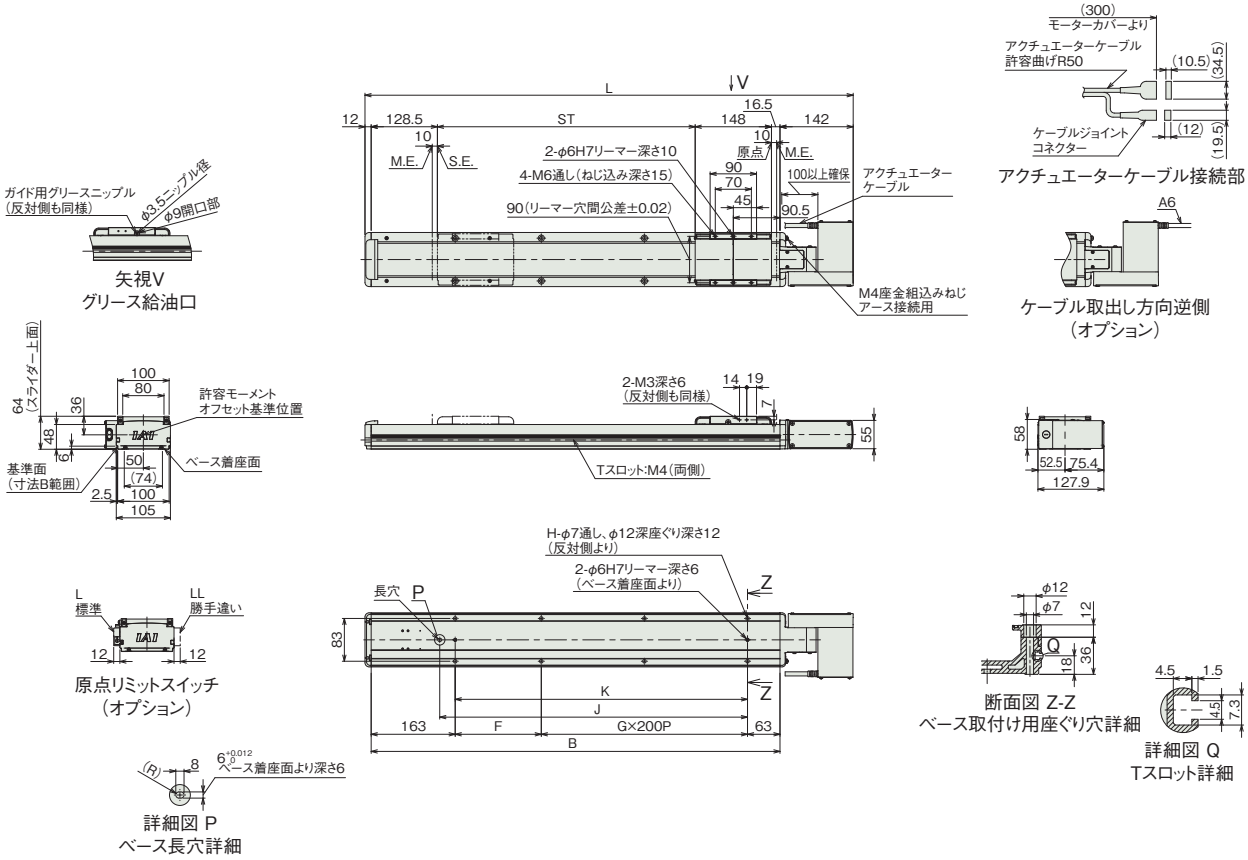
ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
質量(kg)	6.0	6.3	6.6	7.0	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.9	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5	11.8	12.1	12.4	12.8	13.1	13.4	13.7

ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
質量(kg)	14.1	14.4	14.7	15.0	15.4	15.7	16.0	16.3	16.7	17.0	17.3	17.6	17.9	18.3	18.6	18.9	19.2	19.6	19.9	20.2	20.5	20.9	21.2	21.5

■IFA-SA2(モーター水平)

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はSA2L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	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
L	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697	1747	1797	1847
B	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693
F	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67
G	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
H	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
J	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497
K	267	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467

ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
L	1897	1947	1997	2047	2097	2147	2197	2247	2297	2347	2397	2447	2497	2547	2597	2647	2697	2747	2797	2847	2897	2947	2997	3047
B	1743	1793	1843	1893	1943	1993	2043	2093	2143	2193	2243	2293	2343	2393	2443	2493	2543	2593	2643	2693	2743	2793	2843	2893
F	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67
G	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
H	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
J	1547	1597	1647	1697	1747	1797	1847	1897	1947	1997	2047	2097	2147	2197	2247	2297	2347	2397	2447	2497	2547	2597	2647	2697
K	1517	1567	1617	1667	1717	1767	1817	1867	1917	1967	2017	2067	2117	2167	2217	2267	2317	2367	2417	2467	2517	2567	2617	2667

■ストローク別質量

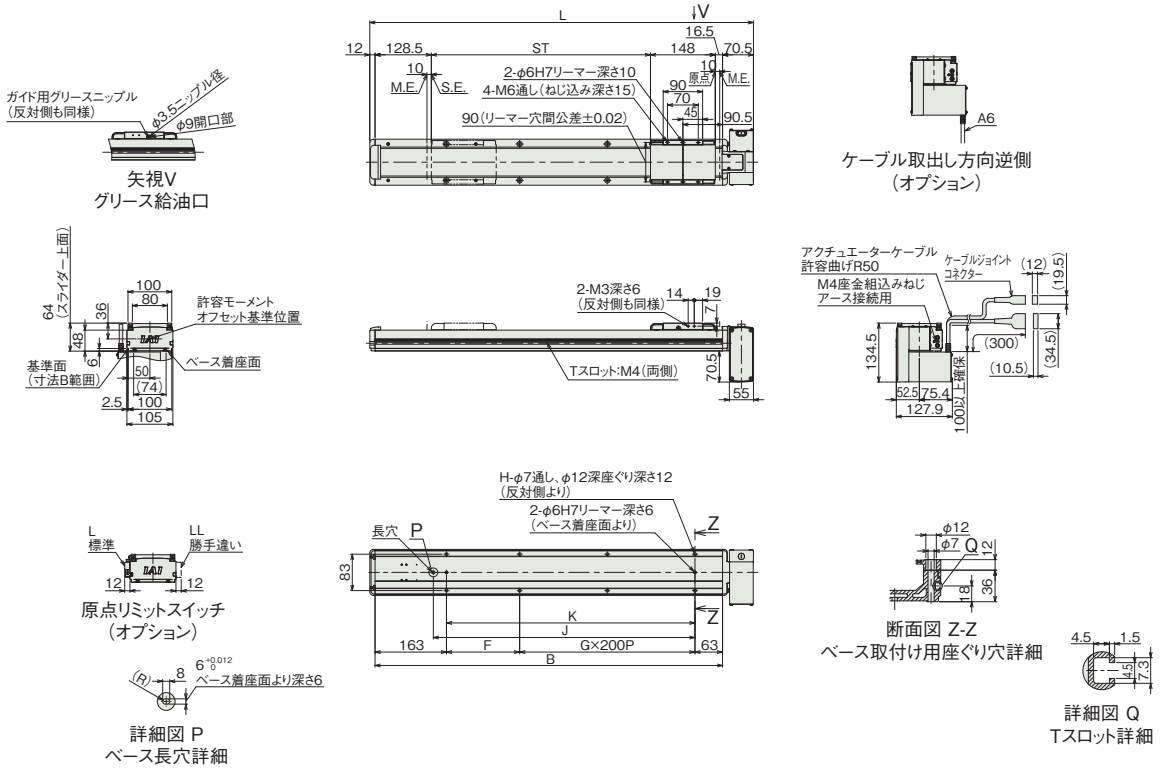
ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
質量(kg)	6.0	6.3	6.6	7.0	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.9	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5	11.8	12.1	12.4	12.8	13.1	13.4	13.7

ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
質量(kg)	14.1	14.4	14.7	15.0	15.4	15.7	16.0	16.3	16.7	17.0	17.3	17.6	17.9	18.3	18.6	18.9	19.2	19.6	19.9	20.2	20.5	20.9	21.2	21.5

■IFA-SA3(モーター下付き)

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はSA3L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	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
L	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	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	1475.5	1525.5	1575.5	1625.5	1675.5	1725.5	1775.5
B	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693
F	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67
G	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
H	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
J	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497
K	267	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467

ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
L	1825.5	1875.5	1925.5	1975.5	2025.5	2075.5	2125.5	2175.5	2225.5	2275.5	2325.5	2375.5	2425.5	2475.5	2525.5	2575.5	2625.5	2675.5	2725.5	2775.5	2825.5	2875.5	2925.5	2975.5
B	1743	1793	1843	1893	1943	1993	2043	2093	2143	2193	2243	2293	2343	2393	2443	2493	2543	2593	2643	2693	2743	2793	2843	2893
F	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67
G	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
H	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
J	1547	1597	1647	1697	1747	1797	1847	1897	1947	1997	2047	2097	2147	2197	2247	2297	2347	2397	2447	2497	2547	2597	2647	2697
K	1517	1567	1617	1667	1717	1767	1817	1867	1917	1967	2017	2067	2117	2167	2217	2267	2317	2367	2417	2467	2517	2567	2617	2667

■ストローク別質量

ストローク	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
質量(kg)	6.0	6.3	6.6	7.0	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.9	10.2	10.5	10.8	11.2	11.5	11.8	12.1	12.4	12.8	13.1	13.4	13.7

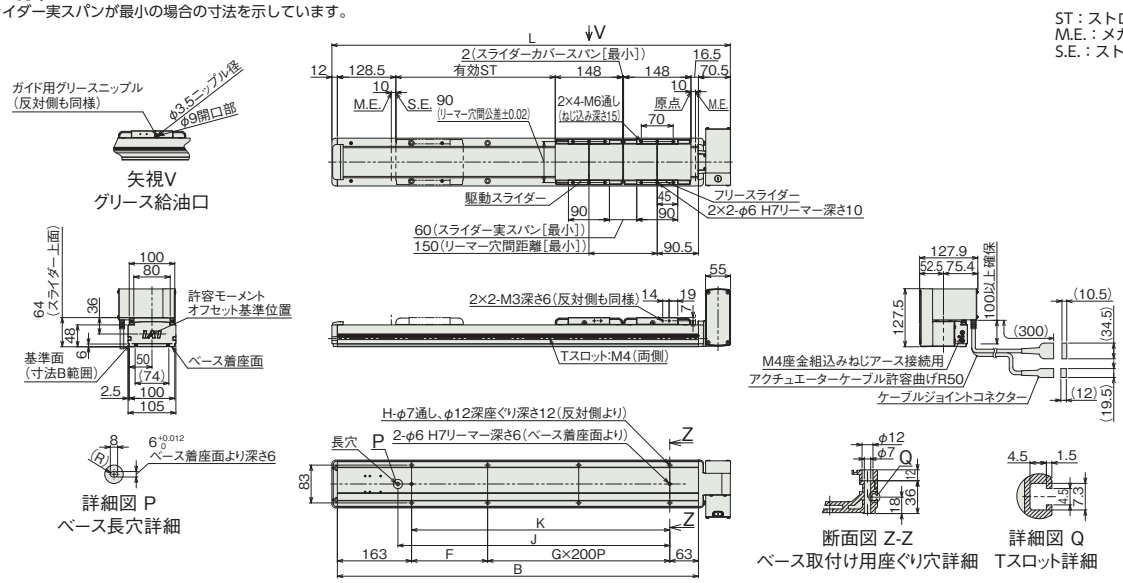
ストローク	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
質量(kg)	14.1	14.4	14.7	15.0	15.4	15.7	16.0	16.3	16.7	17.0	17.3	17.6	17.9	18.3	18.6	18.9	19.2	19.6	19.9	20.2	20.5	20.9	21.2	21.5

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はSA1Lです。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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

呼びストローク		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
有効ストローク	スライダー実スパン最小[60mm]	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
	スライダー実スパン最大[90mm]	–	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L		725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	1475.5	1525.5	1575.5	1625.5	1675.5	1725.5	1775.5	1825.5
B		643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693	1743
F		217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117
G		1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7
H		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
J		447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547
K		417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467	1517

呼びストローク		1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
有効ストローク	スライダー実スパン最小[60mm]	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450
	スライダー実スパン最大[90mm]	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420
L		1875.5	1925.5	1975.5	2025.5	2075.5	2125.5	2175.5	2225.5	2275.5	2325.5	2375.5	2425.5	2475.5	2525.5	2575.5	2625.5	2675.5	2725.5	2775.5	2825.5	2875.5	2925.5	2975.5
B		1793	1843	1893	1943	1993	2043	2093	2143	2193	2243	2293	2343	2393	2443	2493	2543	2593	2643	2693	2743	2793	2843	2893
F		167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67	117	167	217	67
G		7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
H		18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
J		1597	1647	1697	1747	1797	1847	1897	1947	1997	2047	2097	2147	2197	2247	2297	2347	2397	2447	2497	2547	2597	2647	2697
K		1567	1617	1667	1717	1767	1817	1867	1917	1967	2017	2067	2117	2167	2217	2267	2317	2367	2417	2467	2517	2567	2617	2667

(注) 呼びストローク型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
有効ストローク	スライダー実スパン最小[60mm]	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
	スライダー実スパン最大[90mm]	–	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
質量(kg)		7.7	8.0	8.3	8.6	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.6	10.9	11.2	11.5	11.9	12.2	12.5	12.8	13.1	13.5	13.8	14.1	14.4	14.8

呼びストローク		1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600
有効ストローク	スライダー実スパン最小[60mm]	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450
	スライダー実スパン最大[90mm]	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420
質量(kg)		15.1	15.4	15.7	16.1	16.4	16.7	17.0	17.4	17.7	18.0	18.3	18.6	19.0	19.3	19.6	19.9	20.3	20.6	20.9	21.2	21.6	21.9	22.2

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー0.7kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

IFA-MA□□-200

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 130 mm | 200 W | ベルトタイプ

■型式項目

IFA - [ ] - WA - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	MA1L モーター上付き MA2L モーター水平 MA3L モーター下付き MA1R モーター上付き勝手違い MA2R モーター水平勝手違い MA3R モーター下付き勝手違い	WA バッテリーレスアブソ	200 200W	200 ～ 3200 200mm ～ 3200mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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

(注) 上写真はモーター上付き仕様(MA1L)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	ストローク(mm)	標準価格
200	–	1750/1800	–
250/300	–	1850/1900	–
350/400	–	1950/2000	–
450/500	–	2050/2100	–
550/600	–	2150/2200	–
650/700	–	2250/2300	–
750/800	–	2350/2400	–
850/900	–	2450/2500	–
950/1000	–	2550/2600	–
1050/1100	–	2650/2700	–
1150/1200	–	2750/2800	–
1250/1300	–	2850/2900	–
1350/1400	–	2950/3000	–
1450/1500	–	3050/3100	–
1550/1600	–	3150/3200	–
1650/1700	–		

選定上の注意

(1) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(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) 押付け動作を行うことはできません。
(4) 負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［80mm］：1600mm、最大［120mm］：1800mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向逆側	A6	3-603	–
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-603	–
天吊り・横立て取付け仕様(注2)	CSM	3-604	–
吊り金具(注3)	EB	3-604	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	3-606	–
原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 水平設置でご使用いただくことも可能です。
(注3) 吊り金具(EB)と原点リミットスイッチ(L/LL)は、互いに干渉するため併用できません。
(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は 3-592、3-596ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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。

メインスペック

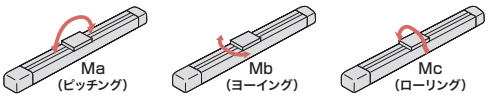
項目			内容
リード		リード(mm)	42相当
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)［コントローラー電源電圧AC200V］(注5)	25
		最大可搬質量(kg)［コントローラー電源電圧AC100V］(注5)	17
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	3000
		最低速度(mm/s)	2.57
		定格加減速度(G)	0.3
		最高加減速度(G)	2.0
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–
		最低速度(mm/s)	–
		定格加減速度(G)	–
		最高加減速度(G)	–
推力		定格推力(N)	71.2
ブレーキ		ブレーキ仕様	–
		ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク		最小ストローク(mm)	200
		最大ストローク(mm)	3200
		ストロークピッチ(mm)	50

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト　リード42mm相当
繰返し位置決め精度	±0.04mm
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(シングルスライダー仕様)	Ma：259N·m Mb：369N·m Mc：604N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：1760N·m Mb：2520N·m Mc：1210N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注7)	Ma：81.0N·m Mb：116N·m Mc：189N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：スライダー実スパン最小[80mm] 448N·m、最大[120mm] 561N·m Mb：スライダー実スパン最小[80mm] 640N·m、最大[120mm] 801N·m Mc：スライダー実スパン最小[80mm] 307N·m、最大[120mm] 307N·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	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6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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																	
リード(mm)	最高速度(mm/s)	コントローラー電源電圧	加速度(G)																	
			0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
42	3000	AC200V	25	18	14	11	9	7.5	6.5	5.5	4.6	3.8	3.2	2.6	2.3	2	1.7	1.4	1.2	1
		AC100V	17	11	8	6.5	5.5	4.5	4	3.5	3.2	2.9	2.7	2.6	2.3	2	1.7	1.4	1.2	1

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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																	
リード(mm)	最高速度(mm/s)	コントローラー電源電圧	加速度(G)																	
			0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
42	3000	AC200V	21	14	10	7	5	3.5	2.5	1.5	0.6									
		AC100V	13	7	4	2.5	1.5	0.5												

ストロークと最高速度

200~3200 (50mmごと)
3000

(単位はmm/s)

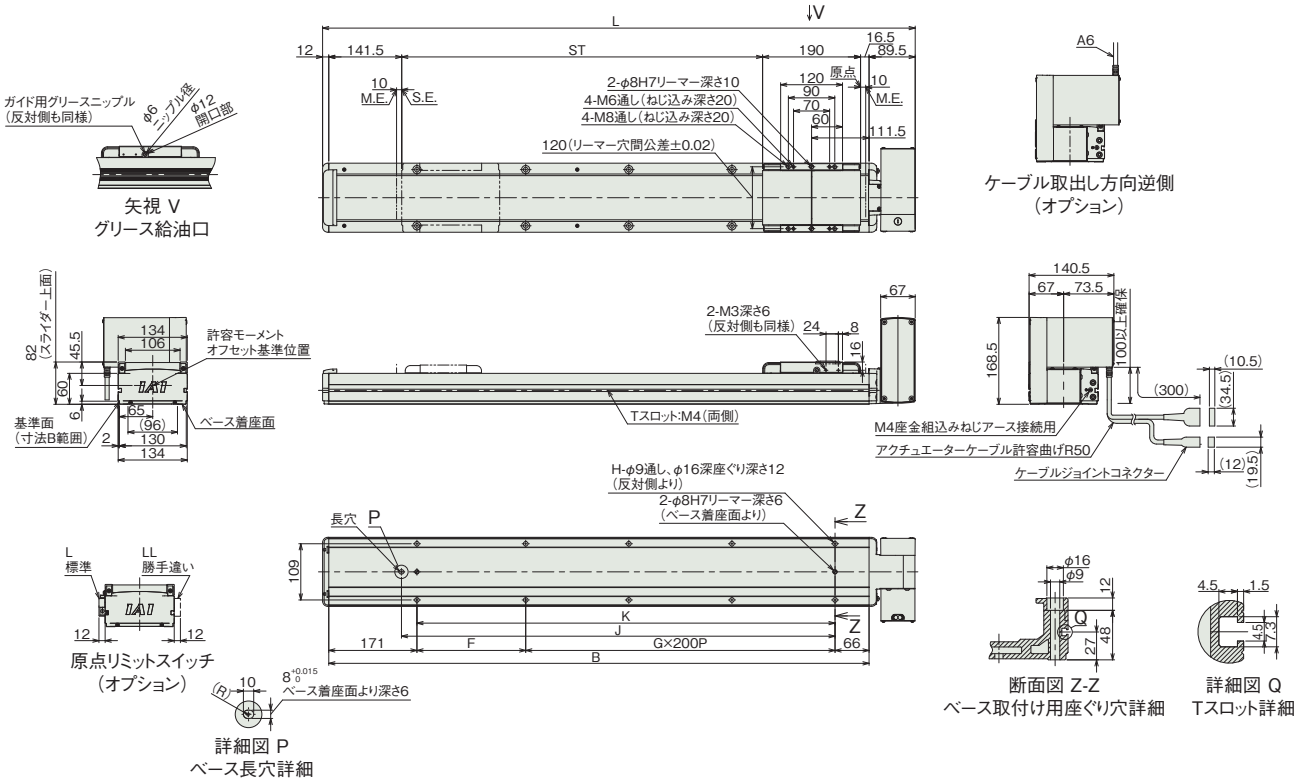
寸法図

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

■IFA-MA1（モーター上付き）

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はMA1L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	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	1600	1650	1700
L	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048
F	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211
G	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	8	8	8	8
H	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	20	20	20	20
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2199.5	2249.5	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ストローク別質量

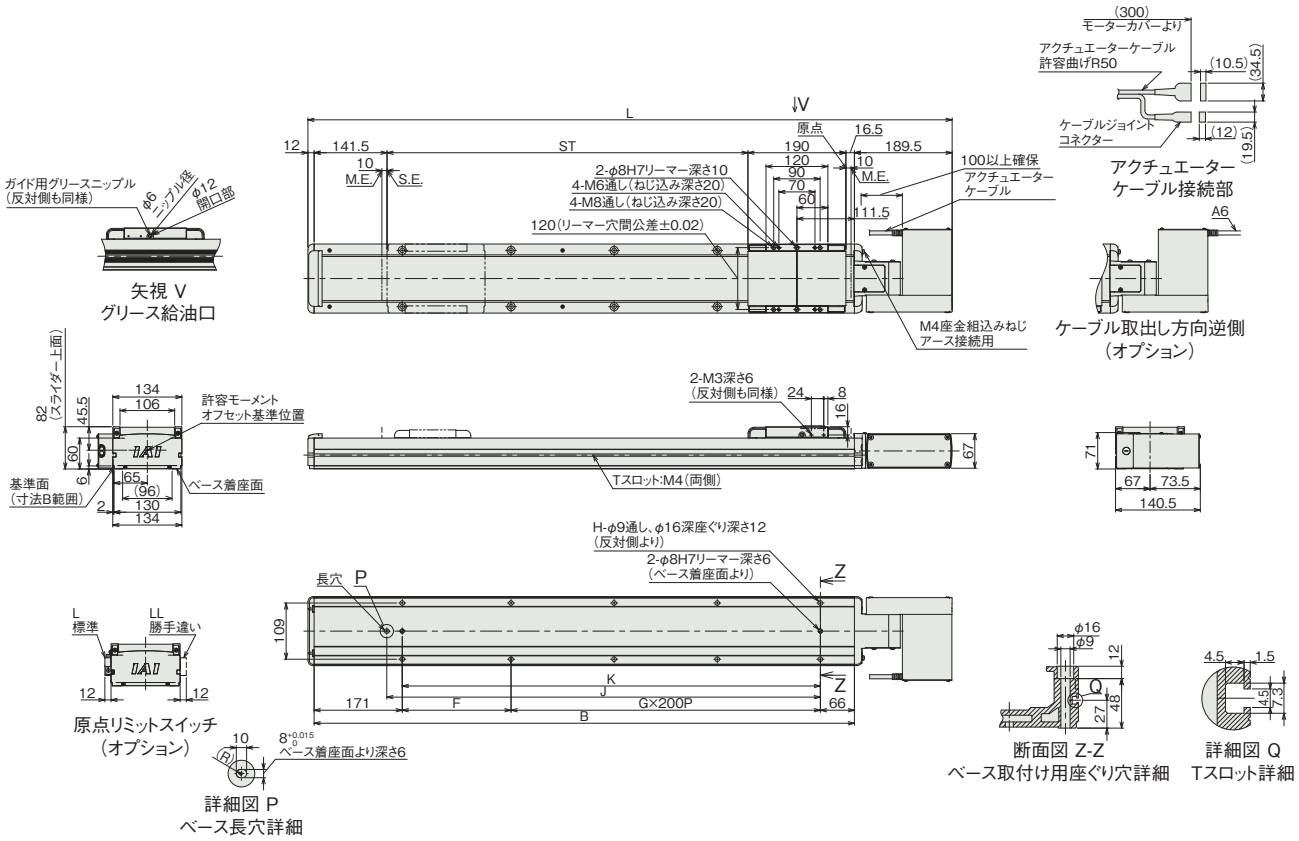
ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
質量 (kg)	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9	17.4	17.9	18.4	19.0	19.5	20.0	20.5	21.0	21.5	22.0	22.5	23.0	23.6	24.1	24.6	25.1	25.6	26.1

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量 (kg)	26.6	27.1	27.7	28.2	28.7	29.2	29.7	30.2	30.7	31.2	31.8	32.3	32.8	33.3	33.8	34.3	34.8	35.3	35.9	36.4	36.9	37.4	37.9	38.4	38.9	39.4	40.0	40.5	41.0	41.5

■IFA-MA2(モーター水平)

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はMA2L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	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	1600	1650	1700
L	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	2199.5	2249.5
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048
F	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211
G	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	8	8	8	8
H	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	20	20	20	20
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5	3699.5	3749.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ストローク別質量

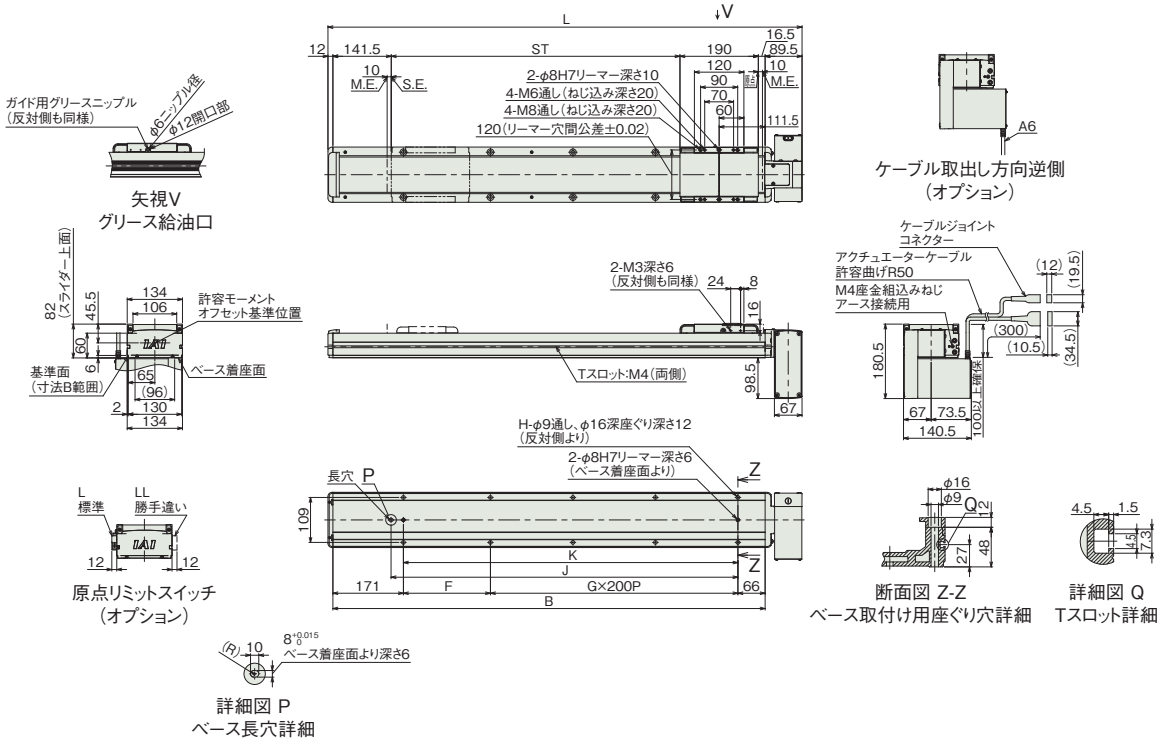
ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
質量(kg)	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9	17.4	17.9	18.4	19.0	19.5	20.0	20.5	21.0	21.5	22.0	22.5	23.0	23.6	24.1	24.6	25.1	25.6	26.1

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	26.6	27.1	27.7	28.2	28.7	29.2	29.7	30.2	30.7	31.2	31.8	32.3	32.8	33.3	33.8	34.3	34.8	35.3	35.9	36.4	36.9	37.4	37.9	38.4	38.9	39.4	40.0	40.5	41.0	41.5

■IFA-MA3（モーター下付き）

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はMA3L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	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	1600	1650	1700
L	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048
F	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211
G	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	8	8	8	8
H	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	20	20	20	20
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2199.5	2249.5	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ストローク別質量

ストローク	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	1600	1650	1700
質量(kg)	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9	17.4	17.9	18.4	19.0	19.5	20.0	20.5	21.0	21.5	22.0	22.5	23.0	23.6	24.1	24.6	25.1	25.6	26.1

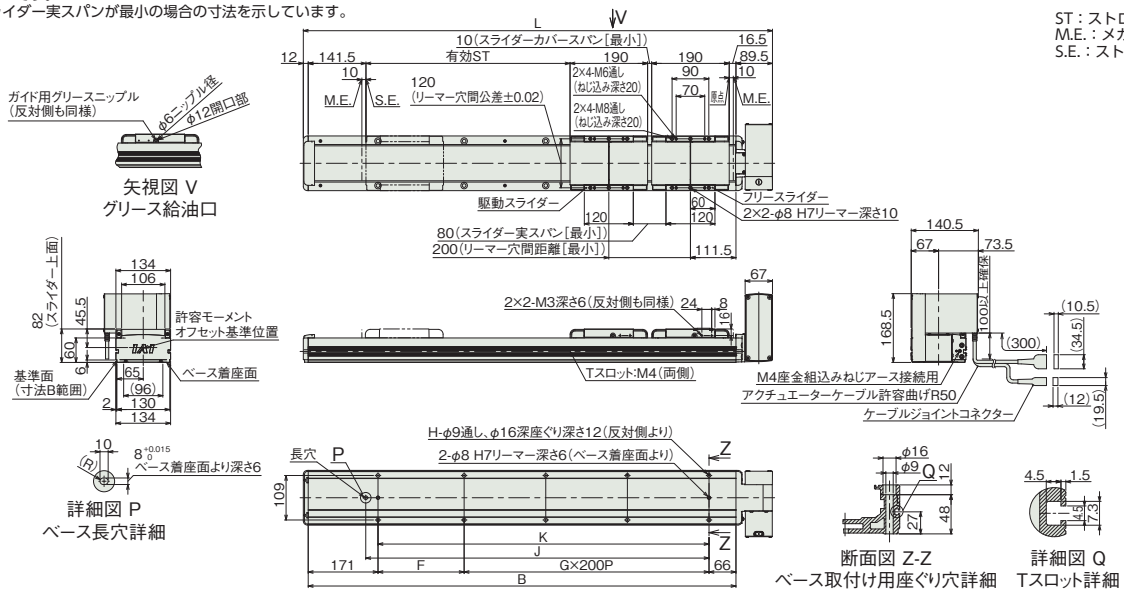
ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	26.6	27.1	27.7	28.2	28.7	29.2	29.7	30.2	30.7	31.2	31.8	32.3	32.8	33.3	33.8	34.3	34.8	35.3	35.9	36.4	36.9	37.4	37.9	38.4	38.9	39.4	40.0	40.5	41.0	41.5

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はMA1Lです。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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



■ストロークと寸法

呼びストローク		400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	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	1600
	スライダー実スパン最大[120mm]	–	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560
L		849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	2199.5	2249.5
B		748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148
F		111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G		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	9	9
H		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22
J		541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1891	1941
K		511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911

呼びストローク		1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
	スライダー実スパン最大[120mm]	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960
L		2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B		2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F		161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G		9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H		22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J		1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K		1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	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	1600
	スライダー実スパン最大[120mm]	–	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560
質量 (kg)		14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4	17.9	18.4	18.9	19.4	19.9	20.5	21.0	21.5	22.0	22.5	23.0	23.5	24.0	24.5	25.1	25.6	26.1	26.6	27.1	27.6	28.1	28.6

呼びストローク		1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
	スライダー実スパン最大[120mm]	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960
質量 (kg)		29.2	29.7	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.3	33.8	34.3	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.4	37.9	38.4	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.5	42.0	42.5	43.0

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

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			ネットワーク ※選択											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「ML」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

IFA-MA□□-400

簡易防塵 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 130 mm | 400 W | ベルトタイプ

■型式項目

IFA - [ ] - WA - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	MA1L モーター上付き MA2L モーター水平 MA3L モーター下付き MA1R モーター上付き勝手違い MA2R モーター水平勝手違い MA3R モーター下付き勝手違い	WA バッテリーレスアブソ	400 400W	200 ～ 3200 200mm ～ 3200mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	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

(注) 上写真はモーター上付き仕様(MA1L)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	ストローク(mm)	標準価格
200	–	1750/1800	–
250/300	–	1850/1900	–
350/400	–	1950/2000	–
450/500	–	2050/2100	–
550/600	–	2150/2200	–
650/700	–	2250/2300	–
750/800	–	2350/2400	–
850/900	–	2450/2500	–
950/1000	–	2550/2600	–
1050/1100	–	2650/2700	–
1150/1200	–	2750/2800	–
1250/1300	–	2850/2900	–
1350/1400	–	2950/3000	–
1450/1500	–	3050/3100	–
1550/1600	–	3150/3200	–
1650/1700	–		

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル取出し方向逆側	A6	3-603	–
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-603	–
天吊り・横立て取付け仕様(注2)	CSM	3-604	–
吊り金具(注3)	EB	3-604	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	3-606	–
原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	3-606	–
原点逆仕様	NM	3-607	–
ダブルスライダー仕様(注4)	W	3-610	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注2) 水平設置でご使用いただくことも可能です。
(注3) 吊り金具(EB)と原点リミットスイッチ(L/LL)は、互いに干渉するため併用できません。
(注4) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-598、3-602ページをご参照ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	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。

選定上の注意

(1) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。
(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) 押付け動作を行うことはできません。
(4) 負荷率により使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご確認ください。
(5) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 600mm 以下（ダブルスライダー仕様時は、スライダー実スパン最小［80mm］：1600mm、最大［120mm］：1800mm 以下）です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。
(7) ダブルスライダー仕様選択時の手配型式、注意事項は 1-299 ページをご参照ください。

メインスペック

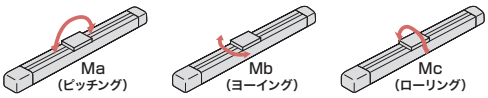
項目		内容
リード		リード(mm)	42相当
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注5)	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	3000
		最低速度(mm/s)	2.57
		定格加減速度(G)	0.3
		最高加減速度(G)	2.0
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–
		最低速度(mm/s)	–
		定格加減速度(G)	–
		最高加減速度(G)	–
推力		定格推力(N)	142.4
ブレーキ		ブレーキ仕様	–
		ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク		最小ストローク(mm)	200
		最大ストローク(mm)	3200
		ストロークピッチ(mm)	50

(注5) ダブルスライダー仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト　リード42mm相当
繰返し位置決め精度	±0.04mm
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(シングルスライダー仕様)	Ma：259N·m
	Mb：369N·m
	Mc：604N·m
静的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注6)	Ma：1760N·m
	Mb：2520N·m
	Mc：1210N·m
動的許容モーメント(シングルスライダー仕様)(注7)	Ma：81.0N·m
	Mb：116N·m
	Mc：189N·m
動的許容モーメント(ダブルスライダー仕様)(注7)	Ma：スライダー実スパン最小[80mm] 448N·m、最大[120mm] 561N·m
	Mb：スライダー実スパン最小[80mm] 640N·m、最大[120mm] 801N·m
	Mc：スライダー実スパン最小[80mm] 307N·m、最大[120mm] 307N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注6) スライダースパンによらず数値は一律です。
(注7) 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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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																	
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																	
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
42	3000	40	30	23	19	16	13	12	10	9	8	7	6.3	5.6	5	4.6	4.2	3.8	3.5

(注)　コントローラー電源電圧の違いによるスペックの差はありません。

速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダー仕様)

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																	
リード(mm)	最高速度(mm/s)	加速度(G)																	
		0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
42	3000	36.5	26.5	19.5	15.5	12.5	9.5	8.5	6.5	5.5	4.5	3.5	2.8	2.1	1.5	1.1	0.7	0.3	

(注)　コントローラー電源電圧の違いによるスペックの差はありません。

ストロークと最高速度

200~3200 (50mmごと)
3000

(単位はmm/s)

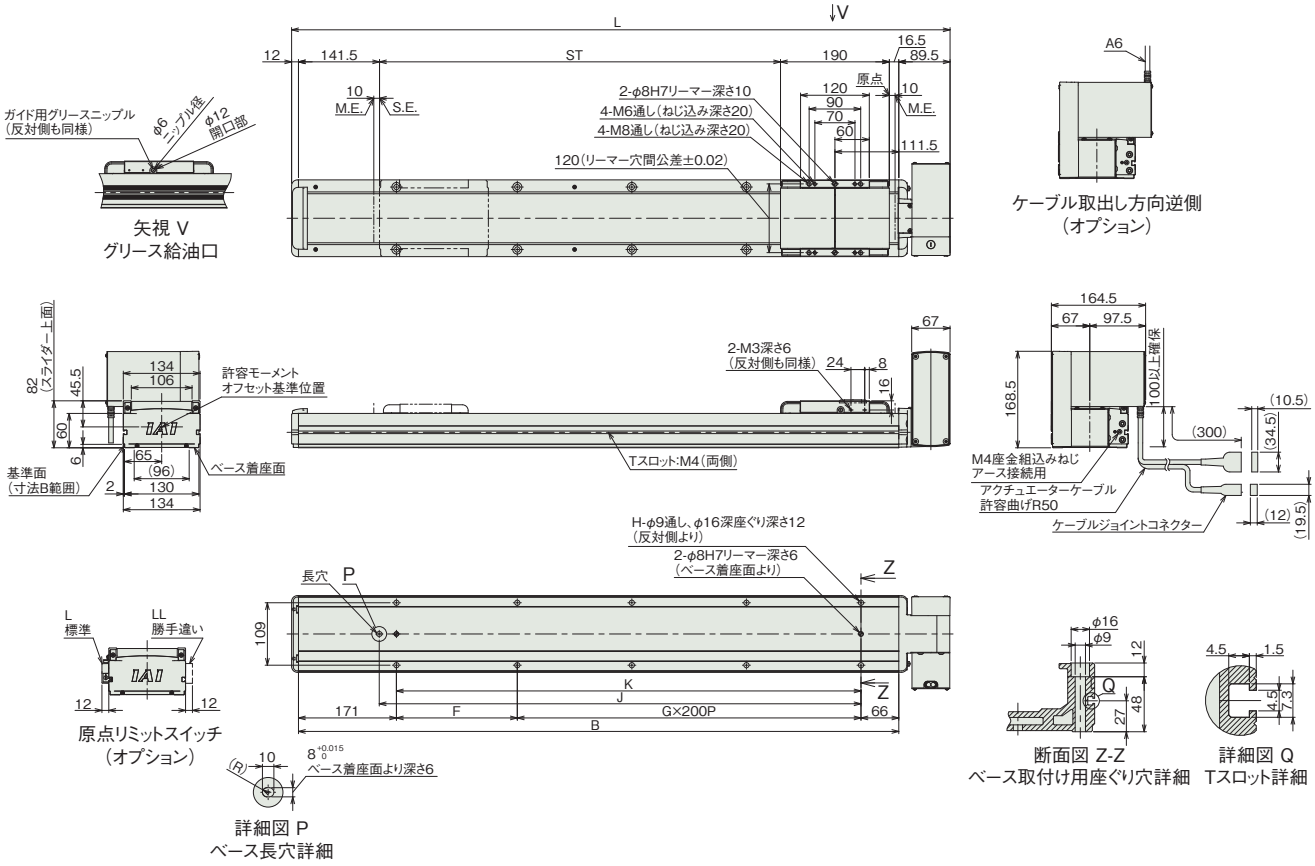
寸法図

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

■IFA-MA1（モーター上付き）

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はMA1L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	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	1600	1650	1700
L	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048
F	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211
G	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	8	8	8	8
H	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	20	20	20	20
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2199.5	2249.5	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ストローク別質量

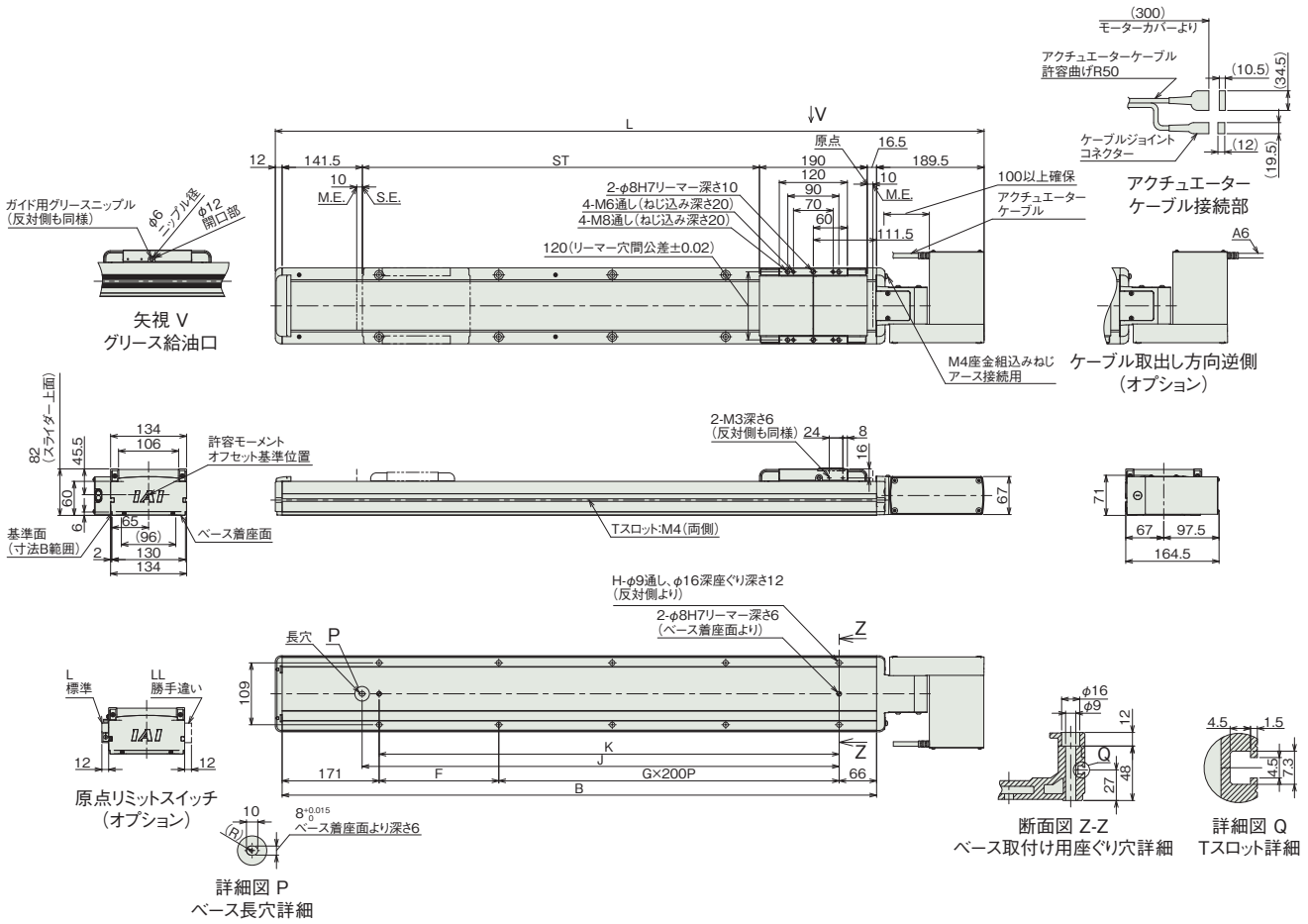
ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
質量(kg)	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.8	14.3	14.8	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.9	18.4	18.9	19.4	19.9	20.4	20.9	21.4	22.0	22.5	23.0	23.5	24.0	24.5	25.0	25.5	26.1	26.6

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

■IFA-MA2(モーター水平)

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はMA2L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	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	1600	1650	1700
L	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	2199.5	2249.5
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048
F	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211
G	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	8	8	8	8
H	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	20	20	20	20
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5	3699.5	3749.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ストローク別質量

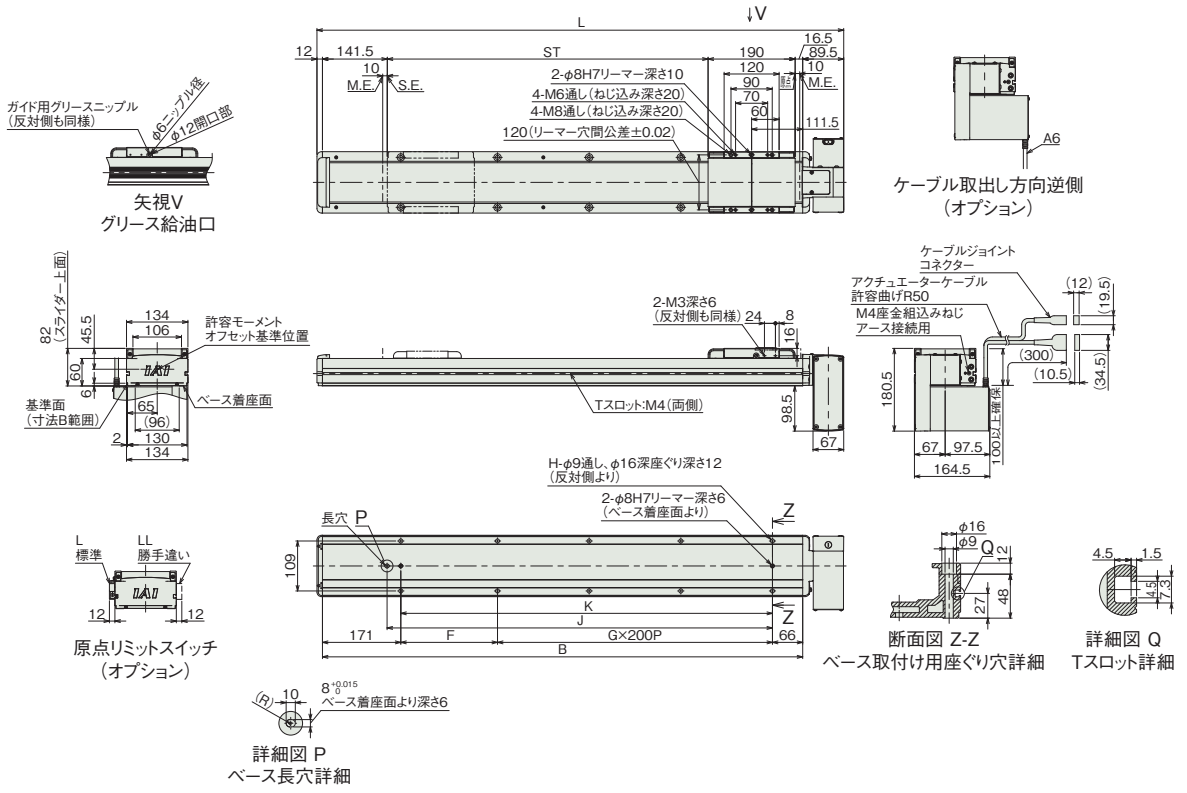
ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700
質量(kg)	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.8	14.3	14.8	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.9	18.4	18.9	19.4	19.9	20.4	20.9	21.4	22.0	22.5	23.0	23.5	24.0	24.5	25.0	25.5	26.1	26.6

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

■IFA-MA3（モーター下付き）

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はMA3L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	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	1600	1650	1700
L	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5
B	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048
F	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211
G	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	8	8	8	8
H	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	20	20	20	20
J	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841
K	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811

ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
L	2199.5	2249.5	2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J	1891	1941	1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

■ストローク別質量

ストローク	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	1600	1650	1700
質量(kg)	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.8	14.3	14.8	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.9	18.4	18.9	19.4	19.9	20.4	20.9	21.4	22.0	22.5	23.0	23.5	24.0	24.5	25.0	25.5	26.1	26.6

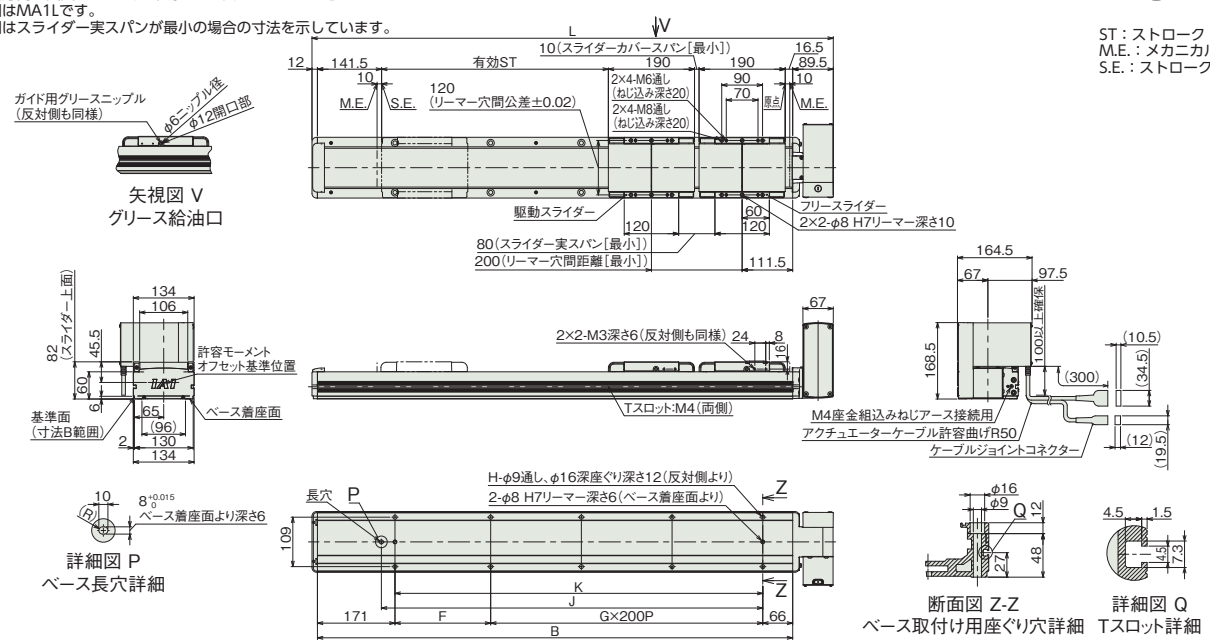
ストローク	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
質量(kg)	27.1	27.6	28.1	28.6	29.1	29.6	30.2	30.7	31.2	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.8	35.3	35.8	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.9	39.4	39.9	40.4	40.9	41.4	41.9

寸法図(ダブルスライダー仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクターにモーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-695ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
(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) 下図はMA1Lです。
(注) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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

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

呼びストローク		400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	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	1600
	スライダー実スパン最大[120mm]	–	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560
L		849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5	1099.5	1149.5	1199.5	1249.5	1299.5	1349.5	1399.5	1449.5	1499.5	1549.5	1599.5	1649.5	1699.5	1749.5	1799.5	1849.5	1899.5	1949.5	1999.5	2049.5	2099.5	2149.5	2199.5	2249.5
B		748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148
F		111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G		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	9	9
H		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22
J		541	591	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1891	1941
K		511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911

呼びストローク		1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
	スライダー実スパン最大[120mm]	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960
L		2299.5	2349.5	2399.5	2449.5	2499.5	2549.5	2599.5	2649.5	2699.5	2749.5	2799.5	2849.5	2899.5	2949.5	2999.5	3049.5	3099.5	3149.5	3199.5	3249.5	3299.5	3349.5	3399.5	3449.5	3499.5	3549.5	3599.5	3649.5
B		2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098	3148	3198	3248	3298	3348	3398	3448	3498	3548
F		161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111	161	211	61	111
G		9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	16
H		22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
J		1991	2041	2091	2141	2191	2241	2291	2341	2391	2441	2491	2541	2591	2641	2691	2741	2791	2841	2891	2941	2991	3041	3091	3141	3191	3241	3291	3341
K		1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561	2611	2661	2711	2761	2811	2861	2911	2961	3011	3061	3111	3161	3211	3261	3311

(注) 呼びストローク：型式上のストローク　有効ストローク：実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク		400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	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	1600
	スライダー実スパン最大[120mm]	–	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560
質量(kg)		14.7	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.8	18.3	18.8	19.4	19.9	20.4	20.9	21.4	21.9	22.4	22.9	23.5	24.0	24.5	25.0	25.5	26.0	26.5	27.0	27.6	28.1	28.6	29.1

呼びストローク		1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	3200
有効ストローク	スライダー実スパン最小[80mm]	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
	スライダー実スパン最大[120mm]	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960
質量(kg)		29.6	30.1	30.6	31.1	31.7	32.2	32.7	33.2	33.7	34.2	34.7	35.2	35.7	36.3	36.8	37.3	37.8	38.3	38.8	39.3	39.8	40.4	40.9	41.4	41.9	42.4	42.9	43.4

(注) シングルスライダー仕様にフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

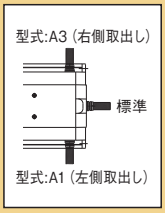
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

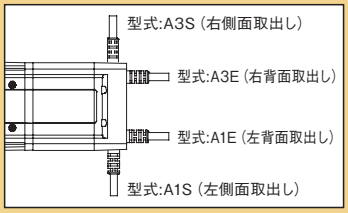
スライダータイプ オプション

ケーブル取出し方向

型 式 **A1 / A3**
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選択できるオプションです。
※取出し方向はいずれかを必ず選択してください。
選択可能な方向は、各機種のオプション価格表をご確認ください。

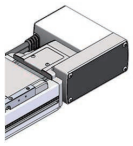
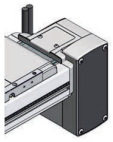
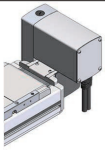
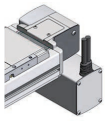
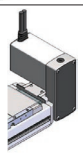
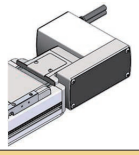
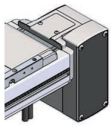
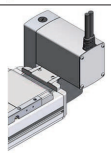
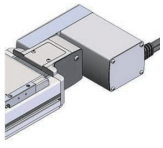
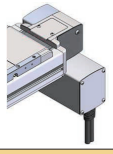




ケーブル取出し方向逆側

型 式 **A6**

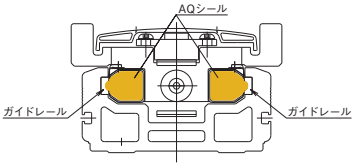
説 明 IFA シリーズのアクチュエーターケーブルの取出し方向を逆側にするオプションです。

タイプ	SA1L/MA1L	SA2L/MA2L	SA3L/MA3L	SA1R/MA1R	SA2R/MA2R	SA3R/MA3R
標準						
A6						

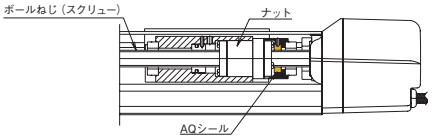
AQ シール

型 式 **AQ**

説 明 本オプションは、多量の潤滑油を含んだ多孔質部材からなる潤滑ユニットです。
ガイドの鋼球およびボールねじの転動面が触れることにより、継続的に潤滑油が供給され、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。



（アクチュエーター断面図）



（アクチュエーター側面図）

ブレーキ

型 式 **B / BE / BL / BR**

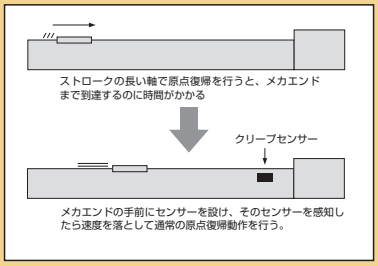
説 明 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、スライダーが移動しないように保持する機構です。
アクチュエーターを垂直で使用する場合は、本オプションが必要です。

クリープセンサー

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ーを押当てて反転させる方式のため、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ので、それを短縮させるために途中までは高速でスライダーを戻し、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。
センサーの取付け位置は、モーター側から見てアクチュエーター本体右側が標準（型式：C）となります。（3-606ページリミットスイッチ図参照）
センサーの外側にはリミットスイッチと同様のカバーが付きます。
センサーを反対側（勝手違い）に設置したい場合は、CL（取付け位置勝手違い）をご選択ください。



CE 対応

型 式 **CE**

説 明 1-289 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。

天吊り取付け仕様

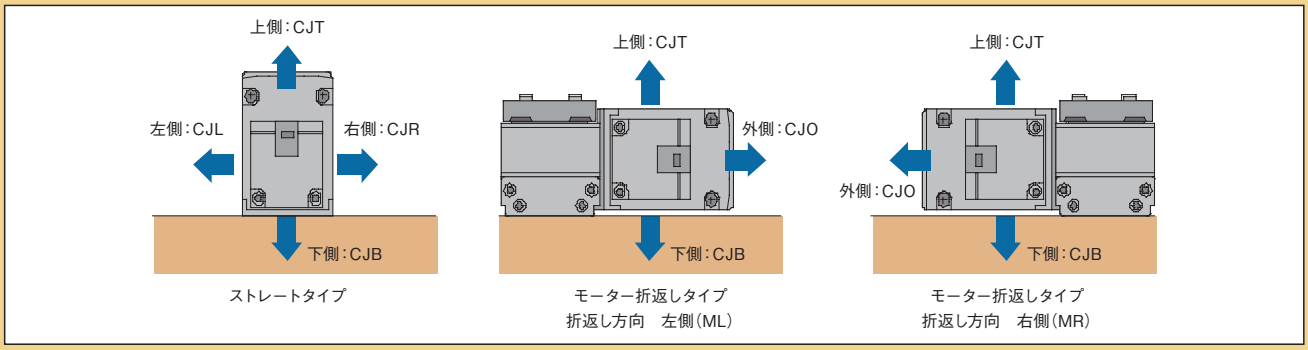
型 式 **CIM**

説 明 RCP5ベルトタイプで、天吊り設置を行う場合に選択していただくオプションです。

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。



天吊り・横立て取付け仕様

型 式 **CSM**

説 明 天吊りおよび横立て設置で使用する場合、必ず本オプションを選択してください。
動作中にステンレスシートを叩くような音が発生する場合があります。これはスライダーの加減速動作によりベルトが振動し、ベルトとステンレスシートが接触する音です。
機能上問題ありませんが、音が気になる場合は、ロングベルトの張力の再調整または加減速度を下げてご使用ください。

標準ケーブルベア取付け方向／拡張ケーブルベア取付け方向

型 式 **CT3 / CT4**（標準ケーブルベア取付け方向）
ET5 / ET6 / ET7 / ET8（拡張ケーブルベア取付け方向）
※拡張ケーブルベアは大型タイプ限定となります。

説 明 NSA シリーズのケーブルベアの取付け方向を選択できます。
詳細は 3-611 ページをご確認ください。

吊り金具

型 式 **EB**

説 明 アクチュエーター設置時、アクチュエーターを吊り上げるために使用するアイボルト、取付け金具、六角穴付きボルト、六角ナットが添付されます。取付け金具を固定するための連結ナットは、本体側面のTスロットに組込まれた状態で出荷されます。
※詳細は取扱説明書をご確認ください。

スライダータイプ

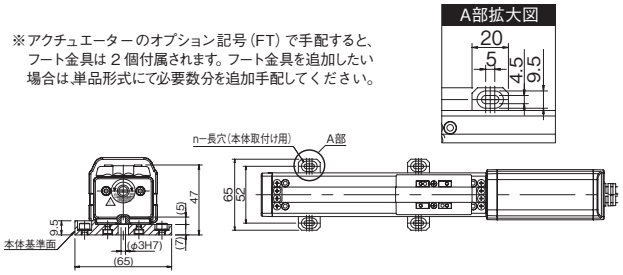
フート金具

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すべ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。

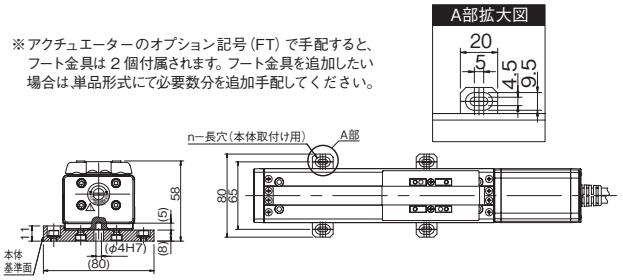
RCA-SA4C
単品型式　RCA-FT-SA4

※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。



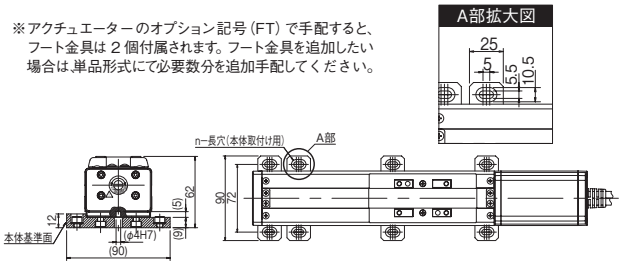
RCA-SA5C
単品型式　RCA-FT-SA5

※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。



RCA-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。



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。

高加減速対応

型　式 **HA**

説　明 標準仕様の定格加速度（0.3G）を1Gにアップさせるオプションです。加減速1Gでも0.3Gと同じ可搬質量で動作が可能です。
コントローラーの設定が標準仕様と異なりますので、高加減速で動作する場合はコントローラーも高加減速仕様にする必要があります。

高可搬質量設定

型　式 **HLA**

説　明 可搬質量をアップさせるオプションです。
定格加減速度（0.2G）の場合、最大可搬質量が水平400kg、垂直80kgになります。
（注）ISPB-WXMリード10のみ選択可能です。

高精度仕様

型　式 **HPR**

説　明 本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。

原点確認センサー

型　式 **HS**（HSR：右側／HSL：左側）

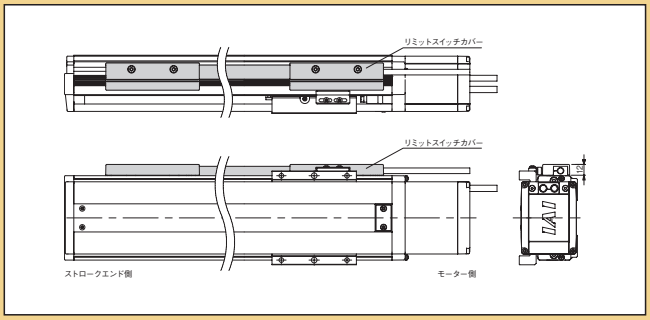
説　明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダーが移動したかを確認するためのセンサーです。

原点リミットスイッチ

型 式 **L**(標準) **LL**(反対側取付け)

説 明

通常の原点復帰動作は、メカエンドのストッパーにスライダーを押当てて反転後、Z相を検知して原点とする「押当て方式」を採用しています。本オプションは、この反転動作のきっかけを近接センサーで行います。本オプションを指定した場合、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)
反転位置の微調整を行いたい場合や確実性を高めたい場合にご利用ください。(原点センサーを大きく移動するとストロークが短縮する場合がありますのでご注意ください)
※IS(P)B-WXM/WXMXは、リミットスイッチが本体内部に装着されます。



省電力対応

型 式 **LA**

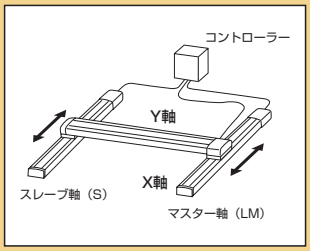
説 明 コントローラーの電源容量を低減するオプションです。
標準仕様／高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。
(機種によって最大値は変化しますので、詳細はR-unit/ACONコントローラーの電源容量をご覧ください)

シンクロ動作時マスター軸指定／スレーブ軸指定

型 式 **LM**(リミット仕様マスター軸指定) **LLM**(反対側取付け) **S**(スレーブ軸指定)

説 明

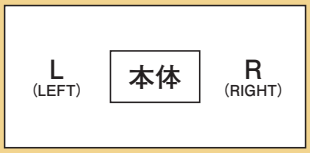
XSEL2/XSEL コントローラーの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。
これは2軸のアクチュエーターを同時に動作させるもので、1軸をマスター(記号:M)とし、もう1軸がスレーブ(記号:S)となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2軸が同時に動作するものです。シンクロ動作を行う2軸のアクチュエーターは、同じ仕様(タイプ、リードモーター出力、ストローク)にする必要があります。
シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式にLM(リミット仕様マスター軸指定)を、スレーブ軸の型式にS(スレーブ軸指定)を付けてください。リミットスイッチおよびカバー取付け位置はモーター側から見てアクチュエーター本体の右側が標準となります。マスター軸の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。



モーター折返し方向

型 式 **ML / MR**

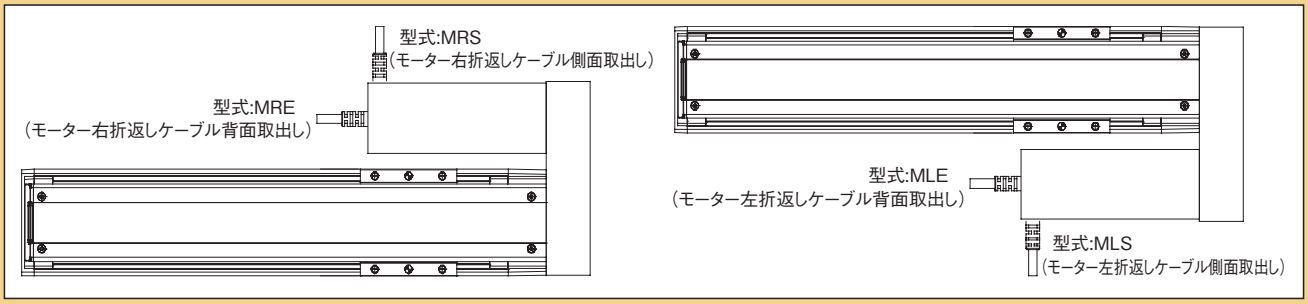
説 明 モーター折返しタイプのモーター折返し方向を指定する記号です。
左側折返しがML(全機種)、右側折返しがMR(全機種)、MLが標準となります。



ケーブル取出し方向変更(モーター折返しタイプ)

型 式 **MLE / MLS / MRE / MRS**

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。



スライダータイプ

カバー無し仕様

型 式 **NCO**

説 明 アクチュエーター本体のカバーを取除くことで、コストダウンとメンテナンス性をアップすることができます。

原点逆仕様

型 式 **NM**

説 明 通常原点位置はモーター側に設定されていますが、装置のレイアウトなど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いただき調整が必要となる場合があります）

ケーブルベア無し

型 式 **NT3 / NT4**

説 明 ケーブルベアを取外したタイプです。詳細は3-611ページをご確認ください。

背面取付け用プレート

型 式 **RP**

説 明 モーター折返しタイプの背面を装置に固定するための金具（プレート）です。
（注）RCS4は、製品ページの寸法図をご確認ください。

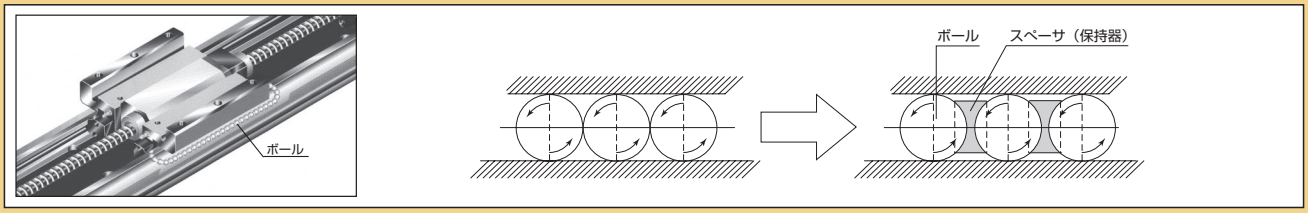
ボール保持機構付きガイド

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なくなるため動きがスムースになり、スライダーの動作性が向上します。

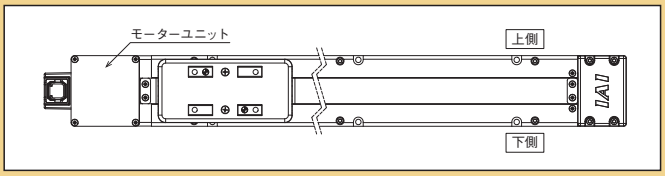
※ IS(P)B-SXL/MXL/LXL/WXM/WXMXではご使用できません。
※ IS(P)B/IS(P)DBのボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合には、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。
詳細は各タイプのページをご参照ください。



左横立て取付け仕様（RCP5-BA用）

型 式 **SIL**

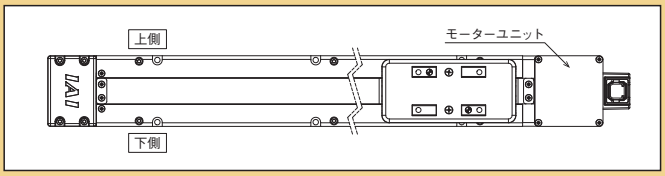
説 明 RCP5ベルトタイプで、モーターユニット左側の横立て設置を行う場合に選択していただくオプションです。



右横立て取付け仕様（RCP5-BA用）

型 式 **SIR**

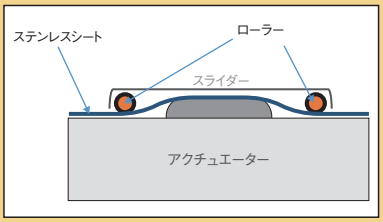
説 明 RCP5ベルトタイプで、モーターユニット右側の横立て設置を行う場合に選択していただくオプションです。



スライダー部ローラー仕様

型 式 **SR**

説 明 標準のスライダータイプのスライダー構造を、クリーン仕様と同様のローラー構造に変更します。
スライダー部ローラー仕様にすると、スライダーカバーの外観および寸法はクリーン仕様と同じになります。

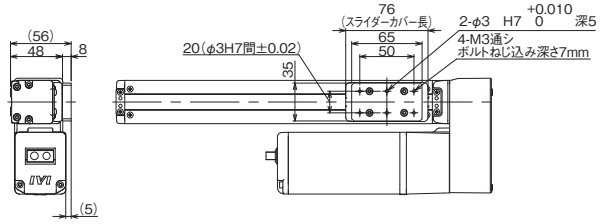


スライダースペーサー

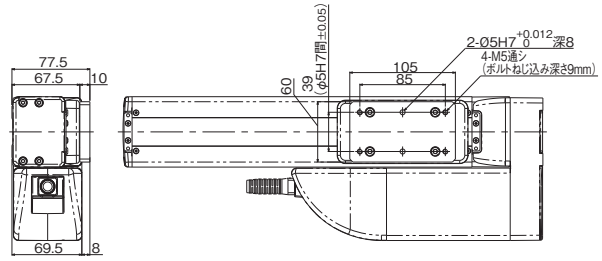
型 式 **SS**

説 明 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。(組付け出荷)

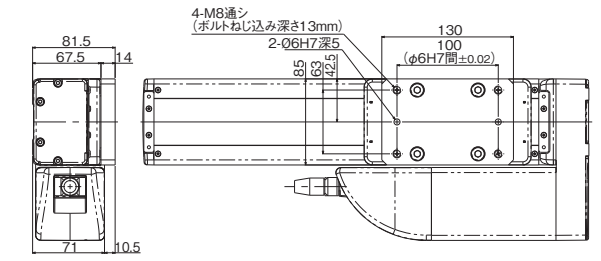
RCS4-SA4R
単品型式　RCS4-SS-SA4
(単品質量：0.06kg／材質：アルミ)



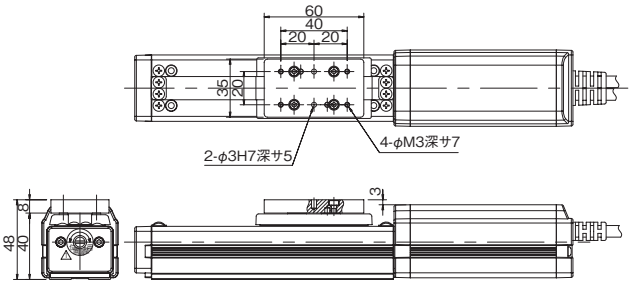
RCP6(S)-SA7R / RCS4-SA7R
単品型式　RCP6-SS-SA7
(単品質量：0.2kg／材質：アルミ)



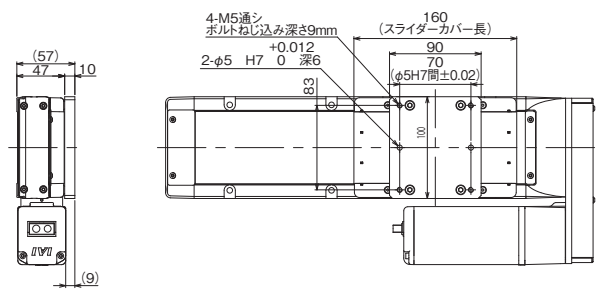
RCP6(S)-SA8R/RCS4-SA8R
単品型式　RCP6-SS-SA8
(単品質量：0.5kg／材質：アルミ)



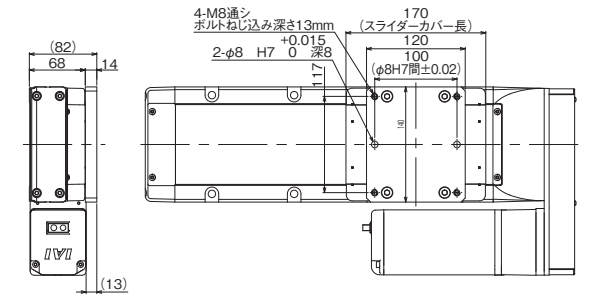
RCA-SA4□用
単品型式　RCA-SS-SA4
(単品質量：0.05kg／材質：アルミ)



RCS4-WSA10R
単品型式　RCS4-SS-WSA10
(単品質量：0.3kg／材質：アルミ)



RCS4-WSA14R
単品型式　RCS4-SS-WSA14
(単品質量：0.7kg／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ごとに規定されます。下表は、1m あたりの規格値になります。
ストロークごと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〕

（※）精度測定の方法はIAI検査基準によります。

「アルミベースと鉄ベース」の計算例（真直度高精度仕様 有り）

アルミベース **IS(P)B/IS(P)DB/IS(P)DBCRシリーズ**

例）ストローク 1500mmの場合
運動平行度 → 0.03mm（1mあたりの規格値） × 1.5m（ストローク） ＝ 0.045mm
運動真直度 → 0.02mm（1mあたりの規格値） × 1.5m（ストローク） ＝ 0.03mm
※小数点第4位を切り上げ

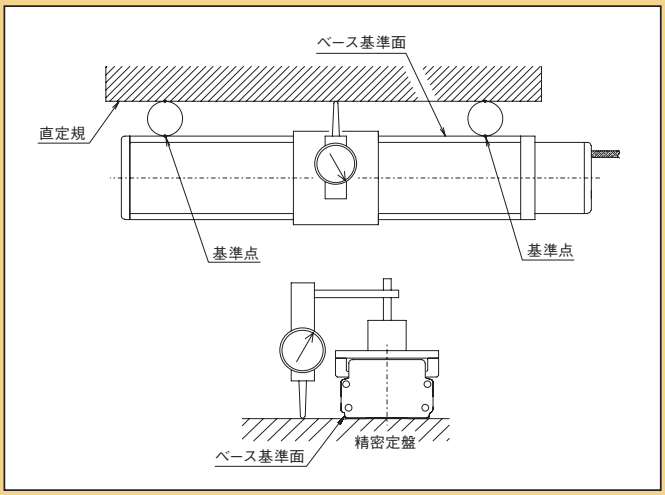
1 運動平行度（水平／垂直）

①ベース基準面とスライダー運動の平行度（水平）

ベースを精密定盤に固定した状態で、スライダー上のインジケーターをベース基準面の両端2点と平行に置いた直定規に当て、ストローク全域を移動させたときの測定値の最大差を表します。

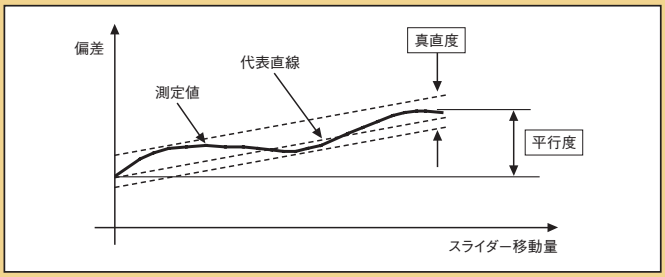
②ベース取付け面とスライダー運動の平行度（垂直）

ベースを精密定盤に固定した状態で、スライダー上のインジケーターを定盤に当て、ストローク全域を移動させたときの測定値の最大差を表します。



2 運動真直度（水平／垂直）

ベースを精密定盤に固定した状態で、直定規もしくはオートコリメーターを用いて測定したスライダー運動の代表直線からのずれ量を表します。



ユーザー用ケーブルベア取付け方向

型 式 **UM3 / UM4**

説 明 ユーザー用ケーブルベアを追加した仕様です。詳細は3-612ページをご確認ください。

ダブルスライダー仕様

型　式　**W**

説　明　ボールねじまたは駆動ベルト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、許容モーメントおよび張出し負荷長を大きくすることができます。
出荷時、駆動スライダーとフリースライダーは連結されておりません。
お客様にてスライダーを連結してご使用ください。

