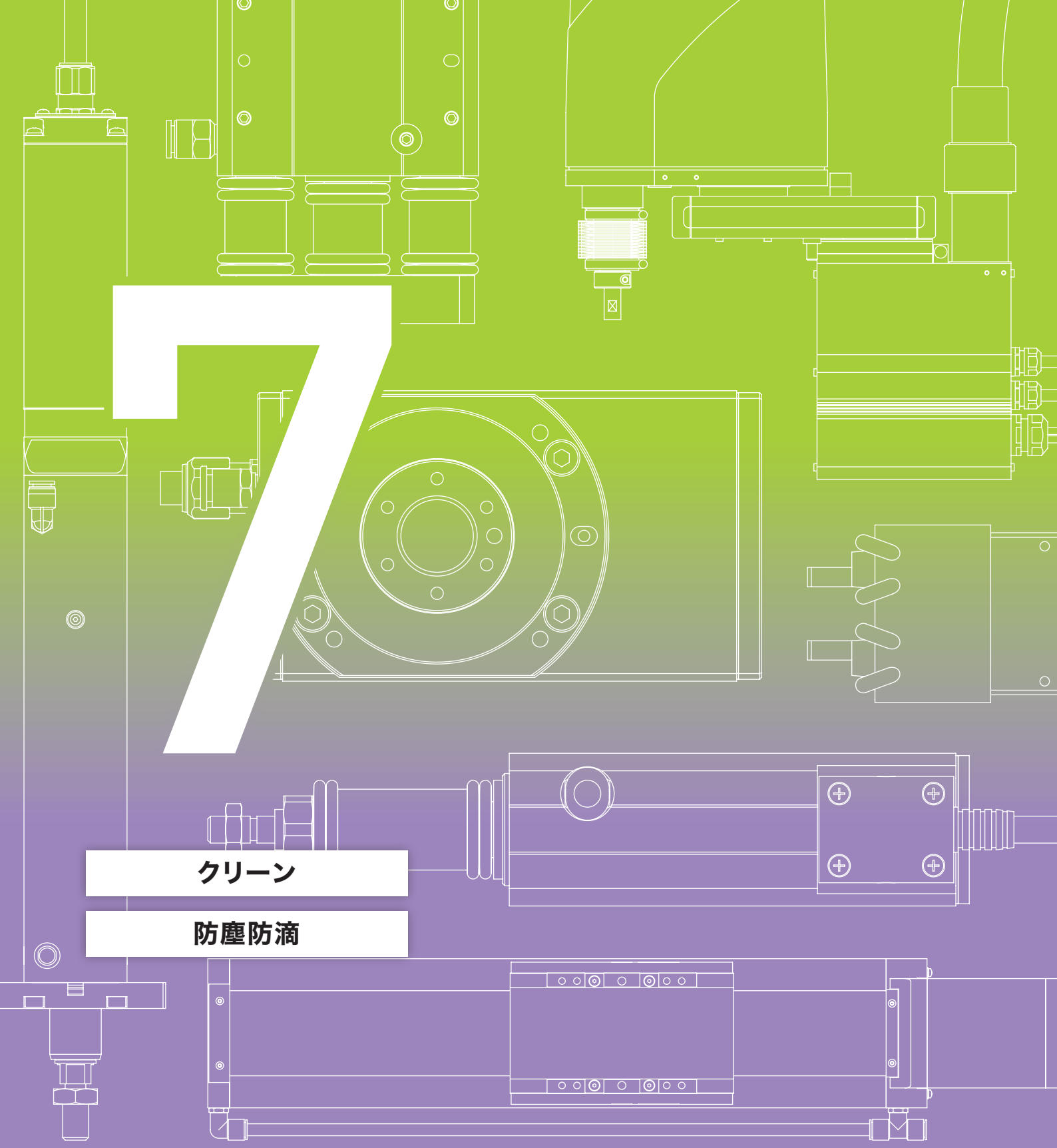


7

クリーン

防塵防滴

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



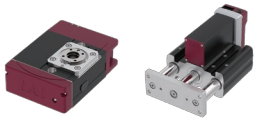
ロッド
ラジアルシリンダー®



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

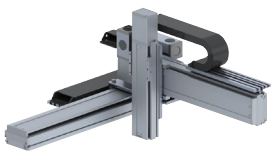


制御関連機器



5 直交　テーブルトップ　直交型6軸　スカラ

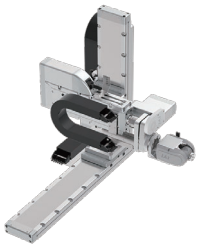
直交



スカラ



直交型6軸



テーブルトップ

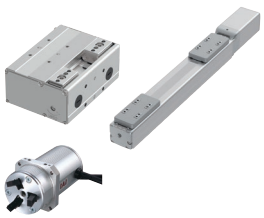


6 パルスプレス　サーボプレス　グリッパー　ロータリー　特殊用途

パルスプレス
サーボプレス



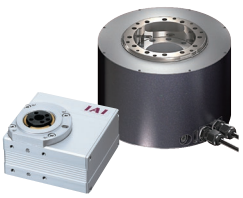
グリッパー

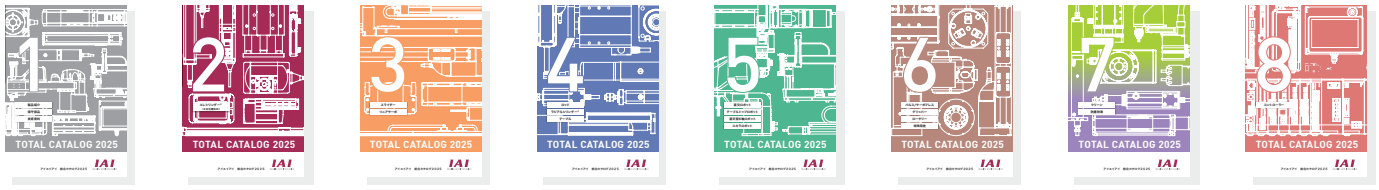


【特殊用途】
手首ユニット
ロータリーチャック



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

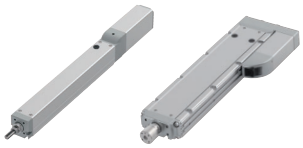


4 ロッド　ラジアルシリンダー®　テーブル

ロッド



ラジアルシリンダー®

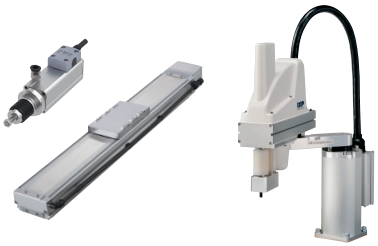


テーブル

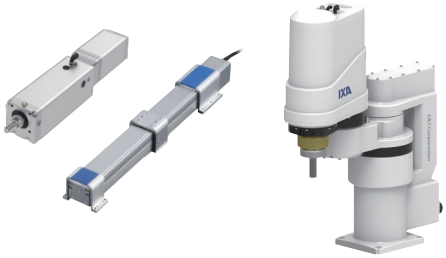


7 クリーン　防塵防滴

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



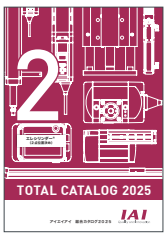
パソコン専用ソフト　ティーチングボックス



IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

～クリーン/防塵防滴～

環　境	形　状	仕様（ストローク・可搬質量など）
クリーン	スライダー	ストローク(mm):25～2500 最大可搬質量(kg):水平120/垂直50
	ロッド	ストローク(mm):30～75 最大可搬質量(kg):水平20/垂直6
	グリッパー	ストローク(mm):4～7(片側) 最大把持力(N):102(両側)
	ロータリー	動作範囲(度):330/360 最大トルク(N):75
	スカラロボット	アーム長(mm):300～650 最大可搬質量(kg):10
防塵防滴	スライダー	ストローク(mm):100～1200 最大可搬質量(kg):水平20/垂直70
	ラジアルシリンダー®	ストローク(mm):50～800 最大可搬質量(kg):水平240/垂直120
	ロッド	ストローク(mm):25～300 最大可搬質量(kg):水平100/垂直70
	グリッパー	ストローク(mm):4～7(片側) 最大把持力(N):102(両側)
	ロータリー	動作範囲(度):330/360 最大トルク(N):67
	スカラロボット	アーム長(mm):300～650 最大可搬質量(kg):10

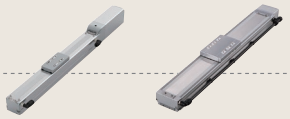
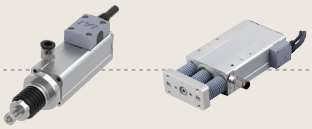
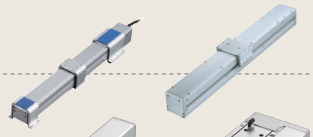
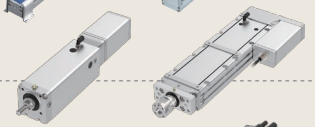
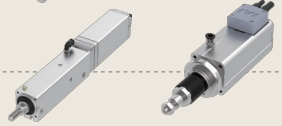
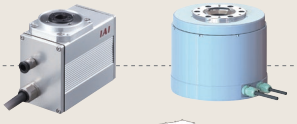


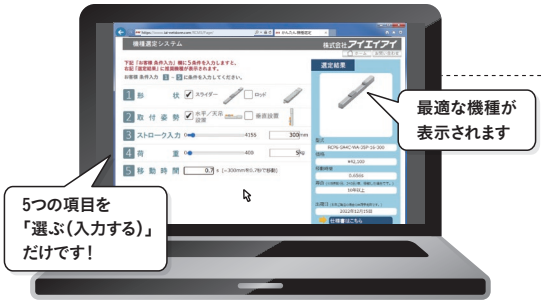
2巻｜エレシリンダー®

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。

お困りの際は、お気軽に最寄りの営業所または代理店へご相談ください。

お客様の「あったらいいな」を形にします。

シリーズ・タイプ		詳細ページ
RCP6CR-(H)(W)SA/RCS4CR-(W)SA IS(P)DBCR 他		7 13 7 19 7 21
RCA2CR/RCS2CR		7 25
RCP2CR-GR		7 27
RCP2CR-RT/DDACR		7 29
IXP-□C/IXA-4NSC		7 31
RCP4W-SA/IS(P)WA		7 33
RCP6W-RRA/RCP6W-WRA/RCP5W-RA		7 35 7 37 7 39
RCP6W-RA/RCA2W/RCS2W		7 35 7 41
RCP2W-GR		7 43
RCP2W-RTC/DDW		7 45
IXP-□W/IXA-4N□W		7 47



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/

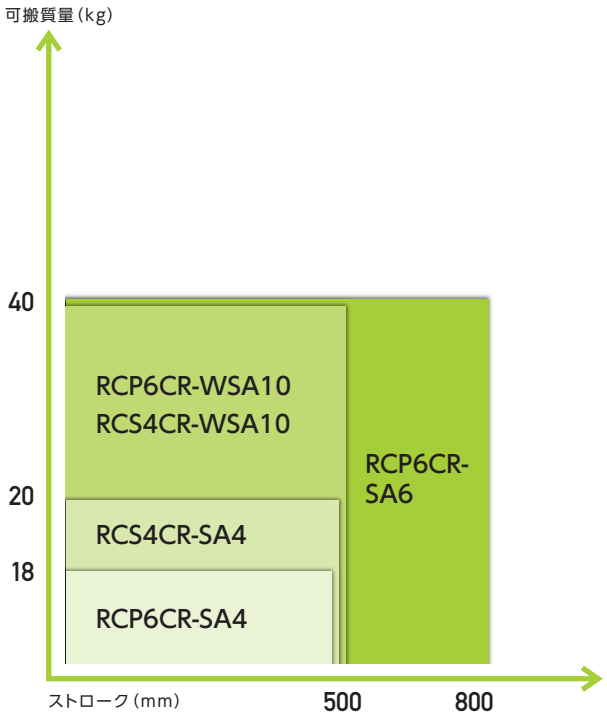
クリーン仕様 “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

水平

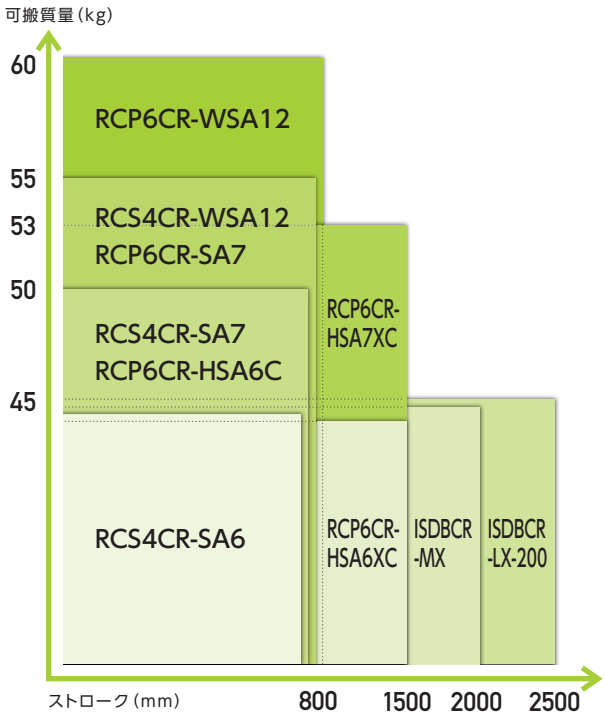
スライダータイプ

水平搬送時

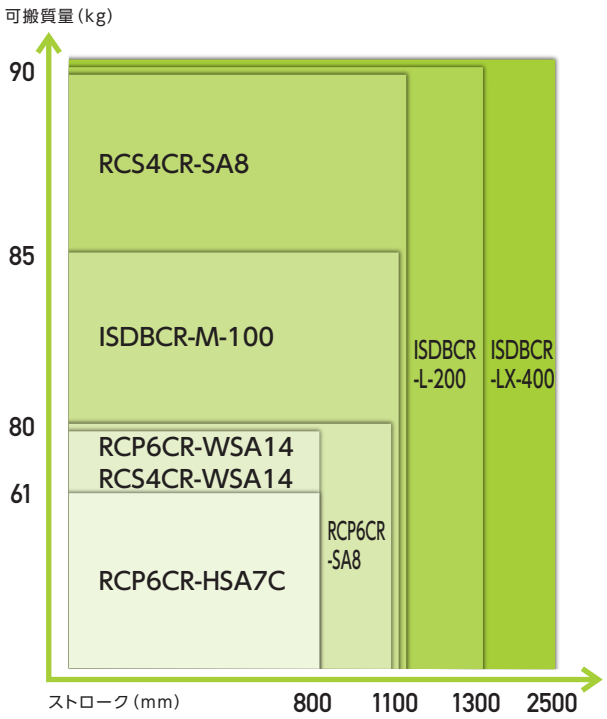
水平 可搬質量 40kg以下



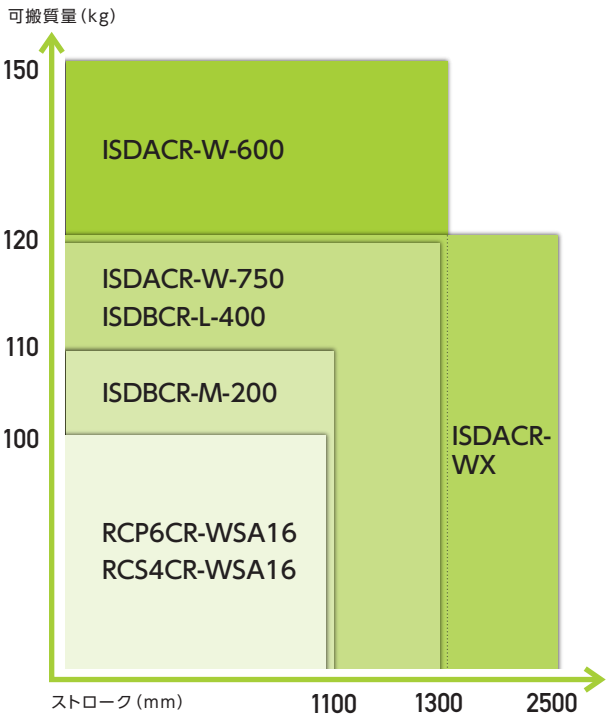
水平 可搬質量 60kg以下



水平 可搬質量 90kg以下



水平 可搬質量 150kg以下

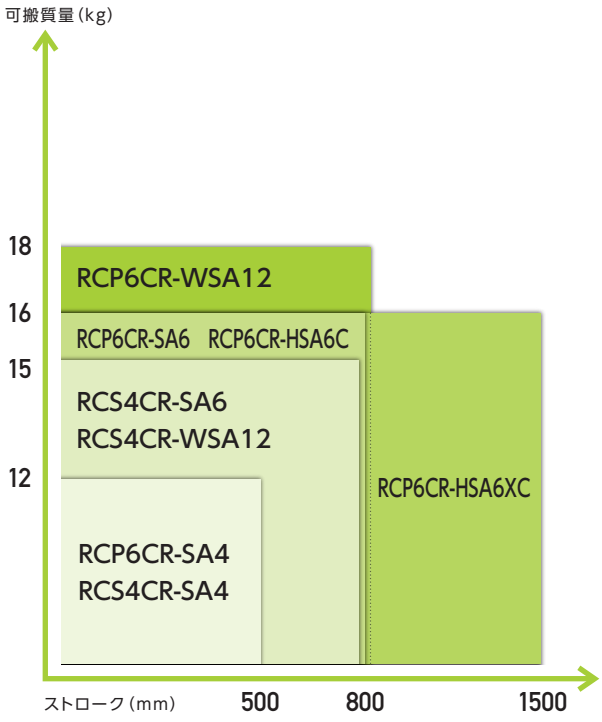


垂直

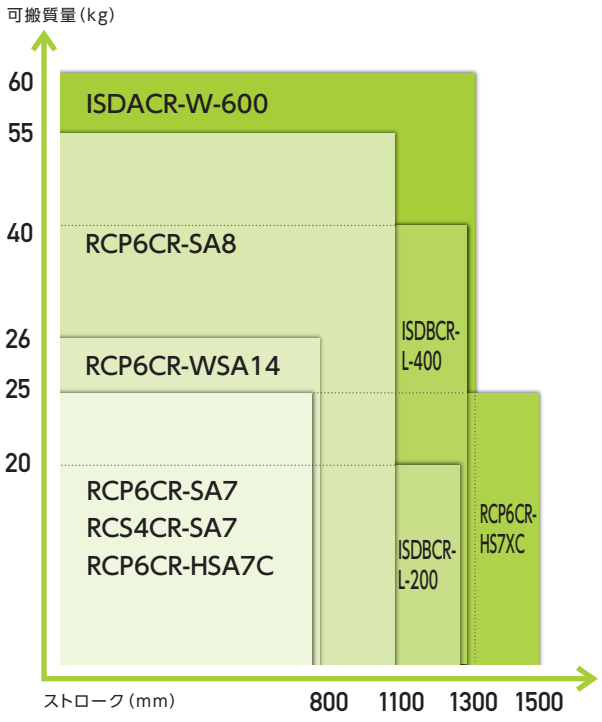
スライダータイプ

垂直搬送時

可搬質量 18kg以下



可搬質量 60kg以下



水平

ロッドタイプ

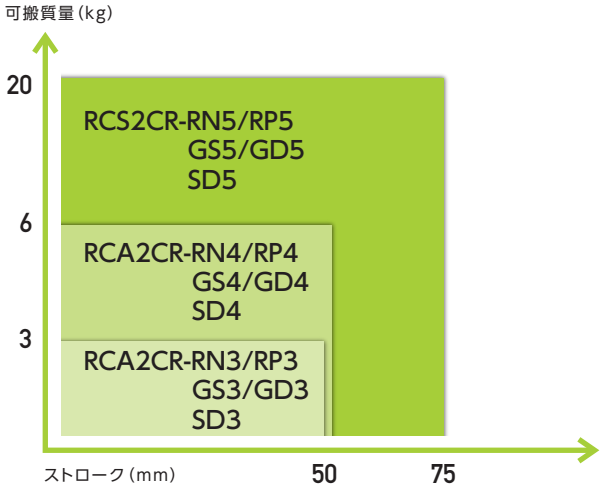
水平搬送時

垂直

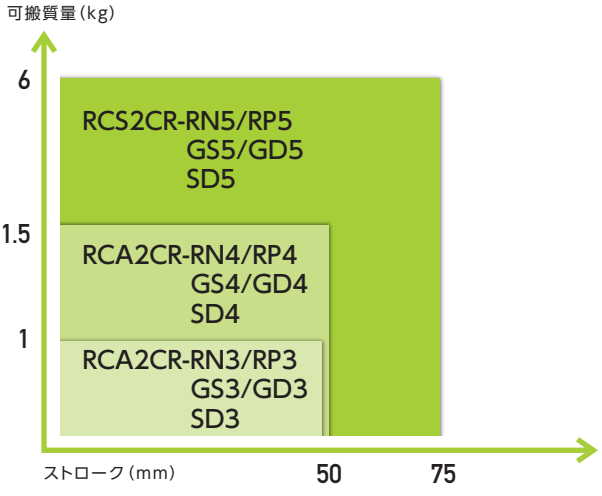
ロッドタイプ

垂直搬送時

可搬質量 20kg以下



可搬質量 6kg以下



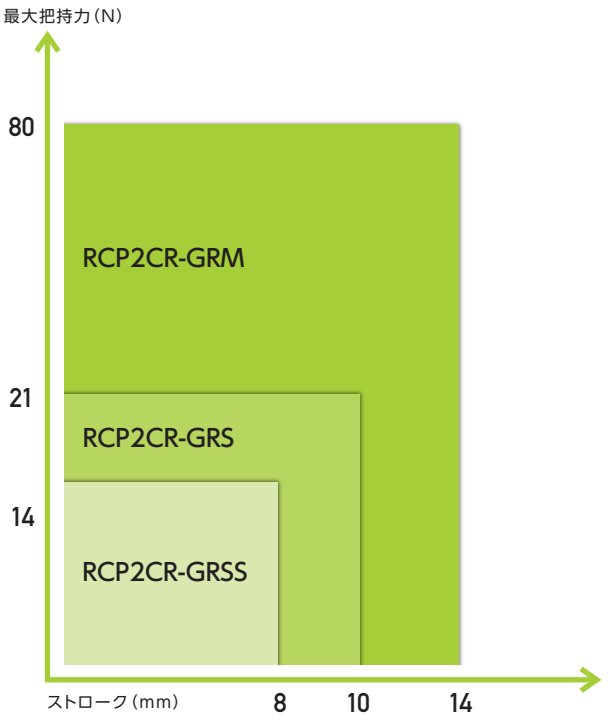
クリーン仕様 “ストローク”と“最大把持力”から選ぶ

スライド

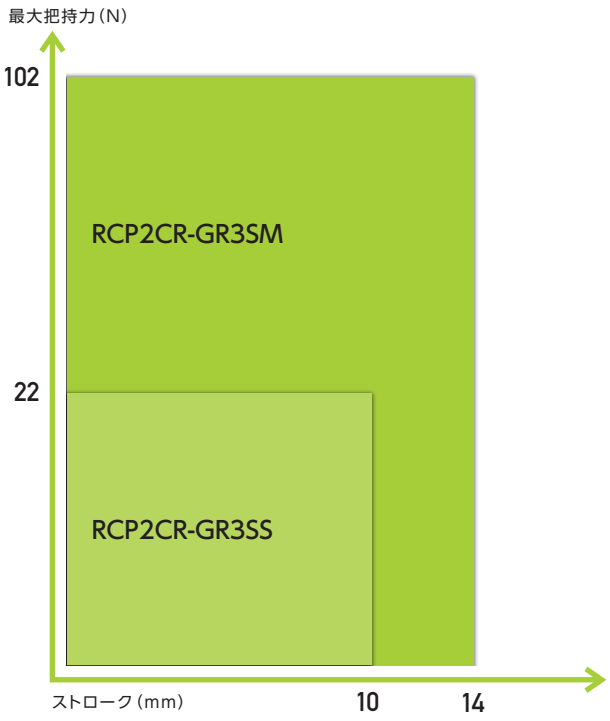
グリッパータイプ

スライドタイプ

二つ爪グリッパー



三つ爪グリッパー

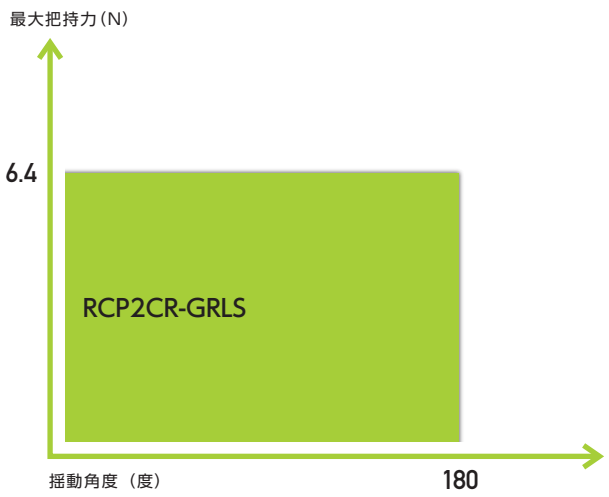


レバー

グリッパータイプ

レバータイプ

二つ爪グリッパー

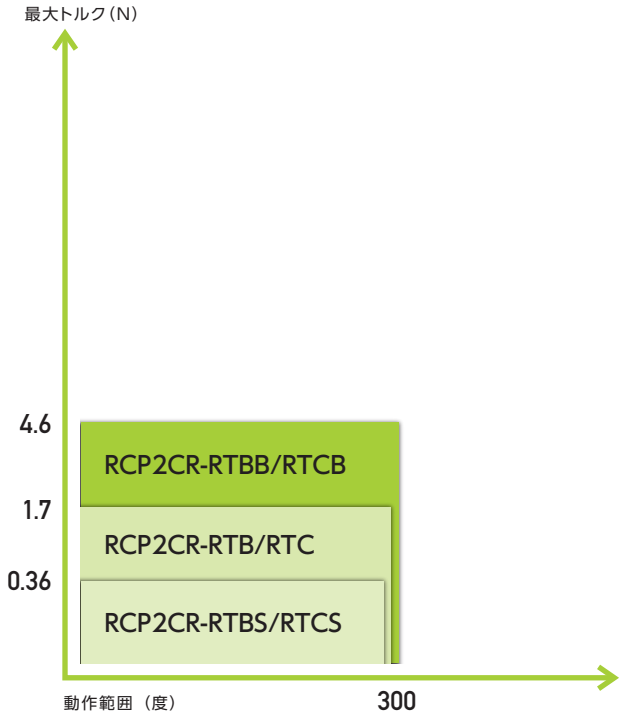


クリーン仕様 “動作範囲”と“最大トルク”から選ぶ

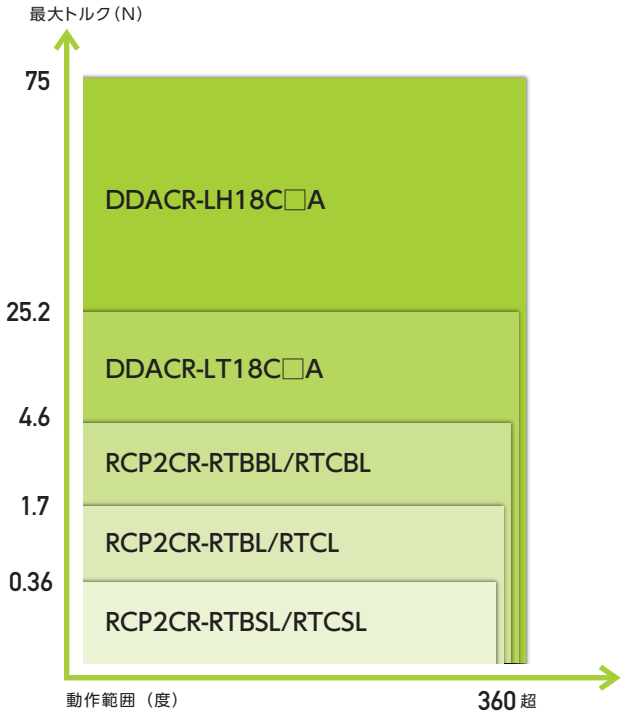
ロータリー

ロータリータイプ

動作範囲 330度



動作範囲 360度超(多回転)