スライダータイプ

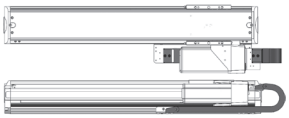
ケーブルベア選択オプション（NSA シリーズ）

ケーブルベア選択オプションでは、取付け方向の変更や容量を増やした拡張ケーブルへの変更、ユーザー用ケーブルベアの追加などが選択できます。
下記10種類から必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。

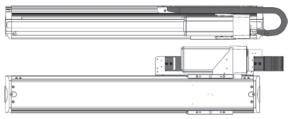
標準ケーブルベア取付け方向

型　式 **CT3 / CT4**

説　明 ケーブルベアの取付け方向を2種類から選択できます。



取付け方向３（標準）
記号：CT3

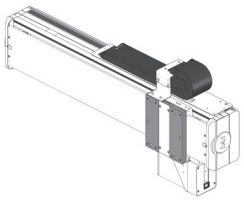


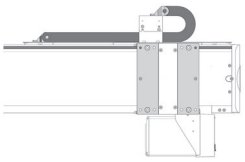
取付け方向４（勝手違い）
記号：CT4

拡張ケーブルベア取付け方向（横立て）

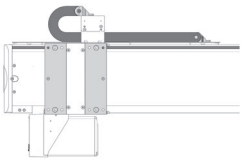
型　式 **ET5 / ET6**

説　明 アクチュエーターを横立てにて設置するタイプです。
スライダー下部にモーター、上部にケーブルベアを配置しています。
マルチスライダーで「勝手違い」を選択した場合は、スライダーに割り振られた番号が入れ替わります。





取付け方向５（標準）
記号：ET5

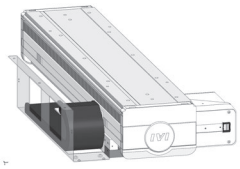


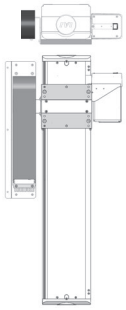
取付け方向６（勝手違い）
記号：ET6

拡張ケーブルベア取付け方向（天吊り）

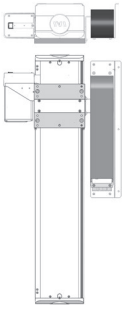
型　式 **ET7 / ET8**

説　明 アクチュエーターを天吊りにて設置するタイプです。
水平設置に対し、ケーブルベアは天地逆の取付けとなります。ガイドレールはお客様にて設置固定が必要です。
マルチスライダーで「勝手違い」を選択した場合は、スライダーに割り振られた番号が入れ替わります。





取付け方向７（標準）
記号：ET7

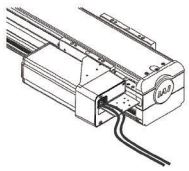


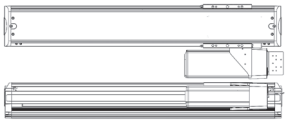
取付け方向８（勝手違い）
記号：ET8

ケーブルベア無し

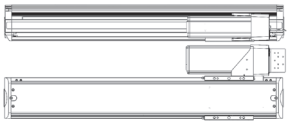
型　式 **NT3 / NT4**

説　明 ケーブルベアを外したタイプです。
ケーブルベア内配線用ケーブルが取出された状態となります。





取付け方向３（標準）
記号：NT3

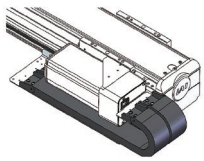


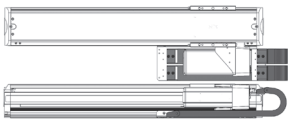
取付け方向４（勝手違い）
記号：NT4

ユーザー用ケーブルベア取付け方向

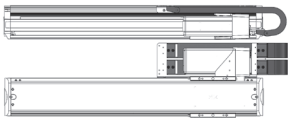
型　式 **UM3 / UM4**

説　明 ケーブルベアを追加したタイプです。標準のケーブルベアでは容量が足りない場合にお選びください。





取付け方向３（標準）
記号：UM3

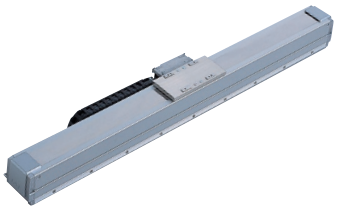


取付け方向４（勝手違い）
記号：UM4

リニアサーボタイプ

リニアサーボモーター（インクリメンタル　シャフトタイプ）

LSA-S6SS	3-615
LSA-S6SM	3-619
LSA-S8SS	3-623
LSA-S8SM	3-627
LSA-S8HS	3-631
LSA-S8HM	3-635
LSA-S10SS	3-639
LSA-S10SM	3-643
LSA-S10HS	3-647
LSA-S10HM	3-651



リニアサーボモーター（疑似アブソリュート　中型タイプ）

LSAS-N10SS	3-655
LSAS-N10SM	3-659
LSAS-N15SS	3-663
LSAS-N15SM	3-667
LSAS-N15HS	3-671
LSAS-N15HM	3-675

リニアサーボモーター（インクリメンタル　大型タイプ）

LSA-W21SS	3-679
LSA-W21SM	3-681
LSA-W21HS	3-683
LSA-W21HM	3-685

選定の目安	3-687
オプション	3-689

総合カタログ2025非掲載機種

下記機種は、2025 年度版の総合カタログに掲載しておりませんが、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
https://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/

Web製品情報
https://www.iai-robot.co.jp/product/series/lsa.html

分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
リニアサーボタイプ	LSA-N10SS	総合カタログ2017	○
	LSA-N10SM		
	LSA-N15SS		
	LSA-N15SM		
	LSA-N15HS		
	LSA-N15HM		

LSA-S6SS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 60mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S6SS - I - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	S6SS	I インクリメンタル	100 100W	48～1248 48mm～1248mm（48mmごと）	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
48	–	672	–
96	–	720	–
144	–	768	–
192	–	816	–
240	–	864	–
288	–	912	–
336	–	960	–
384	–	1008	–
432	–	1056	–
480	–	1104	–
528	–	1152	–
576	–	1200	–
624	–	1248	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

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
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
	CT3	3-689	–		US6	3-689	–
	CT4	3-689	–	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-689	–		UM2	3-689	–
	CT6	3-689	–		UM3	3-689	–
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–		UM4	3-689	–
	US2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–
	US3	3-689	–		UM6	3-689	–
	US4	3-689	–				

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

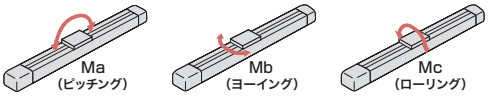
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	3
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2500
		定格加減速度 (G)	1
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	15
		最大推力 (N)	60
ストローク		最小ストローク (mm)	48
		最大ストローク (mm)	1248
		ストロークピッチ (mm)	48

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：50N·m
	Mb：71N·m
	Mc：17N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

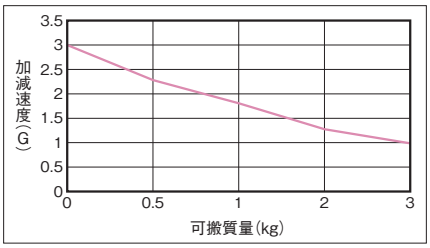


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	48～1248 (48mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

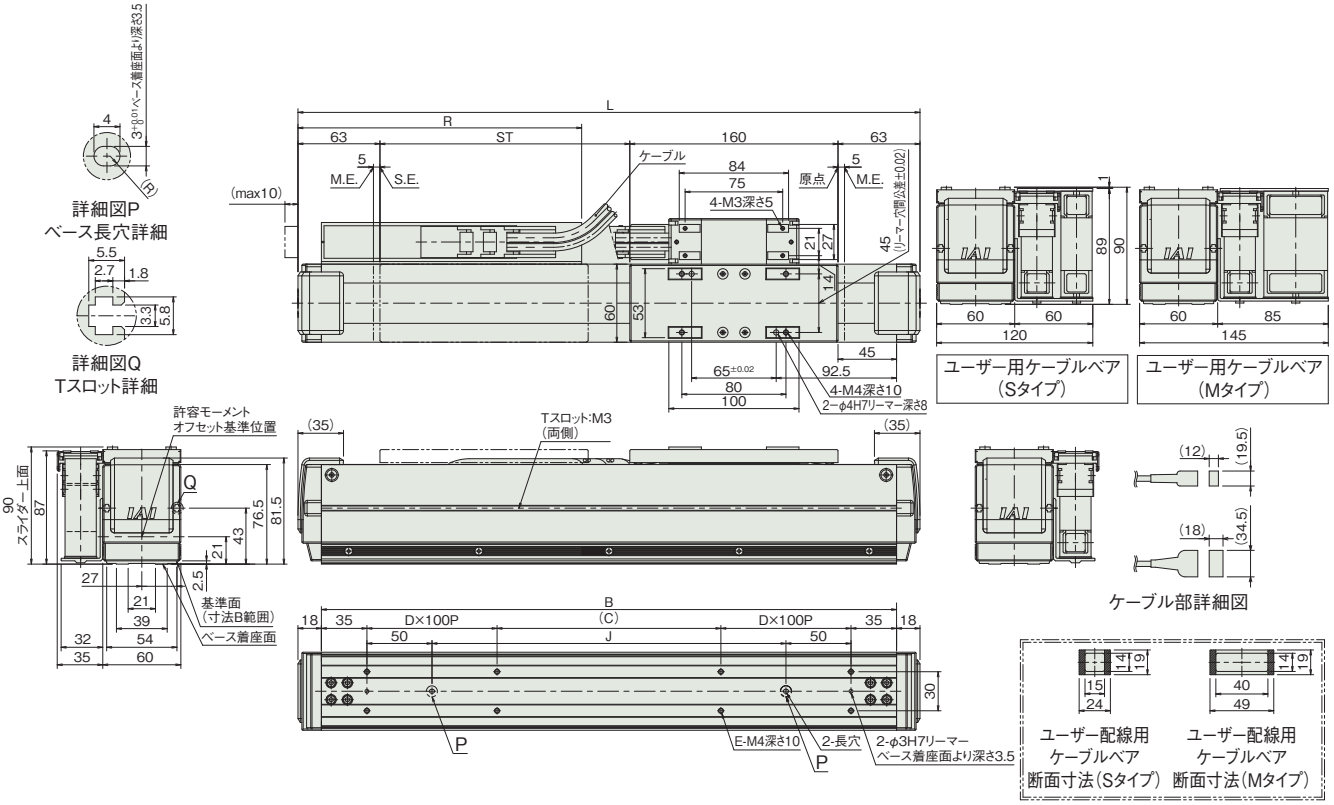
寸法図

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

■水平仕様（標準）

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

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	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
B	298	346	394	442	490	538	586	634	682	730	778	826	874	922	970	1018	1066	1114	1162	1210	1258	1306	1354	1402	1450	1498
C	28	76	124	172	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
J	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
R	148	173	198	223	248	273	298	323	348	373	398	423	448	473	498	523	548	573	598	623	648	673	698	723	748	773

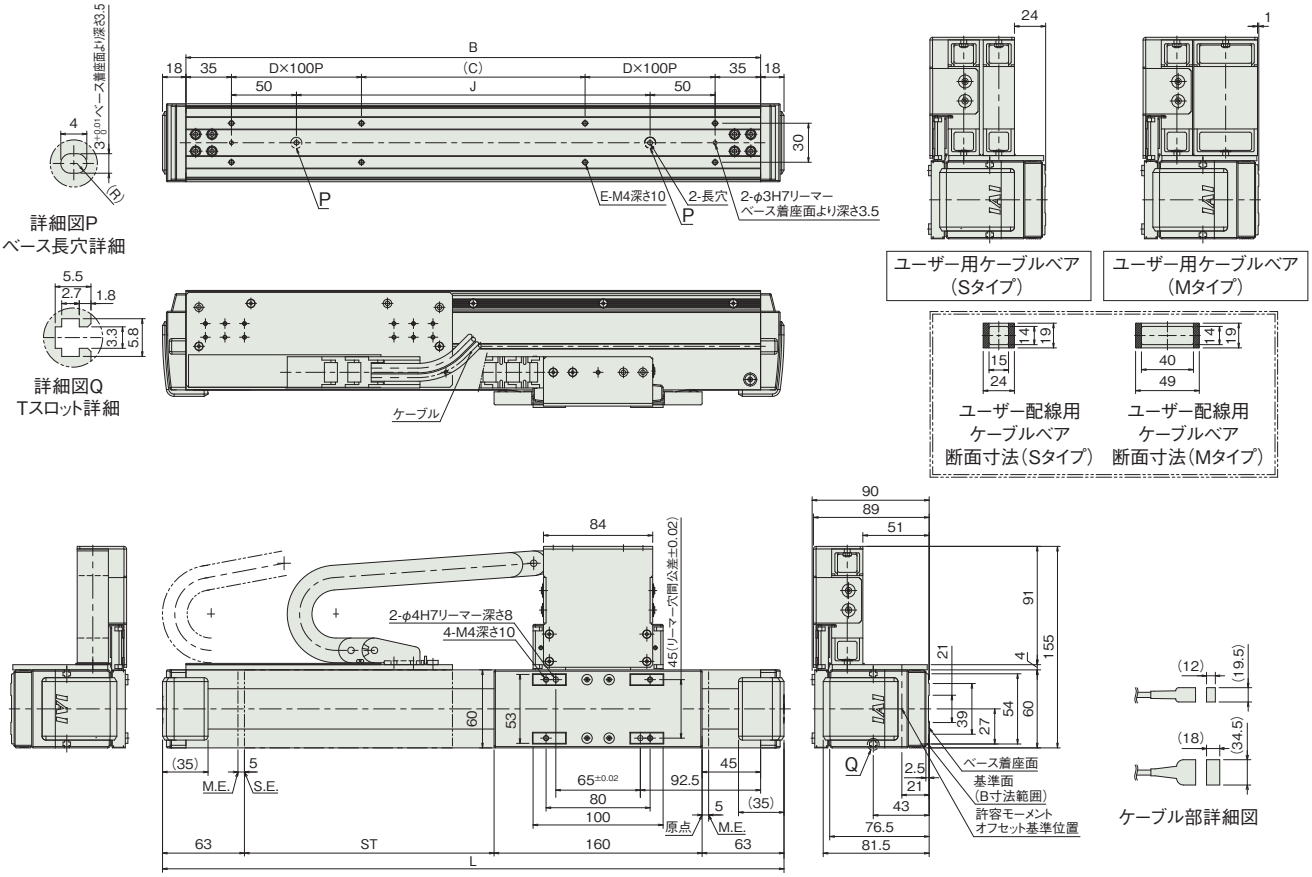
■ストローク別質量

ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
質量(kg)	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。
(注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。
(注) ユーザー用ケーブルベアオプションUM5を選択の場合は、ケーブルベア脇に干渉物がないように空間を確保してご使用ください。なお、空間を確保できない場合はUS5(Sタイプ)をご使用ください。

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	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
B	298	346	394	442	490	538	586	634	682	730	778	826	874	922	970	1018	1066	1114	1162	1210	1258	1306	1354	1402	1450	1498
C	28	76	124	172	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
J	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328

■ストローク別質量

ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
質量(kg)	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	6.9	7.1	7.3	7.5	7.8	8.0	8.2	8.4	8.6	8.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S6SM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 60mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S6SM - I - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	S6SM	I インクリメンタル	100 100W	40 ～ 1048 40mm ～ 1048mm (48mmごと)	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置してください。
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
40	–	568	–
88	–	616	–
136	–	664	–
184	–	712	–
232	–	760	–
280	–	808	–
328	–	856	–
376	–	904	–
424	–	952	–
472	–	1000	–
520	–	1048	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置 +標準ケーブルベア	CT5	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–
横立て設置 +ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 +ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

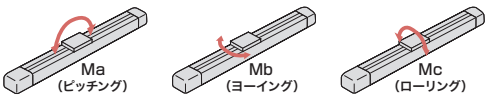
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	1
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	15
		最大推力(N)	60
ストローク		最小ストローク(mm)	40
		最大ストローク(mm)	1048
		ストロークピッチ(mm)	48

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：50N·m
	Mb：71N·m
	Mc：17N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

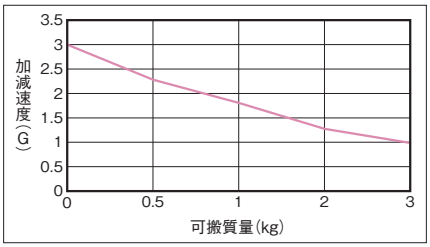


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	40～1048 (48mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

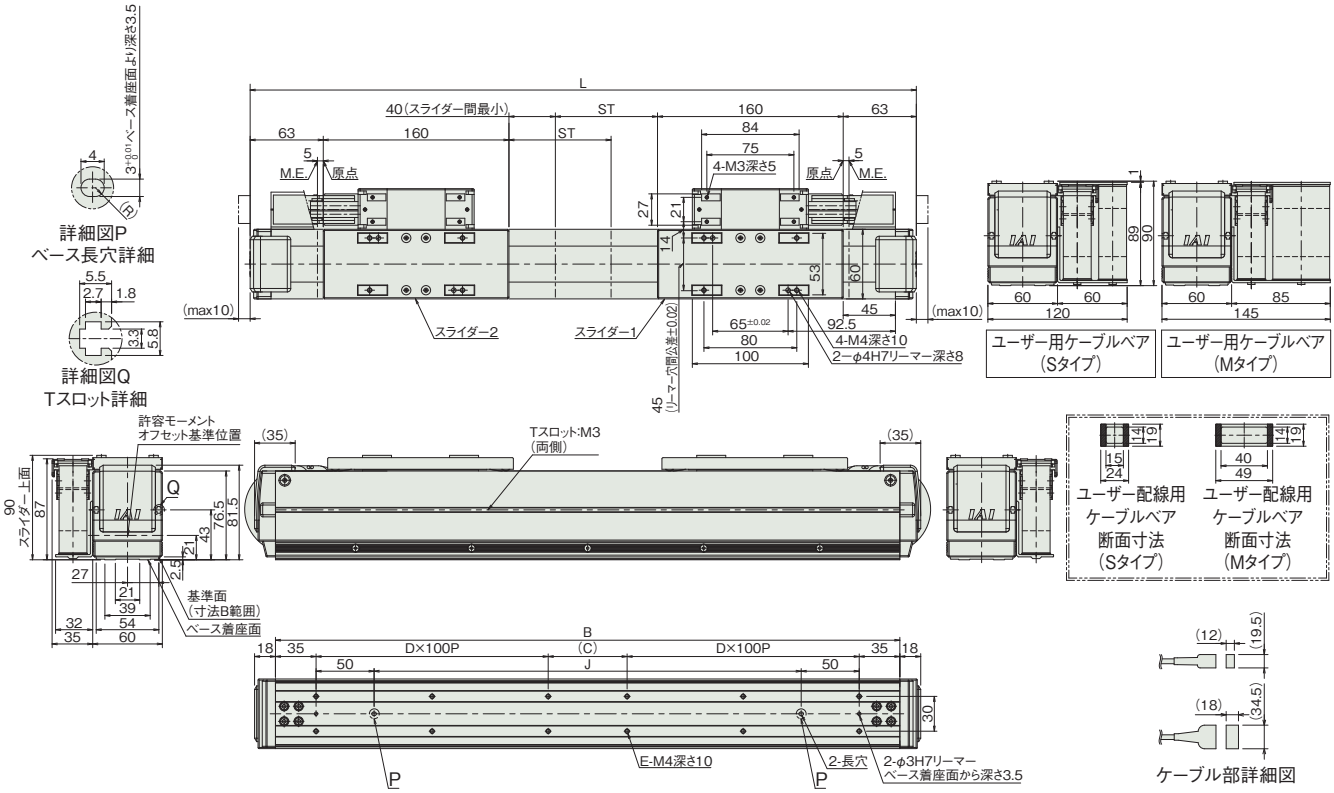
寸法図

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

■水平仕様（標準）

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
L	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
B	490	538	586	634	682	730	778	826	874	922	970	1018	1066	1114	1162	1210	1258	1306	1354	1402	1450	1498
C	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
D	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
J	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328

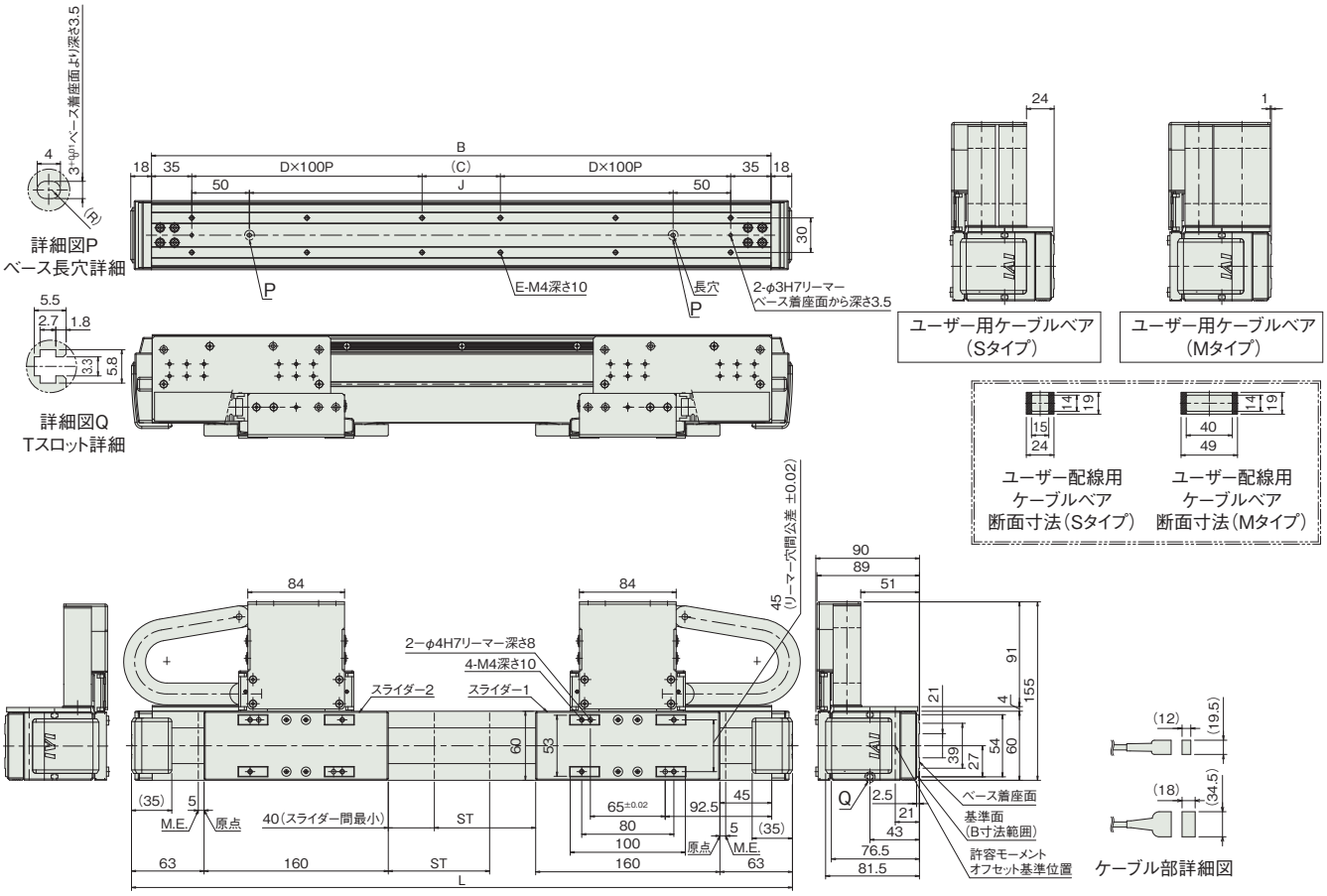
■ストローク別質量

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
質量(kg)	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.1	9.3	9.5	9.8

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。
(注) ユーザー用ケーブルベアオプションUM5を選択の場合は、ケーブルベア脇に干渉物がないように空間を確保してご使用ください。なお、空間を確保できない場合はUS5(Sタイプ)をご使用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
L	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
B	490	538	586	634	682	730	778	826	874	922	970	1018	1066	1114	1162	1210	1258	1306	1354	1402	1450	1498
C	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
D	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
J	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328

■ストローク別質量

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
質量(kg)	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	6.9	7.1	7.3	7.5	7.7	8.0	8.2	8.4	8.6	8.8	9.0	9.2	9.4	9.6	9.8	10.0	10.3

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S8SS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 80mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S8SS - I - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	S8SS	I インクリメンタル	100 100W	60 ～ 1620 60mm ～ 1620mm (60mm ごと)	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
60	–	900	–
120	–	960	–
180	–	1020	–
240	–	1080	–
300	–	1140	–
360	–	1200	–
420	–	1260	–
480	–	1320	–
540	–	1380	–
600	–	1440	–
660	–	1500	–
720	–	1560	–
780	–	1620	–
840	–		

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

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
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
	CT3	3-689	–		US6	3-689	–
	CT4	3-689	–	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-689	–		UM2	3-689	–
	CT6	3-689	–		UM3	3-689	–
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–		UM4	3-689	–
	US2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–
	US3	3-689	–		UM6	3-689	–
	US4	3-689	–				

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

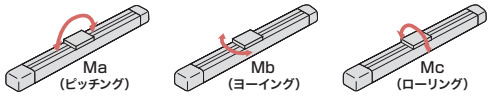
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	1
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	25
		最大推力(N)	100
ストローク		最小ストローク(mm)	60
		最大ストローク(mm)	1620
		ストロークピッチ(mm)	60

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：43N·m
	Mb：61N·m
	Mc：29N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

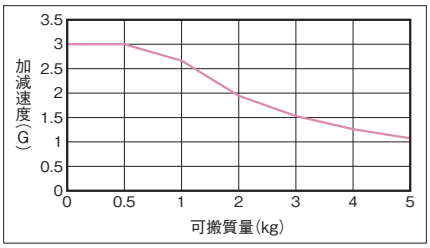


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60～1620 (60mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

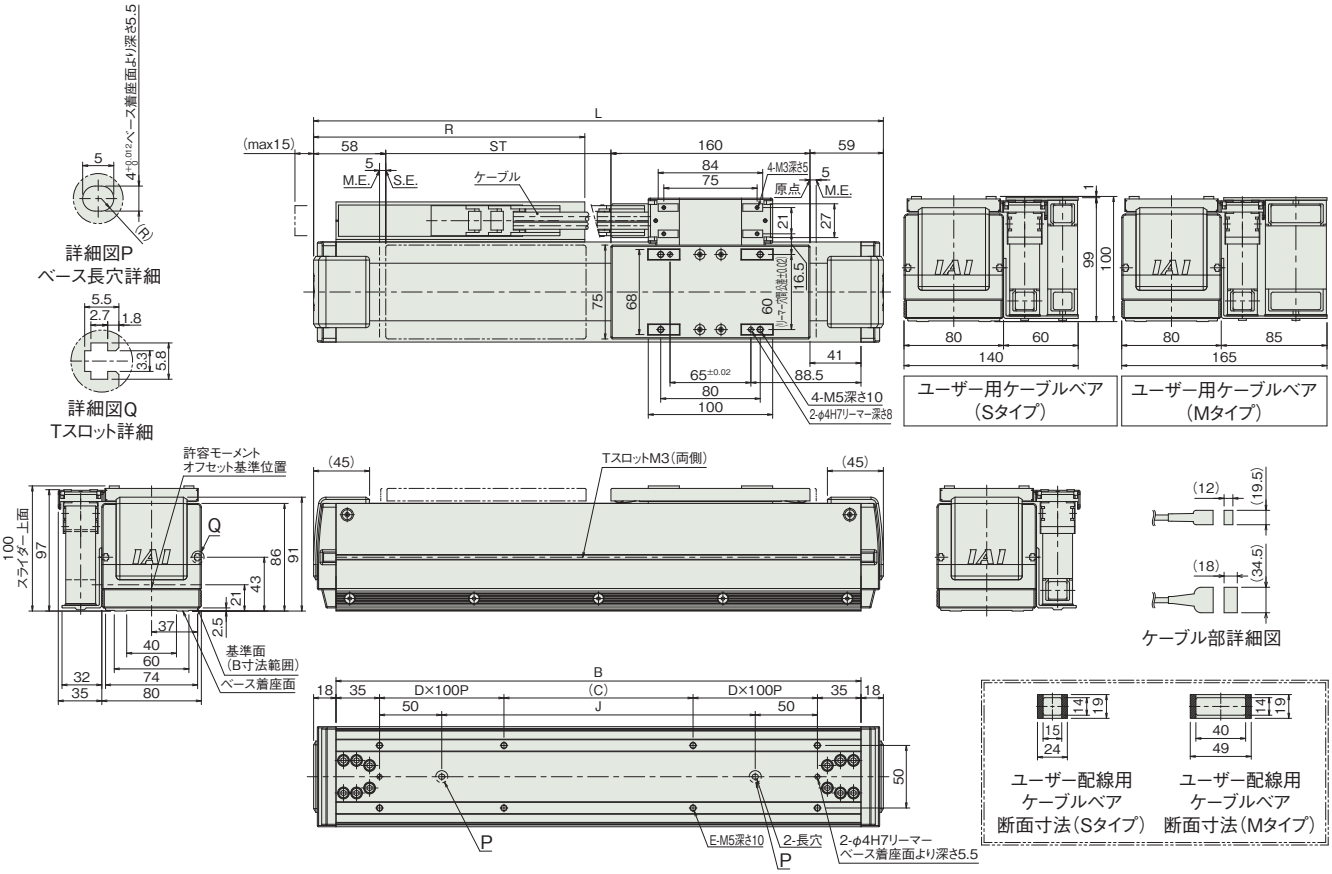
寸法図

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

■水平仕様（標準）

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

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	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
B	302	362	422	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862
C	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
J	132	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
R	173	198	223	248	273	298	323	348	398	423	448	473	498	548	573	598	623	648	698	723	748	773	798	848	873	898	923

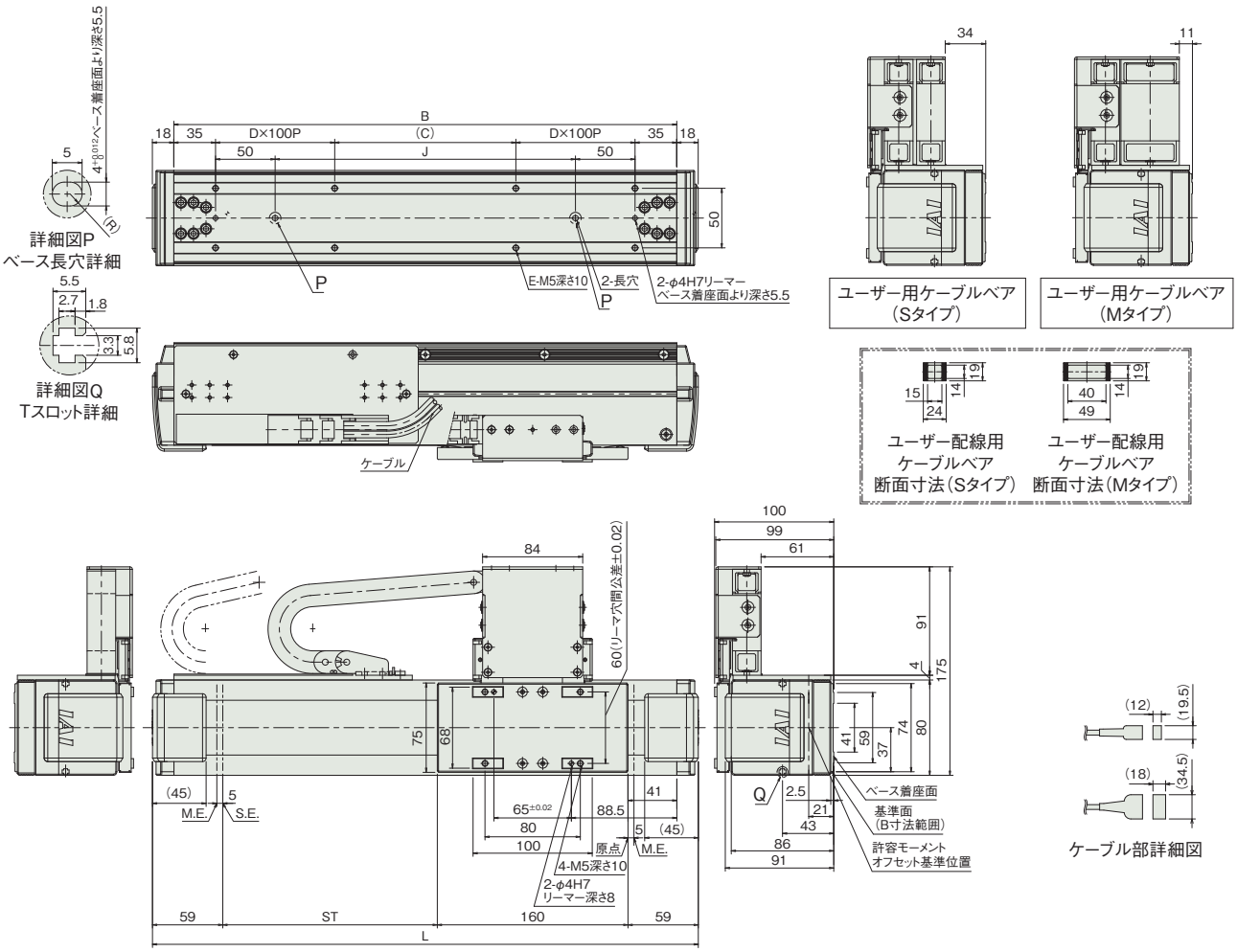
■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
質量(kg)	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.2	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.7

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。
(注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。

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	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
B	302	362	422	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862
C	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
J	132	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
質量(kg)	4.9	5.2	5.6	5.9	6.3	6.6	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7	12.0	12.4	12.7	13.1	13.4	13.8	14.2

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S8SM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 80mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S8SM - I - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	S8SM	I インクリメンタル	100 100W	60～1440 60mm～1440mm (60mmごと)	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置してください。
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
60	–	780	–
120	–	840	–
180	–	900	–
240	–	960	–
300	–	1020	–
360	–	1080	–
420	–	1140	–
480	–	1200	–
540	–	1260	–
600	–	1320	–
660	–	1380	–
720	–	1440	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置 +標準ケーブルベア	CT5	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–
横立て設置 +ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 +ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

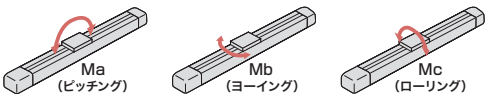
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	1
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	25
		最大推力(N)	100
ストローク		最小ストローク(mm)	60
		最大ストローク(mm)	1440
		ストロークピッチ(mm)	60

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：43N·m
	Mb：61N·m
	Mc：29N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

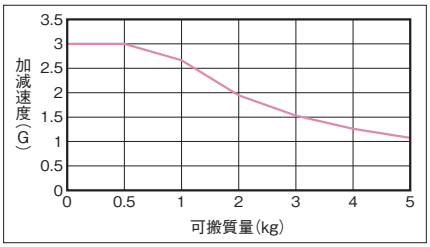


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60～1440 (60mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

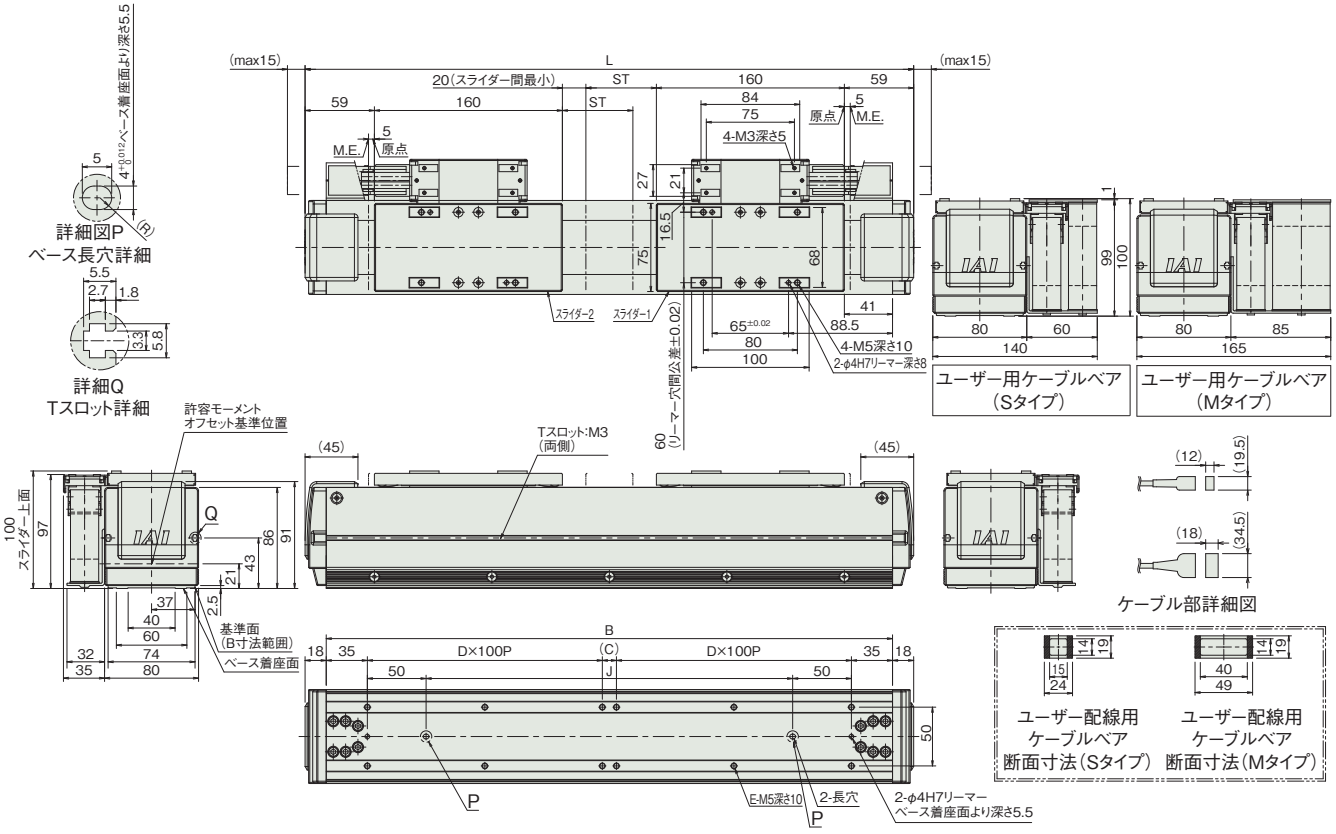
寸法図

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

■水平仕様（標準）

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
L	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
B	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862
C	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
D	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
E	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
J	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692

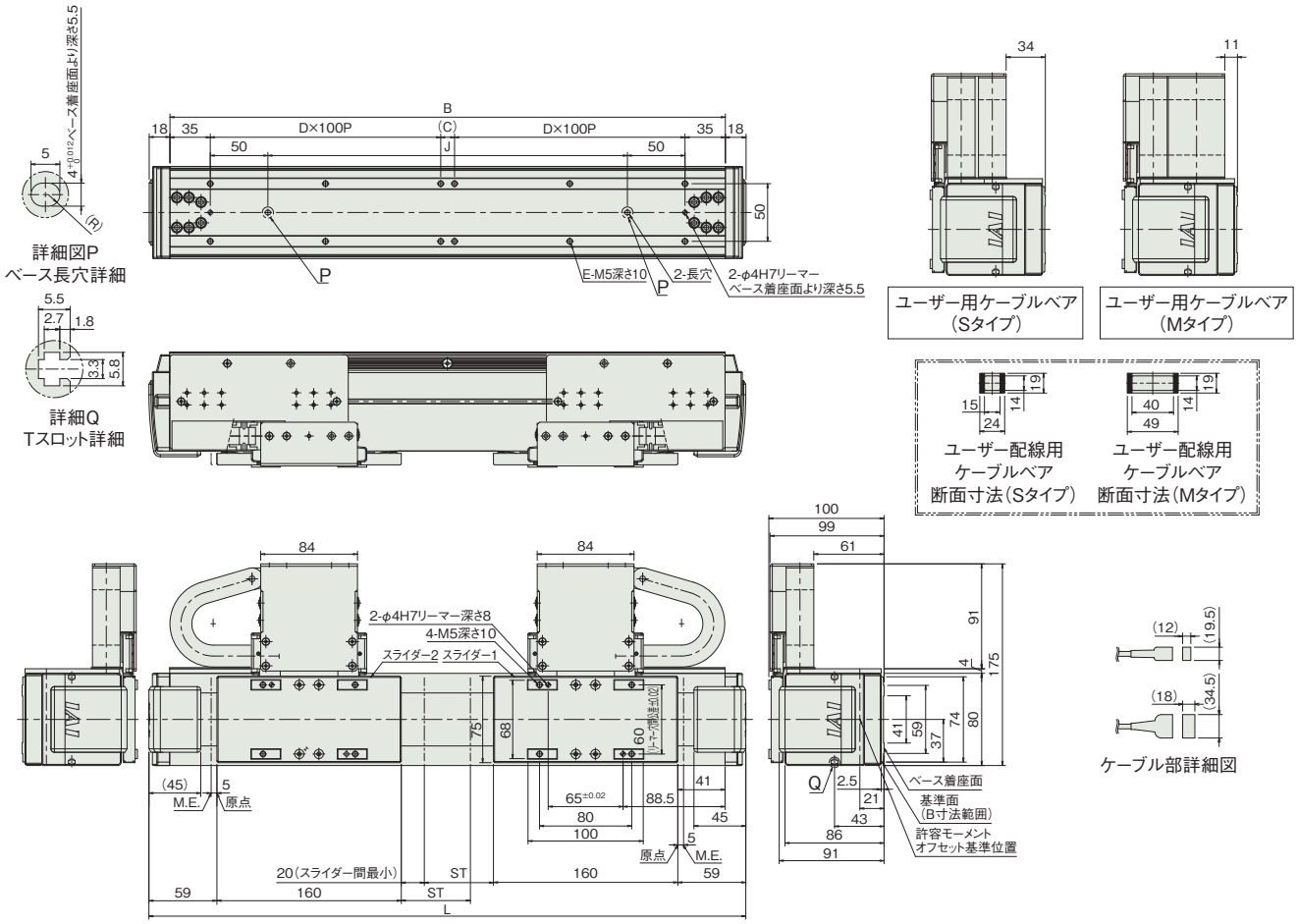
■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
質量(kg)	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	10.9	11.3	11.6	12.0	12.4	12.7	13.1	13.4	13.8	14.1	14.5	14.9	15.2	15.6

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
L	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
B	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862
C	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
D	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
E	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
J	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
質量(kg)	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	13.0	13.4	13.7	14.1	14.4	14.8	15.1	15.5	15.9	16.2	16.6

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S8HS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 80mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S8HS - I - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	S8HS	I インクリメンタル	100 100W	60～1620 60mm～1620mm（60mmごと）	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
60	–	900	–
120	–	960	–
180	–	1020	–
240	–	1080	–
300	–	1140	–
360	–	1200	–
420	–	1260	–
480	–	1320	–
540	–	1380	–
600	–	1440	–
660	–	1500	–
720	–	1560	–
780	–	1620	–
840	–		

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

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
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
	CT3	3-689	–		US6	3-689	–
	CT4	3-689	–	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-689	–		UM2	3-689	–
	CT6	3-689	–		UM3	3-689	–
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–		UM4	3-689	–
	US2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–
	US3	3-689	–		UM6	3-689	–
	US4	3-689	–				

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

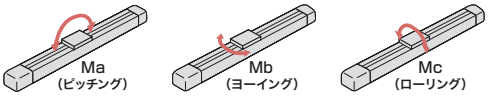
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	7
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2500
		定格加減速度 (G)	1
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	35
		最大推力 (N)	140
ストローク		最小ストローク (mm)	60
		最大ストローク (mm)	1620
		ストロークピッチ (mm)	60

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：79N·m
	Mb：114N·m
	Mc：29N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

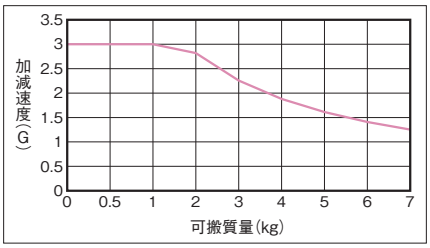


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60～1620 (60mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



（注） デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

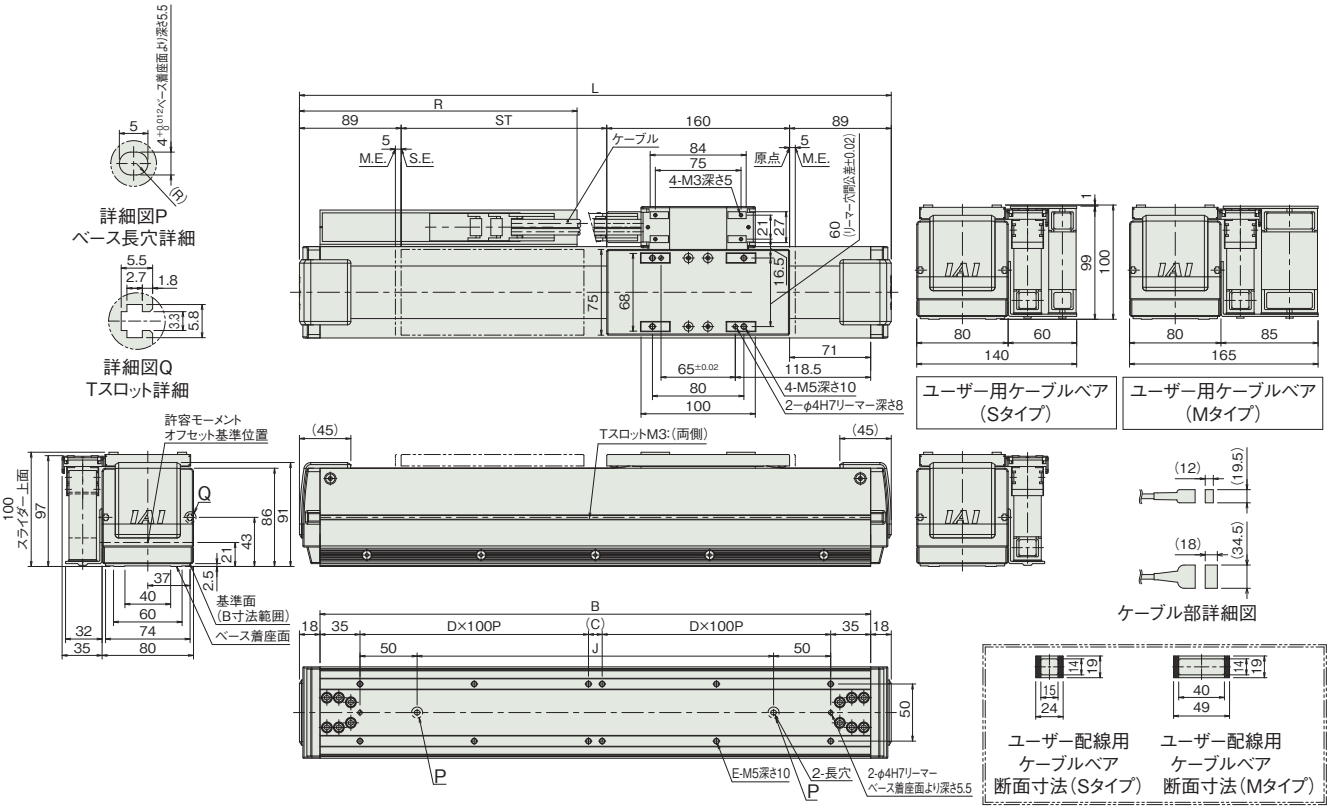
寸法図

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

■水平仕様（標準）

（注）原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
（注）標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

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	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
B	362	422	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862	1922
C	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
D	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
E	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
J	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
R	198	223	248	273	298	323	348	398	423	448	473	498	548	573	598	623	648	698	723	748	773	798	848	873	898	923	948

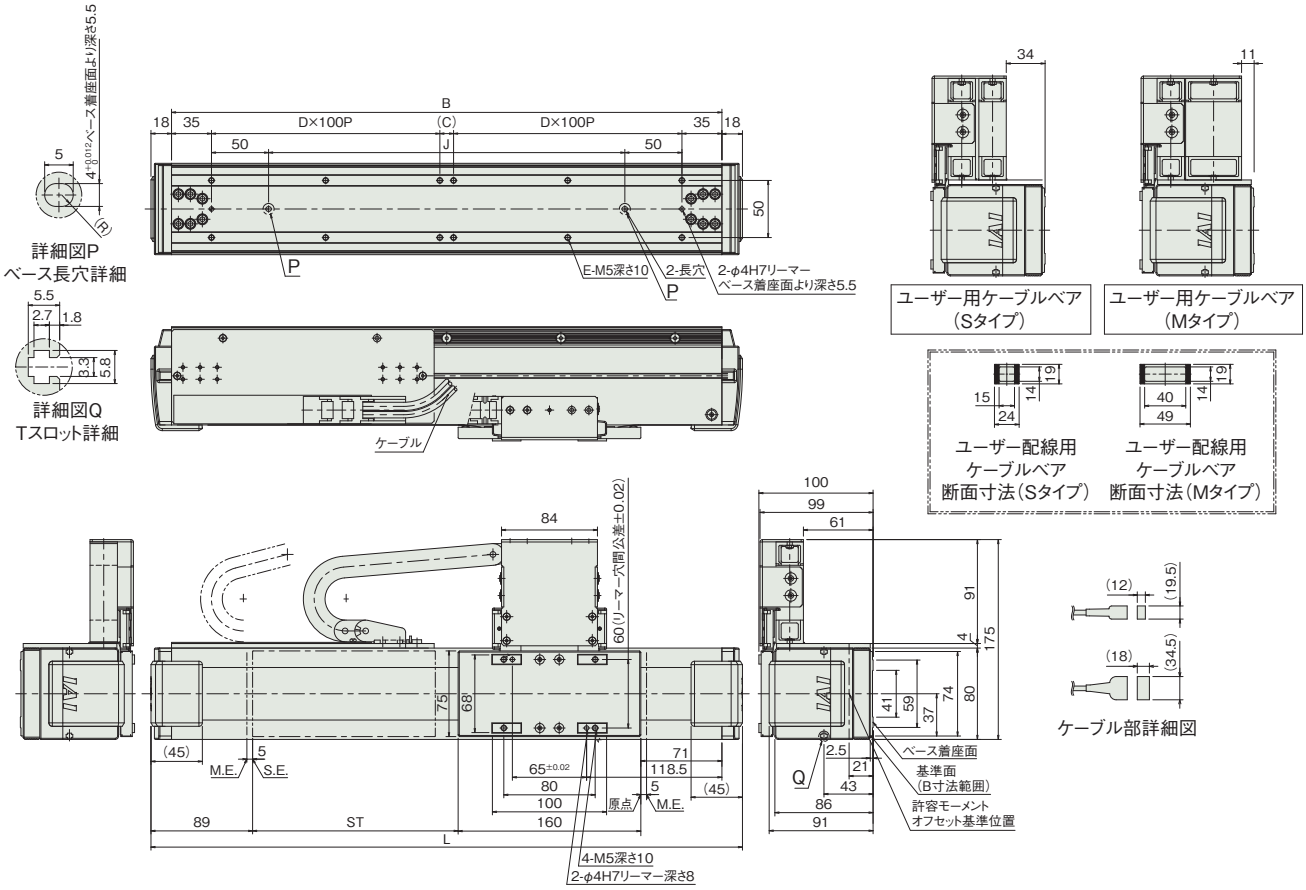
■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
質量(kg)	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.1	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	10.0	10.4	10.7	11.1	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9	13.2	13.6	13.9	14.3

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。
(注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。

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	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
B	362	422	482	542	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862	1922
C	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
D	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
E	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
J	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
質量(kg)	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	13.0	13.4	13.7	14.1	14.4	14.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S8HM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 80mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA	S8HM	I	100					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	100 100W	60～1380 60mm～1380mm(60mmごと)	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置してください。
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
60	–	780	–
120	–	840	–
180	–	900	–
240	–	960	–
300	–	1020	–
360	–	1080	–
420	–	1140	–
480	–	1200	–
540	–	1260	–
600	–	1320	–
660	–	1380	–
720	–		

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置 +標準ケーブルベア	CT5	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–
横立て設置 +ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 +ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

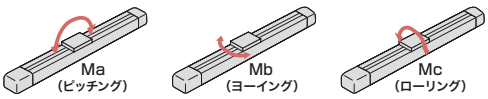
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	1
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	35
		最大推力(N)	140
ストローク		最小ストローク(mm)	60
		最大ストローク(mm)	1380
		ストロークピッチ(mm)	60

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント(注1)	Ma：79N·m
	Mb：114N·m
	Mc：29N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

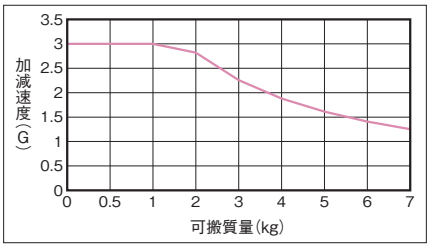


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60～1380 (60mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

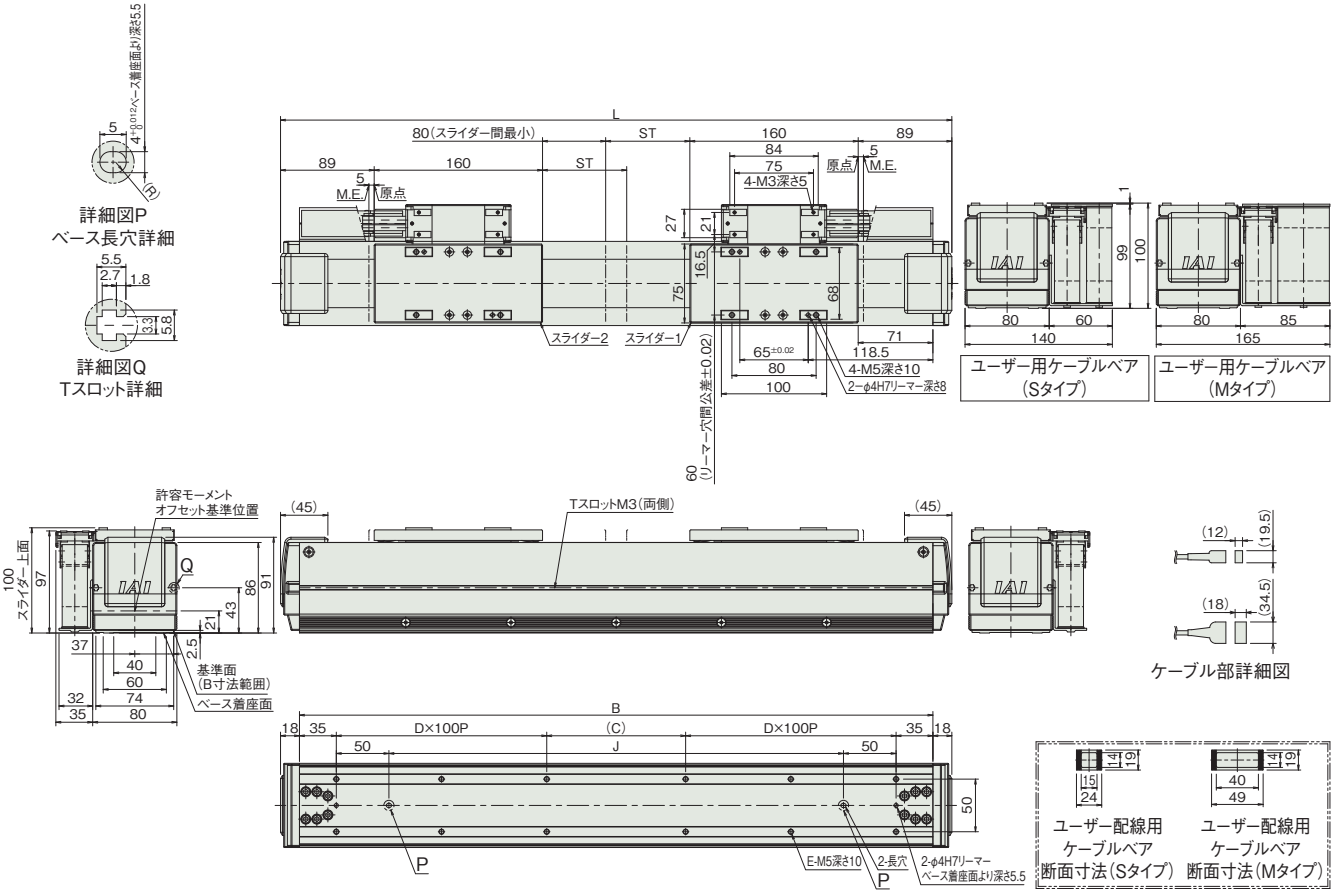
寸法図

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

■水平仕様（標準）

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
B	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862	1922
C	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
D	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
E	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
J	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752

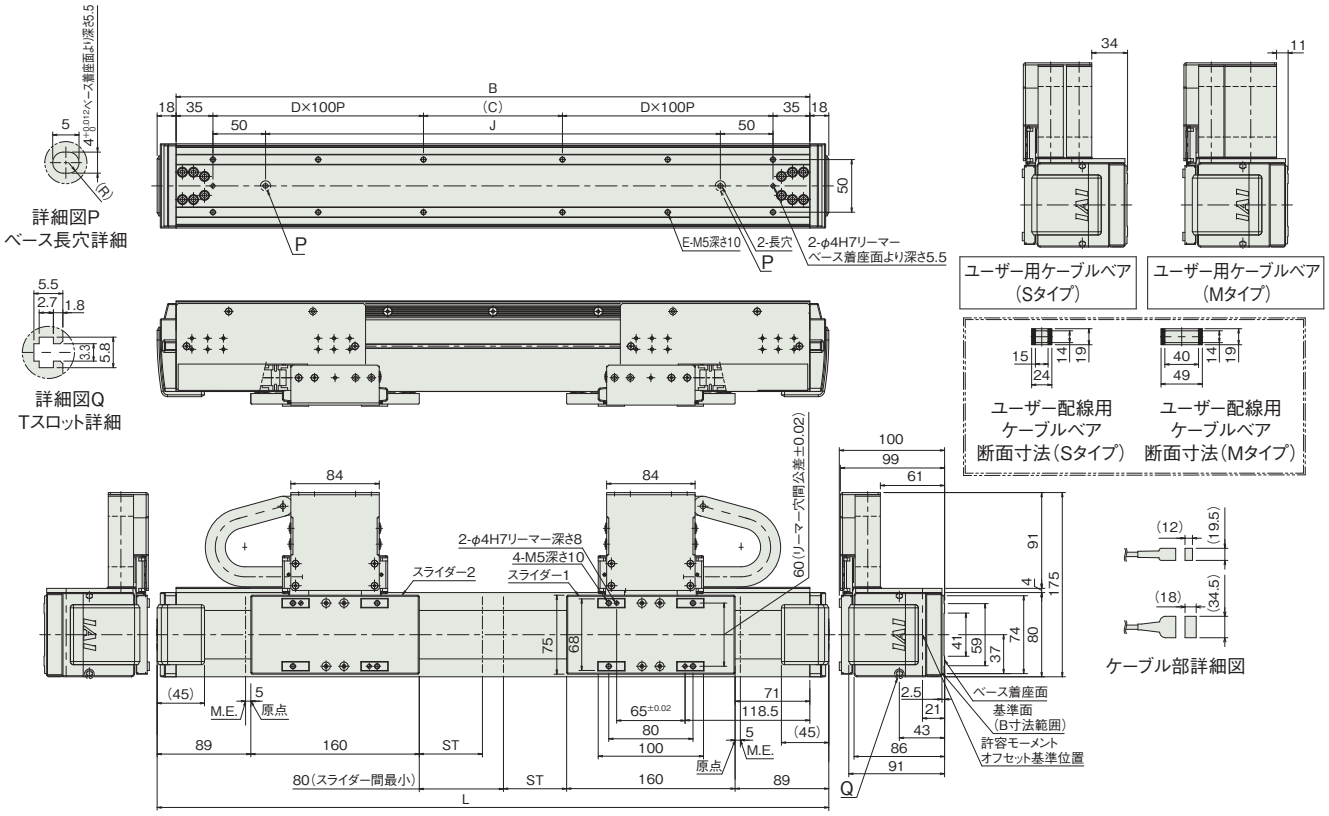
■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
質量(kg)	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.6	14.0	14.4	14.7	15.1	15.4	15.8	16.1	16.5

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
B	602	662	722	782	842	902	962	1022	1082	1142	1202	1262	1322	1382	1442	1502	1562	1622	1682	1742	1802	1862	1922
C	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
D	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
E	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
J	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752

■ストローク別質量

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
質量(kg)	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9	13.2	13.6	13.9	14.3	14.6	15.0	15.4	15.7	16.1	16.4	16.8	17.1	17.5

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S10SS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 100mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S10SS - I - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	S10SS	I インクリメンタル	200 200W	90～2070 90mm～2070mm（90mmごと）	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
90	–	1170	–
180	–	1260	–
270	–	1350	–
360	–	1440	–
450	–	1530	–
540	–	1620	–
630	–	1710	–
720	–	1800	–
810	–	1890	–
900	–	1980	–
990	–	2070	–
1080	–		

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

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
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
	CT3	3-689	–		US6	3-689	–
	CT4	3-689	–	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-689	–		UM2	3-689	–
	CT6	3-689	–		UM3	3-689	–
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–		UM4	3-689	–
	US2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–
	US3	3-689	–		UM6	3-689	–
	US4	3-689	–				

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

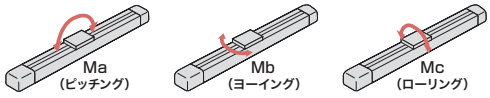
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2500
		定格加減速度 (G)	1
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	65
		最大推力 (N)	260
ストローク		最小ストローク (mm)	90
		最大ストローク (mm)	2070
		ストロークピッチ (mm)	90

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：56N·m
	Mb：80N·m
	Mc：48N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

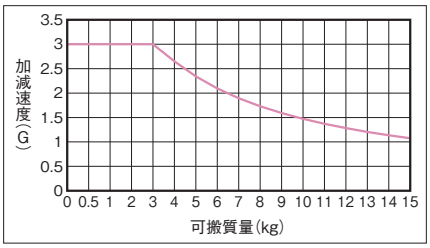


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	90～2070 (90mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



（注） デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

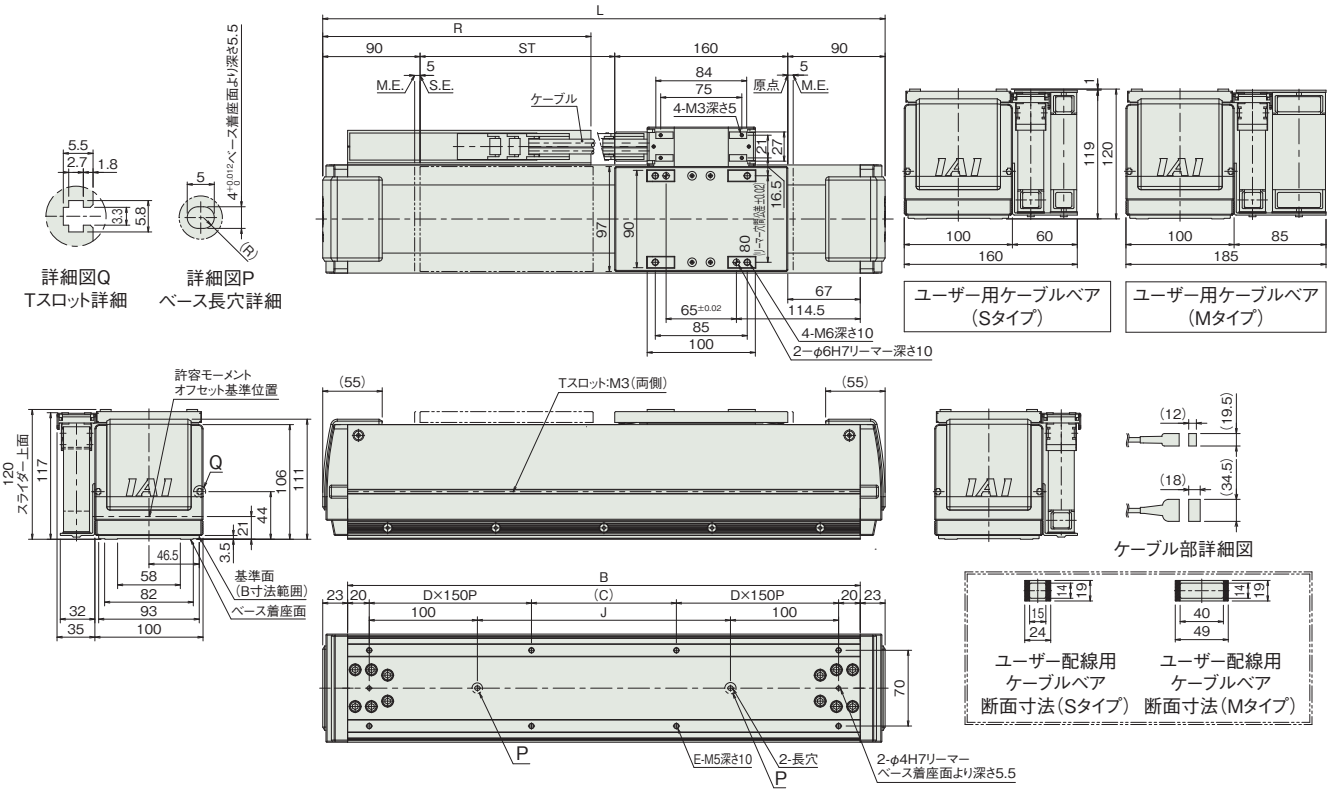
寸法図

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

■水平仕様（標準）

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

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	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
B	384	474	564	654	744	834	924	1014	1104	1194	1284	1374	1464	1554	1644	1734	1824	1914	2004	2094	2184	2274	2364
C	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
R	203	253	278	328	378	428	478	503	553	603	653	703	728	778	828	878	928	953	1003	1053	1103	1153	1178

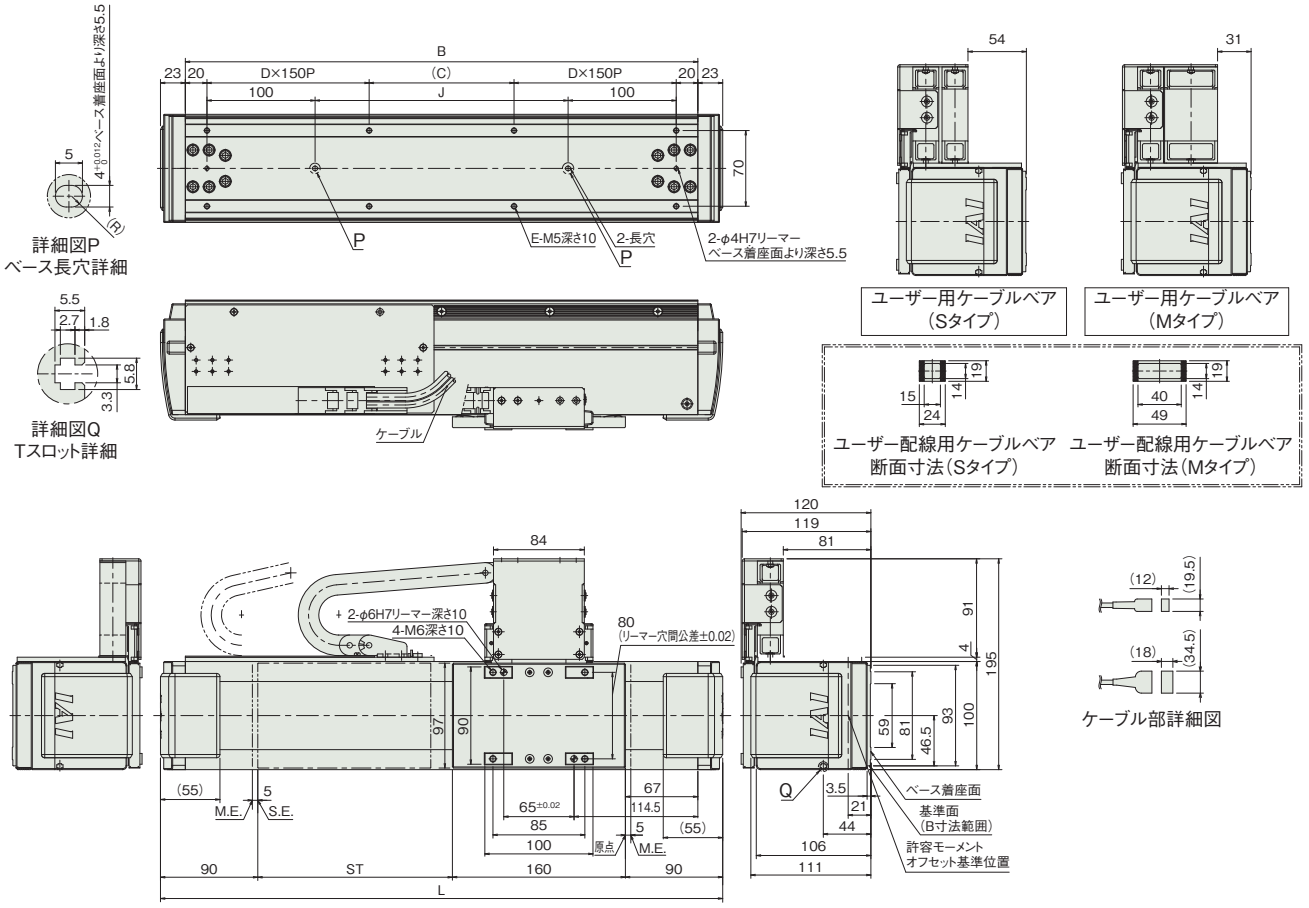
■ストローク別質量

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
質量(kg)	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7	12.6	13.4	14.2	15.1	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。
(注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。

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	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
B	384	474	564	654	744	834	924	1014	1104	1194	1284	1374	1464	1554	1644	1734	1824	1914	2004	2094	2184	2274	2364
C	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ストローク別質量

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
質量(kg)	8.9	9.7	10.6	11.4	12.2	13.1	13.9	14.7	15.6	16.4	17.2	18.1	18.9	19.7	20.6	21.4	22.2	23.1	23.9	24.7	25.6	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	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S10SM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 100mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S10SM - I - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	S10SM	I インクリメンタル	200 200W	60～1860 60mm～1860mm (90mmごと)	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置してください。
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
60	–	1050	–
150	–	1140	–
240	–	1230	–
330	–	1320	–
420	–	1410	–
510	–	1500	–
600	–	1590	–
690	–	1680	–
780	–	1770	–
870	–	1860	–
960	–		

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置 +標準ケーブルベア	CT5	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–
横立て設置 +ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 +ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

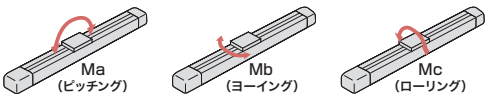
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	1
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	65
		最大推力(N)	260
ストローク		最小ストローク(mm)	60
		最大ストローク(mm)	1860
		ストロークピッチ(mm)	90

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：56N·m
	Mb：80N·m
	Mc：48N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

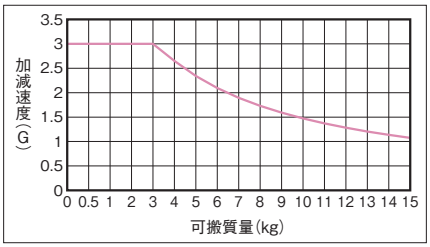


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60～1860 (90mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

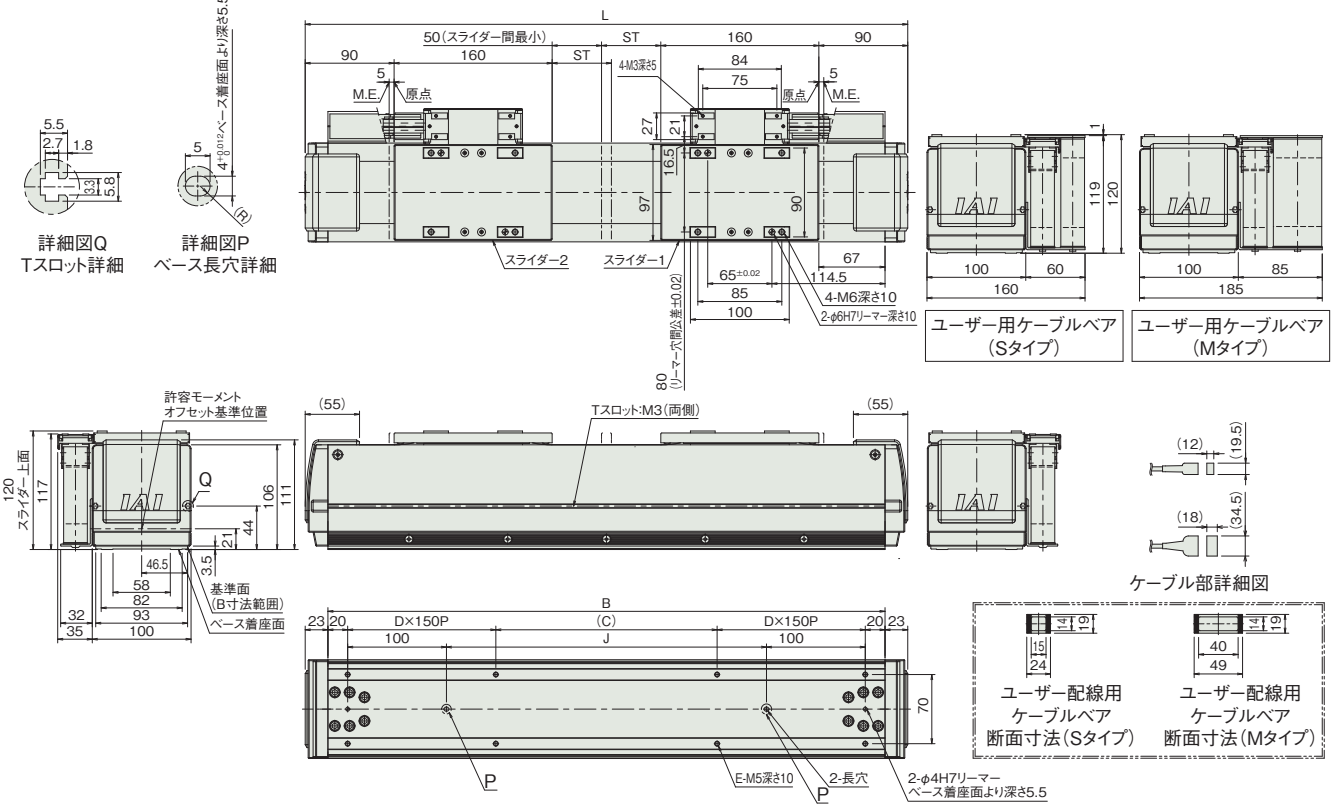
寸法図

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

■水平仕様（標準）

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
L	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
B	564	654	744	834	924	1014	1104	1194	1284	1374	1464	1554	1644	1734	1824	1914	2004	2094	2184	2274	2364
C	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

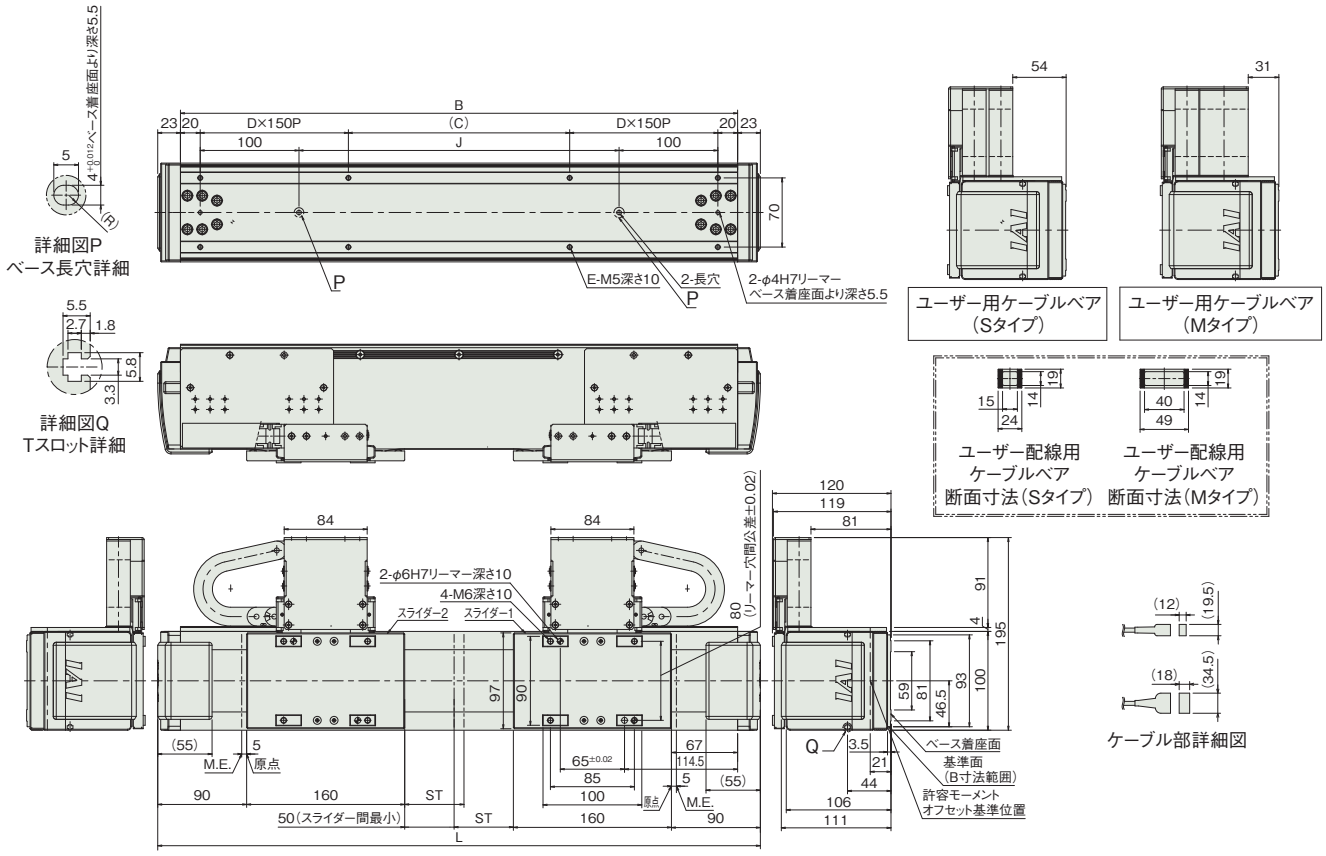
■ストローク別質量

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
質量(kg)	13.5	14.4	15.2	16.0	16.9	17.7	18.6	19.4	20.2	21.1	21.9	22.7	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.6	29.4	30.2