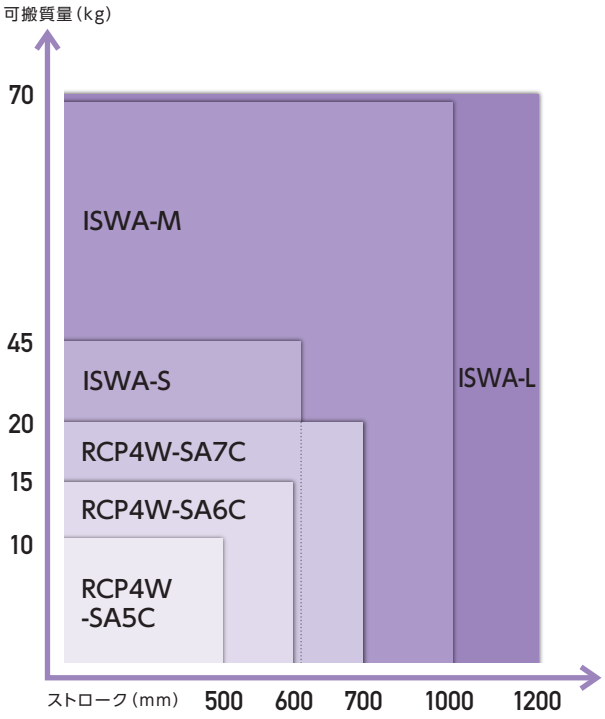
防塵防滴仕様 “ストローク”と“可搬質量”から選ぶ

水平

スライダータイプ

水平搬送時

水平 可搬質量70kg以下

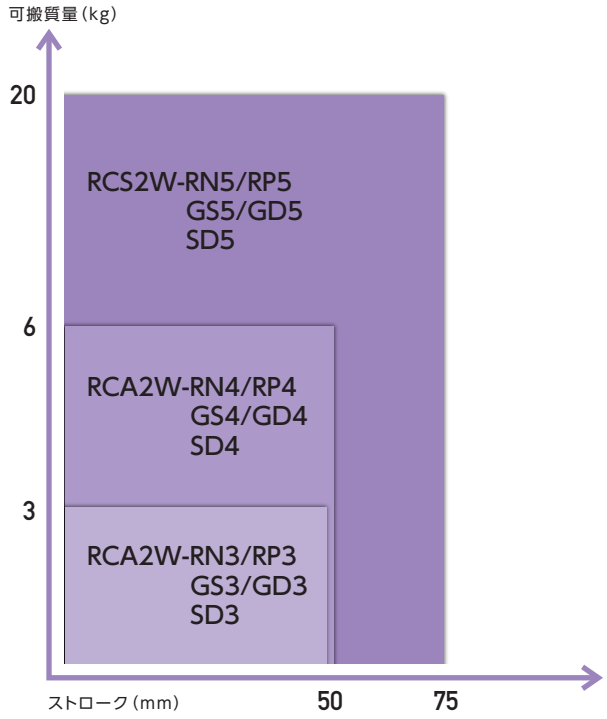


水平

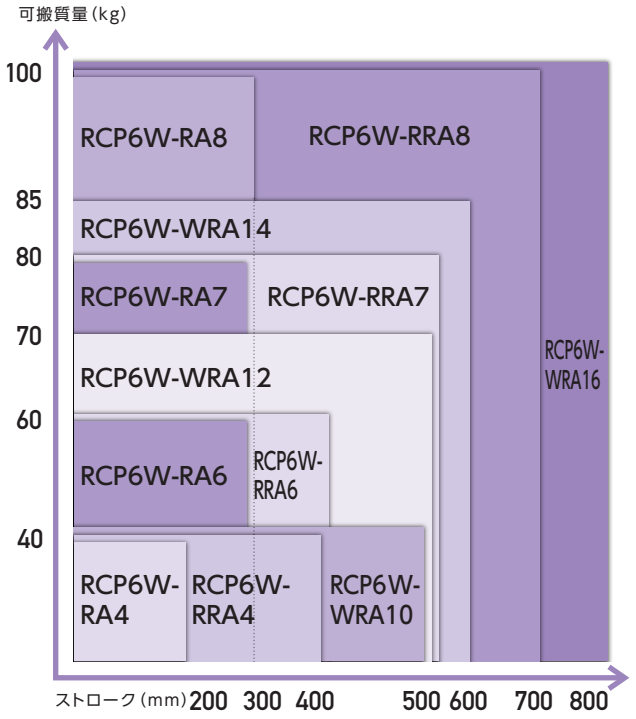
ロッドタイプ/ラジアルシリンダー

水平搬送時

水平 可搬質量 20kg以下



水平 可搬質量 100kg以下

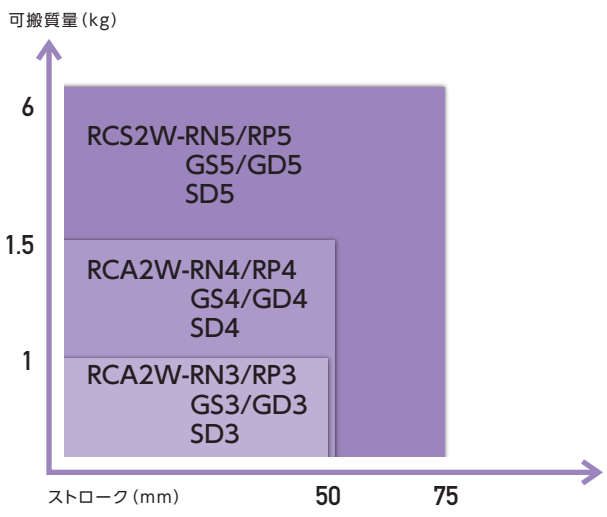


垂直

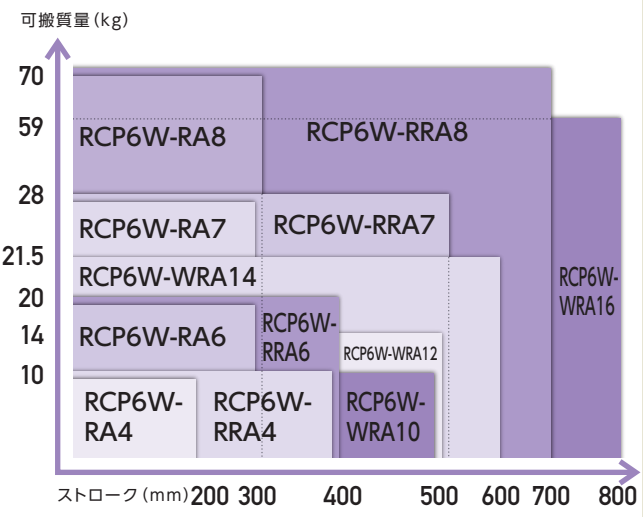
ロッドタイプ/ラジアルシリンダー

垂直搬送時

垂直 可搬質量 6kg以下



垂直 可搬質量 70kg以下



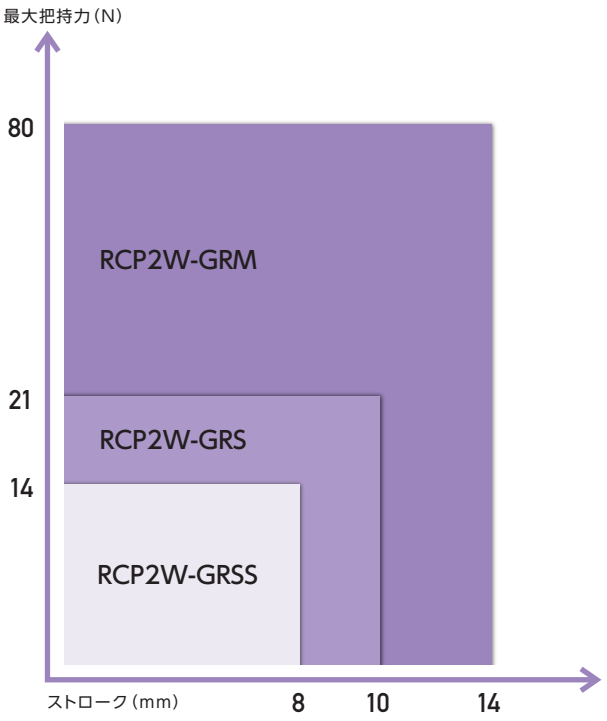
防塵防滴仕様 “ストローク”と“最大把持力”から選ぶ

スライド

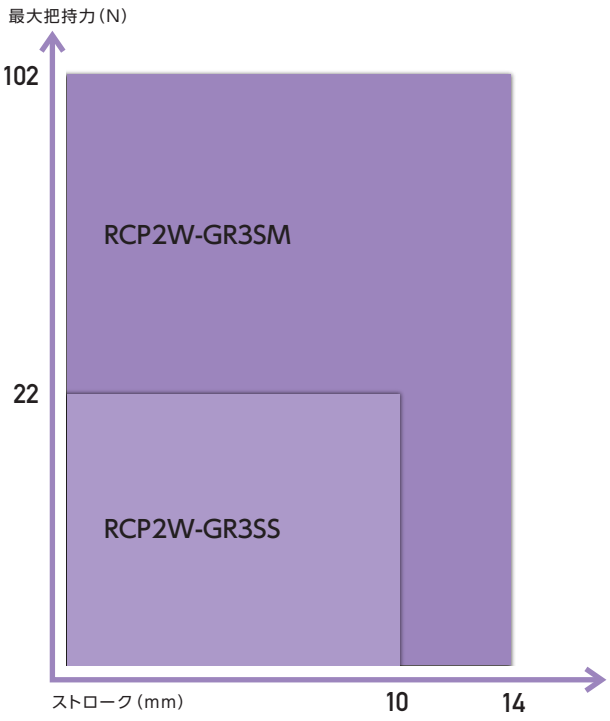
グリッパータイプ

スライドタイプ

二つ爪グリッパー



三つ爪グリッパー

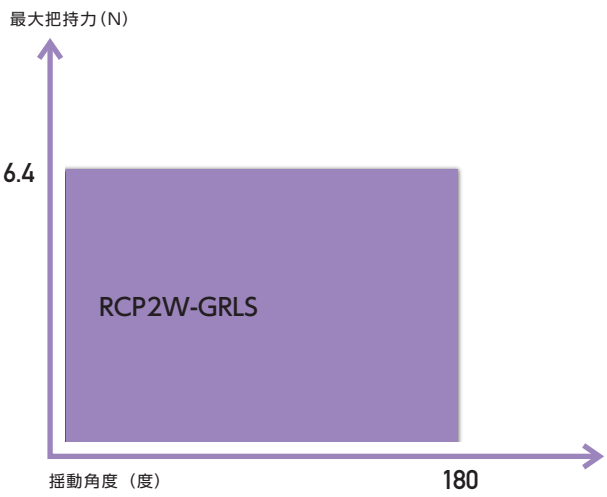


レバー

グリッパータイプ

レバータイプ

二つ爪グリッパー

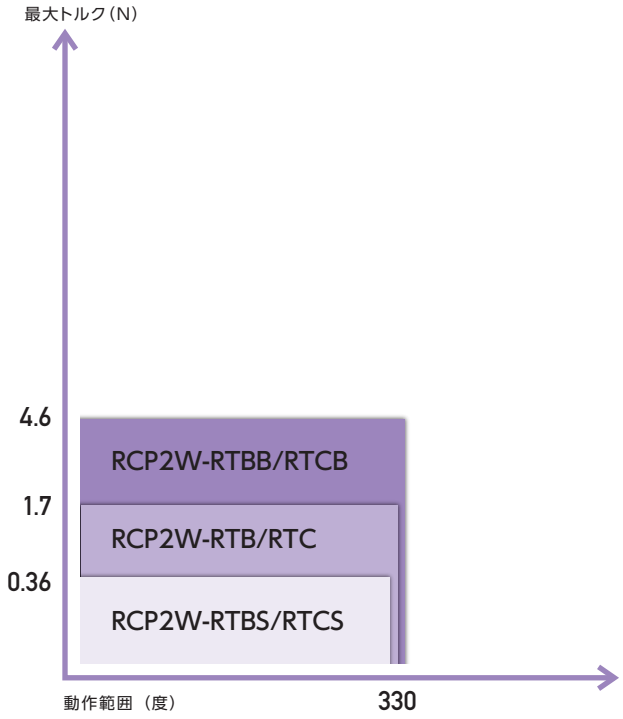


防塵防滴仕様 “動作範囲”と“最大トルク”から選ぶ

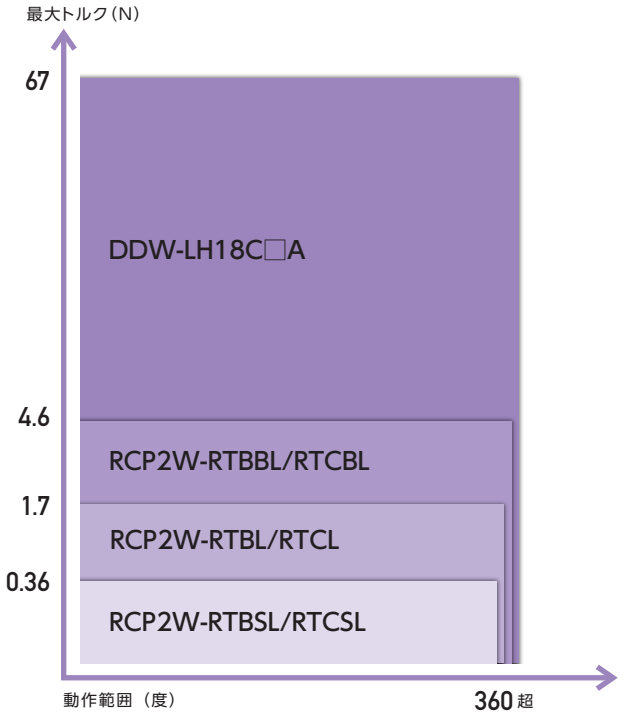
ロータリー

ロータリータイプ

動作範囲 330度



動作範囲 360度超(多回転)



スライダータイプ／クリーン仕様

RCP6CR-SA/HSA シリーズ

クリーン仕様 | ±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 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



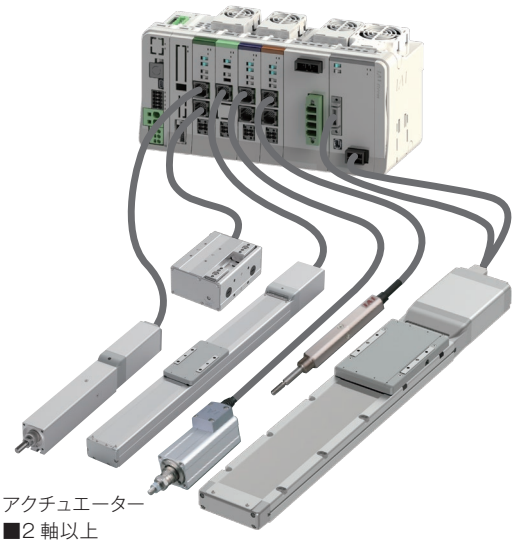
RCP6CR-SA4C 7 87
RCP6CR-SA6C 7 91
RCP6CR-SA7C 7 95
RCP6CR-SA8C 7 99
RCP6CR-HSA6C 7 103
RCP6CR-HSA6XC 7 109
RCP6CR-HSA7C 7 113
RCP6CR-HSA7XC 7 119

適応コントローラー

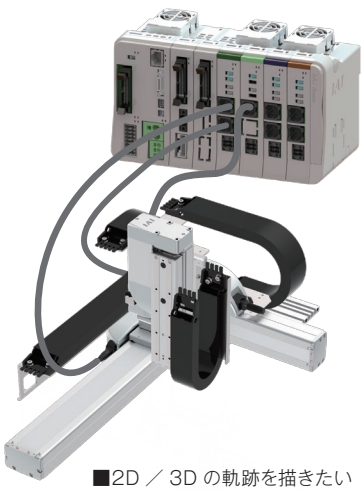
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）
PCON コントローラー 8 195	RCON コントローラー 8 57	RSEL コントローラー 8 105



アクチュエーター
■1 軸

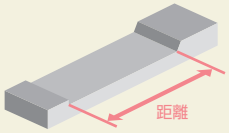


アクチュエーター
■2 軸以上



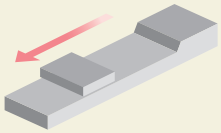
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

① ストローク



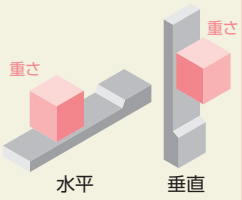
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）SA4Cは50～500mmを選択可

② 最高速度（動作速度）



※ストロークにより、最高速度は異なります。
例）SA4Cのリード16mm、ストローク500mmの場合、最高速度は875mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

③ 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
SA4C	50～300: 1260 / 350: 1060 / 400: 875	16	7	1.5	–	7 87
	50～300: 785 / 350: 675 / 400: 555	10	12	3		
	50～300: 390 / 350: 330 / 400: 275	5	14	5.5		
	50～300: 195 / 350: 165 / 400: 135	2.5	18	12		
SA6C	50～300: 1440〈1280〉 / 350: 1335〈1280〉 / 400: 1130 / 450: 970 / 500: 840 / 550: 735 / 600: 650 / 650: 575	20	15	1	–	7 91
	50～300: 900 / 350: 885 / 400: 735 / 450: 620 / 500: 535 / 550: 460 / 600: 405 / 650: 355 / 700: 315	12	28	2.5		
	50～300: 450 / 350: 435 / 400: 365 / 450: 305 / 500: 265 / 550: 230 / 600: 200 / 650: 175 / 700: 155	6	32	6		
	50～300: 225 / 350: 215 / 400: 180 / 450: 150 / 500: 130 / 550: 115 / 600: 100 / 650: 85 / 700: 75	3	40	16		
SA7C	50～300: 1200 / 400: 1095 / 450: 965 / 500: 850 / 550: 760	24	37	3	–	7 95
	50～300: 980〈840〉 / 350: 965〈840〉 / 400: 830 / 450: 720 / 500: 635 / 550: 560 / 600: 500	16	46	8		
	50～300: 490 / 350: 475 / 400: 410 / 450: 355 / 500: 315 / 550: 275 / 600: 245	8	51	16		
	50～300: 245〈210〉 / 350: 235〈210〉 / 400: 205 / 450: 175 / 500: 155 / 550: 135 / 600: 120	4	55	25		
SA8C	50～300: 1200〈850〉 / 400: 1155〈850〉 / 450: 1040〈850〉 / 500: 940〈850〉 / 550: 855〈850〉 / 600: 780 / 650: 715 / 700: 660	30	28	3	–	7 99
	50～300: 1000〈800〉 / 400: 950〈800〉 / 450: 860〈800〉 / 500: 770 / 550: 695 / 600: 630 / 650: 570 / 700: 520 / 750: 480 / 800: 440	20	60	4		
	50～300: 500 / 400: 480 / 450: 430 / 500: 385 / 550: 345 / 600: 310 / 650: 285 / 700: 260 / 750: 235 / 800: 220	10	70	25		
	50～300: 250 / 400: 240 / 450: 215 / 500: 190 / 550: 175 / 600: 155 / 650: 140 / 700: 130 / 750: 120 / 800: 110	5	80	55		
HSA6C	50～300: 1280〈1120〉 / 400: 1090 / 450: 940 / 500: 815 / 550: 715 / 600: 630 / 650: 560	20	15	1	–	7 103
	50～300: 900 / 350: 845 / 400: 705 / 450: 585 / 500: 515 / 550: 445 / 600: 390 / 650: 345 / 700: 315	12	29	2.5		
	50～300: 450 / 350: 415 / 400: 350 / 450: 295 / 500: 255 / 550: 220 / 600: 190 / 650: 170 / 700: 140	6	50	6		
	50～300: 225 / 350: 205 / 400: 170 / 450: 145 / 500: 125 / 550: 110 / 600: 95 / 650: 85 / 700: 70	3	42	16		
HSA6XC	50～300: 1120〈960〉 / 400: 970〈960〉 / 450: 940 / 500: 860 / 550: 790 / 600: 730 / 650: 640 / 700: 610 / 750: 580 / 800: 540 / 850: 470 / 900: 450 / 950: 430 / 1000: 400	20	15	1	–	7 109
	50～300: 800〈700〉 / 400: 770〈700〉 / 450: 680 / 500: 620 / 550: 560 / 600: 510 / 650: 460 / 700: 425 / 750: 380 / 800: 360 / 850: 330 / 900: 315 / 950: 285 / 1000: 270 / 1050: 250 / 1100: 235 / 1150: 220	12	28	2.5		
	50～300: 450 / 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		
	50～300: 225 / 400: 200 / 450: 190 / 500: 165 / 550: 145 / 600: 135 / 650: 125 / 700: 115	3	42	16		
HSA7C	50～300: 1230〈1080〉 / 400: 1080 / 450: 950 / 500: 840 / 550: 750	24	37	3	–	7 113
	50～300: 840 / 400: 820 / 450: 715 / 500: 625 / 550: 555 / 600: 495	16	48	8		
	50～300: 420 / 400: 405 / 450: 350 / 500: 310 / 550: 275 / 600: 245	8	61	16		
	50～300: 210 / 400: 195 / 450: 175 / 500: 150 / 550: 135 / 600: 120	4	55	25		
HSA7XC	50～300: 1080〈860〉 / 400: 990〈860〉 / 450: 920〈860〉 / 500: 850 / 550: 770 / 600: 735 / 650: 680 / 700: 635 / 750: 565 / 800: 550	24	37	3	–	7 119
	50～300: 700〈560〉 / 400: 645〈560〉 / 450: 590〈560〉 / 500: 555 / 550: 510 / 600: 470 / 650: 440 / 700: 420 / 750: 375 / 800: 355	16	48	8		
	50～300: 420 / 350: 375 / 400: 345 / 450: 310 / 500: 285 / 550: 255 / 600: 245 / 650: 230 / 700: 215 / 750: 190 / 800: 180 / 850: 170	8	53	16		
	50～300: 175〈140〉 / 400: 165〈140〉 / 450: 150〈140〉	4	53	25		

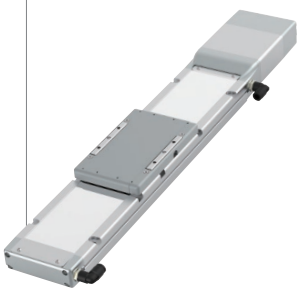
スライダータイプ／クリーン仕様

RCP6CR-WSA シリーズ

クリーン仕様 | ±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | バッテリーレスアブソ | モーターストレート | 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

RCP6CR-WSA10C
7 123



RCP6CR-WSA12C
7 127



RCP6CR-WSA14C
7 131



RCP6CR-WSA16C
7 135



適応コントローラー

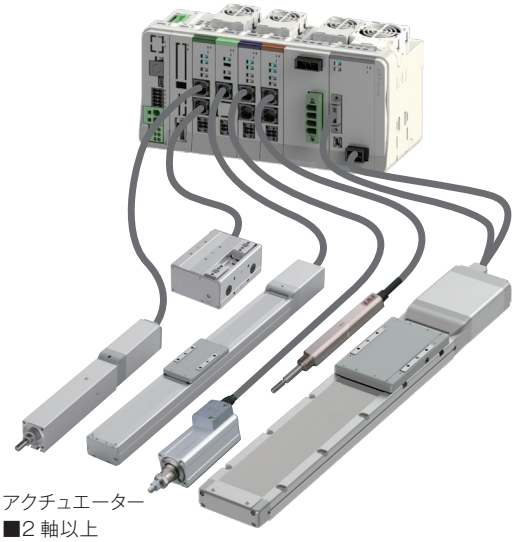
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



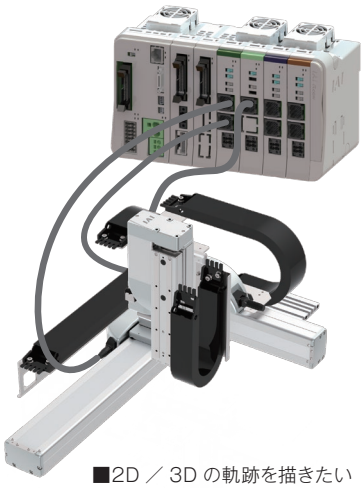
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



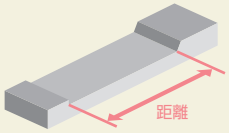
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



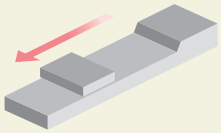
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



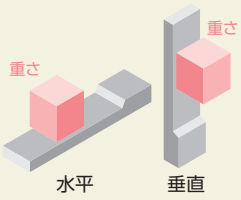
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WSA10Cは50～500mmを選択可

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500mmの場合、最高速度は660mm/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	16	4	–	–	7 123
	50～300: 610 / 350: 590 / 400: 490 / 450: 415	10	15	–		
	50～300: 390〈350〉 / 350: 355〈350〉 / 400: 290 / 450: 245 / 500: 205	5	28	3		
	50～300: 195〈175〉 / 350: 175 / 400: 145 / 450: 120 / 500: 100	2.5	40	10		
WSA12C	50～300: 800 / 350: 740 / 400: 650 / 450: 580 / 500: 520	20	12	–	–	7 127
	50～300: 600 / 350: 535 / 400: 465 / 450: 405 / 500: 355 / 550: 315 / 600: 285	12	25	–		
	50～300: 450〈400〉 / 350: 435〈400〉 / 400: 365 / 450: 310 / 500: 265 / 550: 230 / 600: 200 / 650: 175 / 700: 155 / 750: 140	6	40	9		
	50～300: 225 / 350: 215 / 400: 180 / 450: 150 / 500: 130 / 550: 115 / 600: 100 / 650: 85 / 700: 75 / 750: 70	3	60	18		
WSA14C	50～300: 700 / 350: 665	24	25	–	–	7 131
	50～300: 560 / 400: 550 / 450: 490 / 500: 440	16	50	–		
	50～300: 420〈350〉 / 350: 400〈350〉 / 400: 350 / 450: 305 / 500: 270 / 550: 240 / 600: 215	8	65	14		
	50～300: 210〈175〉 / 350: 200〈175〉 / 400: 170 / 450: 150 / 500: 135 / 550: 120 / 600: 105	4	80	26		
WSA16C	50～300: 720 / 350: 715 / 400: 645 / 450: 590 / 500: 535 / 550: 490 / 600: 450 / 650: 415	20	50	–	–	7 135
	50～300: 450〈240〉 / 350: 440〈240〉 / 400: 395〈240〉 / 450: 355〈240〉 / 500: 320〈240〉 / 550: 290〈240〉 / 600: 265〈240〉 / 650: 240 / 700: 225 / 750: 205	10	70	15		
	50～300: 195〈170〉 / 350: 175〈170〉 / 400: 160 / 450: 145 / 500: 130 / 550: 120 / 600: 110 / 650: 100	5	100	50		

スライダータイプ／クリーン仕様

RCP4CR シリーズ

クリーン仕様　モーターストレート　24v パルスモーター

RCP4CR-SA3C
7 139



RCP4CR-SA5C
7 143



適応コントローラー

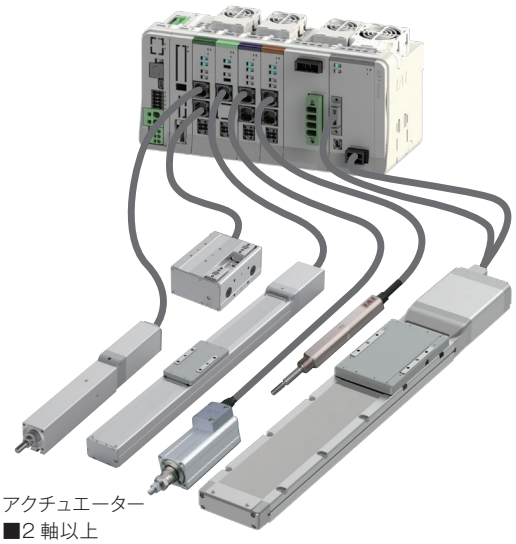
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



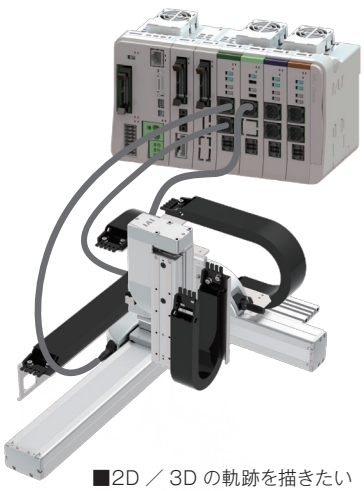
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



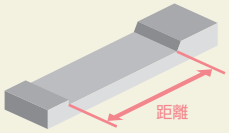
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



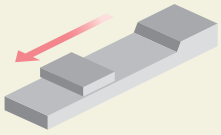
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



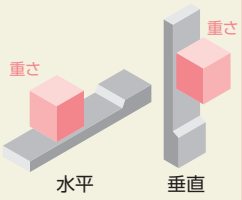
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) SA3Cは25～300mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) SA3Cのリード6mm、ストローク300mmの場合、最高速度は420mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 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、〈 〉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
		25	50～300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800					
RCP4CR	SA3C	420												6	3	1.5	–	7 139
		280												4	5	2.5		
		140												2	8	3.5		
	SA5C		1440〈1280〉				1225	1045	900	785	690	610		20	6.5	1	–	7 143
			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		

スライダータイプ／クリーン仕様

RCS4CR/RCS3CR シリーズ

クリーン仕様　バッテリーレスアブソ　モーターストレート　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

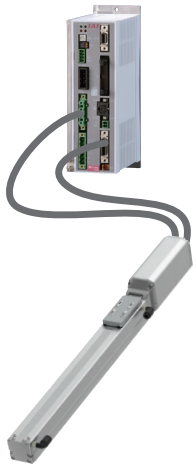
RCS4CR-SA4C 7 149
RCS4CR-SA6C 7 153
RCS4CR-SA7C 7 157
RCS4CR-SA8C 7 161
RCS4CR-WSA10C 7 165
RCS4CR-WSA12C 7 169
RCS4CR-WSA14C 7 173
RCS4CR-WSA16C 7 177
RCS3CR-SA8C 7 181
RCS3CR-SS8C 7 185



適応コントローラー

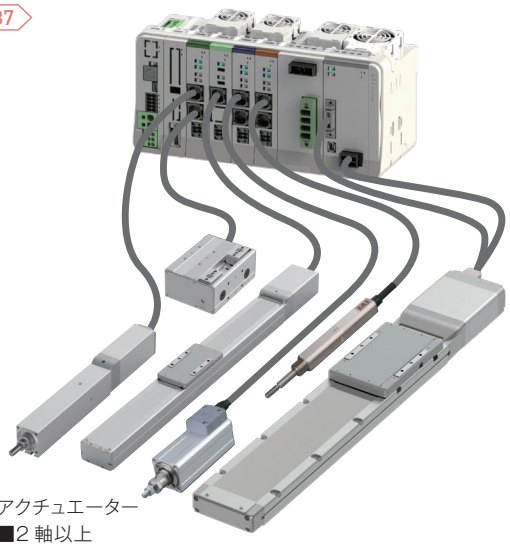
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287



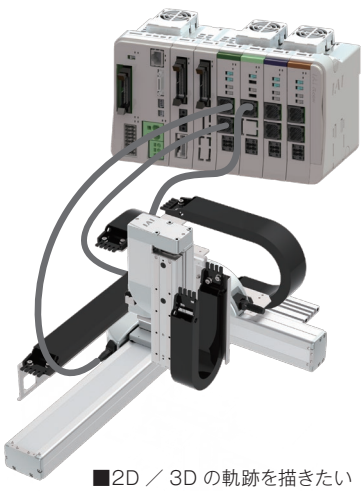
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



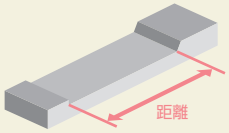
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



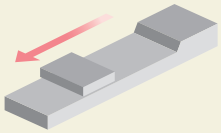
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



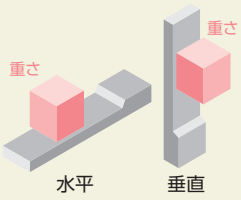
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）SA4Cは50～500mmを選択可

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

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 50～350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	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
RCS4CR	SA4C	960			875													16	10	3	–	7 149
		600			555													10	14	5		
		300			275													5	17	8		
		150			135													2.5	20	12		
	SA6C	1200				1130	970	840	735	650	575							20	18	6	–	7 153
		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		
	SA7C	1500				1440	1240	1095	965	850	760							24	30	7	–	7 157
		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		
	SA8C	1200						1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440	20	60	20	–	7 161
		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		
	WSA10C	960	930	775	660													16	7	–	–	7 165
		600	590	490	415													10	16	3		
		300	290	245	205													5	27	5		
		150	145	120	100													2.5	40	10		
	WSA12C	1200				1130	970	840	740	650	580	520						20	15	3	–	7 169
		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		
	WSA14C	1440				1420	1220	1060	930	830	740	665						24	20	2.5	–	7 173
		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		
	WSA16C	1200						1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415	20	60	20	–	7 177
		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		
RCS3CR	SA8C（100W）	1800							1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	30	8	2	–	7 181
		1200							1010	890	790	710	640	580	530	480	440	20	20	4		
		600							500	440	390	350	320	290	260	240	220	10	40	8		
		300							250	220	190	170	160	140	130	120	110	5	80	16		
	SA8C（150W）	1800							1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	30	12	3	–	
		1200							1010	890	790	710	640	580	530	480	440	20	30	6		
		600							500	440	390	350	320	290	260	240	220	10	60	12		
	SS8C（100W）	1800						1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775			30	8	2	–	
		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	–	7 185
		1200						1105	970	860	770	690	625	565	515			20	30	6		
		600						550	485	430	385	345	310	280	255			10	60	12		

スライダータイプ／クリーン仕様

ISDBCR/ISPDBCR シリーズ

クリーン仕様　±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

バッテリーレス アブソリュートエンコーダー

ISDBCR-S-60 7 191
ISDBCR-M-100 7 195
ISDBCR-M-200 7 199
ISDBCR-MX-200 7 203
ISDBCR-L-200 7 207
ISDBCR-L-400 7 211
ISDBCR-LX-200 7 215
ISDBCR-LX-400 7 219
ISDBCR-S□□□-ESD 7 223
ISDBCR-M□□□-ESD 7 227
ISDBCR-L□□□-ESD 7 231



適応コントローラー

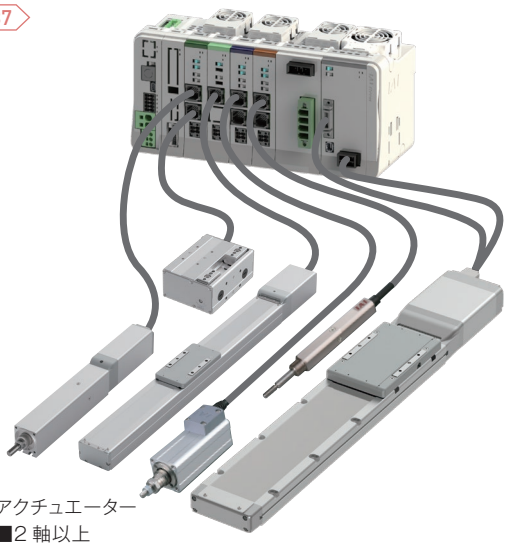
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー 8 257 8 287



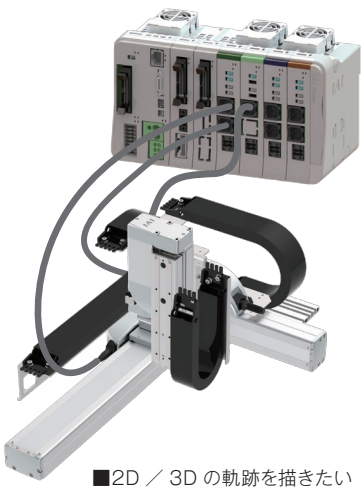
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



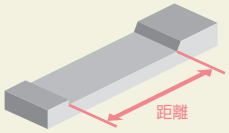
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



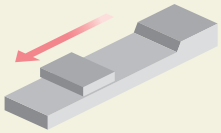
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



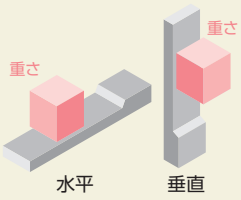
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) S-60は100～800mmを選択可

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800mmの場合、最高速度は480mm/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
	100～500 / 550 / 600 / 650 / 700 / 750 / 800 / 850 / 900 / 950 / 1000 / 1050 / 1100 / 1150 / 1200 / 1250 / 1300					
S-60	960 920 795 690 610 540 480	16	13	3	–	7 191
	480 460 400 345 305 270 240	8	27	6		
	240 230 200 170 150 135 120	4	55	14		
M-100	1800 1630 1440 1280 1150 1035 935 850 780 715 660	30	15	2	–	7 195
	1200 1085 960 855 765 690 625 570 520 475 440	20	23	4		
	600 545 480 430 380 345 310 285 260 240 220	10	45	10		
	300 270 240 215 190 170 155 140 130 120 110	5	85	20		
M-200	1800 1630 1440 1280 1150 1035 935 850 780 715 660	30	30	6	–	7 199
	1200 1085 960 855 765 690 625 570 520 475 440	20	45	10		
	600 545 480 430 380 345 310 285 260 240 220	10	90	20		
	300 270 240 215 190 170 155 140 130 120 110	5	110	40		
L-200	1800 1700 1540 1410 1290 1185 1095 1015 940 875 815	40	15	2.5	–	7 207
	1200 1165 1045 940 850 770 705 645 595 545 505 470 440 410	20	45	9		
	600 585 520 470 425 385 350 320 295 275 255 235 220 205	10	90	20		
L-400	1800 1700 1540 1410 1290 1185 1095 1015 940 875 815	40	40	8	–	7 211
	1200 1165 1045 940 850 770 705 645 595 545 505 470 440 410	20	90	20		
	600 585 520 470 425 385 350 320 295 275 255 235 220 205	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
	800～950 / 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					
MX-200	1800 1650 1500 1425 1200 1050 900 825 750 675	30	30	–	–	7 203
	1200 1100 1000 950 800 700 600 550 500 450	20	45	–		
LX-200	1800 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 820 740 680	40	15	–	–	7 215
	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 410 370 340	20	45	–		
LX-400	1800 1660 1480 1300 1180 1080 980 880 820 740 680	40	40	–	–	7 219
	1200 1150 1000 950 830 740 650 590 540 490 440 410 370 340	20	90	–		

スライダータイプ／クリーン仕様

ISDACR シリーズ

クリーン仕様　200V ACサーボモーター

ISDACR-W-600
7 237



ISDACR-W-750
7 241



ISDACR-WX-600
7 245



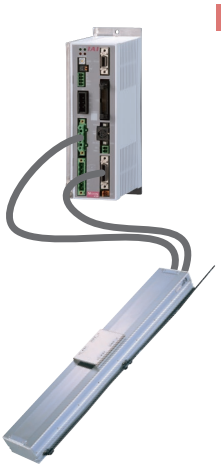
ISDACR-WX-750
7 249



適応コントローラー

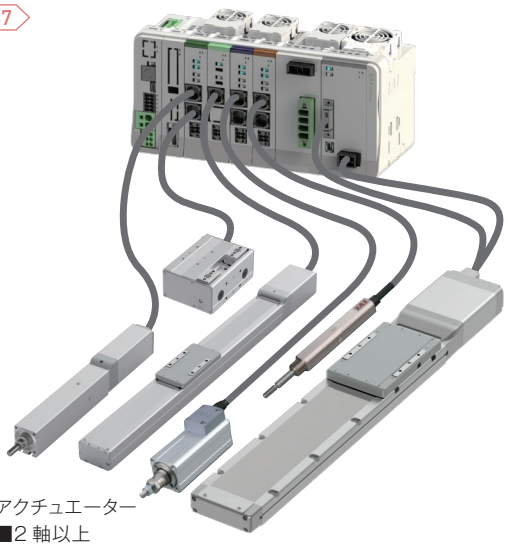
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

SCON/SCON2 コントローラー
8 257
8 287



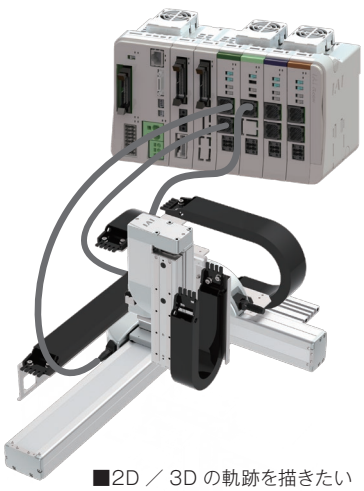
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー
8 57



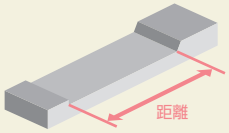
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー
8 105



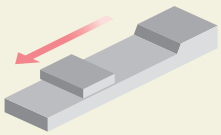
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



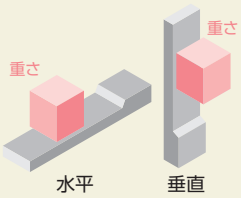
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) W-600は100～1300mmを選択可

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) W-600のリード40mm、ストローク1300mmの場合、最高速度は840mm/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

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 100～700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	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
ISDACR	W-600	2000	1965	1605	1335	1130	970	840							40	60	14	–	7 237
		1000	980	800	665	565	485	420							20	120	29		
		500	490	400	330	280	240	210							10	150	60		
	W-750	2000							1780	1525	1320				50	60	14	–	7 241
		1250					1050		890	760	660				25	120	29		

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 900~1300	1350 1400	1450 1500	1550 1600	1650 1700	1750 1800	1850 1900	1950 2000	2050 2100	2150 2200	2250 2300	2350 2400	2450 2500	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
ISDACR	WX-600	2000	1965	1725	1530	1365	1225	1100	1005	915	840	770	710	655	40	60	–	–	7 245
		1000	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325	20	120	–		
	WX-750	2000					1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035	50	60	–	–	7 249
		1250			1200	1075	965	870	790	720	660	605	555	515	25	120	–		

ロッドタイプ／クリーン仕様

RCA2CR シリーズ

クリーン仕様　24V ACサーボモーター

RCA2CR-RN3NB 7 255
RCA2CR-RN4NB 7 271



RCA2CR-RP3NB 7 257
RCA2CR-RP4NB 7 273



RCA2CR-GS3NB 7 259
RCA2CR-GS4NB 7 275



RCA2CR-GD3NB 7 263
RCA2CR-GD4NB 7 279



RCA2CR-SD3NB 7 267
RCA2CR-SD4NB 7 283



RCS2CR シリーズ

クリーン仕様　200V ACサーボモーター

RCS2CR-RN5NB 7 289



RCS2CR-RP5NB 7 291



RCS2CR-GS5NB 7 293



RCS2CR-GD5NB 7 297



RCS2CR-SD5NB 7 301



適応コントローラー

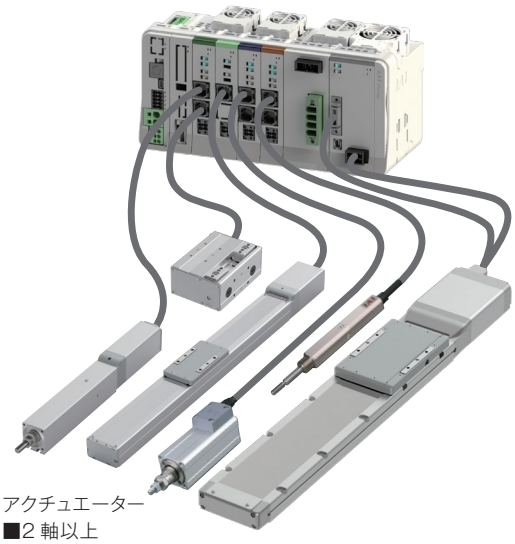
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

ACON/SCON/SCON2 コントローラー 8 233 8 257 8 287



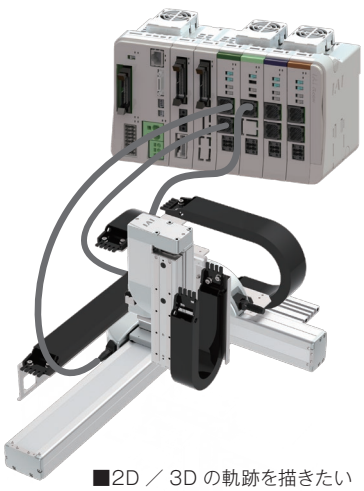
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



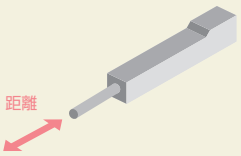
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



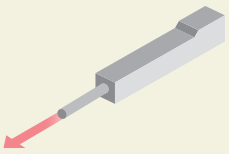
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



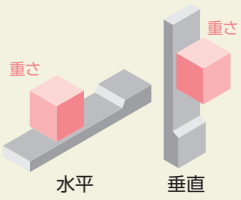
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RN3NBは30、50mmを選択可

2 最高速度（動作速度）



※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 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、〈 〉は垂直使用の場合 30	50	75	リード（mm）	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
RCA2CR	RN3NB	200			4	42.7	0.75	0.25	–	7 255
		100			2	85.5	1.5	0.5		
		50			1	170.9	3	1		
	RN4NB	270〈220〉	300		6	33.8	2	0.5	–	7 271
		200			4	50.7	3	0.75		
		100			2	101.5	6	1.5		
	RP3NB	200			4	42.7	0.75	0.25	–	7 257
		100			2	85.5	1.5	0.5		
		50			1	170.9	3	1		
	RP4NB	270〈220〉	300		6	33.8	2	0.5	–	7 273
		200			4	50.7	3	0.75		
		100			2	101.5	6	1.5		
	GS3NB	200			4	42.7	0.75	0.25	–	7 259
		100			2	85.5	1.5	0.5		
		50			1	170.9	3	1		
	GS4NB	270〈220〉	300		6	33.8	2	0.5	–	7 275
		200			4	50.7	3	0.75		
		100			2	101.5	6	1.5		
	GD3NB	200			4	42.7	0.75	0.25	–	7 263
		100			2	85.5	1.5	0.5		
		50			1	170.9	3	1		
	GD4NB	270〈220〉	300		6	33.8	2	0.5	–	7 279
		200			4	50.7	3	0.75		
		100			2	101.5	6	1.5		
	SD3NB	200			4	42.7	0.75	0.25(注1)	–	7 267
		100			2	85.5	1.5	0.5(注1)		
		50			1	170.9	3	1(注1)		
	SD4NB	240〈220〉	300		6	33.8	2	0.5(注1)	–	7 283
		200			4	50.7	3	0.75(注1)		
		100			2	101.5	6	1.5(注1)		
RCS2CR	RN5NB		280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5	–	7 289
			250〈230〉	250	5	178	10	3		
			125		2.5	356	20	6		
	RP5NB		280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5	–	7 291
			250〈230〉	250	5	178	10	3		
			125		2.5	356	20	6		
	GS5NB		280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5	–	7 293
			250〈230〉	250	5	178	10	3		
			125		2.5	356	20	6		
	GD5NB		280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5	–	7 297
			250〈230〉	250	5	178	10	3		
			125		2.5	356	20	6		
	SD5NB		280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5(注1)	–	7 301
			250〈230〉	250	5	178	10	3(注1)		
			125		2.5	356	20	6(注1)		

（注1）本体側固定の場合

グリッパー／クリーン仕様

RCP2CR シリーズ

クリーン仕様　スライド　レバー　24V パルスモーター

RCP2CR-GRSS
7 307



RCP2CR-GRLS
7 319



RCP2CR-GRS
7 311



RCP2CR-GRM
7 315



RCP2CR-GR3SS
7 321



RCP2CR-GR3SM
7 325

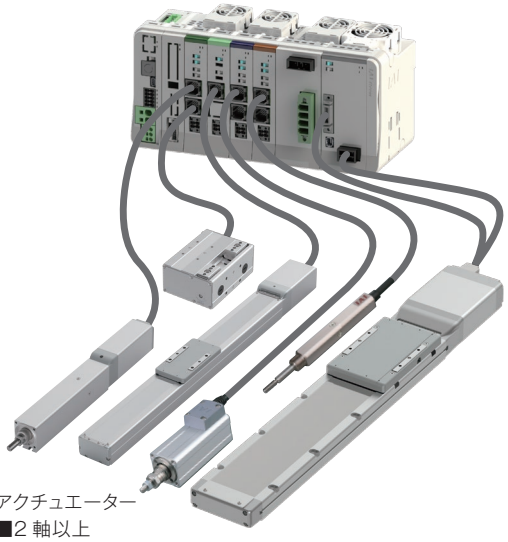


適応コントローラー

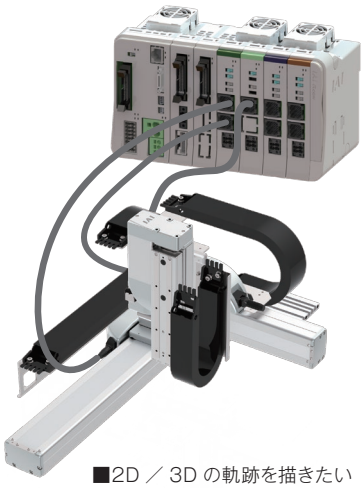
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）
PCON コントローラー 8 195	RCON コントローラー 8 57	RSEL コントローラー 8 105



アクチュエーター
■1 軸

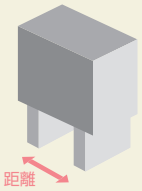


アクチュエーター
■2 軸以上



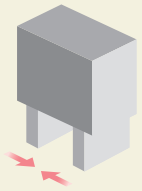
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク（両側）

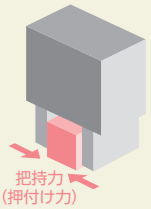


※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）GRSSは8mmを選択可

2 最高速度（片側）



3 最大把持力（両側）



タイプ	ストロークと最高速度（mm/s）※帯の長さ=ストローク　※帯の中の数字=ストローク別の最高速度				最大把持力（N）	標準価格	掲載ページ
	8mm	10mm	14mm	180度			
GRSS	78				14	–	7 307
GRLS				600	6.4	–	7 319
GRS		33			21	–	7 311
GRM			36		80	–	7 315
GR3SS		40			22	–	7 321
GR3SM			50		102	–	7 325

ロータリー／クリーン仕様

RCP2CR シリーズ

クリーン仕様　24v パルスモーター

RCP2CR-RTBS
7 331



RCP2CR-RTB
7 335



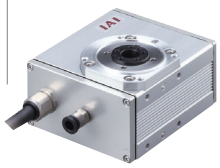
RCP2CR-RTBB
7 339



RCP2CR-RTCS
7 343



RCP2CR-RTC
7 347



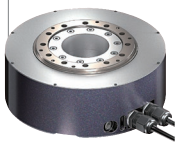
RCP2CR-RTCB
7 351



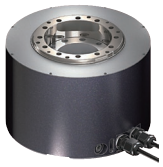
DDACR シリーズ

クリーン仕様　ダイレクトドライブモーター

DDACR-LT18C□A
7 355



DDACR-LH18C□A
7 359



適応コントローラー

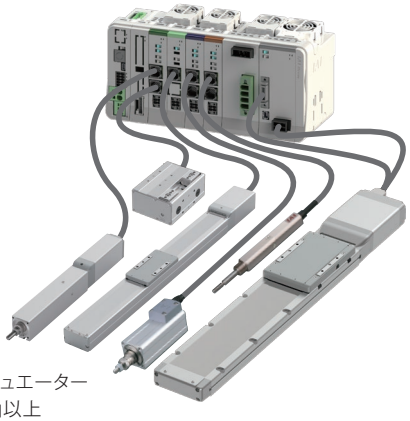
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON/SCON/SCON2 コントローラー
8 195　8 257　8 287



アクチュエーター
■1 軸

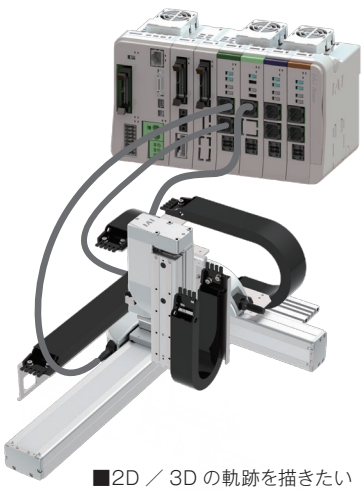
RCON コントローラー
8 57



アクチュエーター
■2 軸以上

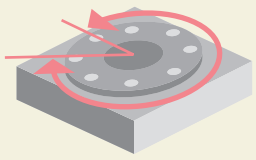
【ご注意】DDACR シリーズは、動作タイプや分解能によって接続可能なコントローラーが異なります。
詳細は各アクチュエーターページをご確認ください。

RSEL コントローラー
8 105



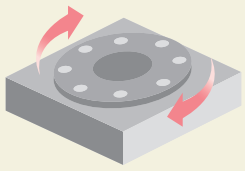
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 動作範囲

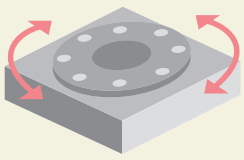


※帯の長さは、動作可能な回転角度を表示しています。

2 最高速度（回転速度）



3 許容慣性モーメント



※回転速度によって許容慣性モーメントは異なります。

シリーズ	タイプ	動作範囲（度）と最高速度（度/s） 300	330	360	多回転	最大トルク（N）	許容慣性モーメント（kg・m²）	標準価格	掲載ページ
RCP2CR	RTBS RTCS	400 266				0.24 0.36	0.0023 0.0035	–	7 331 7 343
	RTBSL RTCSL	400 266				0.24 0.36	0.0023 0.0035	–	
	RTB RTC	600 400				1.1 1.7	0.01 0.015	–	7 335 7 347
	RTBL RTCL	600 400				1.1 1.7	0.01 0.015	–	
	RTBB RTCB	600 400				3.0 4.6	0.02 0.03	–	7 339 7 351
	RTCBL RTBBL	600 400				3.0 4.6	0.02 0.03	–	
DDACR	LT18C□A	1800				25.2	0.6	–	7 355
	LH18C□A	1440				75	1.8	–	7 359

スカラロボット／クリーン仕様

IXP シリーズ

クリーン仕様　バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター

IXP-3C3515
IXP-4C3515 7 365



IXP-3C4515
IXP-4C4515 7 371



IXP-3C5520
IXP-4C5520 7 377



IXP-3C6520
IXP-4C6520 7 383



IXA シリーズ

クリーン仕様　バッテリーレスアブソ　200v ACサーボモーター

IXA-4NSC3015 7 389



IXA-4NSC4518
IXA-4NSC4533 7 393



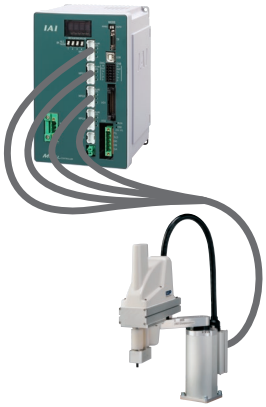
IXA-4NSC6018
IXA-4NSC6033 7 399



適応コントローラー

IXPシリーズ

MSEL コントローラー 8 317

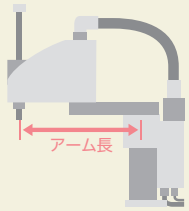


IXAシリーズ

XSEL2 コントローラー 8 331

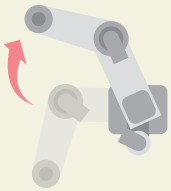


1 アーム長



※第1アーム回転中心から
第3、4軸回転中心までの最大距離です。

2 合成最高速度



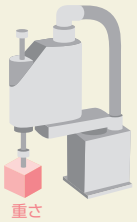
※第1アーム、第2アームの合成最高速度です。
※動作条件によって、速度は異なります。

3 標準サイクルタイム



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

4 可搬質量



※加減速度によって、
可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	アーム長(mm)と合成最高速度(mm/s) ※帯の長さ=アーム長 ※帯の中の数字=第1／第2アーム長の最高速度 300	350	400	450	500	550	600	650	標準サイクルタイム(秒)	可搬質量(kg) 定格	最大	上下軸ストローク(mm) 標準	標準価格	掲載ページ
IXP	3C3515		2399							0.76	1	3	150	–	7 365
	4C3515		2399							0.76	1	3	150	–	
	3C4515				2194					0.74	1	3	150	–	7 371
	4C4515				2194					0.74	1	3	150	–	
	3C5520						2501			0.79	2	6	200	–	7 377
	4C5520						2501			0.79	2	6	200	–	
	3C6520								2314	0.93	2	6	200	–	7 383
	4C6520								2314	0.93	2	6	200	–	
IXA	4NSC3015	6032								0.27	–	6	150	–	7 389
	4NSC4518				6623					0.28	–	8	180	–	7 393
	4NSC4533				6623					0.28	–	8	330	–	
	4NSC6018							6414		0.27	–	10	180	–	7 399
	4NSC6033							6414		0.27	–	10	330	–	

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

スライダータイプ／防塵防滴仕様

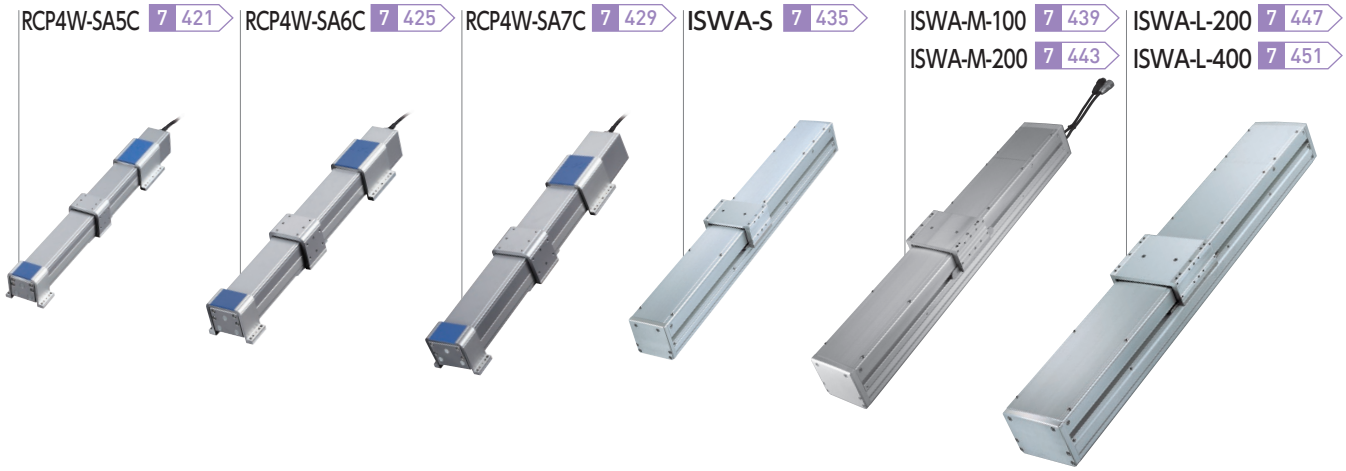
RCP4W シリーズ

防塵・防滴　モーターストレート　24v パルスモーター

ISWA シリーズ

防塵・防滴　モーターストレート　200v ACサーボモーター

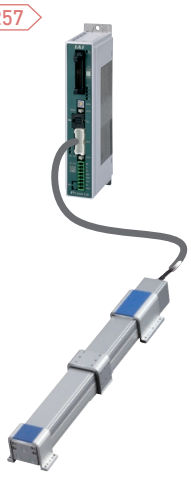
RCP4W-SA5C 7 421
RCP4W-SA6C 7 425
RCP4W-SA7C 7 429
ISWA-S 7 435
ISWA-M-100 7 439
ISWA-M-200 7 443
ISWA-L-200 7 447
ISWA-L-400 7 451



適応コントローラー

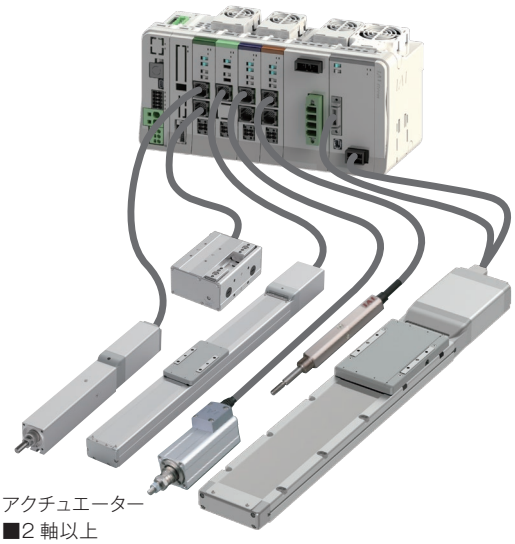
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON/SCON/SCON2 コントローラー
8 195　8 257
8 287



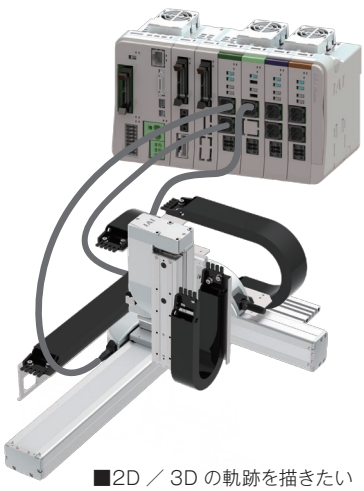
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



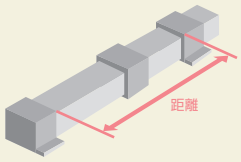
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



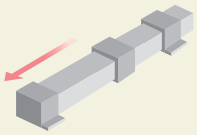
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



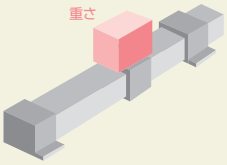
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) SA5Cは100～500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) ISWA-Sは
ストローク600mmの場合、最高速度は760mm/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

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	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
		100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 650 700					
RCP4W	SA5C	330	10	5	–	–	7 421
		165	5	10	–		
	SA6C	400	12	7.5	–	–	7 425
		200	6	15	–		
	SA7C	530	16	10	–	–	7 429
		265	8	20	–		

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	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
		100~500 550 600 650 700 750 800 850 900 950 1000 1050 1100 1150 1200					
ISWA	S	800 760	16	7	–	–	7 435
		400 380	8	20	–		
		200 190	4	45	–		
	M-100	500 455 365 300 250	10	30	–	–	7 439
		250 225 180 150 125	5	70	–		
	M-200	1000 915 735 600 500	20	30	–	–	7 443
		500 455 365 300 250	10	70	–		
	L-200	1000 930 765 640 545 465	20	30	–	–	7 447
		500 465 380 320 270 230	10	70	–		
	L-400	1000 930 765 640 545 465	20	70	–	–	7 451

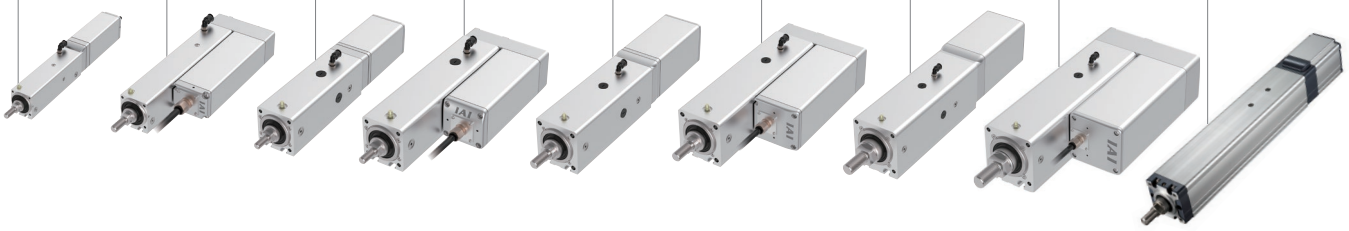
ロッドタイプ・ラジアルシリンダー／防塵防滴仕様

RCP6W/RCP5W シリーズ

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　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

RCP6W-RA4C 7 457
RCP6W-RA4R 7 505
RCP6W-RA6C 7 461
RCP6W-RA6R 7 509
RCP6W-RA7C 7 465
RCP6W-RA7R 7 513
RCP6W-RA8C 7 469
RCP6W-RA8R 7 517
RCP5W-RA10C 7 553



適応コントローラー

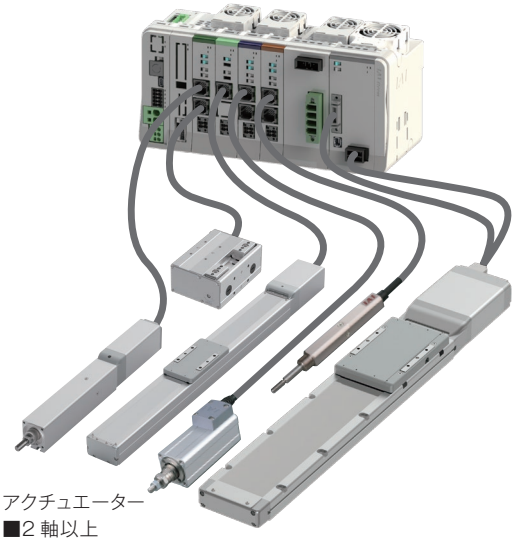
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



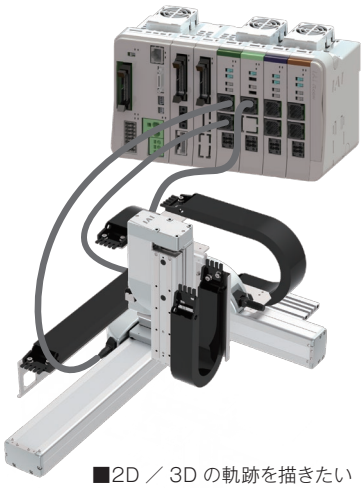
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



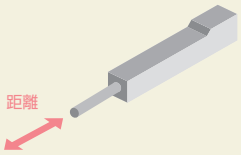
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



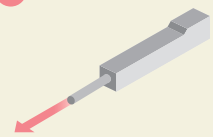
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



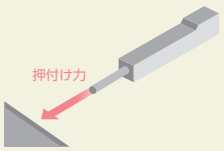
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RA4Cは 50～200mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



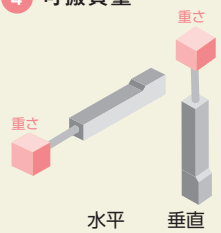
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RA4Cのリード10mm、ストローク200mmの場合、最高速度は525mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。
※【 】内は環境温度5℃以下の場合

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-321ページをご確認ください。

4 可搬質量



※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

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、〈 〉は垂直使用の場合	リード(mm)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
RCP6W	RA4C	525〈435〉【435】	10	–	77	11	2	–	7 457
		350【260】	5	–	155	23	4		
		175〈150〉【130】	2.5	–	310	40	10		
	RA4R	525〈435〉【435】	10	–	77	11	2	–	7 505
		350【260】	5	–	155	23	4		
		175〈150〉【130】	2.5	–	310	40	10		
	RA6C	630〈525〉【525】	12	–	93	25	4	–	7 461
		420〈370〉【315】	6	–	185	40	10		
		210【105】	3	–	370	60	20		
	RA6R	630〈525〉【525】	12	–	93	25	4	–	7 509
		420〈370〉【315】	6	–	185	40	10		
		210【105】	3	–	370	60	20		
	RA7C	420【280】	16	–	273	50	8	–	7 465
		350〈280〉【140】	8	–	547	60	18		
		140【105】	4	–	1094	80	28		
	RA7R	420【280】	16	–	273	50	8	–	7 513
		350〈280〉【140】	8	–	547	60	18		
		140【105】	4	–	1094	80	28		
	RA8C	350〈330〉【300】	20	–	500	30	3	–	7 469
		200【170】	10	–	1000	60	35		
		100【80】	5	–	2000	100	70		
	RA8R	350〈330〉【300】	20	–	500	30	3	–	7 517
		200【170】	10	–	1000	60	35		
		100【80】	5	–	2000	100	70		

シリーズ	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) ※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)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
RCP5W	RA10C	117 / 167〈130〉 / 200〈130〉 / 180〈130〉 / 160〈130〉 / 140〈130〉 / 120	10	–	1500	64	64	–	7 553
		83 / 100 / 90 / 80 / 70 / 60 / 55 / 50 / 45	5	–	3000	120	80		
		50 / 45 / 40 / 35 / 30	2.5	–	6000	240	120		

※【 】内は環境温度5℃以下の場合

ラジアルシリンダー／防塵防滴仕様

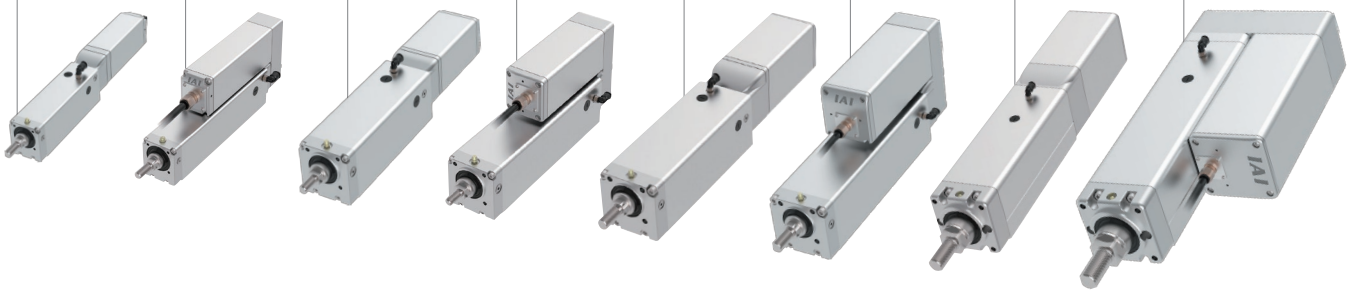
RCP6W-RRA シリーズ

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　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

RCP6W-RRA4C 7 473
RCP6W-RRA4R 7 521
RCP6W-RRA6C 7 477
RCP6W-RRA6R 7 525
RCP6W-RRA7C 7 481
RCP6W-RRA7R 7 529
RCP6W-RRA8C 7 485
RCP6W-RRA8R 7 533



適応コントローラー

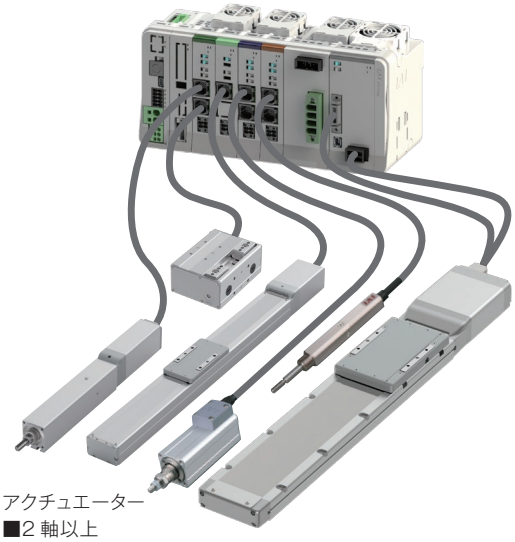
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



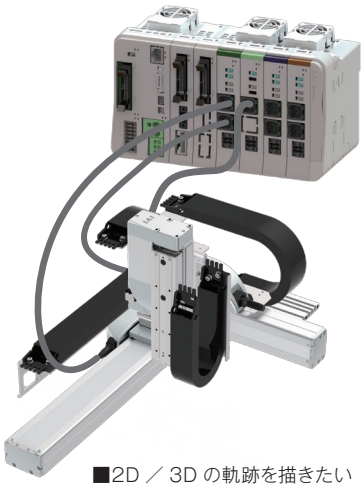
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



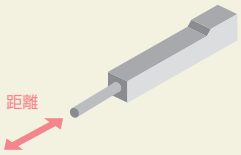
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



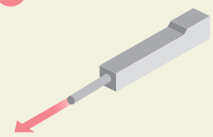
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



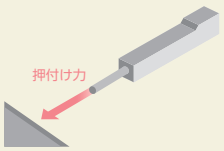
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RRA4Cは50～400mmを選択可

2 最高速度（動作速度）



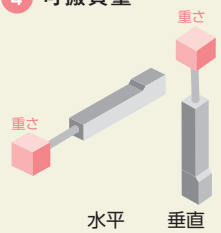
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RRA4Cのリード5mm、ストローク400mmの場合、最高速度は340mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。
※【 】内は環境温度5℃以下の場合