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
L	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
B	564	654	744	834	924	1014	1104	1194	1284	1374	1464	1554	1644	1734	1824	1914	2004	2094	2184	2274	2364
C	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ストローク別質量

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
質量(kg)	14.5	15.4	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.2	22.1	22.9	23.7	24.6	25.4	26.2	27.1	27.9	28.7	29.6	30.4	31.2

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S10HS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 100mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA	S10HS	I	200S					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		I インクリメンタル	200S 200W	90～2070 90mm～2070mm (90mmごと)	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2)「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) SCON コントローラーで動作する場合は回生抵抗が 1 個必要になります。詳細は 8-300 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。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
90	–	1170	–
180	–	1260	–
270	–	1350	–
360	–	1440	–
450	–	1530	–
540	–	1620	–
630	–	1710	–
720	–	1800	–
810	–	1890	–
900	–	1980	–
990	–	2070	–
1080	–		

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

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
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US5	3-689	–
	CT3	3-689	–		US6	3-689	–
	CT4	3-689	–	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM1	3-689	–
横立て設置 + 標準ケーブルベア	CT5	3-689	–		UM2	3-689	–
	CT6	3-689	–		UM3	3-689	–
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS	US1	3-689	–		UM4	3-689	–
	US2	3-689	–	横立て設置 + ユーザー用ケーブルベアM	UM5	3-689	–
	US3	3-689	–		UM6	3-689	–
	US4	3-689	–				

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

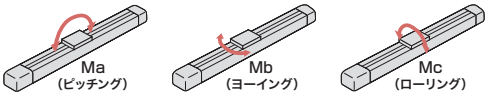
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	1
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	80
		最大推力(N)	320
ストローク		最小ストローク(mm)	90
		最大ストローク(mm)	2070
		ストロークピッチ(mm)	90

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：86N·m
	Mb：124N·m
	Mc：48N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

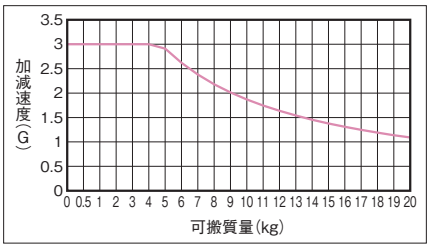


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	90～2070 (90mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



（注） デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

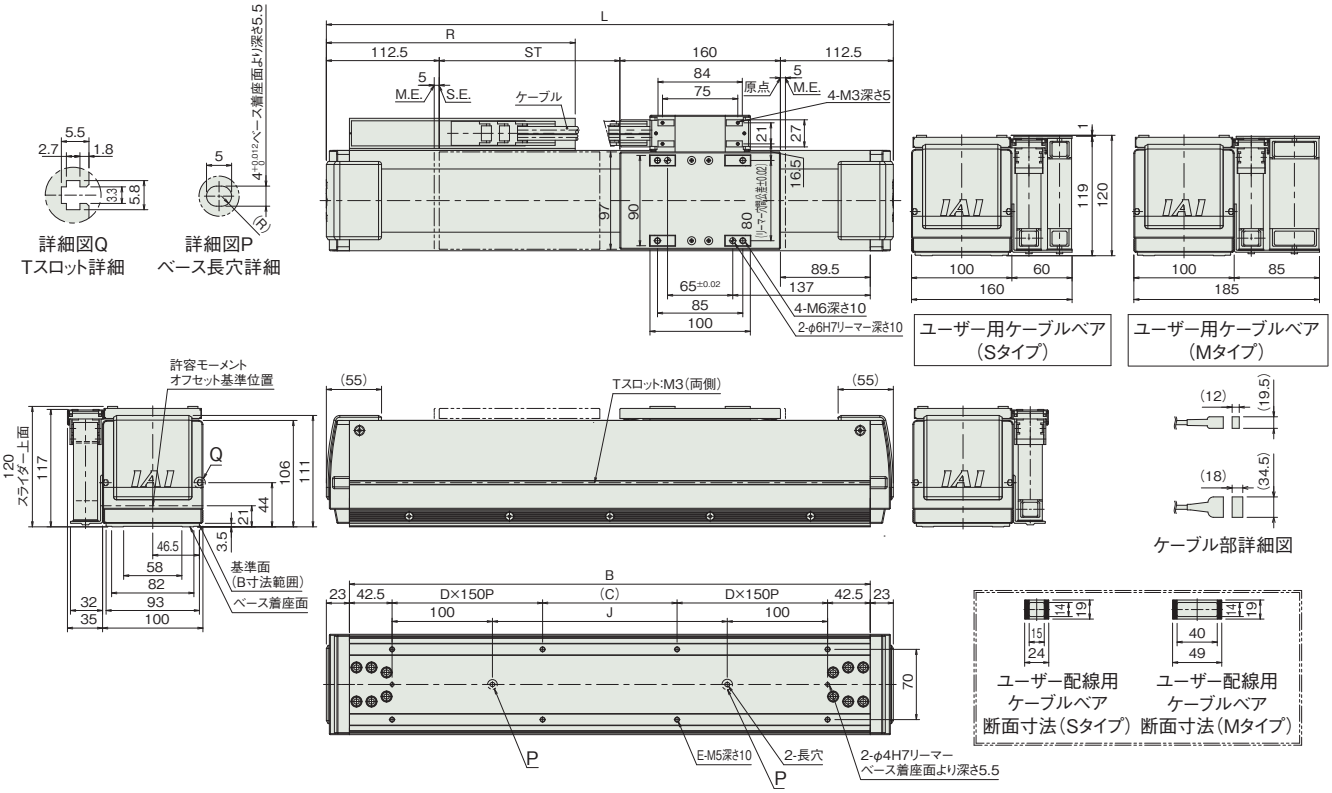
寸法図

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

■水平仕様（標準）

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

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	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
B	429	519	609	699	789	879	969	1059	1149	1239	1329	1419	1509	1599	1689	1779	1869	1959	2049	2139	2229	2319	2409
C	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
R	203	253	303	353	403	453	478	528	578	628	678	703	753	803	853	903	928	978	1028	1078	1128	1153	1203

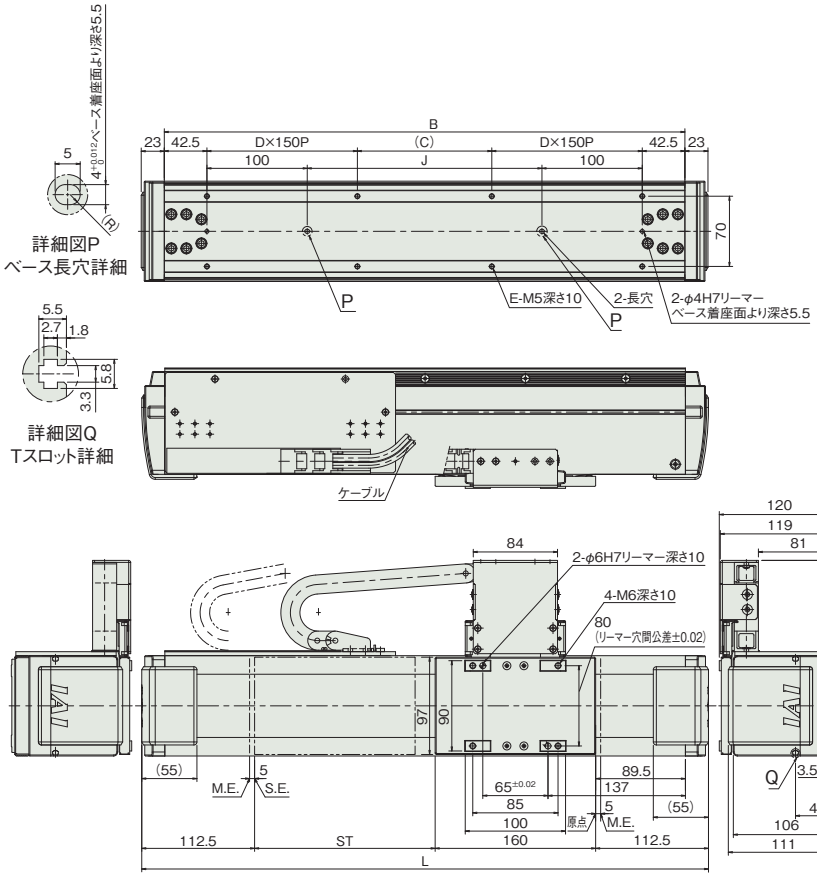
■ストローク別質量

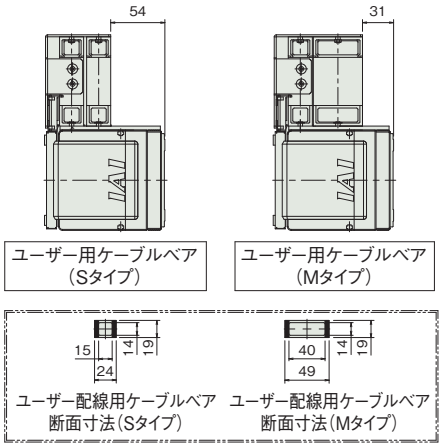
ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
質量(kg)	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	13.4	14.2	15.0	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7	27.6

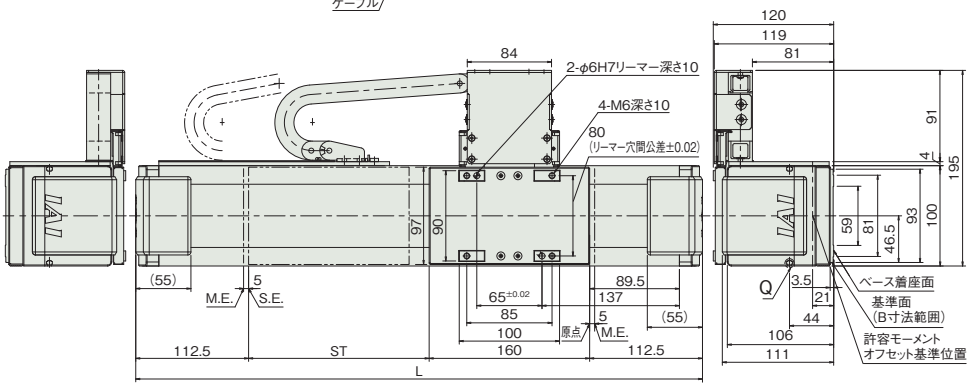
■横立て仕様(標準)

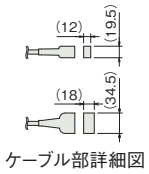
(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。
(注) 勝手違い仕様CT6を選択の場合は、原点復帰方向は逆になります。

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	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
B	429	519	609	699	789	879	969	1059	1149	1239	1329	1419	1509	1599	1689	1779	1869	1959	2049	2139	2229	2319	2409
C	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ストローク別質量

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
質量(kg)	9.7	10.5	11.4	12.2	13.0	13.9	14.7	15.5	16.4	17.2	18.1	18.9	19.7	20.6	21.4	22.2	23.1	23.9	24.7	25.6	26.4	27.2	28.1

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) コントローラーのドライバーは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-297ページ参照)
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-S10HM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 100mm | シャフトタイプ

■型式項目

LSA - S10HM - I - 200S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	S10HM	I インクリメンタル	200S 200W	105～1815 105mm～1815mm（90mmごと）	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 横立て | 垂直 | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) SCON コントローラーで動作する場合は回生抵抗が 1 個必要になります。詳細は 8-300 ページをご参照ください。
(5) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置してください。
(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
105	–	**1005**	–
195	–	**1095**	–
285	–	**1185**	–
375	–	**1275**	–
465	–	**1365**	–
555	–	**1455**	–
645	–	**1545**	–
735	–	**1635**	–
825	–	**1725**	–
915	–	**1815**	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置 ＋標準ケーブルベア	**CT5**	3-689	–
水平設置 ＋ユーザー用ケーブルベアS	**US1**	3-689	–
横立て設置 ＋ユーザー用ケーブルベアS	**US5**	3-689	–
水平設置 ＋ユーザー用ケーブルベアM	**UM1**	3-689	–
横立て設置 ＋ユーザー用ケーブルベアM	**UM5**	3-689	–

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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

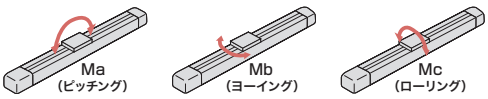
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2500
		定格加減速度 (G)	1
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	80
		最大推力 (N)	320
ストローク		最小ストローク (mm)	105
		最大ストローク (mm)	1815
		ストロークピッチ (mm)	90

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：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	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：86N·m
	Mb：124N·m
	Mc：48N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

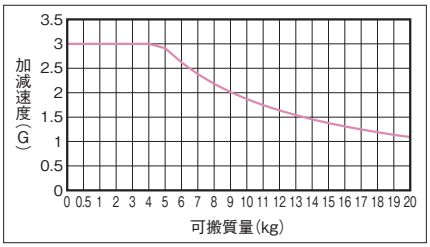


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	105～1815 (90mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

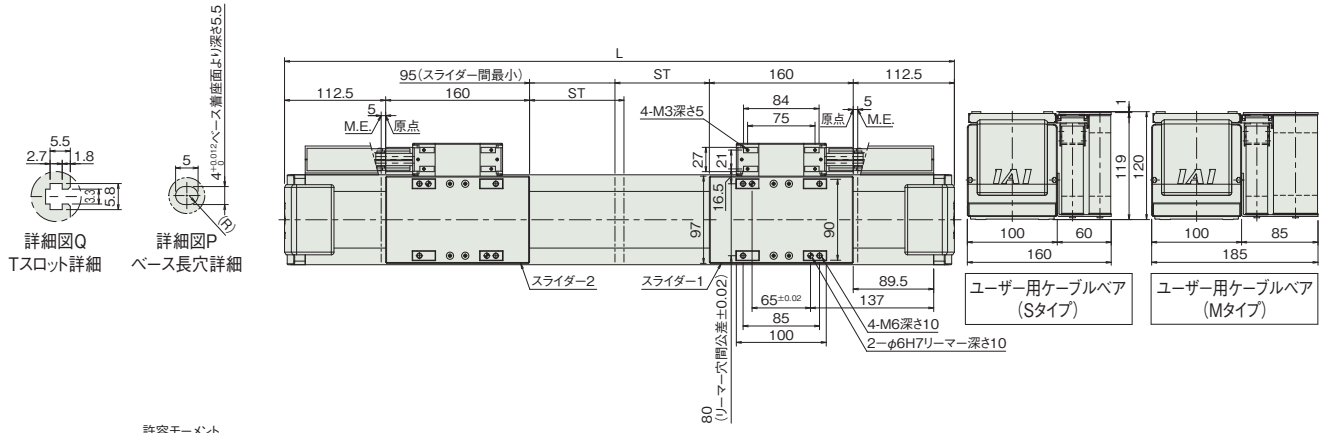
寸法図

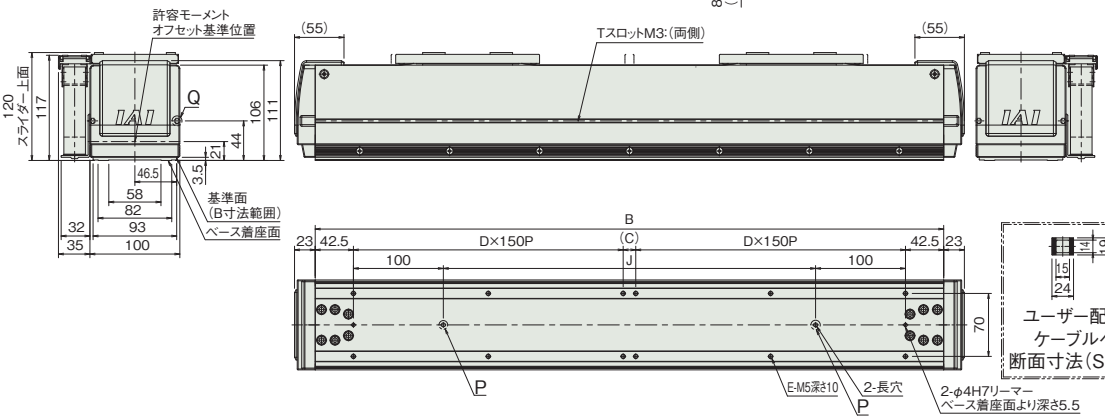
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元 CAD 3次元 CAD

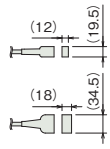
■水平仕様（標準）

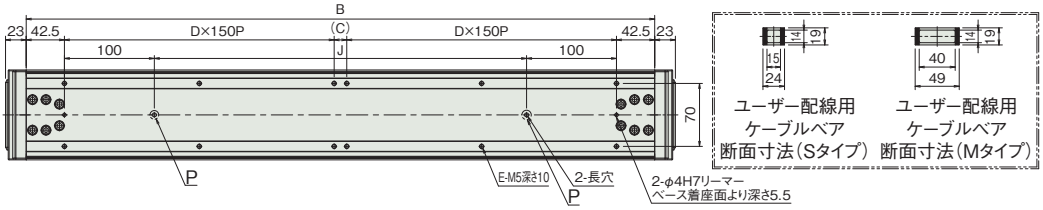
(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド









■ストローク別寸法

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
L	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
B	699	789	879	969	1059	1149	1239	1329	1419	1509	1599	1689	1779	1869	1959	2049	2139	2229	2319	2409
C	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

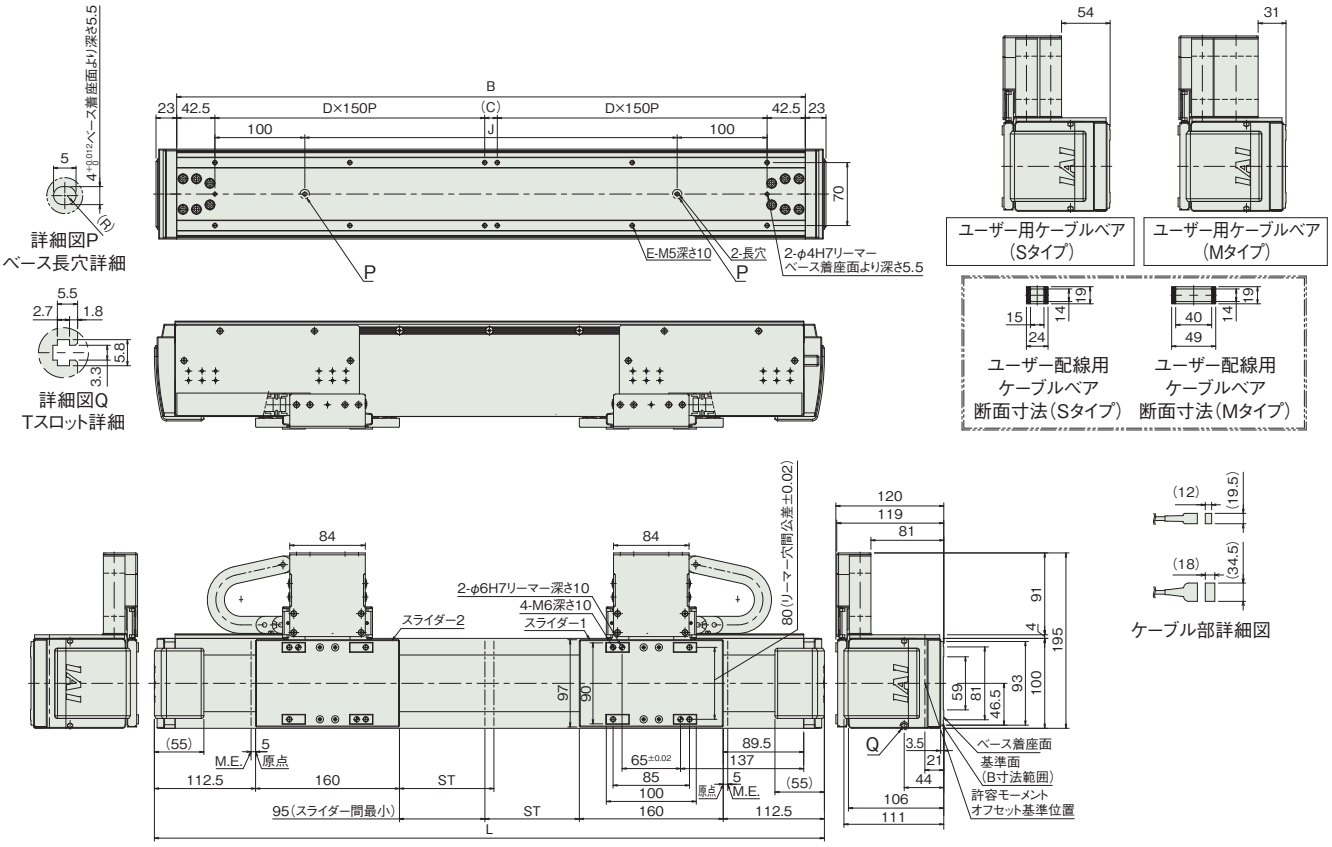
■ストローク別質量

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
質量(kg)	15.6	16.4	17.3	18.1	18.9	19.8	20.6	21.4	22.3	23.1	23.9	24.8	25.6	26.4	27.3	28.1	28.9	29.8	30.6	31.4

■横立て仕様(標準)

(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。
(注) 標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
L	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
B	699	789	879	969	1059	1149	1239	1329	1419	1509	1599	1689	1779	1869	1959	2049	2139	2229	2319	2409
C	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
D	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
E	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
J	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124

■ストローク別質量

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
質量(kg)	16.6	17.4	18.3	19.1	19.9	20.8	21.6	22.4	23.3	24.1	24.9	25.8	26.6	27.4	28.3	29.1	29.9	30.8	31.6	32.4

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
(注) コントローラーのドライバーは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-297ページ参照)
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSAS-N10SS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 100mm

■型式項目

LSAS – N10SS – G – 100S – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSAS	N10SS	G：シリアルエンコーダー 疑似アブソタイプ	100S：100W	100～4100：100mm～4100mm（100mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

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	ストローク (mm)	標準価格
100	–	1500	–	2900	–
200	–	1600	–	3000	–
300	–	1700	–	3100	–
400	–	1800	–	3200	–
500	–	1900	–	3300	–
600	–	2000	–	3400	–
700	–	2100	–	3500	–
800	–	2200	–	3600	–
900	–	2300	–	3700	–
1000	–	2400	–	3800	–
1100	–	2500	–	3900	–
1200	–	2600	–	4000	–
1300	–	2700	–	4100	–
1400	–	2800	–		

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-689	–	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM（注1）	UM1	3-689	–
	CT3	3-689	–		UM2	3-689	–
	CT4	3-689	–		UM3	3-689	–
吊り金具	EB	3-690	–		UM4	3-689	–
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS（注1）	US1	3-689	–				
	US2	3-689	–				
	US3	3-689	–				
	US4	3-689	–				

（注1）ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

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	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。

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 340mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

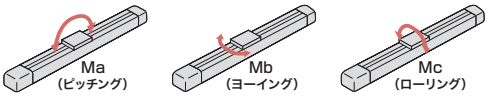
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	54
		最大推力(N)	162
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	4100
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注2)	Ma：76N·m
	Mb：46N·m
	Mc：25N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3.5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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

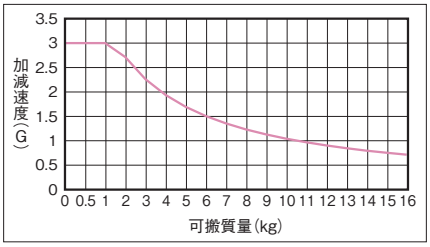


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100～4100 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



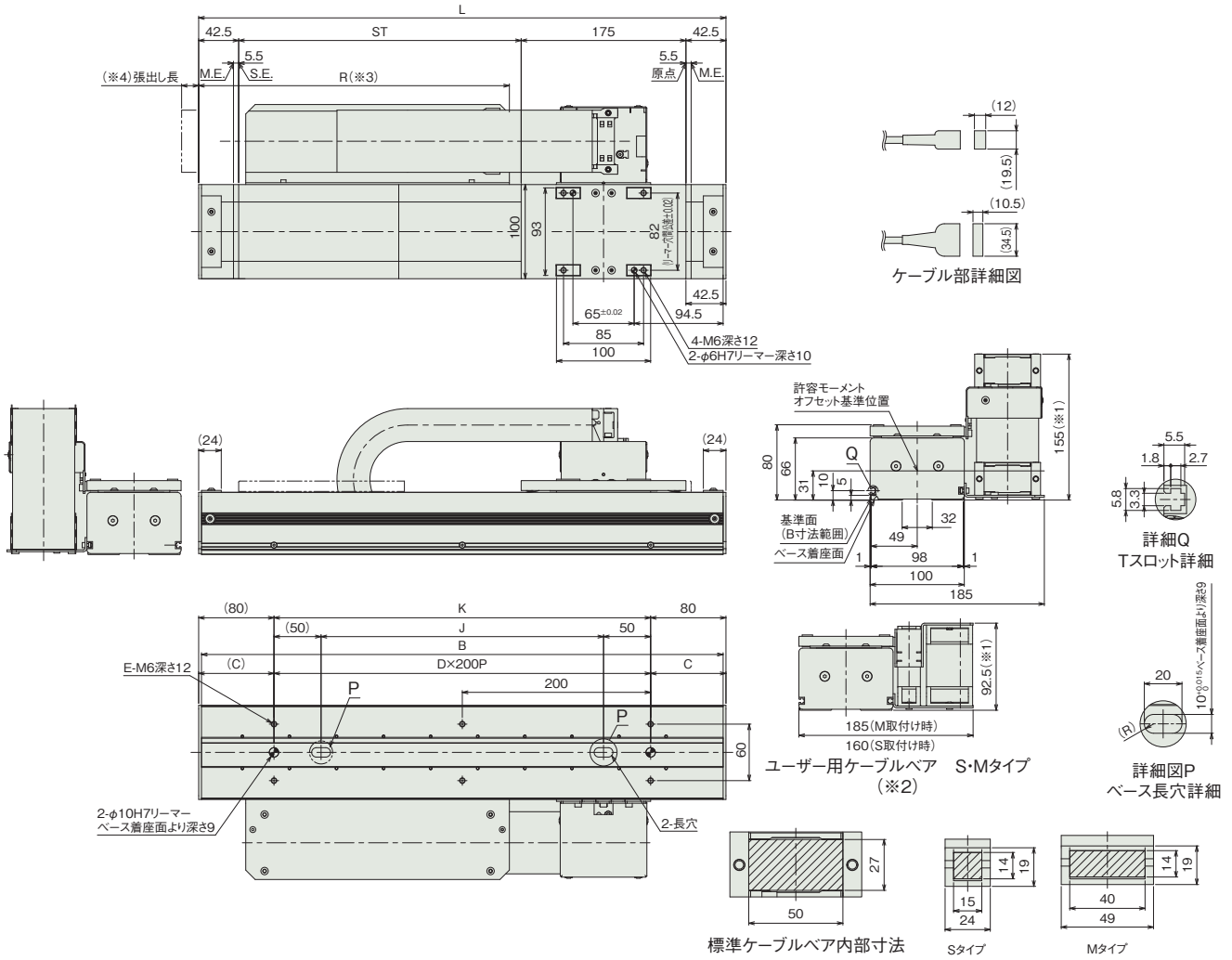
(注)　デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

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

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-60mm」となります。
※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

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	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360
B	354	454	554	654	754	854	954	1054	1154	1254	1354	1454	1554	1654	1754	1854	1954	2054	2154	2254	2354	2454	2554	2654	2754	2854	2954	3054	3154	3254	3354	3454	3554	3654	3754	3854	3954	4054	4154	4254	4354
C	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
J	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
K	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200
R	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
質量(kg)	8.0	9.1	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.6	16.7	17.8	18.9	19.9	21.0	22.1	23.2	24.3	25.4	26.5	27.5	28.6	29.7	30.8	31.9	33	34.1	35.1	36.2	37.3	38.4	39.5	40.6	41.7	42.8	43.8	44.9	46	47.1	48.2	49.3	50.4	51.4

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) コントローラーのドライバーは100Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-297ページ参照)また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSAS-N10SM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 100 mm

■型式項目

LSAS	N10SM	G	100S					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		G シリアルエンコーダー 疑似アブソタイプ	100S 100W	100 ～ 3900 100mm ～ 3900mm (100mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照

RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 写真はシングルスライダーです。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
100	–	1400	–	2700	–
200	–	1500	–	2800	–
300	–	1600	–	2900	–
400	–	1700	–	3000	–
500	–	1800	–	3100	–
600	–	1900	–	3200	–
700	–	2000	–	3300	–
800	–	2100	–	3400	–
900	–	2200	–	3500	–
1000	–	2300	–	3600	–
1100	–	2400	–	3700	–
1200	–	2500	–	3800	–
1300	–	2600	–	3900	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	**EB**	3-690	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアS(注1)	**US1**	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアM(注1)	**UM1**	3-689	–

(注1) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

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	**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。

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 340mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

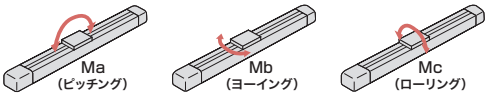
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	54
		最大推力(N)	162
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	3900
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注2)	Ma：76N·m
	Mb：46N·m
	Mc：25N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3.5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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

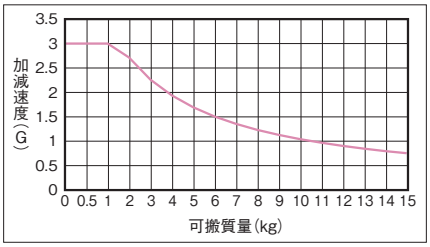


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100～3900 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



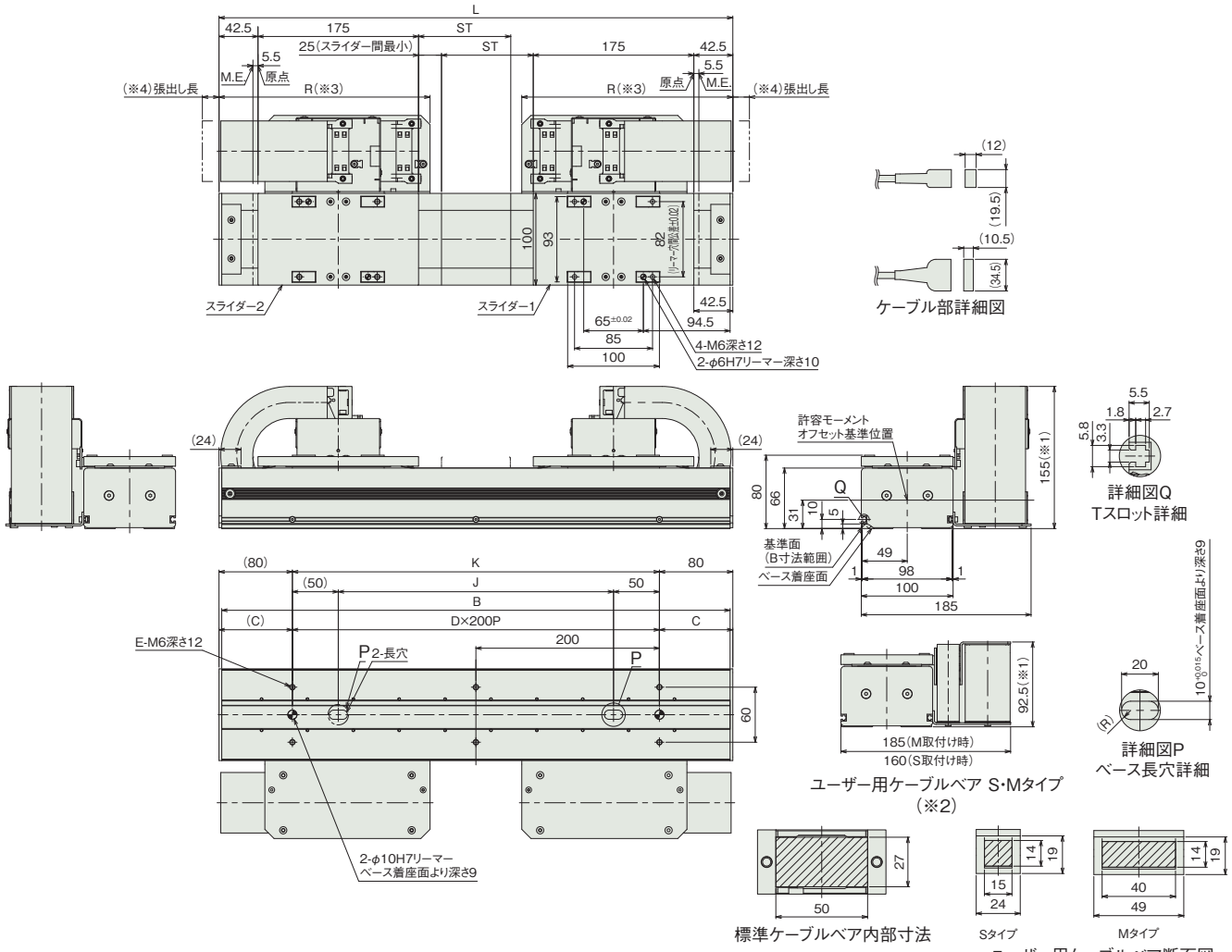
(注)　デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

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

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-60mm」となります。
※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360
B	554	654	754	854	954	1054	1154	1254	1354	1454	1554	1654	1754	1854	1954	2054	2154	2254	2354	2454	2554	2654	2754	2854	2954	3054	3154	3254	3354	3454	3554	3654	3754	3854	3954	4054	4154	4254	4354
C	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
D	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
J	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
K	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200
R	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900
質量(kg)	14.7	15.9	17.1	18.2	19.4	20.6	21.8	23.0	24.2	25.4	26.6	27.8	28.9	30.1	31.3	32.5	33.7	34.9	36.1	37.3	38.5	39.7	40.8	42.0	43.2	44.4	45.6	46.8	48.0	49.2	50.3	51.6	52.7	53.9	55.1	56.3	57.5	58.7	59.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
(注) コントローラーのドライバーは100Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-297ページ参照)また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSAS-N15SS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 150 mm

■型式項目

LSAS – N15SS – G – 200S – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSAS	N15SS	G：シリアルエンコーダー 疑似アブソタイプ	200S：200W	150～4150：150mm～4150mm（100mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

RoHS 10

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	ストローク (mm)	標準価格
150	–	1550	–	2950	–
250	–	1650	–	3050	–
350	–	1750	–	3150	–
450	–	1850	–	3250	–
550	–	1950	–	3350	–
650	–	2050	–	3450	–
750	–	2150	–	3550	–
850	–	2250	–	3650	–
950	–	2350	–	3750	–
1050	–	2450	–	3850	–
1150	–	2550	–	3950	–
1250	–	2650	–	4050	–
1350	–	2750	–	4150	–
1450	–	2850	–		

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-689	–	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM (注1)	UM1	3-689	–
	CT3	3-689	–		UM2	3-689	–
	CT4	3-689	–		UM3	3-689	–
吊り金具	EB	3-690	–		UM4	3-689	–
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS (注1)	US1	3-689	–				
	US2	3-689	–				
	US3	3-689	–				
	US4	3-689	–				

(注1) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

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	**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。

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

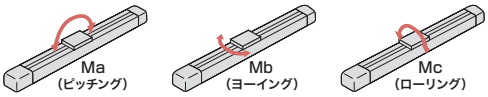
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	86
		最大推力(N)	258
ストローク		最小ストローク(mm)	150
		最大ストローク(mm)	4150
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注2)	Ma：111N·m
	Mb：66N·m
	Mc：50N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3.5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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

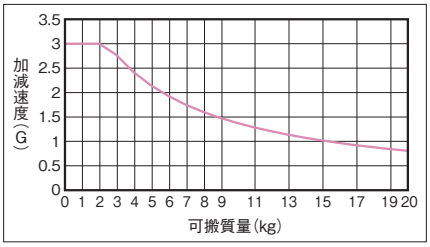


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150～4150 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

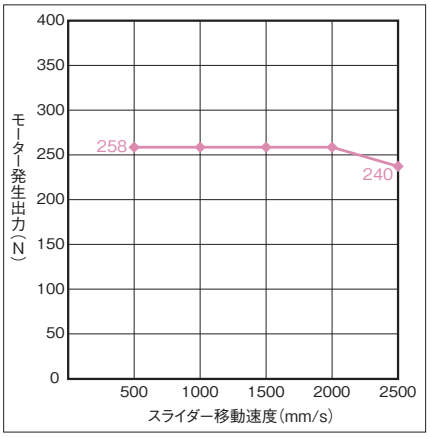
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注)　デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

最大推力

最大推力は、スライダーの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。

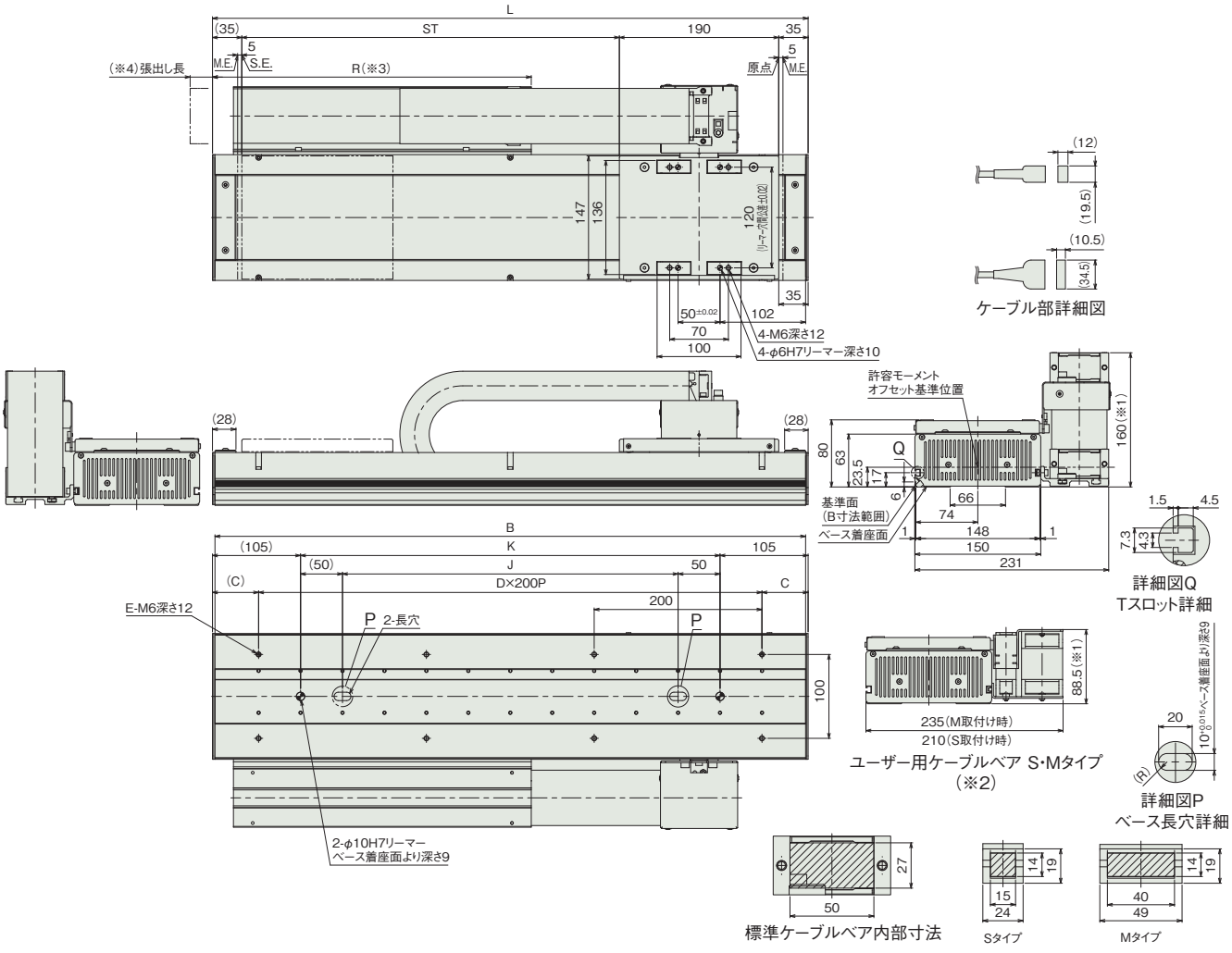


寸法図

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

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-30mm」となります。
※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

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	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410
B	404	504	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404	2504	2604	2704	2804	2904	3004	3104	3204	3304	3404	3504	3604	3704	3804	3904	4004	4104	4204	4304	4404
C	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
J	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
K	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200
R	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230

■ストローク別質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150
質量(kg)	9.3	10.6	12.0	13.3	14.6	15.9	17.2	18.5	19.8	21.2	22.5	23.8	25.1	26.4	27.7	29.0	30.4	31.7	33.0	34.3	35.6	36.9	38.2	39.6	40.9	42.2	43.5	44.8	46.1	47.4	48.8	50.1	51.4	52.7	54.0	55.3	56.6	58.0	59.3	60.6	61.9

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) コントローラーのドライバーは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-297ページ参照)また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSAS-N15SM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 150 mm

■型式項目

LSAS	N15SM	G	200S					
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		G シリアルエンコーダー 疑似アブソタイプ	200S 200W	150 ～ 3950 150mm ～ 3950mm (100mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照

RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 写真はシングルスライダーです。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
150	–	1450	–	2750	–
250	–	1550	–	2850	–
350	–	1650	–	2950	–
450	–	1750	–	3050	–
550	–	1850	–	3150	–
650	–	1950	–	3250	–
750	–	2050	–	3350	–
850	–	2150	–	3450	–
950	–	2250	–	3550	–
1050	–	2350	–	3650	–
1150	–	2450	–	3750	–
1250	–	2550	–	3850	–
1350	–	2650	–	3950	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	**EB**	3-690	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアS(注1)	**US1**	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアM(注1)	**UM1**	3-689	–

(注1) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

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	**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。

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

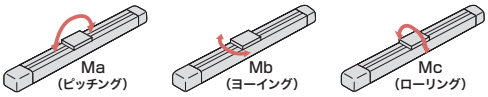
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	86
		最大推力(N)	258
ストローク		最小ストローク(mm)	150
		最大ストローク(mm)	3950
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注2)	Ma：111N·m
	Mb：66N·m
	Mc：50N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3.5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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

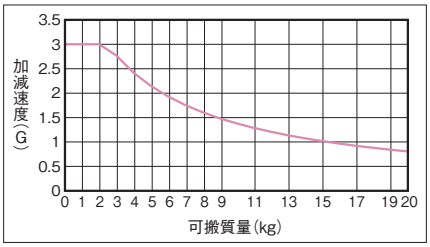


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150～3950 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

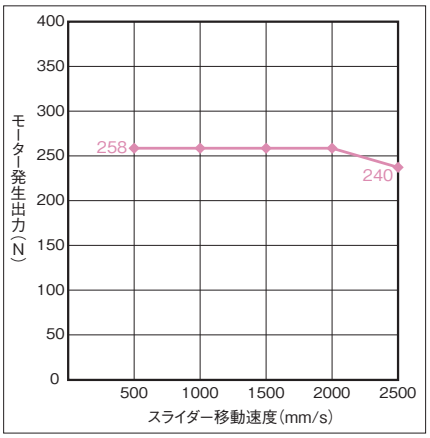
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注)　デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

最大推力

最大推力は、スライダーの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。

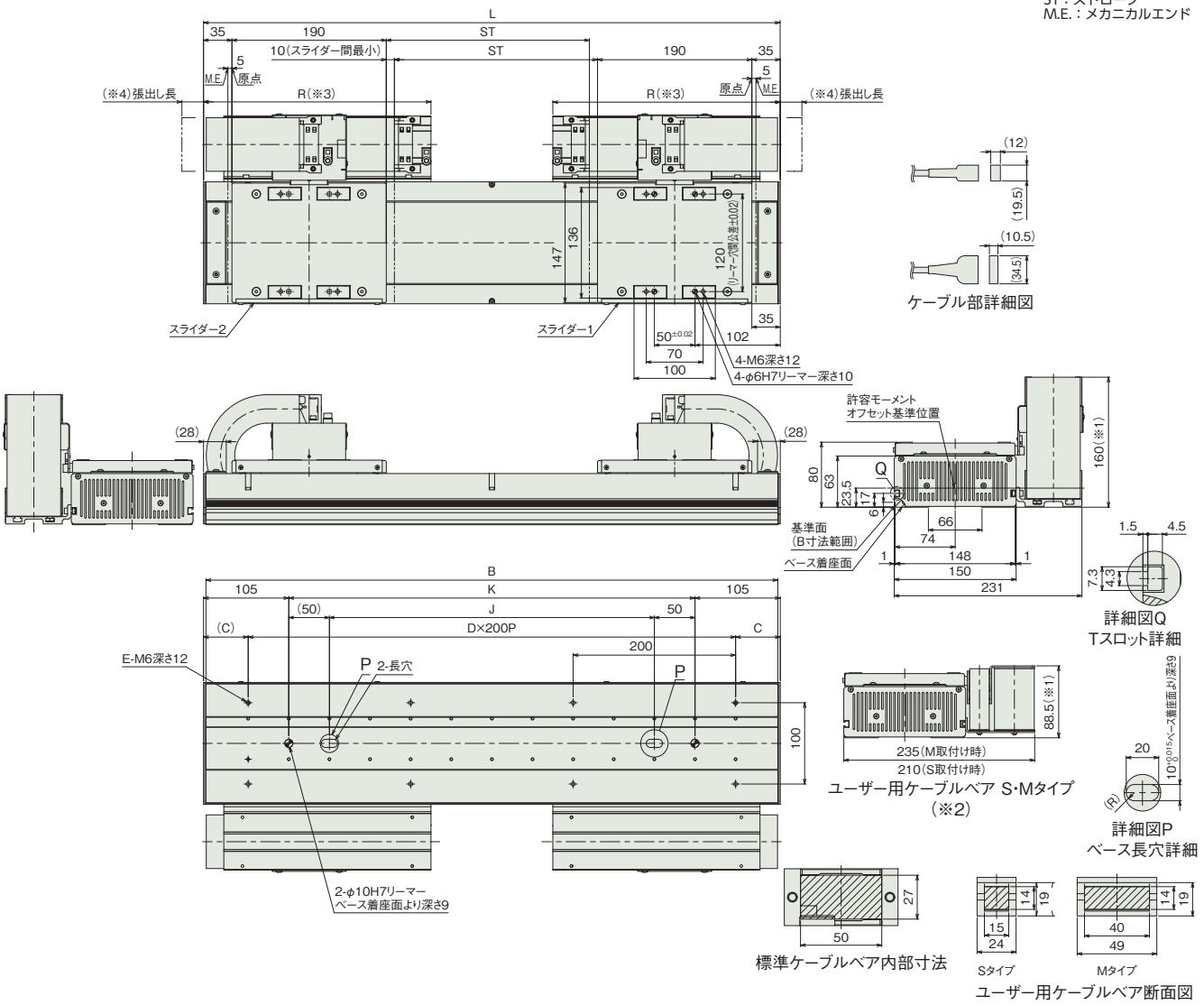


寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-30mm」となります。
※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

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

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410
B	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404	2504	2604	2704	2804	2904	3004	3104	3204	3304	3404	3504	3604	3704	3804	3904	4004	4104	4204	4304	4404
C	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
D	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
J	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
K	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200
R	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130

■ストローク別質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950
質量(kg)	16.5	17.9	19.3	20.7	22.1	23.5	25.0	26.4	27.8	29.2	30.7	32.1	33.5	34.9	36.3	37.7	39.1	40.6	42.0	43.4	44.8	46.2	47.6	49.1	50.5	51.9	53.3	54.7	56.2	57.6	59.0	60.4	61.8	63.2	64.6	66.1	67.5	68.9	70.3

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
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
(注) コントローラーのドライバーは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-297ページ参照)また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSAS-N15HS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 150mm

■型式項目

LSAS - N15HS - G - 200S - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSAS	N15HS	G：シリアルエンコーダー 疑似アブソタイプ	200S：200W	100～4100：100mm～4100mm（100mmごと）	T2：SCON XSEL T4：RCON RSEL SCON2 XSEL2	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

RoHS 10

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	ストローク (mm)	標準価格
100	–	1500	–	2900	–
200	–	1600	–	3000	–
300	–	1700	–	3100	–
400	–	1800	–	3200	–
500	–	1900	–	3300	–
600	–	2000	–	3400	–
700	–	2100	–	3500	–
800	–	2200	–	3600	–
900	–	2300	–	3700	–
1000	–	2400	–	3800	–
1100	–	2500	–	3900	–
1200	–	2600	–	4000	–
1300	–	2700	–	4100	–
1400	–	2800	–		

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

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
水平設置 + 標準ケーブルベア	CT2	3-689	–	水平設置 + ユーザー用ケーブルベアM (注1)	UM1	3-689	–
	CT3	3-689	–		UM2	3-689	–
	CT4	3-689	–		UM3	3-689	–
吊り金具	EB	3-690	–		UM4	3-689	–
水平設置 + ユーザー用ケーブルベアS (注1)	US1	3-689	–				
	US2	3-689	–				
	US3	3-689	–				
	US4	3-689	–				

(注1) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

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	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。

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

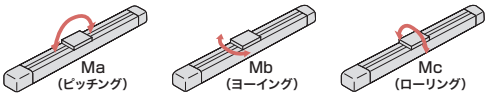
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	125
		最大推力(N)	375
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	4100
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注2)	Ma：155N·m
	Mb：91N·m
	Mc：71N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3.5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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

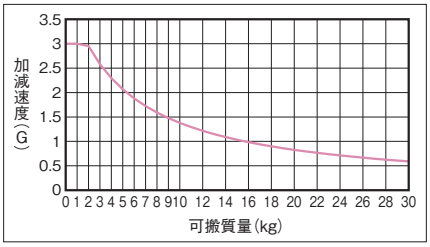


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100～4100 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

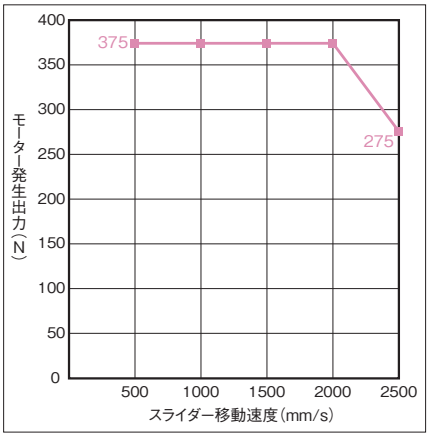
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注)　デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

最大推力

最大推力は、スライダーの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。

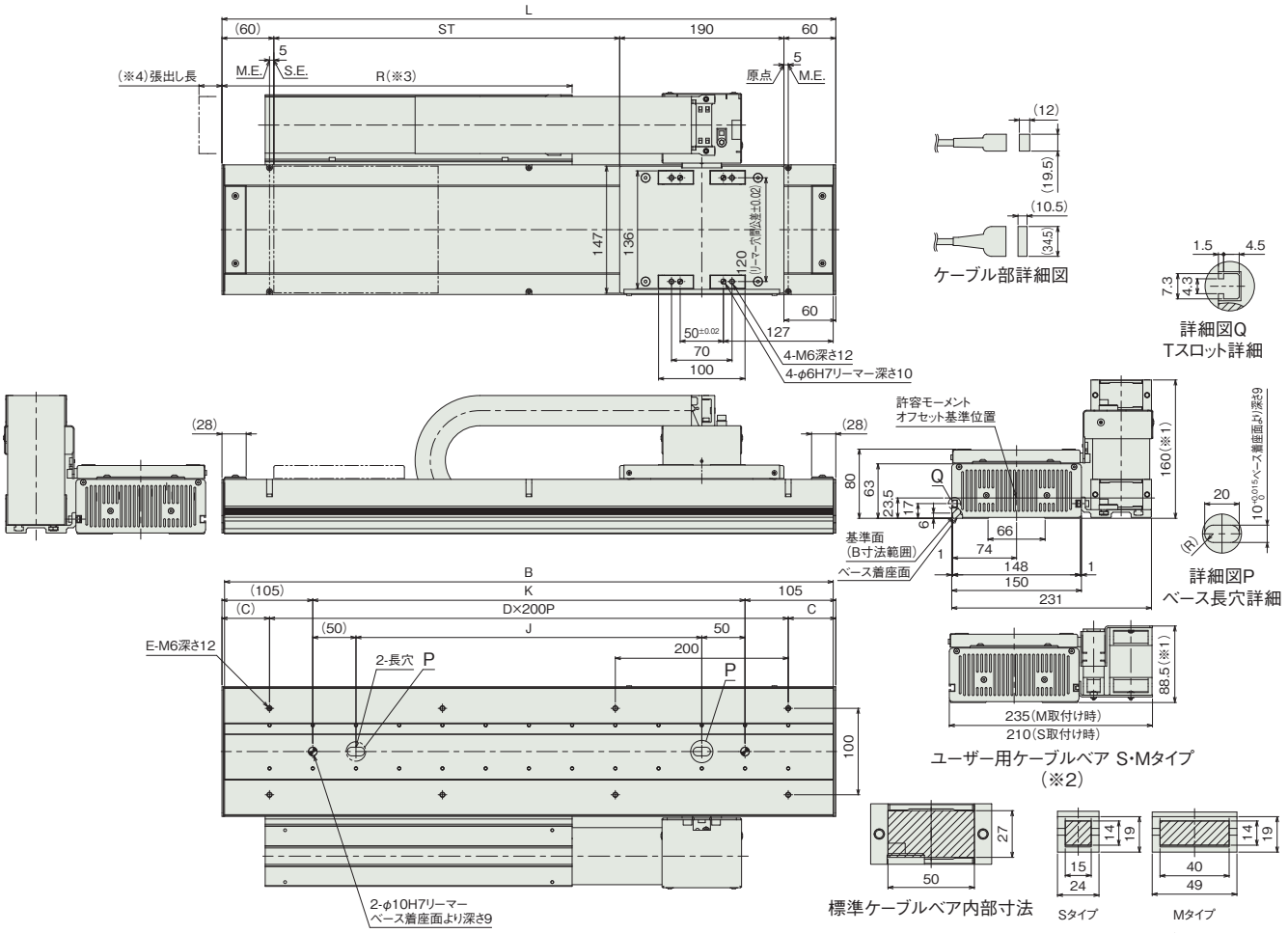


寸法図

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

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-55mm」となります。
※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

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	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410
B	404	504	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404	2504	2604	2704	2804	2904	3004	3104	3204	3304	3404	3504	3604	3704	3804	3904	4004	4104	4204	4304	4404
C	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
J	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
K	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200
R	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105	2155	2205	2255

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
質量(kg)	10.3	11.6	13.0	14.3	15.6	16.9	18.2	19.5	20.8	22.2	23.5	24.8	26.1	27.4	28.7	30.0	31.4	32.7	34.0	35.3	36.6	37.9	39.2	40.6	41.9	43.2	44.5	45.8	47.1	48.4	49.8	51.1	52.4	53.7	55.0	56.3	57.6	59.0	60.3	61.6	62.9

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) コントローラーのドライバーは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-297ページ参照)また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSAS-N15HM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 150 mm

■型式項目

LSAS - N15HM - G - 200S - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		G シリアルエンコーダー 疑似アブソタイプ	200S 200W	150 ～ 3850 150mm ～ 3850mm (100mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照

RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

(注) 写真はシングルスライダーです。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
150	–	1450	–	2750	–
250	–	1550	–	2850	–
350	–	1650	–	2950	–
450	–	1750	–	3050	–
550	–	1850	–	3150	–
650	–	1950	–	3250	–
750	–	2050	–	3350	–
850	–	2150	–	3450	–
950	–	2250	–	3550	–
1050	–	2350	–	3650	–
1150	–	2450	–	3750	–
1250	–	2550	–	3850	–
1350	–	2650	–		

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	**EB**	3-690	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアS(注1)	**US1**	3-689	–
水平設置 +ユーザー用ケーブルベアM(注1)	**UM1**	3-689	–

(注1) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

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	**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。

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 450mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

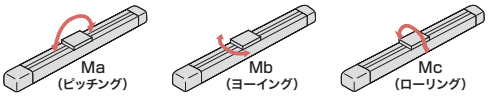
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	125
		最大推力(N)	375
ストローク		最小ストローク(mm)	150
		最大ストローク(mm)	3850
		ストロークピッチ(mm)	100

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注2)	Ma：155N·m
	Mb：91N·m
	Mc：71N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	シリアルエンコーダー疑似アブソタイプ
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3.5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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

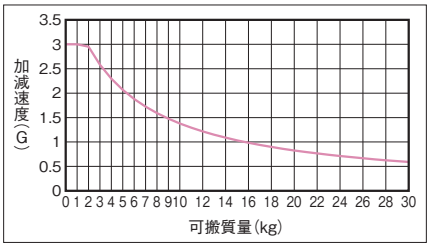


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150～3850 (100mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

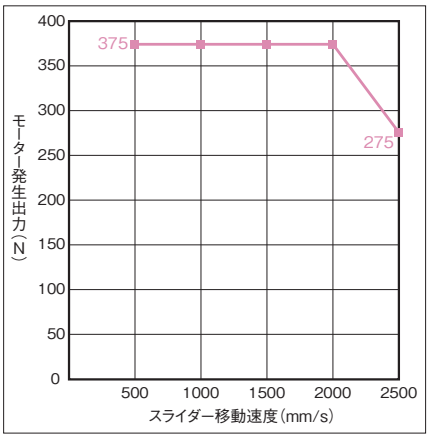
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用ください。



(注) デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

最大推力

最大推力は、スライダーの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用ください。

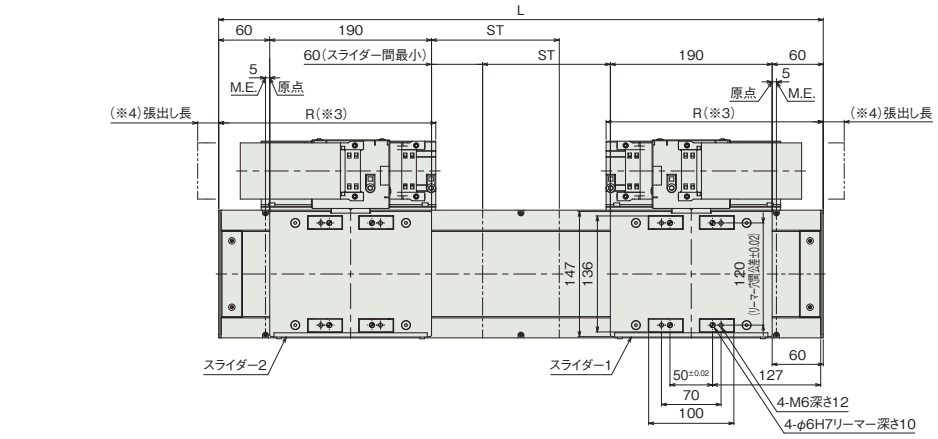


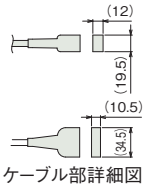
寸法図

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

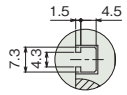
※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
※2 オプションおよびユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
※3 オプションおよびユーザー用ケーブルベア仕様の場合、R寸法は「表中寸法-55mm」となります。
※4 ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。
標準ケーブルベア：最大10mm
オプションおよびユーザー用ケーブルベア：最大25mm

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド

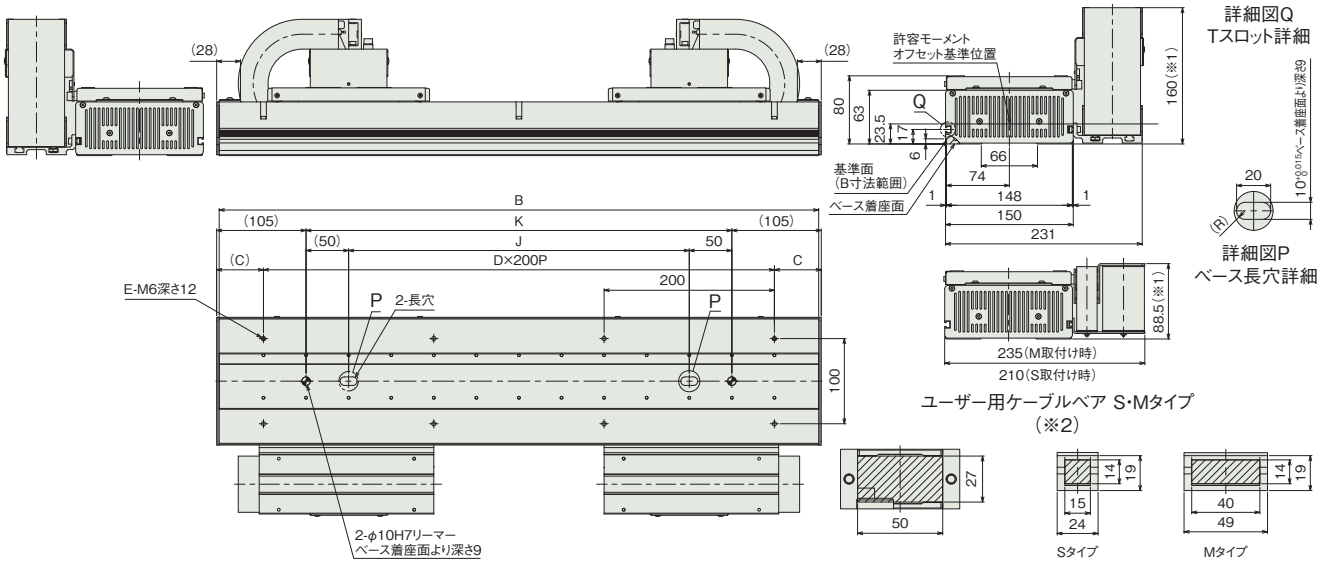




ケーブル部詳細図



詳細図Q
Tスロット詳細



詳細図P
ベース長穴詳細
ユーザー用ケーブルベア S･Mタイプ
(※2)

標準ケーブルベア内部寸法
ユーザー用ケーブルベア断面図

■ストローク別寸法

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410
B	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404	2504	2604	2704	2804	2904	3004	3104	3204	3304	3404	3504	3604	3704	3804	3904	4004	4104	4204	4304	4404
C	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
E	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
J	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
K	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200
R	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105

■ストローク別質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850
質量(kg)	19.7	21.1	22.5	23.9	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0	32.5	33.9	35.3	36.7	38.1	39.5	40.9	42.3	43.8	45.2	46.6	48.0	49.5	50.9	52.3	53.7	55.1	56.5	57.9	59.4	60.8	62.2	63.6	65.0	66.4	67.9	69.3	70.7	72.1

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
(注) コントローラーのドライバーは200Wですが、SCONコントローラーの大きさは400W以上のサイズになります。(8-297ページ参照)また、SCON1台あたりの回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定してください。
(注) SSNでは、座標確定ができないため、使用できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-W21SS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 210mm

■型式項目

LSA - W21SS - I - 400 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	対応ドライバー出力	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
LSA	W21SS	I インクリメンタル	400 400W	1050～4155 1050mm～4155mm（135mmごと）	T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
1050	–	2670	–
1185	–	2805	–
1320	–	2940	–
1455	–	3075	–
1590	–	3210	–
1725	–	3345	–
1860	–	3480	–
1995	–	3615	–
2130	–	3750	–
2265	–	3885	–
2400	–	4020	–
2535	–	4155	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 ＋標準ケーブルベア	CT2	3-689	–
	CT3	3-689	–
	CT4	3-689	–
吊り金具	EB	3-690	–
原点リミットスイッチ（標準装備）	L	3-690	–

(注) W21SSタイプは納品後原点方向を変更することはできませんのでご注意ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2 LS付	T4 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。
(注) コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

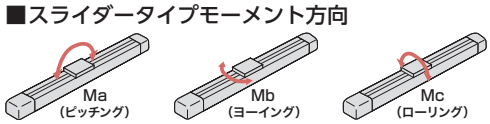
メインスペック

項目		内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) 60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s) 2500
		定格加減速度(G) 0.5
		最高加減速度(G) 3
	推力	定格推力(N) 200
		最大推力(N) 600
ストローク		最小ストローク(mm) 1050
		最大ストローク(mm) 4155
		ストロークピッチ(mm) 135

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：128N·m
	Mb：128N·m
	Mc：128N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3.5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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

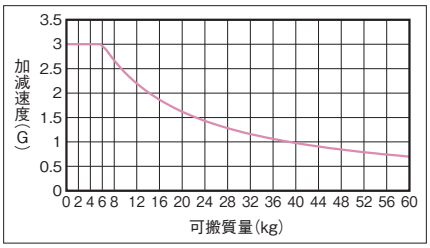


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	1050～4155 (135mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。

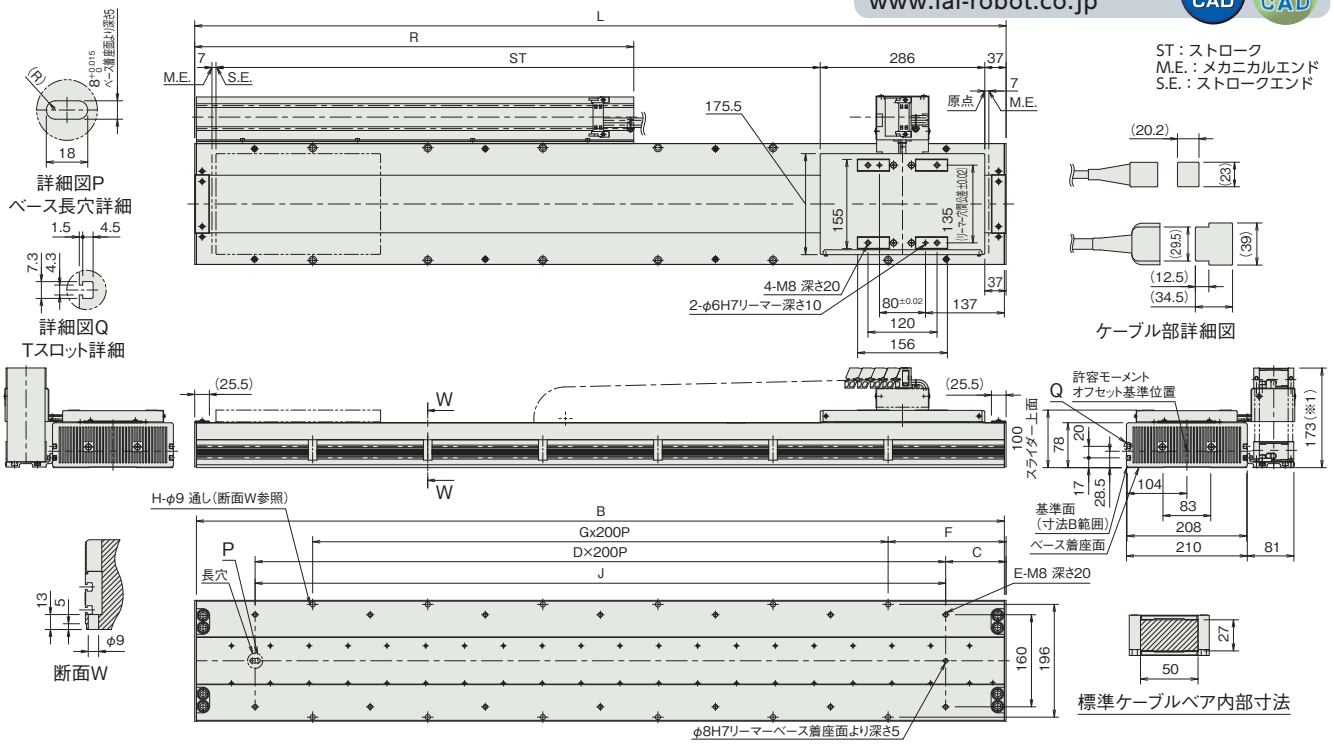


（注） デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
（注）原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

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



■ストローク別寸法

ストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
B	1404	1539	1674	1809	1944	2079	2214	2349	2484	2619	2754	2889	3024	3159	3294	3429	3564	3699	3834	3969	4104	4239	4374	4509
C	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
D	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
E	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
F	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
G	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
H	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
J	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
R	763	833	903	973	1043	1123	1163	1243	1313	1383	1453	1503	1573	1643	1723	1793	1843	1913	1983	2053	2123	2203	2243	2323

■ストローク別質量

ストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
質量(kg)	46	50	54	58	62	66	70	74	78	82	86	90	94	98	102	106	110	114	118	122	126	130	134	138

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

（注） DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
（注） SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-W21SM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 210 mm

■型式項目

LSA	-	W21SM	-	I	-	400	-		-		-		-	L
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類 I インクリメンタル		対応ドライバー出力 400 400W		ストローク 730～3835 730mm～3835mm（135mmごと）		適応コントローラー T2 SCON T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2		ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		オプション 下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

（注） 写真はシングルスライダーです。

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置してください。（リーマー穴、長穴は反対になります）
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
730	–	**2350**	–
865	–	**2485**	–
1000	–	**2620**	–
1135	–	**2755**	–
1270	–	**2890**	–
1405	–	**3025**	–
1540	–	**3160**	–
1675	–	**3295**	–
1810	–	**3430**	–
1945	–	**3565**	–
2080	–	**3700**	–
2215	–	**3835**	–

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	**EB**	3-690	–
原点リミットスイッチ（標準装備）	**L**	3-690	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2 LS付	T4 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。
（注） コントローラーSCONを使用する際は、最長20mまでです。

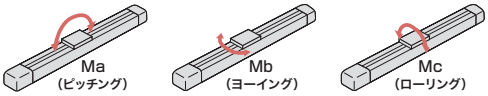
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	2500
		定格加減速度 (G)	0.5
		最高加減速度 (G)	3
	推力	定格推力 (N)	200
		最大推力 (N)	600
ストローク		最小ストローク (mm)	730
		最大ストローク (mm)	3835
		ストロークピッチ (mm)	135

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注1)	Ma：128N·m
	Mb：128N·m
	Mc：128N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3.5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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

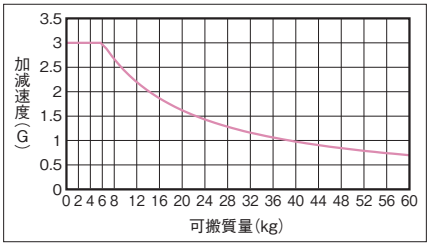


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	730～3835 (135mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



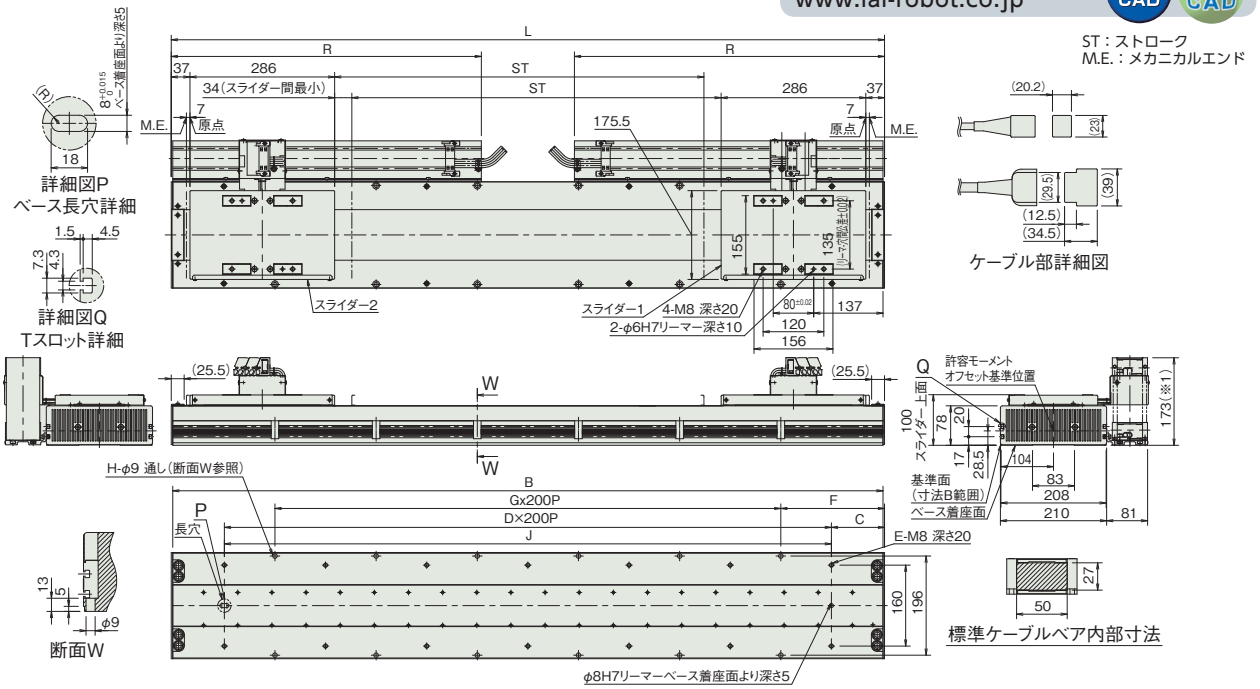
（注） デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
（注）原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

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

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
B	1404	1539	1674	1809	1944	2079	2214	2349	2484	2619	2754	2889	3024	3159	3294	3429	3564	3699	3834	3969	4104	4239	4374	4509
C	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
D	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
E	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
F	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
G	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
H	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
J	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
R	613	683	763	833	903	973	1043	1123	1163	1243	1313	1383	1453	1503	1573	1643	1723	1793	1843	1913	1983	2053	2123	2203

■ストローク別質量

ストローク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
質量(kg)	57	61	65	69	73	77	81	85	89	93	97	101	105	109	113	117	121	125	129	133	137	141	145	149

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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1		●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

（注） DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
（注） マルチスライダーは多軸コントローラーか、SCONもしくはSCON2を2台での制御になります。
（注） SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

LSA-W21HS

簡易防塵 | シングルスライダー | 本体幅 210mm

■型式項目

LSA	-	W21HS	-	I	-	1000	-		-	T2	-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類 I インクリメンタル		対応ドライバー出力 1000 1000W		ストローク 895～4000 895mm～4000mm（135mmごと）		適応コントローラー T4 XSEL2		ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定		オプション 下記オプション価格表参照

RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
895	–	**2515**	–
1030	–	**2650**	–
1165	–	**2785**	–
1300	–	**2920**	–
1435	–	**3055**	–
1570	–	**3190**	–
1705	–	**3325**	–
1840	–	**3460**	–
1975	–	**3595**	–
2110	–	**3730**	–
2245	–	**3865**	–
2380	–	**4000**	–

(注) 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 ＋標準ケーブルベア	**CT2**	3-689	–
	CT3	3-689	–
	CT4	3-689	–
吊り金具	**EB**	3-690	–
原点リミットスイッチ（標準装備）(注1)	**L**	3-690	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2 LS付	T4 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。

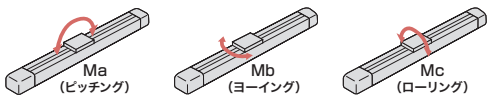
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2500
		定格加減速度(G)	0.5
		最高加減速度(G)	3
	推力	定格推力(N)	400
		最大推力(N)	1200
ストローク		最小ストローク(mm)	895
		最大ストローク(mm)	4000
		ストロークピッチ(mm)	135

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント (注2)	Ma：275N·m
	Mb：275N·m
	Mc：275N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

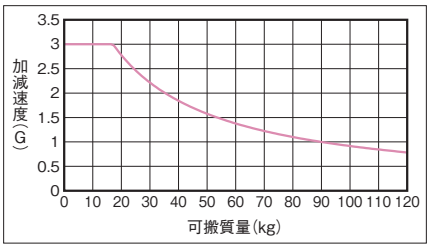


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	895~4000 (135mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