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-321ページをご確認ください。

4 可搬質量



※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

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 50	100～300	350	400	450	500	550	600	650	700	リード（mm）	定格推力（N）	最大押付け力（N）	可搬質量（kg）水平	可搬質量（kg）垂直	標準価格	掲載ページ
RRA4C	525〈435〉【435】										10	–	77	11	2	–	7 473
	350【260】			340【260】							5	–	155	23	4		
	175〈150〉【105】			170〈150〉【105】							2.5	–	310	40	10		
RRA4R	525〈435〉【435】										10	–	77	11	2	–	7 521
	350【260】			340【260】							5	–	155	23	4		
	175〈150〉【105】			170〈150〉【105】							2.5	–	310	40	10		
RRA6C	630〈525〉【525】										12	–	93	25	4	–	7 477
	420〈370〉【315】										6	–	185	40	10		
	210【105】										3	–	370	60	20		
RRA6R	630〈525〉【525】										12	–	93	25	4	–	7 525
	420〈370〉【315】										6	–	185	40	10		
	210【105】										3	–	370	60	20		
RRA7C	420【280】										16	–	273	50	8	–	7 481
	350〈280〉【140】										8	–	547	60	18		
	140【105】										4	–	1094	80	28		
RRA7R	420【280】										16	–	273	50	8	–	7 529
	350〈280〉【140】										8	–	547	60	18		
	140【105】										4	–	1094	80	28		
RRA8C	280【210】	350〈330〉【210】				320【210】	280【210】	240【210】	220【210】		20	–	500	30	3	–	7 485
	200【130】				180【130】	160【130】	140【130】	120【120】	110【110】		10	–	1000	60	35		
	100【60】				90【60】	80【60】	70【60】	60【60】	55【55】		5	–	2000	100	70		
RRA8R	280【210】	350〈330〉【210】				320【210】	280【210】	240【210】	220【210】		20	–	500	30	3	–	7 533
	200【130】				180【130】	160【130】	140【130】	120【120】	110【110】		10	–	1000	60	35		
	100【60】				90【60】	80【60】	70【60】	60【60】	55【55】		5	–	2000	100	70		

※【 】内は環境温度5℃以下の場合

ラジアルシリンダー／防塵防滴仕様

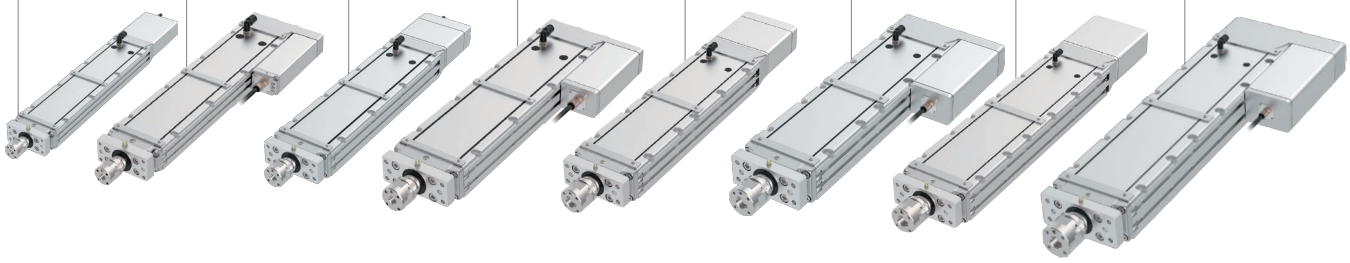
RCP6W-WRA シリーズ

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　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

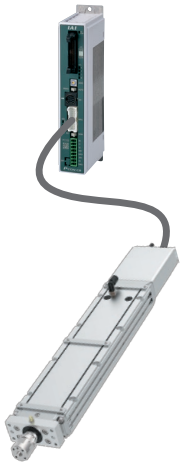
RCP6W-WRA10C 7 489
RCP6W-WRA10R 7 537
RCP6W-WRA12C 7 493
RCP6W-WRA12R 7 541
RCP6W-WRA14C 7 497
RCP6W-WRA14R 7 545
RCP6W-WRA16C 7 501
RCP6W-WRA16R 7 549



適応コントローラー

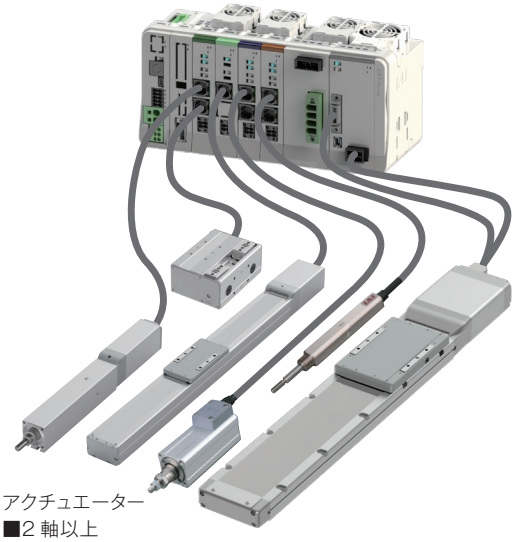
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



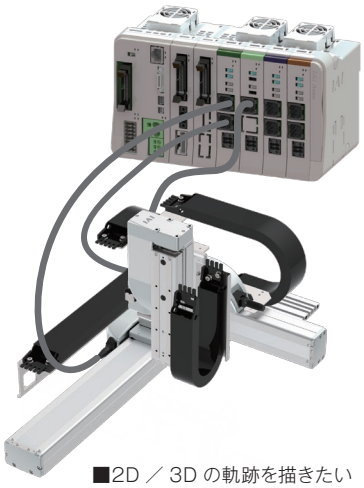
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



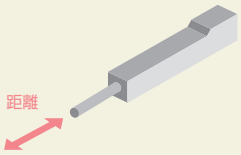
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



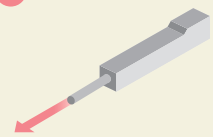
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



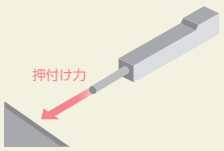
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) WRA10Cは50～500mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



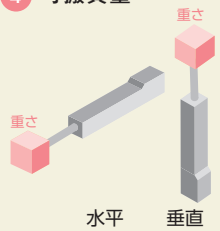
※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) WRA10Cのリード10mm、ストローク500mmの場合、最高速度は490mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。
※【 】内は環境温度5℃以下の場合

3 最大押付け力



※押付け力は目安の値です。
詳細は1-321ページをご確認ください。

4 可搬質量



※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

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)	定格推力 (N)	最大押付け力 (N)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	標準価格	掲載ページ
WRA10C	50: 525【350】 / 100～400: 490【350】	10	–	77	11.5	–	–	7 489
	450: 350〈215〉【215】 / 500: 290〈215〉【215】 / 550: 240〈215〉【215】	5	–	155	28	4		
	450: 175〈150〉【65】 / 500: 145〈65〉 / 550: 120【65】	2.5	–	310	40	10		
WRA10R	50: 525【350】 / 100～400: 490【350】	10	–	77	11.5	–	–	7 537
	450: 350〈215〉【215】 / 500: 290〈215〉【215】 / 550: 240〈215〉【215】	5	–	155	28	4		
	450: 175〈150〉【65】 / 500: 145〈65〉 / 550: 120【65】	2.5	–	310	40	10		
WRA12C	50～100: 560【320】	12	–	93	30	–	–	7 493
	150～400: 400〈220〉【220】 / 450: 375〈220〉【220】	6	–	185	55	4		
	450: 225〈140〉【80】 / 500: 220〈140〉【80】 / 550: 185〈140〉【80】	3	–	370	70	14		
WRA12R	50～100: 560【320】	12	–	93	30	–	–	7 541
	150～400: 400〈220〉【220】 / 450: 375〈220〉【220】	6	–	185	55	4		
	450: 225〈140〉【80】 / 500: 220〈140〉【80】 / 550: 185〈140〉【80】	3	–	370	70	14		
WRA14C	50～150: 420【280】	16	–	273	50	–	–	7 497
	200～400: 280〈210〉【140】	8	–	547	65	11.5		
	450～800: 130【70】	4	–	1094	85	21.5		
WRA14R	50～150: 420【280】	16	–	273	50	–	–	7 545
	200～400: 280〈210〉【140】	8	–	547	65	11.5		
	450～800: 130【70】	4	–	1094	85	21.5		
WRA16C	50: 280【240】 / 100～400: 360【240】 / 450: 340【240】 / 500: 295【240】 / 550: 260【240】 / 600: 225【225】 / 650: 200【200】 / 700～800: 180【180】	20	–	500	30	–	–	7 501
	150～400: 220〈160〉【120】 / 450: 195〈160〉【120】 / 500: 165〈160〉【120】 / 550: 145【120】 / 600: 125【120】 / 650: 110【110】 / 700: 100【100】 / 750～800: 90【90】	10	–	1000	60	30.5		
	150～400: 110〈90〉【80】 / 450: 95〈90〉【80】 / 500: 80【80】 / 550: 70【70】 / 600: 60【60】 / 650: 55【55】 / 700: 50【50】 / 750～800: 45【45】	5	–	2000	100	59		
WRA16R	50: 280【240】 / 100～400: 360【240】 / 450: 340【240】 / 500: 295【240】 / 550: 260【240】 / 600: 225【225】 / 650: 200【200】 / 700～800: 180【180】	20	–	500	30	–	–	7 549
	150～400: 220〈160〉【120】 / 450: 195〈160〉【120】 / 500: 165〈160〉【120】 / 550: 145【120】 / 600: 125【120】 / 650: 110【110】 / 700: 100【100】 / 750～800: 90【90】	10	–	1000	60	30.5		
	150～400: 110〈90〉【80】 / 450: 95〈90〉【80】 / 500: 80【80】 / 550: 70【70】 / 600: 60【60】 / 650: 55【55】 / 700: 50【50】 / 750～800: 45【45】	5	–	2000	100	59		

※【 】内は環境温度5℃以下の場合

ロッドタイプ／防塵防滴仕様

RCA2W シリーズ

防塵・防滴　24V ACサーボモーター

RCA2W-RN3NB 7 559
RCA2W-RP3NB 7 561
RCA2W-GS3NB 7 563
RCA2W-RN4NB 7 575
RCA2W-RP4NB 7 577
RCA2W-GS4NB 7 579



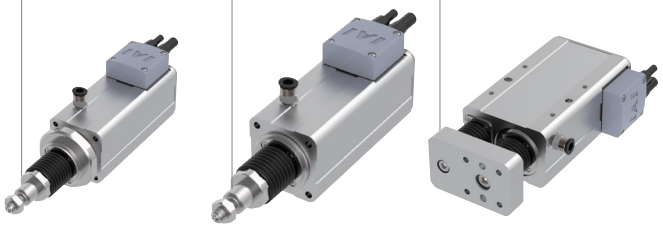
RCA2W-GD3NB 7 567
RCA2W-SD3NB 7 571
RCA2W-GD4NB 7 583
RCA2W-SD4NB 7 587



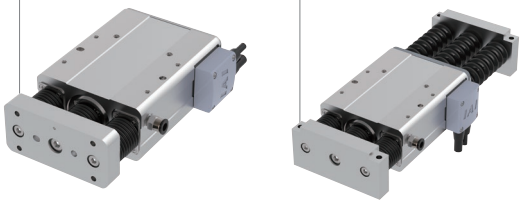
RCS2W シリーズ

防塵・防滴　200V ACサーボモーター

RCS2W-RN5NB 7 593
RCS2W-RP5NB 7 595
RCS2W-GS5NB 7 597



RCS2W-GD5NB 7 601
RCS2W-SD5NB 7 605



適応コントローラー

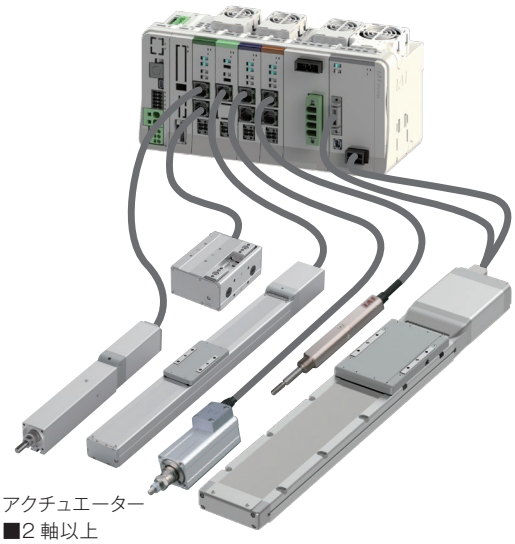
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

ACON/SCON/SCON2 コントローラー 8 233 8 257 8 287



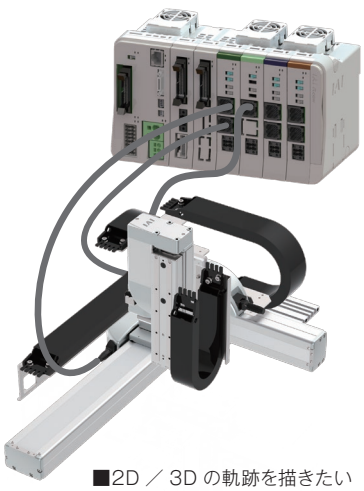
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



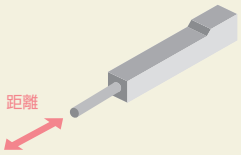
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



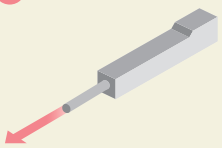
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク



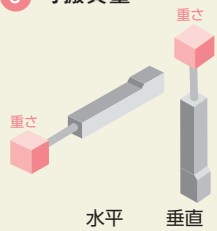
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RN3NBは30～50mmを選択可

2 最高速度(動作速度)



※〈 〉内は垂直使用の場合です。

3 可搬質量



※加速度、設置姿勢によって可搬質量は異なります。

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、〈 〉は垂直使用の場合				リード(mm)	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
		25	30	50	75						
RCA2W	RN3NB		200			4	42.7	0.75	0.25	–	7 559
			100			2	85.5	1.5	0.5		
			50			1	170.9	3	1		
	RN4NB		270〈220〉	300		6	33.8	2	0.5	–	7 575
			200			4	50.7	3	0.75		
			100			2	101.5	6	1.5		
	RP3NB		200			4	42.7	0.75	0.25	–	7 561
			100			2	85.5	1.5	0.5		
			50			1	170.9	3	1		
	RP4NB		270〈220〉	300		6	33.8	2	0.5	–	7 577
			200			4	50.7	3	0.75		
			100			2	101.5	6	1.5		
	GS3NB		200			4	42.7	0.75	0.25	–	7 563
			100			2	85.5	1.5	0.5		
			50			1	170.9	3	1		
	GS4NB		270〈220〉	300		6	33.8	2	0.5	–	7 579
			200			4	50.7	3	0.75		
			100			2	101.5	6	1.5		
	GD3NB		200			4	42.7	0.75	0.25	–	7 567
			100			2	85.5	1.5	0.5		
			50			1	170.9	3	1		
	GD4NB		270〈220〉	300		6	33.8	2	0.5	–	7 583
			200			4	50.7	3	0.75		
			100			2	101.5	6	1.5		
	SD3NB	200				4	42.7	0.75	0.25(注1)	–	7 571
		100				2	85.5	1.5	0.5(注1)		
		50				1	170.9	3	1(注1)		
	SD4NB	240〈200〉	300			6	33.8	2	0.5(注1)	–	7 587
		200				4	50.7	3	0.75(注1)		
		100				2	101.5	6	1.5(注1)		
RCS2W	RN5NB			280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5	–	7 593
				250〈230〉	250	5	178	10	3		
				125		2.5	356	20	6		
	RP5NB			280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5	–	7 595
				250〈230〉	250	5	178	10	3		
				125		2.5	356	20	6		
	GS5NB			280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5	–	7 597
				250〈230〉	250	5	178	10	3		
				125		2.5	356	20	6		
	GD5NB			280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5	–	7 601
				250〈230〉	250	5	178	10	3		
				125		2.5	356	20	6		
	SD5NB			280〈230〉	380〈330〉	10	89	5	1.5(注1)	–	7 605
				250〈230〉	250	5	178	10	3(注1)		
				125		2.5	356	20	6(注1)		

(注1) 本体側固定の場合

グリッパー／防塵防滴仕様

RCP2W シリーズ

防塵仕様　スライド　レバー　24V パルスモーター

RCP2W-GRSS
7 611



RCP2W-GRLS
7 623



RCP2W-GRS
7 615



RCP2W-GRM
7 619



RCP2W-GR3SS
7 625



RCP2W-GR3SM
7 629



適応コントローラー

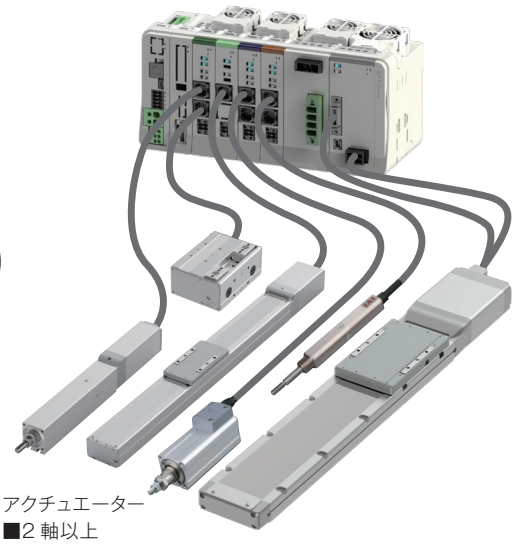
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON コントローラー 8 195



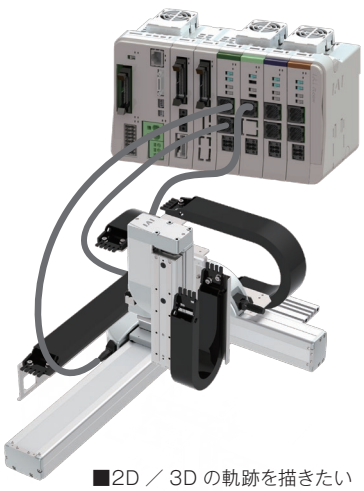
アクチュエーター
■1 軸

RCON コントローラー 8 57



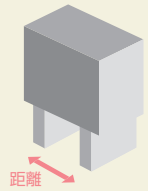
アクチュエーター
■2 軸以上

RSEL コントローラー 8 105



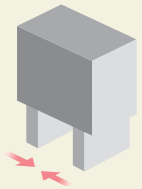
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 ストローク（両側）

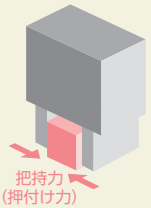


※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例）GRSSは8mmを選択可

2 最高速度（片側）



3 最大把持力（両側）



タイプ	ストロークと最高速度（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 8mm	10mm	14mm	180度	最大把持力(両側)(N)	標準価格	掲載ページ
GRSS	78				14	–	7 611
GRLS				600	6.4	–	7 623
GRS		33			21	–	7 615
GRM			36		80	–	7 619
GR3SS		40			22	–	7 625
GR3SM			50		102	–	7 629

ロータリー／防塵防滴仕様

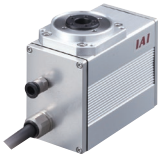
RCP2W シリーズ

防塵・防滴　24v パルスモーター

RCP2W-RTBS
RCP2W-RTBSL
7 635



RCP2W-RTB
RCP2W-RTBL
7 639



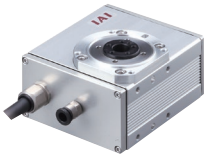
RCP2W-RTBB
RCP2W-RTBBL
7 643



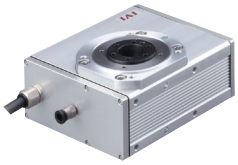
RCP2W-RTCS
RCP2W-RTCSL
7 647



RCP2W-RTC
RCP2W-RTCL
7 651



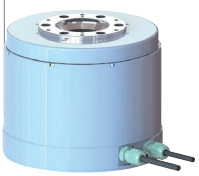
RCP2W-RTCB
RCP2W-RTCBL
7 655



DDW シリーズ

防塵・防滴　ダイレクトドライブモーター

DDW-LH18C□A
7 659



適応コントローラー

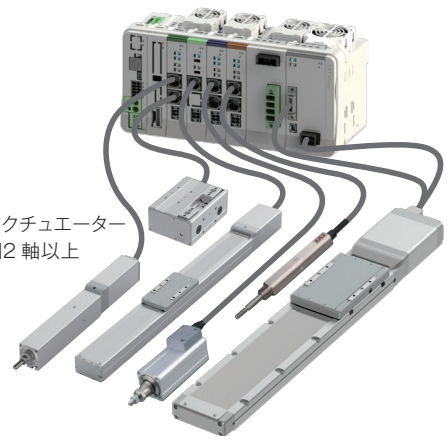
1軸	2軸以上	複雑な動作（プログラムタイプ）

PCON/SCON/SCON2 コントローラー
8 195　8 257　8 287



アクチュエーター
■1 軸

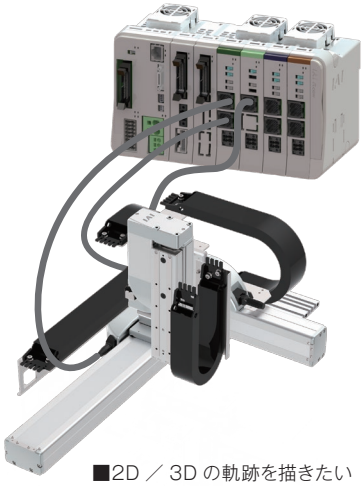
RCON コントローラー
8 57



アクチュエーター
■2 軸以上

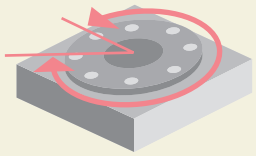
【ご注意】DDW シリーズは、動作タイプや分解能によって接続可能なコントローラーが異なります。
詳細は各アクチュエーターページをご確認ください。

RSEL コントローラー
8 105



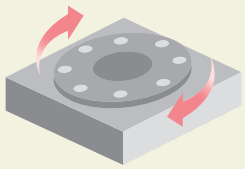
■2D ／ 3D の軌跡を描きたい
■パレタイズ動作をさせたい
■複数軸の動作を登録したい

1 動作範囲

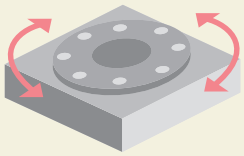


※帯の長さは、動作可能な
回転角度を表示しています。

2 最高速度(回転速度)



3 許容慣性モーメント



※回転速度によって
許容慣性モーメントは異なります。

シリーズ	タイプ	動作範囲(度)と最高速度(度/s) 180	330	360	多回転	最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m²)	標準価格	掲載ページ
RCP2W	RTBS RTCS	400				0.24	0.0023	–	7 635
		226				0.36	0.0035		7 647
	RTBSL RTCSL	400				0.24	0.0023	–	
		226				0.36	0.0035		
	RTB RTC	600				1.1	0.01	–	7 639
		400				1.7	0.015		7 651
	RTBL RTCL	600				1.1	0.01	–	
		400				1.7	0.015		
	RTBB RTCB	600				3.0	0.02	–	7 643
		400				4.6	0.03		7 655
	RTBBL RTCBL	600				3.0	0.02	–	
		400				4.6	0.03		
DDW	LH18C□A	1440				67	1.6	–	7 659

スカラロボット／防塵防滴仕様

IXP シリーズ

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　24v パルスモーター

IXP-3W3515
IXP-4W3515 7 665



IXP-3W4515
IXP-4W4515 7 671



IXP-3W5520
IXP-4W5520 7 677



IXP-3W6520
IXP-4W6520 7 681



IXA シリーズ

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　200v ACサーボモーター

IXA-4NSW3015 7 687



IXA-4NSW45□□ 7 691



IXA-4NSW60□□ 7 697



IXA-4NSW80□□ 7 703



IXA-4NSW100□□ 7 709



IXA-4NHW12040 7 715



適応コントローラー

IXPシリーズ

MSEL コントローラー 8 317

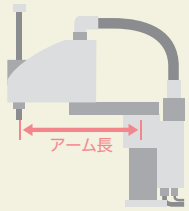


IXAシリーズ

XSEL2 コントローラー 8 331

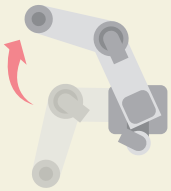


1 アーム長



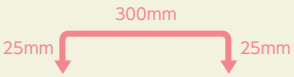
※第1アーム回転中心から
第3、4軸回転中心までの最大距離です。

2 合成最高速度



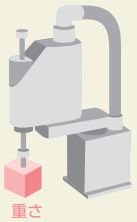
※第1アーム、第2アームの合成最高速度です。
※動作条件によって、速度は異なります。

3 標準サイクルタイム



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

4 可搬質量



※加減速度によって、
可搬質量は異なります。

シリーズ	タイプ	アーム(mm)と合成最高速度(mm/s) ※帯の長さ=アーム長 ※帯の中の数字=第1／第2アーム長の最高速度 300	350	450	550	600	650	800	1000	1200	標準サイクルタイム(秒)	可搬質量(kg) 定格	最大	Z軸ストローク(mm) 標準	ロング	標準価格	掲載ページ
IXP	3W3515		2399								0.76	1	3	150	–	–	7 665
	4W3515		2399								0.76	1	3	150	–	–	
	3W4515			2194							0.74	1	3	150	–	–	7 671
	4W4515			2194							0.74	1	3	150	–	–	
	3W5520				2501						0.79	2	6	200	–	–	7 677
	4W5520				2501						0.79	2	6	200	–	–	
	3W6520						2314				0.93	2	6	200	–	–	7 681
	4W6520						2314				0.93	2	6	200	–	–	
IXA	4NSW3015	5126									0.38	–	6	150	–	–	7 687
	4NSW45□□			6981							0.38	–	8	180	330	–	7 691
	4NSW60□□					6039					0.38	–	10	180	330	–	7 697
	4NSW80□□							5724			0.30	–	21	200	400	–	7 703
	4NSW100□□								6492		0.33	–	21	200	400	–	7 709
	4NHW12040									8098	0.61	–	47	400	–	–	7 715

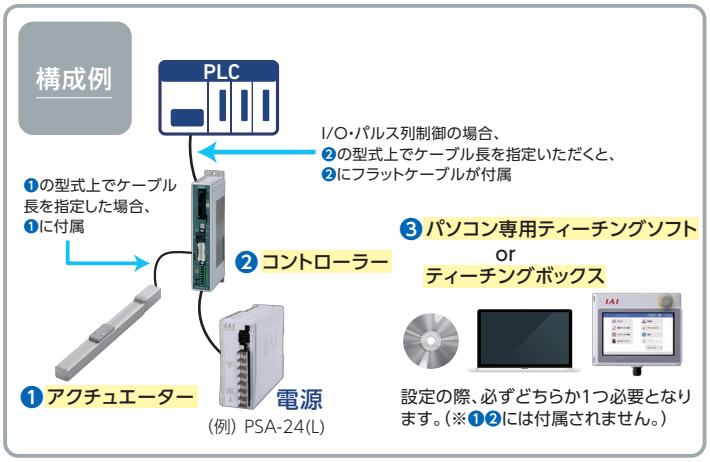
※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。
IXP シリーズは加速度の設定により定格から最大まで変化します。

選定のポイント

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） RCP6CR - 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
RCP6CR	コントローラー別置		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
RCP6SCR	コントローラー内蔵								

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 ： RCP6CR-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。

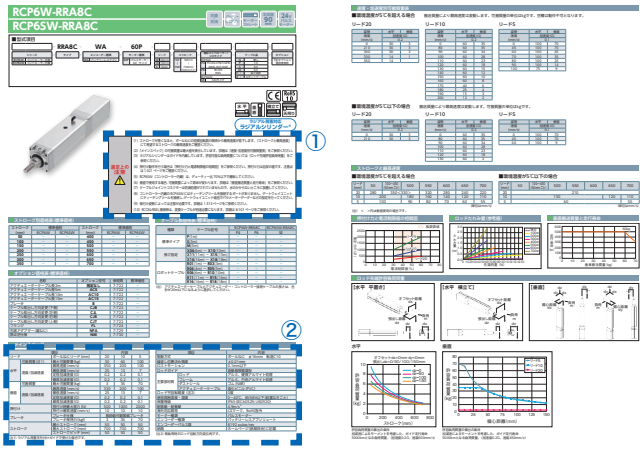
③オプション

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）RCP6W(S)-RRA8C



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、トルク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。

■ 防塵防滴対応について

Q. 各部の材質を確認したいのですが…？
A. 1巻『技術資料』に外装構成品の材質、表面処理を掲載しています。

Q. 装置で使用するクーラントに対応できるか確認したい。
A. 担当営業までご連絡ください。実験対応も承っております。

Q. RCP6WやRCA2Wのパージ圧力はどのくらいですか？
A. RCP6WやRCA2Wは構造上エアパージは不要です。ただし、呼吸用の配管が必要です。
吸排気ポートにエアチューブを取付け、粉塵や水がかからない外部環境までエア配管を行ってください。

■ ロータリーについて

Q. 一方向に回転し続けたいです。どのように依頼したら良いですか？
A.『360度』タイプをお選びください。コントローラーの出荷時パラメーターは無限回転対応となります。ただし、接続コントローラーやエンコーダーにより注意が必要です。各製品ページの注意事項を必ずご確認ください。

選定のポイント

ロッドタイプ ガイド併用時の注意点

ロッドタイプアクチュエーターは、大きく分類すると『ラジアルシリンダータイプ』と、『回り止めロッドタイプ』に分かれます。
タイプにより、ラジアル荷重への対応/外付けガイド併用時の注意点が異なりますので、下記に示します。

『ラジアルシリンダータイプ』

・本体内部にボール循環型リニアガイド機構を内蔵
外付けガイドなしで，ラジアル荷重の負荷が可能
〈対象機種〉
・EC-(D)RR □ (W)　・RCP4(W)-RA □
・RCP6(W)-RRA □　・RCS4-RRA □
・RCP5(W)-RA □　・RCS3-RA15R/RA20R

ラジアル荷重

ラジアル荷重 ＜ 許容ラジアル荷重
外付けガイド不要！！

ラジアル荷重 ＞ 許容ラジアル荷重
外付けガイド併用

『回り止めロッドタイプ』

・本体内部に回り止めを内蔵
ラジアル荷重がかかる場合は，外付けガイド併用
〈対象機種〉
・EC-(D)R□(W)　・RCS4-RA□
・RCP6(W)-RA□　・RCS2-RA□
・RCP3-RA □　・RCP2-RA10□
・RCA-RA□

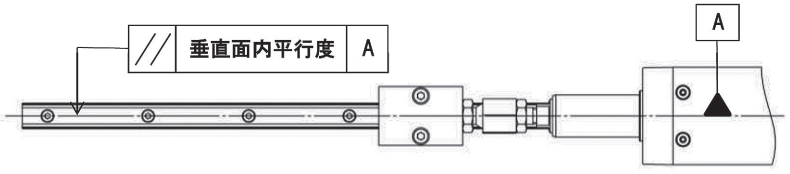
ラジアル荷重

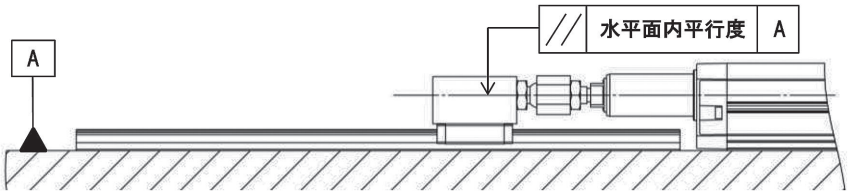
外付けガイド併用

【ロッドタイプアクチュエーターに外付けガイドを併用する場合の注意点】

・アクチュエーター、外付けガイドの平行度について

外付けガイドを併用する場合、アクチュエーターと外付けガイドの平行度(水平面内、垂直面内)にズレが生じると、動作不良やアクチュエーターの早期破損に繋がります。
ガイド取付け時に調整を行い、アクチュエーターとガイドの芯出しを行います。調整後、ストローク全域にわたり、摺動抵抗が一定であることを確認します。
摺動抵抗は、コントローラーの電流モニター機能にて電流値が一定であることで確認することができます。



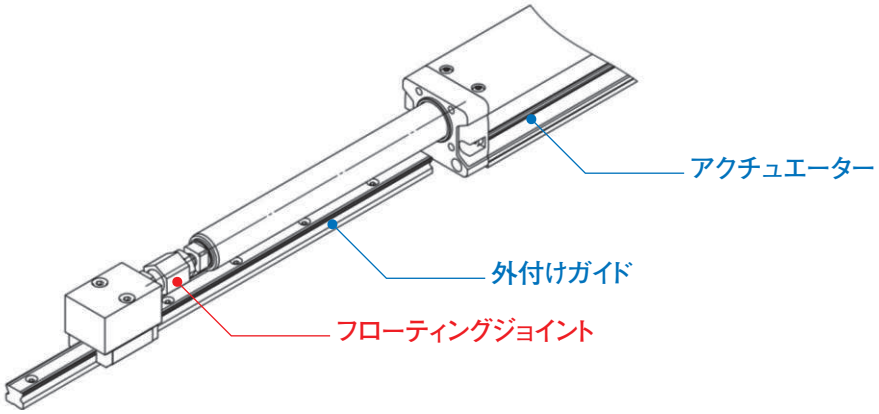


・外付けガイドとの固定方法について

外付けガイドとの固定方法は、タイプにより異なります。
ガイドとアクチュエーターの平行度を調整できていたとしても、誤った固定方法ではアクチュエーターの早期破損を招く危険性がありますので、ご注意願います。

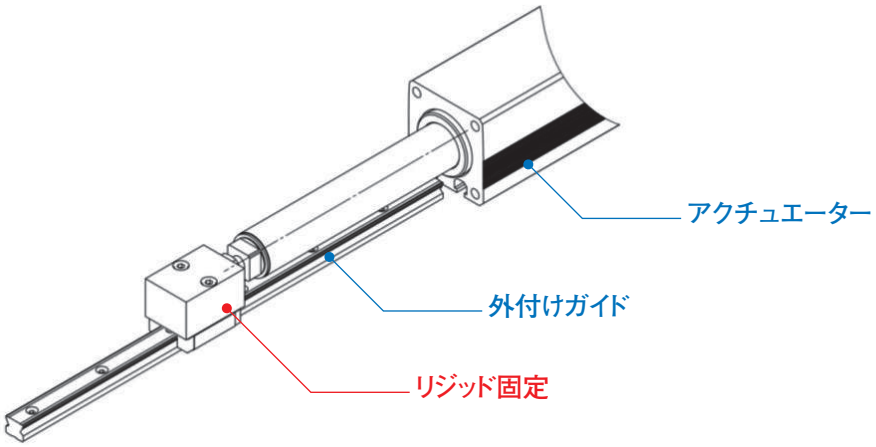
『ラジアルシリンダータイプ』

ラジアルシリンダータイプの場合、外付けガイドとの固定には、【フローティングジョイント】を用いた固定を推奨いたします。
フローティングジョイントは、内蔵ガイドと外付けガイドの平行度のズレを吸収し、調整が容易となります。
【リジッド固定】では、内蔵ガイドと外付けガイドの平行度調整が困難となり、微小な平行度のズレでもガイドに負荷がかかり、早期破損を招く危険性があります。



『回り止めロッドタイプ』

回り止めロッドタイプの場合、外付けガイドとの固定には、【リジッド固定】を推奨いたします。回り止めロッドタイプは、ロッド回転方向の力を受けることができないため、ロッド回転方向を規制することが必要となります。
【フローティングジョイント】では、ロッド回転方向が規制されないため、アクチュエーター動作時に回り止めへロッド回転方向の力が加わり、回り止めの早期摩耗を引き起こす可能性があります。



選定のポイント

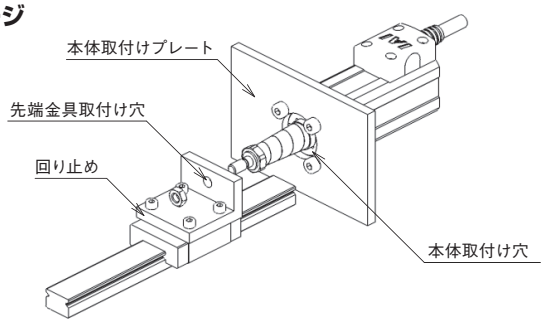
細小型ロッドタイプ回り止め取付け方法

■細小型ロボシリンダーロッドタイプ回り止め

下記の機種は本体内部にボールねじの回り止めがありませんので、ご使用時は必ず外部に回り止めを設置してください。回り止めを設置する際は、下記の設置条件に基いて設置をお願いします。尚、回り止めが設置されていない状態で運転した場合、ボールねじが空転してロッドが前後しない、また、エンコーダーの回転数と実際の移動距離の整合性が取れず、位置ずれにつながる可能性がございます。

対象機種　RCA2-RN3NA、RN4NA、RP3NA、RP4NA、RCA2CR/W-RN3NB、RN4NB、RP3NB、RP4NB、RCS2-RN5N、RP5N、RCS2CR/W-RN5NB、RP5NB、EC-RP3、RP4、RP5、CRP3、CRP5

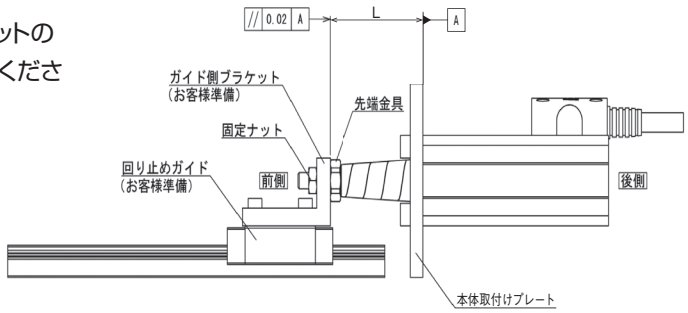
取付けイメージ



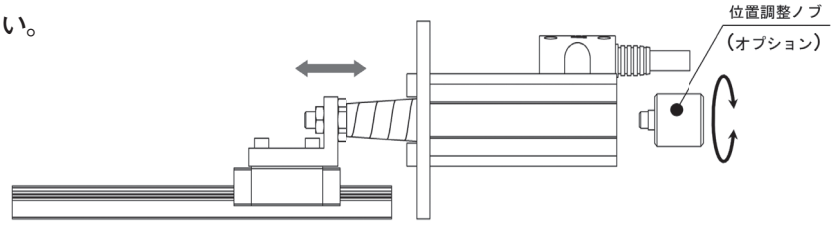
フローティングジョイントを用いて
アクチュエーターロッド先端と回り止めを
連結しないでください。
ねじ軸に偏芯によるラジアル荷重が加わり、
アクチュエーターの誤動作や早期破損につながります。

設置方法、条件

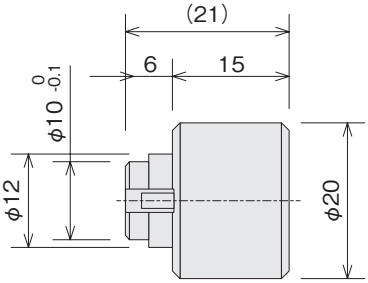
本体固定プレートの本体取付け穴と、ガイド側ブラケットの先端金具取付け穴の同軸度は、0.05mm以内にしてください。また平行度は0.02mm以内にしてください。



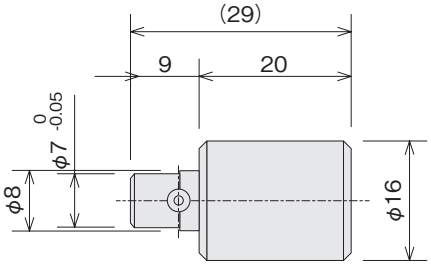
アクチュエーターのロッド部を移動させる場合は、
オプションの位置調整ノブをご使用ください。



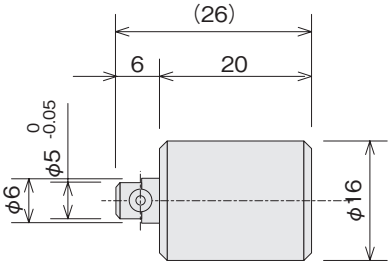
〈位置調整ノブ〉



5シリーズ用
型式：RCS2-AK-R5



4シリーズ用
型式：RCA2-AK-R4



3シリーズ用
型式：RCA2-AK-R3

MEMO

選定のポイント

グリッパー選定方法

スライドタイプ

手順1
必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

手順2
把持点距離の確認

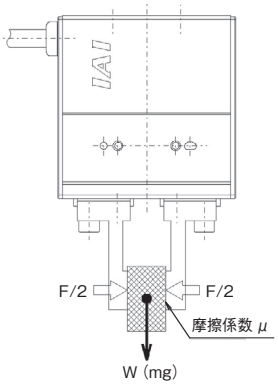
手順3
フィンガーに掛かる外力の確認

手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

把持力による摩擦力でワークをグリップする場合、必要把持力は下記のように算出します。

① 通常搬送の場合

F：把持力 [N]……各フィンガー押付け力の合計値
μ：フィンガーアタッチメントとワーク間の静摩擦係数
m：ワーク質量 [kg]
g：重力加速度 =9.8[m/s²]
W：重量[N]=mg



●ワークを静的に把持し、ワークが落下しない条件は

$$F\mu > W \qquad F > \frac{mg}{\mu}$$

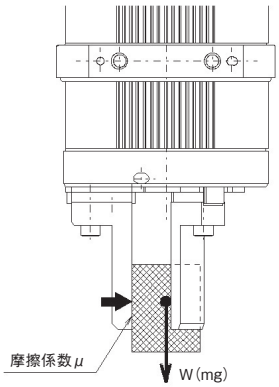
●例えば安全率を2とした場合、搬送時の必要把持力は

$$F > \frac{mg}{\mu} \times 2$$

※一般的な安全率は2～5(目安)

●摩擦係数μ0.1～0.2の時

$$F > \frac{mg}{0.1 \sim 0.2} \times 2 = (10 \sim 20) \times mg$$



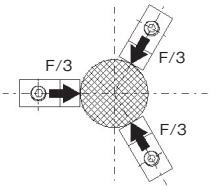
通常のワーク搬送の場合

必要把持力 F	▶ワーク重量 Wの10～20倍以上
搬送できるワーク重量 W	▶把持力の1/10～1/20以下

※静摩擦係数が大きいほど搬送できるワーク重量は大きくなりますが、安全を見てワーク重量の10～20倍以上の把持力が得られるような機種を選択してください。
※積載物の形状と質量の目安は、各製品ページの『把持点距離と把持力の目安』のグラフをご参照ください。

② ワーク移送時に大きな加減速、衝撃力が加わる場合

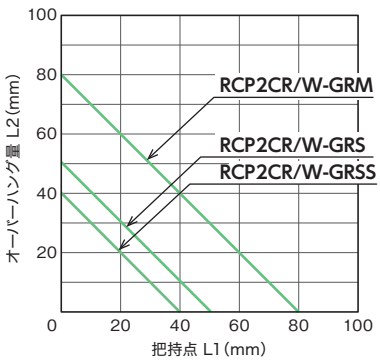
重力に追加されてさらに強い慣性力がワークに働きます。
このような場合さらに安全率(5～10目安)を大きくとって機種を選定してください。

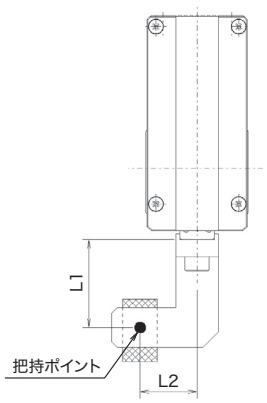


手順2 把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L1、L2)を下記の範囲内となるようにご使用ください。
制限範囲を超えた場合、フィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

◆2爪グリッパーの場合

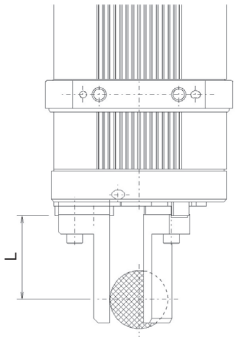




◆3爪グリッパーの場合

RCP2CR-GR3SS	⇒	L50mm以下
RCP2CR-GR3SM	⇒	L80mm以下

把持点距離が制限範囲内であっても、フィンガーアタッチメントはできるだけ小形、軽量にしてください。
フィンガーが長く大きい場合や、質量が大きい場合は、開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。



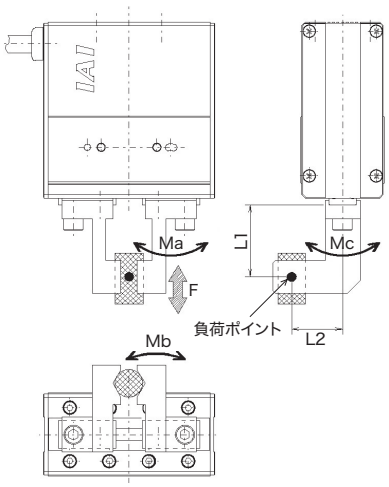
手順3 フィンガーに掛かる外力の確認

① 垂直方向許容荷重

各フィンガーに掛かる垂直方向許容荷重が許容値以下であることを確認してください。

※上記負荷ポイントはフィンガーに掛かる負荷の位置を示します。
負荷の種類により位置は異なります。
・把持力による負荷：把持ポイント
・重力による負荷：重心位置
・移動時の慣性力、旋回時の遠心力：重心位置
負荷モーメントは負荷の種類ごとに計算した合計値となります。

※フィンガーの重量およびワーク重量も外力の一部となります。
またワークを把持した状態でグリッパーを旋回させた時の遠心力、移動時の加減速による慣性力も爪に掛かる外力となります。



② 許容負荷モーメント

Ma、Mcは、L1、Mbは、L2で計算してください。各フィンガーに掛かるモーメントが最大許容負荷モーメント以下であることを確認してください。

●各爪にモーメント荷重が掛かった時の許容外力は

$$\text{垂直方向許容荷重 } F[N] > \frac{M(\text{最大許容負荷モーメント}[N\cdot m])}{L[mm]\times 10^{-3}}$$

垂直方向許容荷重 F[N]は、L1、L2とも算出してください。

フィンガーに掛かる外力が算出した垂直方向許容荷重 F[N]（L1、L2の小さい方の値）以下であることを確認してください。

型 式	垂直方向許容荷重F[N]	最大許容負荷モーメント[N・m]		
		Ma	Mb	Mc
RCP2CR/W-GRSS	60	0.5	0.5	1.5
RCP2CR/W-GRS	253	6.3	6.3	7.0
RCP2CR/W-GRM	253	6.3	6.3	8.3
RCP2CR/W-GR3SS	169	3.8	3.8	3.0
RCP2CR/W-GR3SM	253	6.3	6.3	5.7

1. 上記許容値は静的な値を示します。 2. フィンガー1個あたりの許容値を示します。

レバータイプ

手順1
必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

手順2
フィンガーアタッチメント(爪)慣性モーメントの確認

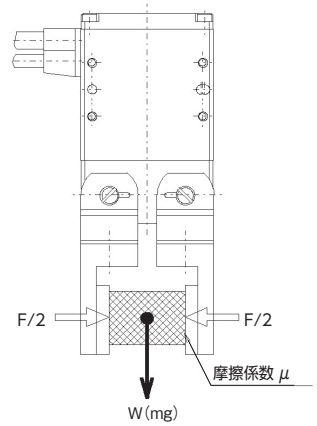
手順3
フィンガーに掛かる外力の確認

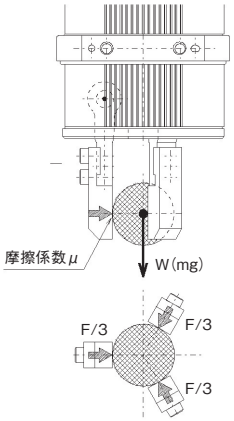
手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

スライドタイプの**手順1**と同様に必要把持力を算出し条件を満たしていることを確認してください。

通常のワーク搬送の場合

必要把持力 F ▶ ワーク重量 Wの**10～20倍以上**
搬送できるワーク重量 W ▶ 把持力の**1/10～1/20以下**





手順2 フィンガーアタッチメント(爪)慣性モーメントの確認

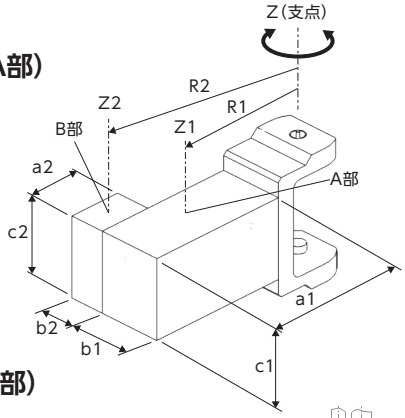
フィンガーアタッチメント(爪)のZ軸(支点)回りの全慣性モーメントが許容範囲内であることを確認してください。爪の構成、形状により複数に分割して計算します。参考として2分割の計算例を以下に示します。

① Z1軸(A重心)回りの慣性モーメント(A部)

m1：A質量[kg]
a1、b1、c1：A部寸法[mm]

$$m1\,[kg] = a1 \times b1 \times c1 \times 比重 \times 10^{-6}$$

$$IZ1\,[kg \cdot m^2] = \frac{m1\,(a1^2+b1^2) \times 10^{-6}}{12}$$

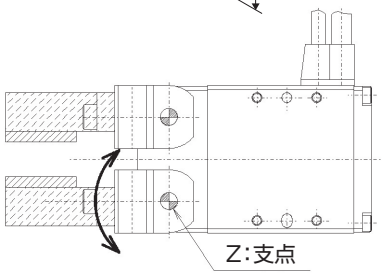


② Z2軸(B重心)回りの慣性モーメント(B部)

m2：B質量[kg]
a2、b2、c2：B部寸法[mm]

$$m2\,[kg] = a2 \times b2 \times c2 \times 比重 \times 10^{-6}$$

$$IZ2\,[kg \cdot m^2] = \frac{m2\,(a2^2+b2^2) \times 10^{-6}}{12}$$

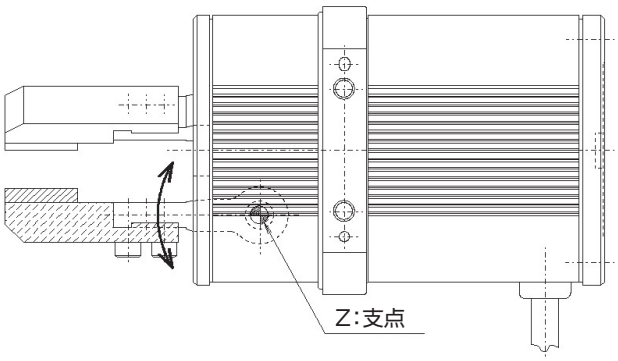


③ Z軸(支点)回りの全慣性モーメント

R1：A重心からフィンガー開閉支点までの距離[mm]
R2：B重心からフィンガー開閉支点までの距離[mm]

$I\ [kg \cdot m^2] = (IZ1+m1R1^2 \times 10^{-6}) + (IZ2+m2R2^2 \times 10^{-6})$

型 式	許容慣性モーメント[kg·m²]	質量(目安)[kg]
RCP2CR/W-GRLS	1.5×10^{-4}	0.07



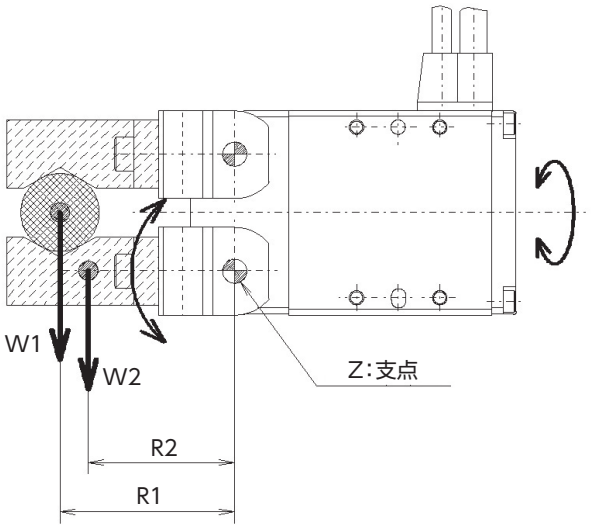
手順3 フィンガーに掛かる外力の確認

① 許容負荷トルク

フィンガーに掛かる負荷トルクが最大許容負荷トルク以下であることを確認してください。
爪およびワーク重量による負荷トルクの計算は以下のとおりです。

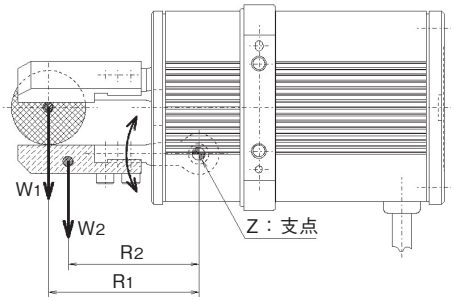
m1：ワーク質量[kg]
R1：ワーク重心からフィンガー開閉支点迄の距離[mm]
m2：爪質量[kg]
R2：爪重心からフィンガー開閉支点迄の距離[mm]
g：重力加速度=9.8[m/s²]

$T = (W1 \times R1 \times 10^{-3}) + (W2 \times R2 \times 10^{-3}) + (\text{その他負荷トルク})$
$= (m1g \times R1 \times 10^{-3}) + (m2g \times R2 \times 10^{-3}) + (\text{その他負荷トルク})$



※ワークを把持した状態でグリッパーを旋回させた時の遠心力、水平移動時の加減速による慣性力も爪に掛かる負荷トルクとなります。
該当する場合は上記トルクに加えて合計トルクとして最大許容負荷トルク以下であることを確認してください。

型 式	最大許容負荷トルクT[N·m]
RCP2CR/W-GRLS	0.05

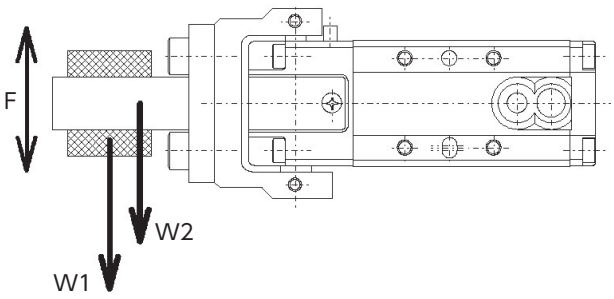


② 垂直方向許容荷重

フィンガー開閉軸の垂直方向許容荷重が許容荷重以下であることを確認してください。

$F = W1+W2+(\text{その他垂直方向許容荷重})$
$= m1g+m2g+(\text{その他垂直方向許容荷重})$

型 式	垂直方向許容荷重F[N]
RCP2CR/W-GRLS	15



選定のポイント

ロータリー選定方法

使用する際には、以下の条件を満たす必要があります。手順1、2の計算を行って確認してください。
オプションでシャフトアダプター、テーブルアダプターを取付けた場合は、質量、慣性モーメントを加算してください。

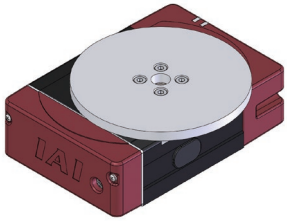
手順 1

慣性モーメントの確認
(1)負荷トルクが作用しない場合
(2)負荷トルクが作用する場合
※慣性モーメントの確認は、負荷トルクを受けない場合と受ける場合とで確認方法が異なります。

(1)負荷トルクが作用しない場合

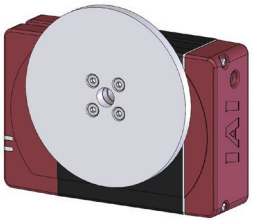
下図のように使用する場合は、重力による負荷トルクが作用しないため、積載物の慣性モーメントのみ計算を行い、許容慣性モーメント以下であることを確認してください。
ご使用になるツールとワークの慣性モーメントは、代表的な形状の算出方法（次ページ参照）で計算してください。

例 1



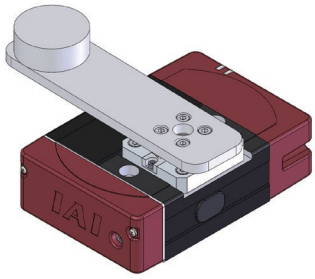
積載物の重心位置：出力軸中心
設置姿勢：水平 - 平置き／天吊り

例 2



積載物の重心位置：出力軸中心
設置姿勢：横立て／垂直

例 3

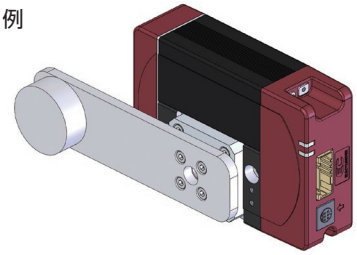


積載物の重心位置：出力軸中心からオフセット
設置姿勢：水平 - 平置き／天吊り

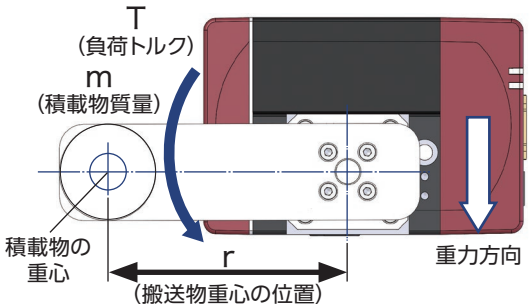
(2)負荷トルクが作用する場合

下図のように使用する場合は、重力による負荷トルクが作用するため、その分だけ許容慣性モーメントが低下します。
まず負荷トルクの計算を行い、補正許容慣性モーメントを求めてください。その上で慣性モーメントを計算し、補正許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

例



積載物の重心位置：出力軸中心からオフセット
設置姿勢：横立て／垂直



ステップ1 負荷トルク T の計算

$$T = mgr \times 10^{-3}$$

T：負荷トルク [N･m]
m：搬送物質量 [kg]
g：重力加速度 [m/s²]
r：搬送物の重心位置 [mm]

ステップ2 許容慣性モーメント補正係数 Cj の計算

$$Cj = \frac{Tmax - T}{Tmax}$$

Tmax：出力トルク [N･m]

※出力トルク Tmax の値は
各製品ページを参照してください。

ステップ3 補正許容慣性モーメント Jtl の計算

$J_{tl} = J_{max} \times C_j$

J_{max}：許容慣性モーメント [kg·m²]

※許容慣性モーメント J_{max} の値は、
各製品ページを参照してください。

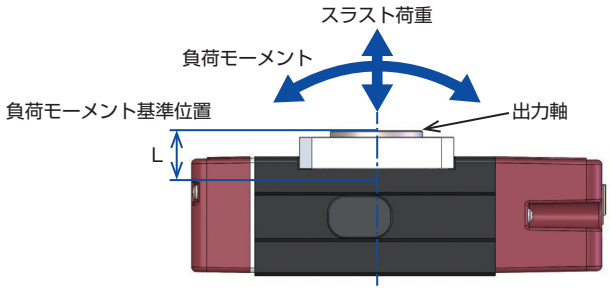
ステップ4 搬送物慣性モーメントの確認

下記「代表的な形状の慣性モーメント算出式」で、積載物の慣性モーメントを算出し、ステップ3で求めた補正許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

手順 2

負荷モーメントとスラスト荷重の確認

出力軸に掛かる負荷モーメントとスラスト荷重が許容値以下か確認してください。許容値を超えて使用した場合は、寿命が低下したり、故障の原因となります。
動的許容スラスト荷重、動的許容負荷モーメントの値は、各製品ページを参照してください。



代表的形状の慣性モーメント算出方法

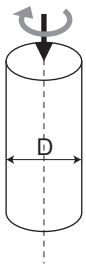
1. 回転軸が物体の中心を通る場合

(1) 円柱の慣性モーメント1

※円柱の高さに関わらず（円板でも）、同一の式を適用可

〈計算式〉$J=M\times(D\times10^{-3})^2/8$

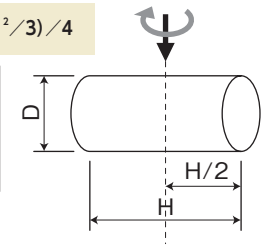
円柱の慣性モーメント：J（kg·m²）
円柱の質量：M（kg）
円柱の直径：D（mm）



(2) 円柱の慣性モーメント2

〈計算式〉$J=M\times((D\times10^{-3})^2/4+(H\times10^{-3})^2/3)/4$

円柱の慣性モーメント：J（kg·m²）
円柱の質量：M（kg）
円柱の直径：D（mm）
円柱の長さ：H（mm）

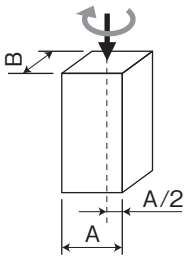


(3) 角柱の慣性モーメント1

※角柱の高さに関わらず（四方板でも）、同一の式を適用可

〈計算式〉$J=M\times((A\times10^{-3})^2+(B\times10^{-3})^2)/12$

角柱の慣性モーメント：J（kg·m²）
角柱の質量：M（kg）
角柱の1辺：A（mm）
角柱の1辺：B（mm）



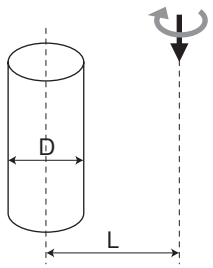
2. 物体の中心が回転軸からオフセットしている場合

(4) 円柱の慣性モーメント3

※円柱の高さに関わらず（円板でも）、同一の式を適用可

〈計算式〉$J=M\times(D\times10^{-3})^2/8+M\times(L\times10^{-3})^2$

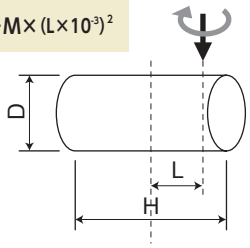
円柱の慣性モーメント：J（kg·m²）
円柱の質量：M（kg）
円柱の直径：D（mm）
回転軸から中心までの距離：L（mm）



(5) 円柱の慣性モーメント4

〈計算式〉$J=M\times((D\times10^{-3})^2/4+(H\times10^{-3})^2/3)/4+M\times(L\times10^{-3})^2$

円柱の慣性モーメント：J（kg·m²）
円柱の質量：M（kg）
円柱の直径：D（mm）
円柱の長さ：H（mm）
回転軸から中心までの距離：L（mm）

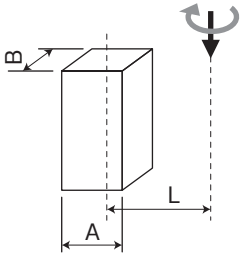


(6) 角柱の慣性モーメント2

※角柱の高さに関わらず（四方形の板）、同一の式を適用可

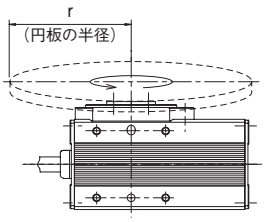
〈計算式〉$J=M\times((A\times10^{-3})^2+(B\times10^{-3})^2)/12+M\times(L\times10^{-3})^2$

角柱の慣性モーメント：J（kg·m²）
角柱の質量：M（kg）
角柱の1辺：A（mm）
角柱の1辺：B（mm）
回転軸から中心までの距離：L（mm）

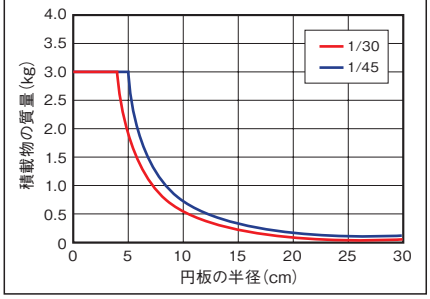


■ 積載物形状と質量の目安

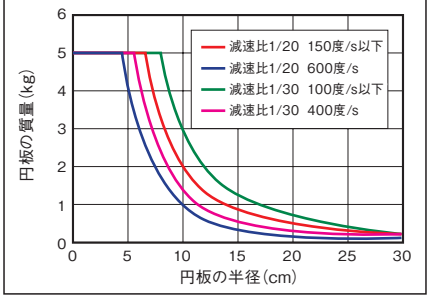
A. 出力軸中心の円板状の積載物の場合



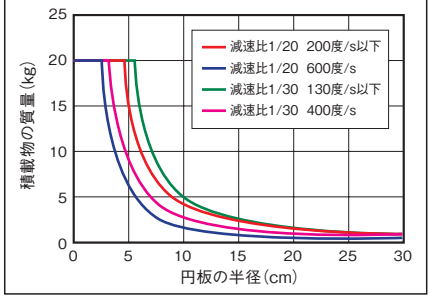
RCP2CR/W-RTBS/RTCS タイプ



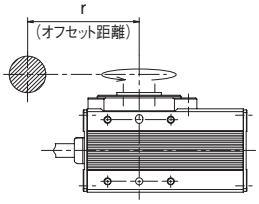
RCP2CR/W-RTB/RTC タイプ



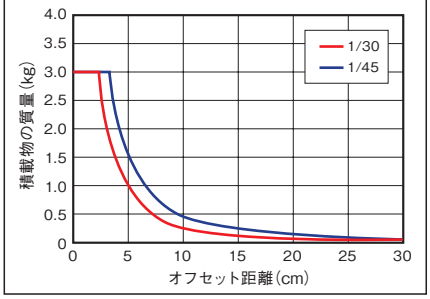
RCP2CR/W-RTBB/RTCB タイプ



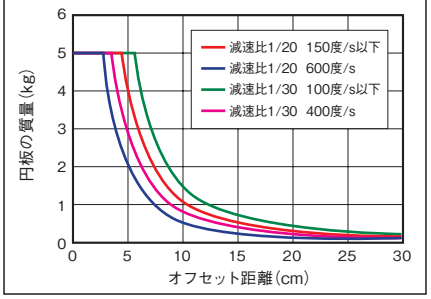
B. 出力軸中心からオフセットする積載物の場合



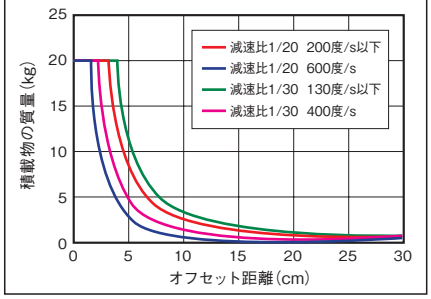
RCP2CR/W-RTBS/RTCS タイプ



RCP2CR/W-RTB/RTC タイプ



RCP2CR/W-RTBB/RTCB タイプ



■本体横立て時の計算方法

ロータリーの回転部を床面に対して垂直で使用する場合は、
下記の計算式にて使用可否の確認をお願いします。

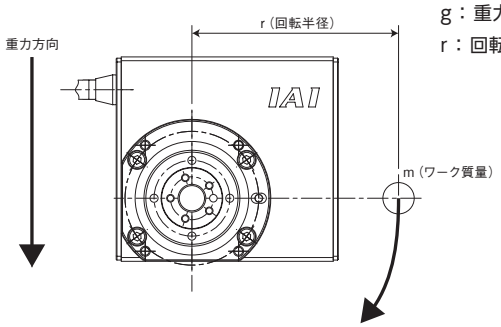
1. 差分トルクを算出します。 ※差分トルクは本体の最大トルクと①で算出したトルクの差になります。

$\Delta T = (Tmax - Wg)$ ・・・・・②　Tmax：出力軸最大トルク [N･m]

$Wg = mgr$ [N･m] ・・・・・①　m：ワーク質量 [kg]

g：重力加速度 [m/s²]

r：回転半径 [m]



機種	減速比	最大トルク
RCP2CR/W-RTBS、RCP2CR/W-RTCS	1/30	0.24
	1/45	0.36
RCP2CR/W-RTB、RCP2CR/W-RTC	1/20	1.1
	1/30	1.7
RCP2CR/W-RTBB、RCP2CR/W-RTCB	1/20	3.0
	1/30	4.6

2. 差分トルクから希望する機種がトルクを満たすか確認します。

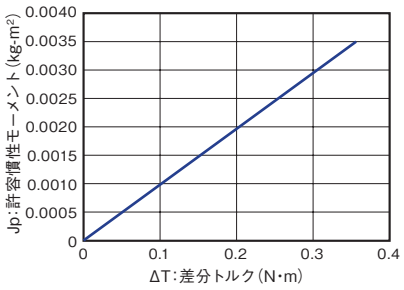
$\Delta T \leqq 0$ ・・・・・ 使用できません。高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。

$\Delta T > 0$ ・・・・・ 使用可能です。次の確認へ進んでください。

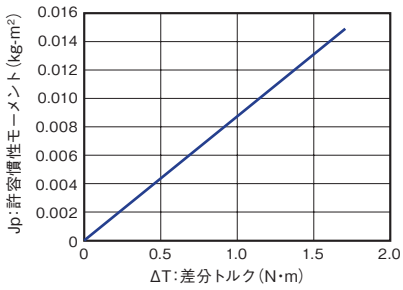
3. ②で算出した差分トルク（ΔT）から横立て時の許容慣性モーメント（Jp）を求めます。
許容慣性モーメントは機種によって異なりますので、下記グラフから算出してください。
各機種の減速比による違いはありません。