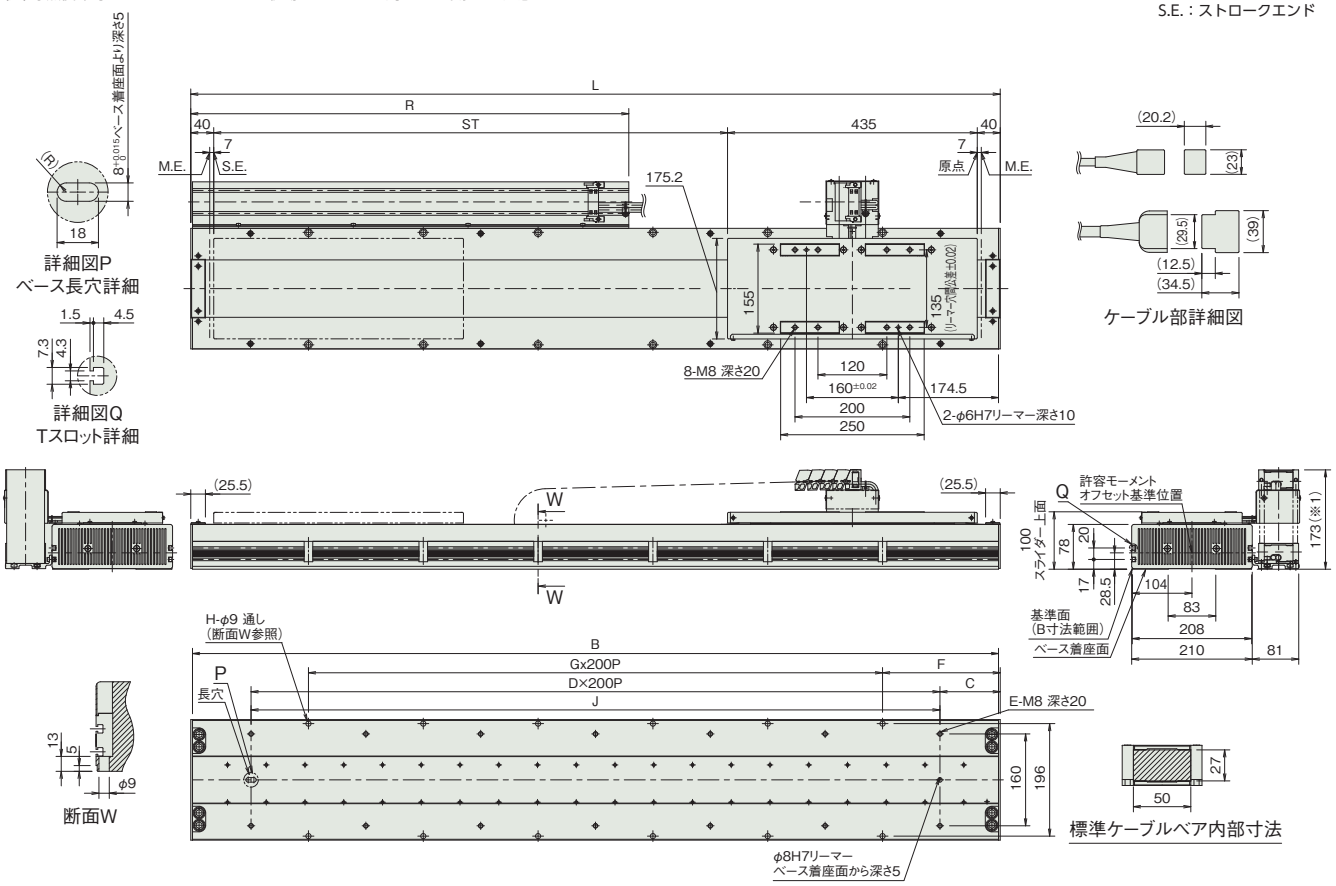
（注） デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

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

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
（注）原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	895	1030	1165	1300	1435	1570	1705	1840	1975	2110	2245	2380	2515	2650	2785	2920	3055	3190	3325	3460	3595	3730	3865	4000
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
B	1404	1539	1674	1809	1944	2079	2214	2349	2484	2619	2754	2889	3024	3159	3294	3429	3564	3699	3834	3969	4104	4239	4374	4509
C	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
D	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
E	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
F	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
G	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
H	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
J	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
R	763	833	903	973	1043	1123	1163	1243	1313	1383	1453	1503	1573	1643	1723	1793	1843	1913	1983	2053	2123	2203	2243	2323

■ストローク別質量

ストローク	895	1030	1165	1300	1435	1570	1705	1840	1975	2110	2245	2380	2515	2650	2785	2920	3055	3190	3325	3460	3595	3730	3865	4000
質量(kg)	50	54	58	62	66	70	74	78	82	86	90	94	98	102	106	110	114	118	122	126	130	134	138	142

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
XSEL2-TS/TL		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

（注） DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

LSA-W21HM

簡易防塵 | マルチスライダー | 本体幅 210mm

■型式項目

LSA	-	W21HM	-	I	-	1000	-		-	T2	-		-	L
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類 I：インクリメンタル		対応ドライバー出力 1000：1000W		ストローク 420～3525：420mm～3525mm（135mmごと）		適応コントローラー T4：XSEL2		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

（注） 写真はシングルスライダーです。

RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は「加減速度と可搬質量の相関図」をご参照ください。
(3) 水平設置以外（垂直、横立て、天吊りなど）でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(4) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置してください。（リーマー穴、長穴は反対になります）
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 750mm 以下です。張出し負荷長については 3-50 ページの説明をご確認ください。

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
420	–	**2040**	–
555	–	**2175**	–
690	–	**2310**	–
825	–	**2445**	–
960	–	**2580**	–
1095	–	**2715**	–
1230	–	**2850**	–
1365	–	**2985**	–
1500	–	**3120**	–
1635	–	**3255**	–
1770	–	**3390**	–
1905	–	**3525**	–

（注） 標準ケーブルベア付きの価格です。

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
吊り金具	**EB**	3-690	–
原点リミットスイッチ（標準装備）（注1）	**L**	3-690	–

（注1） 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	T2 LS付	T4 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。

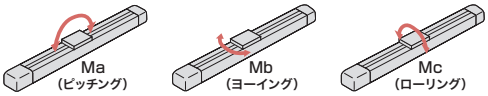
メインスペック

項目			内容
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）	120
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	2500
		定格加減速度（G）	0.5
		最高加減速度（G）	3
	推力	定格推力（N）	400
		最大推力（N）	1200
ストローク		最小ストローク（mm）	420
		最大ストローク（mm）	3525
		ストロークピッチ（mm）	135

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモーター
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：アルミ　黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	–
	–
	–
動的許容モーメント（注2）	Ma：275N·m
	Mb：275N·m
	Mc：275N·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	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1μm
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、標準荷重係数3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。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプモーメント方向

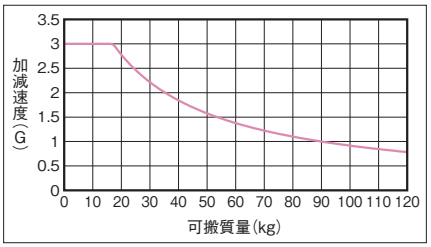


ストロークと最高速度

ストローク (mm)	420～3525 (135mmごと)
最高速度 (mm/s)	2500

加減速度と可搬質量の相関図

速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の加減速度を表しています。ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。



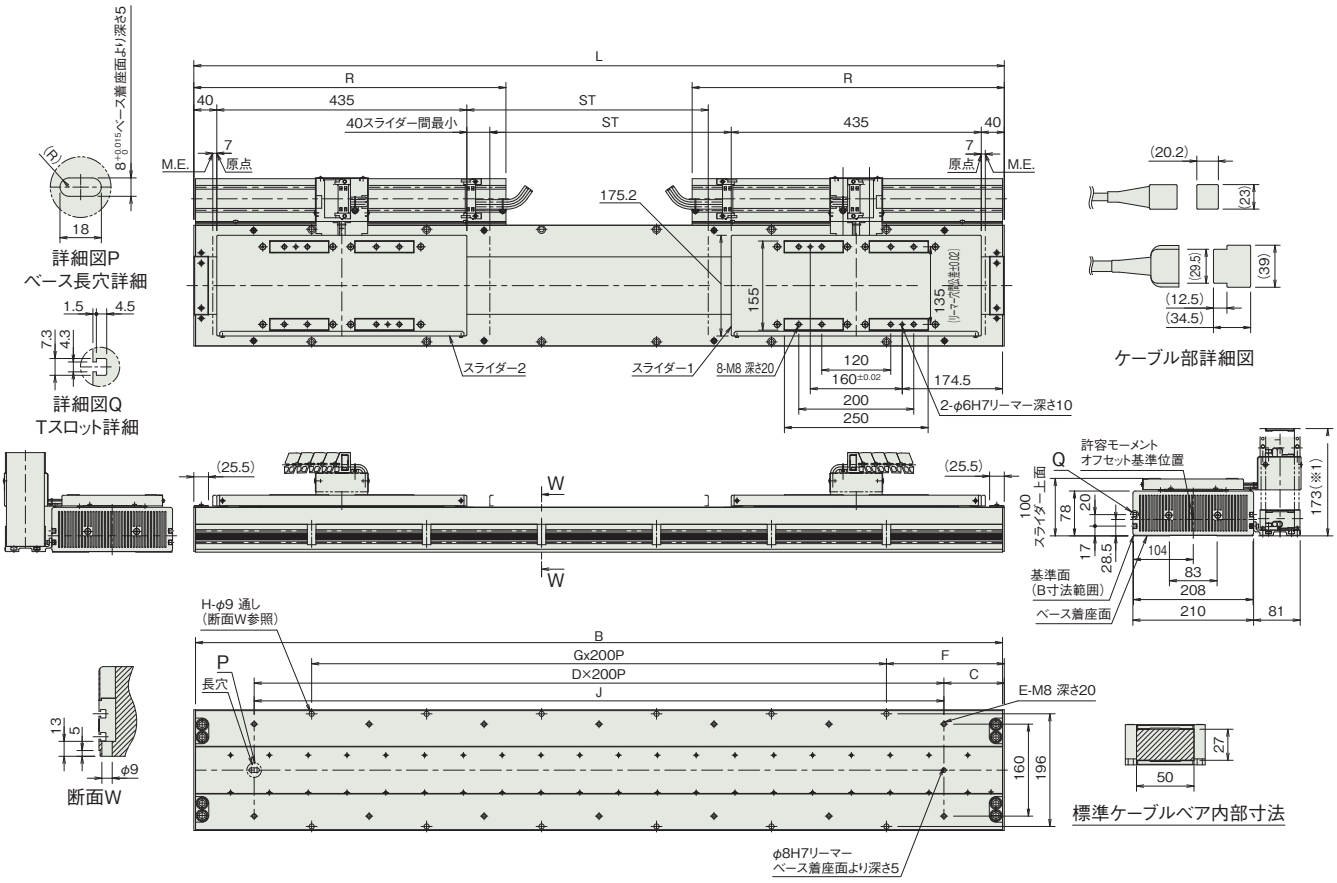
（注） デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。

寸法図

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

※1 ケーブルベアが膨らみ下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
(注) 原点復帰時はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド



■ストローク別寸法

ストローク	420	555	690	825	960	1095	1230	1365	1500	1635	1770	1905	2040	2175	2310	2445	2580	2715	2850	2985	3120	3255	3390	3525
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
B	1404	1539	1674	1809	1944	2079	2214	2349	2484	2619	2754	2889	3024	3159	3294	3429	3564	3699	3834	3969	4104	4239	4374	4509
C	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
D	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
E	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
F	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
G	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
H	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
J	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
R	543	613	683	763	833	903	973	1043	1123	1163	1243	1313	1383	1453	1503	1573	1643	1723	1793	1843	1913	1983	2053	2123

■ストローク別質量

ストローク	420	555	690	825	960	1095	1230	1365	1500	1635	1770	1905	2040	2175	2310	2445	2580	2715	2850	2985	3120	3255	3390	3525
質量(kg)	65	69	73	77	81	85	89	93	97	101	105	109	113	117	121	125	129	133	137	141	145	149	153	157

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL2-TS/TL		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

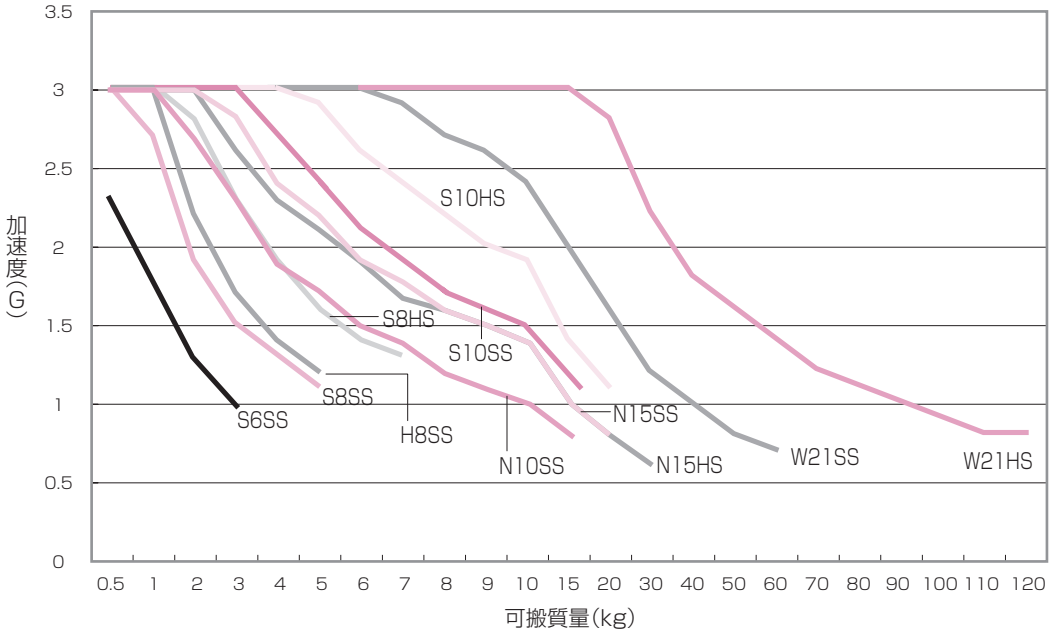
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

リニアサーボタイプ 選定の目安

■ 加速度と可搬質量の相関図（機種別）

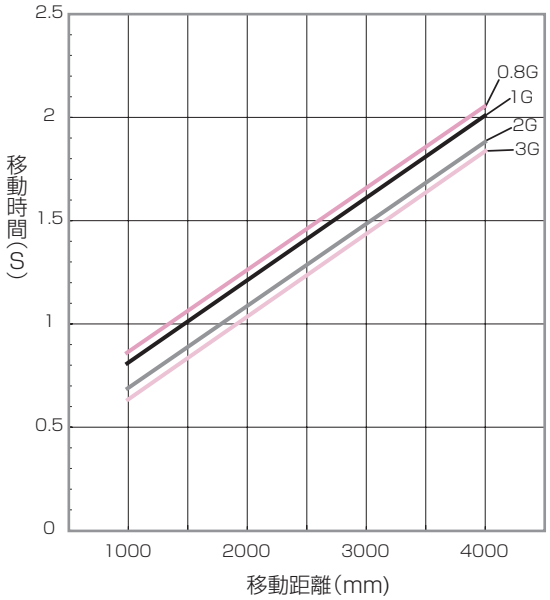
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の最大加速度を表しています。
ご希望の搬送条件（ワーク質量）から機種選定の目安としてご使用ください。

注）下記グラフは、デューティー比は考慮されていませんのでご注意ください。



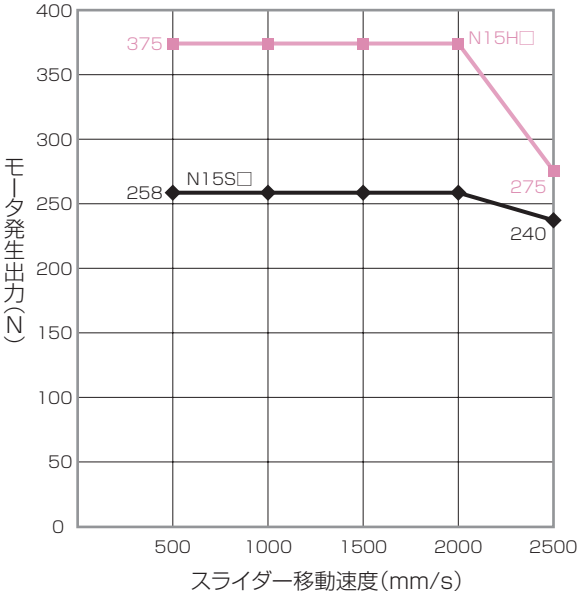
■ 速度･加速度別移動時間

加速度0.8G/1G/2G/3G、速度2500mm/sで
動作させた場合の移動時間の目安です。
サイクルタイムの検討の目安にご使用ください。



■ N15S□/N15H□の最大推力

N15S□/N15H□の最大推力は、
スライダーの移動速度により変化します。
機種選定の際に目安としてご使用ください。



MEMO

リニアサーボタイプ オプション

ケーブルベア選択オプション

型 式 **CT2～6 / US1～6 / UM1～6**

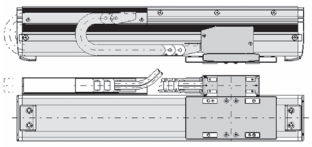
説 明 ケーブルベア選択オプションでは、取付け方向とユーザーケーブルベアの指定が選択できます。
取付け方向は、通常使用（水平置き）の場合4種類から、横立て使用の場合2種類から選択ができます。
装置の取付けスペースの状況に合わせて選択してください。
ユーザーケーブルベアには、Sタイプと Mタイプが用意されています。お客様のご使用の配線本数に合わせて選択してください。

型式	取付け方向	ユーザーケーブルベア	シャフトタイプ		中型タイプ				大型タイプ	
					N10		N15			
			シングルスライダー	マルチスライダー	シングルスライダー	マルチスライダー	シングルスライダー	マルチスライダー	シングルスライダー	マルチスライダー
CT2	2	なし	●	–	●	–	●	–	●	–
CT3	3		●	–	●	–	●	–	●	–
CT4	4		●	–	●	–	●	–	●	–
CT5	5		●	●	–	–	–	–	–	–
CT6	6		●	–	–	–	–	–	–	–
US1	1	Sタイプ付	●	●	●	●	●	●	–	–
US2	2		●	–	●	–	●	–	–	–
US3	3		●	–	●	–	●	–	–	–
US4	4		●	–	●	–	●	–	–	–
US5	5		●	●	–	–	–	–	–	–
US6	6		●	–	–	–	–	–	–	–
UM1	1	Mタイプ付	●	●	●	●	●	●	–	–
UM2	2		●	–	●	–	●	–	–	–
UM3	3		●	–	●	–	●	–	–	–
UM4	4		●	–	●	–	●	–	–	–
UM5	5		●	●	–	–	–	–	–	–
UM6	6		●	–	–	–	–	–	–	–

【ケーブルベア取付け方向】

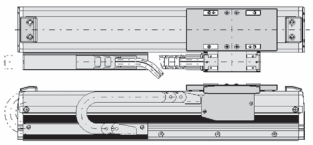
取付け方向1（標準）

ケーブルベア方向を指定しない場合の標準取付け方向。
シングルスライダーは下図の方向、マルチスライダーは両端に設置されます。



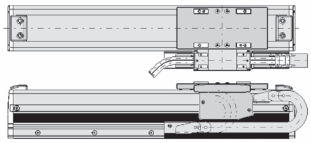
取付け方向2（勝手違い）CT2 ※

標準に対してケーブルベア取付け勝手違いとなります。



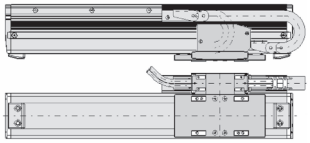
取付け方向3 CT3 ※

CT2（取付け方向2）に対してケーブルベア取付け向きが逆方向となります。



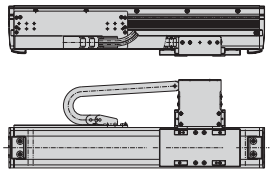
取付け方向4 CT4 ※

CT1（取付け方向1）に対してケーブルベア取付け向きが逆方向となります。



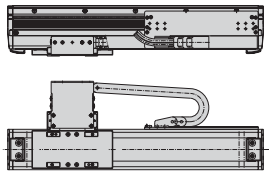
取付け方向5（横立て標準）CT5

横立て仕様時の標準取付け方向。
シングルスライダーは下図の方向、マルチスライダーは両端に設置されます。



取付け方向6（勝手違い仕様）CT6

横立て仕様時のケーブルベア勝手違い。

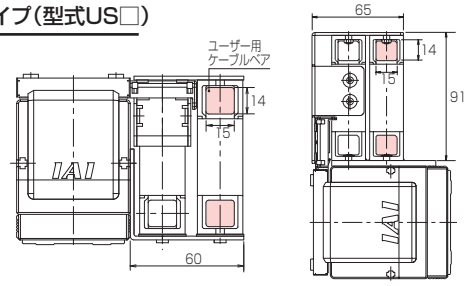


※ W21（シングルスライダー）タイプの場合、ベース面リーマ穴は全て原点側となります。

■ ユーザーケーブルベア寸法図（LSA シリーズ、LSAS シリーズ共通）

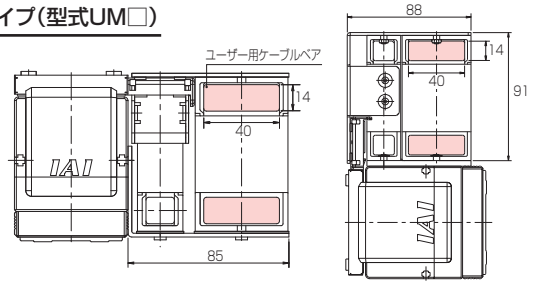
【シャフトタイプ/小型タイプ】

Sタイプ(型式US□)



水平仕様　横立て仕様

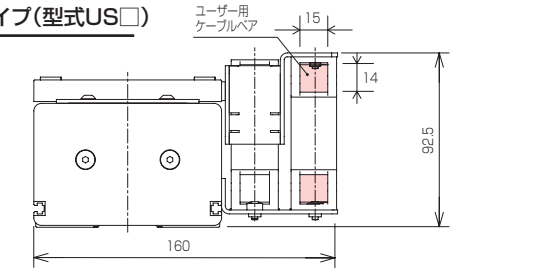
Mタイプ(型式UM□)



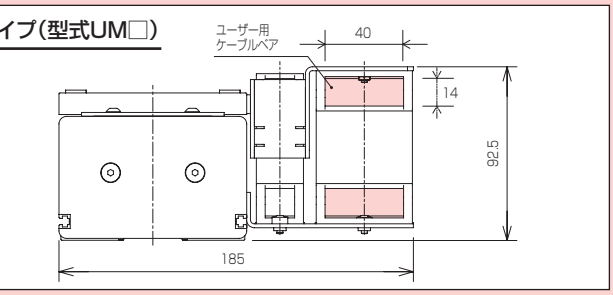
水平仕様　横立て仕様

【N10SS/N10SM】

Sタイプ(型式US□)

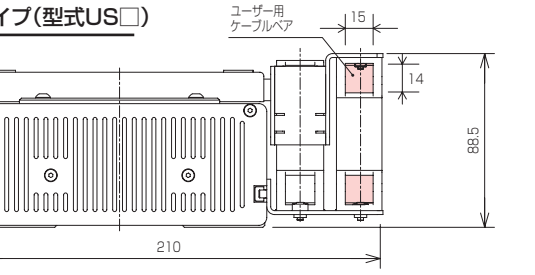


Mタイプ(型式UM□)

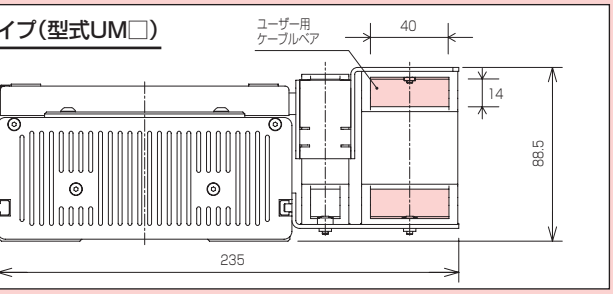


【N15SS/N15SM/N15HS/N15HM】

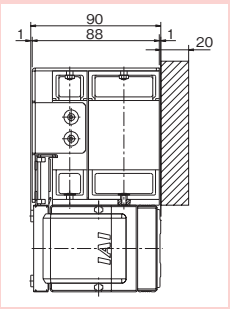
Sタイプ(型式US□)



Mタイプ(型式UM□)



■ ユーザーケーブルベア UM5 選定時の注意点



左図のケーブルベア脇の斜線部に干渉物がないように空間を確保してください。
なお、空間を確保できない場合には、ユーザー用ケーブルベアオプションUS5（Sタイプ）をご使用ください。

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。

リミットスイッチ

型　式　**L**

説　明　原点復帰を実行した際、押当て方式はメカエンドに押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。

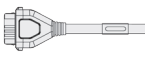
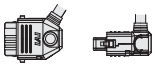
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

横軸のアクチュエーターと縦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。
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				
			PCON-C(G)/CY/PL/PO/SE・PSEL（コントローラーは生産終了）	PCON-CF（コントローラーは生産終了）	MSEP/MCON PCON-CA/C(G)B(P)/CYB/PLB/POB（※接続不可の機種があります）	PCON-C(G)FB	
RCP6 RCP6CR RCP6W RCP5 RCP5CR RCP5W	高推力タイプ(注1) SA8/WSA16 RA8/RA10/RRA8/WRA16	モーターエンコーダー一体型ケーブル	–	–	–	CB-CFA3-MPA□□□	
		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	
	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□□□	–	
		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	–	
RCP4 RCP4CR RCP4W	SA3/RA3/ST4525E グリッパータイプ(全機種) GRSML/GRSLL/GRSWL GRLM/GRLL/GRLW	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	–	
	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□□□	
		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	
	上記以外の機種 SA5/SA6/SA7 RA5/RA6(56P) ST615E/ST68E	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	–	
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-PCS-MPA□□□	–	CB-APSEP-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-PCS-MPA□□□	–	CB-RPSEP-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-PCS-MPA□□□	–	CB-APSEP-MPA□□□	–	
	高推力タイプ(注1) HS8/RA8/RA10	モーターロボットケーブル	–	CB-RFA-MA□□□	–	–	
		エンコーダーケーブル	–	CB-RFA-PA□□□	–	–	
		エンコーダーロボットケーブル	–	CB-RFA-PA□□□-RB	–	–	
		モーターエンコーダー一体型ケーブル	–	–	–	CB-CFA-MPA□□□	
		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	
	上記以外の機種 BA□/SA5/SA6/SA7/SS7/SS8 RA2/RA3/RA4/RA6 RGS□C/RGD□C 標準環境仕様(RCP2-)のロータリータイプ RTB(L)/RTBB(L)/RTC(L) RTCB(L) 標準環境仕様(RCP2-)のグリッパー GRS/GRM/GR3SS/GR3SM/ GR3LS/GR3LM	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□□□	–	
RCP2CR RCP2W	GRS/GRM GR3SS/GR3SM ロータリータイプ(全機種) RTB(L)/RTBB(L)/RTBS(L) RTC(L)/RTCB(L)/RTCS(L)	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-PCS2-MPA□□□	–	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	
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	–	–	–	–	

エレシリンダー ロボポンプ	ケーブル種類	接続	
		ユーザー配線	RCON-EC
エレシリンダー(24V) ロボポンプ	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
エレシリンダー(200V)	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
	モーター電源ケーブル	CB-EC-PW□□□-RB	
ロボポンプ	電源・通信ケーブル	CB-RP-PWSIO□□□-RB	

◆電源・I/Oケーブルは4方向コネクタータイプも選択できます。

標準コネクタータイプ(メカ側)	4方向コネクタータイプ(メカ側)
	
CB-EC-PWBIO □□□ -RB	CB-EC2-PWBIO □□□ -RB
CB-REC-PWBIO □□□ -RB	CB-REC2-PWBIO □□□ -RB

※詳細は1-89をご参照ください。

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

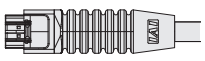
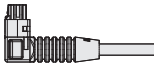
(注1) 高推力パルスモーター(56SP、60P、86P)を使用しているアクチュエーター
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。

ケーブル詳細図は1-91をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=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□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)
	–	CB-CFA3-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	
	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	–	CB-CFA2-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)
	–	CB-CFA2-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	
	CB-CA-MPA□□□	CB-CA-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)	CB-ADPC-MPA□□□	CB-CAN-AJ002(変換ケーブル)
	CB-CA-MPA□□□-RB	CB-CA-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB		CB-ADPC-MPA□□□-RB	
	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–
	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–
	CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002	CB-RPSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002
	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–
	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	CB-CFA-MPA□□□	–	–	CB-CFA-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002
	–	CB-CFA-MPA□□□-RB	–	–	CB-CFA-MPA□□□-RB	
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002	CB-PSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002
	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	CB-CAN-MPA□□□	–	–	–	–	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	–	–	–
	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタータイプも選択できます。

標準コネクタータイプ(メカ側)	4方向コネクタータイプ(メカ側)
	
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

※詳細は1-87をご参照ください。

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

横軸のアクチュエーターと縦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。
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			
				MSEP/MCON	ACON-CA/C(G)B/CYB/PLB/POB	ACON-C(G)/CY/PL/PO/SE・ASEL（コントローラーは生産終了）	
RCA2 RCA2CR RCA2W	CNS（小型コネクター仕様）オプションあり		モーターエンコーダー一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□	CB-CAN-MPA□□□	–	
			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	–	
	CNS（小型コネクター仕様）オプションなし		モーターエンコーダー一体型ケーブル	–	–	–	
			モーターエンコーダー一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPA□□□	CB-APSEP-MPA□□□	CB-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-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□□□	–	
RCD	RA1DA	適応コントローラーD3	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	–	–	
		適応コントローラーD5, D6	モーターエンコーダー一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□	–	–	
			モーターエンコーダー一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	
	GRSNA		モーターエンコーダー一体型ケーブル	CB-CAN-MPA□□□	–	–	
			モーターエンコーダー一体型ロボットケーブル	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	
RCL	RA1L/2L/3L（ブレーキ付き）(注2)(注3)		モーターエンコーダー一体型ロボットケーブル	CB-APSEP-MPBA□□□	CB-APSEP-MPBA□□□	CB-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-ACS-MPA□□□	

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

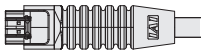
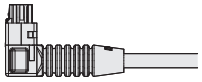
(注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。
(注2) ブレーキ付き(B/BN)の場合、ブレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。
(注3) RCLのブレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

ケーブル詳細図は1-91をご参照ください。

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=8m

接続コントローラー						
	DCON-CA/C(G)B/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		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1)
	–	CB-ADPC-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	–
	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–
	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–
	–	–	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□	–
	–	CB-APSEP-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-RCAPC-MPA□□□-RB	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	–	–
	–	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA□□□-RB	–	CB-ASEP2-MPA□□□	RCM-CV-APCS(変換ユニット) CB-ADPC-MPA002
	CB-CA-MPA□□□	–	–	–	–	–
	CB-CA-MPA□□□-RB	–	–	–	–	
	CB-CAN-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	CB-CAN-MPA□□□	–	–	CB-ADPC-MPA□□□	CB-ADPC-MPA□□□	–
	CB-CAN-MPA□□□-RB	–	–	CB-ADPC-MPA□□□-RB	CB-ADPC-MPA□□□-RB	–
	–	–	–	–	–	–
	–	–	–	–	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB) (注3)	–

◆[CB-CAN-MPA□□□(-RB)]と[CB-ADPC-MPA□□□(-RB)]は4方向コネクタータイプも選択できます。

標準コネクタータイプ(メカ側)	4方向コネクタータイプ(メカ側)
	
CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

※詳細は1-87をご参照ください。

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

横軸のアクチュエーターと縦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。
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/SCON2/XSEL2（※接続不可の機種があります。）		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□□□	CB-RCC-MA□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	–	CB-X1-PA□□□
RCS3(P)	RA15R/RA20R			–	CB-RCS3-MA□□□-RB	–	–	–	CB-RCS3-PLA□□□-RB
	RA4R/RA6R/RA7R/RA8R/RA10R			CB-RCC-MA□□□	CB-RCC-MA□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-RCS2-PLDA□□□	CB-RCS2-PLDA□□□-RB
	CTZ5C CT8C							–	CB-X1-PA□□□
	上記以外の機種							CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□
RCS3(P)CR RCS2 RCS2CR RCS2W	RTC□L							CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
	RT6/RT6R/RT7R								
	上記以外の機種							CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□
RCS2	RA13R（注1）	ロードセル無	ブレーキ無					CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
			ブレーキ付き（ブレーキボックス付き）					【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-RCS2-PLA□□□ 【ブレーキボックス～コントローラー】CB-RCS2-PLA010	【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-X2-PLA□□□
			ブレーキ付き（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□□□	【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-X2-PLA□□□
		ロードセル付き※1	ブレーキ無					CB-RCS2-PLLA□□□	CB-RCS2-PLLA□□□-RB
			ブレーキ付き（ブレーキボックス付き）					【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-RCS2-PLA□□□ 【ブレーキボックス～コントローラー】CB-RCS2-PLLA010 【ロードセル～コントローラー】CB-LDC-CTL□□□-JY ※3	【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-X2-PLA□□□
			ブレーキ付き（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□□□	【アクチュエーター～ブレーキボックス】CB-X2-PLA□□□

※1 ロードセル付き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。（ケーブル長はストロークによる）
※2 CB-RCS2-PLLA010（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。
※3 ロボットケーブルです。

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）リミットスイッチ付き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き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。）

ケーブル詳細図は1-91をご参照ください。

※□□□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。） モーター ロボットケーブル	R-unit/SCON2/XSEL2（※接続不可の機種があります。） モーター ロボットケーブル	エンコーダー ロボットケーブル
IS(P)B	SXM/SXL MXM/MXL MXMX LXM/LXL LXMX/LXUWX WXM/WXMX	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ （標準仕様） ※バッテリーレスアブソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PLA□□□（注1） （原点リミットスイッチ／クリープセンサー付き仕様） ※バッテリーレスアブソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PLA□□□-AWG24
IS(P)DB IS(P)DBCR	S M MX L LX			
SSPA SSPDACR	SXM/MXM/LXM			CB-X1-PA□□□ （標準仕様） CB-X1-PLA□□□（注1） （原点リミットスイッチ／クリープセンサー付き仕様）
IS(P)A IS(P)ACR	SXM/SYM/SZM MXM/MYM/MZM MXMX LXM/LYM/LZM LXMX/LXUWX WXM/WXMX			
IS(P)DA IS(P)DACR	S M MX L LX			
IFA	SA MA			
RS	RS-30/60			
NSA	MXMS/MXMM LXMS/LXMM LXMXS/LXMXM WXMS/WXMM WXMXS/WXMXM			CB-X1-PA□□□ （標準仕様）
NS	SXMSA/SXMMA SZMSA/SZMMA MXMSA/MXMMA MXMXSA MZMSA/MZMMA LXMSA/LXMMA LXMXSA LZMSA/LZMMA			CB-X3-PA□□□ （標準仕様） CB-X2-PLA□□□（注1） （原点リミットスイッチ／クリープセンサー付き仕様）
ZR	S M			CB-X1-PA□□□ ※インクリメンタル仕様の場合、 R軸はCB-X1-PLA□□□
DDW DDA DDACR	LT18□		CB-X2-MA□□□	CB-X3-PA□□□ （標準仕様）
	LH18□	CB-XMC-MA□□□	CB-XMC1-MA□□□	

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き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き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。）

ケーブル詳細図は1-91をご参照ください。

※□□□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。） モーター ロボットケーブル	R-unit/SCON2/XSEL2 モーター ロボットケーブル	エンコーダー ロボットケーブル
LSA	S6 S8 S10	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X3-PA□□□
	H8			
	L15			
	N10 N15 N19			
	W21	CB-XMC-MA□□□	CB-XMC1-MA□□□	CB-X2-PLA□□□ （注1） （原点リミットスイッチ付き仕様）
LSAS	N10 N15	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□ （標準仕様）
IXA ※1※2	NNN18□□ NN□30□□ NN□45□□ NN□60□□ NNN80□□ NNN100□□ NSN30□□ NSN45□□ NSN60□□	CB-X-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-X1-PA□□□
	NS□80□□ NS□100□□ NHN10040 NH□12040	CB-X-MA□□□ （1軸目のみ:CB-XMC-MA□□□）		
IS(P)WA	S M L	CB-XEU-MA□□□	CB-XEU1-MA□□□	CB-X1-PA□□□-WC （防滴仕様）

※1 別途ブレーキケーブル（CB-IXA-BK□□□-□）が必要です。詳細は1-106をご参照ください。
※2 R-unitおよびSCON2には接続できません。

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

■スライダータイプ

機種		ロボットケーブル対応
EC	SL3,S2	○
ERC2	SA6,7	○
ERC3	SA5,7	－
RCP2	SA5,6,7	×
	SS7,8	×
	HS8	×
	BA6,7	×
RCP3	SA2	○
	SA3,4,5,6	－
RCP4	SA3	－
	SA5,6,7	×
RCP5	SA4,6,7	－
	BA4,6,7	－
RCP6	SA4,6,7,8	－
	HSA6,7	－
	WSA10,12,14,16	－
RCA	SA4,5,6	×
	SS4,5,6	×
RCA2	SA3,4,5,6	－
RCS2	SA4,5,6,7	×
	SS7,8	×
RCS3	SA8	×
	SS8	×
	CT8	○
RCS4	全機種	○
ISA	S,M,L	×
	W	×
ISB	S,M,L,W	○
ISDA	S,M,L	×
ISDB	S,M,L	○
SSPA	S,M,L	○
NS	S,M,L	○
NSA	全機種	○
IFA	SA,MA	×
RS	30,60	○
LSA	S6,S8,S10	○
	H8	○
	L15	○
	N10,N15,N19	○
	W21S	○
	W21H	○
LSAS	N10,N15	○

■グリッパー

機種		ロボットケーブル対応
EC	GRBP,GRC,GRST3,GRTR14,WEGR2	○
RCP2	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GRST	○
	GR3L,GR3S	×
	GRHM,GRHB	－
RCP4	GRSML,GRSLL,GRSWL	○
	GRLM,GRLL,GRLW	○
RCP6	GRT7	○
RCD	GRSNA	×
RCS2	GR8	×

■ロッドタイプ

機種		ロボットケーブル対応
EC	GDB3,RR2,RP3,GD3,CRP,CGD,WER1	○
ERC2	RA6,7	○
ERC3	RA4,6	－
RCP2	RA2	×
	RA3	×
	RA4,6	×
	RA8	×
	RA10	×
	SRA4R	○
RCP3	RA2(すべりねじ)	○
	RA2(ボールねじ)	○
RCP4	RA3	－
	RA5,6	×
RCP5	RA4,6,7,8,10	－
RCP6	RA4,6,7,8	－
	RRA4,6,7,8	－
	WRA10,12,14,16	－
RCD	RA1DA	×
RCA	RA3,4	×
	SRA4R	○
RCA2	R*3N,4N(すべりねじ)	○
	R*3N,4N(ボールねじ)	○
	RA2	×
RCS2	RA4	×
	RA5	○
	RA13R	×
	SRA7BD	○
	**5N	×
RCS3	RA4,6,7,8,10	○

■テーブルタイプ

機種		ロボットケーブル対応
EC	T3,TC3,TW3,CTC	○
RCP3	TA3,4	－
	TA5,6,7	－
RCP6	TA4,6,7	－
RCS3	CTZ5C	○
RCA2	TA4,5,6,7	－
	**3N,4N(すべりねじ)	○
	**3N,4N(ボールねじ)	○

■ユニット製品

機種		ロボットケーブル対応
TT	A,C	－
TTA	A,C	－
IX	NNN1*05(小型)	×
	NNN****	×
	NNN1****(超大型)	－
	NSN****	×
	TNN****	×
	HNN****	×
	NNC****	×
	NNW****	×
	NNN1***H	×
	NNN****H	×
	NSN****H	×
	TNN****H	×
	HNN****H	×
	NNC****H	×
	NNW****H	×
IXA	3N****,4N****	－
IXP	3N****,4N****	－

■ロータリー

機種		ロボットケーブル対応
EC	RTB4	○
RCP2	RT*S(小型)	×
	RT*　(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCS2	RT6,7	×
	中空ロータリ	×
DD	*18	○
DDA	*18	○
RS	30,60	○

■特殊用途

機種		ロボットケーブル対応
EC	GDS3	○
RCP4	ST68,615	×
	ST4525	－
ZR	S,M	×
WU	S,M	○
RP	VPM	－

■クリーン仕様

機種		ロボットケーブル対応
RCP2CR	SA5,6,7	×
	SS7	×
	HS8	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
	RT*　(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCP4CR	SA5,6,7	×
RCP5CR	SA4,6,7	－
RCP6CR	SA4,6,7,8	－
	HSA6,7	－
	WSA10,12,14,16	－
RCACR	SA3,4,5,6	×
RCA2CR	細小型	○
RCS2CR	SA4,5,6,7	×
	SS7,8	×
	SA8	×
	細小型	○
RCS3CR	SS8	×
ISDACR	S,M,L	×
	S,M,L(ESD)	×
	W	×
ISDBCR	S,M,L	○
SSPACR	S,M,L	○
DDCR	*18	○
DDACR	*18	○

■防塵防滴仕様

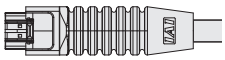
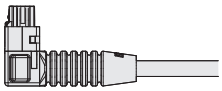
機種		ロボットケーブル対応
EC	全機種	○
RCP2W	RA4,6	×
	RA10	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
	RT*　(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCP4W	SA5,6,7	○
	RA6,7	○
RCP5W	RA8,10	○
RCP6(S)W	全機種	○
RCAW	RA3,4	×
RCA2W	細小型	○
RCS2W	RA4	×
	細小型	○
ISWA	S,M,L	×
DDW	*18	○

RC 4方向コネクターケーブル

ロボシリンダーのケーブルコネクターの向きを4方向に変えることができるケーブルです。
ケーブル取出し方向変更オプションが選択できない機種にも対応可能です。

※□□□はケーブル長さを記入
例) 050=5m

■型式

		標準コネクター(メカ側)	4方向コネクター(メカ側)
外観			
適応コントローラー	MSEP MCON PCON ACON DCON MSEL	CB-CAN-MPA □□□ (-RB)	CB-CAN2-MPA □□□ (-RB)
	RCON RSEL	CB-ADPC-MPA □□□ (-RB)	CB-ADPC2-MPA □□□ (-RB)

■手配方法

アクチュエーター型式のケーブル長は『N』(ケーブル無し) を指定し、ケーブルを別途手配してください。

(例) 4 方向コネクター 5m を手配する場合
アクチュエーター型式 : RCP6-SA6C-WA-42P-12-600-P3-N
4 方向ケーブル型式 : CB-CAN2-MPA050

■組立て方法

①コネクターハウジング部を回転させます。

⚠ ご注意

360度回転はできません。

基準位置より『左に1回』
『右に2回』回転できます。
(施工回数は**10回以下**のこと)

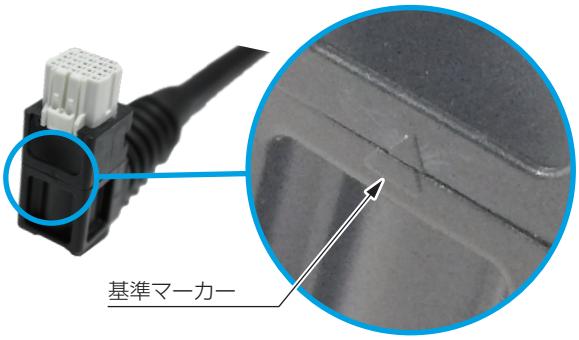
基準位置

180° 回転

左90° 回転

右90° 回転

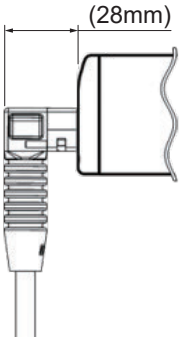
②ツメの位置を基準マーカーに合わせます。



⚠ ご注意

ケーブル取出し方向によっては、アクチュエーターと干渉する場合がありますので、ご注意ください。

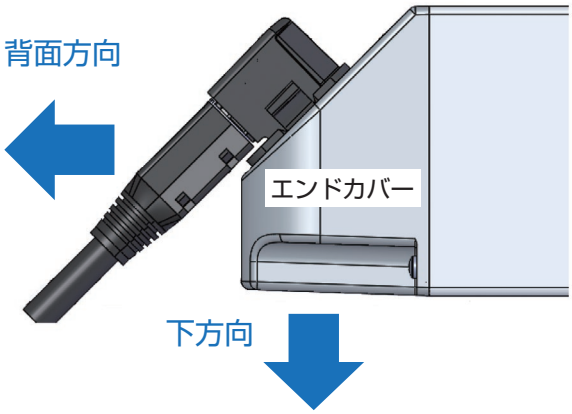
(例) RCP6-SA4R
CJOオプション選択時
上記画像の向きで取付けを行うことはできません。



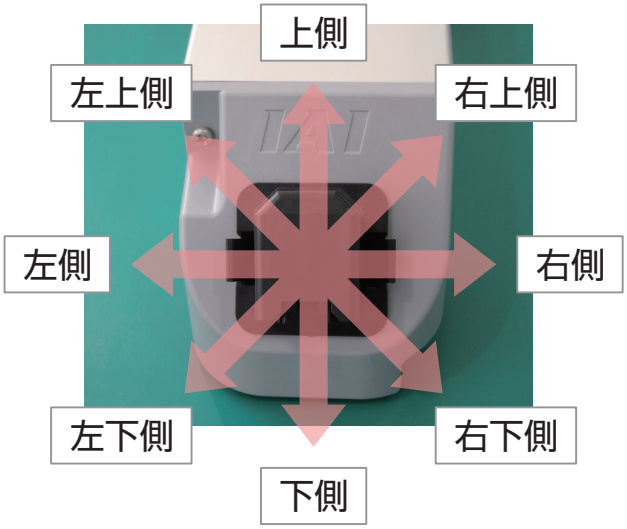
RCP6高剛性4列ガイド ケーブルコネクターについて

お客様にてケーブル取出し方向(コネクター向き)を8方向から自由な方向を選んで取付けることができます。

【ケーブル取出し方向(出荷時)】

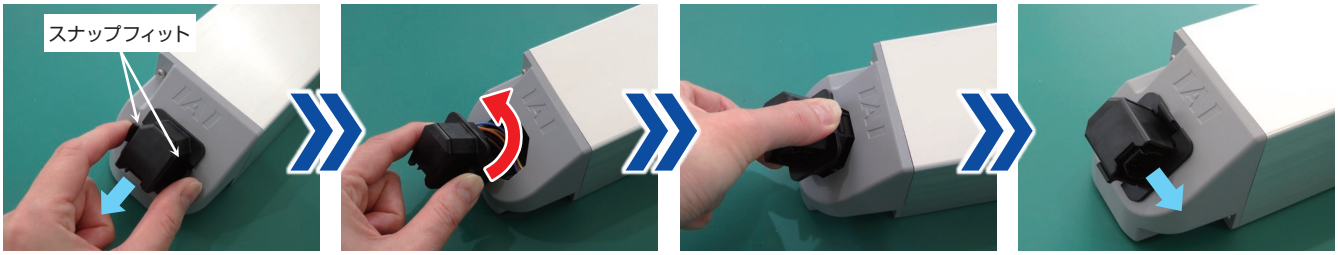


【ケーブル取出し方向(8方向)変更】



■ケーブル取出し方向の変更手順

例:ケーブル取出し方向を下方向から右方向へ変更する場合



両側のスナップフィットを押込んでコネクターを取外します。

ケーブルを取出したい方向にコネクターを回転させます。

スナップフィットから「カチっ」と音がして止まるまで押込みます。

右方向へ変更が完了。

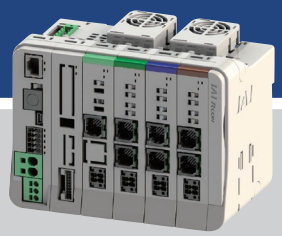
《注意事項》
・カバーからコネクターを外す際は、内部配線を引張りすぎないようにしてください。
・コネクターをエンドカバーに挿込む場合は、配線の挟み込みに注意してください。
・コネクターは 360 度を越えて回すと、内部配線に負荷がかかり、故障の原因になります。回転させた際に負荷を感じた場合は、逆方向に回してください。
・コネクターを外した際、内部に異物や汚れが混入しないように注意してください。

R-unit (RCON) コントローラー

詳細は、第8巻・8-57ページ参照

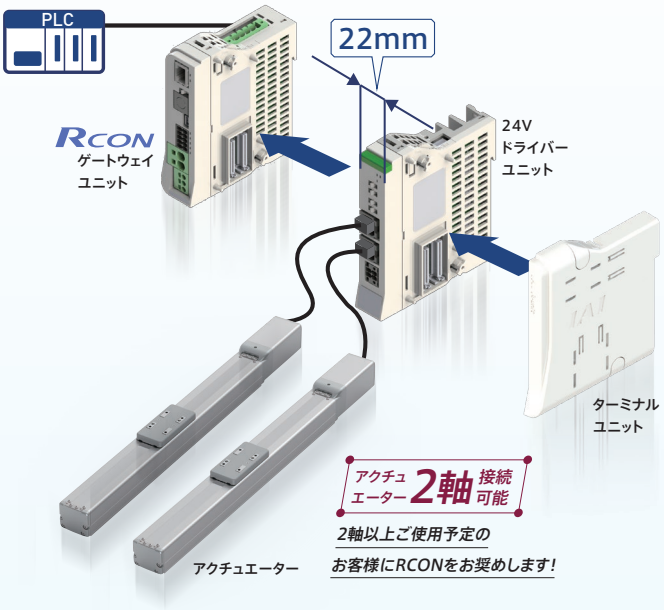
RCON

ユニット連結型
ポジションコントローラー



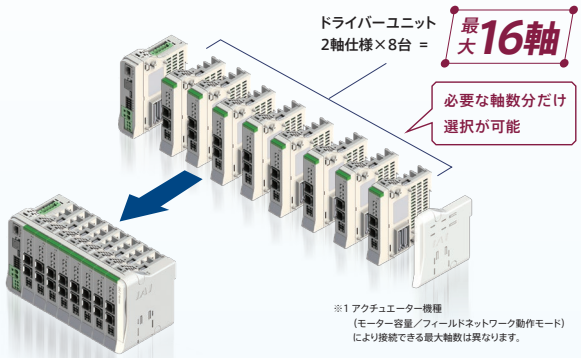
2軸以上のアクチュエーターには RCONがお奨めです。

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。



最大16軸※1のアクチュエーター接続が可能です。

必要な分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。



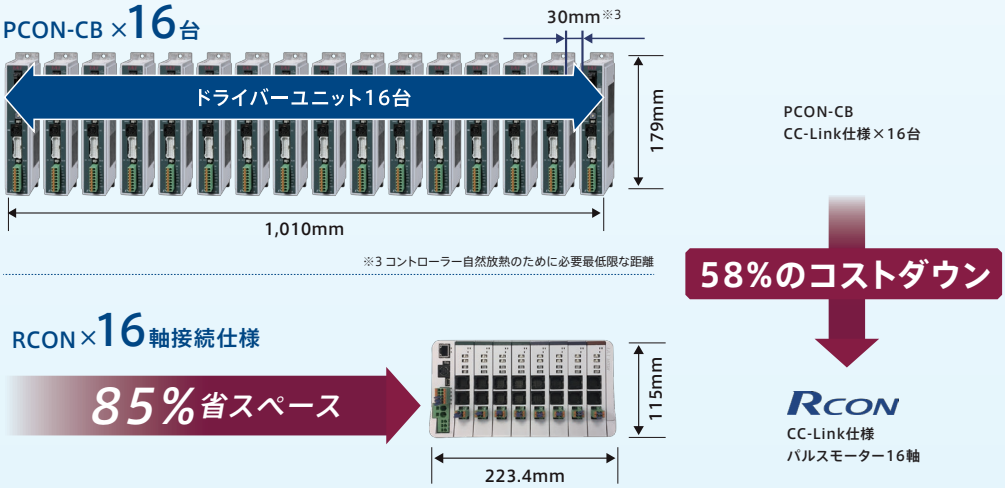
※1 アクチュエーター機種（モーター容量／フィールドネットワーク動作モード）により接続できる最大軸数は異なります。

最大85%※2の制御盤省スペース化と最大58%のコスト削減を実現します。

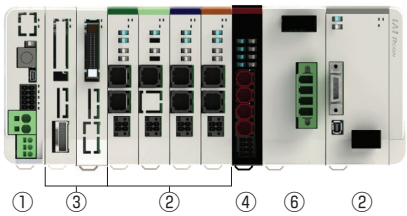
※2 アイエイアイ製品比較

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、特におすすめです。



型式項目/標準価格



①マスターユニット

■型式 **RCON** – □ – □ – □

シリーズ　タイプ　I/O 種類　オプション

GW	標準タイプ
GWG	安全カテゴリー対応タイプ

DV	DeviceNet 接続仕様
CC	CC-Link 接続仕様
CIE	CC-Link IE Field 接続仕様
CIT	CC-Link IE TSN 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
N	ポート未使用（前面 EtherNet/IP 接続）※1

※1　オプション「EtherNet/IP 接続（EP）」選択時には必ず選択してください。

EP	EtherNet/IP 接続 ※2
ET	Ethernet 搭載 ※2
FU□	ファンユニット装着（□：装着数を指定、1～8）※2※3
TRN	ターミナルユニットなし ※4

※2　「EP」と「ET」は同時選択ができません。
※3　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。
※4　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。

■標準価格

型式		RCON-GW/GWG											
I/O 種類		フィールドネットワーク											
		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	CC-Link IE TSN	PROFIBUS-DP	EtherCAT®	EtherCAT® モーション	EtherNet/IP	PROFINET IO	MECHATROLINK-Ⅲ	SSCNET Ⅲ/H	EtherNet/IP
		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	CC-Link IE TSN 接続仕様	PROFIBUS-DP 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	MECHATROLINK-Ⅲ 接続仕様	SSCNET Ⅲ/H 接続仕様	ポート未使用 (前面EtherNet/IP接続)
IO 種類型式記号		DV	CC	CIE	CIT	PR	EC	ECM	EP	PRT	ML3	SSN	N
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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

②ドライバーユニット

型式 **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

標準価格

シリーズ記号		RCON				
タイプ記号		PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—	—
	2	—	—	—	—	—

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）
	56P	56 □パルスモーター
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	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	30R	30W（RS 用）
	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

型式 **RCON** – □ – □

シリーズ　タイプ　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

標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

④ EC 接続ユニット

型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	—

⑤簡易アブソユニット

型式 **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

標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

⑥ 200V 電源ユニット

型式 **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

標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	PS2-3
標準価格	—

⑦ SCON2/SCON コントローラー（RCON-EXT 接続仕様）

SCON2 – CG – S – □ – □ – RC – 0 – □ – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　ハードウェアオプション　機能オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧　アブソバッテリー

型式選定項目は、8-263 ページをご参照ください

SCON – □ – □ – □ – □ – RC – 0 – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧

型式選定項目は、8-289 ページをご参照ください

■ RCONに接続できないアクチュエーター

		ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続ユニット (RCON-EC)
マスターユニット	ユニット	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 パルスプレス:RCP6 <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	サーボプレス: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 ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:IS(P)B-WXM/WXMX(単相電源) ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <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(RS-30を除く) ・アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 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
		直交型6軸ロボット:CRS			

(注1) モーションネットワーク仕様の場合、一部のアクチュエーターには接続できません。(下表参照)

アクチュエーター(ユニット)	モーションネットワーク		
	ECM	ML3	SSN
ロータリーインデックスモード	×	×	×
LSASアクチュエーター	○	○	×
エレシリンダー(RCON-EC)	×	×	×

■接続制限

・接続する全てのアクチュエーターの合計は16軸以内となるようにしてください。
マルチスライダー仕様の場合は、2軸として計算します。
・EC接続ユニットのみの接続はできません。
必ず、24V/200Vドラバーユニットもしくは拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様接続を含めて接続してください。
・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(8-89ページ)をご参照ください。
・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。(三相仕様のみ接続可能)
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様を接続してご使用ください。
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量(8-77ページ)の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□A/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□A/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

・以下機種をEC接続ユニット(RCON-EC-4)の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/RR8/RR10/RTC18 接続数	RCON-EC-4 (1ユニット)	左記以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

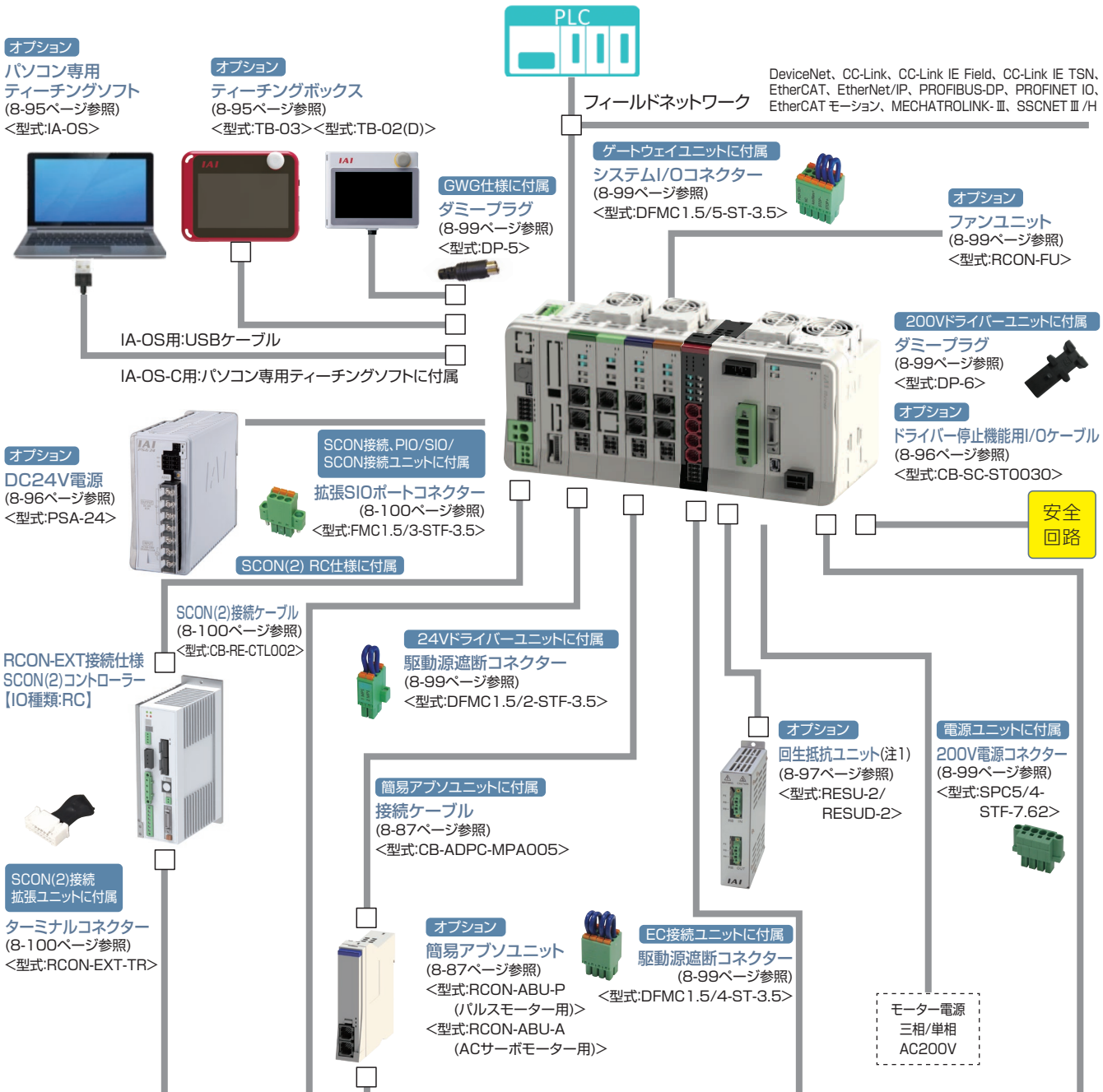
■接続認識

R-unitに接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い	24Vドライバーユニット
↓	200Vドライバーユニット
↓	拡張ユニット(SCON接続仕様)
低い	EC接続ユニット

R-unit (RCON) コントローラー

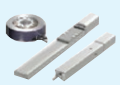
システム構成



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/SSPAシリーズ
IF(A)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8-71ページをご参照ください。

「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ
※2
※3

「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/SSPAシリーズ
IF(A)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8-71ページをご参照ください。

※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、8-101ページをご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ動作可能です。
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-155ページをご参照ください。

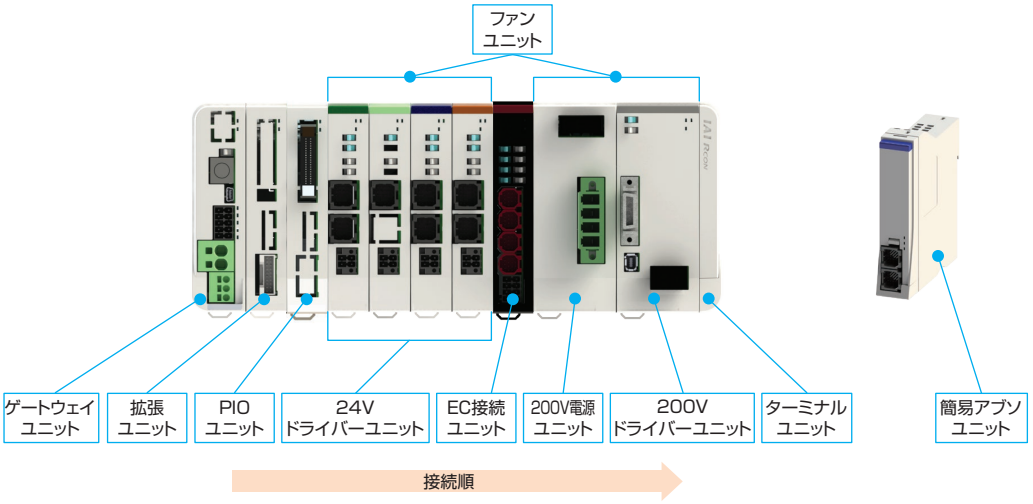
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。
また、機種や使用条件によっては回生抵抗ユニットが必要です。
詳細は8-97ページをご参照ください。

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。

注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

ユニット構成

RCON はロック構造でユニット連結方式です。連結可能なユニット同士は同じ連結コネクターとなっております。
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 (SCON 接続仕様)	1	いずれかのタイプを選択 (接続方法は 8-64 ページをご参照ください)
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) 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)

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-71ページを参照してください。

■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	8-79
	CC-Link 接続仕様	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	CC-Link IE Field 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIE	8-80
	CC-Link IE TSN 接続仕様	RCON-GW/GWG-CIT	8-80
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	EtherCAT® 接続仕様	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	EtherCAT® モーション接続仕様	RCON-GW/GWG-ECM	8-81
	EtherNet/IP 接続仕様	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	PROFINET IO 接続仕様	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	MECHATROLINK-Ⅲ 接続仕様	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	SSCNETⅢ/H 接続仕様	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
	ポート未使用 (前面 EtherNet/IP 接続)	RCON-GW/GWG-N-EP	8-83
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-86
	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	8-84
	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	8-85
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-85
200V ドライバーユニット	AC200V モーター 1 軸仕様	RCON-SC-1	8-85
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-87
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-87
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-99
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

R-unit (RCON) コントローラー

基本仕様

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　※最大軸数はアクチュエーターやタイプにより制限があります。「接続制限」（8-71 ページ）、「最大接続可能軸数」（8-89 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） バッテリーレスアブソ※ 1						
		200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ（SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ						
対応フィールドネットワーク			CC-Link、CC-Link IE Field、CC-Link IE TSN、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、SCON 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、簡易アブソユニット						
SIO インターフェイス	ティーチングポート		通信方式	RS-485					
			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ーを搭載						
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						
拡張入出力			PIO ユニットを最大 8 台接続可能						
Ethernet（オプション）			10/100BASE-T（RJ-45 コネクター）						
			Modbus/TCP						
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）						
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℃　※簡易アブソユニットは 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/s² 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	簡易アブソユニット	SCON 拡張ユニット	EC 接続ユニット
	CE マーキング		○	○	○	○	○	○	○
	UL		○	○	○	○	○	○	○

※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。

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/rev】
24V ドライバーユニット	パルスモーター	RCP6		バッテリーレスアブソ	8192
		RCP5/RCP4/RCP3/RCP2		バッテリーレスアブソ	800
				インクリメンタル	
	AC サーボモーター	RCA		バッテリーレスアブソ	16384
				インクリメンタル	800
		RCA2	□□ N/NA	インクリメンタル	1048
			上記以外	インクリメンタル	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	□□ 5N	インクリメンタル	1600
			SR □ 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		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S □	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 0.001 ㎜
		DD/DDA	□ 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072
			□ 18P	インデックスアブソ / 多回転	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
	パルスモーター (S2/RR2/GRBP/ RTB4)			バッテリーレスアブソ / インクルメンタル	16384
	パルスモーター (EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3)			インクリメンタル	32768
	AC サーボモーター (CRP/CGD/CTC)			インクリメンタル	16384
	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	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	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

RCON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。
200V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

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

モーターW数合計

項目		最大接続軸合計W数
モーター電源	単相 AC200V	1,600W
	三相 AC200V	2,400W

モーター駆動用DC電源

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
	24Vドライバーユニット(全タイプ共通)	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり(1軸仕様)		0.4A
		ブレーキあり(2軸仕様)		0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり		0.5A
	拡張ユニット(各ユニット共通)			0.1A
	簡易アブソユニット(全タイプ共通)			0.2A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)			0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
	200V仕様 エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.32A
		ブレーキあり	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。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。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

＜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	シリーズ	モーター種類		定格電流	最大電流	
						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 RCP3	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	−	−
			28P※/35P/42P/56P		1.9A	−	−
		RCP4 RCP5 RCP6	28P/35P/42P/42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	−	−
				高出力設定有効	2.3A	−	3.9A
	パルスモーター/RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	−	−
	ACサーボモーター/RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	−	3.3A
			10W	標準/高加減速/省電力	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
	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

● 200V ドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量[VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーター モーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダー	100W/1スライダー
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダー	200W/1スライダー
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダー	300W/1スライダー
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダー

※型式の□には、S(シングルスライダー)もしくはM(マルチスライダー)が入ります。
算出用モーターW数は1スライダーの値です。マルチスライダーの場合は、2スライダーの値で計算してください。

● EC 接続ユニット
(24V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター/接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			GRST7	□56	–	2.3A	3.9A
			S7/R7/RR7/B7		省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			GRST6/GRTR14	□42	–	2.3A	3.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRTR14/RTC12/SRG15/ST15		省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			SRGC9/STC9		–	–	1.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/SRG9/RTC9/GRB10/GRB13/ST9		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4		–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			ワイヤコントローラー/S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

(200V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター 電源容量 [VA]	瞬時最大モーター 電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP/LFR	750	1408	4225

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　検索

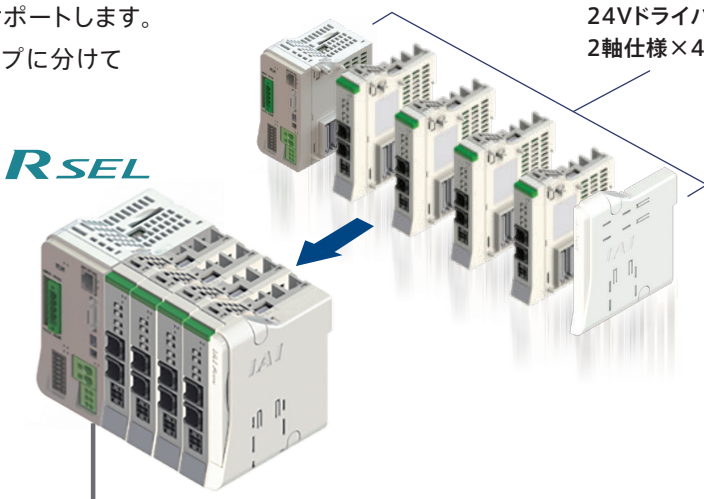
詳細は、第8巻・8-105ページ参照

RSEL

ユニット連結型
プログラムコントローラー

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。



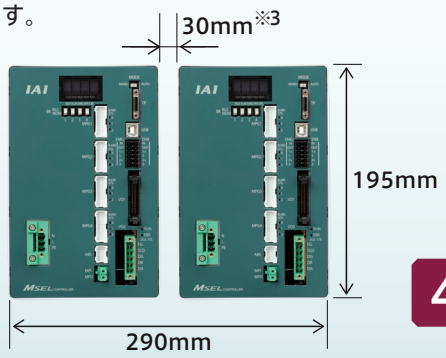
※1 アクチュエーター機種（モーター容量）により接続できる最大軸数は異なります。エレシリンダー® を接続する場合、最大 16 軸まで接続可能です。

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)

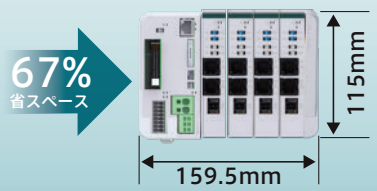


※3 コントローラー自然放熱のために必要最低限な距離

MSEL
CC-Link仕様
8軸（4軸×2台）

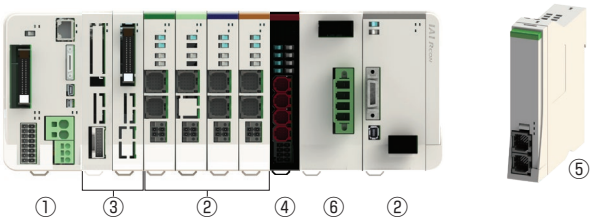
44%のコストダウン

RSEL ×8軸接続仕様



RSEL
CC-Link仕様
パルスモーター8軸

型式項目 / 標準価格



①マスターユニット

型式

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（二股コネクター付属）
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様（二股コネクター付属）
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	ケーブルなし
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（ケーブルなし）」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。

標準価格

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	DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	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	EtherCAT® 接続仕様	EtherNet/IP 接続仕様	PROFI NET 接続仕様
IO 種類型式記号		E	NP	PN	DV/DV2	CC/CC2	CIE	PR	EC	EP	PRT
ファンなし		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
24V ドライバー用ファン付き	FU1	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	FU2	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	FU3	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	FU4	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	FU5	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

②ドライバーユニット

■型式 **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

■標準価格

シリーズ記号		RCON				
タイプ記号		PC	PCF	AC	DC	SC
軸数	1	—	—	—	—	—
	2	—	—	—	—	—

24V 仕様

タイプ：PC 1.2A モーター 1 軸 2 軸	20P 20SP 28P 35P 42P 42SP 56P	20 □パルスモーター 20 □パルスモーター (RA2AC/RA2BC 用) 28 □パルスモーター 35 □パルスモーター 42 □パルスモーター 42 □パルスモーター (RCP4-RA5C 用) 56 □パルスモーター
タイプ：PCF 4A モーター 1 軸	56SP 60P 86P	56 □高推力パルスモーター 60 □高推力パルスモーター 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 5 10 20 20S 30	2W サーボモーター 5W サーボモーター 10W サーボモーター 20W サーボモーター 20W サーボモーター (RCA2-SA4/RCA-RA3 用) 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	30R 60 100 100S 150 200 200S 300S 400 600 750	30W（RS 用） 60W サーボモータ 100W サーボモータ 100W サーボモータ（LSA 用） 150W サーボモータ 200W サーボモータ 200W サーボモータ（LSA、DD 用） 300W サーボモータ（LSA 用） 400W サーボモータ 600W サーボモータ 750W サーボモータ

③拡張ユニット

■型式 **RCON** – □ – □

シリーズ　タイプ　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

■標準価格

シリーズ記号	RCON				
タイプ記号	EXT	EXT-NP	EXT-PN	NP	PN
標準価格	—	—	—	—	—

④ EC 接続ユニット

■型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

■標準価格

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

■型式 **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

■標準価格

シリーズ型式	RCON	
タイプ記号	ABU-P	ABU-A
標準価格	—	—

⑥ 200V 電源ユニット

■型式 **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

■標準価格

シリーズ記号	RCON
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）

SCON2 – CG – S – □ – □ – RC – 0 – □ – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　ハードウェアオプション　機能オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧　アブソバッテリー

型式選定項目は、8-263 ページをご参照ください

SCON – □ – □ – □ – □ – RC – 0 – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　オプション　I/O 種類　I/O ケーブル長さ　電源電圧

型式選定項目は、8-289 ページをご参照ください

■ RSEL 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
RSEL		テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP パルスプレス:RCP6 <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	サーボプレス: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 ロボシリンダ:RCS3-CT8C/CTZ5C(単相電源) 単軸ロボット:IS(P)B-WXM/WXMX(単相電源) ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源) <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(RS-30を除く) ·アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 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
		直交型6軸ロボット:CRS			

■接続制限

・接続する全てのアクチュエーターの合計は8軸（エレシリンダーを接続する場合は16軸）以内となるようにしてください。
マルチスライダー仕様の場合は、2軸として計算します。
24V/200Vドライバーユニットもしくは拡張ユニット(SCON2/SCON接続仕様)に接続可能なアクチュエーターの合計は最大8軸までです。

・下表のアクチュエーターは200V電源ユニットにより、最大接続数に制限がかかります。（三相仕様のみ接続可能）
下表型式のアクチュエーターを最大接続数以上接続したい場合は、拡張ユニットにSCON2/SCONのRCON仕様を接続してご使用ください。
下表以外のアクチュエーターを接続したい場合は、電源容量（8-123ページ）の計算にて選定してください。

アクチュエーター型式	最大接続数
DD(A)-LT18(C)□A/T18□	8軸
DD(A)-LH18(C)□A/H18□	2軸
RCS3-CTZ5C	8軸
RCS3-CT8C	3軸

・以下機種をEC接続ユニット（RCON-EC-4）の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/ RR8/RR10/ RTC18 接続数	RCON-EC-4 （1ユニット）	左記以外の エレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

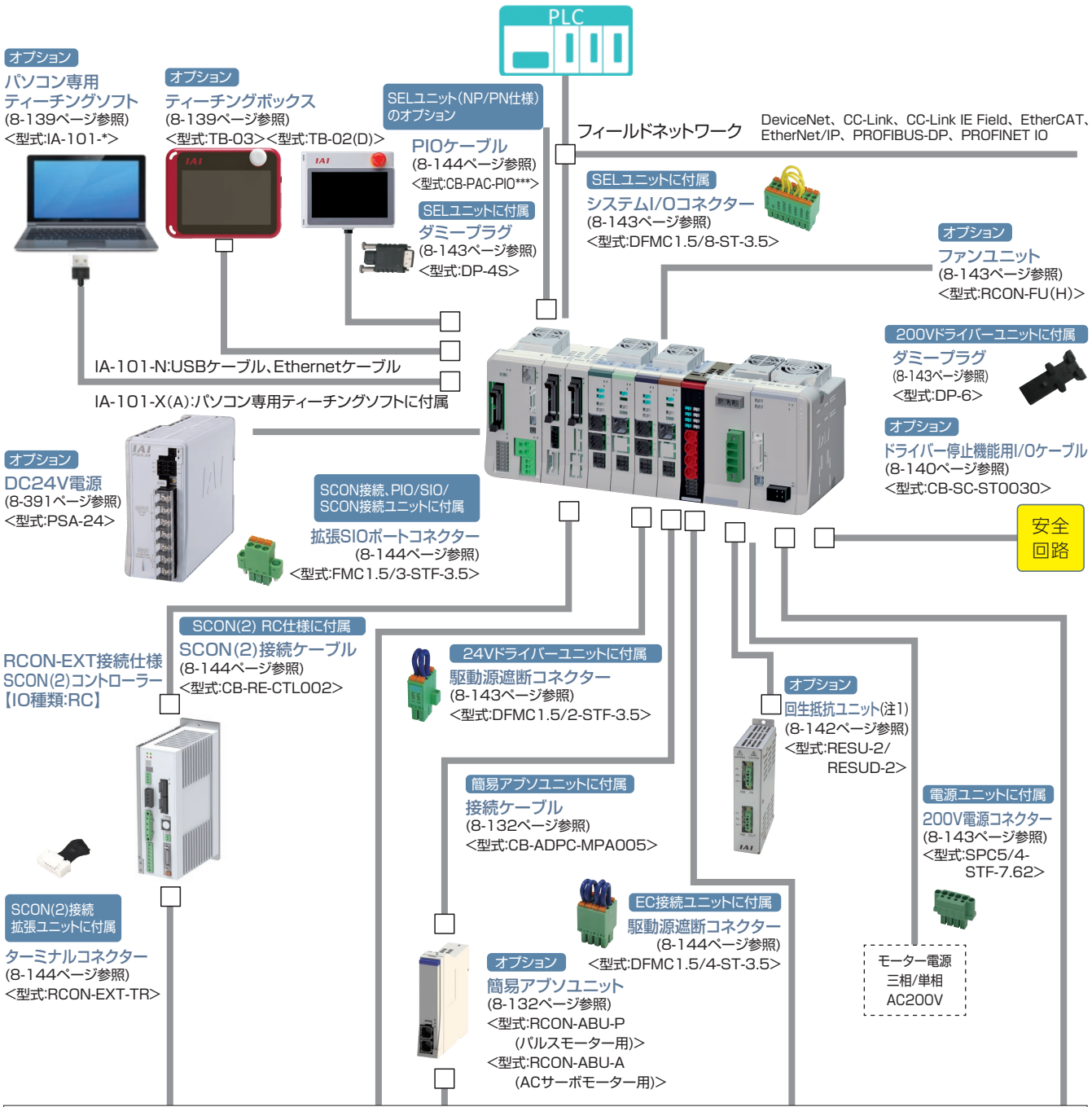
・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■接続認識