例）RTBで差分トルクが0.6N･mの場合、許容慣性モーメントは0.005kg･m²になります。

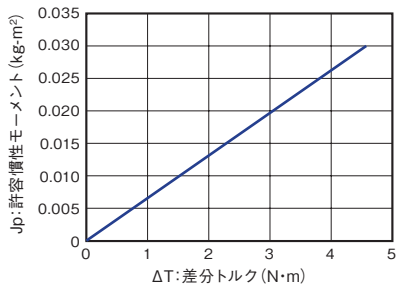
RCP2CR/W-RTBS、RCP2CR/W-RTCS



RCP2CR/W-RTB、RCP2CR/W-RTC



RCP2CR/W-RTBB、RCP2CR/W-RTCB



4. 許容慣性モーメントの判定

算出した許容慣性モーメント（Jp）がワークの慣性モーメント（Jw）より大きければ使用可能です。

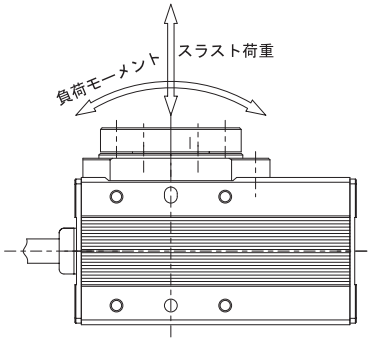
許容慣性モーメントJp ＞ 慣性モーメントJw・・・・・使用可能です。

許容慣性モーメントJp ≦ 慣性モーメントJw・・・・・使用できません。

（高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。）

負荷モーメント

慣性モーメントが制御的（電気的）な目安であるならば、負荷モーメントは強度的（機械的）な使用限界の目安です。
モーメントの基準位置は出力軸付け根の本体端面とし、出力軸に掛かる負荷モーメントがカタログの許容負荷モーメント以内かどうか確認してください。
許容負荷モーメントを超えて使用した場合は、寿命を縮めたり故障の原因となりますのでご注意ください。

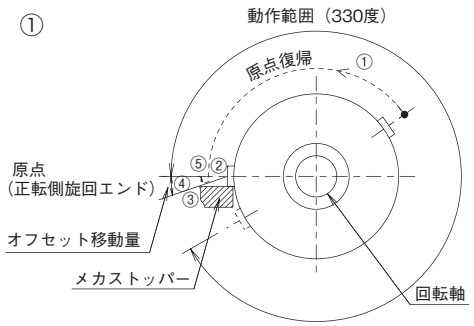


■RCP2ロータリータイプの原点に関する注意点

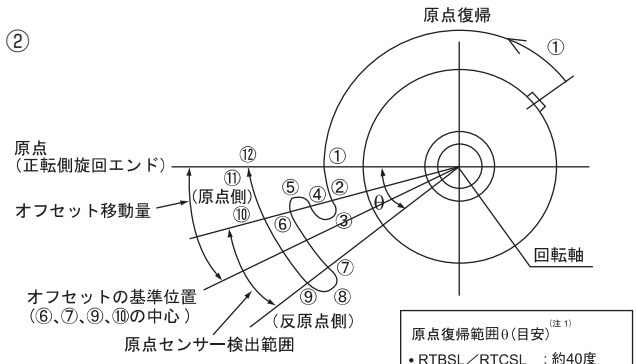
ロータリータイプには動作範囲が異なる「330度タイプ」と「360度タイプ」の2タイプが存在します。
どちらも原点位置は共通ですが、原点復帰動作および動作（回転）方向を変更する場合に下記の点についてご注意ください。

		330度タイプ	360度タイプ
原点復帰方法（標準仕様）		現在位置から反時計回りに回転し、ストッパーに押当たって反転し原点となります。（下図①参照）	現在位置から反時計回りに回転し、センサー感知後原点センサー検出範囲を往復して位置を確認後原点となります。（下図②参照）
原点逆仕様（逆回転仕様）		原点復帰時は、現在位置から時計回りに回転し、ストッパーに押当たって反転して原点となります。また原点逆仕様はストッパーの位置が標準仕様と異なります。そのため標準仕様を後から原点逆仕様にすることはできませんのでご注意ください。	原点復帰時は、現在位置から時計回りに回転し、センサー感知後原点検出範囲を往復して位置を確認後原点となります。
原点復帰精度	小型	±0.05° 以内	±0.05° 以内
	中型	±0.01° 以内	±0.05° 以内
	大型	±0.01° 以内	±0.03° 以内

330度回転仕様



多回転仕様 RTBSL/RTCSL、RTBL/RTCL、RTBBL/RTCBL



原点復帰範囲θ（目安）(注1)
- RTBSL／RTCSL　：約40度
- RTBL／RTCL　：約30度
- RTBBL／RTCBL　：約10度

（注1）原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

［原点センサー検出範囲（原点側）の検出］
① 原点復帰開始（原点センサー検出範囲を捜索）
② 原点センサー検出範囲（原点側）を検出（B 接点時：信号の立下がりまたは信号 OFF 検出）
③ 反転（原点センサー非検出範囲を捜索）
④ 原点センサー非検出範囲（原点を検出（B 接点時信号の立上がりまたは信号 ON 検出）
⑤ 反転

［原点センサー検出範囲の4 点⑥、⑦、⑨、⑩の検出。⑥、⑦、⑨、⑩の中心位置をオフセットの基準位置とする。］
⑥ 原点センサー検出範囲（原点側）を検出（B 接点時:信号の立下がりまたは信号 OFF 検出）、原点センサー非検出範囲（反原点側）へ移動
⑦ 原点センサー非検出範囲（反原点側）を検出（B 接点時:信号の立上がりまたは信号 ON 検出）
⑧ 反転、原点センサー検出範囲（反原点側）へ移動
⑨ 原点センサー検出範囲（反原点側）を検出（B 接点時:信号の立下がりまたは信号 OFF 検出）、原点センサー非検出範囲（原点側）へ移動
⑩ 原点センサー非検出範囲（原点側）を検出（B 接点時:信号の立上がりまたは信号 ON 検出）

［オフセット移動動作］
⑪ ⑥、⑦、⑨、⑩の中心からオフセットの基準位置を決めます。
オフセットの基準位置からオフセット移動量移動した位置が原点となります。現在の位置から原点へ移動。
⑫ 原点位置

■ロータリーアクチュエーター選定上の注意

ロータリータイプの制御方法には『インデックスモード』と『ノーマルモード』の2種類が存在します。

動作モード	動作説明	動作範囲	対応エンコーダー	対応タイプ
インデックスモード（無限回転）	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方向に回転させ続ける用途で使用します。	0～359.99	I(インクリメンタル) (※2) AI(インデックスアブソ)	360度回転のみ
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	0～9999.99（※1）	I(インクリメンタル) (※2) A(アブソリュート) AM(多回転アブソ)	330度回転 360度回転

※1　ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。
※2　簡易アブソも対応可能です。

以下の表の組合わせで使用する場合、インデックスモードでの動作を行うことができませんのでご注意ください。

● 330 度タイプはインデックスモードに対応できません。

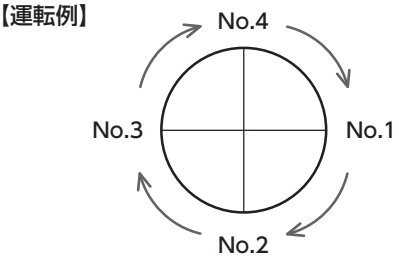
インデックスモードで動作できない組合わせ		
アクチュエーター	エンコーダー	コントローラー
RCP2(CR) (W)-RTBBL	I	PCON-CB/CGB PCON-PLB/POB MCON-C/CG RCON 上記コントローラー(※1)の ・パルス列制御 ・EtherCATモーション ・SSCNET ・MECHATROLINKⅢ
RCP2(CR) (W)-RTBL		
RCP2(CR) (W)-RTBSL		
RCP2(CR) (W)-RTCBL		
RCP2(CR) (W)-RTCL		
RCP2(CR) (W)-RTCSL		
DD/DDA(CR) (W)全機種	AI	SCON2-CG SCON-CB/CGB RCON 上記コントローラー(※1)の ・パルス列制御 ・EtherCATモーション ・SSCNET ・MECHATROLINKⅢ

※1　コントローラーにより、選択できるネットワークは異なります。

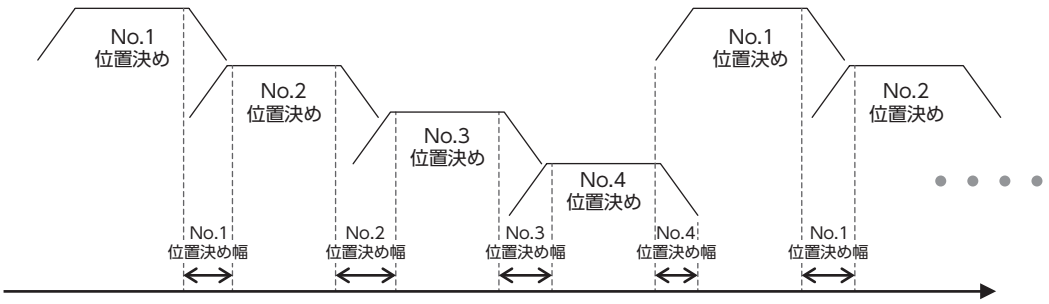
■連続回転の設定方法

連続回転を行う場合、パラメーターの「回転軸近回り選択」を有効にしてください。
例えば90度→180度→270度→0度の移動指令を移動中に連続して行うことで対応できます。

【運転例】



ポジションNo.	位置
1	90
2	180
3	270
4	0



位置決め幅を減速開始位置の手前になるように設定し、完了信号を見て次のポジションを指定してください。

選定のポイント

ダイレクトドライブモーター選定方法

選定条件

本製品がお客様の希望される条件で使用可能かは、次の内容についてご確認をお願いいたします。

1 負荷条件確認

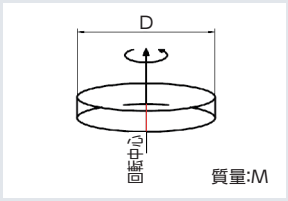
次の3点について、実際に使用する条件が製品の許容値以下かを確認します。

① **スラスト荷重**	アクチュエーターに搭載する物の**合計荷重**
② **負荷モーメント荷重**	アクチュエーターに搭載する物の**負荷モーメントの合計**
③ **負荷イナーシャ**	アクチュエーターに搭載する物の**負荷イナーシャ**

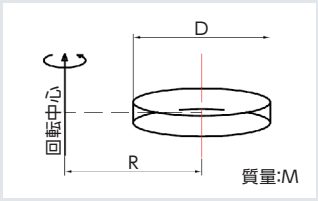
負荷条件の計算は、アクチュエーターに搭載する物の負荷イナーシャを算出し、DDモーター選定ソフトにてご確認ください。
次に代表的な形状の負荷イナーシャ計算式を掲載しますので参考にしてください。

ダイレクトドライブモーター選定ソフト ダウンロードアドレス　https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html

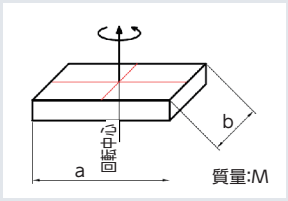
$J = 1/8 \times M \times D^2$



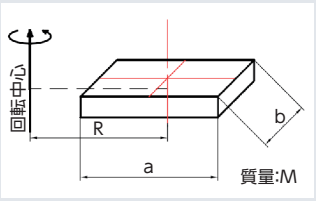
$J = M \times R^2 + 1/8 \times M \times D^2$



$J = 1/12 \times M \times (a^2 + b^2)$



$J = MxR^2 + 1/12xMx (a^2 + b^2)$



2 運転条件確認

実際に動作する距離、速度、加速度、減速度、停止時間などの条件から、ダイレクトドライブモーターのスペックが運転条件で使用可能かを確認します。

運転条件の計算は、DDモーター選定ソフトをご使用ください。

ダイレクトドライブモーター選定ソフト ダウンロードアドレス　https://www.iai-robot.co.jp/knowledge/index.html

3 移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

※表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。

DDACR/DDW/DDA-LH18C

負荷イナーシャ下限[kg•m²]	0	0.005	0.01	0.02	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.10	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1.0	1.2	1.4
負荷イナーシャ上限[kg•m²]	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間[sec]	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間[sec]	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間[sec]	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間[sec]	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

(注)上表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。(速度：最高速度、加減速度：負荷イナーシャによる推奨加減速度、負荷：各負荷イナーシャの下限)

注意事項

■ 動作タイプ

本製品はご使用条件によって2つの動作タイプが選択可能です。
それぞれのタイプの特長および注意点をご確認の上ご使用ください。

動作タイプ	インデックスアブソタイプ		多回転アブソタイプ	
コントローラー種類	SCON(2)(※5)	XSEL(2)(※1)	SCON(2)	XSEL(2)(※1)
動作範囲	0～359.999°		最大±9999°(±2520°)	
1回の移動命令の最大移動量	360°	180°(※2)	上記動作範囲	
無限回転動作	可(※3)		不 可	
原点復帰動作	不 要		不 要(※4)	
アブソバッテリー	不 要		必 要	

※(　　)内は20bitの場合

(※1)　高分解仕様はXSEL-P/Qに接続できません。

(※2)　XSEL2/XSELのインデックスアブソタイプは、現在位置から180°以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。
よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
移動方向を指定したい場合は、SCON2-CG/SCON-CBをご使用ください。

(※3)　インデックスアブソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSEL2/XSELの1回の移動量は最大180°ですので、
モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。
連続回転を行いたい場合はSCON2-CG/SCON-CBをご使用ください。

(※4)　多回転アブソは、最初の設定の時またはアブソ用バッテリーを交換した時は原点復帰が必要です。

(※5)　SCON2-CG/SCON-CBのインデックスアブソタイプで、パルス列制御をする場合は、パラメーターの変更が必要です。
詳細は取扱説明書をご確認ください。

■ コントローラーについて

●DDACR-LT18□は200Wですが、SCON-CBコントローラーの外形寸法は400W仕様の寸法になります。
(SCON-CBの外形寸法は、8-297ページをご参照ください)
●SCON2-CG/SCON-CBで動作する場合、回生抵抗ユニットがLT18□は1個、LH18□は2個必要です。
●XSEL2/XSELコントローラーで動作する場合、回生抵抗ユニットが下記のとおり必要です。

ダイレクトドライブモーター台数(目安)			1台	2台	3台	4台	5台	6台	7台	8台
回生抵抗ユニット台数	XSEL2	LT18□	不要	不要	1個	2個	3個	4個	5個	6個
		LH18□	不要	2個	4個	6個	(接続不可)			
	XSEL	LT18□	1個	1個	2個	2個	3個	3個	3個	3個
		LH18□	2個	4個	(接続不可)					

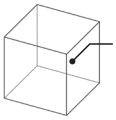
- SCON2-CG/SCON-CBで動作する場合、XSELコントローラーのロボシリンダーゲートウェイ機能に接続して使用することはできませんのでご注意ください。
- 電源容量はLT18タイプは単相仕様600W・三相仕様200W、LH18タイプは単相仕様1200W・三相仕様600Wで計算してください。

選定のポイント

クリーン度規格について

クリーン度はクリーンルーム内の清浄度を示す指標であり、「一定の体積中の基準の大きさ以上の塵埃の数量」で示されます。
規格の原本は1963年のアメリカ連邦規格Federal Standard209です。この規格は1992年に改定されたFed.Std209Eが最新になっていますが、ISO14644-1成立（1999年）に伴い、2001年に廃止されました。
またそのほか、日本工業規格JIS B 9920も、2002年にISOと完全に同一の形に改訂されました。
ただし、現場レベルではアメリカ連邦規格Fed.Std209Dによる「クラス1000」という表現やそれを準ずる形で「0.1μmクラス100」という通称が多く用いられています。

No.	規格名	クラス名	対象粒径	基準体積	備考
1	Fed.Std.209D	クラス1,10,100…10万	0.5μm	1ft³	1963年に制定。2001年に廃止
2	ISO14644-1	クラス1～9	0.1μm	1m³	1999年に制定


規定の大きさの空間（1m³、1ft³）に対象粒径の塵埃がいくつ存在するかを規定

<クリーン度規格>

クリーン度規格について、以下の表にまとめます。

1. Fed.Std.209D

対象粒径	0.5μm以上				
クラス基準	1ft³の粒子数				
クラス	測定粒子径 [個/ft³（個/m³）]				
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	5μm
クラス1	35	7.5	3	1 (35)	
クラス10	350	75	30	10 (353)	
クラス100		750	300	100 (3530)	
クラス1000				1,000 (35,300)	7
クラス10000				10,000 (353,000)	70
クラス100000				100,000 (3,530,000)	700

2. ISO 14644-1

対象粒径	0.1μm					
クラス基準	1m³の粒子数のべき乗					
クラス	上限濃度 [個/m³]					
	0.1μm	0.2μm	0.3μm	0.5μm	1μm	5μm
クラス1	10	2				
(クラス1.5)	32					
クラス2	100	24	10	4		
(クラス2.5)	316					
クラス3	1,000	237	102	35	8	
(クラス3.5)	3,160					
クラス4	10,000	2,370	1,020	352	83	
(クラス4.5)	31,600					
クラス5	100,000	23,700	10,200	3,520	832	29
クラス6	1,000,000	237,000	102,000	35,200	8,320	293
クラス7				352,000	83,200	2,930
クラス8				3,520,000	832,000	29,300
クラス9				35,200,000	8,320,000	293,000

※網掛け部は対象粒径

表　規格対応表

規格名称	IAI規格	Fed.Std.209D	ISO　14644-1
クリーン度クラスの対応			クラス1
			(クラス1.5)
			クラス2
	クラス10		(クラス2.5)
		クラス1	クラス3
	クラス100		(クラス3.5)
		クラス10	クラス4
			(クラス4.5)
		クラス100	クラス5
		クラス1000	クラス6
		クラス10000	クラス7
		クラス100000	クラス8

←赤字はアイエイアイにおけるクリーン度
細小型のみクラス 100（ISO クラス 3.5）
その他クラス 10（ISO クラス 2.5）

※クラスについては、以下の式で規定される

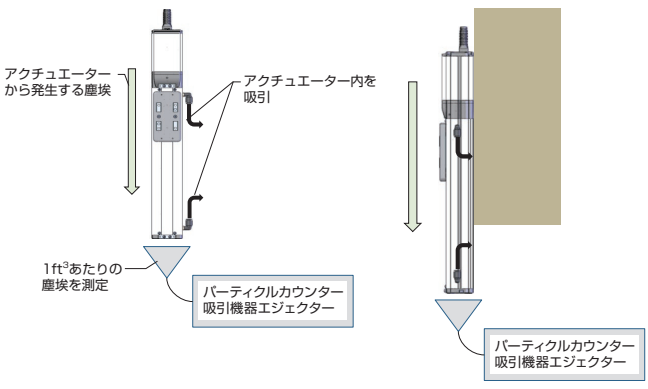
$$Cn = 10^{V} \times \left(\frac{0.1}{D}\right)^{2.08}$$

Cn:粒径以上の上限濃度（個/m³）
N:清浄度クラス
⇒中間域の清浄度クラスは1.1～8.9まで0.1刻みで規定
D:粒径 [μm]

<アイエイアイにおけるクリーン度測定方法>

▼単軸アクチュエーター

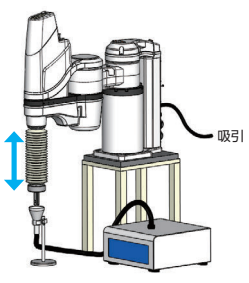
垂直設置にて測定し、1ft³あたりの塵埃の量を3回計測し、その最大値をクリーン度としています。



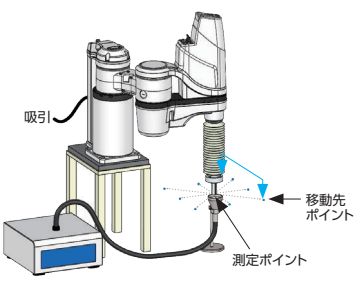
▼スカラロボット（IXA）

下記動作条件を基に1m³あたりの塵埃の量を測定し、その最大値をクリーン度としています。

① 垂直動作
上下軸のみ繰返し動作



② パレタイジング動作
発塵測定ポイントを基準に各移動先ポイントに動作



保護構造について

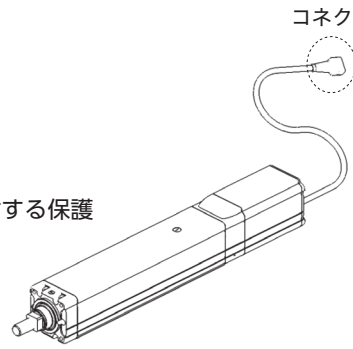
保護構造とは、水や人体および固形異物からの保護の度合いのことです。
IEC（International Electrotechnical Commission）、
JIS（日本工業規格）およびJEMA（日本電機工業会）の規格に基づいて以下のように表示してあります。

IEC規格

IP□□

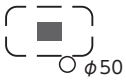
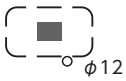
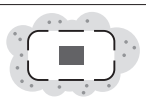
第２示性数字
水の浸入に対する保護

第１示性数字
人体および固形異物に対する保護

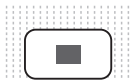
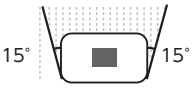
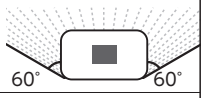
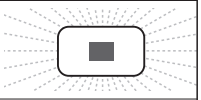
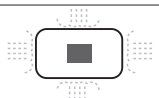
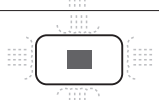
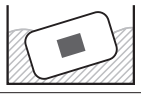
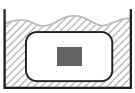


ご注意
保護構造はケーブルまで含んで規定されていますが、ケーブル末端コネクターは防滴処理されていませんので、保護構造の対象とはなりません。したがって、ケーブル末端から水が浸入する恐れがある使用方法は避けてください。

■ 第1示性数字で示す保護の程度

第１示性数字	内容
0	無保護のもの。
1	人の手などが内部の充電部に接触しない（φ50mm）。 
2	指先などが内部の充電部に接触しない（φ12mm）。 
3	直径または厚さ2.5mmを超える工具、ワイヤーなどの固形物が侵入しない。 
4	直径または厚さ1.0mmを超える工具、ワイヤーなどの固形物が侵入しない。 
5	動作に影響を及ぼす以上の粉じんが内部に侵入しない。 
6	粉じんが内部に侵入しない。（完全に防止する） 

■ 第2示性数字で示す保護の程度

第２示性数字	JIS規格	内容
0		無保護のもの。
1	防滴I形	鉛直から落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 
2	防滴II形	鉛直から15°の範囲で落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 
3	防雨形	鉛直から60°の範囲で落ちてくる水滴によって有害な影響を受けない。 
4	防沫形	いかなる方向からの水の飛沫を受けても有害な影響を受けない。 
5	防噴流形	いかなる方向からの水の直接噴流を受けても有害な影響を受けない。 
6	耐水形	いかなる方向からの水の直接噴流を受けても内部に水が入らない。 
7	防浸形	定められた条件で水中に没しても内部に水が入らない。 
8	水中形	指定圧力の水中に常時没して使用できる。 



アイエイアイ
総合カタログ
2025
7

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…… 7-75
2. 加速度／減速度…… 7-75
3. デューティー比 …… 7-76
4. すべりねじ仕様の製品について …… 7-76
5. 原点…… 7-76
6. エンコーダー種類 …… 7-76
7. エンコーダーパルス数 …… 7-77
8. モーター…… 7-77
9. 取付け姿勢…… 7-77
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション…… 7-78
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント …… 7-78
12. 張出し負荷長 …… 7-78
13. 寿命…… 7-79
14. 本体精度…… 7-79
15. ロッドタイプ（ロッド先端振れ） …… 7-79
16. 垂直設置での使用について …… 7-79
17. アクチュエーターケーブル／モーター・エンコーダーケーブル …… 7-80
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて …… 7-80
19. 海外規格への対応について …… 7-80

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。

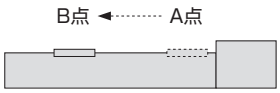
9. 取付け姿勢

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。

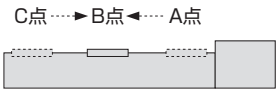
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション

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。

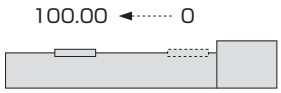
〈繰返し位置決め精度〉
同一のポイントへ同一方向から
繰返し位置決めを行った場合の
停止位置精度のばらつき。



〈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

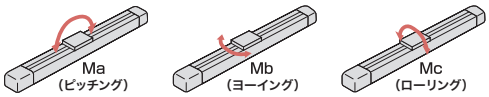
下記に示す条件下での精度は「繰返し位置決め精度」では保証されません。
❶繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
❷ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
❸ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
❹周囲温度環境が著しく変化する場合。
❺アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
❻動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント(Ma、Mb、Mc)

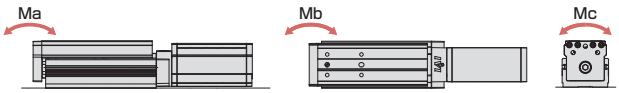
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-279ページの技術資料をご参照ください。

※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。

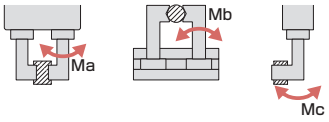
〈スライダータイプモーメント方向〉



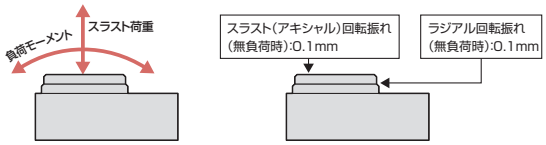
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈グリッパータイプモーメント方向〉

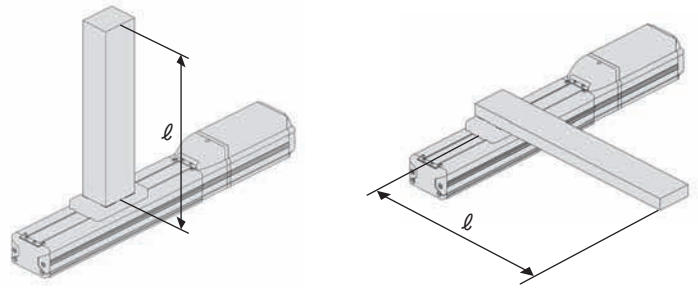


〈ロータリータイプモーメント方向〉



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。

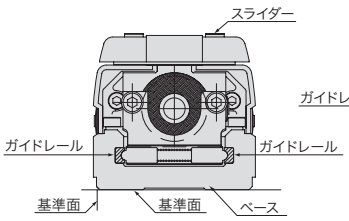


13. 寿命

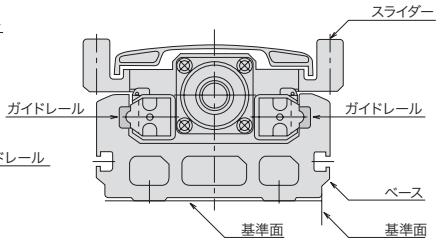
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品（ガイド、ボールねじ、モーター、すべりねじ、ベアリング、ブッシュ、減速機など）の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。
例えばガイドを例にとると、ガイドには動的許容負荷モーメント（1-279ページ参照）が設定されていますが、仮に動的許容負荷モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。
余裕をもった使い方をしていただくと、10年以上はご使用いただくことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をおすすめします。

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。

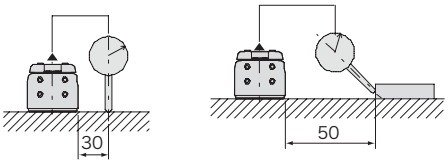


RCシリーズ断面図



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

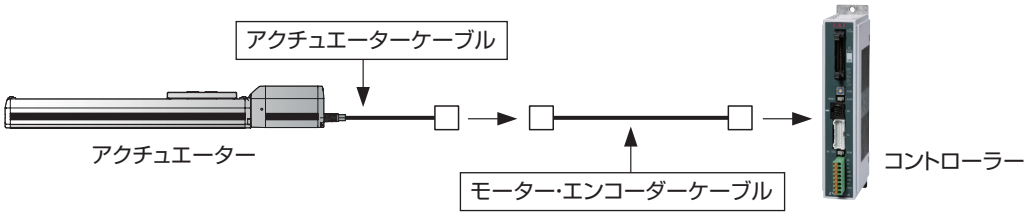
ラジアルシリンダータイプの外付けガイドとの固定はフローティングジョイントを使用し、ガイドなしロッドタイプ（回り止めロッドタイプ）はリジットで固定する事を推奨いたします。
詳細は1-305ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

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

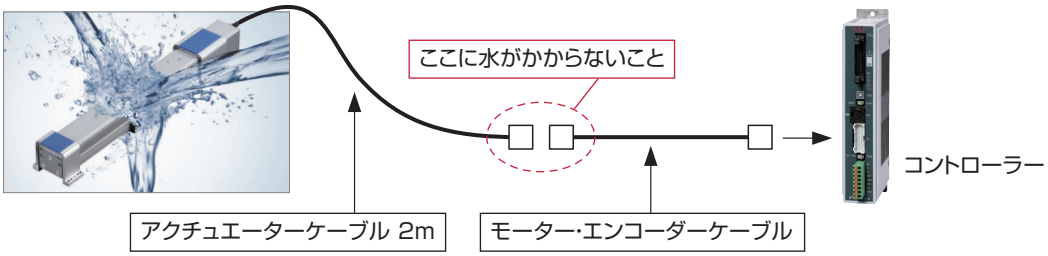
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



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、7-739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規格　　RoHS 10 改正RoHS指令

c UL us UL規格

クリーン仕様

スライダータイプ

パルスモーター

RCP6CR/RCP6SCR-SA4C	7-87
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	7-91
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C	7-95
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C	7-99
RCP6CR-HSA6C	7-103
RCP6CR-HSA6XC	7-109
RCP6CR-HSA7C	7-113
RCP6CR-HSA7XC	7-119
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C	7-123
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	7-127
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	7-131
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C	7-135
RCP4CR-SA3C	7-139
RCP4CR-SA5C	7-143






サーボモーター 200V

RCS4CR-SA4C	7-149
RCS4CR-SA6C	7-153
RCS4CR-SA7C	7-157
RCS4CR-SA8C	7-161
RCS4CR-WSA10C	7-165
RCS4CR-WSA12C	7-169
RCS4CR-WSA14C	7-173
RCS4CR-WSA16C	7-177
RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	7-181
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	7-185





サーボモーター 200V (高性能タイプ)

ISDBCR/ISPDBCR-S	7-191
ISDBCR/ISPDBCR-M-100	7-195
ISDBCR/ISPDBCR-M-200	7-199
ISDBCR/ISPDBCR-MX-200	7-203
ISDBCR/ISPDBCR-L-200	7-207
ISDBCR/ISPDBCR-L-400	7-211
ISDBCR/ISPDBCR-LX-200	7-215
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400	7-219



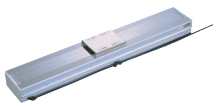
サーボモーター 200V (静電気対策タイプ)

ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD	7-223
ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD	7-227
ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD	7-231



サーボモーター 200V (標準タイプ)

ISDACR/ISPDACR-W-600	7-237
ISDACR/ISPDACR-W-750	7-241
ISDACR/ISPDACR-WX-600	7-245
ISDACR/ISPDACR-WX-750	7-249



ロッドタイプ

サーボモーター 24V

RCA2CR-RN3NB	7-255
RCA2CR-RP3NB	7-257
RCA2CR-GS3NB	7-259
RCA2CR-GD3NB	7-263
RCA2CR-SD3NB	7-267
RCA2CR-RN4NB	7-271
RCA2CR-RP4NB	7-273
RCA2CR-GS4NB	7-275
RCA2CR-GD4NB	7-279
RCA2CR-SD4NB	7-283



サーボモーター 200V

RCS2CR-RN5NB	7-289
RCS2CR-RP5NB	7-291
RCS2CR-GS5NB	7-293
RCS2CR-GD5NB	7-297
RCS2CR-SD5NB	7-301



グリッパータイプ

パルスモーター

RCP2CR-GRSS	7-307
RCP2CR-GRS	7-311
RCP2CR-GRM	7-315
RCP2CR-GRLS	7-319
RCP2CR-GR3SS	7-321
RCP2CR-GR3SM	7-325



ロータリータイプ

パルスモーター

RCP2CR-RTBS/RTBSL	7-331
RCP2CR-RTB/RTBL	7-335
RCP2CR-RTBB/RTBBL	7-339
RCP2CR-RTCS/RTCSL	7-343
RCP2CR-RTC/RTCL	7-347
RCP2CR-RTCB/RTCBL	7-351



ダイレクトドライブモーター

DDACR-LT18C□A	7-355
DDACR-LH18C□A	7-359



スカラロボット

パルスモーター　パワーコンスカラ

IXP-3C3515/4C3515	7-365
IXP-3C4515/4C4515	7-371
IXP-3C5520/4C5520	7-377
IXP-3C6520/4C6520	7-383



サーボモーター 200V

IXA-4NSC3015	7-389
IXA-4NSC4518/4NSC4533	7-393
IXA-4NSC6018/4NSC6033	7-399



注意事項	7-405
オプション	7-407

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/clean.html

分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
クリーン仕様	RCP2CR-SA5	総合カタログ2015	—
	RCP2CR-SA6		
	RCP2CR-SS7C	総合カタログ2016	—
	RCP2CR-HS8C		
	RCACR-SA5D		
	RCACR-SA6D		
	RCS2CR-SA5D		
	RCS2CR-SA6D		
	RCP5CR-SA4C	総合カタログ2017	○
	RCP5CR-SA6C		
	RCP5CR-SA7C		
	RCP4CR-SA6C		
	RCP4CR-SA7C		
	RCS2CR-SA4C	総合カタログ2018	○
	RCS2CR-SA5C		
	RCS2CR-SA6C		
	IX-NNC2515H	総合カタログ2021	○
	IX-NNC3515H		
	IX-NNC50 □□ H		
	IX-NNC60 □□ H		
	IX-NNC70 □□ H		
	IX-NNC80 □□ H		
	RCACR-SA4C	総合カタログ2023	○
	RCACR-SA5C		
	RCACR-SA6C		
	SSPDACR-S-200	総合カタログ2024	○
	SSPDACR-M-400		
	SSPDACR-L-750		

クリーン仕様

スライダー　RCP6 / RCP4

パルスモーター

RCP6CR RCP6SCR RCP4CR	スライダー	RCP6CR/RCP6SCR-SA4C	7-87	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	7-91	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA7C	7-95	
		RCP6CR/RCP6SCR-SA8C	7-99	
	高剛性スライダー	RCP6CR-HSA6C	7-103	
		RCP6CR-HSA6XC	7-109	
		RCP6CR-HSA7C	7-113	
		RCP6CR-HSA7XC	7-119	
	ワイドスライダー	RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C	7-123	
		RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C	7-127	
		RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	7-131	
		RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C	7-135	
	スライダー	RCP4CR-SA3C	7-139	
		RCP4CR-SA5C	7-143	

RCP6CR-SA4C
RCP6SCR-SA4C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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		ストロク		適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション
RCP6CR	コントローラー別置		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 ～ 500	50mm ～ 500mm (50mmごと)	RCP6		N	無し	下記オプション価格表参照
RCP6SCR	コントローラー内蔵						10	10mm			P3	PCON MSEL	P	1m	
							5	5mm			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

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	ストローク (mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
高精度仕様（注1）	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	7-413	–

（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。（1-299ページ参照）

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA4C P3	RCP6CR-SA4C P5	RCP6SCR-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7-747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 7-78 ページの説明をご確認ください。

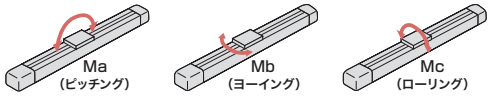
メインスペック

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) (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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	60	40	20	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	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：13.0 N·m
	Mb：18.6 N·m
	Mc：25.3 N·m
動的許容モーメント (注4)	Ma：5.0 N·m
	Mb：7.1 N·m
	Mc：9.7 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85％RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【 】内は高精度仕様(リード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

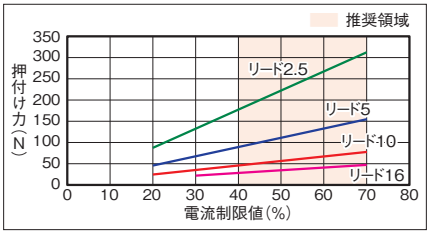
姿勢	水平		垂直
速度	加速度(G)		
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	12	12	9
20	12	12	9
40	12	12	9
65	12	11	8
85	11	10	8
105	10	9	8
130	10	8	5

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



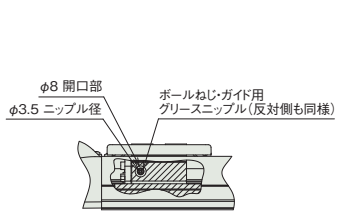
寸法図

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

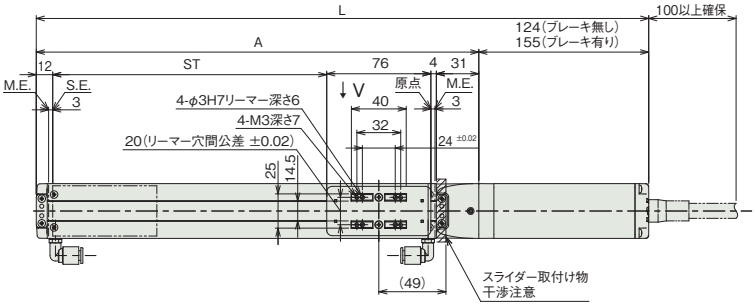
■RCP6CR-SA4C

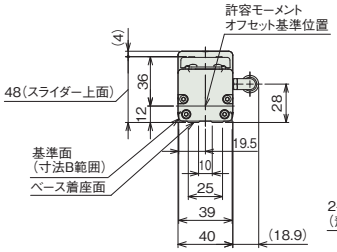
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

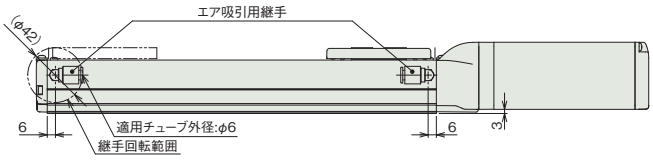
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

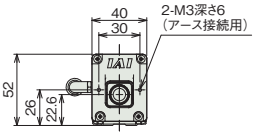


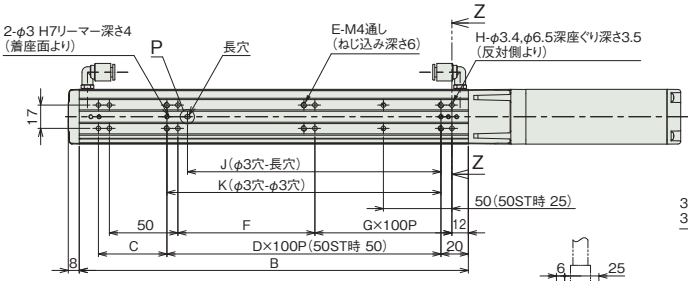
矢視V
グリース給油口

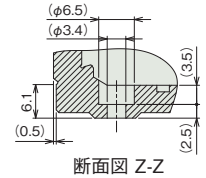




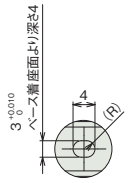




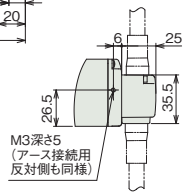


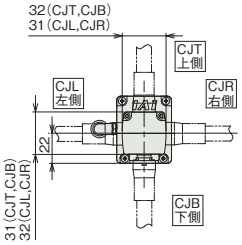


断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細



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
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

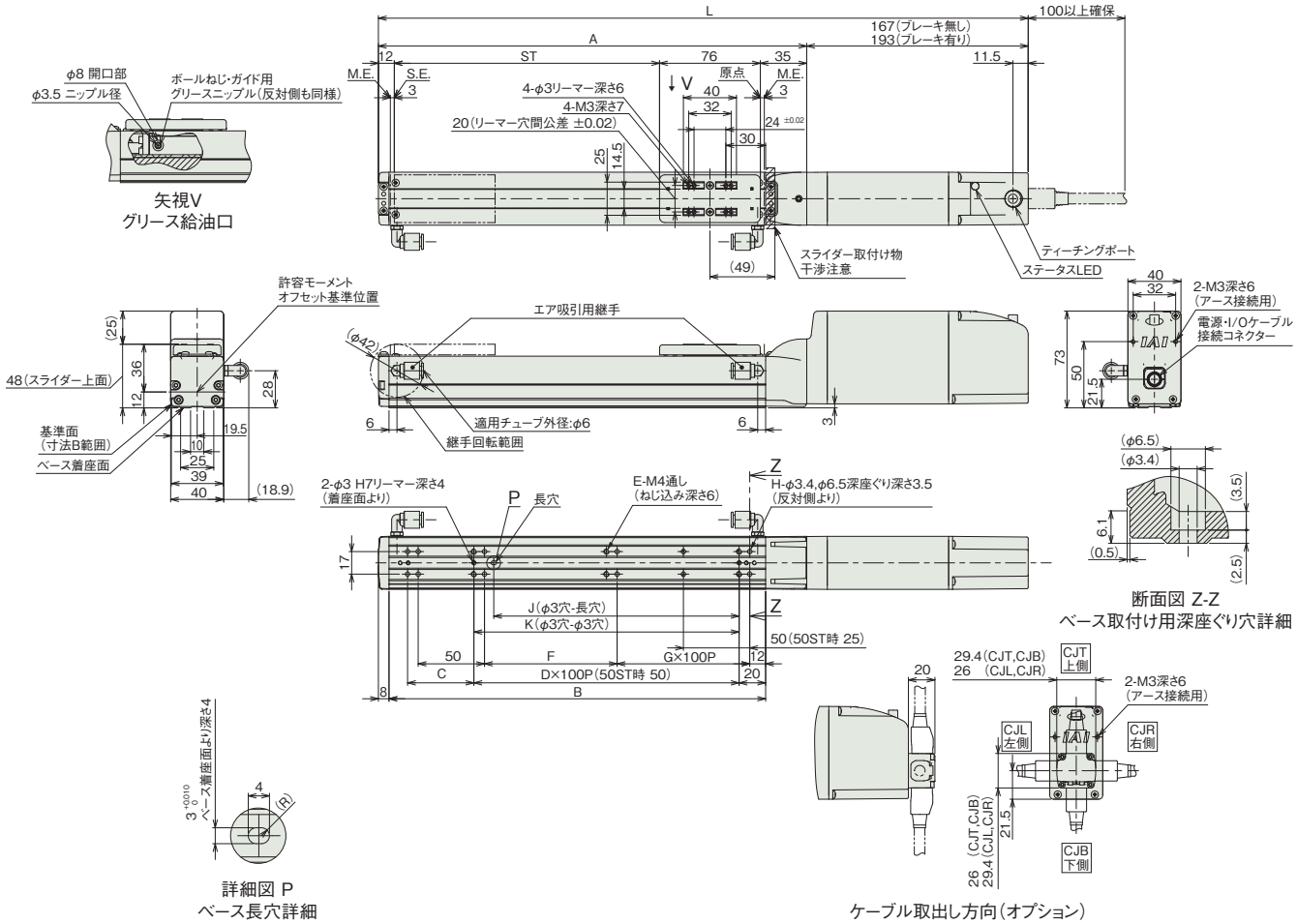
■ストローク別質量

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	2.1

■RCP6SCR-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	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	2.1
	ブレーキ有り	1.5	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

RCP6CR-SA6C
RCP6SCR-SA6C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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
RCP6CR	コントローラー別置		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	50 ～ 800	50mm ～ 800mm (50mmごと)	RCP6		N	無し	下記オプション価格表参照
RCP6SCR	コントローラー内蔵						12	12mm			P3	PCON MSEL	P	1m	
							6	6mm			P5	RCON RSEL	S	3m	
							3	3mm			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

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
高精度仕様(注1)	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	7-413	–

(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。(1-299ページ参照)

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA6C P3	RCP6CR-SA6C P5	RCP6SCR-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7-747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 ページをご参照ください。
(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

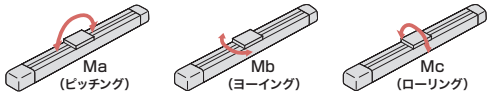
メインスペック

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	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	100	70	30	15
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	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：48.5 N·m
	Mb：69.3 N·m
	Mc：103 N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：11.6 N·m
	Mb：16.6 N·m
	Mc：24.6 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【 】内は高精度仕様(リード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

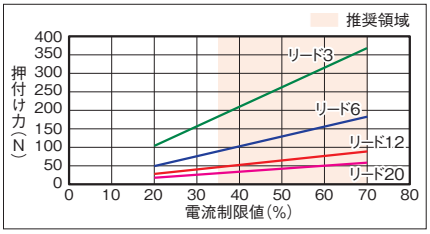
ストロークと最高速度

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



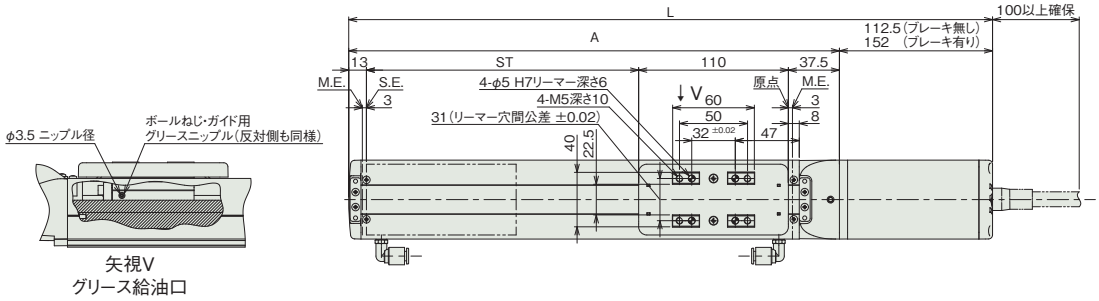
寸法図

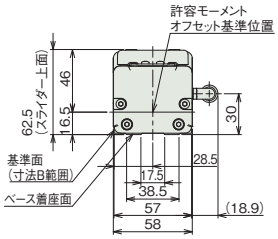
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

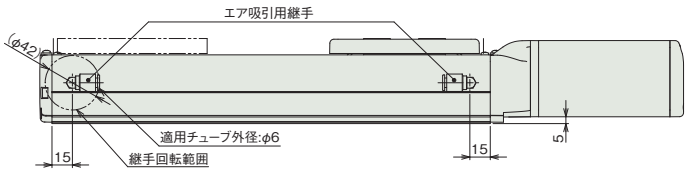
■RCP6CR-SA6C

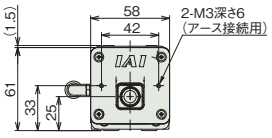
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

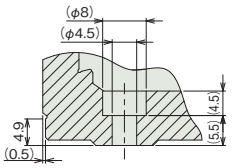
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



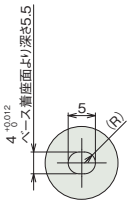




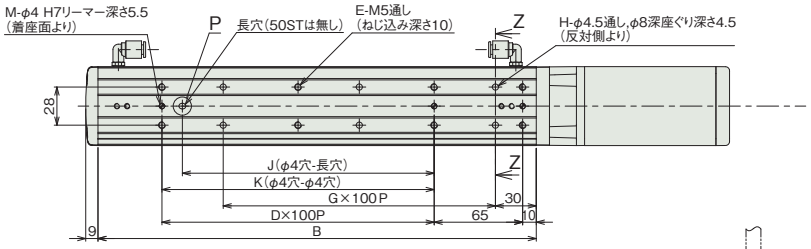


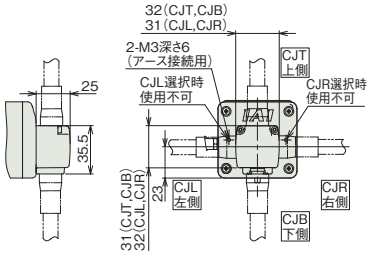


断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細



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	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

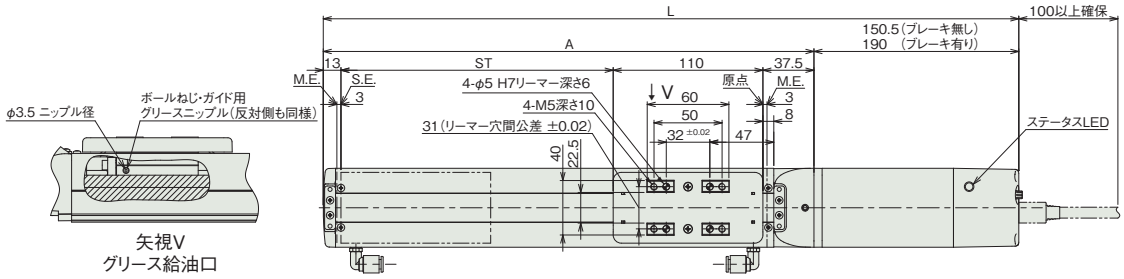
■ストローク別質量

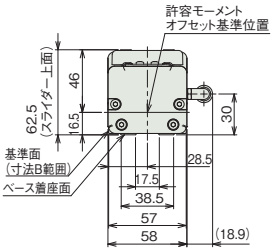
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量	ブレーキ無し	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
(kg)	ブレーキ有り	2.2	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8

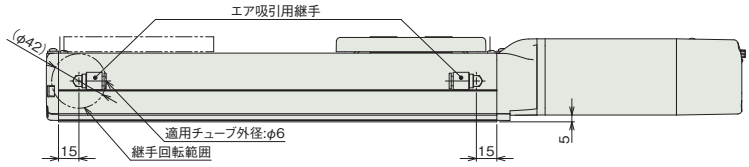
■RCP6SCR-SA6C

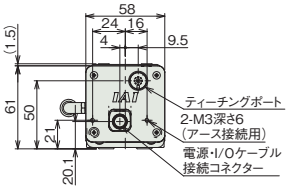
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

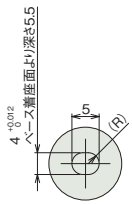
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



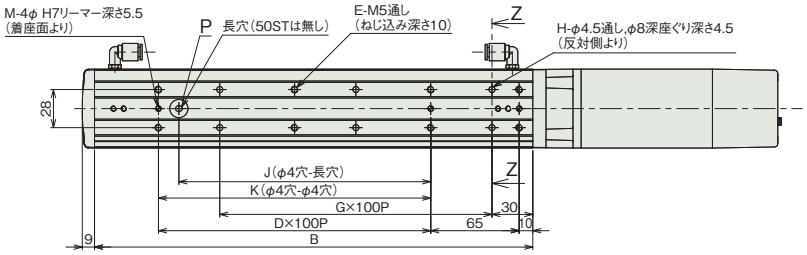


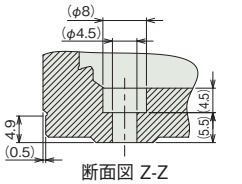




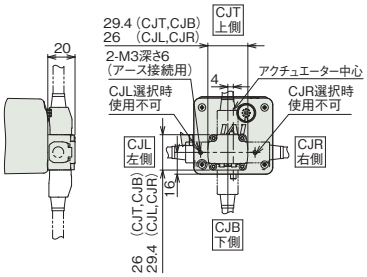


詳細図 P
ベース長穴詳細





断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細



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	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
(kg)	ブレーキ有り	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	4.9

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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。

RCP6CR-SA7C
RCP6SCR-SA7C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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						
	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
- RCP6CR：コントローラー別置
- RCP6SCR：コントローラー内蔵

タイプ：SA7C

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

ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
高精度仕様（注1）	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	7-413	–

（注1）リード16・24の時は選択できません。ダブルスライダー仕様の時は選択できません。
（注2）選択できないリードがあります。（1-299ページ参照）

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA7C P3	RCP6CR-SA7C P5	RCP6SCR-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7-747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 ページをご参照ください。
(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

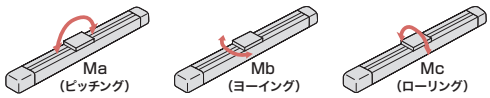
メインスペック

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	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	90	70	40	30
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		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：115 N·m
	Mb：115 N·m
	Mc：229 N·m
動的許容モーメント (注4)	Ma：44.7 N·m
	Mb：44.7 N·m
	Mc：89.1 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【 】内は高精度仕様(リード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

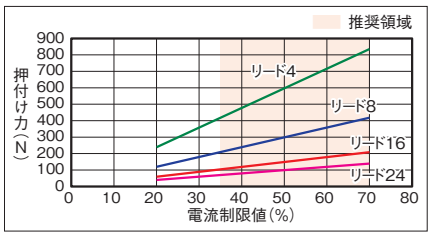
ストロークと最高速度

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



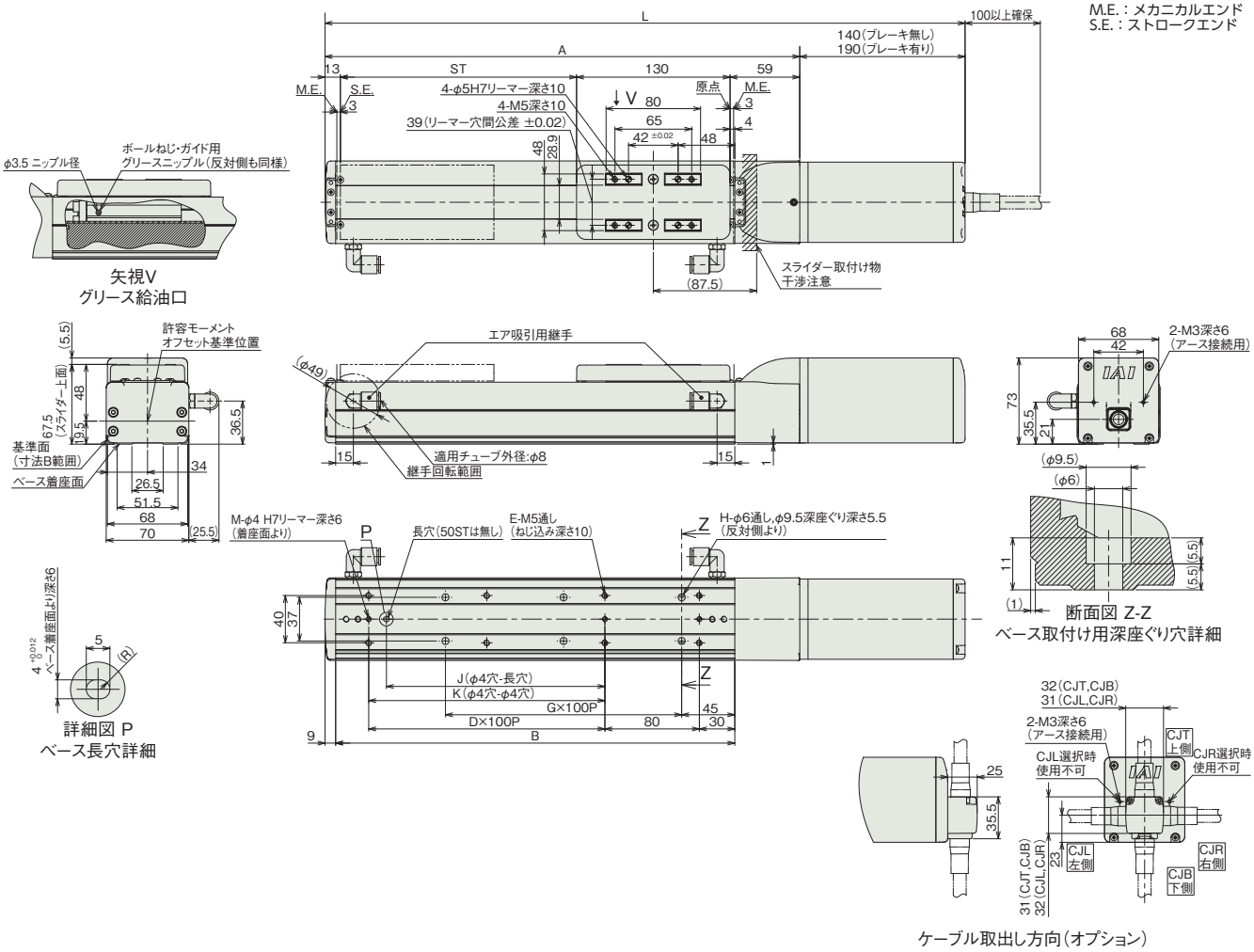
寸法図

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

■RCP6CR-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

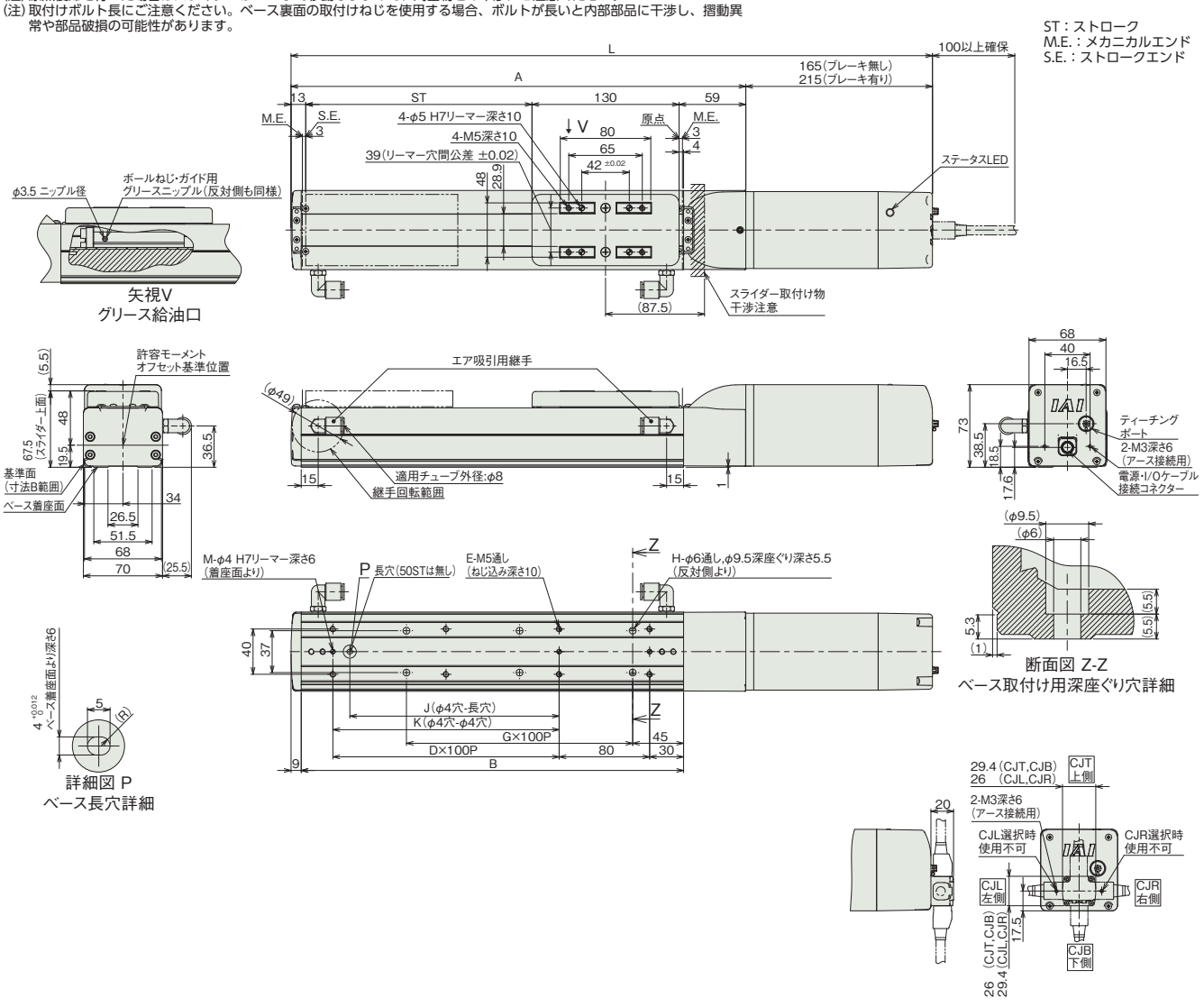
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142
	ブレーキ有り	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192
A		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002
B		188	238	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

■RCP6SCR-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。



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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP6CR-SA8C
RCP6SCR-SA8C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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
RCP6CR コントローラー別置 RCP6SCR コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
50	–	–	600	–	–
100	–	–	650	–	–
150	–	–	700	–	–
200	–	–	750	–	–
250	–	–	800	–	–
300	–	–	850	–	–
350	–	–	900	–	–
400	–	–	950	–	–
450	–	–	1000	–	–
500	–	–	1050	–	–
550	–	–	1100	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
高精度仕様(注1)	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	7-413	–

(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。(1-299ページ参照)

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-SA8C P4	RCP6CR-SA8C P6	RCP6SCR-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 7-78 ページの説明をご確認ください。
(6) 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。

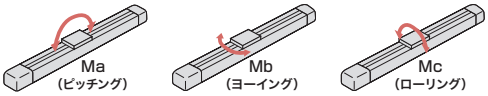
メインスペック

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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	160	110	60	30
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	3	4	25	55
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：219 N·m
	Mb：219 N·m
	Mc：414 N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：77.0 N·m
	Mb：77.0 N·m
	Mc：146 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【 】内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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		

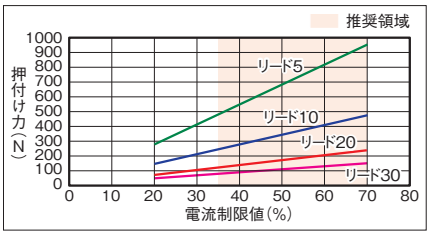
ストロークと最高速度

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



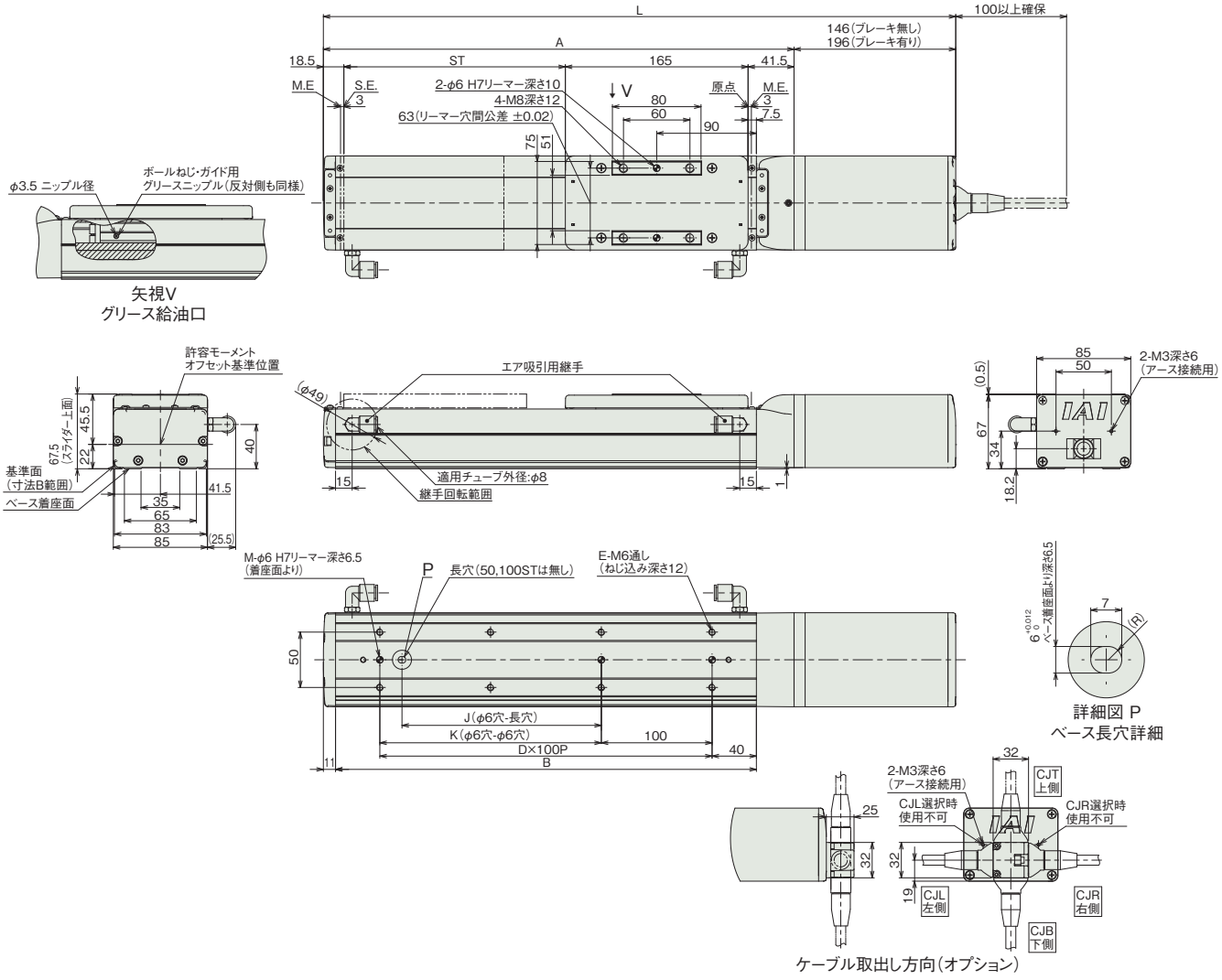
寸法図

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

■RCP6CR-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

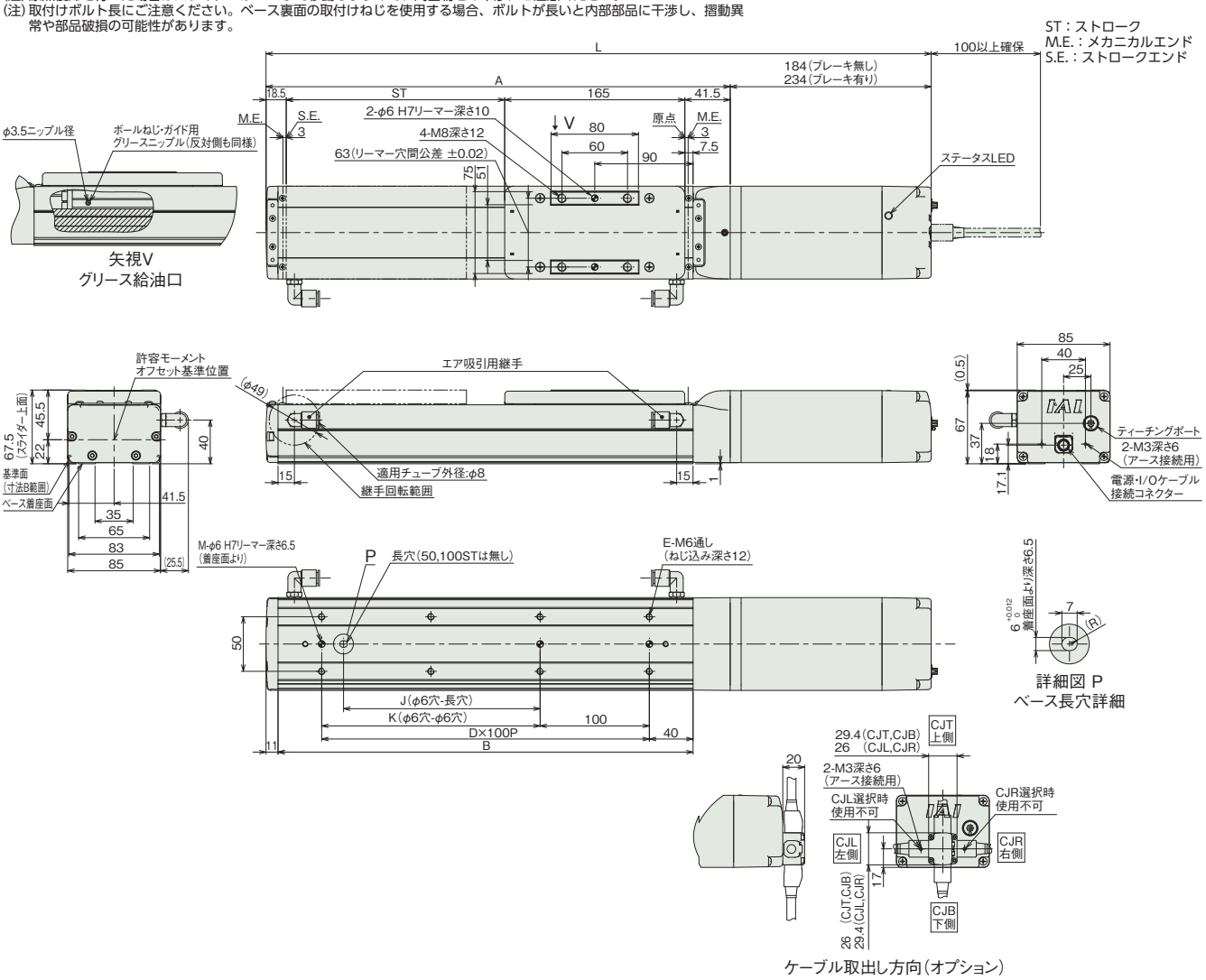
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無し	421	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	1471
	ブレーキ有り	471	521	571	621	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	1121	1171	1221	1271	1321	1371	1421	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