R-unit に接続したアクチュエーターの認識順は、右記のユニットに接続された順になります。接続制限をオーバーした場合、優先順位の低いアクチュエーターは認識されません。

優先順位	ユニット名称
高い ↓ 低い	24Vドライバーユニット
	200Vドライバーユニット
	拡張ユニット(SCON接続仕様)
	EC接続ユニット

システム構成



※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。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-145ページをご参照ください。

※2 エレシリンダーはダブルソレノイドのみ制御可能です。
タイプにより接続方法が異なります。詳細は、8-155ページをご参照ください。

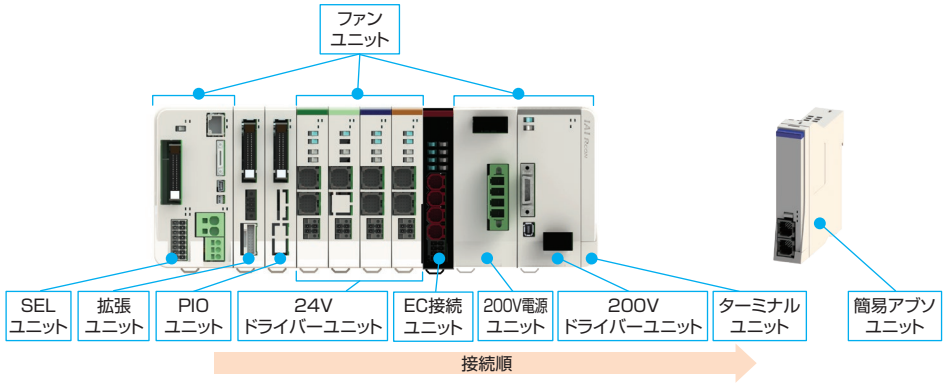
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。
また、機種や使用条件によっては回生抵抗ユニットが必要です。
詳細は8-141ページをご参照ください。

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。

注2: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

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ーとなっております。
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 SEL 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
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 (接続方法は 8-110 ページをご参照ください)
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
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) 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)

(注)接続軸数に制限があります。詳細は8-117ページを参照してください。

■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	8-125
	PIO(NPN) 接続仕様	RSEL-G-NP	
	PIO(PNP) 接続仕様	RSEL-G-PN	
	DeviceNet 接続仕様	RSEL-G-DV	8-126
	DeviceNet 接続仕様 (二股コネクター付属)	RSEL-G-DV2	
	CC-Link 接続仕様	RSEL-G-CC	8-126
	CC-Link 接続仕様 (二股コネクター付属)	RSEL-G-CC2	
	CC-Link IE Field 接続仕様	RSEL-G-CIE	8-127
	PROFIBUS-DP 接続仕様	RSEL-G-PR	8-127
	EtherCAT® 接続仕様	RSEL-G-EC	8-128
	EtherNet/IP 接続仕様	RSEL-G-EP	8-128
	PROFINET IO 接続仕様	RSEL-G-PRT	8-128
拡張ユニット	SCON 拡張	RCON-EXT	8-131
	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	8-129
	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	8-130
200V 電源ユニット	AC200V 入力用電源	RCON-PS2-3	8-130
200V ドライバーユニット	AC200V モーター1軸仕様	RCON-SC-1	8-130
ターミナルユニット	24V 用	RCON-GW-TR	8-132
	200V 用	RCON-GW-TRS	
簡易アブソユニット	RCON-PC 用	RCON-ABU-P	8-132
	RCON-AC 用	RCON-ABU-A	
ファンユニット	下記以外	RCON-FU	8-143
	200V ドライバー用	RCON-FUH	

基本仕様

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　※最大軸数はアクチュエーターにより制限があります。「接続制限」（8-117 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） バッテリーレスアブソ	
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ （SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ	
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、SCON 拡張ユニット、PIO/SIO/SCON 拡張ユニット、PIO 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、簡易アブソユニット、EC 接続ユニット	
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C
		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		1 ㎜ /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		
標準入出力（PIO 仕様選択時）		（I/O スロット選択）入力 16 点 / 出力 16 点	
拡張入出力		PIO ユニットを最大 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℃　※簡易アブソユニットは 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	簡易アブソユニット	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	○	○	○	○	○	○	○	○

※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。

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/rev】
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	□□ N/NA	インクリメンタル	1048
			上記以外	インクリメンタル	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	□□ 5N	インクリメンタル	1600
			SR □ 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		インクリメンタル	16384
				バッテリーレスアブソ	
		SSPA/ISA/ISDA/IF		インクリメンタル	16384
		IFA		バッテリーレスアブソ	16384
		NSA		バッテリーレスアブソ	131072
		NS	S □	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 0.001 ㎜
		DD/DDA	□ 18S	インデックスアブソ / 多回転	131072
			□ 18P	インデックスアブソ / 多回転	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
	パルスモーター (S2/RR2/GRBP/ RTB4)			バッテリーレスアブソ / インクルメンタル	16384
	パルスモーター (EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3)			インクリメンタル	32768
	AC サーボモーター (CRP/CGD/CTC)			インクリメンタル	16384
	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	高出力設定無効	5.0W
		高出力設定有効	8.0W
	RCON-PCF	高出力設定なし	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

RSEL 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

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

モーター W 数合計

項目		最大接続軸合計 W 数
モーター電源	単相　AC200V	1,600W
	三相　AC200V	2,400W

モーター駆動用 DC 電源

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）	SELユニット		1.2A
	24Vドライバーユニット（全タイプ共通）	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり（1軸仕様）		0.4A
		ブレーキあり（2軸仕様）		0.6A
	200Vドライバーユニット	ブレーキなし		0.2A
		ブレーキあり		0.5A
	拡張ユニット（各ユニット共通）			0.1A
	簡易アブソユニット（全タイプ共通）			0.2A
	EC接続ユニット（1ユニット当たり）			0.1A
	24V仕様　エレシリンダー（1軸当たり）※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
	200V仕様　エレシリンダー（1軸当たり）※	ブレーキなし		0.32A
		ブレーキあり	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。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。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

＜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			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 RCP3	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	–	–
			28P※1/35P/42P/56P		1.9A	–	–
		RCP4 RCP5 RCP6	28P/35P/42P/42SP/56P	高出力設定無効	1.9A	–	–
				高出力設定有効	2.3A	–	3.9A
		WU	28P/35P	高出力設定のみ	2.3A※2	–	3.9A※2
	パルスモーター/RCON-PCF	RCP2 RCP4 RCP5 RCP6	56SP/60P/86P	高出力設定なし	5.7A	–	–
	ACサーボモーター/RCON-AC	RCA RCA2	5W	標準/高加減速	1.0A	–	3.3A
			10W	標準/高加減速/省電力	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
	DCブラシレスモーター/RCON-DC	RCD	3W	標準	0.7A	–	1.5A

※1　対象機種：RCP2-RA3、RCP2-RGD3
※2　1 台につき、モーターを 2 軸搭載しています。表中の数値はモーター 1 軸分を表しています。

● 200Vドライバーユニット

アクチュエーターモーターW数	モーター電源容量[VA]	瞬時最大モーター電源容量 [VA]
30R (RS用)	138	414
60	138	414
60 (RCS3-CTZ5)	197	591
100	234	702
100S (LSA)	283	851
150	328	984
200	421	1263
200S (DD)	503	1509
200S (LSA (S) -N15H以外)	486	1458
200S (LSA (S) -N15H)	773	2319
300S (LSA)	662	1986
400	920	2760
400 (RCS3-CT8)	1230	3690
600	1164	2328
600 (DD)	1462	4386
750	1521	3042

下記型式のアクチュエーターは、「計算用モーター W 数」で電源容量を計算してください。

アクチュエーター型式	アクチュエーター モーターW数	算出用モーターW数	
		単相	三相
RCS3-CTZ5C	60W	—	120W
RCS3-CT8C	400W	—	800W
LSA-S6S□/S8S□/S8H□/N10S□、LSAS-N10S□	100W	300W/1スライダー	100W/1スライダー
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダー	200W/1スライダー
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダー	300W/1スライダー
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダー

※型式の□には、S(シングルスライダー)もしくはM(マルチスライダー)が入ります。
算出用モーターW数は1スライダーの値です。マルチスライダーの場合は、2スライダーの値で計算してください。

● EC 接続ユニット
(24V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター/接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			GRST7	□56	–	2.3A	3.9A
			S7/R7/RR7/B7		省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			GRST6/GRTR14	□42	–	2.3A	3.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRTR14/RTC12/SRG15/ST15		省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			SRGC9/STC9		–	–	1.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/SRG9/RTC9/GRB10/GRB13/ST9		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4		–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			ワイヤコントローラー/S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

(200V 仕様　エレシリンダー)

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター 電源容量 [VA]	瞬時最大モーター 電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1軸当たり)	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP/LFR	750	1408	4225

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　検 索

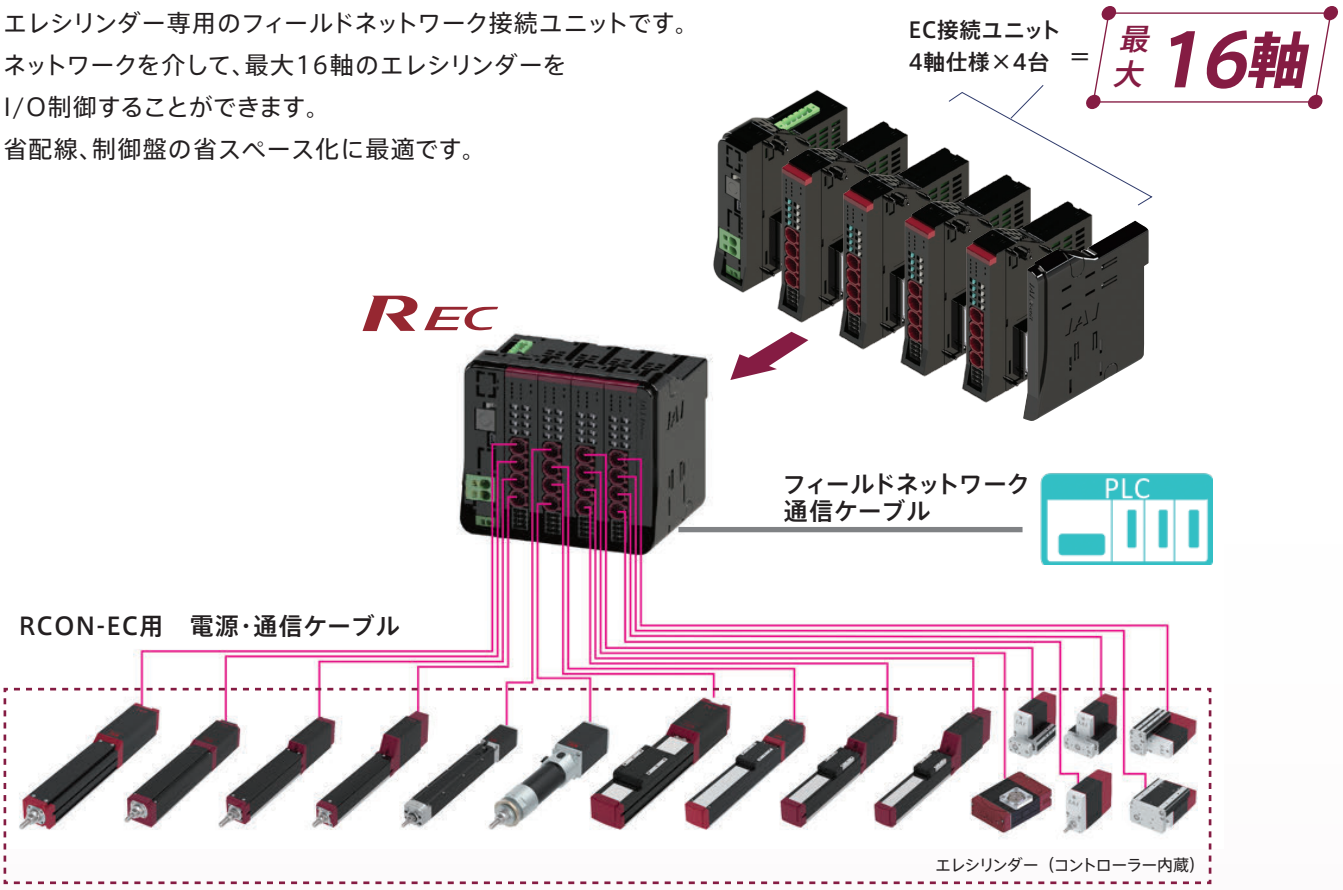
詳細は、第8巻・8-149ページ参照

REC

エレシリンダー専用
駆動ユニット

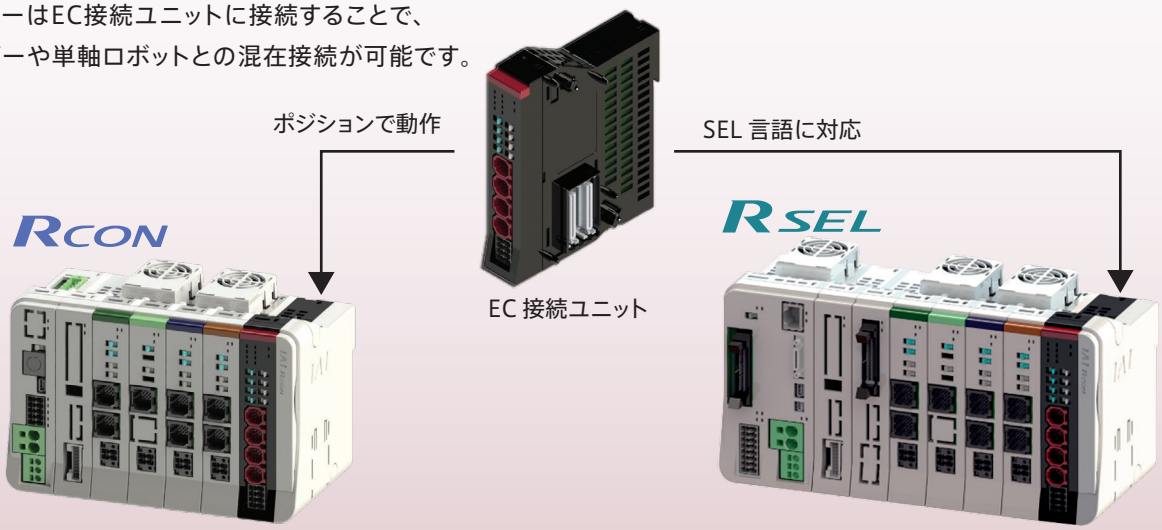
エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

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。
ネットワークを介して、最大16軸のエレシリンダーを
I/O制御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。

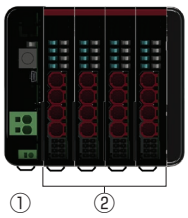


EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

エレシリンダーはEC接続ユニットに接続することで、
ロボシリンダーや単軸ロボットとの混在接続が可能です。



型式項目



①マスターユニット

■型式 **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。

■標準価格

型式	REC-GW						
I/O 種類	フィールドネットワーク						
	CC-Link	CC-Link IE Field	DeviceNet	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFIBUS	PROFINET
	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 EC 接続ユニット

■型式 **RCON** – **EC** – **4**

シリーズ　タイプ　軸数

■標準価格

シリーズ記号	RCON
タイプ記号	EC-4
標準価格	–

■ R-unit に接続できないアクチュエーター

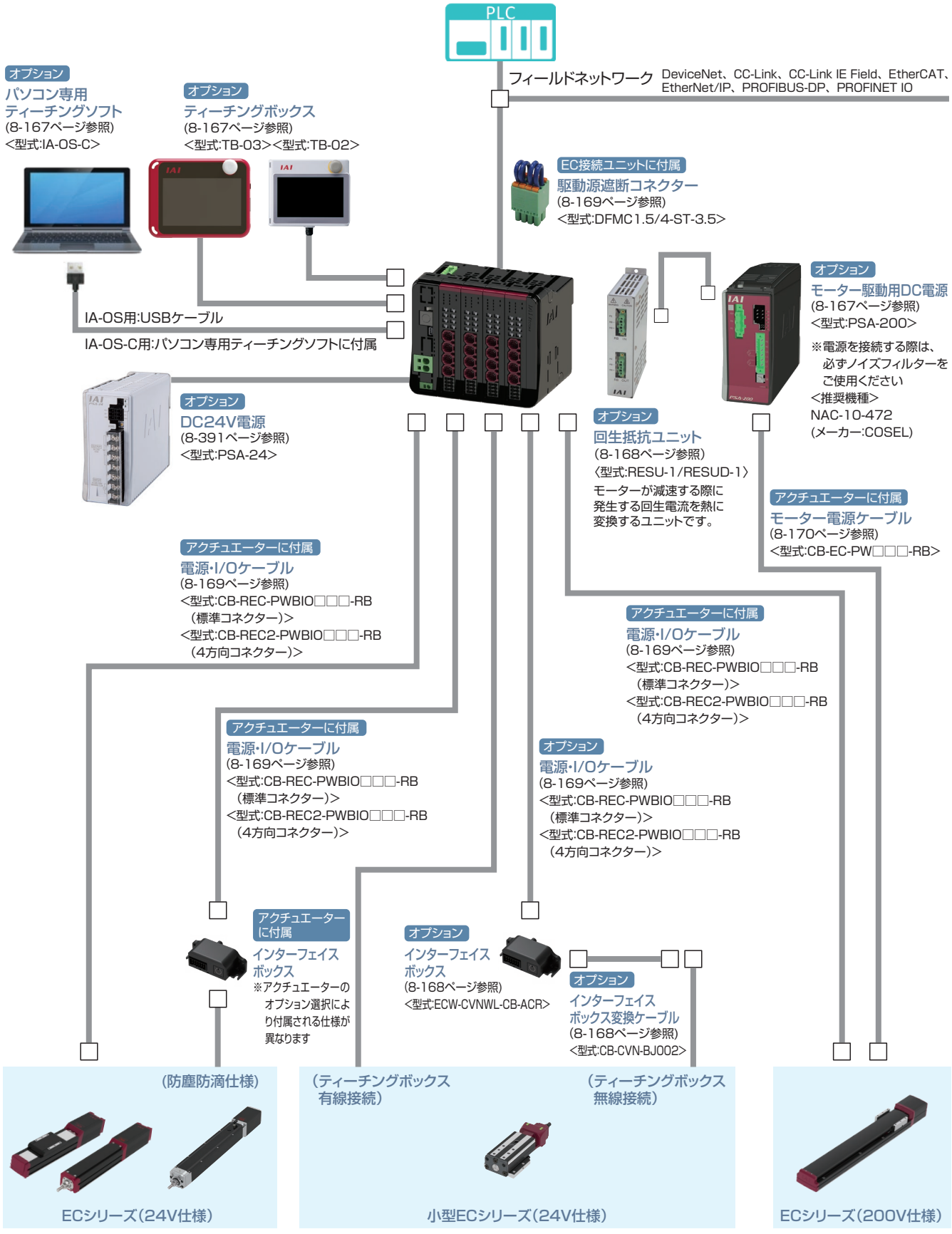
オプション「ACR」が付いていないエレシリンダー

■接続制限

・接続する全ての軸の合計は16軸以内となるようにしてください。
・以下機種をEC接続ユニット（RCON-EC-4）の1ユニットに接続する場合、接続可能数は最大2軸までとなります。

EC-S8/B8S/RR8/RR10/RTC18 接続数	RCON-EC-4（1ユニット）	左記以外のエレシリンダー
1軸	○	3軸
2軸	○	接続できません

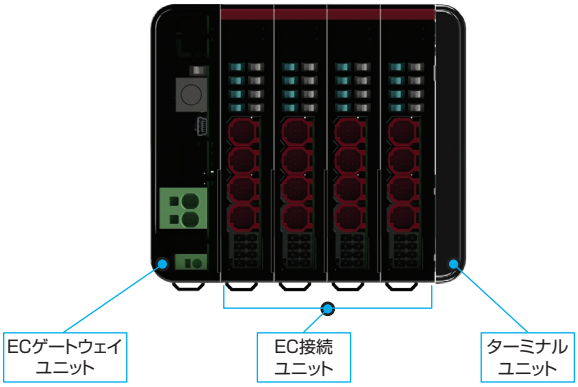
システム構成



(注)・エレシリンダーはダブルソレノイドのみ接続が可能です。
・デジタルスピコンティーチング[TBD-1]はRECに接続できません。

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

（注）接続軸数に制限があります。詳細は8-154ページを参照してください。

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	8-159
	CC-Link 接続仕様	REC-GW-CC	8-159
	CC-Link IE Field 接続仕様	REC-GW-CIE	8-160
	PROFIBUS-DP 接続仕様	REC-GW-PR	8-160
	EtherCAT 接続仕様	REC-GW-EC	8-161
	EtherNet/IP 接続仕様	REC-GW-EP	8-161
	PROFINET IO 接続仕様	REC-GW-PRT	8-162
EC 接続ユニット	EC 接続ユニット 4 軸仕様	RCON-EC-4	8-163
ターミナルユニット	REC 用	RCON-GW-TRE	8-163

基本仕様

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、バッテリーレスアブソ	
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	RS-485
		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　フルスピード
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ーを搭載	
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	○	○

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/rev】
EC 接続ユニット	EC-SL3/GDS3/ GDB3/T3	EC	インクリメンタル	32768
	ワイヤコントローラー/S2/ B8SS/S1 □ (X)/RR2/ RP3/GD3/CRP □ / CGD □ /TC3/TW3/ CTC □ /GRBP □ (W)/ GRC □ /GRST3/RTB4		バッテリーレスアブソ/ インクリメンタル	16384
	上記以外の機種			800

突入電流

ユニット名称	ユニット型式	タイプ	数値
EC 接続ユニット	RCON-EC	（4 軸接続の場合）	40A

電源容量

REC 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

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

モーター W 数合計

項目		最大接続軸合計 W 数
モーター電源	単相　AC200V	1,600W
	三相　AC200V	2,400W

モーター駆動用 DC 電源

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)	ECゲートウェイユニット		0.8A
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)			0.1A
	24V仕様　エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.3A
		ブレーキあり		0.5A
	200V仕様　エレシリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし		0.32A
		ブレーキあり	EC-S10(X)	0.54A
			EC-B8SS/S13(X)/S15(X)	1.2A
			EC-S18(X)	0.753A

※接続するエレシリンダーの軸数分計算してください
注　ユニット選定の場合は、マスターユニットの電源容量は計算に含みません。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。ただし、24V電源選定を行う場合は、マスターユニットの電源容量を含めて選定ください。

● EC 接続ユニット
（24V 仕様　エレシリンダー）

項目	アクチュエーター / 接続ユニット					電源電流	
		シリーズ	タイプ	モーター種類		定格	最大
モーター電源容量 (アクチュエーター 1 軸当たり)	24V 仕様モーター	EC	RR10	φ86P	–	–	5.7A
			RR8	□60P	–	–	5.7A
			S8/B8S/RTC18	□56SP	–	–	5.7A
			GRST7	□56	–	2.3A	3.9A
			S7/R7/RR7/B7		省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			GRST6/GRTR14	□42	–	2.3A	3.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRTR14/RTC12/SRG15/ST15		省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			SRGC9/STC9		–	–	1.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	–	1.5A	3.3A
			S4/WS10/RR4/SRG11/RP5/GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時	2.3A	3.9A
					省電力設定有効時	–	1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	–	1.1A	2.5A
			S3/RR3	□28	–	–	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/SRG9/RTC9/GRB10/GRB13/ST9		–	–	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4		–	1.2A	1.7A
			GRB8	□20	–	–	0.7A
			ワイヤコントローラー /S2/RR2/RP3/GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6		–	0.65A	0.95A
			SL3/GDS3/GDB3/T3	φ20	–	0.4A	0.8A

（200V 仕様　エレシリンダー）

項目	アクチュエーター型式	モーター W数	モーター 電源容量 [VA]	瞬時最大モーター 電源容量 [VA]
モーター電源容量 (アクチュエーター1 軸当たり)	EC-S10(X)	100	238	714
	EC-S13(X)/B8SS	200	402	1206
	EC-S15(X)	400	772	2316
	EC-S18(X)	600	1119	3358
	EC-S18(X)LP/LFR	750	1408	4225

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　検 索

RSEL

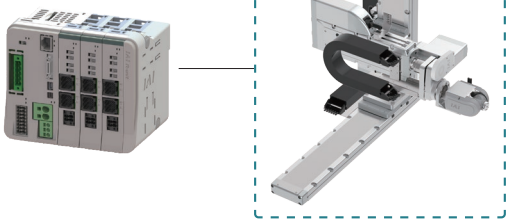
直交型6軸ロボットCRS専用
ユニット連結型コントローラー

特長

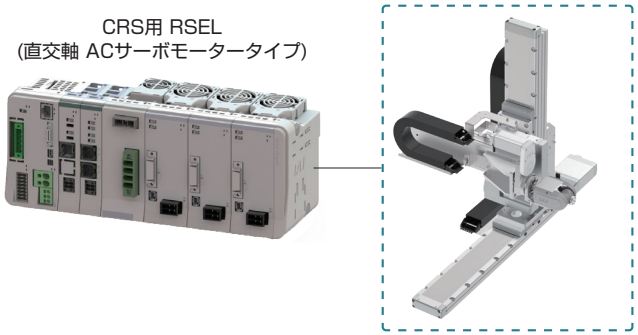
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

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、8-173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）



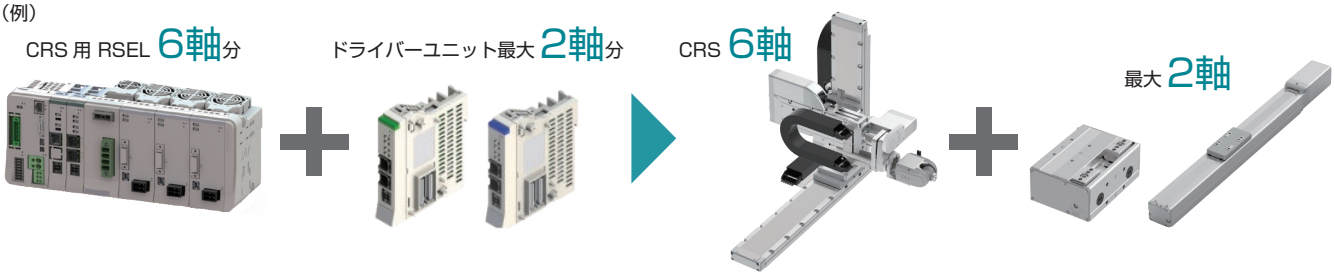
CRS用 RSEL
（直交軸 ACサーボモータータイプ）



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、8-173ページをご参照ください。

（例）



シミュレーションソフト

ロボット本体がなくても、XSEL用パソコン専用ティーチングソフトを使用して、ロボットの動きを確認できます。さらに、サイクルタイムの計算もできます。
詳細は8-431ページをご参照ください。

機種一覧

コントローラータイプ	SXBA	SXGA	SXZCY	SXZCZ	SXZDY	SXZDZ	SXBB	SXGB	SXZEY	SXZEZ
接続軸(※1)	CRS-XBA	CRS-XGA	CRS-XZCY	CRS-XZCZ	CRS-XZDY	CRS-XZDZ	CRS-XBB	CRS-XGB	CRS-XZEY	CRS-XZEZ
外観	※付加軸無しの場合の外観です。						※付加軸無しの場合の外観です。			
標準価格	–						–			

(※1) 別途ドライバーユニットを追加することで、付加軸として2軸を追加接続可能です。

型式項目

RSEL - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]
シリーズ / タイプ / I/O種類 / I/Oケーブル長 / オプション

タイプ

SXBA	CRS-XBA用
SXBB	CRS-XBB用
SXGA	CRS-XGA用
SXGB	CRS-XGB用
SXZCY	CRS-XZCY用
SXZCZ	CRS-XZCZ用
SXZDY	CRS-XZDY用
SXZDZ	CRS-XZDZ用
SXZEY	CRS-XZEY用
SXZEZ	CRS-XZEZ用

I/O種類

E	未使用
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
DV	DeviceNet接続仕様
DV2	DeviceNet接続仕様 (二股コネクター付属)
CC	CC-Link接続仕様
CC2	CC-Link接続仕様 (二股コネクター付属)
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

I/Oケーブル長

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)」を選択してください。

オプション

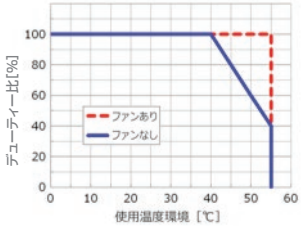
FN	ファンユニット

(※) このオプションを選択すると、RSEL-GとRCON-PCにファンユニットが付きます。(RCON-SCは標準でファンユニット付きです)

タイプ別ファンユニットの付属数は以下となります。

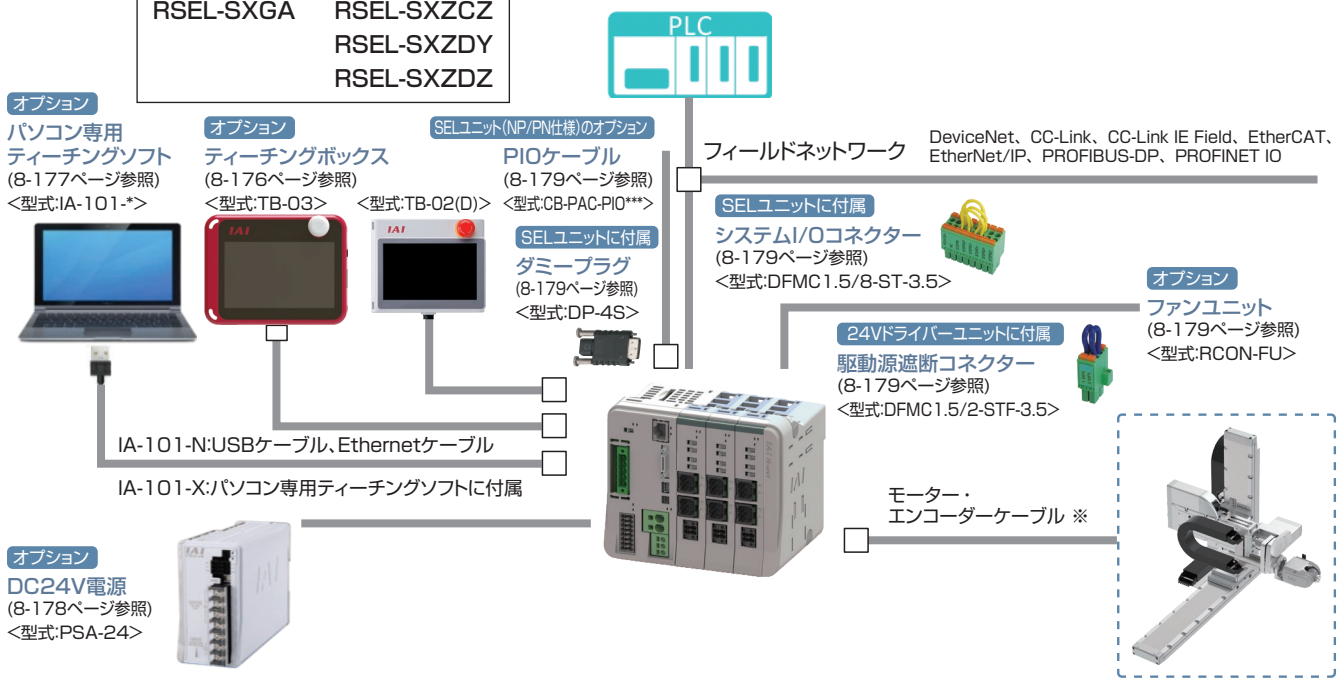
タイプ	ファンユニット数
SX□A SXZC□ SXZD□	3個
SX□B SXZE□	2個

SELユニット・ドライバーユニットの使用温度範囲は0~55°Cです。
ただし、SELユニットは40℃を超えた環境で使用する場合は、ファンユニットが必要です。
また、ドライバーユニットはファンユニット有無による温度ディレーティングがあります。
ファンユニットなしの場合、0 ~ 40° Cではディレーティングなしで動作可能ですが、
0~55°Cでは5°Cにつき20%ずつアクチュエーターの動作デューティー比を下げる必要があります。

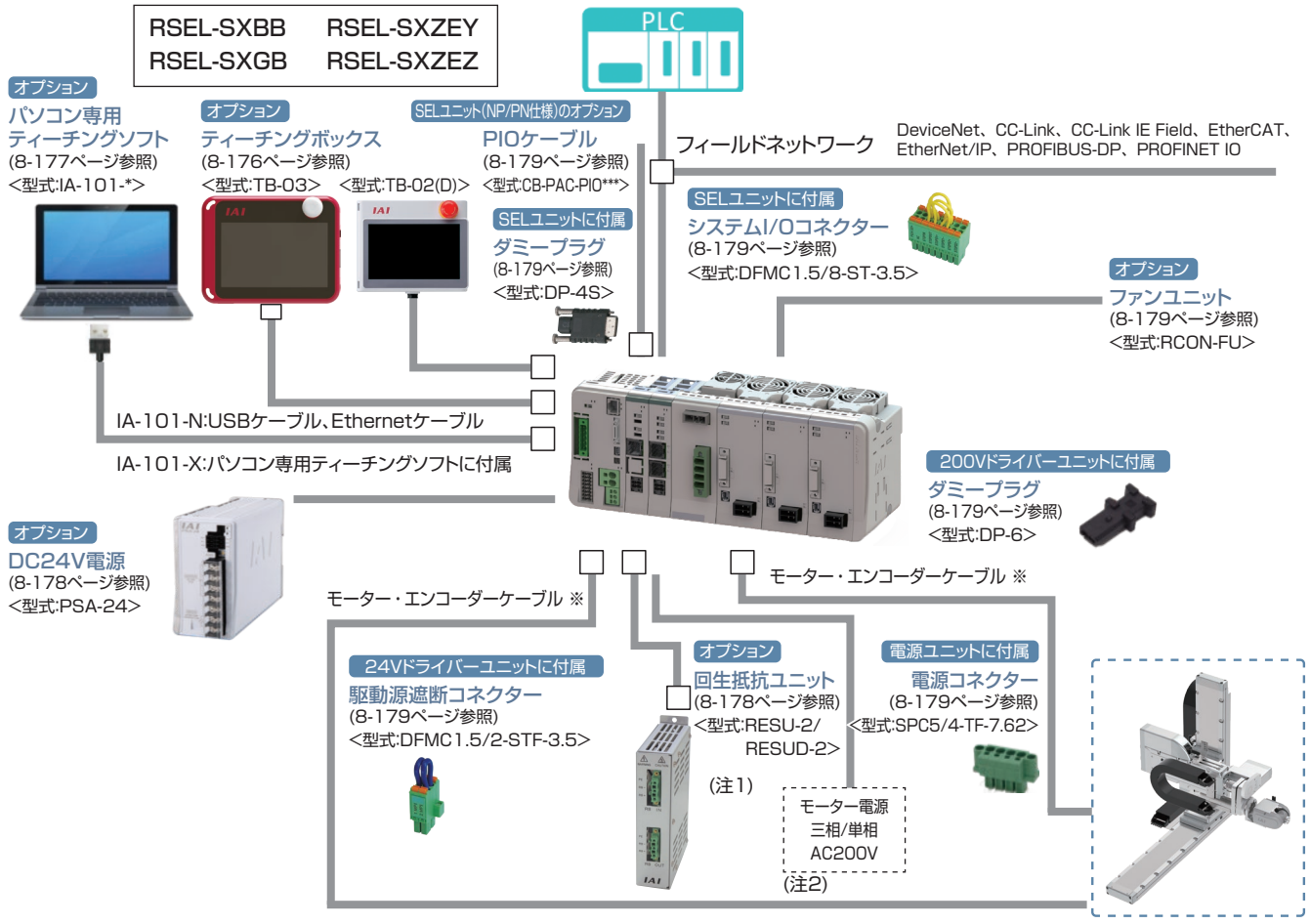


システム構成

RSEL-SXBA　RSEL-SXZCY
RSEL-SXGA　RSEL-SXZCZ
RSEL-SXZDY
RSEL-SXZDZ



RSEL-SXBB　RSEL-SXZEY
RSEL-SXGB　RSEL-SXZEZ



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: 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)

注3: 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

※モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-180ページをご参照ください。

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） バッテリーレスアブソ	
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアブソ、疑似アブソ、インデックスアブソ （SCON 接続仕様）アブソリュート、多回転アブソ	
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、簡易アブソユニット	
シリアル通信機能	ティーチングポート	通信方式	RS-232C
		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	
安全カテゴリー対応		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 ㎜ /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 ユニットを最大 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℃　※簡易アブソユニットは 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	簡易アブソユニット	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	○	○	○	○	○	○	○	○

※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。

RCP6S コントローラー仕様

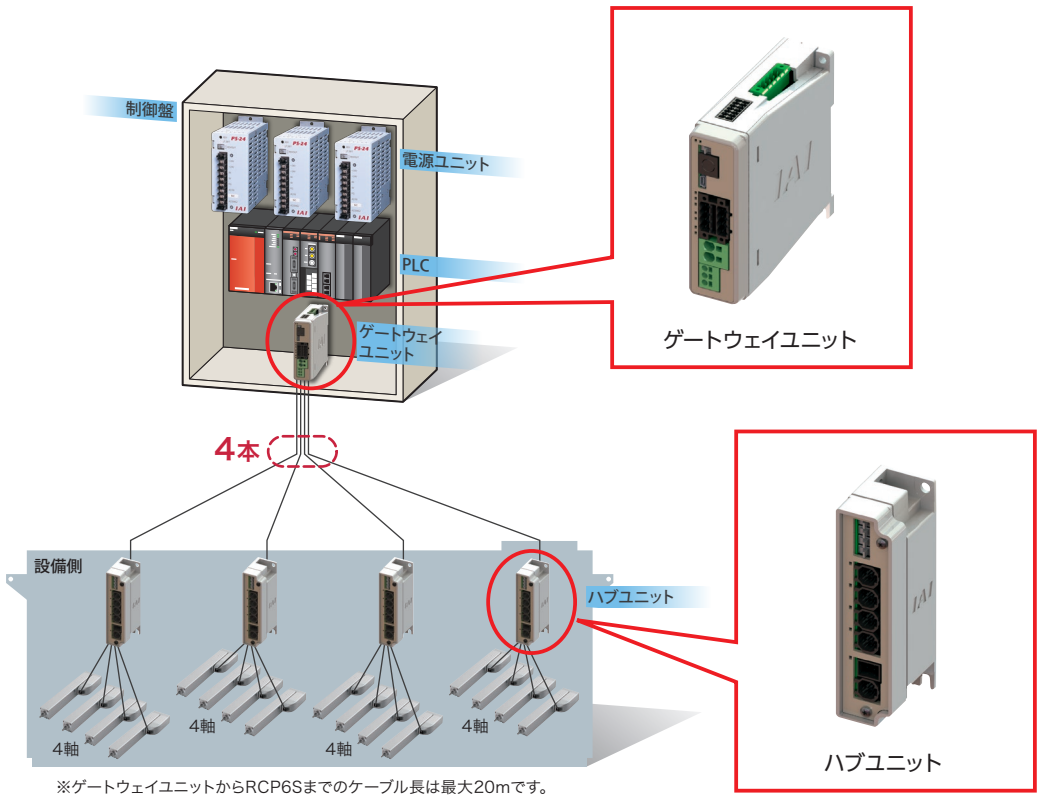
RCP6S　コントローラー内蔵型アクチュエーター
コントローラー仕様

CE RoHS 10

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8-183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



※ゲートウェイユニットからRCP6Sまでのケーブル長は最大20mです。
中間にハブユニットが入る場合もケーブルの合計長さは最大20mですが、
ゲートウェイユニットからハブユニットまでのケーブル長は10m以下となります。

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 →8-183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 →8-187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 →8-188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 →8-189ページ

オプション

ゲートウェイユニット〈RCM-P6GW〉

型式構成

RCM — P6GW — □ — □

RCM: シリーズ　P6GW: タイプ　□: フィールドネットワーク種類

無記入	標準仕様
G	安全カテゴリー対応

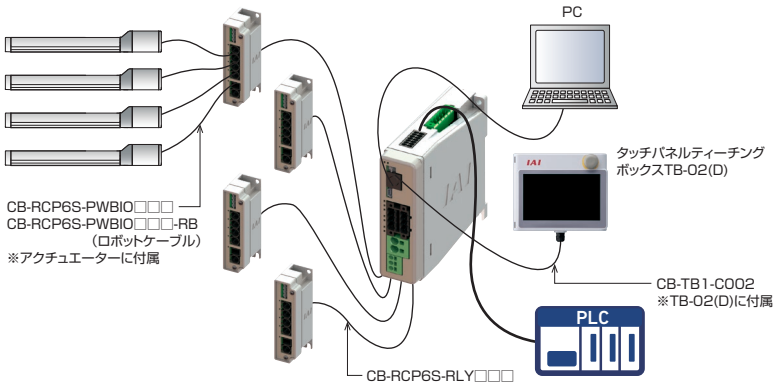
CC	CC-Link接続仕様
DV	DeviceNet接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

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	–
安全カテゴリー CC-Link 仕様	–
安全カテゴリー DeviceNet 仕様	–
安全カテゴリー PROFIBUS-DP 仕様	–
安全カテゴリー EtherCAT 仕様	–
安全カテゴリー EtherNet/IP 仕様	–
安全カテゴリー PROFINET IO 仕様	–

※安全カテゴリー仕様にはダミープラグDP-5(単品)が付属します。

接続イメージ



(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

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に必要となる配線(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:8-187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。

	直接数値	簡易直値	ポジショナー1	ポジショナー2	ポジショナー3	ポジショナー5
CC-Link	16	16	16	16	16	16
DeviceNet	8	16	16	16	16	16
PROFIBUS-DP	8	16	16	16	16	16
EtherCAT	8	16	16	16	16	16
EtherNet/IP	8	16	16	16	16	16
PROFINET IO	8	16	16	16	16	16

ハブユニット〈RCM-P6HUB〉

この製品は単体で使用できません。
必ずゲートウェイユニットと併用してください。

特長

ゲートウェイユニット-ハブユニット間、ハブユニット-RCP6S間を各々シリアル通信で接続します。
ゲートウェイユニットとハブユニットを使用すれば、最大16軸の制御が可能です。
※フィールドネットワークおよび動作モードにより接続可能軸数が変わります。
詳細は8-183ページ「接続可能軸数」をご確認ください。

型式構成

RCM — P6HUB — □

RCM: シリーズ　P6HUB: タイプ　□: 本体取付け仕様

無記入	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

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	–

PCON-CB/CFB

RCP6/RCP5/RCP4< 高出力設定(パワーコン)対応 >/
RCP3/RCP2 用ポジションコントローラー

CE(※1) RoHS 10 cULus

(※1)CC-Link IE Field、MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応

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

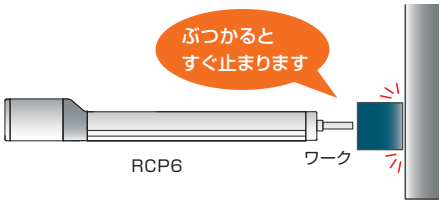
高分解能バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載したRCP6が動作できます。位置データを保持するための
バッテリーが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、
装置のコストダウンに貢献します。
分解能は従来の800パルス→8192パルスになりました。

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

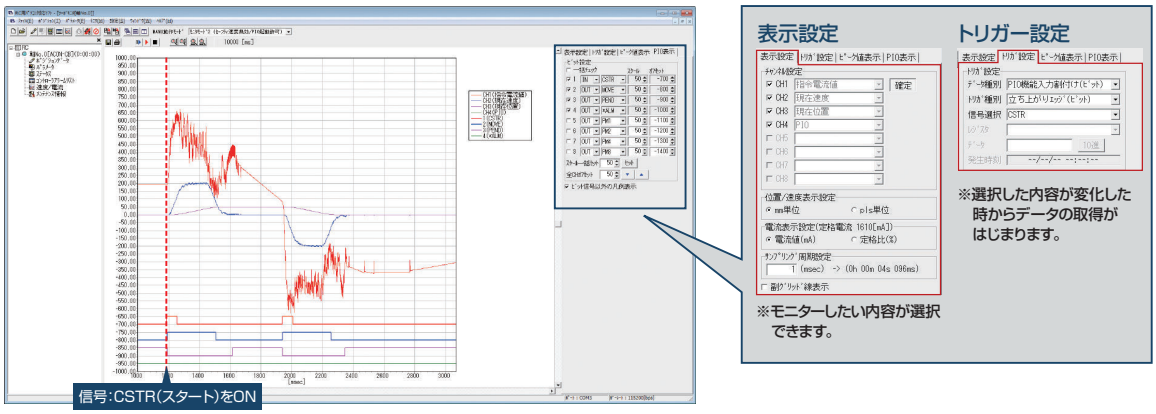
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、
速やかに停止する機能です。
負荷があまりかからず停止するので、
機械の損傷を軽減できます。



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こと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)



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	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	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-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	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様 アブソバッテリー単体付属	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様 アブソバッテリーユニット付属	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様 アブソバッテリーなし	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
PCON-CFB/CGFB	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

※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

PCON — □ — □ — □ — □ — □ — □ — 0 — □ — □

シリーズ / タイプ / モーター種類 / エンコーダー種類 / I/O種類 / I/Oケーブル長さ / 電源電圧 / 簡易アブソ / 本体取付け仕様

タイプ

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ
CFB	56SP/60P/86P モーター対応タイプ
CGFB	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86P モーター対応タイプ

モーター種類

20P	20□	42SP	42□
20SP	20□	56P	56□
28P	28□	56SP	56□
28SP	28□	60P	60□
35P	35□	86P	86□
42P	42□		

(例)20P:20□パルスモーター対応

ご注意

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。

一部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

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

I/O種類

NP	PIO(NPN)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
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
CN	CompoNet接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様(注1)
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ

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。

電源電圧

0	DC24V

簡易アブソ

(無記入)	バッテリーレスアブソ仕様インクリメンタル仕様
AB	簡易アブソリュート仕様(アブソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アブソリュート仕様(アブソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アブソリュート仕様(バッテリーなし)

※PCON-CFB·CGFBは簡易アブソ仕様には対応していません。
※簡易アブソ仕様でパルス列制御を行う場合、特別仕様となります。担当営業までお問合わせください。

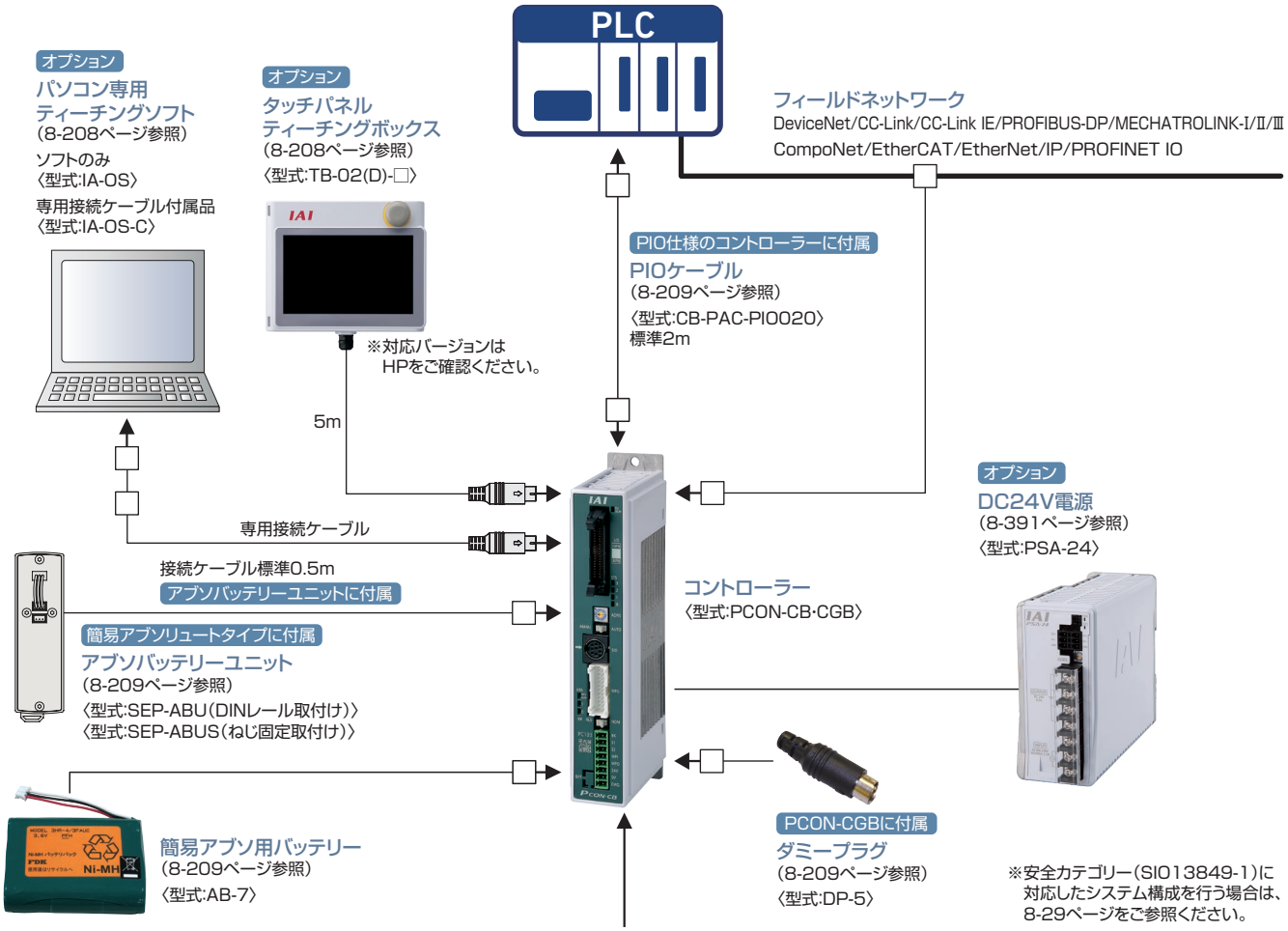
本体取付け仕様

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

※アブソバッテリーユニットの取付け仕様(ねじ固定、DINレール取付け)は、コントローラーの取付け仕様と同一になります。

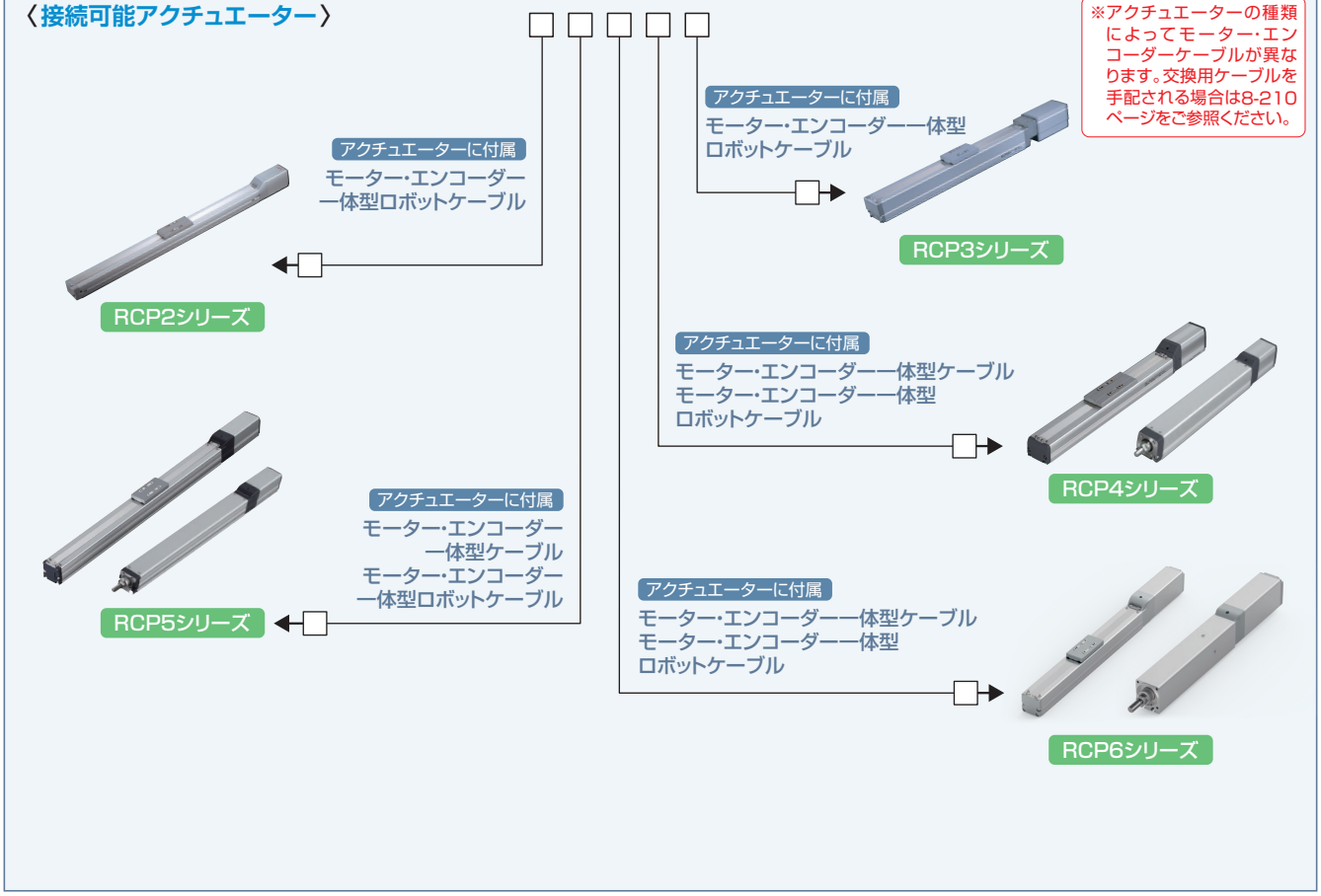
システム構成

■〈PCON-CB･CGB〉



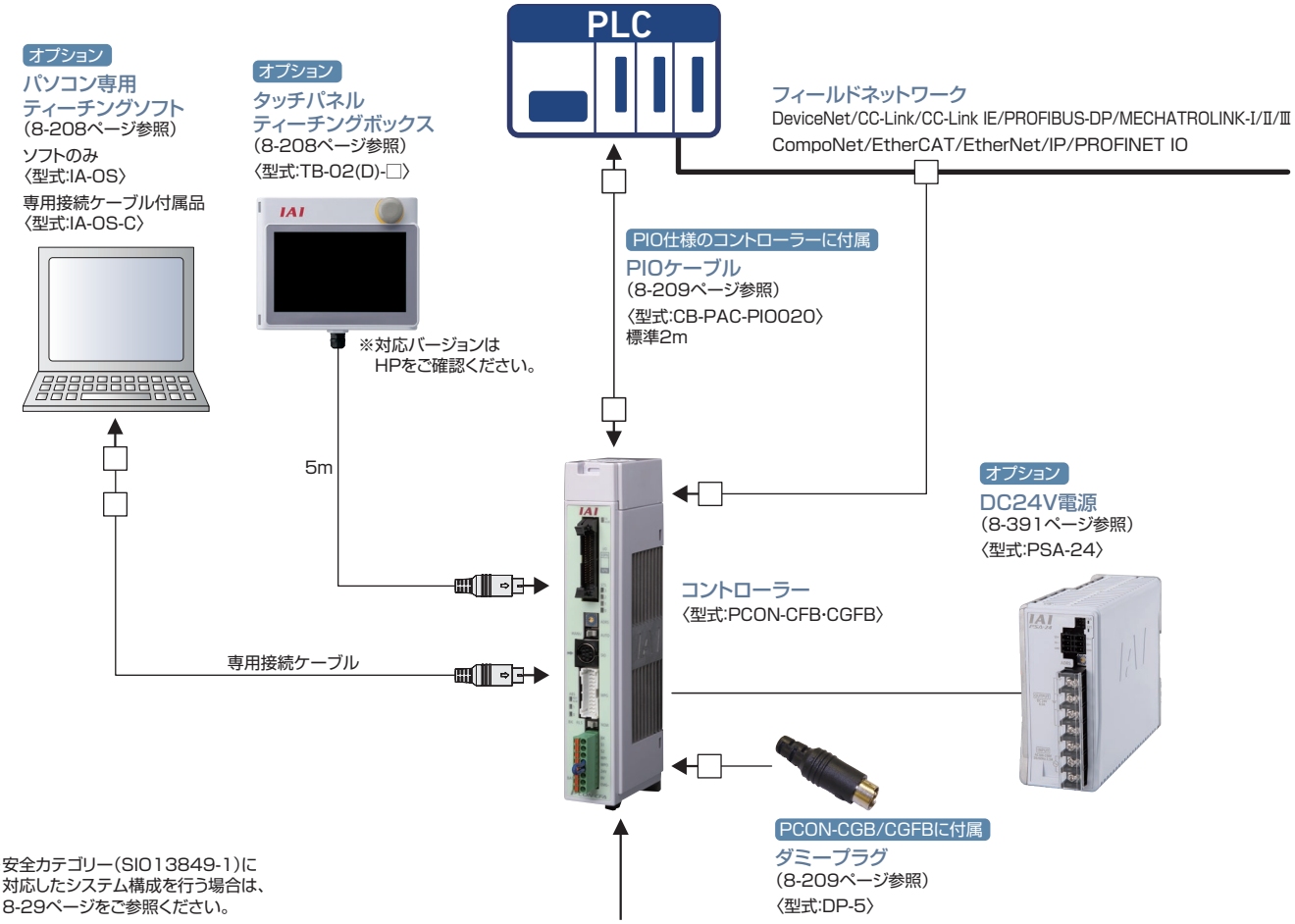
〈接続可能アクチュエーター〉

※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8-210ページをご参照ください。



システム構成

■〈PCON-CFB·CGFB〉

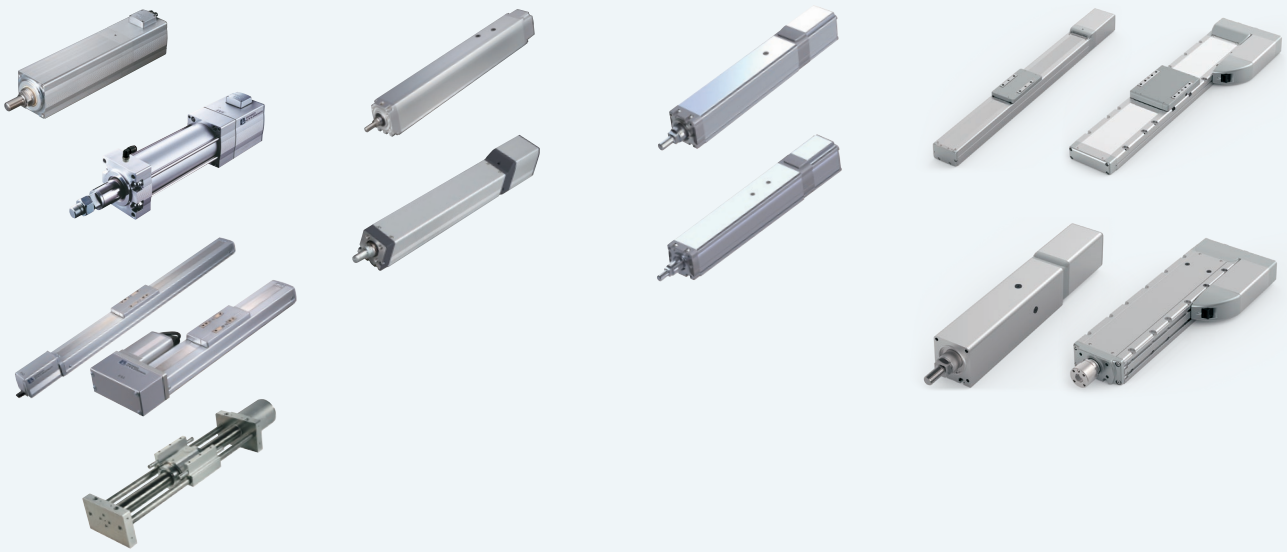


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に
対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

〈接続可能アクチュエーター〉

※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8-210ページをご参照ください。

RCP2シリーズ	RCP4シリーズ	RCP5シリーズ	RCP6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	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	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	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



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。

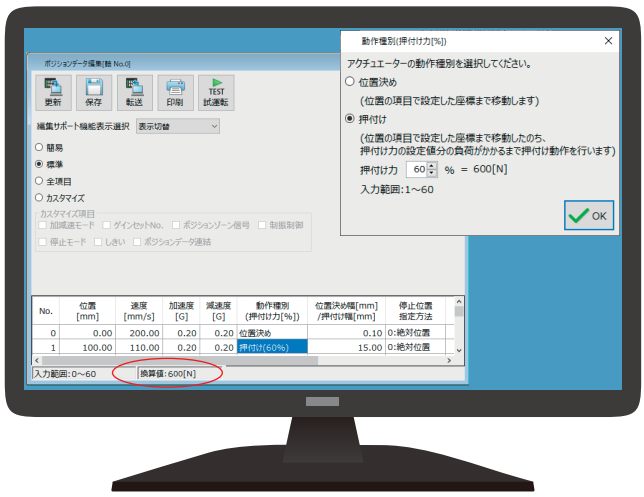
2 ロードセルを使用した力制御に対応

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	ポジショナータイプ	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-I/II 接続仕様 ※1	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
PCON-CBP/CGBP	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

※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。

型式項目

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ケーブル長さ	電源電圧	本体取付け仕様

CBP	パルスプレス用 標準タイプ
CGBP	パルスプレス用 安全カテゴリー対応タイプ

35P	35□
42P	42□
56P	56□

(例)35P:35□パルスモーター対応

WAI	バッテリーレス アブソリュート

NP	PIO(NPN) 仕様
PN	PIO(PNP) 仕様
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
CN	CompoNet 接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II 接続仕様
EC	EtherCAT 接続仕様
EP	EtherNet/IP 接続仕様
PRT	PROFINET IO 接続仕様

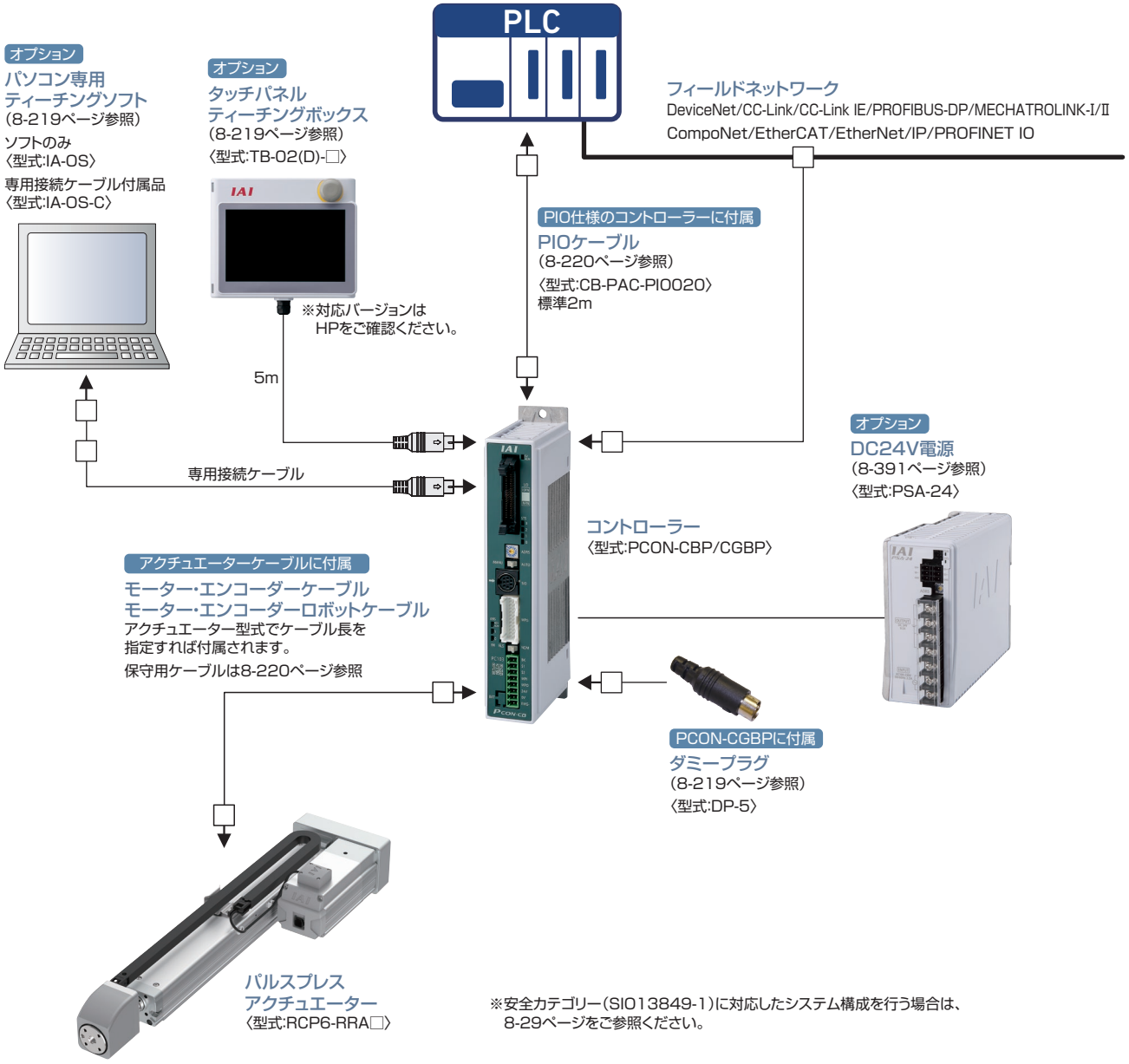
0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※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。

0	DC24V

無記入	ねじ固定仕様
DN	DIN レール 取付け仕様

システム構成

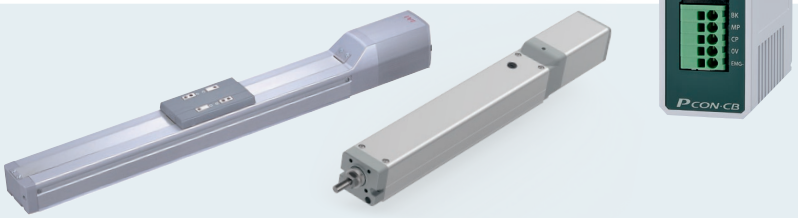


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

MEMO

PCON-CYB/PLB/POB

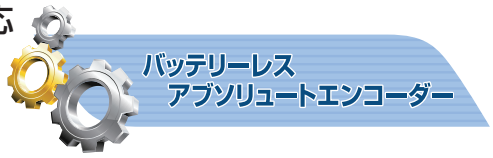
ロボシリンダー用
ポジションコントローラー



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

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 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。

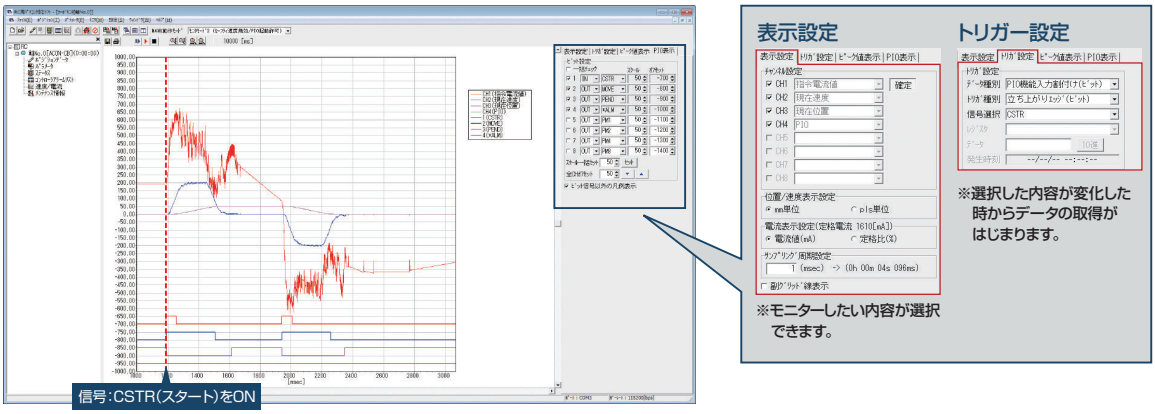
3 スマートチューニング機能を搭載

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-02（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こと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）



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
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	–	–

型式項目

PCON – □ – □ WAI – □ – □ – 0 – □

PCON	WAI	0
シリーズ	エンコーダー種類	電源電圧

タイプ

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）

モーター種類

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

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ／インクリメンタル

I/O種類

NP	NPN仕様（標準）
PN	PNP仕様

I/Oケーブルの長さ

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。

電源電圧

0	DC24V

本体取付け仕様

（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

ご注意

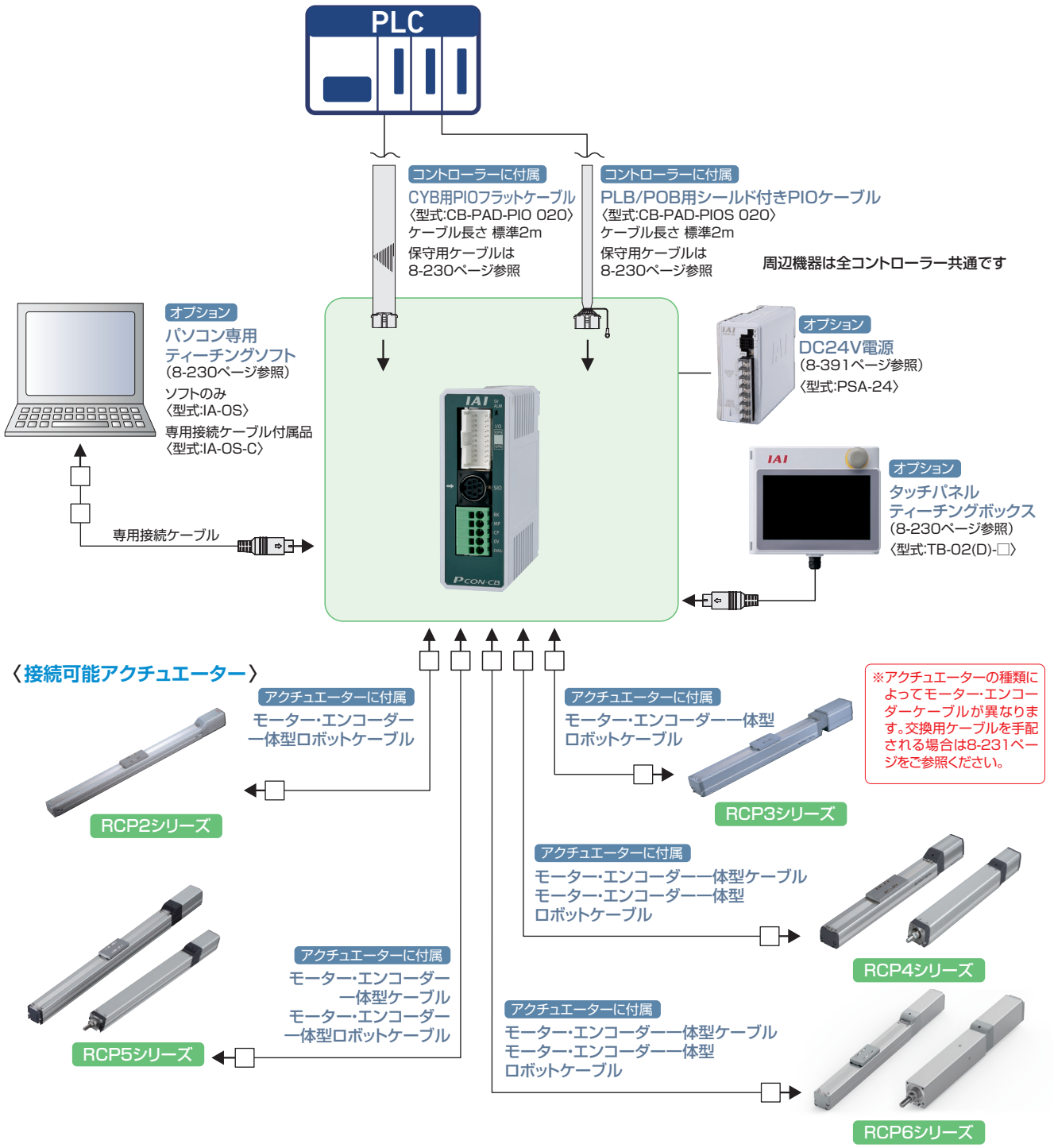
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

一部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

システム構成

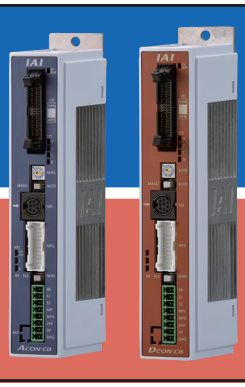

PLC
コントローラーに付属
CYB用PIOフラットケーブル
〈型式:CB-PAD-PIO 020〉
ケーブル長さ 標準2m
保守用ケーブルは
8-230ページ参照
コントローラーに付属
PLB/POB用シールド付きPIOケーブル
〈型式:CB-PAD-PIOS 020〉
ケーブル長さ 標準2m
保守用ケーブルは
8-230ページ参照
周辺機器は全コントローラー共通です
オプション
パソコン専用
ティーチングソフト
(8-230ページ参照)
ソフトのみ
〈型式:IA-OS〉
専用接続ケーブル付属品
〈型式:IA-OS-C〉
専用接続ケーブル
オプション
DC24V電源
(8-391ページ参照)
〈型式:PSA-24〉
オプション
タッチパネル
ティーチングボックス
(8-230ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉
〈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
ロボットケーブル
RCP3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8-231ページをご参照ください。
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

ACON-CB

RCA/RCA2用
ポジションコントローラー

DCON-CB

RCD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

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

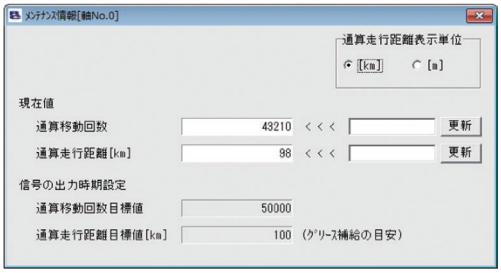
DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、CompoNet、MECHATROLINK、EtherCAT、EtherNet/IPに対応。
省配線の他、直値指定、ポジションNo.指定、現在位置の読取りなどが可能です。

DeviceNet / PROFIBUS / EtherCAT / CompoNet / PROFINET / MECHATROLINK / EtherNet/IP / CC-Link / CC-Link IE Field

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、
あらかじ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	CompoNet	MECHATROLINK	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-I/II接続仕様	MECHATROLINK-III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	PLN/PLP	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
ACON-CB -CGB	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	簡易アブソリュート仕様	アブソバッテリー単体付属	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーユニット付属	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーなし	–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
	アブソリュート仕様		–		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
DCON-CB -CGB	インクリメンタル仕様		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

型式項目

ACON — □ — □ — □ — □ — □ — □ — **0** — □ — □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　オプション　I/O種類　I/Oケーブル長さ　電源電圧　簡易アブソ　本体取付け仕様

タイプ
CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類
2	2W	10	10W
5	5W	20	20W
5S	5W	20S	20W
		30	30W

(例)2:2Wサーボモーター対応

ご注意
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。
一部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□

エンコーダー種類
WAI	バッテリーレスアブソ/インクリメンタル 簡易アブソリュート
A	アブソリュート

オプション
(無記入)	標準仕様
HA	高加減速仕様※
LA	省電力仕様※

※アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

I/O種類
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
DV	DeviceNet仕様
CC	CC-Link仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
PR	PROFIBUS-DP仕様
CN	CompoNet仕様
ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)
EC	EtherCAT仕様
EP	EtherNet/IP仕様
PRT	PROFINET IO仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ
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。

電源電圧
0	DC24V

簡易アブソ
(無記入)	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様 アブソリュート仕様
AB	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリー単体付属)
ABU	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリーユニット付属)
ABUN	簡易アブソリュート仕様 (アブソバッテリーなし)

※簡易アブソリュート仕様は、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
※簡易アブソ仕様でパルス列制御を行う場合、特別仕様となります。
担当営業までお問合わせください。

本体取付け仕様
(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

タイプ
CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類
3	3W

エンコーダー種類
I	インクリメンタル

I/O種類
NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
PLN	パルス列(NPN)仕様
PLP	パルス列(PNP)仕様
DV	DeviceNet仕様
CC	CC-Link仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
PR	PROFIBUS-DP仕様
CN	CompoNet仕様
ML	MECHATROLINK-I/II仕様(注1)
ML3	MECHATROLINK-III仕様(注1)
EC	EtherCAT仕様
EP	EtherNet/IP仕様
PRT	PROFINET IO仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ
0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

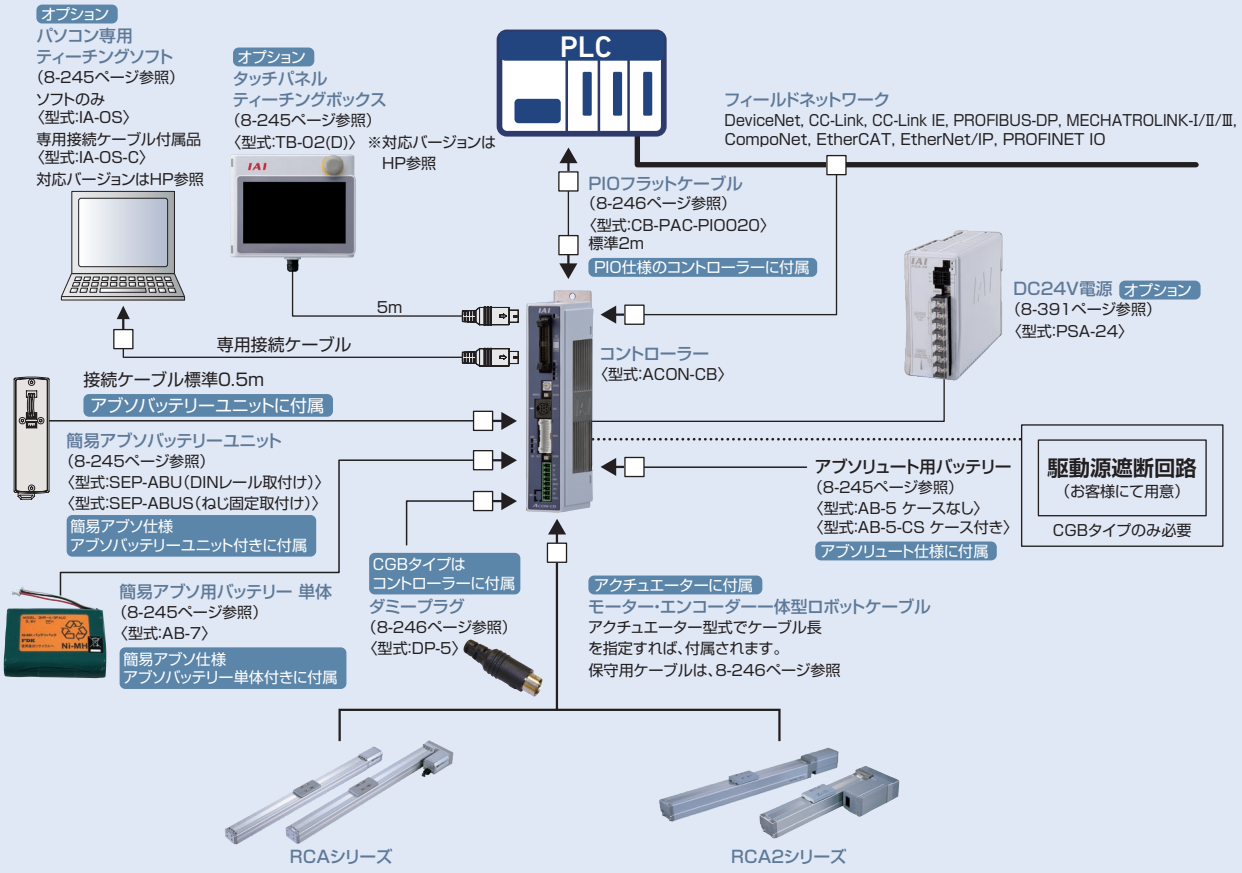
※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

電源電圧
0	DC24V

本体取付け仕様
(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

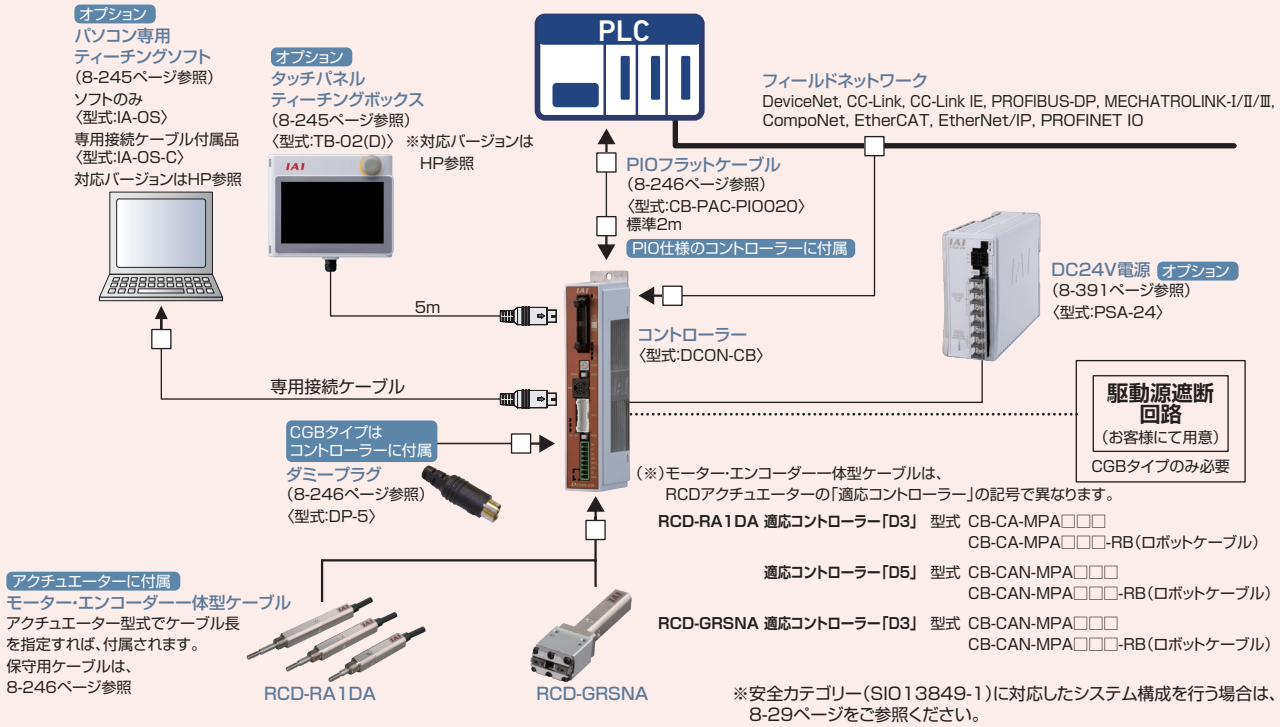
システム構成

〈ACON-CB/CGB〉



※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

〈DCON-CB/CGB〉



※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

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）

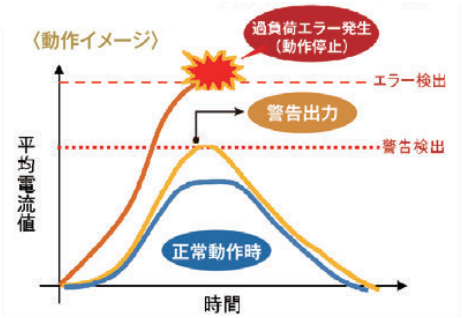
バッテリーがないのでメンテナンスの必要がありません。
装置立ち上げ時や非常停止後、あるいは故障で停止した後の装置の再起動時に、原点復帰しませんので、作業時間を短縮でき、製造コストが低減できます。

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により、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	×	–
	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	–	–

型式項目

ACON – □ – □ **WAI** □ – □ – □ – **0** – □

シリーズ / タイプ / モーター種類 / エンコーダー種類 / オプション / I/O種類 / I/Oケーブルの長さ / 電源電圧 / 本体取付け仕様

タイプ

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）

モーター種類

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

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ／インクリメンタル

※RCAアクチュエーターのアブソリュート仕様は動作できません。アブソ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。

オプション

（無記入）	標準仕様
HA	高加減速仕様※
LA	省電力仕様※

※アクチュエーターのオプションで「HA/LA」を選択した場合。

I/O種類

NP	PIO（NPN）仕様
PN	PIO（PNP）仕様

I/Oケーブルの長さ

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。

電源電圧

0	DC24V

本体取付け仕様

（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

ご注意

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。

一部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□

DCON – □ – **3** **I** – □ – □ – **0** – □

シリーズ / タイプ / モーター種類 / エンコーダー種類 / I/O種類 / I/Oケーブルの長さ / 電源電圧 / 本体取付け仕様

タイプ

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）

モーター種類

3	3W

※DCブラシレスモーター対応

エンコーダー種類

I	インクリメンタル

I/O種類

NP	PIO（NPN）仕様
PN	PIO（PNP）仕様

I/Oケーブルの長さ

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。

電源電圧

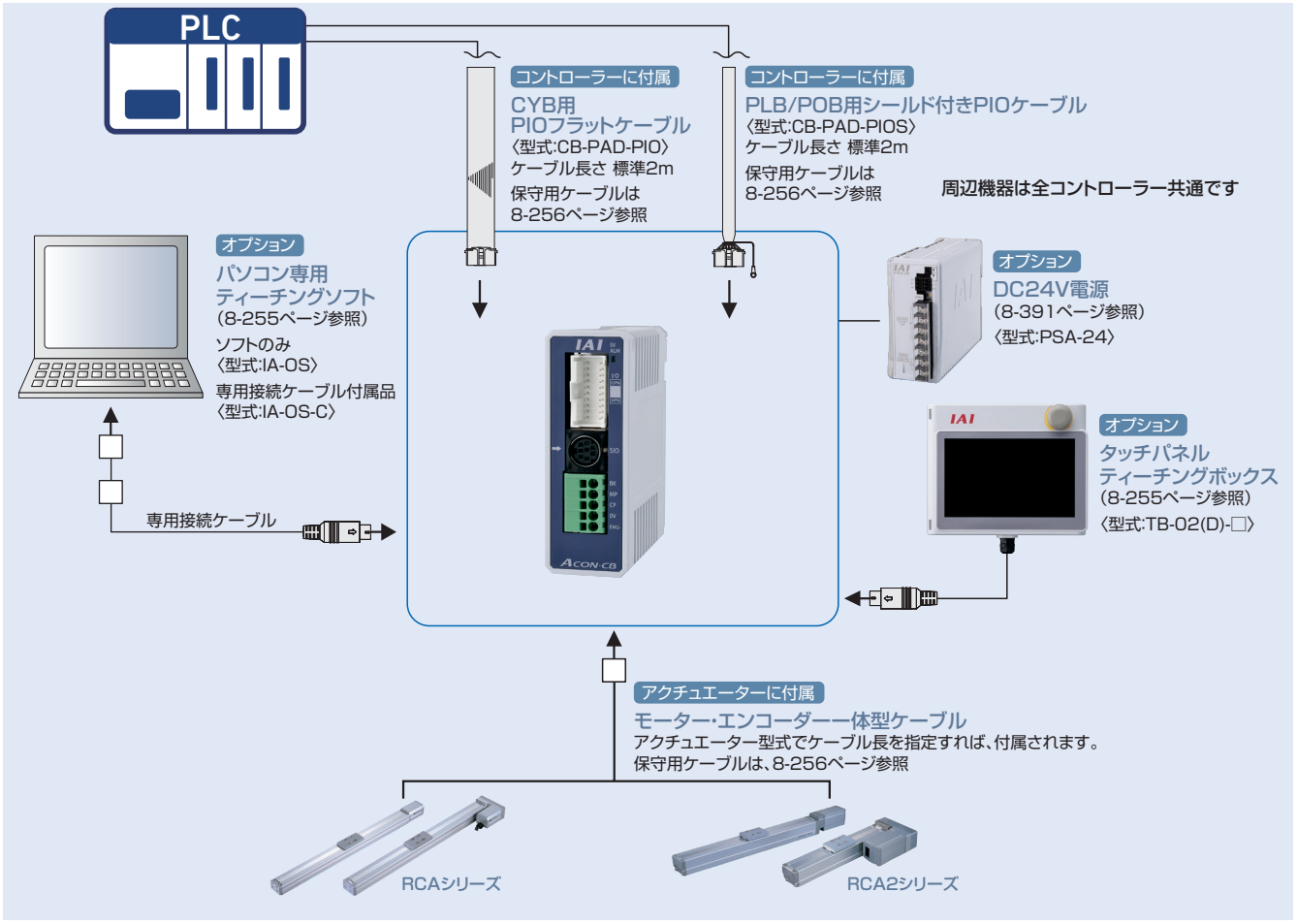
0	DC24V

本体取付け仕様

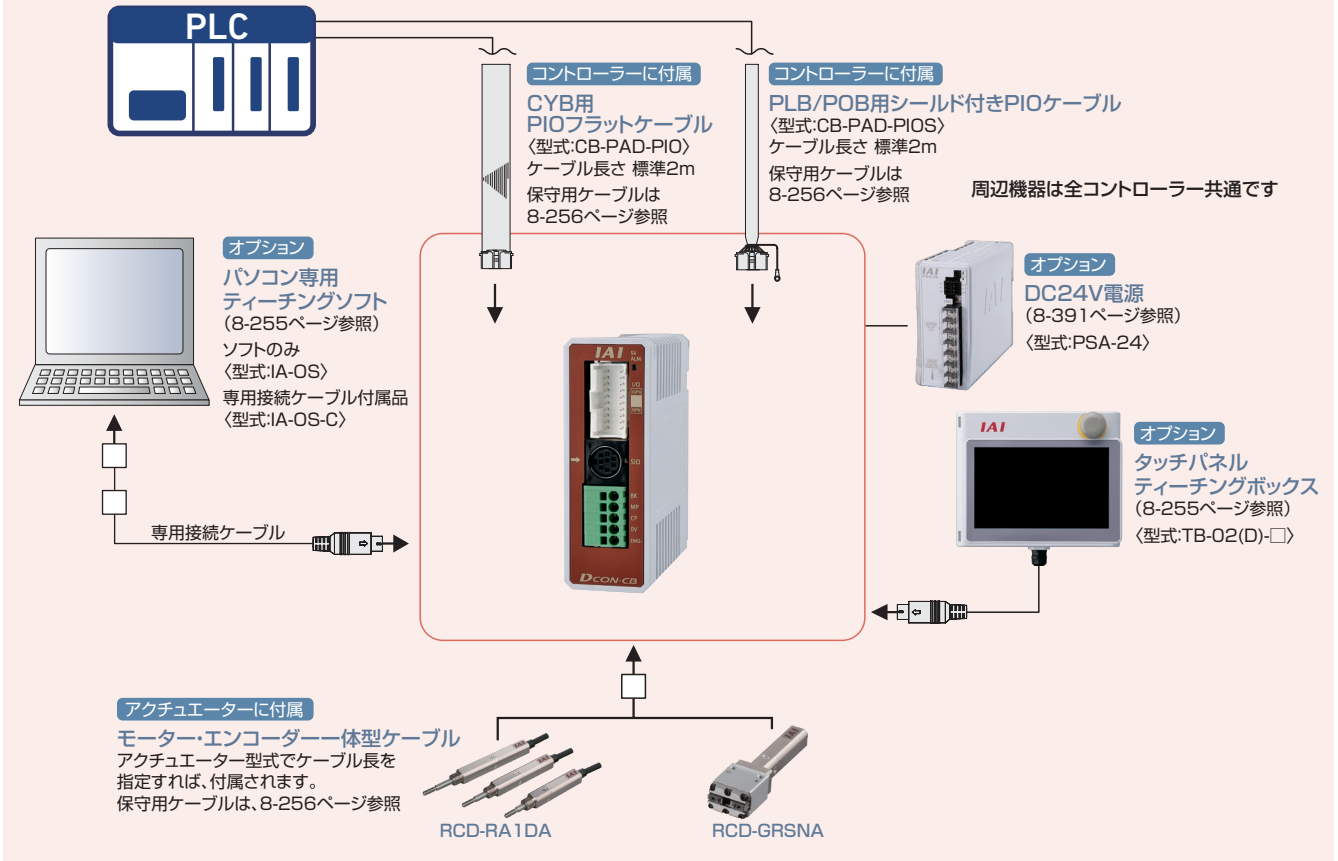
（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

システム構成

〈ACON-CYB/PLB/POB〉



〈DCON-CYB/PLB/POB〉



MEMO

詳細は、第8巻・8-257ページ参照

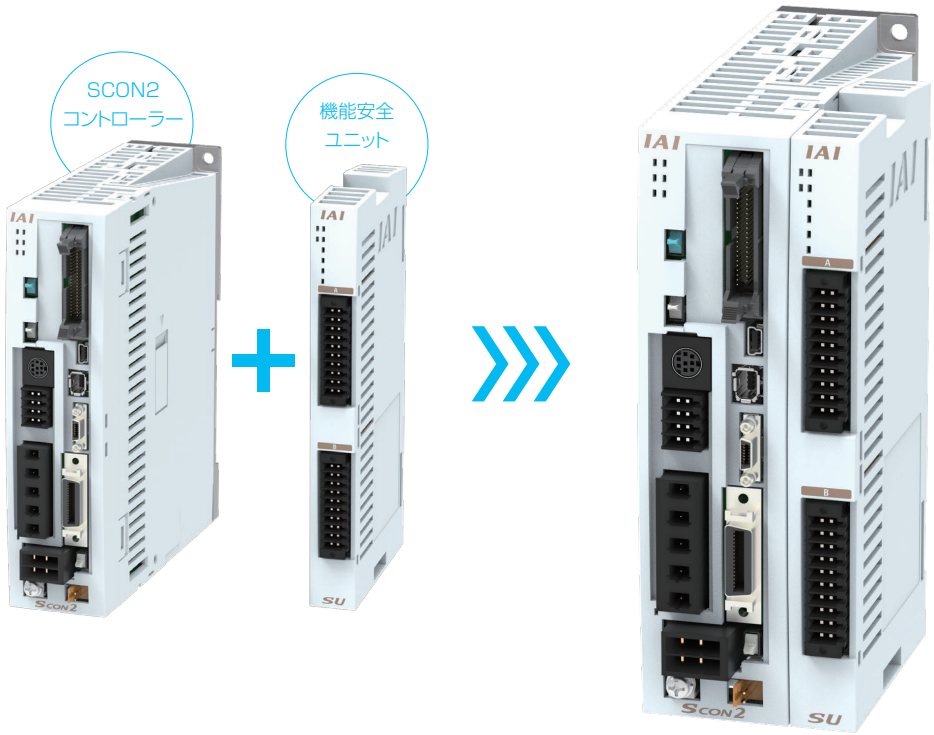
SCON2/SU-S

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

安全機能に対応

単軸アクチュエーターを「安全柵なし」※1「駆動源遮断不要」で使えるコントローラーです。
生産を止めず、人と一緒にロボットを安全に働かせることができます。

※1 リスク低減の支援が可能であり、無条件で柵なしにできることではありません



■ 機能安全を単軸アクチュエーターで実現

操作が簡単です。
安価に装置を構築できます。

■ 駆動源遮断することなく安全に停止可能

装置の寿命が長くなります。
装置の復旧が迅速に行えます。
装置の構築が簡単にできます。

■ 単軸アクチュエーターを柵なしで使用可能

人とアクチュエーターの作業空間を共有し
作業することができます。
ロボットに近づいても生産を止めません。
メンテナンス時も動作が可能です。

※ただし、リスクアセスメントを行い、リスクが許容できる
レベルまで低減できた場合に限ります。

第三者認証取得

14種類の「安全機能」を搭載

アプリ事例をもとに一部の機能をご紹介します。
機能詳細は8-270ページをご参照ください。

アプリ事例 1

作業台上で単軸アクチュエーターで送られてきた部品を取り、
検査後に次工程へ部品を流します。

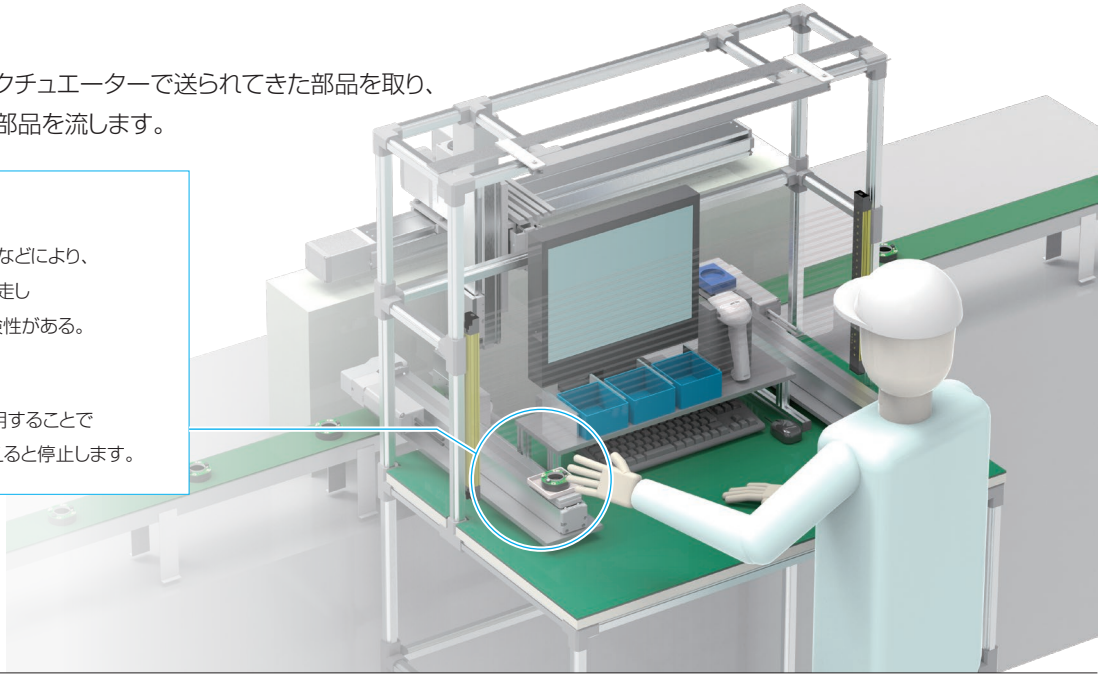
リスク

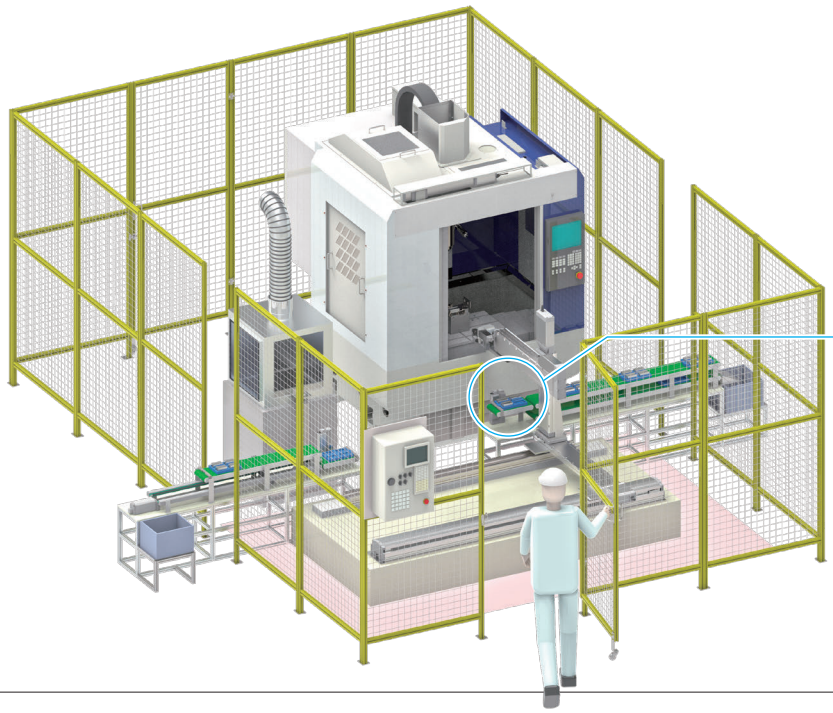
コントローラーの故障などにより、
アクチュエーターが暴走し
作業者が負傷する危険性がある。

安全機能

SLS(速度監視)を使用することで
指定速度制限値を超えると停止します。

▲動画はこちら





アプリ事例 2

工作機械の搬送ローダー装置。
加工前や加工後のワーク搬送工程に
単軸アクチュエーターを使用。

リスク

メンテナンス中にアクチュエーターが暴走し、
作業者が負傷する危険性がある。

安全機能

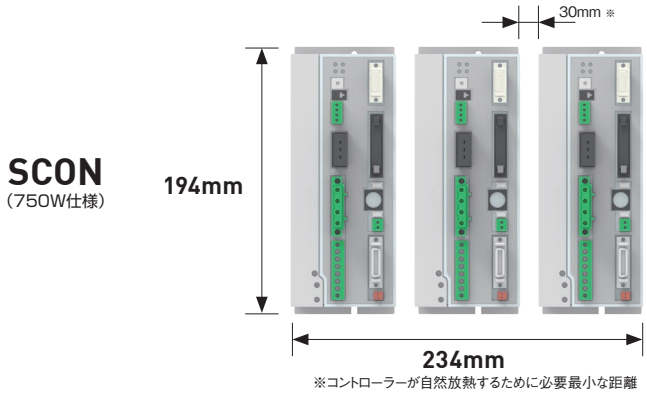
SS2-t(安全停止 2 時間制御)を使用。
メンテナンス中、アクチュエーターを
サーボON状態で動作しないことを監視。
万一停止位置から動作した場合は
駆動源を遮断します。

SCON2コントローラーの特長

サイズ

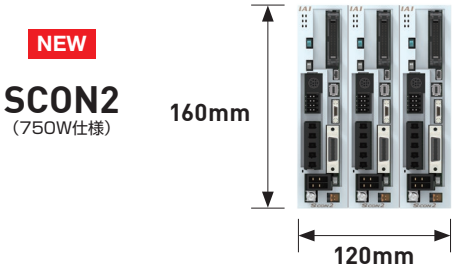
60Wから750Wの200Vサーボモーター搭載のアクチュエーターと接続可能。
ファンを内蔵しているため、設置間隔は1㎜と実質ゼロの間隔で設置でき、制御盤内の設置面積を大幅に削減できます。

従来とのサイズ比較 | 750W仕様のコントローラーサイズと設置間隔の比較(3台設置の場合)



設置面積
45,396㎟

57%削減

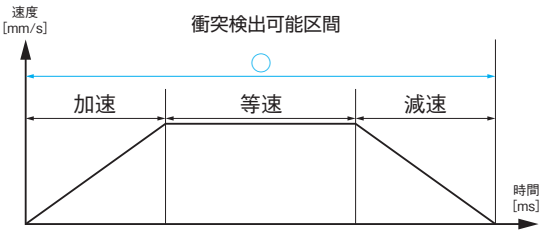


設置面積
19,200㎟

仕様

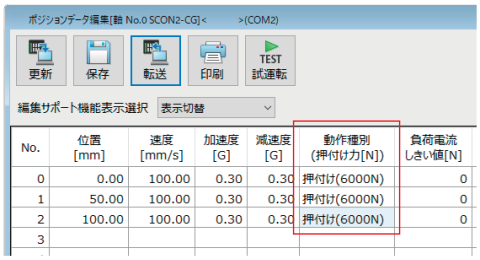
■ 衝突検出機能

衝突は下記2つの値で判定します。
・フィードバック電流値
・仮想位置と現在位置の差分値
等速区間に加え、加減速度区間の全領域において衝突判定が可能になりました。



■ 力制御押付けの設定

ポジショナーモードでの力制御の押付け時にN単位で押付け力を入力することが可能になりました。
※電流制御押付けの場合は、%単位入力のみです



No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	動作種別 (押付け力[N])	負荷電流しきい値[N]
0	0.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
1	50.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
2	100.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
3						

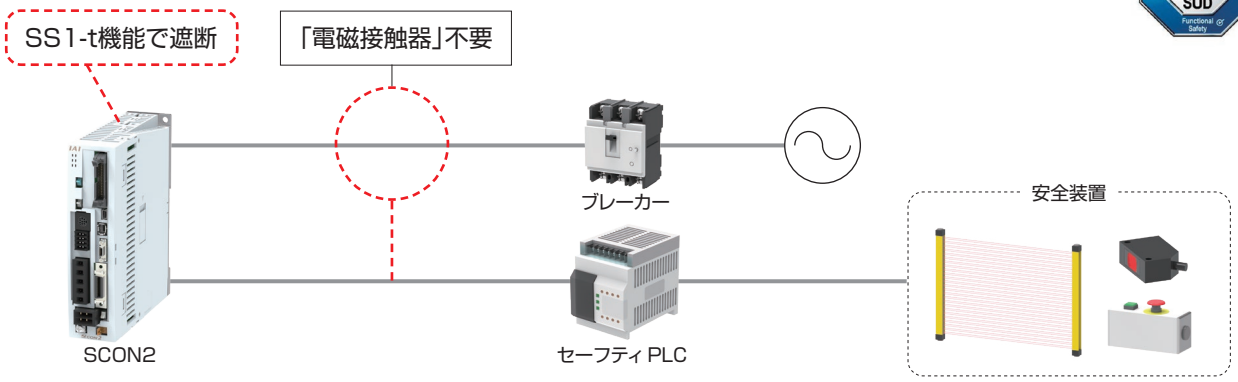
■ パソコン専用ティーチングソフト「IA-OS」

IA-OSで立上げからトラブル対応までサポートします。
市販のUSBケーブルでパソコンと接続することが可能です。

- 配線作業の手順
- 周辺機器の操作方法
- アクチュエーターの操作方法
- サイクルタイムの計算
- プレスプログラム
- トラブルシューティング etc

安全機能対応

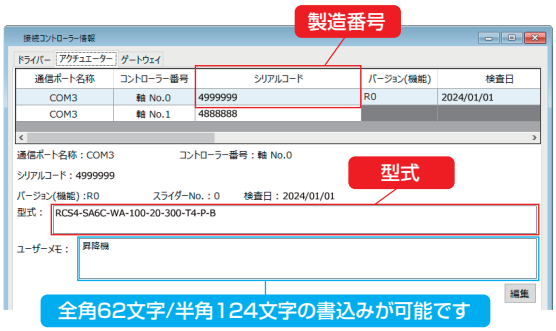
SS1-t機能をSCON2コントローラーに標準搭載しています。
電磁接触器が不要となり、設置スペースの削減と設備の長寿命化に貢献します。



保守・保全

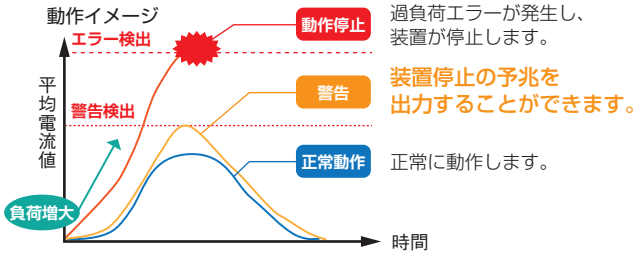
アクチュエーター認識機能

アクチュエーターの情報をティーチングツールで確認できるようになりました。
また、お客様で自由に書込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書込みが可能です。
※製品の「製造番号シール」に記載の"DATE"(製造年月日)が2024年以降かつ、
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載のアクチュエーターが対象です。



予兆保全(モーター過負荷警告)

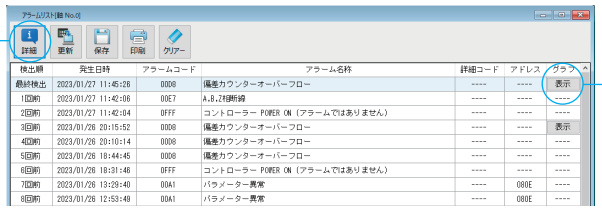
モーター温度変化をモニターし、モーター過負荷を検出し警告する機能を搭載しています。
警告出力後にメンテナンスを実施することで、故障や不具合を事前に防ぐことができます。



ドライブレコーダー機能

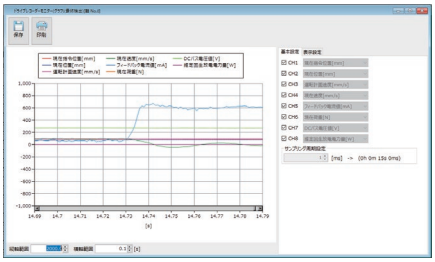
アラーム発生時にアクチュエーターの挙動を記録することができ、要因分析や設備の早期復旧に貢献します。

アラームリスト



瞬時表示値

グラフ表示



型式項目

〈SCON2コントローラー〉

SCON2 - CG - S [ハードウェアオプション] [機能オプション] - [I/O種類] - [I/Oケーブル長さ] - [電源電圧] - [アブソバッテリー]

シリーズ / タイプ / モーター種類 / ハードウェアオプション / 機能オプション / I/O種類 / I/Oケーブル長さ / 電源電圧 / アブソバッテリー

タイプ

CG	安全カテゴリー対応タイプ

モーター種類

S	200Vサーボ

ハードウェアオプション

(無記入)	オプションなし
C	マルチファンクション コネクター付き ※1

※ パルス列制御モードで使用する場合は「C」を選択してください。
※1 機能オプション「M」またはI/O種類「RC」の場合は選択できません。

機能オプション

(無記入)	オプションなし
F	プレスプログラム ※1
M	モーション ※2

※1 I/O種類が「RC」の場合は、選択できません。
※2 I/O種類が「ML3」または「EC」のいずれかのときに選択が可能です。

I/O種類

NP	PIO(NPN)仕様
PN	PIO(PNP)仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
ML3	MECHATROLINK-Ⅲ接続仕様 ※3
EC	EtherCAT接続仕様 ※3
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
RC	RCON/RSEL接続仕様

※3 機能オプション欄「無記入」またはプレスプログラム「F」選択時はリモートI/O仕様になり、モーション「M」選択時はモーション仕様になります。

<ご注意>
リモートI/O仕様とモーション仕様の両方に対応しています。
ただし、モーション仕様で使用する場合は、必ず機能オプション「M」を選択してください。

I/Oケーブル長さ

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。

電源電圧

1	単相AC100V
2	単相AC200V

※ アクチュエーターモーターW数により選択できる電源電圧が異なります。

アブソバッテリー

(無記入)	アブソバッテリーなし
AB	アブソバッテリー付属

※ アブソ仕様のアクチュエーターを接続する場合は「AB」を選択してください。

〈機能安全ユニット〉

SU - S - [I/O種類]

シリーズ / タイプ / I/O種類

タイプ

S	SCON2用

I/O種類

PN	PIO(PNP)仕様
NP	PIO(NPN)仕様

製品価格表

■SCON2コントローラー ※標準価格に付属するオプション価格をプラスして算出してください。

型式/タイプ			SCON2-CG								
I/O種類			標準仕様		フィールドネットワークタイプ						
			PIO接続		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
			NPN仕様	PNP仕様	Device Net接続仕様	CC-Link接続仕様	CC-Link IE Field接続仕様	MECHATROLINK-Ⅲ接続仕様	EtherCAT®接続仕様	EtherNet/IP接続仕様	PROFINET IO接続仕様	RCON/RSEL接続仕様
I/O種類記号			NP	PN	DV	CC	CIE	ML3	EC	EP	PRT	RC
標準価格			—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
ハードウェアオプション	C	(ファンクションコネクター付き)	—									—
機能オプション	F	(プレスプログラム)	—									—
	M	(モーション)	—	—	—	—	—	—		—	—	—
アブソバッテリー	AB	(バッテリー付属)	—									

■機能安全ユニット

型式/タイプ	SU-S	
I/O種類	PN	NP
標準価格	—	—

接続制限

●以下のアクチュエーターはSCON2と接続ができません。

・モーターW数が60W未満および750Wを超えるアクチュエーター
・モーションネットワーク仕様(ML3、EC)の回転軸インデックスモード
・ZR

●接続するアクチュエーターとコントローラーの電源電圧には制限があります。

下記の表から接続できる電源電圧のコントローラーを選定してください。

アクチュエーターモーターW数	電源電圧	
	単相AC100V	単相AC200V
30W※ 60W～200W	○	○
100W(LSA/LSAS) 200W(DD/DDA/LSA/LSAS)	×	○
300W～750W	×	○

※以下の機種のみ接続可能です
・RS(30Wモーター)

●機能安全ユニットは以下の条件を満たしたアクチュエーターのみ接続ができます。

・バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載のアクチュエーター
・製品の「製造番号シール」に記載の"S/N"末尾に「R0」の表記があるアクチュエーター、もしくは"DATE"(製造年月日)が2024年以降のアクチュエーター

例：銘版シール

Model : RCS4-SA4C-＊＊＊
S/N : ＊＊＊＊＊＊ R0　　DATE : ＊＊/＊＊/2023
MADE IN JAPAN　　IAI Corporation

Model : RCS4-SA4C-＊＊＊
S/N : ＊＊＊＊＊＊　　DATE : ＊＊/＊＊/2024
MADE IN JAPAN　　IAI Corporation

システム構成

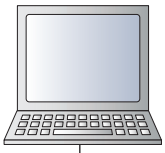
〈SCON2コントローラー〉

ご注意
PIO制御/パルス列制御とフィールドネットワークの併用はできません。

フィールドネットワーク
CC-Link
CC-Link IE Field
DeviceNet
EtherCAT
EtherNet/IP
MECHATROLINK-Ⅲ
PROFINET IO

※上位ユニットがオープンコレクター方式の場合は、オプションAK-04/JM-08をご使用ください。(8-282ページ参照)

オプション
パソコン専用ティーチングソフト
(8-281ページ参照)
ソフトのみ
〈型式:IA-OS〉
専用接続ケーブル付き
〈型式:IA-OS-C〉



オプション
マルチファンクションコネクターケーブル
(8-282ページ参照)
〈型式:CB-SC2-MFC□□□〉

コントローラーに付属
PIOフラットケーブル
(8-285ページ参照)
〈型式:CB-PAC-PIO020〉
ケーブル長さ
標準2m

コントローラーに付属
ダミープラグ
(8-284ページ参照)
〈型式:DP-5〉

コントローラーに付属
ダミープラグ(STO/SS1-t仕様)
(8-284ページ参照)
〈型式:DP-6〉

オプション
安全機能用I/Oケーブル
(8-282ページ参照)
〈型式:CB-SC-STO030〉

安全回路

オプション
タッチパネルティーチングボックス
(8-281ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉

※安全カテゴリー(ISO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-266ページの構成をご参照ください。

コントローラーに付属
AC電源コネクター
(8-284ページ参照)
〈型式:MPS_7S/05_S_F3_TN_B_B(SCON2)〉

主電源 単相AC100V 単相AC200V

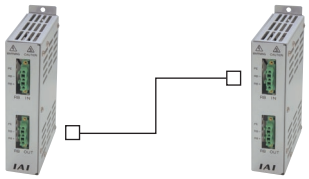
(注)電源を接続する際は必ずノイズフィルターをご使用ください

推奨機種 NAC-10-472(メーカー:COSEL)
※販売も可能です、詳しくはお問合せください。

コントローラーに付属
システムI/Oコネクター
(8-284ページ参照)
〈型式:B2CF_3.50/08/180_SN_BK_BX(SCON2)〉

アブソ仕様のコントローラーに付属
アブソ保持用バッテリー
(8-284ページ参照)
〈型式:AB-5 ケースなし〉
〈型式:AB-5-CS3 ケース付き〉

オプション
回生抵抗ユニット
(8-281ページ参照)
(1台目)
〈型式:RESU-2/RESUD-2〉
(2台目以降)
〈型式:RESU-1/RESUD-1〉



オプション
DC24V電源
※ブレーキ付きアクチュエーター使用時に必要
(8-282ページ参照)
〈型式:PSA-24〉

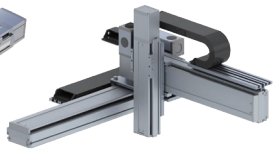
アクチュエーターに付属
モーターケーブル
モーターロボットケーブル
アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照

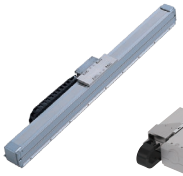
アクチュエーターに付属
エンコーダーケーブル
エンコーダーロボットケーブル
アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照

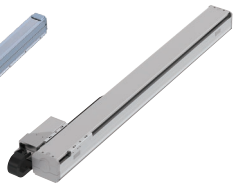
接続可能アクチュエーター

RCS2/3/4シリーズ

IS(D)シリーズ
IF(A)シリーズ


ICSシリーズ


LSシリーズ


NS(A)シリーズ

DD(A/W)シリーズ

※ブレーキ仕様のRCS2-RA13RおよびDDAの配線図は、8-266ページをご参照ください

【注意】
・SCON2コントローラーは、ティーチングツールが組込まれたことを自動認識し、配線を切替えるリレーを搭載していません。
ティーチングツール未接続の場合は、ダミープラグ(DP-5)を接続してください。

システム構成

〈機能安全ユニット〉

SCON2コントローラーの構成は8-265ページをご参照ください

（注意）
機能安全ユニットを使用する場合は、SCON2コントローラーに付属のダミープラグ（DP-6）は接続しないでください。

オプション
機能安全ユニット設定ツール
（8-281ページ参照）
〈型式:SU-T〉

コントローラーに付属
安全入出力コネクター
（8-284ページ参照）
〈型式:B2CF_3.50/20/180F_SN_BK_BX(SU)〉

安全回路

機能接地
アースターミナル
D種接地工事
（旧第三種接地:接地抵抗100Ω以下）

〈SCON2コントローラーとRCS2-RA13R（ブレーキ仕様）の接続〉

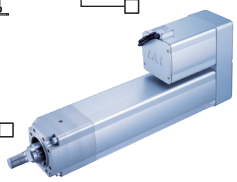
※アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照

（ロードセル無しアクチュエーターの場合）

アクチュエーター
オプション指定にて付属
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-110-RA13-0〉

アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
<型式:CB-RCS2(X2)-PLA□□□>

ブレーキボックスに付属
〈型式:CB-RCS2-PLA010〉



アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
<型式:CB-RCC1(X2)-MA□□□>

（ロードセル付きアクチュエーターの場合）

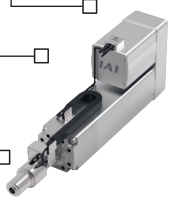
アクチュエーター
オプション指定にて付属
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-110-RA13-0〉

アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
<型式:CB-RCS2(X2)-PLA□□□>

ブレーキボックスに付属(注)
〈型式:CB-RCS2-PLLA010〉

アクチュエーターに付属 ※
〈型式:CB-LDC-CTL□□□-JY〉

アクチュエーターに付属
（ペア内ケーブル）
〈型式:CB-LDC-CTL□□□〉
ケーブル長はストロークによる



アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
<型式:CB-RCC1(X2)-MA□□□>

（注）アクチュエーター型式のオプションで『B』を選択した場合はブレーキボックスに付属します。
アクチュエーター型式のオプションで『BN』を選択した場合は別途手配が必要です。
また、ブレーキボックスを単品で手配した場合は付属されませんので別途手配が必要です。

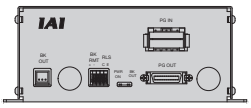
〈SCON2コントローラーとDDA（ブレーキ仕様）の接続〉

※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8-286ページ参照

アクチュエーターに付属 ※
モーターケーブル
〈型式:CB-X(XMC)-MA□□□〉

ブレーキボックスに付属
エンコーダーケーブル
〈型式:CB-X3-PA010〉

主電源
AC100V～240V



オプション
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:IA-110-DD-4〉

アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
〈型式:CB-X3-PA□□□〉

アクチュエーターに付属 ※
ブレーキケーブル
〈型式:CB-DDB-BK□□□〉

〈安全カテゴリー対応の接続図〉

【安全カテゴリーB～4（ISO13849-1）まで対応】

オプション
コントローラー接続ケーブル
（8-283ページ参照）
〈型式:CB-CON-LB005〉

オプション
ダミープラグ
（8-283ページ参照）
〈型式:DP-4S〉
※ティーチングツールを接続しない場合は、必ずダミープラグを差込んでください。

オプション
ポジションコントローラー用TPアダプター
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-LB-TGS〉

安全回路

オプション
デッドマンスイッチ付きティーチングボックス
（8-281ページ参照）
〈型式:TB-02D-SCN-SWR〉

詳細は、第8巻・8-287ページ参照

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

CE（※1） RoHS 10 cULus（※2）

（※1）MECHATROLINK-I/II接続仕様は、CEマーク非対応
（※2）3000、3300Wタイプは UL規格非対応

特 長

1 バッテリーレスアブソエンコーダー対応

バッテリーレスアブソエンコーダーを搭載したRCS2、RCS3、RCS4、ISB、ISDB、NSA、IFA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。

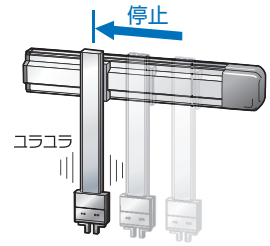
2 主要なフィールドネットワークに対応〈オプション機能〉

DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DPに加えて、MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、Ether-Net/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。

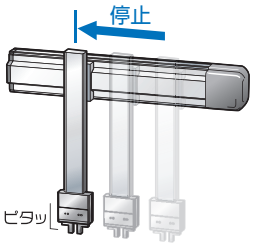
DeviceNet / PROFIBUS / CompoNet / CC-Link / EtherNet/IP / CC-Link IE Field / MECHATROLINK / EtherCAT / PROFINET

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ー移動時に、スライダー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。



制振制御なし
停止後に振動があります。

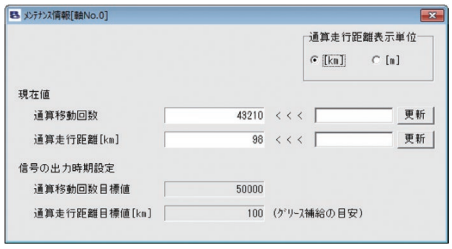


制振制御あり
停止後の振動がほとんどありません。

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。

〈メンテナンス情報〉



〈カレンダー機能〉

5 安全機能STO/SS1-tに対応〈オプション機能〉

STO(Safe Torque Off) /SS1-t(Safe Stop 1 – time controlled)機能に対応しています。
STO / SS1-t 機能は、コントローラー内部の電子回路でモーターのエネルギー供給をOFF(遮断)する機能です。
SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用していただくことで、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コネクターを接続することで、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コネクター
(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	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	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-I/II接続仕様	MECHATROLINK-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/RSEL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。(6-38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。

型式項目

SCON – [ ] – [ ] [ ] [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

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 / 安全タイプ

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のみ選択可能です。

モーター種類

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	750S	750W
150	150W	3000	3000W
		3300	3300W

(例)12:12Wサーボモーター対応

エンコーダー種類

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。

オプション

(無記入)	標準仕様
HA	高加減速仕様 ※

※アクチュエーターのオプションで「HA」を選択した場合。
〈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

I/O種類

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/RSEL接続仕様

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

I/Oケーブル長さ

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。

電源電圧

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。

安全タイプ

(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。

ご注意

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。

一部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・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」
RS以外の30Wアクチュエーター

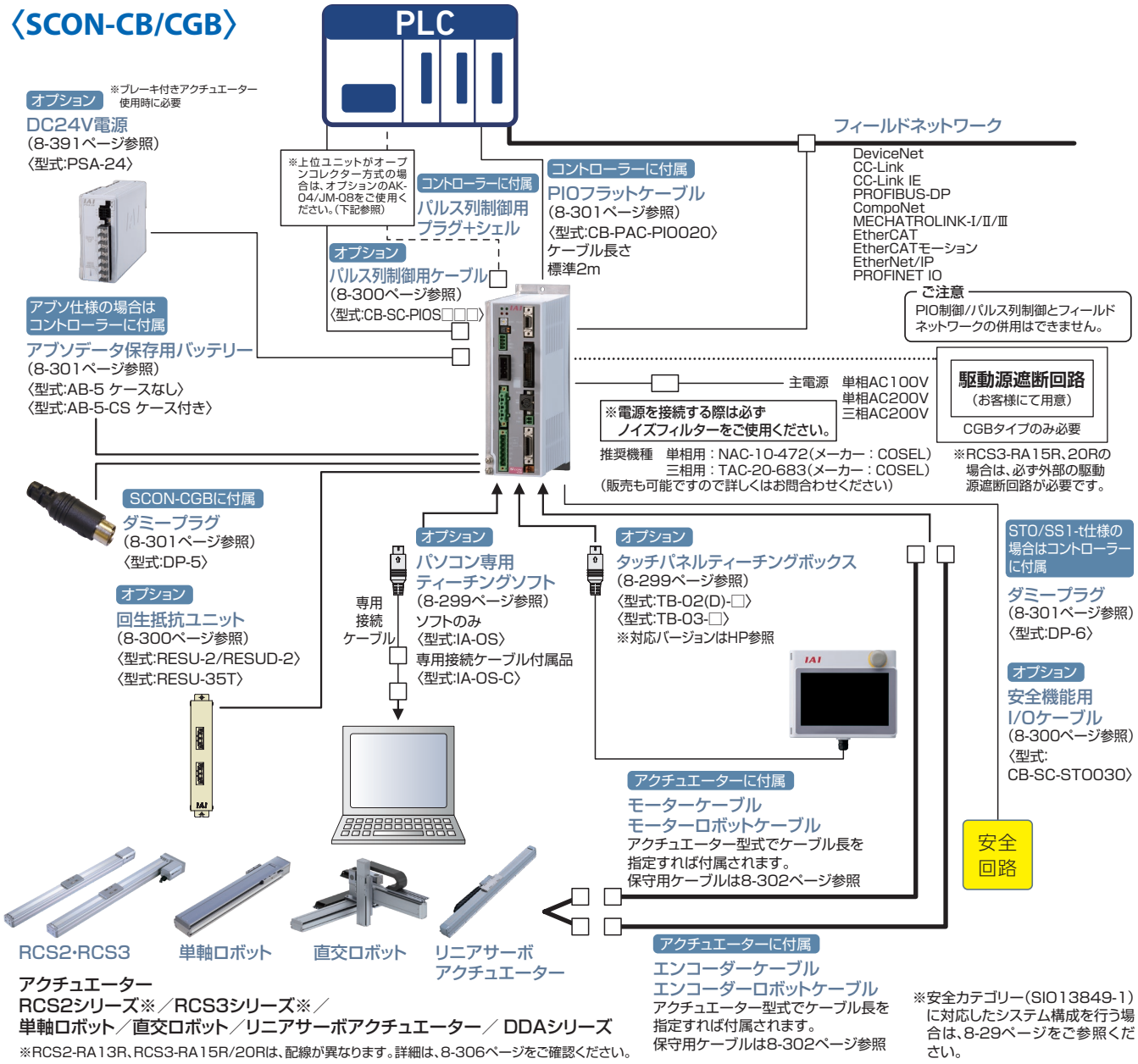
●コントローラーモーター種類「30R」
RS

●コントローラーモーター種類「750S」
RCS2-RA13R オプションLCT選択時

●コントローラーモーター種類「200S」
DD-LT18□　DDCR-LT18□
DDA-LT18C　DDACR-LT18C
※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。

システム構成

〈SCON-CB/CGB〉



アクチュエーター
RCS2シリーズ※/RCS3シリーズ※/
単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボアクチュエーター/ DDAシリーズ

※RCS2-RA13R、RCS3-RA15R/20Rは、配線が異なります。詳細は、8-306ページをご確認ください。

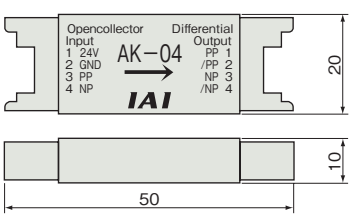
※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

■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(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26

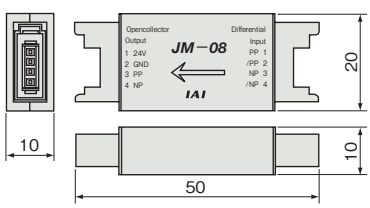


■パルス変換器:型式 JM-08

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	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(ケーブルコネクター含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクター) 2個 適合電線 AWG No.24~26



詳細は、第8巻・8-303ページ参照

SCON-CB〈サーボプレス仕様〉

サーボプレス専用コントローラー

CE（※1） RoHS 10 cULus（※2）

（※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

詳細は8-308ページをご参照ください。

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信号割付け

機能がすべて生かせるように、サーボプレス専用のI/O信号が割付けられています。

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仕様を使用していただくことで、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コネクターを接続することで、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。

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	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-I/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		バッテリーレスアブソ									
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。

型式項目

SCON – [シリーズ] – [タイプ] – [モーター種類] [エンコーダー種類] F – [I/O種類] – [I/Oケーブル長さ] – [電源電圧] – [安全タイプ]

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。

モーター種類

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

エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ

シリーズ

F	サーボプレス専用

I/O種類

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

(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

電源電圧

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。

安全タイプ

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。

I/Oケーブル長さ

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

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。

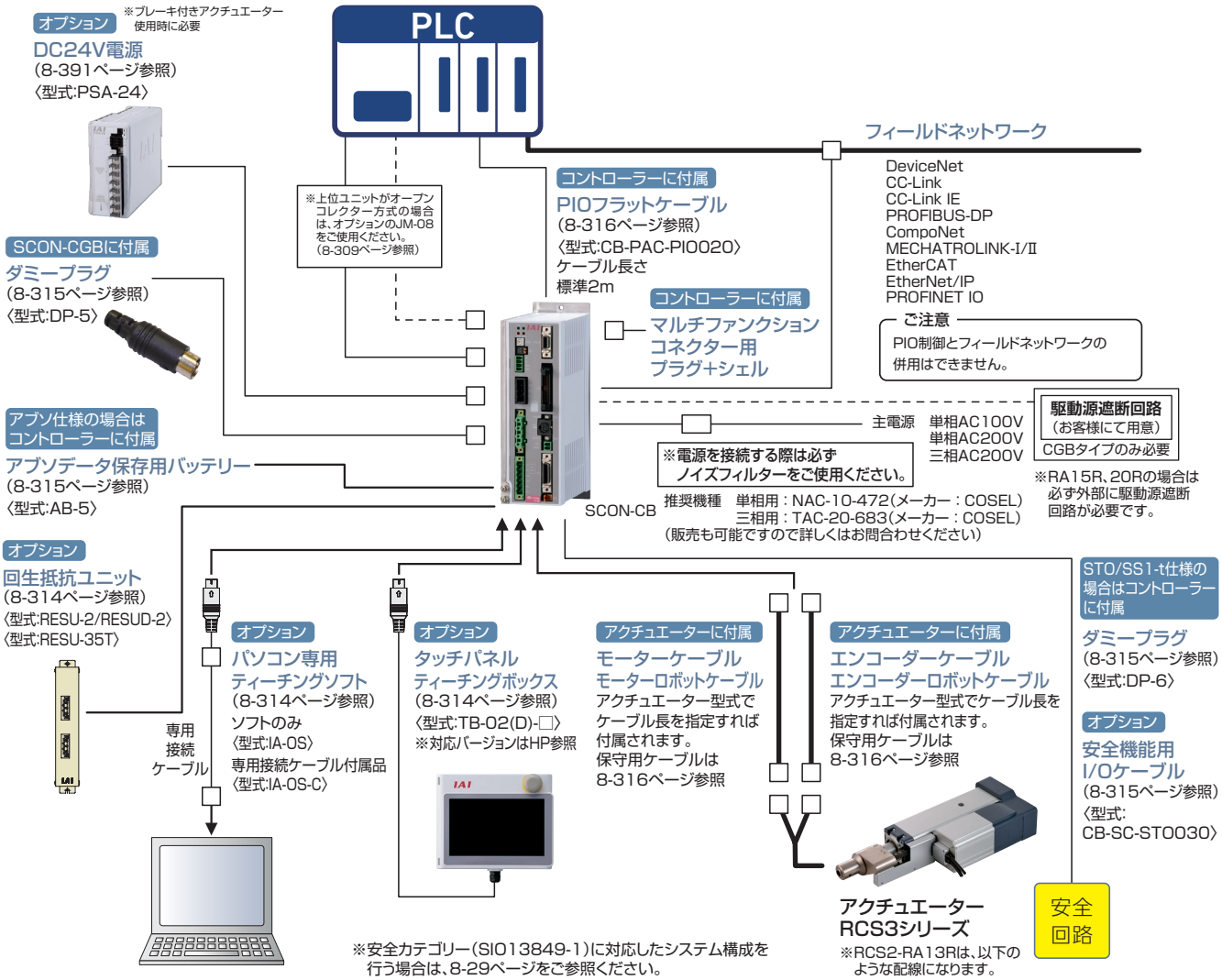
一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。
該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈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

システム構成

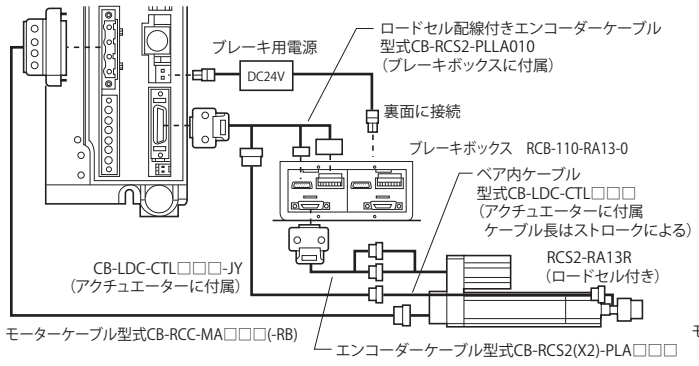


※安全カテゴリー（SIO13849-1）に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

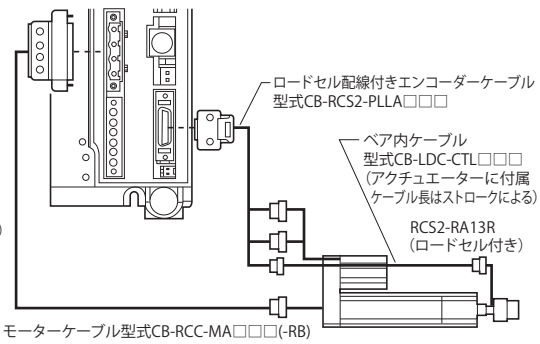
RCS2-RA13R配線

※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や、ブレーキボックスを単品で手配した場合は別途「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



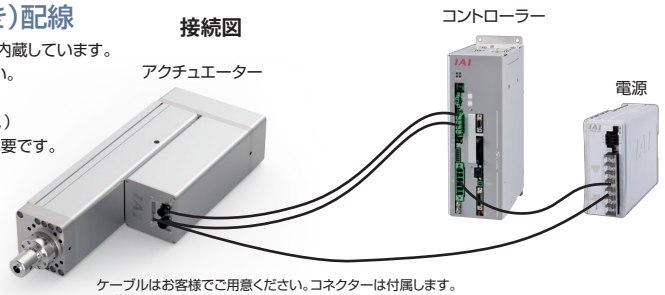
ブレーキなしの場合



RCS3-RA15R/20R（ブレーキ付き）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。

MSEL

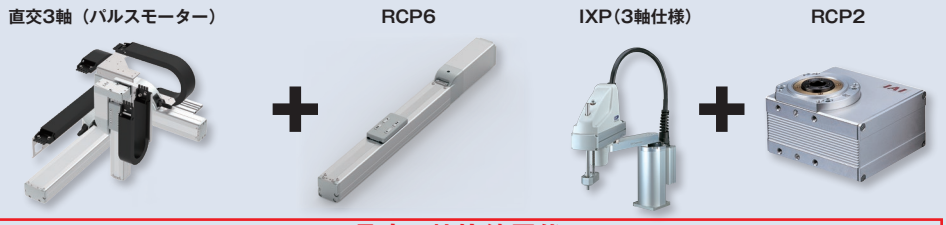
RCP6 ／ RCP5 ／ RCP4 ／ RCP3 ／ RCP2 ／ IXP
手首ユニット WU 用
プログラムコントローラー

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

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



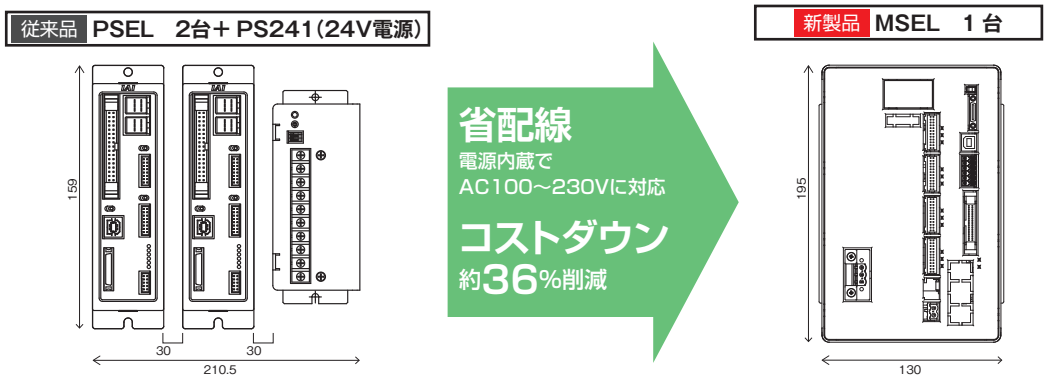
2 ロボシリンダーRCP6･RCP5･RCP4の接続が可能

パワーコン対応により、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。

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	安全カテゴリー対応タイプ
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	
安全カテゴリー			B	3※1
標準価格	バッテリーレスアブソインクリメンタル	1軸	—	
		2軸	—	
		3軸	—	
		4軸	—	
	簡易アブソリュート	1軸	—	
		2軸	—	
		3軸	—	
		4軸	—	

※1:安全カテゴリーに対応するには、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。

型式項目

MSEL — [シリーズ] — [タイプ] — [接続軸数] — [(1軸目内) モーター種類] — [(1軸目内) エンコーダー種類] — [(1軸目内) オプション] — [(2～4軸目内容) モーター種類] — [(2～4軸目内容) エンコーダー種類] — [(2～4軸目内容) オプション] — [標準I/O種類] — [拡張I/O種類] — [I/Oケーブル長] — 4 — [電源電圧] — [簡易アブソユニット] — [本体取付け仕様]

タイプ

PC	標準タイプ
PG	安全カテゴリー対応タイプ

接続軸数

1	1軸仕様
2	2軸仕様
3	3軸仕様
4	4軸仕様

(1軸目内) オプション / (2～4軸目内容) オプション

B	ブレーキ

標準I/O種類

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

I/Oケーブル長

4	AC100～230

簡易アブソユニット

無記入	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

(1軸目内) モーター種類 / (2～4軸目内容) モーター種類

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、エンコーダー種類、
オプションの記載は不要です。

(1軸目内) エンコーダー種類 / (2～4軸目内容) エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は全軸簡易アブソになります。

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 (二股コネクター付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード (二股コネクター付属)
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	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485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ーが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用:CB-TTA-232□□□
SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM)
詳細は8-328ページをご参照ください。

I/Oケーブル長

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

本体取付け仕様

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。

ご注意
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。

1. 一部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
2. 1台のMSELに対してWUは1台接続可能です。

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	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86Pモーター対応タイプ
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	
安全カテゴリー	B	3※1

標準価格

1 基本価格			2 56SP、60P、86Pのアクチュエーター数			3 簡易アブソリュート数量			価格
軸数	価格		軸数	価格		軸数	価格		
1軸仕様	–	+	1軸	–	+	1軸	–	=	–
2軸仕様	–		2軸	–		2軸	–		
3軸仕様	–					3軸	–		
4軸仕様	–								

※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。

型式項目

MSEL – □ – □ – □ WAI □ – □□□ – □□□ – □□□ – □ – □ – □ – 4 – □ – □

シリーズ / タイプ / 接続軸数 / (1軸目内) モーター種類 / オプション / (2軸目内) モーター種類 / エンコーダー種類 / オプション / (3、4軸目内容) モーター種類 / エンコーダー種類 / オプション / 標準I/O種類 / 拡張I/O種類 / 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

タイプ

PCF	56SP/60P/86P モーター対応タイプ
PGF	安全カテゴリー対応 56SP/60P/86P モーター対応タイプ

接続軸数

1	1軸仕様
2	2軸仕様
3	3軸仕様
4	4軸仕様

(1軸目内) モーター種類

56SP	56□
60P	60□
86P	86□

(例)20P:20□パルスモーター対応

ご注意
1台のMSELに対してWUは1台のみ接続可能です。

(1軸目内) オプション

B	ブレーキ

(2軸目内) モーター種類

20P	20□
20SP	20□
28P	28□
28SP	28□
35P	35□
42P	42□
42SP	42□
56P	56□
56SP	56□
60P	60□
86P	86□
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、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

(2軸目内) エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

※56SP、60P、86Pのアクチュエーターを接続する場合、簡易アブソは選択できません。

(2軸目内) オプション

B	ブレーキ

(3、4軸目内容) モーター種類

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、エンコーダー種類、オプションの記載は不要です。

(3、4軸目内容) エンコーダー種類

WAI	バッテリーレスアブソ仕様 インクリメンタル仕様
SA	簡易アブソリュート仕様

※バッテリーレスアブソ・インクリと簡易アブソの混在はできません。簡易アブソを使用する場合は3軸目、4軸目ともに簡易アブソになります。

(3、4軸目内容) オプション

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 (二股コネクター付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード (二股コネクター付属)
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	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485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ーが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用:CB-TTA-232□□□
SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM)
詳細は8-328ページをご参照ください。

I/Oケーブル長

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

電源電圧

4	AC100～230

簡易アブソユニット

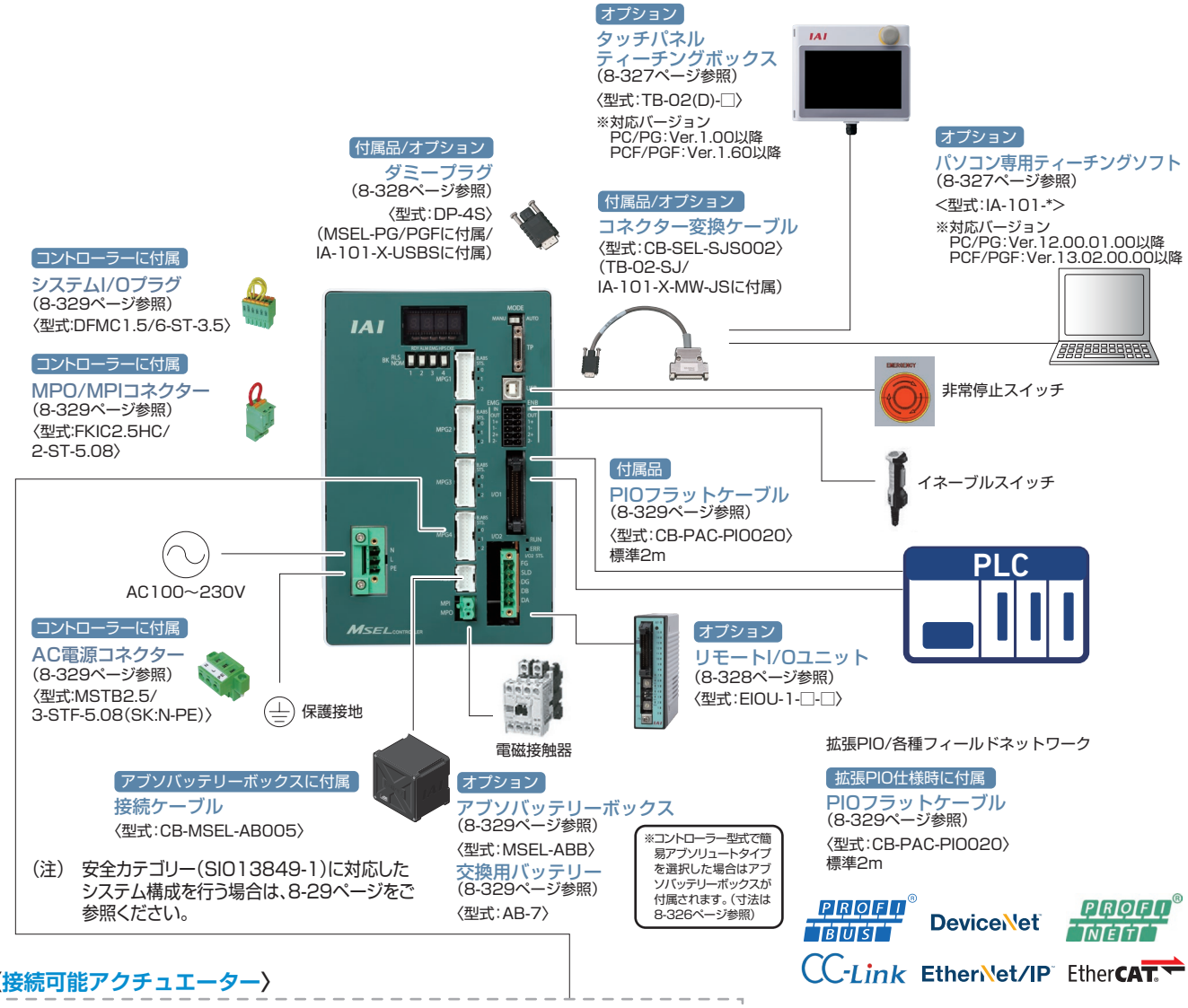
ABB	アブソバッテリーボックス付属
ABBN	アブソバッテリーボックスなし
無記入	バッテリーレスアブソもしくはインクリメンタル

※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。

本体取付け仕様

無記入	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

システム構成

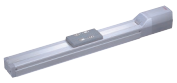


(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

〈接続可能アクチュエーター〉

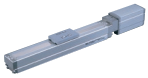
※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器などは、必要に応じて配線してください。
出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-PSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP2シリーズ



モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-RPSEP-MPA□□□〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CFA-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP2小型ロータリー

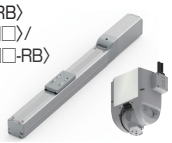
モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP3シリーズ



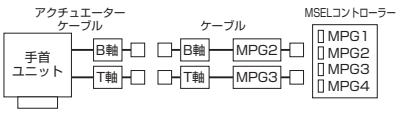
モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CA-MPA□□□〉/〈型式:CB-CA-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA2-MPA□□□〉/〈型式:CB-CFA2-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP4シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉/〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA3-MPA□□□〉/〈型式:CB-CFA3-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP5シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
PC/PG用 〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
PCF/PGF用 〈型式:CB-CFA3-MPA□□□〉/
〈型式:CB-CFA3-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター RCP6シリーズ /WUシリーズ



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。



※ケーブルは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。

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軸安全カテゴリー対応仕様	4軸標準仕様	4軸安全カテゴリー対応仕様
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			

型式項目

※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 / 付加軸内容

MSEL – [コントローラータイプ] – [スカラタイプ] WAI [エンコーダー種類] [オプション] – [モーター種類] WAI [エンコーダー種類] [オプション] – [標準I/O種類] – [拡張I/O種類] – [PIOケーブル種類] – 4 – [電源電圧] – [本体取付け仕様]

コントローラータイプ

PCX3	3軸標準仕様
PGX3	3軸安全カテゴリー対応仕様
PCX4	4軸標準仕様
PGX4	4軸安全カテゴリー対応仕様

スカラタイプ

3N1808	IXP-3N1808用
4N1808	IXP-4N1808用
3N2508	IXP-3N2508用
4N2508	IXP-4N2508用
3N2508GM	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
3N6515GW	IXP-3N6515GW用

※□には下記の記号が入ります。
N:標準仕様
C:クリーン仕様
W:防塵・防滴仕様

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。

オプション

(無記入)	オプション無し
B	ブレーキ

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

ご注意

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。

一部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

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(二股コネクター付属)
CC	CC-Linkボード
CC2	CC-Linkボード(二股コネクター付属)
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	RS-232C接続ボード
SE2	RS-485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ーが付属されます。
※リモートI/Oユニット(EIOU)を使用する際には、IA(IAネット接続ボード)を選択してください。
※SE1、SE2選択時は下記のケーブルが必要となります。
SE1用:CB-TTA-232□□□
SE2用:CB-TTA-485□□□(-TERM)
詳細は8-328ページをご参照ください。

PIOケーブル種類

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

電源電圧

4	AC100~230V

本体取付け仕様

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

システム構成

IXP(パワーコンスカラ)用

スカラロボットに付属
モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
※スカラロボットは
PCX/PGXにのみ接続可

コントローラーに付属
システムI/Oプラグ
(8-329ページ参照)
〈型式:DFMC1.5/6-ST-3.5〉

コントローラーに付属
MPO/MPIコネクター
(8-329ページ参照)
〈型式:FKIC2.5HC/
2-ST-5.08〉

付属品/オプション
ダミープラグ
(8-328ページ参照)
〈型式:DP-4S〉
(MSEL-PGXに付属/
IA-101-X-USBSに付属)

オプション
タッチパネル
ティーチングボックス
(8-327ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉

付属品/オプション
コネクター変換ケーブル
〈型式:CB-SEL-SJS002〉
(TB-02-SJ/
IA-101-X-MW-JSに付属)

オプション
パソコン専用
ティーチングソフト
(8-327ページ参照)
<型式:IA-101-*>

非常停止スイッチ

イネーブルスイッチ

付属品
PIOフラットケーブル
(8-329ページ参照)
〈型式:CB-PAC-PIO020〉
標準2m

PLC

AC100～230V

コントローラーに付属
AC電源コネクター
(8-329ページ参照)
〈型式:MSTB2.5/
3-STF-5.08(SK:N-PE)〉

保護接地

電磁接触器

オプション
リモートI/Oユニット
(8-328ページ参照)
〈型式:EIOU-1-□-□〉

拡張PIO/各種フィールドネットワーク

拡張PIO仕様時に付属
PIOフラットケーブル
(8-329ページ参照)
〈型式:CB-PAC-PIO020〉
標準2m

(注) 安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を
行う場合は、8-29ページをご参照ください。

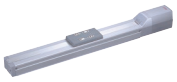
〈接続可能アクチュエーター〉

※MSEL-PCX/PGXはIXP3軸仕様時に接続が可能

PROFIBUS DeviceNet PROFINET
CC-Link EtherNet/IP EtherCAT

※非常停止スイッチ、イネーブルスイッチ、電磁接触器などは、必要に応じて配線してください。
出荷時設定(短絡処理)でも動作可能です。

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-PSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属

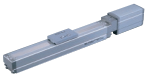


アクチュエーター RCP2シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-RPSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP2小型ロータリー

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属

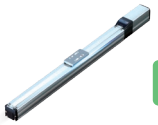


アクチュエーター RCP3シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CA-MPA□□□〉
〈型式:CB-CA-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP4シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属



アクチュエーター RCP5シリーズ

モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-CAN-MPA□□□〉
〈型式:CB-CAN-MPA□□□-RB〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属

アクチュエーター RCP6シリーズ

※ケーブルは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。

詳細は、第8巻・8-331ページ参照

XSEL2

単軸ロボット / 直交ロボット / リニアサーボ / スカラロボット
RCS4/RCS3/RCS2/IXA シリーズ用
プログラムコントローラー

CE RoHS 10

8つの機能を備えた!

Complete Controller

- **C** CODESYS 搭載 — 機能 1
- **O** OPC UA サーバー標準搭載 — 機能 2
- **M** Master [EtherNet/IPスキャナー搭載] — 機能 3
- **P** Preservation [予兆保全・予防保全機能] — 機能 4
- **L** Library [ファンクションブロック対応] — 機能 5
- **E** ELECYLINDER 接続対応 — 機能 6
- **T** Tools [サポートツール・ティーチングツール対応] — 機能 7
- **E** Excellence [卓越した機能] — 機能 8

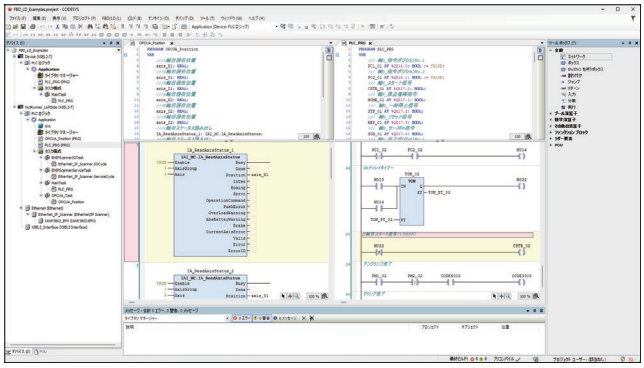
機能 1

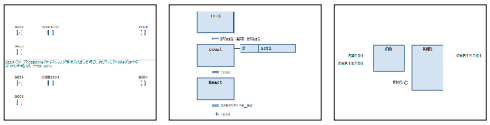
PLCが不要です
CODESYS 搭載

CODESYS (CODESYS for XSEL2)とは

・CODESYS社(ドイツ)開発のPLCプログラム言語の国際標準規格IEC 61131-3に準拠した、ソフトウェアPLCおよび周辺機能のことです。
・周辺機能は、XSEL2ではEtherNet/IPスキャナーとOPC UAサーバーを採用しています。
・プログラミング用に専用ソフトウェア(統合開発環境)が用意されています。

例) PLCプログラミング

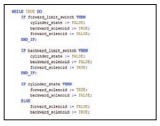




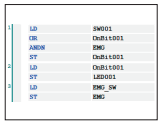
ラダー・ロジック (LD言語)

シーケンシャル・ファンクション・チャート (SFC言語)

ファンクション・ブロック・ダイアグラム (FBD言語)



ストラクチャード・テキスト (ST言語)



インストラクション・リスト (IL言語)

機能 2

設備立上げの短縮が可能です
OPC UA サーバー標準搭載

多くの産業用ネットワークの垣根(規格)を超えて通信することが可能です。

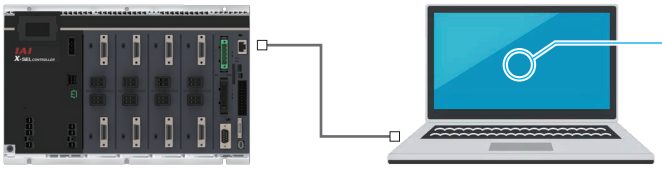
使用例

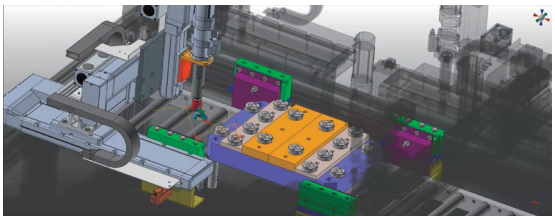
・工場内のデータ収集

例: MES(製造工程の把握や管理、作業者への指示や支援などを行う製造実行システム)
SCADA(装置・設備の情報を、ネットワークを通して収集し、監視・制御するシステム)

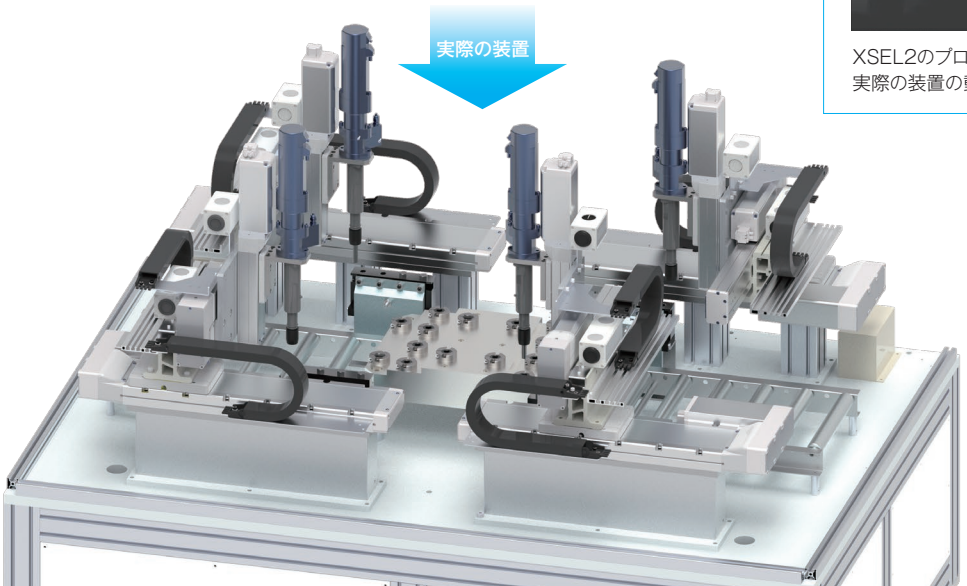
・デジタル立合い、デジタル立上げ(オフラインティーチング)

XSEL2のPLC機能でプログラムし、OPC UAで3Dシミュレーターに渡すことで
3Dシミュレーター上でアクチュエーターの動作確認ができます。





XSEL2のプログラムと3Dシミュレーターを使うだけで
実際の装置の動きを確認できます。



3Dシミュレーターと実際の装置の動きを
比較した動画が確認できます

機能 3

同一ネットワークで接続可能です

Master [EtherNet/IPスキャナー標準搭載]

XSEL2をマスターとして、アイエイアイ機器を含む各種機器と接続が可能です。

EtherNet/IP™

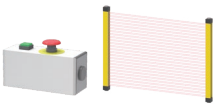
※アダプターは、EtherNet/IPに対応している必要があります。

アダプター(スレーブ)

アイエイアイ機器

各種センサー

リモートI/O



各種周辺機器

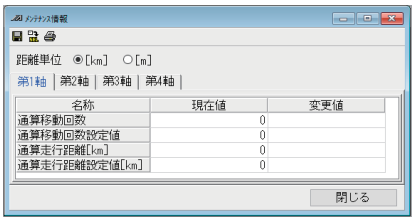
機能 4

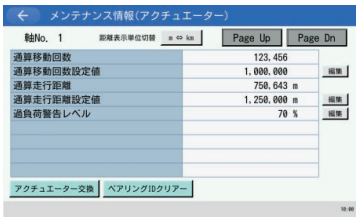
設備の停止を未然に防ぎます

Preservation [予兆保全・予防保全機能]

■予兆保全

・ファンの回転数低下を監視する機能
・モーター過負荷状態を監視する機能





■予防保全

・内部コンデンサーの温度と稼働時間からコンデンサーの寿命を予測する機能
・現在位置、モーター電流値、メンテナンス情報をモニターする機能
(メンテナンス情報…移動回数や走行距離など)

■アクチュエーター認識機能

アクチュエーターの情報をティーチングツールで確認できるようになりました。
また、お客様で自由に書込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書込みが可能です。

機能 5

プログラミングが簡単です

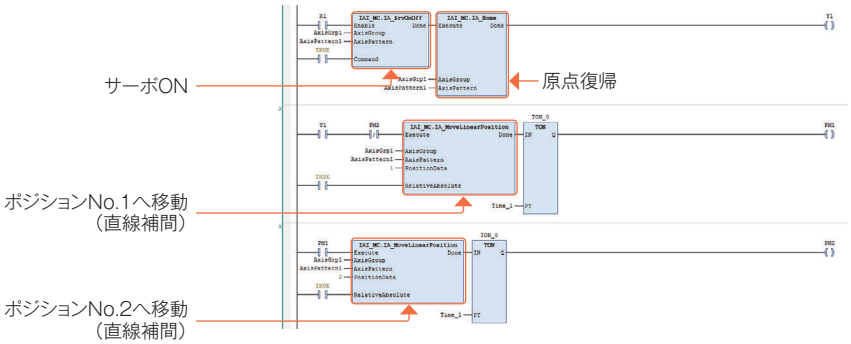
Library [ファンクションブロック対応]

一般的な基本命令およびアイエイアイ独自の命令のファンクションブロックを用意しました。

ファンクションブロック
例)
基本命令
・タイマー
・カウンター
・エッジ検出　など
アイエイアイ命令
・原点復帰
・サーボオン/オフ
・直値指定移動　など

IAI専用ファンクションブロックの使用例

例) サーボON → 原点復帰 → 登録ポジションNo.への直線補間移動(往復動作)



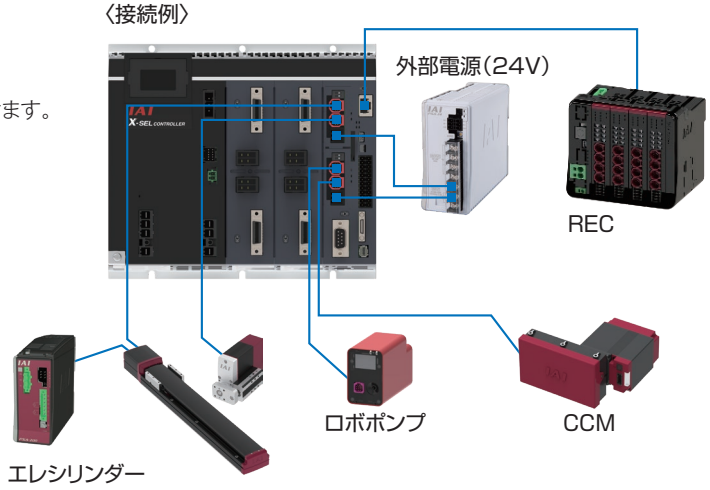
注意:ファンクションブロックの使用しない入出力は削除しています。

機能 6 エレシリンダーが接続できます

ELECYLINDER 接続対応

エレシリンダー接続モジュールに
エレシリンダー·CCM·ロボポンプを
直接つなげて制御できます。
さらに「EtherNet/IP」にRECをつなげることができます。

〈接続例〉



制御方法

·SEL命令
·PLC機能プログラム
·PIOやフィールドネットワークによる信号制御

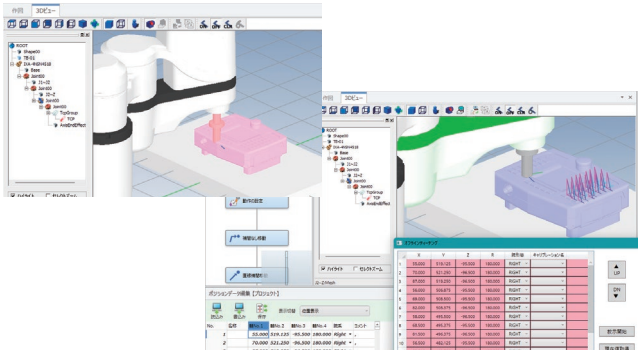
機能 7 ツール機能が拡張しました

Tools [サポートツール·ティーチングツール機能]

●サポートツール

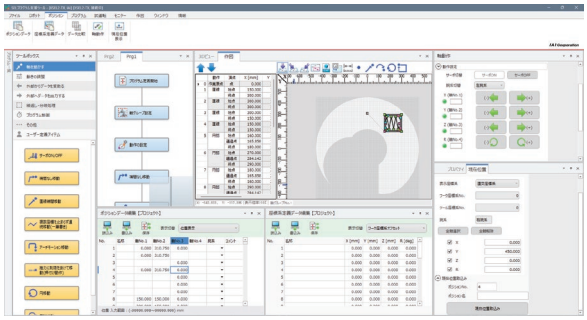
＜シミュレーター機能＞

3Dモデル配置、干渉チェック、
オフラインティーチングに対応できます。



＜SELプログラムジェネレーター機能＞

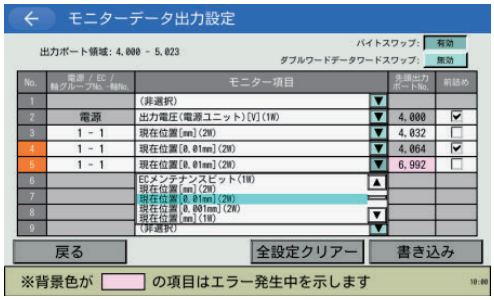
DXFデータを取込み、ポジション·プログラムに変換します。



●ティーチングツール

＜モニターデータ出力機能＞

現在位置、過負荷レベルなどの情報を、
PLCに対して出力する機能です。

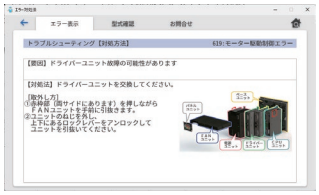


＜エラー対処法検索機能＞

エラーコードを検索すると、エラー内容の詳細や
対処方法が表示されます。

エラーコード検索画面

エラー内容表示



対処方法表示

機能 8

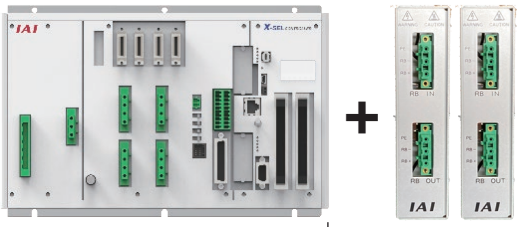
従来のXSELよりもパワーアップしました

Excellence [卓越した機能]

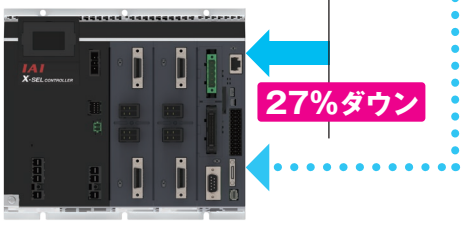
●コンパクトサイズ

従来のXSELコントローラーと比較すると、27%のサイズダウンになりました。

【従来機種】
XSEL-RA(4軸仕様)



New
XSEL2-TS(4軸仕様)

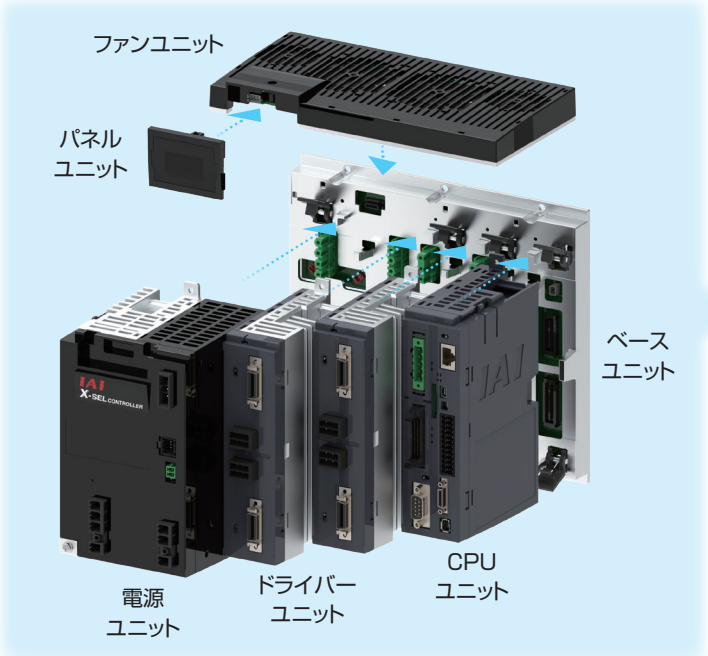


さらに!
外部回生抵抗ユニット2個分が内蔵

☆下記条件内の場合、回生抵抗ユニットは
外付け不要!!
・水平 1,200W 以下
・垂直 1,000W 以下
・標準 IXAスカラ(アーム長600mm以下)

●ユニット連結型

ユニット組合わせタイプのため、
仕様変更時やメンテナンス、トラブル発生時も必要なユニット交換が容易です。



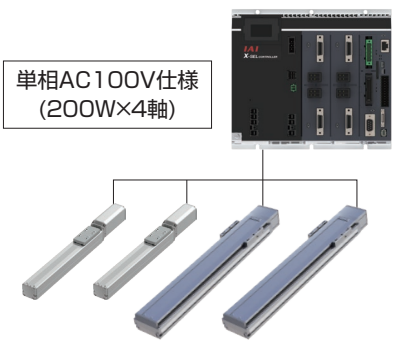
●モーター出力向上、電源AC100V仕様対応

大容量コンデンサーを搭載したことで、
モーター出力が従来機種よりも大幅UPしました。

- ●三相AC200V : **3,200W**
- ●単相AC200V : **2,400W**
- ●単相AC100V : **800W**

接続例

単相AC100V仕様
(200W×4軸)



単相/三相AC200V
(IXA+単軸)

●接続構成

アイエイアイ製品の接続

200V ACサーボモータータイプのモーター搭載機種全種対応

XSEL2のみでほぼすべてのアイエイアイ製品を制御できます

バッテリーレスアブソリュート
エンコーダー搭載アクチュエーター

ABZパラレルエンコーダー搭載
アクチュエーター

シリアルエンコーダー(インクリメンタル/アブソリュート)搭載
アクチュエーター

他社製品との接続

CODESYS for XSEL2

ソフトウェアPLC
・PLCの開発環境を提供
・IEC61131-3規定されたPLCプログラム言語に対応

ファンクションブロック

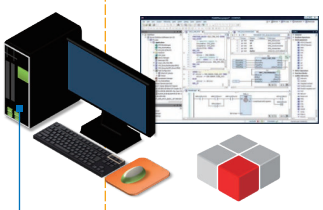
XSEL2接続軸、プログラム起動・停止などが可能

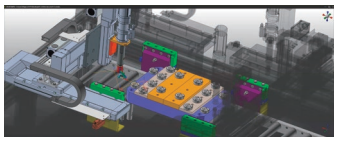
OPC UA、EtherNet/IP スキャナー機能

SELプログラムでの制御

・ロボット動作に特化している
・簡単なプログラムで制御可能

CODESYSの機能



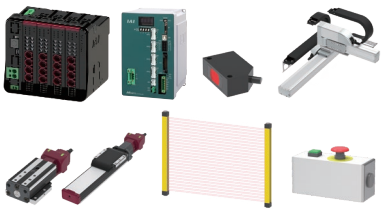


OPC UA サーバー機能

・3Dシミュレーター
・監視制御
・表示器

生産現場の見える化

EtherNet/IP スキャナー機能



・自社、他社問わず、EtherNet/IP対応機器を制御可能(センサー、スイッチ、コントローラー等)

型式項目

XSEL2 - □ - □ - □□ [□□] - □□ - □ - □ - □ - (□)

シリーズ / タイプ / 軸数 / ドライバータイプ (スロット1)(スロット2)(スロット3)(スロット4) / 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 / アブソバッテリー

タイプ

TS	単軸・直交用(小筐体)
TL	単軸・直交用(大筐体)
TSX	スカラ用(小筐体)
TLX	スカラ用(大筐体)

軸数

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
7	7軸仕様
8	8軸仕様

※ ドライバータイプで選択した軸数の合計となります。

ドライバータイプ (スロット1)(スロット2)(スロット3)(スロット4)

S2	200Vサーボモーター:2軸
S1	200Vサーボモーター:1軸
SH	200Vサーボモーター:1軸(1000W)
N	ドライバーなし ※1

※1 スロット1は選択できません
※ 選定方法は「選定上の注意」を参照願います。

I/Oスロット (スロット1)(スロット2)

E	未使用
EL	エレシリンダー接続仕様
NP	PIO(NPN)仕様(16/16)
PN	PIO(PNP)仕様(16/16)
CC	CC-Link接続仕様
DV	DeviceNet接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
IA	IA-NET接続仕様 ※2
N1	PIO(NPN)仕様(32/16) ※3
N2	PIO(NPN)仕様(16/32) ※3
N4	PIO(NPN)仕様(24/24) ※3
P1	PIO(PNP)仕様(32/16) ※3
P2	PIO(PNP)仕様(16/32) ※3
P4	PIO(PNP)仕様(24/24) ※3
PIN	パルス列入力、PIO入出力(4/4)仕様 ※2

※2 スロット1とスロット2のいずれか片方のみ選択可能です。
※3 スロット1のみ選択可、スロット2は必ず「E」となります。

E	未使用
EL	エレシリンダー接続仕様
NP	PIO(NPN)仕様(16/16)
PN	PIO(PNP)仕様(16/16)
CIE	CC-Link IE Field接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様
IA	IA-NET接続仕様 ※2
PIN	パルス列入力、PIO入出力(4/4)仕様 ※2

I/Oケーブル長

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

※I/OスロットでPIO仕様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。

電源電圧

1	単相AC100V ※4
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※4 スカラ用およびドライバータイプ「SH」を選択した場合は、選択できません。
※ 詳細は「選定上の注意」を参照願います。

アブソバッテリー

無記入	アブソバッテリーなし
AB1	バッテリーボックス+バッテリー 1個付属
AB2	バッテリーボックス+バッテリー 2個付属
AB3	バッテリーボックス+バッテリー 3個付属
AB4	バッテリーボックス+バッテリー 4個付属
AB5	バッテリーボックス+バッテリー 5個付属
AB6	バッテリーボックス+バッテリー 6個付属
AB7	バッテリーボックス+バッテリー 7個付属
AB8	バッテリーボックス+バッテリー 8個付属

※バッテリーボックスには本体との接続ケーブルが付属されます。

※スカラロボットを接続する場合のドライバータイプは、8-339ページの表から選定願います。

標準価格

❶～❺で選択した価格を合計してください。

❶本体タイプ

いずれかのタイプ型式の価格を加算してください。

型式	標準価格
TS	–
TL	–
TSX	–
TLX	–

❷ドライバータイプ

選定した型式すべての価格を加算してください。

型式	標準価格
S1	–
S2	–
SH	–
N	–

❸I/Oスロット

選定した型式すべての価格を加算してください。

型式	標準価格
E	–
EL	–
NP	–
PN	–
N1	–
N2	–
N4	–
P1	–
P2	–
P4	–
PIN	–
CC	–
CIE	–
DV	–
EC	–
EP	–
PR	–
PRT	–
IA	–

❹電源電圧

選定した型式の価格を加算してください。

型式	標準価格
1	–
2	–
3	–

❺アブソバッテリー

選定した型式の価格を加算してください。

型式	標準価格
AB1	–
AB2	–
AB3	–
AB4	–
AB5	–
AB6	–
AB7	–
AB8	–

【選定型式と価格例】

(接続アクチュエーター)
第1軸:LSA-W21HS-I-1000-*
第2軸:ISB-WXM-WA-750-*
第3軸:RS-A-60*

選定

型式：XSEL2-TS-3-SHS2-NPCIE-2-2-AB1

❶TS : –
❷SH : –
S2 : –
❸NP : –
CIE : –
❹2 : –
❺AB1 : –

選定上の注意

●XSEL2に接続できないアクチュエーター

・サーボプレス　:RCS3/RCS2シリーズ
・ロボシリンダー :RCS3-RA15R/RA20R
・スカラロボット :IXA-4NS□80□□/4NS□100□□/4NHN10040/4NH□12040　(今後対応予定)

ドライバータイプの選定

＜単軸アクチュエーター＞

接続するアクチュエーターのモーター種類から、ドライバータイプを選定してください。

ドライバータイプ	モーター種類
S2/S1	12W～750W
SH	1000W

＜スカラロボット＞

接続するスカラロボットのタイプから、ドライバータイプを選択してください。
一部の機種は、付加軸を接続することが可能です。
接続できるアクチュエーターは付加軸の合計W数および電源容量を考慮して選定してください。
付加軸を接続する場合、本体タイプは「TLX」となります。

スカラロボット型式		スカラロボット接続のみの本体タイプ	ドライバータイプ				接続可能な付加軸アクチュエーターの合計モーターW数
			スロット1	スロット2	スロット3	スロット4	
標準タイプ	IXA-3NNN1805	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V　合計1,500W以下 三相AC200V　合計2,300W以下
	IXA-3NNN3015	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V　合計700W以下 三相AC200V　合計1,500W以下
	IXA-3NNN4518/33	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V　合計700W以下 三相AC200V　合計1,500W以下
	IXA-3NNN6018/33	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V　合計700W以下 三相AC200V　合計1,500W以下
	IXA-4NNN1805	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V　合計1500W以下 三相AC200V　合計2,300W以下
	IXA-4NNN3015	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V　合計600W以下 三相AC200V　合計1,400W以下
	IXA-4NNN4518/33	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V　合計600W以下 三相AC200V　合計1,400W以下
	IXA-4NNN6018/33	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V　合計600W以下 三相AC200V　合計1,400W以下
	IXA-4NNN8020/40	TLX	SH	S2	S1	N	–
	IXA-4NNN10020/40	TLX	SH	S2	S1	N	–
高速タイプ	IXA-3NSN3015	TSX	S2	S1	接続不可		–
	IXA-3NSN4518/33	TSX	S2	S1			–
	IXA-3NSN6018/33	TSX	S2	S1			–
	IXA-4NSN3015	TSX	S2	S2			–
	IXA-4NSN4518/33	TSX	S2	S2			–
	IXA-4NSN6018/33	TSX	S2	S2			–
防塵防滴仕様 高速タイプ	IXA-4NSW3015	TSX	S2	S2			–
	IXA-4NSW4518/33	TSX	S2	S2			–
	IXA-4NSW6018/33	TSX	S2	S2			–
クリーン仕様 高速タイプ	IXA-4NSC3015	TSX	S2	S2			–
	IXA-4NSC4518/33	TSX	S2	S2			–
	IXA-4NSC6018/33	TSX	S2	S2			–

電源容量の選定

接続可能な単軸/直交ロボットの合計モーターW数は、
下表の最大接続合計W数を超えないことを確認して選定してください。
一部の機種におきましては、W数の算出方法に注意が必要です。次ページを参照してください。

電源電圧	最大接続合計W数
単相　AC100V	800W
単相　AC200V	2,400W
三相　AC200V	3,200W

選定上の注意

●LSA/LSASを接続する場合の接続可能なアクチュエーターW数の算出

単相AC200Vに接続するLSA/LSAS(リニアサーボアクチュエーター)は、下表の"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出してください。
また、LSA/LSASの合計W数とLSA/LSAS以外のアクチュエーターの合計W数が、2,400W以下になるように選定してください。
※単相AC100Vは接続できません。

2,400W≧LSA/LSAS合計W数(コントローラーW数計算用出力値)+LSA/LSAS以外のアクチュエーター合計W数(モーターW×軸数)

単相AC200V接続時のW数換算表

アクチュエーター形式	対応ドライバー出力[W]	スライダー数[個]	コントローラーW数計算用出力値[W]
LSA-S6SS	100	1	300
LSA-S6SM	100	2	600
LSA-S8SS	100	1	300
LSA-S8SM	100	2	600
LSA-S8HS	100	1	300
LSA-S8HM	100	2	600
LSA/LSAS-N10SS	100	1	300
LSA/LSAS-N10SM	100	2	600
LSA-S10SS	200	1	600
LSA-S10SM	200	2	1,200
LSA-S10HS	200	1	600
LSA-S10HM	200	2	1,200
LSA-H8SS/L15SS	200	1	600

アクチュエーター形式	対応ドライバー出力[W]	スライダー数[個]	コントローラーW数計算用出力値[W]
LSA-H8SM/L15SM	200	2	1,200
LSA-H8HS	200	1	600
LSA-H8HM	200	2	1,200
LSA/LSAS-N15SS	200	1	600
LSA/LSAS-N15SM	200	2	1,200
LSA/LSAS-N15HS	200	1	600
LSA/LSAS-N15HM	200	2	1,200
LSA-N19SS	300	1	600
LSA-N19SM	300	2	1,200
LSA-W21SS	400	1	800
LSA-W21SM	400	2	1,600

●RCS3-CT8C、CTZ5Cを接続する場合のW数の算出と最大接続台数

下記の機種は"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出してください。
※単相AC100Vは接続できません。

単相AC200V/三相AC200V接続時のW数換算表

アクチュエーター形式	対応ドライバー出力[W]	最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
RCS3-CT8C	400	3(単相AC200V) 4(三相AC200V)	800
RCS3-CTZ5C	60	制限なし	120

●ダイレクトドライブモーター(DD/DDA)を接続する場合の接続可能なアクチュエーターW数の算出

DD/DDAモーターシリーズを接続する場合は、下表"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出し、最大接続台数以内の台数になるように選定してください。
※単相AC100Vは接続できません。

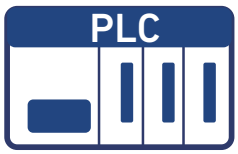
単相AC200V接続時のモーターW数換算

アクチュエーター形式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDA最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
DD(CR/W)-TL18(C)□ DDA(CR)-LT18C□(A)	200	4	600
DD(CR/W)-LH18(C)□ DDA(CR/W)-LH18C□(A)	600	2	1,200

三相AC200V接続時のモーターW数換算

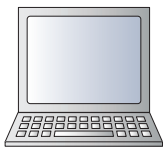
アクチュエーター形式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDA最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
DD(CR/W)-TL18(C)□ DDA(CR)-LT18C□(A)	200	8	200
DD(CR/W)-LH18(C)□ DDA(CR/W)-LH18C□(A)	600	4	600

システム構成



フィールドネットワーク
EtherCAT
EtherNet/IP
DeviceNet
CC-Link
CC-Link IE Field
PROFIBUS-DP
PROFINET IO
IA-NET

オプション
パソコン専用ティーチングソフト
(8-354ページ参照)
(P)RS-232-(C)RS-232
〈型式:IA-101-X(A)-USBMW-JS〉
(P)USB-(C)USB/Ethernet
〈型式:IA-101-N〉
※(P):PC側、(C):コントローラー側



オプション
タッチパネルティーチングボックス
(8-354ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉

I/O用24V DC電源
(お客様にて用意)

コントローラーに付属
PIOケーブル
(8-359ページ参照)
〈型式:CB-X-PIO□□□(標準)〉
〈型式:CB-X-PIOH□□□〉
(□□□はケーブル長、例020…2m)
(PIO仕様のコントローラーに付属)

コントローラーに付属
各種ネットワークコネクター
(8-357ページ参照)
選択したネットワークコネクターが付属されます。

駆動源遮断回路※1
(お客様にて用意)

コントローラーに付属
ダミープラグ(ティーチングポート用)
(8-357ページ参照)
〈型式:DP-4S〉

非常停止スイッチ

制御電源
単相AC100V ～ 230V±10%

コントローラーに付属
制御電源用コネクター
(8-357ページ参照)
〈型式:BVF_7.62HP/03/180MF2_SN_BK_BX_LRP(XSEL2)〉

モーター電源
三相200V仕様AC200 ～ 230V±10%
単相200V仕様AC200 ～ 230V±10%
単相100V仕様AC100 ～ 115V±10%

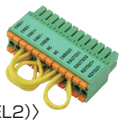
コントローラーに付属
モーター電源用コネクター(単相100V)
(8-357ページ参照)
〈型式:MPS_7S/03_S_F2_TN_B_B_D(XSEL2_1)〉

コントローラーに付属
モーター電源用コネクター (単相200V)
(8-357ページ参照)
〈型式:BVF_7.62HP/04/180MF2_SN_BK_BX_LRP(XSEL2_2)〉

コントローラーに付属
モーター電源用コネクター(三相200V)
(8-357ページ参照)
〈型式:BVF_7.62HP/04/180MF2_SN_BK_BX_LRP(XSEL2_3)〉

※電源を接続する際は、以下のフィルター相当品を取付けてください(推奨)。
●ノイズフィルター 推奨機種
·HF3030C-SZA(メーカー:双信電機)
●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 E04SR401938(メーカー:SEIWA)
●サージプロテクター 推奨機種
·三相 R·A·V-781BXZ-4 (メーカー 岡谷電機産業)
·単相 R·A·V-781BWZ-2A (メーカー 岡谷電機産業)

コントローラーに付属
システムI/Oコネクター
(8-357ページ参照)
〈型式:DFMC1.5/12-ST-3.5(XSEL2)〉



コントローラーに付属
ダミープラグ(ドライバー停止機能用)
(8-357ページ参照)
〈型式:DP-6〉

コントローラーに付属
ブレーキ電源用コネクター
(8-357ページ参照)
〈型式:FMC1.5/2-ST-3.5-RF〉

ブレーキ解除スイッチ接続用コネクター
(8-357ページ参照)
〈型式:1-1827862-5〉

オプション
回生抵抗ユニット
(8-354ページ参照)
〈型式:RESU-2/RESUD-2〉

(8-354ページ参照)
〈型式:RESU-1/RESUD-1〉

コントローラーに付属
アブソバッテリーボックス
(8-356ページ参照)
〈型式:UT-XSEL2-ABB〉
※コントローラー型式で選択した場合に付属

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
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8-359ページ参照

アクチュエーターに付属
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8-359ページ参照

アクチュエーターに付属
電源·通信ケーブル
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。
保守用ケーブルは総合カタログを参照

接続可能アクチュエーター

RCS2/3/4シリーズ

IS(D)シリーズ
IF(A)シリーズ

ICSシリーズ

LS(A)シリーズ

NS(A)シリーズ

DD(A/W)シリーズ

IX(A)シリーズ

ECシリーズ
(「ACR」仕様)

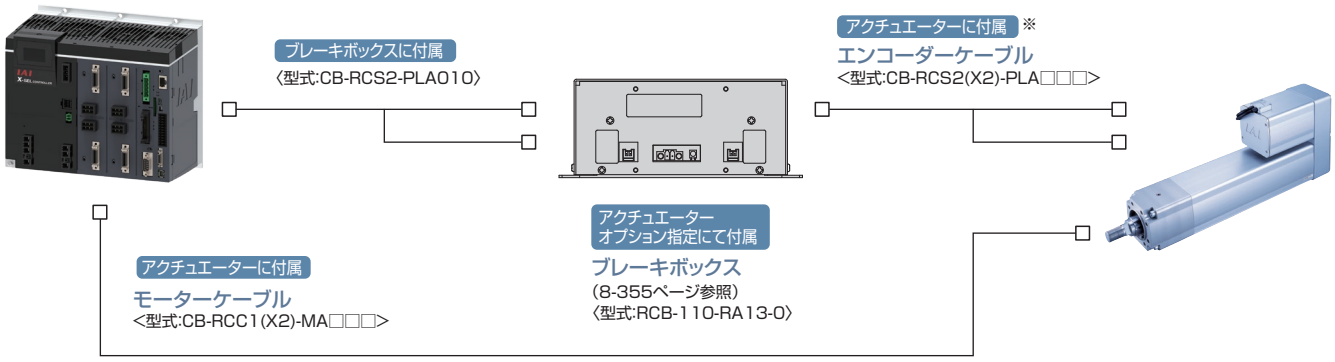
※1 安全カテゴリーB～4(ISO13849-1)まで対応させるためには、
・システムI/Oコネクターで外部回路を組んでください
・デッドマンスイッチ付きのティーチングボックス(TB-02D)をご使用ください

※I/Oスロットで「EL」を選択した場合のみ接続可

システム構成

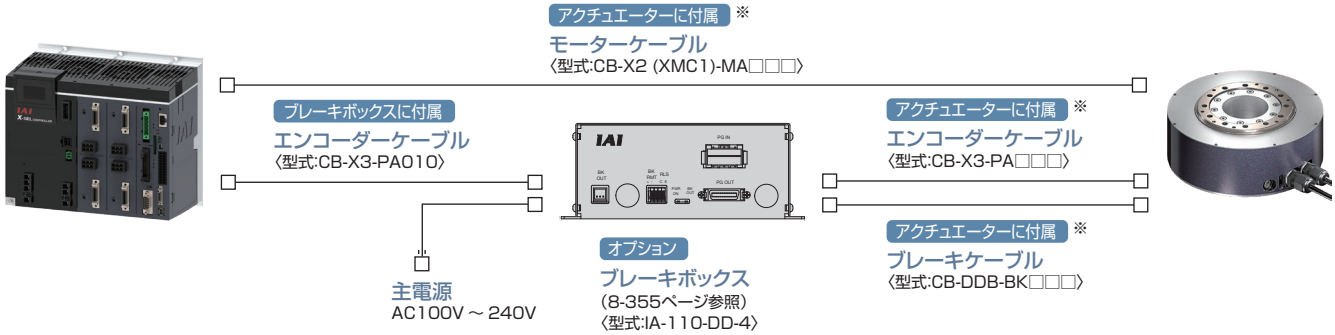
〈XSEL2とRCS2-RA13R(ブレーキ仕様)の接続〉

※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8-359ページ参照



〈XSEL2とDDA(ブレーキ仕様)の接続〉

※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8-359ページ参照



XSEL-RA/SA コントローラー

詳細は、第8巻・8-361ページ参照

X-SEL (RA/SA)

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

CE RoHS 10 cULus (※)

（※）ULはSAタイプのみ対応

型式項目

（注）複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入ください。（例：ブレーキ＋原点センサー→BL）

（1軸目内容）　（2～8軸目内容）

XSEL - □ - □ - □ □ □ - (□ □ □) - □ □ - □ □ - □ □ - □ - □

	シリーズ	タイプ	接続軸数	モーター種類	エンコーダー種類	オプション（注）	モーター種類	エンコーダー種類	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

タイプ

RA	標準タイプ
SA	安全カテゴリー対応タイプ

接続軸数

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

モーター種類

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

エンコーダー種類

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

オプション（注）

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

（※）シンクロ動作を行う場合、マスター軸がスレーブ軸よりも前にくるようにご記入ください。

モーター種類

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

エンコーダー種類

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
CIE	CC-Link IE Field
PR	PROFIBUS-DP

（※）EPとCIEの同時接続はできません。

オプション（注）

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、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。

I/Oスロット（スロット1）（スロット2）

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。

電源電圧

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

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。

一部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

※選定時の注意点は8-364ページをご参照ください。

【型式例】

XSEL - RA - 4 - 200WAI - 100WAI - 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、エンコーダー種類	ネットワーク専用スロット1	スロット1/2	I/Oケーブル長	電源電圧
XSEL	RA	4	200WAI - 100WAI - 60A - 30A	EPDV	N1E	2	3

接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダー種類　　I/Oスロット内容

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バッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸
電源電圧：単相200V、オプション：入力32/出力16(NPN)I/O付き、ブレーキ無し仕様

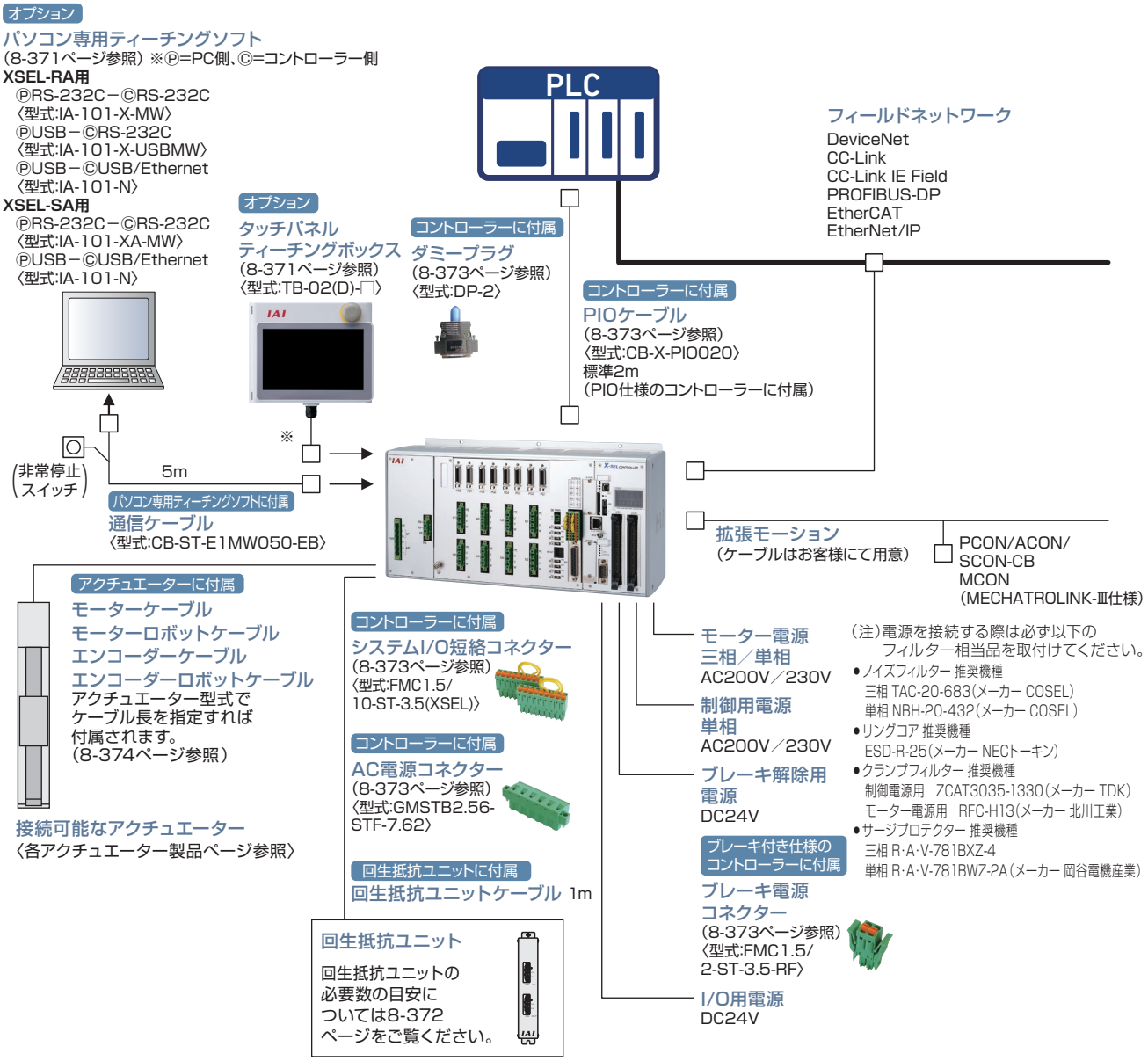
XSEL-RA	XSEL-SA
–	–

■XSEL-RA/SAに接続できないアクチュエーター

・ロボシリンダー：RCS2-SRA7/SRGS7/SRGD7
・ロボシリンダー：RCS2-□□N（インクリメンタル）
・ロボシリンダー：RCS3-CT8C/CTZ5C（単相電源）
・リニアサーボアクチュエーター：LSAシリーズ
・ナット回転型アクチュエーター：NS-SXM□/SZM□（インクリメンタル）
・サーボプレス：RCS3シリーズ

システム構成

■XSEL-RA/SA



※ XSEL-SA にて安全カテゴリー (ISO13849-1) に対応したシステム構成を行う場合は、8-29 ページをご参照ください。

X-SEL

スカラロボット用
プログラムコントローラー

CE RoHS 10 cULus (※1)

(※1)ULはSAXタイプのみ対応

●スカラロボット IXA 対象

型式項目

【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 / エンコーダー種類 / 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

※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8-384ページの外形寸法をご参照ください。

WAI	バッテリーレスアブソリュートインクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート
AI	インデックスアブソ
AM	多回転アブソ

B	ブレーキ付仕様
C	クリープセンサ仕様
HA	高加減速仕様
L	原点センサ/LS対応
M	マスター軸指定
S	スレーブ軸指定

(※)シンクロ動作を行う場合、マスター軸がスレーブ軸よりも前にくるようにご記入ください。

E	未使用
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
CIE	CC-Link IE Field
PR	PROFIBUS-DP

※EPとCIEの同時接続はできません。

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
		4NHN10040	IXA-4NHN10040
		4NHN12040	IXA-4NHN12040
		4NSW3015	IXA-4NSW3015
		4NSW4518	IXA-4NSW4518
		4NSW4533	IXA-4NSW4533
		4NSW6018	IXA-4NSW6018
		4NSW6033	IXA-4NSW6033
		4NSW8020	IXA-4NSW8020
		4NSW8040	IXA-4NSW8040
		4NSW10020	IXA-4NSW10020
		4NSW10040	IXA-4NSW10040
		4NHW12040	IXA-4NHW12040
		4NSC3015	IXA-4NSC3015
		4NSC4518	IXA-4NSC4518
		4NSC4533	IXA-4NSC4533
		4NSC6018	IXA-4NSC6018
		4NSC6033	IXA-4NSC6033

※□には下記の記号が入ります
N:標準タイプ
S:高速タイプ

ご注意

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。

一部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・100S/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「100S/200S」…LSAS

※選定時の注意点は8-377ページをご参照ください。

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(ロードセル付き)、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。

<table>
<tr><th colspan="2" rowspan="2">スカラロボット型式</th><th colspan="2">XSEL-RAX/SAXへ接続可能な合計W数と接続可能軸数</th></tr>
<tr><th>合計W数</th><th>接続可能軸数</th></tr>
<tr><td rowspan="10">標準タイプ</td><td>IXA-3NNN1805</td><td rowspan="2">合計1500W以下(1軸最大750W)</td><td rowspan="6">最大4軸(5～8軸目)</td></tr>
<tr><td>IXA-3NNN3015</td></tr>
<tr><td>IXA-3NNN45□□</td><td rowspan="3">合計600W以下(1軸最大700W)</td></tr>
<tr><td>IXA-3NNN60□□</td></tr>
<tr><td>IXA-4NNN1805</td></tr>
<tr><td>IXA-4NNN3015</td><td rowspan="4">合計600W以下(1軸最大600W)</td></tr>
<tr><td>IXA-4NNN45□□</td></tr>
<tr><td>IXA-4NNN60□□</td><td>最大3軸(6～8軸目)</td></tr>
<tr><td>IXA-4NNN80□□</td><td rowspan="16">接続不可</td></tr>
<tr><td>IXA-4NNN100□□</td></tr>
<tr><td rowspan="5">高速タイプ</td><td>IXA-3NSN3015 / 4NSN3015</td></tr>
<tr><td>IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□</td></tr>
<tr><td>IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSN80□□</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSN100□□</td></tr>
<tr><td rowspan="2">高可搬タイプ</td><td>IXA-4NHN10040</td></tr>
<tr><td>IXA-4NHN12040</td></tr>
<tr><td rowspan="8">防塵防滴仕様
高速タイプ</td><td>IXA-4NSW3015</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSW45□□</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSW60□□</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSW8020</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSW8040</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSW10020</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSW10040</td></tr>
<tr><td>防塵防滴仕様
高可搬タイプ</td><td>IXA-4NHW12040</td></tr>
<tr><td rowspan="5">クリーン仕様
高速タイプ</td><td>IXA-4NSC3015</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSC4518</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSC4533</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSC6018</td></tr>
<tr><td>IXA-4NSC6033</td></tr>
</table>

(ご注意)

- 高速タイプ(防塵防滴仕様、クリーン仕様品含む)、高可搬タイプ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。

■付加軸にダイレクトドライブモーター (DD/DDA)を接続する場合の接続可能なアクチュエーター W数の算出

DD/DDAモーターシリーズを接続する場合は、下表"コントローラーW数計算用出力値"を元にW数を算出し、最大接続台数以内の台数になるように選定してください。
また、DD/DDAシリーズの合計W数とDD/DDAシリーズ以外のアクチュエーターのW数が、1600W以下になるように選定してください。

DD/DDAモーターW数換算表

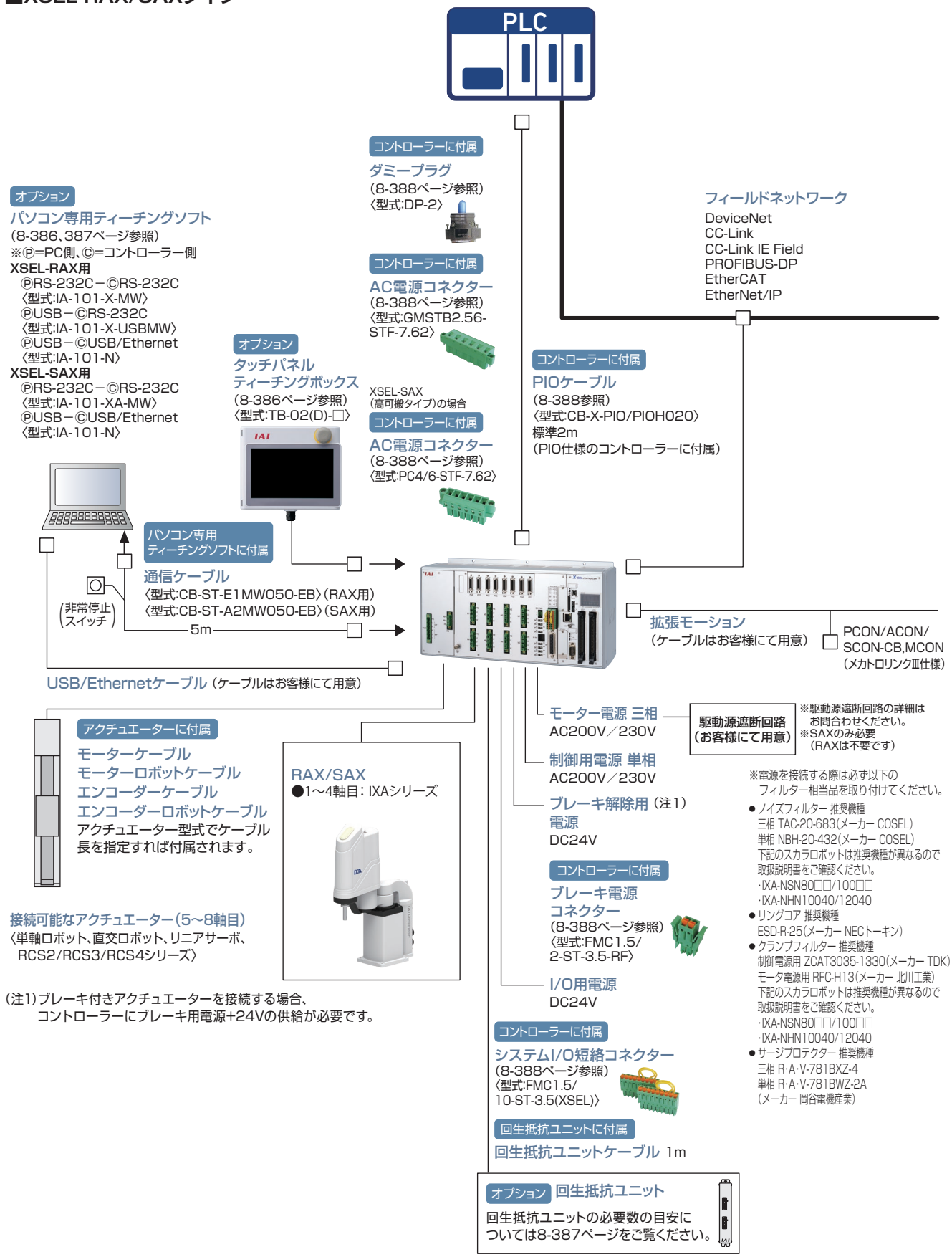
アクチュエーター型式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDAモーター最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
LT18S/LT18CS	200	8	200
LH18S/LH18CS	600	2	600

XSEL-RAX/SAX コントローラー

●スカラロボット IXA 対象

システム構成

■XSEL-RAX/SAXタイプ



※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)
  下記のスカラロボットは推奨機種が異なるので取扱説明書をご確認ください。
  ·IXA-NSN80□□/100□□
  ·IXA-NHN10040/12040
- 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)
  モータ電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
  下記のスカラロボットは推奨機種が異なるので取扱説明書をご確認ください。
  ·IXA-NSN80□□/100□□
  ·IXA-NHN10040/12040
- サージプロテクター 推奨機種
  三相 R·A·V-781BXZ-4
  単相 R·A·V-781BWZ-2A
  (メーカー 岡谷電機産業)

(注1)ブレーキ付きアクチュエーターを接続する場合、
コントローラーにブレーキ用電源+24Vの供給が必要です。

※XSEL-SAXにて安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

MEMO

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
0-9		
4B	R軸ブレーキ	5-737
5VC	手首ユニットエア継手付き	5-737
5WCS	手首ユニット配線カラー付き	5-737
A		
A0	ケーブル取出し方向	6-329, 7-407, 7-722
A1	ケーブル取出し方向	3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-407, 7-722
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	3-603, 5-563, 7-407
A2	ケーブル取出し方向	4-585, 6-329, 7-722
A3	ケーブル取出し方向	3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-722
A6	ケーブル取出し方向逆側	3-603
AB-3	アブソバッテリー	7-399
AB-5	アブ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	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-358, 8-365, 8-373, 8-379, 8-388
AB-5-CS	アブ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)	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
AB-5-CS3	アブソデータ保存用バッテリー(ケース付き)	8-315
AB-6	アブソバッテリー	7-399
AB-7	交換用バッテリー	8-99, 8-143, 8-209, 8-235, 8-245, 8-329, 8-399, 8-414
AB-8	交換用バッテリー	2-868
AC1/AC1.5/AC2/AC3	アクチュエーターケーブル□m仕様	6-329
AC5	アクチュエーターケーブル長変更	2-817, 6-329, 7-722
AC10/AC15	アクチュエーターケーブル長変更	7-722
ACF2/ACF5	アクチュエーターケーブル長変更(フッ素ゴム被覆仕様)	2-817
ACON-CB/CGB	コントローラー	8-235
ACON-CYB/PLB/POB	コントローラー	8-249
ACR	RCON-EC接続仕様	2-817
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	2-13, 2-903, 2-912, 8-403
AHT	本体前面(反モーター側)組付け穴=タップ穴仕様	6-329
AK-04	パルス変換器	8-241, 8-282, 8-290
AL	アルマイト処理追加	7-722
AP	TTA支柱追加オプション	5-685
APL/APR	エアパージ用継手付き仕様	2-817
AQ	AQシール	3-603, 5-563, 7-407
AR	防錆黒色皮膜処理	6-329
AT	ケーブル取出し方向	7-722
B		
B	ブレーキ(標準仕様)	3-603, 4-585, 5-683, 5-863, 6-107, 6-329, 7-407, 7-722
BE	ブレーキ(配線エンド側取出し)	3-603, 6-329, 7-407
BKR-01	ブレーキ解除ボックス	8-417
BL	ブレーキ(配線左側取出し)	3-603, 6-329, 7-407
BN	ブレーキ(ブレーキボックス無し)	4-585, 6-107
BR	ブレーキ(配線右側取出し)	3-603, 6-329, 7-407
C		
C	クリープセンサー	3-603, 5-563, 7-407
CB-ADPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-92, 2-914, 8-414
CB-ADPC-MPA□□□-RB-JY	モーター・エンコーダー一体型 ロボットケーブル	1-92
CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-92
CB-ADTBF-AJ002	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	2-914, 8-414
CB-ADTB-PW□□□-RB	エレシリンダー電源接続ケーブル	2-914, 8-414
CB-ADTB-PWTB□□□	エレシリンダー電源+TB-03複合接続ケーブル	2-914, 8-414
CB-APMEC-PW020-TM	AC電源ケーブル(AC200V用)	2-914, 8-414

型 式	内 容	掲載頁
CB-APSEP-AB005	コントローラー・アブソバッテリーユニット間接続ケーブル	8-209, 8-245
CB-APSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-93
CB-ASEP2-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-93
CB-CA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-93
CB-CAN-AJ002	変換ケーブル	1-109, 2-914, 8-414
CB-CAN-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-94
CB-CAN2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-94
CB-CFA-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-94
CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-95
CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型(ロボット)ケーブル	1-95
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)	8-29, 8-283
CB-CVN-BJ002	インターフェイスボックス変換ケーブル	2-842
CB-DS-PIO□□□	I/Oケーブル	1-107
CB-EC-PW□□□-RB	エレシリンダー用モーター電源ケーブル	1-103, 2-863
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)	1-103, 2-854, 2-863
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方向コネクター)	1-103, 2-854, 2-863
CB-GRS-PCS□□□	ソレノイドドライバーケーブル	6-125, 6-319
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)	1-103, 2-854, 2-863
CB-REC-PWBIO□□□-RB-JY	エレシリンダー用電源・I/Oケーブル(RCON-EC接続仕様)	1-104, 2-855
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方向コネクター)	1-104, 2-855, 2-894
CB-IXA-BK□□□-1	ブレーキケーブル(IXA-□NNN30/□NNN45)	1-106, 5-898, 8-390
CB-IXA-BK□□□-2	ブレーキケーブル(IXA-□NNN60)	1-106, 5-898, 8-390
CB-IXA-BK□□□-3	ブレーキケーブル(IXA-□NSN30/□NSN45/□NSN60)	1-106, 5-898, 8-390
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コネクターに接続して使用)	5-869
CB-IXP-USR□□□-AS	ツール側ユーザーケーブル(IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-869
CB-IXP-USR□□□-CS	PLC等上位側ユーザーケーブル(IXP-3/4N3515/4515/5520/6520)	5-869
CB-LDC-CTL□□□-JY	ブレーキボックス付属ケーブル	8-306
CB-MSEL-AB005	アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	8-329
CB-PAC-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-107, 5-682
CB-PAD-PIO□□□	I/Oフラットケーブル	1-107
CB-PAD-PIOS□□□	I/Oフラットケーブル	1-107
CB-PSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-95
CB-RCA-SIO050	外部機器通信ケーブル	2-853, 2-863, 2-893, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-96
CB-RCC-MA□□□(-RB)	モーター(ロボット)ケーブル	1-97
CB-RCC1-MA□□□	モーターケーブル	1-97
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	1-105, 8-194
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	1-105, 8-194
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	1-105, 8-194
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	1-105, 8-194
CB-RCS2-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-100
CB-RCS2-PLA□□□	エンコーダーケーブル	1-100
CB-RCS2-PLDA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-100
CB-RCS2-PLLA□□□(-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-101
CB-RCS2-PLLA010	ロードセル配線付エンコーダーケーブル	8-306
CB-RCS3-MA□□□-RB	モーター(ロボット)ケーブル	1-97
CB-RCS3-PLA□□□-RB	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-99
CB-RE-CTL□□□	拡張ユニット用ケーブル	1-109, 8-100, 8-144, 8-285
CB-RPSEP-MPA□□□	モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル	1-96
CB-SC-PIOS□□□	パルス列制御用ケーブル	1-108
CB-SC-REU010	回生抵抗接続ケーブル	8-97, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
CB-SC-STO□□□	ドライバー停止・安全機能用I/O ケーブル	1-108
CB-SC2-MFC□□□	マルチファンクションコネクターケーブル	8-282

型 式	内 容	掲載頁
CB-SEL-SJS002	コネクター変換ケーブル	8-139, 8-140, 8-176, 8-177, 8-320, 8-322, 8-327, 8-328, 8-354, 8-371, 8-386, 8-398, 8-401, 8-402
CB-SEL-USB030	USBケーブル	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-354, 8-371, 8-372, 8-386, 8-387
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)	8-29, 8-401
CB-ST-A2MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-XA-MW用)	5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-328, 8-372, 8-387
CB-ST-E1MW050(-EB)	パソコン接続用通信ケーブル (IA-101-X-MW用)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-354, 8-371, 8-386
CB-ST-REU010	回生抵抗接続ケーブル	2-862, 8-372
CB-TB1-C002	TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	8-401
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	8-401
CB-TB1-X002	TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	8-354, 8-401
CB-TTA-232□□□ (RS232C接続ボード用)	拡張SIOボード用接続ケーブル	5-693
CB-TTA-485□□□ (RS485接続ボード用 終端処理なし)		5-693
CB-TTA-485□□□-TERM (RS485接続ボード用 終端処理あり)		5-693
CB-TTA-PIOJ005	I/O変換ケーブル	5-691
CB-X-MA□□□	モーターケーブル	1-98, 5-867
CB-X-PIO□□□	I/Oケーブル	1-108, 5-868, 8-373, 8-388
CB-X-PIOH□□□		1-108, 5-868, 8-373, 8-388
CB-X1-PA□□□	エンコーダーケーブル	1-101, 5-867
CB-X1-PA□□□-AWG24	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-101
CB-X1-PA□□□-WC	エンコーダーケーブル防滴シリーズ	1-101
CB-X1-PLA□□□	エンコーダー(ロボット)ケーブル	1-102
CB-X1-PLA□□□-AWG24		1-102
CB-X2-MA□□□		1-97
CB-X2-PLA□□□		1-100
CB-X3-PA□□□		1-100
CB-XEU-MA□□□	モーターケーブル	1-98
CB-XMC-MA□□□		1-98
CB-XSEL2-SIO□□□	標準SIO通信ケーブル	8-355
CC	CC-Link	8-15
CC	フィールドネットワーク接続用ボード	8-362, 8-376
CE	CE対応オプション	3-604, 4-585, 6-107, 6-330, 7-407, 7-722
CIE	CC-Link IE Field	8-15
CIM	天吊り取付け仕様	3-604
CIT	CC−Link IE Field	8-15
CJB/CJL/CJR/CJT	ケーブル取出し方向変更	2-818, 3-604, 4-585, 5-564, 6-107, 6-330, 7-407, 7-722
CJBB/CJBS/CJLB/CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	ケーブル取出し方向(RCP6-GRT7)	6-330
CJO	ケーブル取出し方向変更	3-604, 4-585, 5-564, 6-107, 7-407, 7-722
CL	クリープセンサー(反対側取付け仕様)	3-603, 5-563, 7-407
CN	CompoNet	8-15
CNS	小型コネクター仕様	4-585, 7-408, 7-722
CO	本体カバー	5-563, 5-685, 6-330, 7-722
CRS-XBA	CRS 直交ロボット	5-697
CRS-XBB		5-701
CRS-XGA		5-705
CRS-XGB		5-709
CRS-XZCZ		5-717
CRS-XZCY		5-713
CRS-XZDZ		5-725
CRS-XZDY	CRS 直交ロボット	5-721
CRS-XZEZ		5-733
CRS-XZEY		5-729
CS	エアシリンダー互換取付けプレート	2-818
CSF	センターシャフト	2-819
CSM	天吊り・横立て取付け仕様	3-604
CT2	ケーブルベアオプション	3-689
CT3/CT4		3-604, 3-611, 3-689
CT5/CT6		3-689
CVR	ケーブル(エア継手)勝手違い	6-330

D

DB	ダブルガイドブロック	4-586
DCB	軸先端Dカット仕様(背面)	6-330
DCL	軸先端Dカット仕様(左面)	6-330
DCON-CB/CGB	コントローラー	8-234
DCON-CYB/PLB/POB		8-247
DCR	軸先端Dカット仕様(右面)	6-330
DCT	軸先端Dカット仕様(前面)	6-330
DDA-FL-□	フランジ	6-332, 7-408
DDA-LH18C□A	DDA ダイレクトドライブモーター	6-267
DDA-LH18C□A-B		6-271
DDA-LT18C□A		6-259
DDA-LT18C□A-B		6-263
DDACR-LH18C□A	DDACR クリーン仕様 ダイレクトドライブモーター	7-359
DDACR-LT18C□A		7-355
DDW-LH18C□A	DDW 防塵防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	7-659
DL/DR	デジタルスピコン取付け方向	2-819
DP-2	ダミープラグ	5-690, 8-373, 8-388
DP-4S		8-143, 8-179, 8-283, 8-328
DP-5		8-99, 8-193, 8-209, 8-219, 8-246, 8-284, 8-301, 8-315
DP-6		8-99, 8-143, 8-179, 8-284, 8-301, 8-315
DV	DeviceNet	8-15

E

E04SR401938	クランプフィルター(モーター電源用)	8-341
EB	吊り金具	2-688, 3-690
EC	EtherCAT	8-18
EC-CSB-T3-(ストローク)	エアシリンダー互換取付けプレート	2-842
EC-CRP3	EC ロッド	2-545
EC-CRP5		2-549
EC-CTC3	EC テーブル	2-585
EC-CTC5		2-589
EC-GD3	EC ロッド	2-519
EC-GRB10	EC グリッパー	2-603
EC-GRB13		2-607
EC-GRB8		2-599
EC-GRB10MW	EC 防塵防滴仕様	2-809
EC-GRB13□W		2-813
EC-GRB8MW		2-805
ECM	EtherCAT モーション	8-15
EC-GRBP10	EC グリッパー	2-615
EC-GRBP13		2-619
EC-GRBP8		2-611
EC-GRC6		2-623
EC-GRC7		2-627
EC-GRST3		2-631
EC-GRST6		2-635
EC-GRST7		2-639
EC-GRTR14		2-643
EC-GS4	EC ロッド	2-517
EC-GD4		2-523
EC-GD5		2-525
EC-GDB3		2-411
EC-R6_DR6		2-415
EC-R7_DR7		2-419
EC-RP3		2-507
EC-RP4		2-511
EC-RP5		2-513
EC-RR2		2-423
EC-RR2□R		2-471
EC-RR3_DRR3		2-427
EC-RR4_DRR4		2-433
EC-RR6_DRR6		2-439

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
EC-RR7_DRR7		2-443
EC-RR8	EC ロッド	2-447
EC-RR10		2-451
EC-RR6□AH_DRR6□AH		2-455
EC-RR6X□AH_DRR6X□AH		2-459
EC-RR7□AH_DRR7□AH		2-463
EC-RR7X□AH_DRR7X□AH		2-467
EC-RR3□R_DRR3□R		2-475
EC-RR4□R_DRR4□R		2-479
EC-RR6□R_DRR6□R		2-483
EC-RR7□R_DRR7□R		2-487
EC-RR8□R	EC ロッド	2-491
EC-RR10□R		2-495
EC-RR6□AHR_DRR6□AHR		2-499
EC-RR7□AHR_DRR7□AHR		2-503
EC-RTB4		2-647
EC-SRG9		2-533
EC-SRGC9		2-529
EC-SRG11		2-537
EC-SRG15		2-541
EC-S2	EC スライダー	2-133
EC-S2□R		2-251
EC-S6□D		2-773
EC-S7□D		2-781
EC-S6□W		2-777
EC-S7□W	EC 防塵防滴仕様	2-785
EC-R6□W		2-789
EC-R7□W		2-793
EC-RR6□W		2-797
EC-RR7□W		2-801
EC-RTC9		2-651
EC-RTC12	EC ロータリー	2-655
EC-RTC18		2-659
EC-SL3		2-129
EC-S3_DS3		2-137
EC-S3□A/DS3□A		2-143
EC-S4_DS4		2-149
EC-S4□A/DS4□A		2-155
EC-S6_DS6		2-161
EC-S6□A/DS6□A		2-167
EC-S7_DS7		2-173
EC-S7□A/DS7□A		2-179
EC-S8		2-185
EC-S8□A		2-191
EC-S8X□A		2-197
EC-S6□AH_DS6□AH		2-201
EC-S6X□AH/DS6X□AH		2-207
EC-S7□AH_DS7□AH		2-211
EC-S7X□AH/DS7X□AH		2-217
EC-S8□AH		2-221
EC-S8□AHR		2-331
EC-S8X□AH		2-227
EC-S8X□AHR		2-337
EC-WS10_DWS10		2-231
EC-WS12_DWS12		2-235
EC-B6S_B6SU_DB6S_DB6SU	EC スライダー	2-239
EC-B7S_B7SU_DB7S_DB7SU		2-243
EC-B8S/B8SU		2-247
EC-S3□R_DS3□R		2-255
EC-S3□AR/DS3□AR		2-259
EC-S4□R_DS4□R		2-263
EC-S4□AR/DS4□AR		2-267
EC-S6□R_DS6□R		2-271
EC-S6□AR/DS6□AR		2-277
EC-S7□R_DS7□R		2-283
EC-S7□AR/DS7□AR		2-289
EC-S8□R		2-295
EC-S8□AR		2-301
EC-S8X□AR		2-307
EC-S6□AHR_DS6□AHR		2-311
EC-S6X□AHR/DS6X□AHR		2-317
EC-S7□AHR_DS7□AHR		2-321
EC-S7X□AHR/DS7X□AHR		2-327
EC-WS10□R/DWS10□R		2-341
EC-WS12□R/DWS12□R		2-345
EC-B8SS/B8SSU		2-349

型 式	内 容	掲載頁
EC-S10		2-353
EC-S10X		2-357
EC-S13		2-361
EC-S13X		2-365
EC-S15		2-369
EC-S15X	EC スライダー	2-373
EC-S18		2-377
EC-S18LP		2-381
EC-S18X		2-385
EC-S18XLP		2-389
EC-S18LFR		2-393
EC-S18XLFR		2-397
EC-S3□CR_DS3□CR		2-687
EC-S3□ACR/DS3□ACR		2-693
EC-S4□CR_DS4□CR		2-699
EC-S4□ACR/DS4□ACR		2-705
EC-S6□CR_DS6□CR		2-711
EC-S6□ACR/DS6□ACR		2-715
EC-S7□CR_DS7□CR		2-719
EC-S7□ACR/DS7□ACR		2-723
EC-S8□CR		2-727
EC-S8□ACR		2-731
EC-S8□AHCR		2-755
EC-S8X□ACR	EC クリーン仕様	2-735
EC-S8X□AHCR		2-759
EC-S6□AHCR_DS6□AHCR		2-739
EC-S6X□AHCR/DS6X□AHCR		2-743
EC-S7□AHCR_DS7□AHCR		2-747
EC-S7X□AHCR/DS7X□AHCR		2-751
EC-WS10□CR/DWS10□CR		2-763
EC-WS12□CR/DWS12□CR		2-767
EC-GDS3		2-663
EC-ST9		2-671
EC-STC9	EC ストッパー	2-667
EC-ST11		2-675
EC-ST15		2-679
EC-ST15ME		2-683
EC-TC3		2-565
EC-TC4		2-569
EC-TC5		2-571
EC-TW3	EC テーブル	2-575
EC-TW4		2-579
EC-TW5		2-581
EC-T3		2-561
ECW-CVNWL-CB-ACR	インターフェイスボックス	2-842
EC-WER1	EC ワイヤーシリンダー	2-403
EC-WEGR2		2-595
EP	EtherNet/IP	8-15
ERC2-MU□		1-238
ERC3-MURA□-□-□	モーター	1-238
ERC3-MUSA□-□-□		1-237
ES	外付けストッパー	2-820
ESD-R-25	リングコア	8-341, 8-363, 8-378
ET5/ET6	ケーブルベアオプション	3-604, 3-611
ET7/ET8		3-604, 3-611
EXC	拡張ユーザーケーブル内蔵仕様（IXAアーム長800/1000のみ）	5-863

F

F1/F2	Y軸取付け前後位置変更	5-685
FB	フランジブラケット	6-331, 7-408, 7-723
FFA	先端アダプター	2-820, 4-586, 7-723
FL	フランジ（前）	2-821, 4-587, 6-107, 6-332, 7-408, 7-724
FLR	フランジ（後）	4-589
FS	フロントスペーサー	2-823
FST	ケーブル固定金具（前側）	2-823
FT	フート金具	2-824, 3-605, 4-590, 6-109, 7-726
FT2/FT4		4-593
FT4/FT6	本体金具付仕様（TTA専用）	5-685
FTP	フートプレート	5-564
FZ	ZR軸位置変更オプション	5-685

型 式	内 容	掲載頁
G		
G1	指定グリース塗布仕様	2-828, 3-605, 4-593, 7-728
G3/G4	指定グリース塗布仕様	3-605, 4-593, 7-409, 7-728
G5		2-828
GE	食品用グリース指定	7-728
GRP-1	グリップベルト	8-401
GRS-DB-□	ドライバーボックス	6-125, 6-319
GRS-MEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-121
GRS-MIG		6-121
GRS-RCH-M	ゴムカバー取付け	6-334
GRS-RCH-S		6-334
GRS-RSL-M		6-334
GRS-RSL-S		6-334
GRS-S1N-M	センサー	6-334
GRS-S1N-S		6-334
GRS-S1P-M		6-334
GRS-S1P-S		6-334
GRS-S2N-M		6-334
GRS-S2N-S		6-334
GRS-S2P-M		6-334
GRS-S2P-S		6-334
GRS-SEG	GRS ソレノイドグリッパー	6-117
GRS-SIG		6-117
GS2/GS3/GS4	ガイド取付け方向	4-593
GT2/GT3/GT4	ガイド取付け方向/テーブル取付け方向 (EC-GS4/TC4/TC5用)	2-828
H		
H1/H2	Y軸取付け高さ位置変更	5-686
HA	高加減速対応	3-605, 4-593
HF3030C-SZA	ノイズフィルター	8-341
HFL/HFR	本体取付けブラケット(天吊り仕様)	7-728
HLA	高可搬質量設定	3-605
HPR	高精度仕様	3-605, 7-409
HS	原点確認センサー	3-605, 4-593, 7-728
HSL/HSR		3-605, 4-593, 7-409
I		
IA	IAネット	5-680, 8-15
IA-101-N	パソコン専用ティーチングソフト	8-139, 8-177, 8-354, 8-371, 8-386
IA-101-TTA-USB		5-690
IA-101-X-MW		5-690, 8-139, 8-371, 8-386
IA-101-X-MW-JS		8-139, 8-177, 8-327
IA-101-X-USBMW		5-690, 8-363, 8-371, 8-378, 8-386
IA-101-X-USBMW-JS		8-140, 8-177, 8-327, 8-354
IA-101-X-USBS		8-327
IA-101-XA-MW		5-690, 8-140, 8-177, 8-327, 8-372, 8-387
IA-101-XA-USBMW-JS		8-140, 8-177, 8-328, 8-354
IA-OS		8-59, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
IA-OS-C		8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
IA-110-DD-4	ブレーキボックス	6-329, 8-283, 8-355
IA-CV-USB	USB変換アダプター	5-690, 8-386
IA-LB-TGS	TPアダプター	8-29, 8-402
ICSB2/ICSPB2-B1N□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	5-251
ICSB2/ICSPB2-B1N□M		5-253
ICSB2/ICSPB2-B2N□H		5-255
ICSB2/ICSPB2-B2N□M		5-257
ICSB2/ICSPB2-BA□H		5-211
ICSB2/ICSPB2-BA□M		5-213
ICSB2/ICSPB2-BB□H		5-215
ICSB2/ICSPB2-BB□M		5-213

型 式	内 容	掲載頁
ICSB2/ICSPB2-BC□H	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	5-219
ICSB2/ICSPB2-BC□M		5-221
ICSB2/ICSPB2-BE□H		5-227
ICSB2/ICSPB2-BE□M		5-229
ICSB2/ICSPB2-BE□S		5-225
ICSB2/ICSPB2-BG□S		5-235
ICSB2/ICSPB2-BP□H		5-239
ICSB2/ICSPB2-BP□M		5-241
ICSB2/ICSPB2-BM□H		5-247
ICSB2/ICSPB2-BM□M		5-249
ICSB2/ICSPB2-BD□H		5-223
ICSB2/ICSPB2-BF□S		5-231
ICSB2/ICSPB2-BF□H		5-233
ICSB2/ICSPB2-BH□S		5-237
ICSB2/ICSPB2-BQ□H		5-243
ICSB2/ICSPB2-BQ□M		5-245
ICSB2/ICSPB2-G1J□H		5-311
ICSB2/ICSPB2-G2J□H		5-313
ICSB2/ICSPB2-GB□H		5-315
ICSB2/ICSPB2-GB□M		5-317
ICSB2/ICSPB2-GC□H		5-319
ICSB2/ICSPB2-GC□M		5-321
ICSB2/ICSPB2-GD□H		5-323
ICSB2/ICSPB2-GE□H		5-325
ICSB2/ICSPB2-GE□M		5-327
ICSB2/ICSPB2-GF□H		5-329
ICSB2/ICSPB2-GG□H		5-331
ICSB2/ICSPB2-GG□M		5-333
ICSB2/ICSPB2-GH□H		5-335
ICSB2/ICSPB2-S1C□H		5-263
ICSB2/ICSPB2-S1C□M		5-265
ICSB2/ICSPB2-S2C□H		5-267
ICSB2/ICSPB2-SA□H		5-259
ICSB2/ICSPB2-SA□M		5-261
ICSB2/ICSPB2-SG□H		5-271
ICSB2/ICSPB2-SG□S		5-269
ICSB2/ICSPB2-YBA□H		5-299
ICSB2/ICSPB2-YBA□M		5-301
ICSB2/ICSPB2-YBC□H		5-303
ICSB2/ICSPB2-YBC□M		5-305
ICSB2/ICSPB2-YBG□H		5-309
ICSB2/ICSPB2-YBG□S		5-307
ICSB2/ICSPB2-YSA□H		5-289
ICSB2/ICSPB2-YSA□M		5-291
ICSB2/ICSPB2-YSC□H		5-293
ICSB2/ICSPB2-YSC□M		5-295
ICSB2/ICSPB2-YSG□H		5-297
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H		5-277
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M		5-279
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H		5-281
ICSB2/ICSPB2-ZA□H		5-273
ICSB2/ICSPB2-ZA□M		5-275
ICSB2/ICSPB2-ZD□H		5-283
ICSB2/ICSPB2-ZG□S		5-285
ICSB2/ICSPB2-ZH□S		5-287
ICSB3/ICSPB3-B1N□HB3□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-393
ICSB3/ICSPB3-B1N□MB3□		5-395
ICSB3/ICSPB3-B1N□HS3M		5-437
ICSB3/ICSPB3-B1N□MS3M		5-439
ICSB3/ICSPB3-B2N□HB3□		5-397
ICSB3/ICSPB3-B2N□MB3□		5-399
ICSB3/ICSPB3-B2N□HS3M		5-441
ICSB3/ICSPB3-B2N□MS3M		5-443
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□		5-339
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□		5-341
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□		5-343
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□		5-345
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□		5-347
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□		5-349
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□		5-351
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□		5-353
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□		5-361
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□		5-363

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
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□		5-365
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□		5-373
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H		5-375
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M		5-377
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M		5-379
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H		5-389
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M		5-391
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□		5-355
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□		5-357
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□		5-359
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□		5-367
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□		5-369
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□		5-371
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□		5-381
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H		5-383
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M		5-385
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M		5-387
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□		5-401
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□		5-403
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□		5-405
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□		5-407
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M		5-409
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M		5-411
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□		5-417
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M		5-419
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□		5-425
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4□		5-427
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-433
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M		5-435
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□		5-413
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M		5-415
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□		5-421
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M		5-423
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□		5-429
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□		5-431
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□		5-449
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-451
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□		5-453
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□		5-461
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L		5-463
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M		5-465
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□		5-455
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□		5-457
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□		5-459
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□		5-467
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L		5-469
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M		5-471
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□		5-473
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□		5-505
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□		5-475
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□		5-507
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□		5-477
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□		5-479
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H		5-481
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□		5-509
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M		5-511
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L		5-483
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M		5-485
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□		5-513
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M		5-515
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□		5-487
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□		5-489
ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H		5-491
ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-517
ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-519
ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-493
ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-495
ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-497
ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-521
ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-523
ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-525
ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L		5-527
ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L		5-499
ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□		5-501
ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□		5-503
ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□		5-529
ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□		5-531
ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H		5-445
ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H		5-447
ICSB4/ICSPB4-BB□HZRS		5-535
ICSB4/ICSPB4-BE□HZRM		5-537
ICSB4/ICSPB4-B3N1H	ICSB4/ICSPB4 単軸ロボット 4軸組合わせ	5-539
ICSB4/ICSPB4-B3N1M		5-541
ICSB4/ICSPB4-B4N1H		5-543
ICSB4/ICSPB4-B4N1M		5-545
ICSB6/ICSPB6-B3N1HB3□		5-547
ICSB6/ICSPB6-B3N1MB3□		5-549
ICSB6/ICSPB6-B4N1HB3□		5-551
ICSB6/ICSPB6-B4N1MB3□	ICSB6/ICSPB6 単軸ロボット 6軸組合わせ	5-553
ICSB6/ICSPB6-B3N1HS3M		5-555
ICSB6/ICSPB6-B3N1MS3M		5-557
ICSB6/ICSPB6-B4N1HS3M		5-559
ICSB6/ICSPB6-B4N1MS3M		5-561
IFA-SA□□-100		3-585
IFA-MA□□-200	IFA スライダータイプ	3-591
IFA-MA□□-400		3-597
IK2-P6XBB1□□S		5-77
IK2-P6XBB2□□S		5-79
IK2-P6XBB3□□S		5-81
IK2-P6XBC1□□S		5-71
IK2-P6XBC2□□S		5-73
IK2-P6XBC3□□S		5-75
IK2-P6XBD1□□S		5-65
IK2-P6XBD2□□S		5-67
IK2-P6XBD3□□S		5-69
IK2-P6XBE1□□S		5-89
IK2-P6XBE2□□S		5-91
IK2-P6XBE3□□S		5-93
IK2-P6XBF1□□S		5-83
IK2-P6XBF2□□S		5-85
IK2-P6XBF3□□S		5-87
IK2-P6YBB1□□S		5-107
IK2-P6YBB2□□S	IK2 ロボシリンダー 2軸組合わせ	5-109
IK2-P6YBB3□□S		5-111
IK2-P6YBC1□□S		5-101
IK2-P6YBC2□□S		5-103
IK2-P6YBC3□□S		5-105
IK2-P6YBD1□□S		5-95
IK2-P6YBD2□□S		5-97
IK2-P6YBD3□□S		5-99
IK2-P6YBG1□□S		5-125
IK2-P6YBG2□□S		5-127
IK2-P6YBG3□□S		5-130
IK2-P6YBH1□□S		5-119
IK2-P6YBH2□□S		5-121
IK2-P6YBH3□□S		5-123
IK2-P6YBI1□□S		5-113
IK2-P6YBI2□□S		5-115
IK2-P6YBI3□□S		5-117
IK3-P6BBB1□□S		5-142
IK3-P6BBB2□□S		5-145
IK3-P6BBB3□□S		5-148
IK3-P6BBC1□□S	IK3 ロボシリンダー 3軸組合わせ	5-133
IK3-P6BBC2□□S		5-136
IK3-P6BBC3□□S		5-139
IK3-P6BBE1□□S		5-160

型 式	内 容	掲載頁
IK3-P6BBE2□□S	IK3 ロボシリンダー 3軸組合わせ	5-164
IK3-P6BBE3□□S		5-168
IK3-P6BBF1□□S		5-151
IK3-P6BBF2□□S		5-154
IK3-P6BBF3□□S		5-157
IK3-P6BBG1□□S		5-181
IK3-P6BBG2□□S		5-184
IK3-P6BBG3□□S		5-187
IK3-P6BBH1□□S		5-172
IK3-P6BBH2□□S		5-175
IK3-P6BBH3□□S		5-178
IK4-P6BBB1□□S	IK4 ロボシリンダー 4軸組合わせ	5-190
IK4-P6BBB2□□S		5-193
IK4-P6BBB3□□S		5-196
IK4-P6BBF1□□S		5-199
IK4-P6BBF2□□S		5-202
IK4-P6BBF3□□S		5-205
ISB/ISPB-LXL-200	ISB/ISPB スライダータイプ	3-443
ISB/ISPB-LXL-400		3-447
ISB/ISPB-LXM-200		3-435
ISB/ISPB-LXM-400		3-439
ISB/ISPB-LXMX-200		3-451
ISB/ISPB-LXMX-400		3-455
ISB/ISPB-LXUWX-200		3-459
ISB/ISPB-LXUWX-400		3-463
ISB/ISPB-MXL-100		3-415
ISB/ISPB-MXL-200		3-419
ISB/ISPB-MXM-100		3-403
ISB/ISPB-MXM-200		3-407
ISB/ISPB-MXMX-200		3-427
ISB/ISPB-SXL-60		3-395
ISB/ISPB-SXM-60		3-387
ISB/ISPB-WXM-750		3-467
ISB/ISPB-WXMX-750		3-471
ISB-MXL-400	ISB スライダータイプ(3倍リード)	3-423
ISB-MXM-400		3-411
ISB-MXMX-400		3-431
ISB-SXL-100		3-399
ISB-SXM-100		3-391
ISDACR/ISPDACR-W-600	ISDACR/ISPDACR クリーン仕様 スライダータイプ	7-237
ISDACR/ISPDACR-W-750		7-241
ISDACR/ISPDACR-WX-600		7-245
ISDACR/ISPDACR-WX-750		7-249
ISDB/ISPDB-L-200	ISDB/ISPDB スライダータイプ	3-505
ISDB/ISPDB-L-400		3-509
ISDB/ISPDB-LX-200		3-513
ISDB/ISPDB-LX-400		3-517
ISDB/ISPDB-M-100		3-485
ISDB/ISPDB-M-200		3-489
ISDB/ISPDB-MX-200		3-497
ISDB/ISPDB-S-60		3-477
ISDB-M-400	ISDB スライダータイプ(3倍リード)	3-493
ISDB-MX-400		3-501
ISDB-S-100		3-481
ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-231
ISDBCR/ISPDBCR-L-200		7-207
ISDBCR/ISPDBCR-L-400		7-211
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200		7-215
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400		7-219
ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD		7-227
ISDBCR/ISPDBCR-M-100		7-195
ISDBCR/ISPDBCR-M-200		7-199
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200		7-203
ISDBCR/ISPDBCR-S		7-191
ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD		7-223
ISWA/ISPWA-L-200	ISWA/ISPWA 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-447
ISWA/ISPWA-L-400		7-451
ISWA/ISPWA-M-100		7-439
ISWA/ISPWA-M-200		7-443
ISWA/ISPWA-S		7-435
IX-FL-1	フランジ	5-865, 7-414
IX-FL-4		5-865
IXA-FL-1	フランジ(IXA用)	5-865
IXA-MC-1	IXAユーザー配線用メタルキャップ	7-735
IXA-3NNN1805/4NNN1805	IXA スカラロボット	5-791
IXA-3NNN3015/4NNN3015		5-795
IXA-3NNN45□□/4NNN45□□		5-799
IXA-3NNN60□□/4NNN60□□		5-805
IXA-4NNN8020/4NNN8040		5-811
IXA-4NNN10020/4NNN10040		5-817
IXA-3NSN3015/4NSN3015		5-823
IXA-3NSN45□□/4NSN45□□		5-827
IXA-3NSN60□□/4NSN60□□		5-833
IXA-4NSN8020/4NSN8040		5-839
IXA-4NSN10020/4NSN10040		5-845
IXA-4NHN10040		5-851
IXA-4NHN12040		5-857
IXA-4NSC3015	IXA-NSC クリーン仕様 スカラロボット	7-389
IXA-4NSC45□□		7-393
IXA-4NSC60□□		7-399
IXA-4NSW3015	IXA 防塵防滴仕様 スカラロボット	7-687
IXA-4NSW4518/4NSW4533		7-691
IXA-4NSW6018/4NSW6033		7-697
IXA-4NSW8020/4NSW8040		7-703
IXA-4NSW10020/4NSW10040		7-709
IXA-4NHW12040		7-715
IXA-PFL-EW-1	フランジ(IXA用)	5-865
IXA-PFL-RW-1		5-865
IXA-SST-ZW-1/2	ステー(IXA用)	5-866
IXA-TST-ZW-1/2		5-866
IXA-SVP-1	ソレノイドバルブセット	5-866
IXP-3C3515/4C3515	IXP クリーン仕様 パワーコンスカラ	7-365
IXP-3C4515/4C4515		7-371
IXP-3C5520/4C5520		7-377
IXP-3C6520/4C6520		7-383
IXP-3N1808/4N1808	IXP パワーコンスカラ	5-747
IXP-3N2508/4N2508		5-751
IXP-3N3515/3N3510/4N3515		5-757
IXP-3N4515/3N4510/4N4515		5-765
IXP-3N5520/3N5515/4N5520		5-773
IXP-3N6520/3N6515/4N6520		5-781
IXP-3W3515/4W3515	IXP 防塵防滴仕様 パワーコンスカラ	7-665
IXP-3W4515/4W4515		7-671
IXP-3W5520/4W5520		7-677
IXP-3W6520/4W6520		7-681
IXP-FL-1	フランジ(IXP用)	5-864
IXP-FL-2/3		5-864, 7-414, 7-736

J

JG-IXA1/2/4	アブソリュートリセット用ジグ	5-864
JG-WUM		6-332
JG-WUS		6-332
JG-ZRM		6-293
JG-ZRS		6-291
JM-08	パルス変換器	8-282, 8-290, 8-309

K

K	キー溝付仕様	6-332
K1/K3	コネクターケーブル取出し方向変更	4-594, 7-409, 7-728
K2		4-594
KFA	先端アダプター(キー溝)	4-594, 7-729
KWD-UJ-2MBS	AC電源ケーブル(AC100V用)	2-914, 8-414

L

L	原点リミットスイッチ(標準)	3-606, 3-690, 5-565, 6-332, 7-409
LA	省電力対応	3-606, 4-594, 7-409, 7-729
LCT/LCN	ロードセル付き	6-111
LED	LED表示灯(IXA-NNN標準タイプのみ)	5-863
LL	原点リミットスイッチ(反対側取付け)	3-606, 5-565, 7-409
LM/LLM	シンクロ動作時マスター軸指定	3-606, 7-409
LSA-S10HM	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-651
LSA-S10HS		3-647
LSA-S10SM		3-643

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
LSA-S10SS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	3-639
LSA-S6SM		3-619
LSA-S6SS		3-615
LSA-S8HM		3-635
LSA-S8HS		3-631
LSA-S8SM		3-627
LSA-S8SS		3-623
LSA-W21HM		3-685
LSA-W21HS		3-683
LSA-W21SM		3-681
LSA-W21SS		3-679
LSAS-N10SM		3-659
LSAS-N10SS		3-655
LSAS-N15HM		3-675
LSAS-N15HS		3-671
LSAS-N15SM		3-667
LSAS-N15SS		3-663
M		
MD	防錆皮膜処理	3-606
MF	3ポジション切替仕様	2-829
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ	2-829, 6-333
ML	MECHATROLINK Ⅰ/Ⅱ	8-15
ML/MR	モーター折返し方向	2-832, 3-606, 4-594, 5-686, 6-111, 6-333
ML3	MECHATROLINK Ⅲ	8-15, 8-82
MLE/MLS/MRE/MRS	ケーブル取出し方向変更	3-606
MOB/MOL/MOR/MOT	モーター取付け方向変更	2-832
MSEL-ABB	アブソバッテリーボックス	8-320, 8-329
MSEL-PC/PG/ PCF/PGF/PCX/PGX	コントローラー	8-396
ML/MR/ MT	モーター折返し方向	4-594, 6-111, 6-333, 7-729
MT□/MR□/ML□	モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	4-595, 6-111
N		
NAC-10-472	ノイズフィルター	2-861, 8-97, 8-141, 8-167, 8-265
NBH-20-432	ノイズフィルター	8-378
NCO	カバーなし仕様	3-607
NFA	先端アダプター(雌ねじ)	2-832, 4-595, 7-729
NJ	ナックルジョイント	2-833, 4-596
NJPB	ナックルジョイント+揺動受け金具	2-834
NM	原点逆仕様	2-835, 3-607, 4-597, 5-565, 5-686, 6-334, 7-410, 7-730
NSA-LXMM	NSA スライダータイプ	3-541
NSA-LXMS		3-535
NSA-LXMXS		3-547
NSA-LXMXM		3-553
NSA-MXMM		3-529
NSA-MXMS		3-523
NSA-WXMM		3-565
NSA-WXMS		3-559
NSA-WXMXS		3-571
NSA-WXMXM		3-577
NT3/NT4	標準ケーブルベアなし	3-607, 3-611
NTB/NTBL/NTBR	Tスロットナットバー	4-597, 7-731
O		
OS	操作部脱着可能仕様	5-686
P		
PCON-CB/CGB/CFB/ CGFB	コントローラー	8-195
PCON-CBP/CGBP		8-211
PCON-CYB/PLB/POB		8-221
PN	PNP仕様	2-835, 5-680
PR	PROFIBUS-DP	8-15
PR	フィールドネットワーク接続用ボード	8-362, 8-376
PRT	PROFINET	8-15
PSA-200-□	モーター駆動用DC電源	2-861, 8-97, 8-141, 8-167
PSA-24/24L	DC24V電源	8-96, 8-178, 8-282, 8-391
PSA-FU	PSA-24L 交換用ファンユニット	2-897
PTH/PTN	機器取付け用サイドプレート	5-686
Q		
QR	クレビス金具	2-836, 4-599
QRPB	クレビス金具+揺動受け金具	2-837
R		
RCA-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-588, 4-589
RCA-FLR-□	フランジ(後)	4-589
RCA-NJ-RA□	ナックルジョイント	4-597
RCA-QR-RA□	クレビス金具	4-600
RCA-RA3C	RCA ロッドタイプ	4-265
RCA-RA3R		4-273
RCA-RA4C		4-269
RCA-RA4R		4-275
RCA-RP-RA□	背面取付けプレート	4-600
RCA-SA4C	RCA スライダータイプ	3-265
RCA-SA4R		3-277
RCA-SA5C		3-269
RCA-SA5R		3-281
RCA-SA6C		3-273
RCA-SA6R		3-285
RCA-TRF-□	トラニオン金具	4-601
RCA-TRR-□		4-601
RCA2-GD3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-239
RCA2-GD4NA		4-255
RCA2-GS3NA		4-235
RCA2-GS4NA		4-251
RCA2-MU□	RCA2交換用モーター	1-238
RCA2-RN3NA	RCA2 ロッドタイプ	4-231
RCA2-RN4NA		4-247
RCA2-RP3NA		4-233
RCA2-RP4NA		4-249
RCA2-SD3NA		4-243
RCA2-SD4NA		4-259
RCA2-TCA3NA	RCA2 テーブルタイプ	4-515
RCA2-TCA4NA		4-521
RCA2-TFA3NA		4-519
RCA2-TFA4NA		4-525
RCA2-TWA3NA		4-517
RCA2-TWA4NA		4-523
RCA2CR-GD3NB	RCA2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-263
RCA2CR-GD4NB		7-279
RCA2CR-GS3NB		7-259
RCA2CR-GS4NB		7-275
RCA2CR-RN3NB		7-255
RCA2CR-RN4NB		7-271
RCA2CR-RP3NB		7-257
RCA2CR-RP4NB		7-273
RCA2CR-SD3NB		7-267
RCA2CR-SD4NB		7-283
RCA2W-GD3NB	RCA2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-567
RCA2W-GD4NB		7-583
RCA2W-GS3NB		7-563
RCA2W-GS4NB		7-579
RCA2W-RN3NB		7-559
RCA2W-RN4NB		7-575
RCA2W-RP3NB		7-561
RCA2W-RP4NB		7-577
RCA2W-SD3NB		7-571
RCA2W-SD4NB		7-587
RCB-110-RA13-0	ブレーキボックス	1-298, 4-366, 6-98, 8-283, 8-355
RCB-CV-USB	USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
RCB-LB-TGS	TPアダプター(ポジションコントローラー用)	8-29, 8-402
RCB-P6PLC	PLC接続ユニット(RCP6S用)	8-188
RCD-GRSNA	RCD グリッパータイプ	6-127
RCD-RA1DA	RCD ロッドタイプ	4-227
RCH/RSL	ゴムカバー取付け	2-837, 6-334
RCM-CV-APCS	変換ユニット	8-189
RCM-P6□C	RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	8-189
RCM-P6GW	ゲートウェイユニット(RCP6S用)	8-183
RCM-P6HUB	ハブユニット(RCP6S用)	8-187
RCON	コントローラー	8-57
RCON-ABU-A	簡易アブソユニット(R-unit用)	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
RCON-ABU-P		8-87, 8-99, 8-132, 8-143

型 式	内 容	掲載頁
RCON-AC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-AC-2		8-84, 8-129
RCON-DC-1		8-84, 8-129
RCON-DC-2		8-84, 8-129
RCON-EC-4	EC接続ユニット	2-890, 8-85, 8-130, 8-163
RCON-EXT	拡張ユニット(R-unit用)	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
RCON-EXT-NP/PN		8-86, 8-100, 8-131, 8-144
RCON-EXT-TR	ターミナルコネクター	8-100, 8-144
RCON-FU	ファンユニット(R-unit用)	8-99, 8-143, 8-179
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)	8-99, 8-143, 8-179
RCON-GW/GWG-CC	ゲートウェイユニット(R-unit用)	8-79
RCON-GW/GWG-CIE		8-80
RCON-GW/GWG-DV		8-79
RCON-GW/GWG-EC		8-81
RCON-GW/GWG-ECM		8-81
RCON-GW/GWG-EP		8-81
RCON-GW/GWG-ML3		8-82
RCON-GW/GWG-PR		8-80
RCON-GW/GWG-PRT		8-82
RCON-GW/GWG-SSN		8-83
RCON-GW/GWG-TSN		8-80
RCON-GW/GWG-N-EP		8-83
RCON-GW-TR	ターミナルユニット(R-unit用)	8-87, 8-132
RCON-GW-TRE	ターミナルユニット (REC用ターミナルユニット)	8-163
RCON-GW-TRS	ターミナルユニット (RCON/RSEL用ターミナルユニット)	8-87, 8-132
RCON-NP/PN	拡張ユニット(R-unit用　PIOユニット)	8-86, 8-131
RCON-PC-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-PC-2		8-84, 8-129
RCON-PCF-1	ドライバーユニット(R-unit用)	8-84, 8-129
RCON-PS2-3	電源ユニット (R-unit用　200V電源ユニット)	8-85, 8-130
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)	8-85, 8-130
RCP2-FB-□	フランジブラケット	6-331, 7-408, 7-723
RCP2-FL-□	フランジ(前)/フランジ(後)	4-588, 4-589
RCP2-FT-□	フート金具	4-591
RCP2-GR3LM	RCP2 グリッパータイプ	6-209
RCP2-GR3LS		6-207
RCP2-GR3SM		6-193
RCP2-GR3SS		6-189
RCP2-GRHB		6-181
RCP2-GRHM		6-177
RCP2-GRLS		6-199
RCP2-GRM		6-173
RCP2-GRS		6-169
RCP2-GRSS		6-165
RCP2-GRST		6-185
RCP2-RTB/RTBL	RCP2 ロータリータイプ	6-219
RCP2-RTBB/RTBBL		6-223
RCP2-RTBS/RTBSL		6-215
RCP2-RTC/RTCL		6-231
RCP2-RTCB/RTCBL		6-235
RCP2-RTCS/RTCSL		6-227
RCP2-SA-□	シャフトアダプター	6-335, 7-410, 7-732
RCP2-SB-□	シャフトブラケット	6-336, 7-411, 7-733
RCP2-SRA4R	RCP2 ロッドタイプ	4-213
RCP2-SRGD4R		4-221
RCP2-SRGS4R		4-217
RCP2-TA-□	テーブルアダプター	6-337, 7-412, 7-734
RCP2CR-GR3SM	RCP2CR クリーン仕様 グリッパータイプ	7-325
RCP2CR-GR3SS		7-321
RCP2CR-GRLS		7-319
RCP2CR-GRM		7-315
RCP2CR-GRS		7-311
RCP2CR-GRSS		7-307
RCP2CR-RTB/RTBL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリータイプ	7-335
RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-339
RCP2CR-RTBS/RTBSL		7-331
RCP2CR-RTC/RTCL		7-347
RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-351
RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-343
RCP2W-GR3SM	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパータイプ	7-629
RCP2W-GR3SS		7-625
RCP2W-GRLS		7-623

型 式	内 容	掲載頁
RCP2W-GRM	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパータイプ	7-619
RCP2W-GRS		7-615
RCP2W-GRSS		7-611
RCP2W-RTB/RTBL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-639
RCP2W-RTBB/RTBBL		7-643
RCP2W-RTBS/RTBSL		7-635
RCP2W-RTC/RTCL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-651
RCP2W-RTCB/RTCBL		7-655
RCP2W-RTCS/RTCSL		7-647
RCP3-MU□	モーター	1-232
RCP3-RA2AC	RCP3 ロッドタイプ	4-195
RCP3-RA2AR		4-203
RCP3-RA2BC		4-199
RCP3-RA2BR		4-207
RCP3-SA2AC	RCP3 スライダータイプ	3-215
RCP3-SA2AR		3-239
RCP3-SA2BC		3-219
RCP3-SA2BR		3-243
RCP3-SA3C		3-223
RCP3-SA3R		3-247
RCP3-SA4C		3-227
RCP3-SA4R		3-251
RCP3-SA5C		3-231
RCP3-SA5R		3-255
RCP3-SA6C		3-235
RCP3-SA6R		3-259
RCP3-TA3C	RCP3 テーブルタイプ	4-473
RCP3-TA3R		4-493
RCP3-TA4C		4-477
RCP3-TA4R		4-497
RCP3-TA5C		4-481
RCP3-TA5R		4-501
RCP3-TA6C		4-485
RCP3-TA6R		4-505
RCP3-TA7C		4-489
RCP3-TA7R		4-509
RCP4-FL-□	フランジ(前)	4-588
RCP4-GRLL	RCP4 グリッパータイプ	6-203
RCP4-GRLM		6-201
RCP4-GRLW		6-205
RCP4-GRSLL		6-157
RCP4-GRSML		6-153
RCP4-GRSWL		6-161
RCP4-MURA□/MUSA□	モーター	1-186, 1-231
RCP4-RA3C	RCP4 ロッドタイプ	4-177
RCP4-RA3R		4-185
RCP4-RA5C		4-181
RCP4-RA5R		4-189
RCP4-SA3C	RCP4 スライダータイプ	3-197
RCP4-SA3R		3-205
RCP4-SA5C		3-201
RCP4-SA5R		3-209
RCP4-ST	RCP4 ストッパシリンダー	6-287
RCP4-ST4525E		6-289
RCP4CR-SA3C	RCP4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-139
RCP4CR-SA5C		7-143
RCP4W-SA5C	RCP4W 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-421
RCP4W-SA6C		7-425
RCP4W-SA7C		7-429
RCP5-BA4/BA4U	RCP5 ベルトタイプ	3-183
RCP5-BA6/BA6U		3-187
RCP5-BA7/BA7U		3-191
RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-588
RCP5-RA10C	RCP5 ロッドタイプ	4-167
RCP5-RA10R		4-171
RCP5W-FL-□	フランジ(前)	7-724
RCP5W-RA10C	RCP5W 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-553
RCP6-HSA6C	RCP6 スライダータイプ	3-85
RCP6-HSA6R		3-145
RCP6-HSA6XC		3-91
RCP6-HSA6XR		3-151
RCP6-HSA7C		3-95
RCP6-HSA7R		3-155
RCP6-HSA7XC		3-101
RCP6-HSA7XR		3-161
RCP6/RCP6S-GRST6C	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパー	6-137
RCP6/RCP6S-GRST6R		6-145
RCP6/RCP6S-GRST7C		6-141
RCP6/RCP6S-GRST7R		6-149
RCP6/RCP6S-RA4C	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-69
RCP6/RCP6S-RA4R		4-117
RCP6/RCP6S-RA6C		4-73

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
RCP6/RCP6S-RA6R	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-121
RCP6/RCP6S-RA7C		4-77
RCP6/RCP6S-RA7R		4-125
RCP6/RCP6S-RA8C		4-81
RCP6/RCP6S-RA8R		4-129
RCP6/RCP6S-RRA4C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-85
RCP6/RCP6S-RRA4R	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-133
RCP6/RCP6S-RRA6C		4-89
RCP6/RCP6S-RRA6R		4-137
RCP6/RCP6S-RRA7C		4-93
RCP6/RCP6S-RRA7R		4-141
RCP6/RCP6S-RRA8C		4-97
RCP6/RCP6S-RRA8R		4-145
RCP6/RCP6S-SA4C	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-61
RCP6/RCP6S-SA4R		3-121
RCP6/RCP6S-SA6C		3-67
RCP6/RCP6S-SA6R		3-127
RCP6/RCP6S-SA7C		3-73
RCP6/RCP6S-SA7R		3-133
RCP6/RCP6S-SA8C		3-79
RCP6/RCP6S-SA8R		3-139
RCP6/RCP6S-TA4C	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-427, 4-423
RCP6/RCP6S-TA4R		4-451, 4-447
RCP6/RCP6S-TA6C		4-435, 4-431
RCP6/RCP6S-TA6R		4-459, 4-455
RCP6/RCP6S-TA7C		4-443, 4-439
RCP6/RCP6S-TA7R		4-467, 4-463
RCP6/RCP6S-WRA10C	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-101
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-149
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-105
RCP6/RCP6S-WRA12R		4-153
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-109
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-157
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-113
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-161
RCP6/RCP6S-WSA10C	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-105
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-165
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-109
RCP6/RCP6S-WSA12R		3-169
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-113
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-173
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-117
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-177
RCP6CR-HSA6C	RCP6 クリーン仕様 スライダータイプ	7-103
RCP6CR-HSA7C		7-113
RCP6CR-HSA6XC		7-109
RCP6CR-HSA7XC		7-119
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 スライダータイプ	7-87
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C		7-91
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C		7-95
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-99
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-123
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C		7-127
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C		7-131
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-135
RCP6W/RCP6SW-RA4C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-457
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-505
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-461
RCP6W/RCP6SW-RA6R		7-509
RCP6W/RCP6SW-RA7C		7-465
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-513
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-469
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-517
RCP6W/RCP6SW-RRA4C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-473
RCP6W/RCP6SW-RRA4R		7-521
RCP6W/RCP6SW-RRA6C		7-477
RCP6W/RCP6SW-RRA6R		7-525
RCP6W/RCP6SW-RRA7C		7-481
RCP6W/RCP6SW-RRA7R		7-529
RCP6W/RCP6SW-RRA8C		7-485
RCP6W/RCP6SW-RRA8R		7-533
RCP6W/RCP6SW-WRA10C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-489
RCP6W/RCP6SW-WRA10R		7-537
RCP6W/RCP6SW-WRA12C		7-493
RCP6W/RCP6SW-WRA12R		7-541
RCP6W/RCP6SW-WRA14C	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-497
RCP6W/RCP6SW-WRA14R		7-545
RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-501
RCP6W/RCP6SW-WRA16R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-549
RCP6-FFA-RRA□	先端アダプター(フランジ)	4-586
RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-587, 4-588
RCP6-FT-□	フート金具	4-590, 4-591
RCP6-GRT7A	RCP6 グリッパータイプ	6-129
RCP6-GRT7B		6-133
RCP6-KFA-RRA□	先端アダプター(キー溝)	4-594
RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-333
RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-595, 4-596
RCP6-NJ-RRA□R	ナックルジョイント	4-596, 4-597
RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-597, 4-598
RCP6-QR-RRA□R	クレビス金具	4-599
RCP6-RRA4R(パルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス・パルスプレス	6-63
RCP6-RRA6R(パルスプレス仕様)		6-67
RCP6-RRA7R(パルスプレス仕様)		6-71
RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI	RCP6 ロータリーチャック	6-315
RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI		6-311
RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI		6-307
RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI		6-303
RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-239
RCP6-SS-GRST7	スライダースペーサー	6-336
RCP6-SS-SA□		3-608
RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-181
RCP6W-FFA-RRA□	先端アダプター(フランジ)	7-723
RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-724
RCP6W-FT-□	フート金具	7-726
RCP6W-KFA-RRA□	先端アダプター(キー溝)	7-729
RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-729
RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-731
RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-588, 4-589
RCS2-FT-□	フート金具	4-592, 6-110
RCS2-GD5N	RCS2 ロッドタイプ	4-385
RCS2-GS5N		4-381
RCS2-RA13R		4-363
	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	6-95
RCS2-RA5C	RCS2 ロッドタイプ	4-393
RCS2-RA5R		4-401
RCS2-RGD5C		4-411
RCS2-RGS5C		4-403
RCS2-RN5N		4-377
RCS2-RP5N		4-379
RCS2-RTC10L	RCS2 ロータリータイプ	6-249
RCS2-RTC12L		6-253
RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-245
RCS2-SD5N	RCS2 ロッドタイプ	4-389
RCS2-SRA7BD		4-397
RCS2-SRGD7BD		4-415
RCS2-SRGS7BD		4-407
RCS2-TCA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-579
RCS2-TFA5N		4-583
RCS2-TWA5N		4-581
RCS2CR-GD5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-297
RCS2CR-GS5NB		7-293
RCS2CR-RN5NB		7-289
RCS2CR-RP5NB		7-291
RCS2CR-SD5NB		7-301
RCS2W-GD5NB	RCS2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-601
RCS2W-GS5NB		7-597
RCS2W-RN5NB		7-593
RCS2W-RP5NB		7-595
RCS2W-SD5NB		7-605
RCS3/RCS3P-SA8C	RCS3 スライダータイプ	3-365
RCS3/RCS3P-SA8R		3-377
RCS3/RCS3P-SS8C		3-369
RCS3/RCS3P-SS8R		3-381
RCS3-CT8C		3-373
RCS3-FT-□	フート金具	6-109, 6-110
RCS3-MU□	モーター	1-194, 1-242, 1-243
RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-91

型 式	内 容	掲載頁
RCS3-RA15R	RCS3 ロッドタイプ	4-367
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-99
RCS3-RA20R	RCS3 ロッドタイプ	4-371
	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-103
RCS3-RA4R		6-75
RCS3-RA6R		6-79
RCS3-RA7R		6-83
RCS3-RA8R		6-87
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	RCS3CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-181
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C		7-185
RCS3CR-MU8□	モーター	1-243, 1-244
RCS4-FT-□	フート金具	4-591
RCS4-RA4C	RCS4 ロッドタイプ	4-281
RCS4-RA4R		4-321
RCS4-RA6C		4-283
RCS4-RA6R		4-323
RCS4-RA7C		4-285
RCS4-RA7R		4-325
RCS4-RA8C		4-287
RCS4-RA8R		4-327
RCS4-RRA4C	RCS4 ラジアルシリンダー	4-289
RCS4-RRA4R		4-329
RCS4-RRA6C		4-293
RCS4-RRA6R		4-333
RCS4-RRA7C		4-297
RCS4-RRA7R		4-337
RCS4-RRA8C		4-301
RCS4-RRA8R		4-341
RCS4-SA4C	RCS4 スライダータイプ	3-291
RCS4-SA4R		3-331
RCS4-SA6C		3-295
RCS4-SA6R		3-335
RCS4-SA7C		3-299
RCS4-SA7R		3-339
RCS4-SA8C		3-303
RCS4-SA8R		3-343
RCS4-HSA6C		3-307
RCS4-HSA7C		3-311
RCS4-SS-SA□	スライダースペーサー	3-608
RCS4-TA4C	RCS4 テーブルタイプ	4-529, 4-533
RCS4-TA4R		4-553, 4-557
RCS4-TA6C		4-537, 4-541
RCS4-TA6R		4-561, 4-565
RCS4-TA7C		4-545, 4-549
RCS4-TA7R		4-569, 4-573
RCS4-WRA10C	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-305
RCS4-WRA10R		4-345
RCS4-WRA12C		4-309
RCS4-WRA12R		4-349
RCS4-WRA14C		4-313
RCS4-WRA14R		4-353
RCS4-WRA16C		4-317
RCS4-WRA16R		4-357
RCS4-WSA10C	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-315
RCS4-WSA10R		3-347
RCS4-WSA12C		3-319
RCS4-WSA12R		3-351
RCS4-WSA14C		3-323
RCS4-WSA14R		3-355
RCS4-WSA16C		3-327
RCS4-WSA16R		3-359
RCS4CR-SA4C	RCS4CR クリーン仕様 スライダータイプ	7-149
RCS4CR-SA6C		7-153
RCS4CR-SA7C		7-157
RCS4CR-SA8C		7-161
RCS4CR-WSA10C	RCS4CR クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-165
RCS4CR-WSA12C		7-169
RCS4CR-WSA14C		7-173
RCS4CR-WSA16C		7-177
RE	ロッド先端延長仕様	4-600
RESU(D)-1	回生抵抗ユニット	2-862, 8-97, 8-141, 8-168, 8-281, 8-354, 8-372, 8-387
RESU(D)-2		8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314, 8-354
RESU-35T	回生抵抗ユニット(RCS3-RA20R用)	8-300, 8-314
RFC-H13	クランプフィルター(モーター電源用)	8-363, 8-378
RP	背面取付けプレート	3-607, 4-600
RP-BKT-VPM	側面取付ブラケット	6-324
RP-FST-VPM	ケーブル支持金具	6-324

型 式	内 容	掲載頁
RS-30	RS ロータリータイプ	6-277
RS-60		6-281
RSEL-G-CC	マスターユニット(SELユニット)	8-126
RSEL-G-CC2		8-126
RSEL-G-CIE		8-127
RSEL-G-DV		8-126
RSEL-G-DV2		8-126
RSEL-G-E		8-125
RSEL-G-EC		8-128
RSEL-G-EP		8-128
RSEL-G-NP		8-125
RSEL-G-PN		8-125
RSEL-G-PR		8-127
RSEL-G-PRT	マスターユニット(SELユニット)	8-128
RT	ボール保持機構付ガイド	3-607, 5-566, 7-410, 7-732
RP-VPM	RP ロボポンプ	6-321

S

S	シンクロ動作時スレーブ軸指定	3-606, 7-409
S1N/S2N/S1P/S2P	センサー	6-334
SA	シャフトアダプター	2-837, 6-335, 7-410, 7-732
SB	シャフトブラケット	6-336, 7-411, 7-733
SC	スクレーパー	4-600
SCON-CB/CGB	コントローラー	8-287
SCON-CB/CGB (サーボプレス仕様)		8-303
SCON2/SU-S		8-257
SEP-ABU(S)	アブソバッテリーユニット (PCON-CB/ACON-CB用)	8-197, 8-235
SIC-1	スパイラルコード	8-399, 8-401, 8-414
SIL	左横立て取付け仕様	3-607
SIR	右横立て取付け仕様	3-607
SLF	フッ素ゴムシール仕様	2-838
SLT0/SLT	サイドスロット取付け仕様	5-686
SR	スライダー部ローラー仕様	2-838, 3-608, 5-566, 6-336
SRC	スパイラルカバー付き仕様	2-838
SS	スライダースペーサー	2-838, 3-608, 6-336
SSN	SSCNET Ⅲ/H	8-15
ST	真直度高精度仕様	3-609, 7-411
ST-□	交換用ステンレスシート	1-227, 1-235, 1-237, 1-240, 1-247, 1-249
STR-1	ストラップ	8-399, 8-401, 8-414

T

TA	テーブルアダプター	2-839, 6-337, 7-412, 7-734
TAC-20-683	ノイズフィルター	8-174, 8-290, 8-306, 8-363, 8-378
TB-02-□	タッチパネルティーチングボックス	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-354, 8-371, 8-386, 8-395, 8-401
TB-02E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-903, 8-403, 8-409
TB-03-□	タッチパネルティーチングボックス	2-899, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176, 8-395, 8-398
TB-03E-□	エレシリンダー専用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-903, 8-403, 8-405
TB-03P-□	エレシリンダー/ロボシリンダー兼用 電源ユニット付きティーチングボックス	2-905, 8-405
TBD-1	デジタルスピコンティーチング	2-865
TBD-1WL	リモスピ	2-867
TFL/TFR	本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	7-735
TMD2	電源2系統仕様	2-839
TRF/TRR	トラニオン金具	4-601
TSM	三面取付け仕様	2-839
TST	ケーブル固定金具(上側)	2-839
TTA-A2(G)-20-20	TTA テーブルトップロボット	5-583
TTA-A2(G)-30-30		5-587
TTA-A2(G)-40-40		5-591

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
TTA-A2(G)-50-50	TTA テーブルトップロボット	5-595
TTA-A2S□(G)-20-20		5-583
TTA-A2S□(G)-30-30		5-587
TTA-A2S□(G)-40-40		5-591
TTA-A2S□(G)-50-50		5-595
TTA-A3(G)-20-20		5-599
TTA-A3(G)-30-30		5-603
TTA-A3(G)-40-40		5-607
TTA-A3(G)-50-50		5-611
TTA-A3S□(G)-20-20		5-599
TTA-A3S□(G)-30-30		5-603
TTA-A3S□(G)-40-40		5-607
TTA-A3S□(G)-50-50		5-611
TTA-A4(G)-20-20		5-615
TTA-A4(G)-30-30		5-619
TTA-A4(G)-40-40		5-623
TTA-A4(G)-50-50		5-627
TTA-A4S□(G)-20-20		5-615
TTA-A4S□(G)-30-30		5-619
TTA-A4S□(G)-40-40		5-623
TTA-A4S□(G)-50-50		5-627
TTA-C2(G)-20-15		5-631
TTA-C2(G)-30-25		5-635
TTA-C2(G)-40-35		5-639
TTA-C2(G)-50-45		5-643
TTA-C2S□(G)-20-20		5-631
TTA-C2S□(G)-30-30		5-635
TTA-C2S□(G)-40-40		5-639
TTA-C2S□(G)-50-50		5-643
TTA-C3(G)-20-15		5-647
TTA-C3(G)-30-25		5-651
TTA-C3(G)-40-35		5-655
TTA-C3(G)-50-45		5-659
TTA-C3S□(G)-20-20		5-647
TTA-C3S□(G)-30-30		5-651
TTA-C3S□(G)-40-40		5-655
TTA-C3S□(G)-50-50		5-659
TTA-C4(G)-20-15		5-663
TTA-C4(G)-30-25		5-667
TTA-C4(G)-40-35		5-671
TTA-C4(G)-50-45		5-675
TTA-C4S□(G)-20-15		5-663
TTA-C4S□(G)-30-25		5-667
TTA-C4S□(G)-40-35		5-671
TTA-C4S□(G)-50-45		5-675
TTA-FT-□	本体取付け金具	5-691

U		
UN318-5928/UNZ318-5928/UNE318-5928/UNR318-5928	TB-03/TBD-1WL用 ACアダプター	2-867, 2-900, 8-398, 8-399, 8-408
UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	ケーブルベアオプション	3-609, 3-612
US1/US2/US3/US4/US5/US6		3-689

V		
VC	エア継手付き	6-337
VL	吸引用継手L字仕様	7-413, 7-735
VLL/VLR	L字継手取出し方向	7-413
VN	吸引用継手なし	7-413
VR	吸引用継手勝手違い	2-839, 7-413

W		
W	ダブルスライダー仕様	2-840, 3-610, 7-413
WA	バッテリーレスアブソリュートエンコーダー仕様	2-840, 5-581, 5-582, 5-744
WCS	配線カラー付き	6-338
WL	無線通信仕様	2-840
WL2	無線軸動作対応仕様	2-840
WR-□	テンションワイヤー	1-196, 1-248
WS	ワイパーシール取付け仕様	2-840
WU-M	WU 手首ユニット	6-299
WU-S		6-295

X		
XSEL-RA/SA	コントローラー	8-361
XSEL-RAX/SAX		8-375
XSEL2		8-331

型 式	内 容	掲載頁
Z		
ZCAT3035-1330	クランプフィルター(制御電源用)	8-341, 8-363, 8-378
ZR-M	ZR垂直/回転一体型	6-293
ZR-S		6-291

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		1-366
RCON-EC接続仕様	ACR	2-817
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-189
IAネット	IA	8-15
IXAユーザー配線用メタルキャップ	IXA-MC-1	7-735
I/O		1-365
I/O（フラット）ケーブル		
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
SCON用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
SCON用（パルス列制御用）	CB-SC-PIOS□□□	1-107
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-682
	CB-TTA-PIOJ005	5-691
XSEL/XSEL2用	CB-PAC-PIO□□□	1-107, 5-868, 8-358
	CB-X-PIO□□□	1-108, 5-868, 8-358, 8-373
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	1-108, 8-373
IP67対応ロボシリンダー		1-28, 7-415
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		1-79, 3-691, 4-605, 6-339, 7-739
アクチュエーターケーブル		1-274, 3-52, 4-62, 5-56, 6-60, 7-80
アクチュエーターケーブル□m仕様	AC1/AC1.5/AC2/AC3	6-329
アクチュエーターケーブル長変更	AC5	2-817, 6-329, 7-722
アクチュエーターケーブル長変更	AC10/AC15	7-722
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	2-817
アブソデータ保存用バッテリー		
ACON用	AB-5	8-235
	AB-5-CS	8-235
SCON-CB用	AB-5	8-290, 8-301, 8-306, 8-315
	AB-5-CS	8-290, 8-301, 8-306, 8-315
	AB-5-CS3	8-315
XSEL/XSEL2用	AB-5	8-358, 8-365, 8-373
スカラ用	AB-3	7-413
	AB-6	7-413
アブソバッテリー		1-366
アブソバッテリーボックス	MSEL-ABB	8-329
アブソバッテリーボックス用交換バッテリー	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-399, 8-414
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-329
アブソバッテリーユニット		
ACON-CB用	SEP-ABU(S)	8-235
PCON-CB/CFB用	SEP-ABU(S)	8-197
アブソリュートエンコーダー		1-366
アブソリュートタイプ（エンコーダー種類）		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
アブソリュートリセット用ジグ		
ZRユニット用	JG-ZRM	6-293
	JG-ZRS	6-291
スカラ用	JG-IXA1	5-864
手首ユニット用	JG-WUM	6-332
	JG-WUS	6-332
アプリケーション事例		1-49
アルマイト処理追加	AL	7-722
安全カテゴリー		1-366
い		
EC接続ユニット	RCON-EC-4	2-890, 8-85, 8-130, 8-163
EtherCAT	EC	8-15, 8-362, 8-376
EtherCAT モーション	ECM	8-15
EtherNet/IP	EP	8-15
位置決め完了幅		1-366
位置決め精度		1-366
イナーシャ比		1-366
インクリメンタルエンコーダー		1-366
インクリメンタルタイプ（エンコーダー種類）		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
インターフェイスボックス	ECW-CVNWL-CB-ACR	2-842
インターフェイスボックス変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	2-842
インターロック		

内　容	型　式	掲載頁
え		
エア継手付き	VC	6-337
エアパージ		1-366
エアパージ用継手付き仕様	APL	2-817
	APR	2-817
エイト		1-15
A（加速度）V（速度）D（減速度）	AVD	1-365
AQシール	AQ	3-603, 5-563, 7-407
A相（信号）出力・B相（信号）出力		1-365
SSCNET Ⅲ/H	SSN	8-15
Ma方向／Mb方向／Mc方向		1-365
LED表示灯（IXA-NNN標準タイプのみ）	LED	5-863
L字継手取出し方向	VLL/VLR	7-413
エアシリンダー互換取付けプレート	CS	2-818
	EC-CSB-T3-（ストローク）	2-842
エンコーダー		1-367
エンコーダー（ロボット）ケーブル		
SCON用	CB-RCS2-PA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLLA□□□（-RB）	1-101
	CB-X1-PA□□□	1-101
	CB-X1-PA□□□-WC	1-101
	CB-X1-PLA□□□	1-102
	CB-X2-PLA□□□	1-100
	CB-X3-PA□□□	1-100
XSEL/XSEL2用	CB-RCS2-PA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLA□□□	1-100
	CB-X1-PA□□□	1-102
	CB-X1-PA□□□-WC	1-102, 8-389
	CB-X1-PLA□□□	1-102
	CB-X2-PLA□□□	1-100
	CB-X3-PA□□□	1-100
エンコーダー種類		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
エンコーダーパルス数		1-271, 3-49, 4-59, 5-53, 6-57, 7-77
お		
オーバーシュート		1-367
オーバーハング		1-367
オーバーロードチェック		1-367
オープンコレクター出力		1-367
オープンループ方式		1-367
押当て原点復帰		1-367
押付け動作		1-321
オプション		
クリーン仕様		7-407
グリッパータイプ		6-329
サーボプレス		6-107
スカラロボット		5-863
スライダータイプ		3-603
直交ロボット		5-563
テーブルタイプ		4-585
テーブルトップロボット		5-685
特定機能機種		6-329
防塵・防滴仕様		7-722
リニアサーボタイプ		3-689
ロータリータイプ		6-329
ロッドタイプ		4-585
か		
海外規格		1-274, 1-285, 3-52, 4-62, 5-56, 6-60, 7-80
回生抵抗		1-367
回生抵抗接続ケーブル		
RCON/RSEL/SCON2/SCON-CB/XSEL2用	CB-SC-REU010	8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
XSEL/XSEL2用	CB-ST-REU010	8-372
回生抵抗ユニット	RESU(D)-1	2-862, 8-97, 8-141, 8-168, 8-281, 8-372, 8-387
	RESU(D)-2	8-98, 8-142, 8-178, 8-281, 8-300, 8-314
回生抵抗ユニット（RCS3-RA20R用）	RESU-35T	8-300, 8-314
ガイド取付け方向		

内 容	型 式	掲載頁
シングルガイドタイプ専用	GS2/GS3/GS4	4-593
EC-GS4/TC4/TC5用	GT2/GT3/GT4	2-720
ガイドモジュール		1-367
外部運転モード		1-367
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-853, 2-863, 2-893, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
拡張ケーブルベア	ET1/ET2/ET3/ET4/ ET5/ET6/ET7/ET8	3-604
拡張ユニット(R-unit用)		
PIOユニット	RCON-NP/PN	8-86, 8-131
PIO/SIO/SCON拡張ユニット	RCON-EXT-NP/PN	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
SCON拡張ユニット	RCON-EXT	8-86, 8-100, 8-131, 8-144
拡張ユーザーケーブル内蔵仕様 (IXAアーム長800/1000のみ)	EXC	5-863
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-106, 8-100, 8-144, 8-285
荷重係数		1-367
加速度		1-269, 3-47, 4-57, 5-51, 6-55, 7-75
カップリング		1-367
過電圧		1-368
カバーなし仕様	NCO	3-607
可搬質量		1-368
カリキュレーター		8-429
簡易アブソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
パルスモーター用	RCON-ABU-P	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
簡易アブソリュートタイプ(エンコーダー種類)		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
慣性		1-368
慣性モーメント		1-368
ガントリ		1-368

き

キー溝		1-368
キー溝付仕様	K	6-332
機器取付け用サイドプレート	PTH/PTN	5-686
危険速度		1-368
技術資料(アイエイアイ製品)		1-275
技術資料(一般)		1-276
基準定格寿命		1-368
吸引用継手L字仕様	VL	7-413, 7-735
吸引用継手勝手違い	VR	7-413
吸引用継手なし	VN	7-413

く

グラウンド		1-368
クランプフィルター		
制御電源用	ZCAT3035-1330	8-341, 8-363, 8-378
モーター電源用	RFC-H13	8-363, 8-378
	E04SR401938	8-341
グリース		1-368
グリースアップ		1-368
クリープセンサー		1-368
標準仕様	C	3-603, 5-563, 7-407
	CL	3-603, 5-563, 7-407
クリーン度		2-105, 7-67
繰返し位置決め精度		1-272, 1-369, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
グリッパータイプ		6-113
グリップベルト	GRP-1	8-401
クレビス金具	EC-QR-RR□	2-836
	QR	4-599
	RCA-QR-RA□	4-600
	RCP6-QR-RRA□R	4-599
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□	2-837
	QRPB	2-837
グローバル仕様		1-369

内 容	型 式	掲載頁

け

ゲイン		1-369
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV	8-79
	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	RCON-GW/GWG-CIE	8-80
	RCON-GW/GWG-TSN	8-80
	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
	RCON-GW/GWG-N-EP	8-83
ゲートウェイユニット(RCP6S用)	RCM-P6GW	8-183
ケーブル		
EC用電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	1-103, 2-854, 2-863
I/O(フラット)ケーブル		
ACON/DCON/PCON用	CB-PAD-PIO□□□	1-107
	CB-PAD-PIOS□□□	1-107
ACON-CB/DCON-CB用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
MSEL用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
PCON-CB/CFB用	CB-PAC-PIO□□□	1-107
SCON用(パルス列制御用)	CB-SC-PIOS□□□	1-108
TTA用	CB-PAC-PIO□□□	5-682
	CB-TTA-PIOJ005	5-691
XSEL/XSEL2用	CB-X-PIO□□□	1-108, 5-868
多点I/Oボード用フラットケーブル	CB-X-PIOH□□□	1-108
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)	1-105, 8-194
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)	1-105, 8-194
RCP6Sゲートウェイ用コントローラー	RCM-P6□C	8-189
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)	1-90, 8-194
TB-02 プログラムコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-X002	8-401
TB-02 ポジションコントローラー 接続用ケーブル	CB-TB1-C002	8-401
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	8-401
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-371, 8-372, 8-386, 8-387
アブソバッテリーボックス用接続ケーブル	CB-MSEL-AB005	8-329
エンコーダー(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCS2-PA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLDA□□□ (-RB)	1-100
	CB-RCS2-PLLA□□□ (-RB)	1-101
	CB-RCS3-PLA□□□ (-RB)	1-99
	CB-X1-PA□□□	1-101
	CB-X1-PA□□□-AWG24	1-101
	CB-X1-PA□□□-WC	1-102
	CB-X1-PLA□□□	1-102
	CB-X1-PLA□□□ -AWG24	1-102
	CB-X2-PLA□□□	1-100
	CB-X3-PA□□□	1-100
XSEL/XSEL2用	CB-RCS2-PA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLA□□□	1-100
	CB-X1-PA□□□	1-101
	CB-X1-PA□□□-WC	1-102
	CB-X1-PA□□□-AWG24	1-101
	CB-X1-PLA□□□	1-102
	CB-X1-PLA□□□ -AWG24	1-102
	CB-X2-PLA□□□	1-100
	CB-X3-PA□□□	1-100
回生抵抗接続ケーブル		
SCON用	CB-SC-REU010	8-300, 8-314
XSEL/XSEL2用	CB-ST-REU010	2-862, 8-372, 8-387

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内 容	型 式	掲載頁
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO050	2-853, 2-863, 2-893, 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	1-109, 8-100, 8-144, 8-285
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)	8-194
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)	8-194
コネクター変換ケーブル		
MSEL用	CB-SEL-SJS002	8-320, 8-322, 8-327, 8-328
コントローラー・アブソバッテリーユニット間接続ケーブル		
ACON-CB用	CB-APSEP-AB005	8-245
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-AB005	8-209
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	8-29, 8-401
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	8-29, 8-283
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-354, 8-371, 8-386
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050(-EB)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-371, 8-386
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-108
ブレーキケーブル	CB-IXA-BK□□□-1	1-106, 5-868, 8-390
	CB-IXA-BK□□□-2	1-106, 5-868, 8-390
	CB-IXA-BK□□□-3	1-106, 5-868, 8-390
ブレーキボックス付属ケーブル	CB-LDC-CTL□□□-JY	1-106, 8-306
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-109
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97
	CB-RCS3-MA□□□(-RB)	1-97
	CB-X-MA□□□	1-98
	CB-XEU-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
XSEL/XSEL2用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97
	CB-X-MA□□□	1-98
	CB-XEU-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
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□□□	1-93
	CB-ASEP2-MPA□□□	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94, 8-330
	CB-PAC-PIO□□□	1-107
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-107, 8-231
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-CFA2-MPA□□□ (-RB)	1-95
PCON-CB/CFB用	CB-CFA3-MPA□□□ (-RB)	1-95, 8-210
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
RCON用	CB-ASEP2-MPA□□□	1-93
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB)	1-96
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
ユーザーケーブル	CB-IXP-USR□□□-AS	5-869
	CB-IXP-USR□□□-CS	5-869
ロードセル配線付エンコーダーケーブル	CB-RCS2-PLLA010	8-306
ケーブル(エア継手)勝手違い	CVR	6-330
ケーブル型式一覧表		1-79, 3-691, 4-605, 6-339, 7-739
ケーブル固定金具	FST	2-823
	TST	2-839

内 容	型 式	掲載頁
ケーブル支持金具	RP-FST-VPM	6-324
ケーブル取り出し方向	A0	6-329, 7-407, 7-722
	A1	3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-407, 7-722
	A1E/A1S/A3E/A3S	3-603, 5-563, 7-407
	A2	4-585, 6-329, 7-722
	A3	3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-722
	AT	7-722
	CJB/CJL/CJR/CJT	3-604, 4-585, 5-564, 6-107, 6-330, 7-407, 7-722
	CJBB/CJBS/CJLB/ CJLS/ CJRB/CJRS/CJTB/CJTS	6-330
	CJO	3-604, 4-585
	MLE/MLS/MRE/MRS	3-606
ケーブル取出し方向逆側	A6	3-603
ケーブルベアオプション		
拡張ケーブルベア	ET5/ET6/ET7/ET8	3-604, 3-611
標準ケーブルベア	CT3/CT4	3-604, 3-611, 3-689
	CT2/CT5/CT6	3-689
ユーザーケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/ US5/US6	3-689, 3-690
減速度		1-269, 3-47, 4-57, 5-51, 6-55, 7-75
原点		1-369
原点確認センサー	HS	3-605, 4-593, 7-728
	HSL/HSR	3-605, 4-593, 7-409
原点逆仕様	NM	2-835, 3-607, 4-597, 5-565, 5-686, 6-334, 7-410, 7-730
原点復帰		1-369
原点リミットスイッチ(反対側取付け)	LL	3-606, 5-565, 7-409
原点リミットスイッチ(標準)	L	3-606, 3-690, 5-565, 6-332, 7-409

こ

コイル		1-369
高加減速対応	HA	3-605, 4-593
高可搬質量設定	HLA	3-605
交換用ステンレスシート	ST-□	1-227, 1-235, 1-237, 1-240, 1-247, 1-249
交換用バッテリー	AB-5	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-358, 8-365, 8-373, 8-379, 8-388
	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-399, 8-414
高精度仕様	HPR	3-605, 7-409
小型コネクター仕様	CNS	4-585, 7-408, 7-722
コネクターケーブル取出し方向変更	K1/K3	4-594, 7-409, 7-728
	K2	4-594
コネクター変換ケーブル		
MSEL/MCON用	CB-SEL-SJS002	8-139, 8-140, 8-176, 8-177, 8-320, 8-322, 8-327, 8-328, 8-354, 8-371, 8-386, 8-398, 8-401, 8-402
ゴムカバー取付け	GRS-RCH-M	6-334
	GRS-RCH-S	6-334
	GRS-RSL-M	6-334
	GRS-RSL-S	6-334
	RCH/RSL	2-837, 6-334
コンデンサー		1-369
コントローラー		8-7
コントローラー内蔵ロボシリンダー	RCP6S	8-181
CompoNet	CN	8-15

内 容	型 式	掲載頁
さ		
サーボ制御		1-369
サーボプレス		6-61
サーボモーター		1-369
サイクルタイム		1-369
サイドスロット取付け仕様	SLTO/SLT	5-686
差動ラインドライバー		1-369
サポート体制		1-15
三相交流		1-369
3ポジション切替仕様	MF	2-829
三面取付け仕様	TSM	2-839
し		
G		1-365
CE対応	CE	3-604, 4-585, 6-107, 6-330, 7-407, 7-722
CEマーキング海外規格		1-285
CCW		1-365
CC-Link	CC	8-15
CC-Link IE Field	CIE	8-15
CC-Link IE TSN	TSN	8-15
CW		1-365
CT効果		1-365
CP制御		1-365
シールド線		1-369
軸先端Dカット仕様（右面）	DCR	6-330
軸先端Dカット仕様（左面）	DCL	6-330
軸先端Dカット仕様（前面）	DCT	6-330
軸先端Dカット仕様（背面）	DCB	6-330
システムメモリーバックアップバッテリー		
指定グリース塗布仕様	G1	2-828, 3-605, 4-593, 7-728
	G3/G4	3-605, 4-593, 7-409, 7-728
	G5	2-828
シミュレーションソフト		8-431
ジャバラ		1-369
シャフトアダプター	RCP2-SA-□	6-335, 7-410, 7-732
	SA	2-837, 6-335, 7-410, 7-732
シャフトブラケット	RCP2-SB-□	6-336, 7-411, 7-733
	SB	6-336, 7-411, 7-733
寿命		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
省電力対応	LA	3-606, 4-594, 7-409, 7-729
ジョグ送り		1-369
食品用グリース指定	GE	7-728
シリアル通信		1-370
シンクロ動作時スレーブ軸指定	S	3-606, 7-409
シンクロ動作時マスター軸指定	LM/LLM	3-606, 7-409
真直度高精度仕様	ST	3-609, 7-411
す		
垂直・回転一体型		6-285
垂直設置		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
スイッチ		1-370
スカラロボット		5-741, 7-82, 7-416
スクレーパー		1-370
	SC	4-600
ステー（IXA用）	IXA-SST-ZW-1/2	5-866
	IXA-TST-ZW-1/2	5-866
ステッピングモーター		1-370
ステンレスシート		1-370
ストッパーシリンダー		6-285
ストラップ	STR-1	8-399, 8-401, 8-414
ストローク		1-370
スパイラルカバー付き仕様	SRC	2-838
スパイラルコード	SIC-1	8-399, 8-401, 8-414
すべりねじ		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
スライダースペーサー	RCP6-SS-GRST7	6-336
	RCP6-SS-SA□	3-608
	RCS4-SS-SA□	3-608
スライダースペーサー	SS	2-838, 3-608, 6-336
スライダータイプ		3-53
スライダー部ローラー仕様	SR	3-608, 5-566
スラスト荷重		1-370
せ		
生産中止機種と後継機種		1-383
整定時間		1-370
静的許容モーメント		1-272, 1-279, 1-370, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
ZR軸位置変更オプション	FZ	5-685
ZRユニット		6-285
Z相		1-366
SEL言語		1-366
センサー	GRS-S1N-M	6-334
	GRS-S1N-S	6-334
	GRS-S1P-M	6-334
	GRS-S1P-S	6-334
	GRS-S2N-M	6-334
	GRS-S2N-S	6-334
	GRS-S2P-M	6-334
	GRS-S2P-S	6-334
	S1N/S2N/S1P/S2P	6-334
先端アダプター（キー溝）	KFA	4-594, 7-729
	RCP6-KFA-RRA□	4-594
	RCP6W-KFA-RRA□	7-729
先端アダプター（フランジ）	EC-FFA-RR□	2-820
	FFA	2-820, 4-586, 7-723
	RCP6-FFA-RRA□	4-586
	RCP6W-FFA-RRA□	7-723
先端アダプター（雌ねじ）	EC-NFA-□	2-833
	NFA	2-833, 4-595, 7-729
	RCP6-NFA-□	4-595
	RCP6W-NFA-□	7-729
センターシャフト	CSF	2-819
そ		
操作部脱着可能仕様	OS	5-686
速度		1-269, 3-47, 4-57, 5-51, 6-55, 7-75
側面取付けブラケット	RP-BKT-VPM	6-324
外付けストッパー	ES	2-820
ソフトウェアリミット		1-370
ソレノイドドライバーケーブル	CB-GRS-PCS□□□	6-125, 6-319
ソレノイドバルブセット	IXA-SVP-1	5-866
た		
ターミナルコネクター	RCON-EXT-TR	8-100,8-144
ダイオード		1-370
タイマー		1-371
タクトタイム		1-371
タッチパネルティーチングボックス	TB-02-□	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-354, 8-371, 8-386, 8-395, 8-401
	TB-03-□	2-899, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176, 8-395, 8-398
脱調		1-371
多点I/Oボード	IA-IO-3204-NP/PN	8-372, 8-387
ダブルガイドブロック	DB	4-586
ダブルスライダー		1-371
ダブルスライダー仕様	W	3-610, 7-413
ターミナルユニット	RCON-GW-TR	8-87, 8-132
ダミープラグ	DP-2	5-690, 8-373, 8-388
	DP-4S	8-143, 8-179, 8-283, 8-328, 8-357
	DP-5	8-99, 8-193, 8-209, 8-219, 8-246, 8-284, 8-301, 8-315

カタログ掲載製品一覧〈五十音順〉

内 容	型 式	掲載頁
ダミープラグ	DP-6	8-99, 8-143, 8-179, 8-284, 8-301, 8-315, 8-357
単軸アクチュエーター		3-53, 4-63, 4-419
単相交流		1-371
ち		
力制御機能		1-322
中間サポート機構		1-371
直接数値指定制御		1-371
直交ロボット		5-57
つ		
追加スイッチ		5-687
吊り金具	EB	2-819, 3-604, 3-690
て		
DC24V電源	PSA-24/24L	8-96, 8-178, 8-282, 8-391
Tスロットナットバー	NTB/NTBL/NTBR	4-597, 7-731
	RCP6-NTB-□	4-597
	RCP6W-NTB-□	7-731
ティーチング		1-371
ティーチングボックス	TB-02-□	5-690, 8-95, 8-139, 8-176, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-371, 8-386, 8-395, 8-401
	TB-03-□	2-899, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176, 8-395, 8-398
TTA支柱追加オプション	AP	5-685
TB-02 プログラムコントローラー接続用ケーブル	CB-SEL-SJS002	8-176, 8-327, 8-328, 8-398, 8-401, 8-402
	CB-TB1-X002	8-354, 8-401
TB-02 ポジションコントローラー接続用ケーブル	CB-TB1-C002	8-401
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	8-401
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	8-401
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	8-29, 8-283
TPアダプター（プログラムコントローラー用）	IA-LB-TGS	8-29, 8-402
TPアダプター（ポジションコントローラー用）	RCB-LB-TGS	8-283
定格推力		1-371
定格トルク		1-371
ディスペンサー		1-371
データ設定器	TB-03-□	2-899, 8-395
テーブルアダプター	RCP2-TA-□	6-337, 7-412, 7-734
	TA	2-839, 6-337, 7-412, 7-734
テーブルタイプ		1-272
テーブルトップロボット		5-579
テーブル取付け方向	GT2/GT3/GT4	2-828
デジタルスピコン取付け方向	DL/DR	2-819
DeviceNet	DV	8-15
デューティー比		1-270, 1-371, 1-332, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
電源2系統仕様	TMD2	2-839
電源ユニット（200V電源ユニット）	RCON-PS2-3	8-85, 8-130
電磁弁タイプ		1-371
テンションワイヤー	WR-□	1-196, 1-248
天吊り取付け仕様	CIM	3-604
天吊り・横立て取付け仕様	CSM	3-604
と		
動的許容モーメント		1-272, 1-279, 1-372, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
特別仕様品		1-339
突入電流		1-372
ドライバー停止・安全機能用I/O ケーブル	CB-SC-STO□□□	1-108

内 容	型 式	掲載頁
ドライバーボックス	GRS-DB-□	6-125, 6-319
ドライバーユニット（R-unit用）		
24Vドライバーユニット	RCON-PC-1	8-84, 8-129
	RCON-PC-2	8-84, 8-129
	RCON-PCF-1	8-84, 8-129
	RCON-AC-1	8-84, 8-129
	RCON-AC-2	8-84, 8-129
	RCON-DC-1	8-84, 8-129
	RCON-DC-2	8-84, 8-129
200Vドライバーユニット	RCON-SC-1	8-85, 8-130
トラニオン金具	RCA-TRF-□	4-601
	RCA-TRR-□	4-601
	TRF/TRR	4-601
トラブルシューティング		8-396
トランジスタ		1-372
トランス		1-372
取付け姿勢		1-271, 1-313, 1-315, 1-317, 3-51, 4-59, 5-53, 6-57, 7-77
な		
ナックルジョイント	EC-NJ-RR□	2-833
	NJ	2-833, 4-596
	RCA-NJ-RA□	4-597
	RCP6-NJ-RRA□R	4-596, 4-597
ナックルジョイント＋揺動受け金具	EC-NJPB-RR□	2-834
	NJPB	2-834
に		
N（ニュートン）		1-365
N・m（ニュートンメートル）		1-366
ね		
ネットワーク対応		8-15
の		
ノイズ		1-372
ノイズフィルター		1-372
R-unit/SCON2用	NAC-10-472	2-861, 8-97, 8-141, 8-167, 8-265
XSEL用	NBH-20-432	8-363, 8-378
	TAC-20-683	8-174, 8-290, 8-306, 8-363, 8-378
XSEL2用	HF3030C-SZA	8-341
は		
配線カラー付き	WCS	6-338
背面取付けプレート	RCA-RP-RA□	4-600
	RP	3-607, 4-600
パソコン接続用通信ケーブル		
IA-101-X-MW用	CB-ST-E1MW050(-EB)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-341, 8-355, 8-370
パソコン専用ティーチングソフト		
RCON/REC/PCON/DCON/SCON2/SCON用	IA-OS	8-59, 8-95, 8-167, 8-193
	IA-OS-C	8-95, 8-167, 8-193
TTA用	IA-101-TTA-USB	5-690
XSEL用	IA-101-N	8-139, 8-177, 8-341, 8-371, 8-386
	IA-101-X-MW	5-690, 8-139, 8-371, 8-386
	IA-101-X-USBMW	5-690, 8-363, 8-371, 8-378, 8-386
	IA-101-X(A)-USBMW-JS	8-341
	IA-101-XA-MW	5-690, 8-177, 8-372, 8-387
XSEL2用	IA-101-N	8-354
	IA-101-X(A)-USBMW-JS	8-354
バックアップメモリー		1-372
バックラッシ		1-372
バッテリー		
アブソデータ保存用バッテリー		
スカラ用	AB-3	7-413
	AB-6	7-413

内 容	型 式	掲載頁
アブソデータ保存用バッテリー（ケース付き）	AB-5-CS3	8-315
アブ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	AB-5	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-358, 8-365, 8-373, 8-379, 8-388
アブ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）	AB-5-CS	8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-315
交換用バッテリー	AB-7	8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-399, 8-414
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー		1-19, 2-16
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー仕様	WA	2-840, 5-581, 5-582, 5-744
バッテリーレスアブソリュートタイプ（エンコーダー種類）		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
パネルユニット	PU-1	8-307
ハブユニット（RCP6用）	RCM-P6HUB	8-187
パラメーター		1-372
張出し負荷長		1-272, 1-372, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
パルス変換器	AK-04	8-241, 8-282, 8-290
	JM-08	8-282, 8-290, 8-309
パルスプレス		1-322, 6-9
パルス列制御		1-372
パルス列制御用ケーブル	CB-SC-PIOS□□□	1-108
パワーコン		1-23, 2-17
パワーコンスカラ	IXP	5-741, 7-82
ハンチング		1-372

ひ

PNP仕様	PN	2-835, 5-680
PLC		1-366
PLC接続ユニット（RCP6用）	RCB-P6PLC	8-188
PTP制御		1-366
非常停止回路		1-372
ビジョンシステム		8-17
ビジョンセンサー		1-372
左横立て取付け仕様	SIL	3-607
ピッチング		1-372
標準SIO通信ケーブル	CB-XSEL2-SIO□□□	8-355
標準荷重係数		1-373
	CT2	3-689
	CT3/CT4	3-604, 3-611, 3-689
	CT5/CT6	3-689
標準ケーブルベアなし	NT3/NT4	3-607, 3-611

ふ

ファンユニット（R-unit用）		
200Vドライバー用ファンユニット	RCON-FUH	8-99, 8-143, 8-179
ファンユニット	RCON-FU	8-99, 8-143, 8-179
フィードバック制御		1-284, 1-373
フィールドネットワーク接続用ボード	CC	8-362, 8-376
	DV	8-362, 8-376
	EC	8-362, 8-376
	EP	8-362, 8-376
	PR	8-362, 8-376
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-333
フート金具	RCP6-MJF-GRST□	6-333
	EC-FT-□	2-824
	EC-FTSB	2-824
	FT	2-824, 3-605, 4-590, 6-109, 7-726
	FT2/FT4	4-593
	RCP2-FT-□	4-591
	RCP6-FT-□	4-590
	RCP6W-FT-□	7-726
	RCS2-FT-□	4-592, 6-110
	RCS3-FT-□	6-109
	RCS4-FT-□	4-591
フート金具（TTA専用）	FT4/FT6	5-685
フートプレート	FTP	5-564
負荷率		1-373

内 容	型 式	掲載頁
フッ素ゴムシール仕様	SLF	2-838
フランジ	DDA-FL-□	6-332, 7-408
フランジ（IXP用）	IXP-FL-1	5-864
	IXP-FL-2/3	5-864, 7-414, 7-736
フランジ（IXA用）	IX-FL-1	5-865, 7-414, 7-736
	IX-FL-4	5-865
	IXA-PFL-EW-1	5-865
	IXA-PFL-RW-1	5-865
フランジ（後）	FLR	4-589
	RCA-FL-□	4-589
	RCA-FLR-□	4-589
	RCP2-FL-□	4-589
フランジ（前）	EC-FL-□	2-821
	FL	2-821, 4-587, 6-107, 6-332, 7-724
	RCA-FL-□	4-588
	RCP2-FL-□	4-588
	RCP4-FL-□	4-588
	RCP5-FL-□	4-588
	RCP5W-FL-□	7-724
	RCP6-FL-□	4-587
	RCP6W-FL-□	7-724
	RCS2-FL-□	4-62
フランジプラケット	FB	6-331, 7-408, 7-723
	RCP2-FB-□	6-331, 7-408, 7-723
ブレーキ		
エンド側取出し	BE	3-603, 6-329, 7-407
左側取出し	BL	3-603, 6-329, 7-407
標準仕様	B	2-817, 3-603, 4-585, 5-563, 5-685, 5-863, 6-107, 6-329, 7-407, 7-722
ブレーキボックス無し	BN	4-585, 6-107
右側取出し	BR	3-603, 6-329, 7-407
ブレーキ解除ボックス	BKR-01	8-417
ブレーキボックス		1-373
	IA-110-DD-4	6-329, 8-283, 8-355
	RCB-110-RA13-0	1-298, 4-366, 6-98, 8-283, 8-355
フレームグラウンド		1-373
フレキシブルホース		1-373
プログラム支援ツール		8-430
プログラムタイプ		8-46
プロトコル		1-373
PROFINET	PRT	8-15
PROFIBUS-DP	PR	8-15
フロントスペーサー	FS	2-823

へ

ベルト駆動		1-373
変換アダプター	IA-CV-USB	5-690, 8-386
	IA-LB-TGS	8-29, 8-402
	RCB-CV-USB	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
	RCB-LB-TGS	8-283
変換ケーブル	CB-CAN-AJ002	1-109
変換ユニット	RCM-CV-APCS	8-189

ほ

防塵・防滴仕様		7-415
防水ジョイントケーブル仕様	JYW	2-828
防錆皮膜処理	MD	3-606
防滴仕様		1-274, 3-52, 4-62, 5-56, 6-60, 7-80
ボールねじ		1-282, 1-373
ボール保持機構付ガイド	RT	3-607, 5-566, 7-410, 7-732
保護構造（IP□□）		1-373
保護構造について		2-106
ポジショナータイプ		8-46

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		1-77
本体カバー	CO	5-563, 5-685, 6-330, 7-722
本体精度		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
本体前面(反モーター側)組み付け穴=タップ穴仕様	AHT	6-329
本体取付け金具	TTA-FT-□	5-579
本体取付けブラケット(壁掛け仕様)	TFL/TFR	7-735
本体取付けブラケット(天吊り仕様)	HFL/HFR	7-728
ま		
マスターユニット		
SELユニット(RSEL用)	RSEL-G-CC	8-126
	RSEL-G-CC2	8-126
	RSEL-G-CIE	8-127
	RSEL-G-DV	8-126
	RSEL-G-DV2	8-126
	RSEL-G-E	8-125
	RSEL-G-EC	8-128
	RSEL-G-EP	8-128
	RSEL-G-NP	8-125
	RSEL-G-PN	8-125
	RSEL-G-PR	8-127
	RSEL-G-PRT	8-128
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-CC	8-79
	RCON-GW/GWG-CIE	8-79
	RCON-GW/GWG-DV	8-80
	RCON-GW/GWG-EC	8-81
	RCON-GW/GWG-ECM	8-81
	RCON-GW/GWG-EP	8-81
	RCON-GW/GWG-ML3	8-82
	RCON-GW/GWG-N-EP	8-83
	RCON-GW/GWG-PR	8-80
	RCON-GW/GWG-PRT	8-82
	RCON-GW/GWG-SSN	8-83
	RCON-GW/GWG-TSN	8-80
マルチファンクションコネクターケーブル	CB-SC2-MFC□□□	8-282
マルチスライダー		1-373
み		
右横立て取付け仕様	SIR	3-607
む		
無線軸動作対応仕様	WL2	2-840
無線通信仕様	WL	2-840
め		
メカエンド		1-374
MECHATROLINK Ⅰ/Ⅱ	ML	8-15
MECHATROLINK Ⅲ	ML3	8-15, 8-82
メンテナンス部品概略図／メンテナンス部品型式リスト		1-113
も		
モーター		1-271, 3-49, 4-59, 5-53, 6-57, 7-77
	ERC2-MU□	1-236
	ERC3-MURA□-□-□	1-236
	ERC3-MUSA□-□-□	1-236
	RCA2-MU□	1-238
	RCP3-MU□	1-232
	RCP4-MURA□/MUSA□	1-186, 1-231, 1-232
	RCS3-MU□	1-194, 1-242, 1-243
	RCS3CR-MU8□	1-243, 1-244
モーター(ロボット)ケーブル		
SCON用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97
	CB-X-MA□□□	1-98
	CB-XEU-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
XSEL/XSEL2用	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97
	CB-X-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
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□□□	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94
MSEL用	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-PAC-PIO□□□	1-107
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
PCON-CB/CFB用	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-CFA2-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-CFA3-MPA□□□(-RB)	1-95
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
PCON用	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CA-MPA□□□(-RB)	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
RCON用	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RCAPC-MPA□□□(-RB)	1-96
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
モーター・エンコーダーケーブル		1-274, 1-374, 3-52, 4-62, 5-56, 6-60, 7-80
モーター・エンコーダー一体型ケーブル 対応一覧表		2-915
モーター取付け方向変更	MOB/MOL/MOR/MOT	2-832
モーター折返し方向	ML/MR	2-832, 3-606, 4-594, 5-686, 6-111, 6-333, 7-729
	MT	4-594, 6-111, 6-333, 7-729
モーター折返し方向/ケーブル取出し位置	MT□/MR□/ML□	4-595, 6-111
モーメント		1-279, 1-374
漏れ電流		1-374
ゆ		
USBケーブル	CB-SEL-USB030	5-690, 8-95, 8-139, 8-140, 8-167, 8-177, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314, 8-327, 8-328, 8-354, 8-371, 8-372, 8-386, 8-387
USB変換アダプター(ポジションコントローラー用)	RCB-CV-USB	8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
UL規格海外規格		1-286
ユーザーケーブル(IXA用)	CB-IXA-USR□□□-CS	5-869
ユーザーケーブルベア(Sタイプ)	US1/US2/US3/US4/US5/US6	3-689
ユーザーケーブルベア(Mタイプ)	UM1/UM2/UM3/UM4/UM5/UM6	3-609, 3-612, 3-689
ユニット製品		5-5, 5-57, 5-577, 7-82, 7-416
よ		
4方向コネクターケーブル		1-87, 2-856, 3-699
ヨーイング		1-374
ら		
ラジアル荷重		1-21, 1-374
ラジアルシリンダー		1-21
り		
リード		1-374
リニアエンコーダー		1-374
リニアガイド		1-374
リニアサーボタイプ		3-613
リニアモーター		1-374
リレー		1-374

内 容	型 式	掲載頁
リングコア	ESD-R-25	8-341, 8-363, 8-378

ろ

RoHS指令海外規格		1-285
ロータリータイプ		6-211
ロードセル		1-374
ロードセル付き	LCT/LCN	6-111
ローリング		1-374
ロストモーション		1-272, 1-374, 3-50, 4-60, 5-54, 6-58, 7-78
ロッド先端延長仕様	RE	4-600
ロッド先端振れ		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
ロッドタイプ		1-273
ロッド不回転精度		1-273, 3-51, 4-61, 5-55, 6-59, 7-79
ロボットケーブル		1-374

わ

ワイパーシール取付け仕様	WS	2-840
割出し精度		1-374
Y軸取付け前後位置変更	F1/F2	5-685
Y軸取付け高さ位置変更	H1/H2	5-686

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、
応えることにほかなりません。
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。

終わりなき進化のために——。
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CO_2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行うことで、
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31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

携帯・PHS OK
0800-888-0088
（通話料無料）

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ながらない場合は、こちらをご利用ください（通話料無料）
TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486）

アイエイアイお客様センター
エイト FAQ
お困りの方はこちら!

株式会社アイエイアイ

本社	〒424-0114	静岡県静岡市清水区庵原町1210	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	大阪府大阪市北区中之島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
三河営業所	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
豊田支店				
営業1課	〒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
営業2課	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
営業3課	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	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　センザイビル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	〒424-0114	静岡県静岡市清水区庵原町1210	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936	静岡県浜松市中央区大工町125　シャンソンビル浜松7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024	石川県金沢市西念1-1-7　金沢けやき大通りビル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559	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　第5池内ビル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
徳島営業所	〒770-0905	徳島県徳島市東大工町1-9-1 徳島ファーストビル 5F-B	TEL 088-624-8061	FAX 088-624-8062
松山営業所	〒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
大分営業所	〒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	〒862-0910	熊本県熊本市東区健軍本町1-1　拓洋ビル4F	TEL 096-214-2800	FAX 096-214-2801

IAI America, Inc.
Head Office : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office : 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

IAI Industrieroboter GmbH
Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI (Shanghai) Co., Ltd.
SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.
825 Phairojkijja Tower 7th Floor, Debaratana Rd.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

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／エレシリンダ／エレシリンダー／ELECYLINDER／デジタルスピコン／リモスピ／ラジアルシリンダ／ラジアルシリンダー／RADIAL CYLINDER／パルスプレス／パワーコン／パワーコンスカラ／ロボポンプ／ROBO PUMP／ワイヤシリンダー／Wire Cylinderは株式会社アイエイアイの登録商標です。