■RCP6SCR-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。



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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

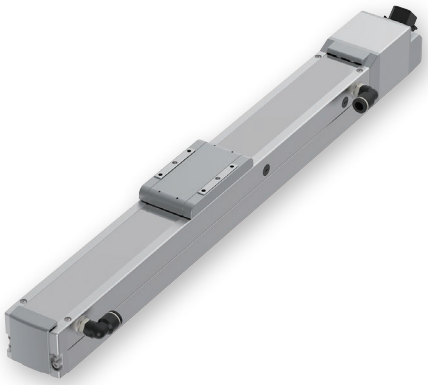
RCP6CR-HSA6C

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

RCP6CR – 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	7-407	–
高精度仕様(注1)	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様(注2)	W	7-413	–

(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。(7-107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7-747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 7-78 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。

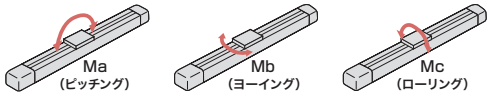
メインスペック

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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	100	70	40	30
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	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
クリーン度	クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【 】内は高精度仕様(リード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		13	7	5	4		2	1
800		8	4	2	1		1	0.5
900		3	1	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	10	4	2	1	3	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	10	10	10
200	40	30	21	10	10	8	5	5
225	40	8				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。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

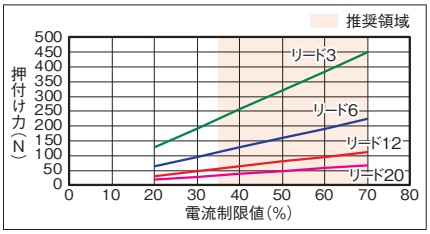
ストロークと最高速度

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

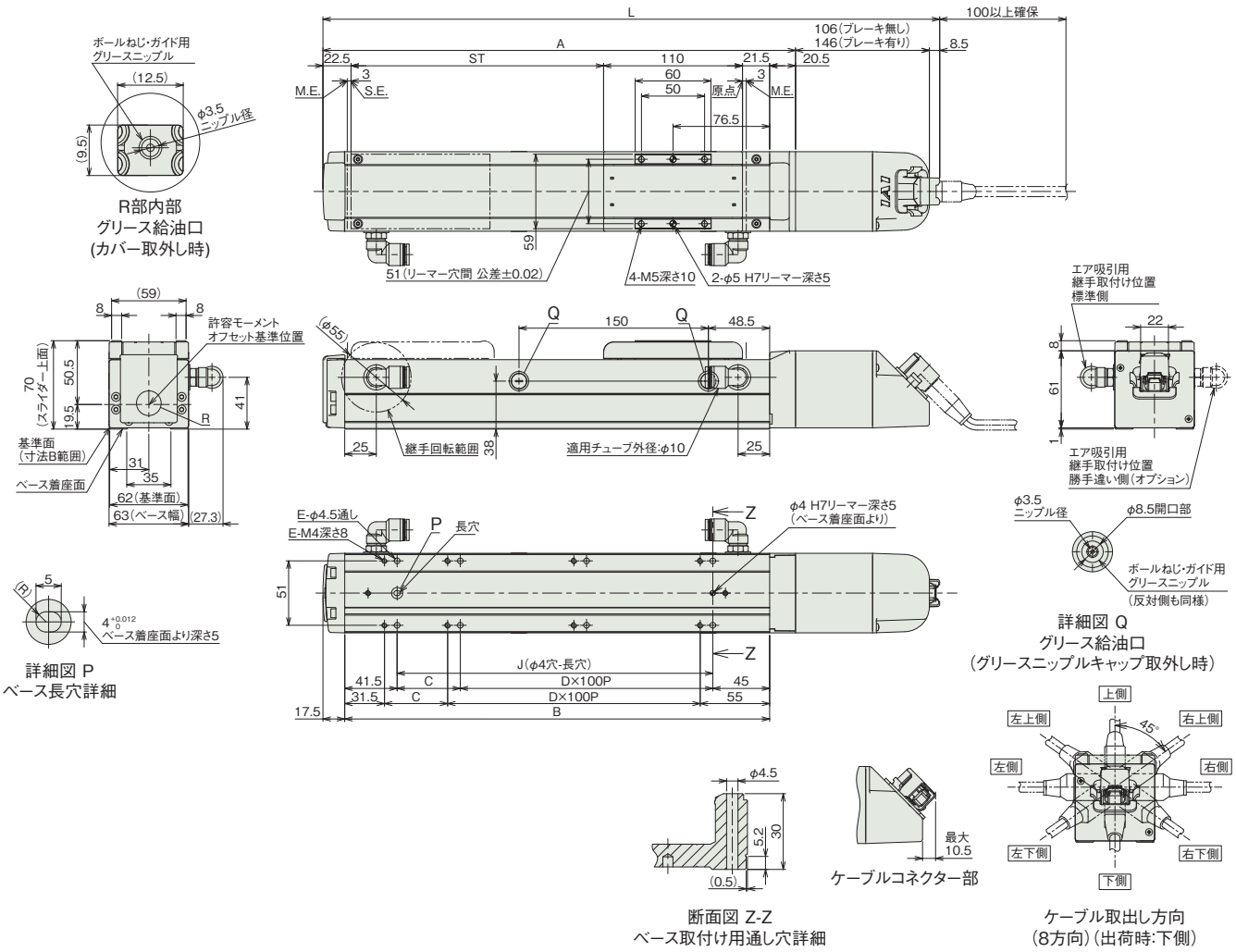


寸法図

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7-748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	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	2.3	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6

メインスペック（ダブルスライダー仕様）

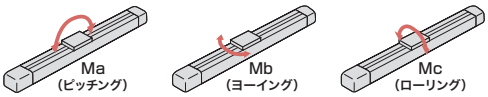
項目			内容		
リード		ボールねじリード（mm）	12	6	3
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）（高出力有効）	24	30	38
		最大可搬質量（kg）（高出力無効）	12	18	23
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	700	450	225
		最低速度（mm/s）	15	8	4
		定格加減速度（G）	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度（G）	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量（kg）（高出力有効）	–	4	14
		最大可搬質量（kg）（高出力無効）	–	3	8
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	–	340	200
		最低速度（mm/s）	–	8	4
		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
クリーンルーム仕様		バキューム量（NL/min）	100	60	35
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力（kgf）	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
（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
クリーン度	クラス2.5相当（ISO 14644-1規格）
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ［納期照会］に記載

（注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

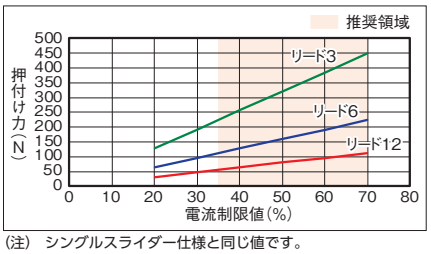
ストロークと最高速度（ダブルスライダー仕様）

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）



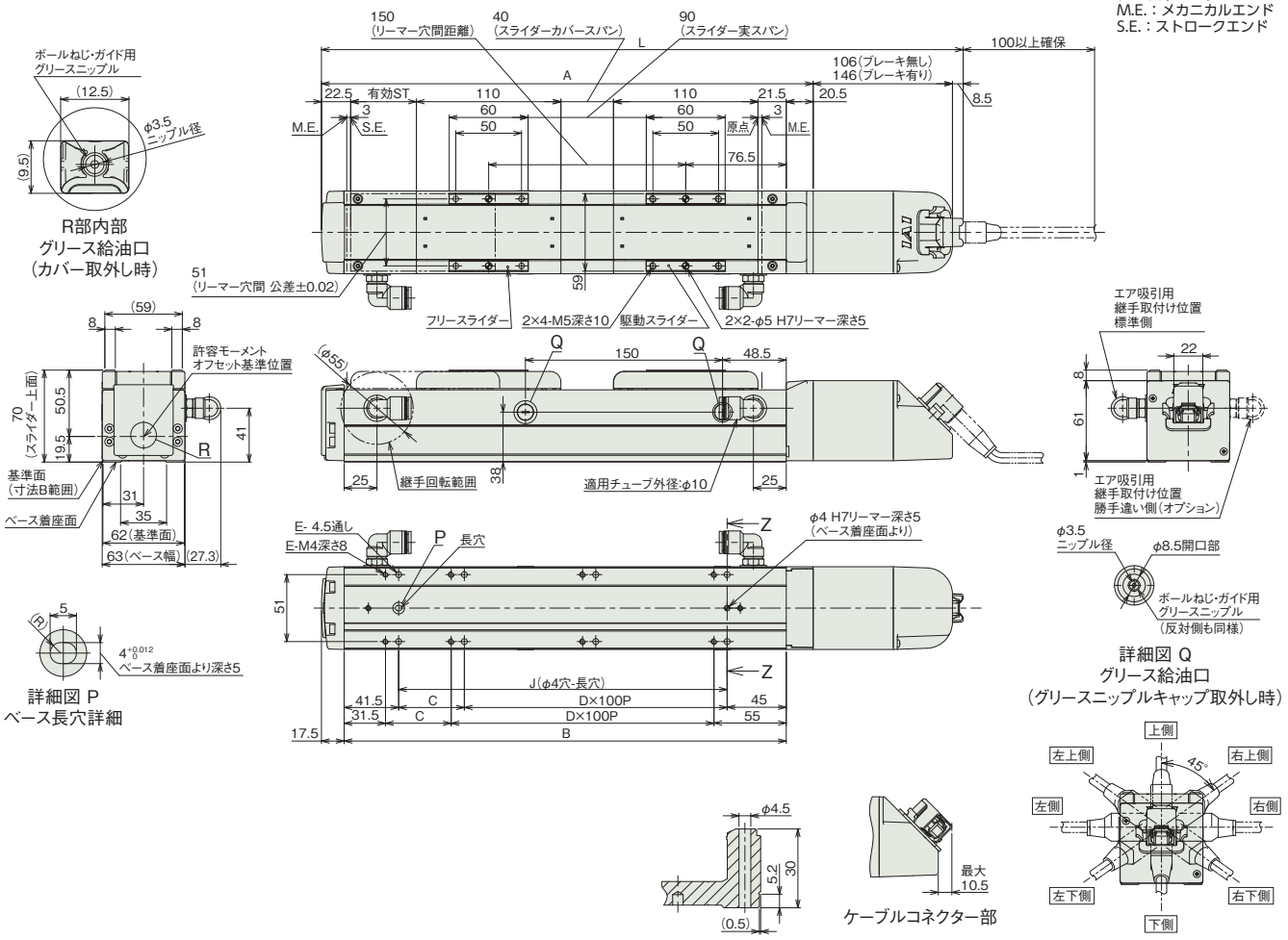
（注）　シングルスライダー仕様と同じ値です。

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) ケーブル取出し方向変更の注意事項の詳細は7-748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	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	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	3.33	3.63	3.83	4.03	4.23	4.53	4.73	4.93	5.13	5.43	5.63	5.83	6.03

(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。

RCP6CR-HSA6XC

±10μm 標準 | クリーン | 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

RCP6CR – 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
RCP6CR	HSA6XC	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 500mm ～ 1500 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	7-407	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

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7-747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 7-78 ページの説明をご確認ください。

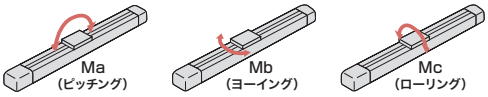
メインスペック

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)	20	20	20	20
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	110	110	55	40
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	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
クリーン度	クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注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		6	3	2	1		0.5	0.5
1120		3	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	7	2.5	2.5	2.5
560	17.5	17.5	9	4	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

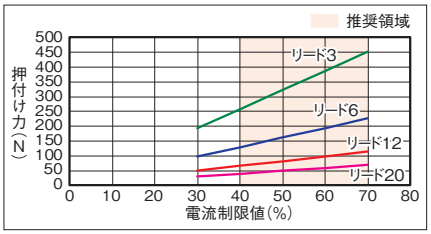
ストロークと最高速度

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>	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	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	225	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。

押付け力と電流制限値の相関図

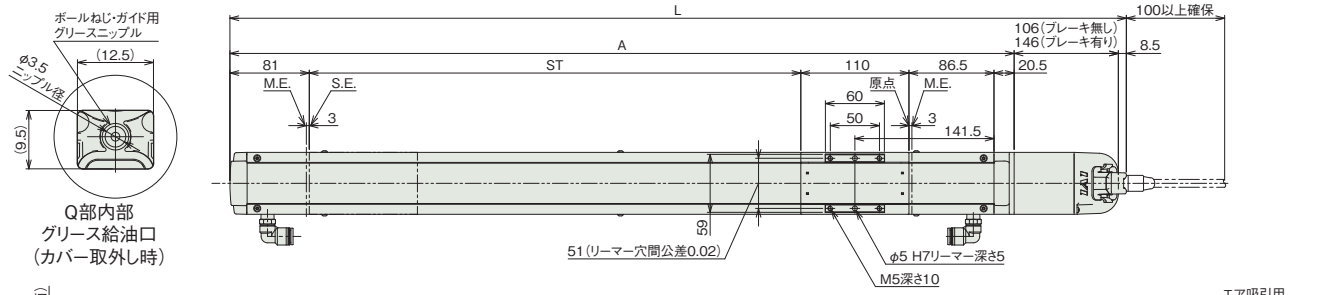


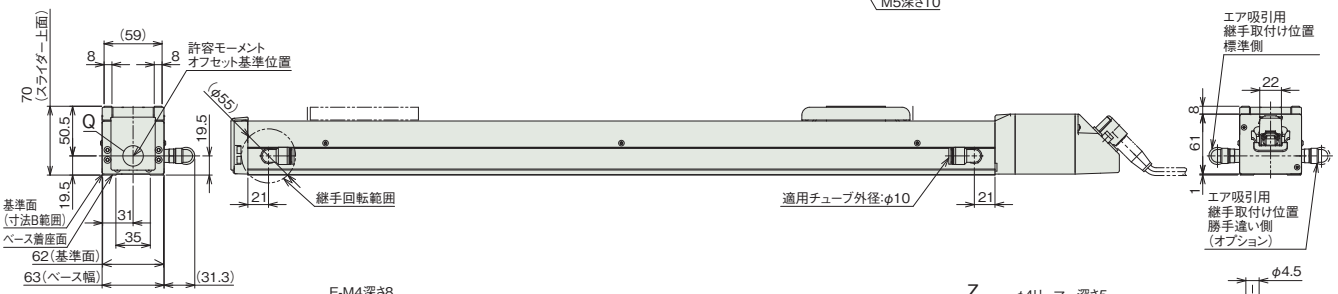
寸法図

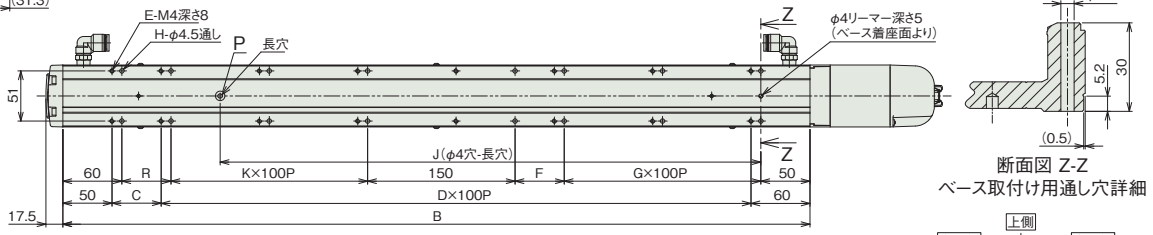
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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7-748ページをご参照ください。

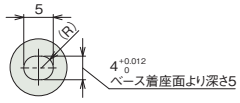
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



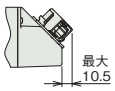




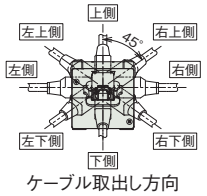
断面図 Z-Z
ベース取付け用通し穴詳細



詳細図 P
ベース長穴詳細



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	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	4.9	5.1	5.3	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.2	7.4	7.6	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.1
	ブレーキ有り	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

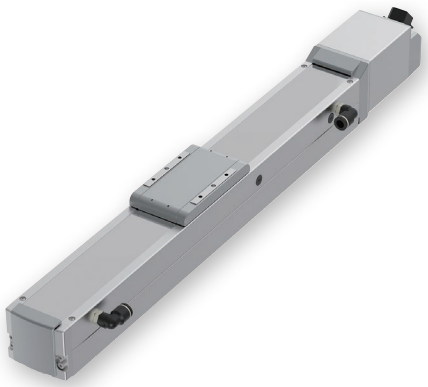
RCP6CR-HSA7C

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

RCP6CR - 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	50～800 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

ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
高精度仕様（注1）	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様（注2）	W	7-413	–

（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。（7-117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7-747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 7-78 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。

RCP6CR/RCP6SCR
RCP4 CR
RCS4 CR
RCS3 CR
ISDBCR/ISPDBCR
ISDACR/ISPDACR
RCA2 CR
RCS2 CR
RCP2 CR
DDA CR
IXP
IXA

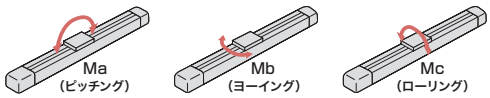
メインスペック

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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	130	80	50	30
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	3	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
クリーン度	クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【　】内は高精度仕様(リード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	2
1080		6	3	1.5	0.5		0.5	0.5
1230		3	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	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	14	8	5	2.5	3	1	1
840		6	2				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	4	3
420	40	7				4	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	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	14			11	7	3
210	45					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		

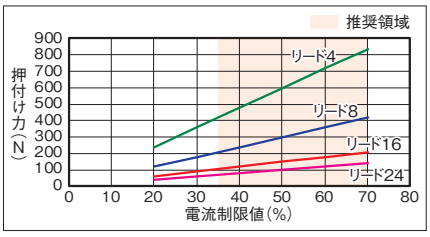
ストロークと最高速度

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

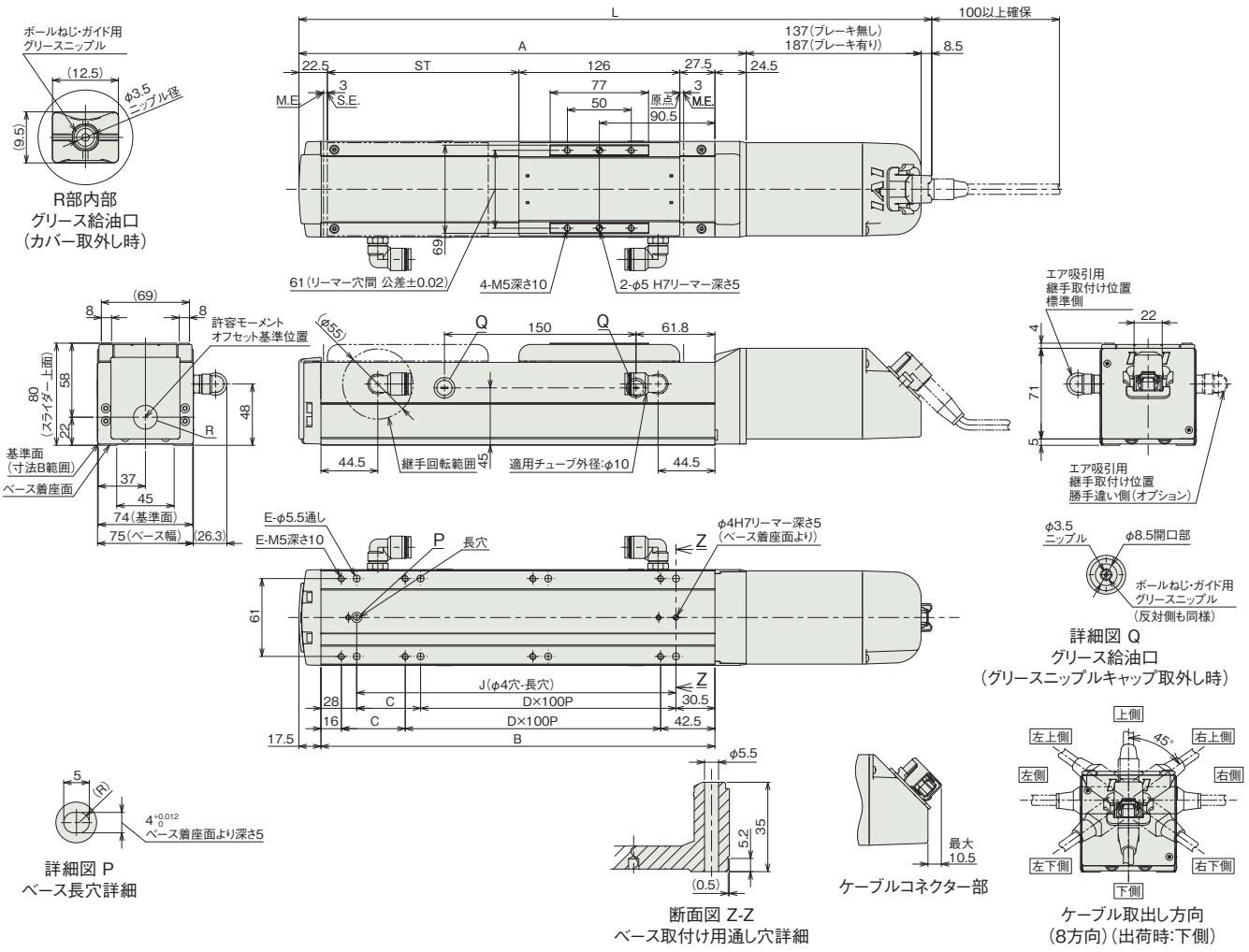


寸法図

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7-748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）

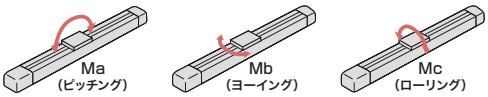
項目			内容		
リード		ボールねじリード（mm）	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量（kg）（高出力有効）	44	49	49
		最大可搬質量（kg）（高出力無効）	33	38	38
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	560	420	175
		最低速度（mm/s）	20	10	5
		定格加減速度（G）	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度（G）	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量（kg）（高出力有効）	–	14	23
		最大可搬質量（kg）（高出力無効）	–	8	13
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	–	350	175
		最低速度（mm/s）	–	10	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
クリーンルーム仕様		バキューム量（NL/min）	100	60	40
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力（kgf）	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
（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
クリーン度	クラス2.5相当（ISO 14644-1規格）
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ［納期照会］に記載

（注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	7			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		

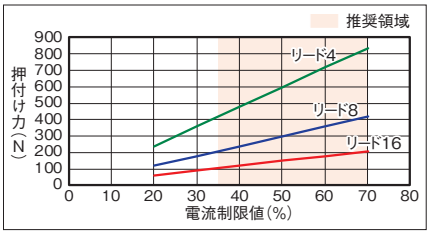
ストロークと最高速度（ダブルスライダー仕様）

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）



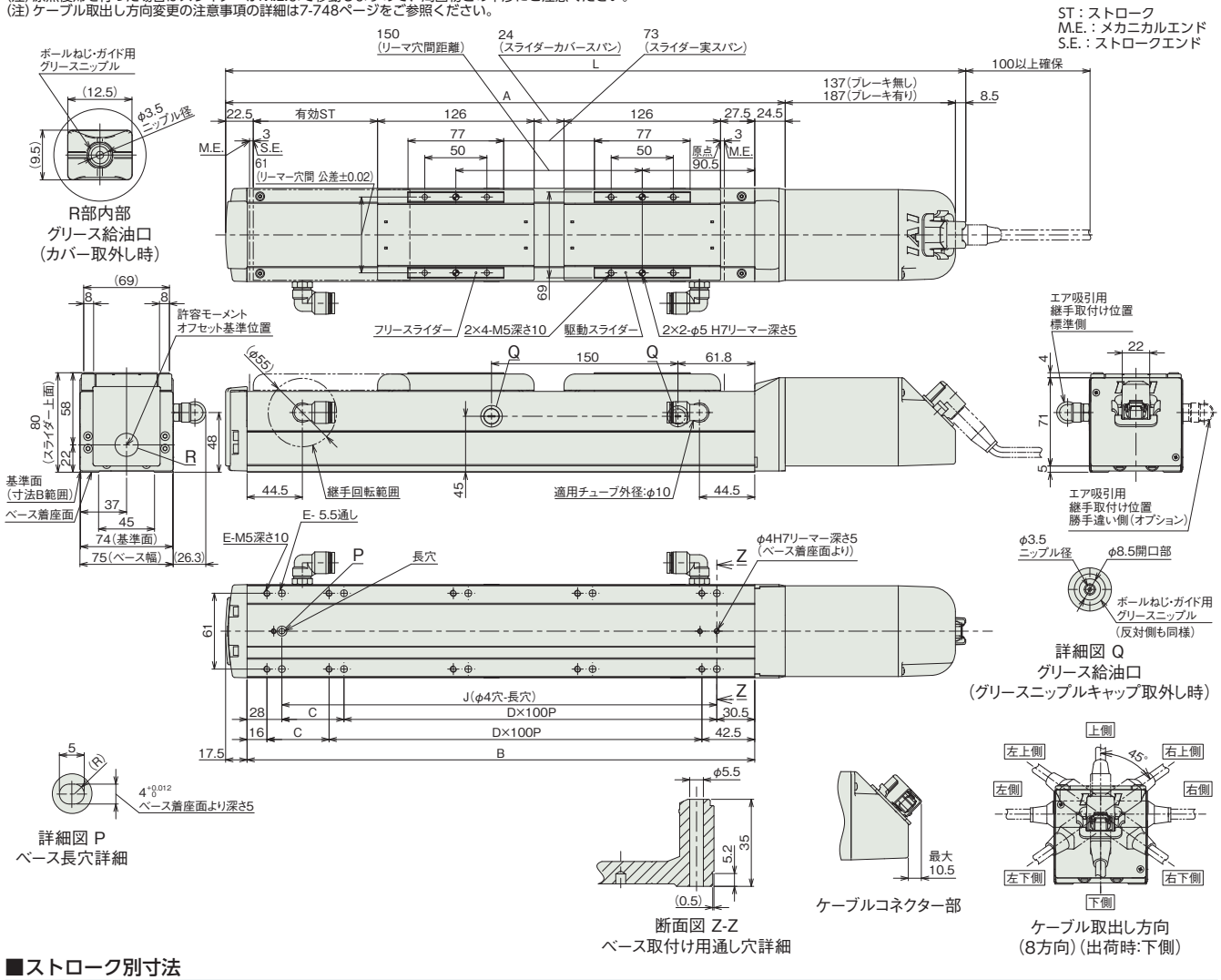
（注） シングルスライダー仕様と同じ値です。

RCP6CR/RCP6SCR
RCP4CR
RCS4CR
RCS3CR
ISDBCR/ISPDBCR
ISDACR/ISPDACR
RCA2CR
RCS2CR
RCP2CR
DDACR
IXP
IXA

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7-748ページをご参照ください。



■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	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	5.33	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。

RCP6CR-HSA7XC

±10μm 標準 | クリーン | 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

RCP6CR – 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 700mm 〜 1500 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	7-407	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

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7-747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 7-78 ページの説明をご確認ください。

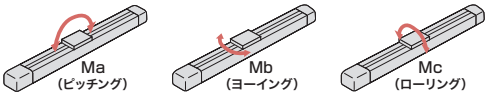
メインスペック

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)	20	20	20	20
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	140	120	55	35
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	3	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
クリーン度	クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注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		

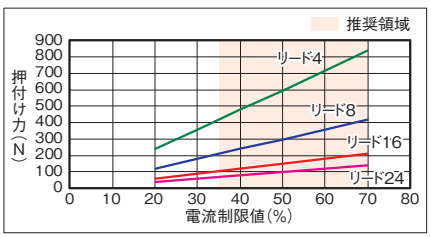
ストロークと最高速度

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。

押付け力と電流制限値の相関図

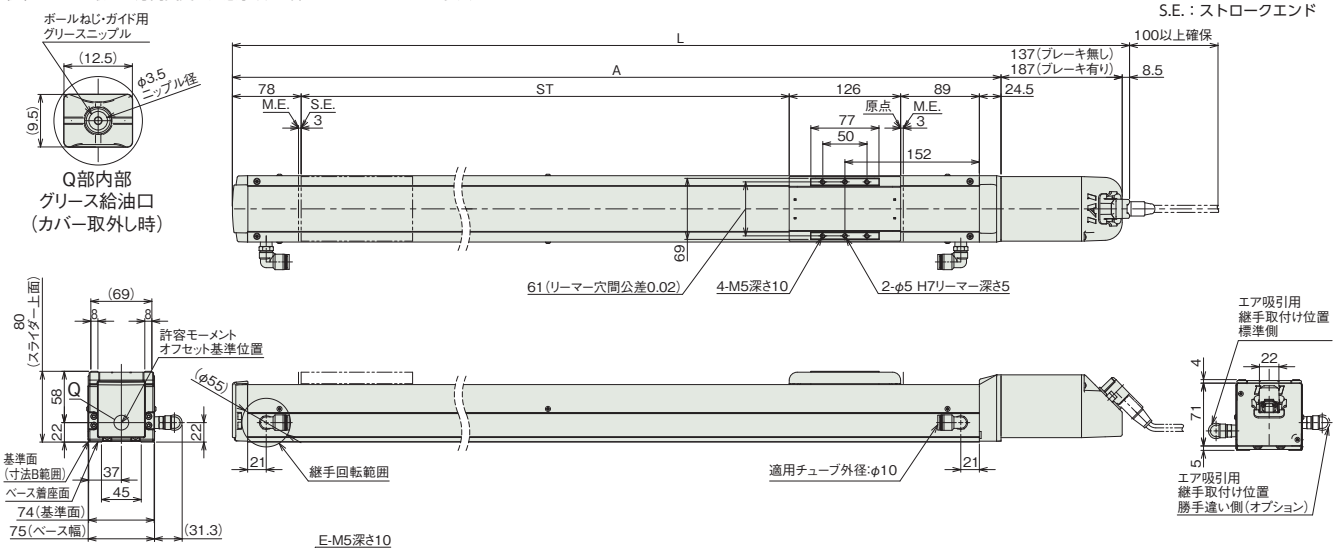


寸法図

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7-748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

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

■ストロークと質量

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	8.7	8.9	9.2	9.5	9.8	10.0	10.3	10.6	10.8	11.1	11.4	11.6	11.9	12.2	12.4	12.7
	ブレーキ有り	8.9	9.2	9.5	9.7	10.0	10.3	10.5	10.8	11.1	11.3	11.6	11.9	12.1	12.4	12.7	12.9	13.2

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	–	–	●	DV ● CC ● CIE – CIT – PR ● CN – ML – ML3 – EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	30000	–	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	–	DV ● CC ● CIE ● CIT – PR ● CN ● ML ● ML3 ● EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	–	DV – CC – CIE – CIT – PR – CN – ML – ML3 – EC – EP – PRT – SSN – ECM –	64	–	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)		–	–	–	DV ● CC ● CIE ● CIT ● PR ● CN – ML – ML3 ● EC ● EP ● PRT ● SSN ● ECM ●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	DV ● CC ● CIE ● CIT – PR ● CN – ML – ML3 – EC ● EP ● PRT ● SSN – ECM –	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。

RCP6CR-WSA10C
RCP6SCR-WSA10C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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
RCP6CR	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 ～ 500	50mm ～ 500mm (50mmごと)	RCP6		N	無し	下記オプション価格表参照
RCP6SCR	コントローラー内蔵						10	10mm			P3	PCON MSEL	P	1m	
							5	5mm			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

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	ストローク (mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）（注1）	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
高精度仕様（注2）	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

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

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA10C P3	RCP6CR-WSA10C P5	RCP6SCR-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7-747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 7-78 ページの説明をご確認ください。

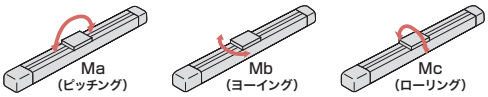
メインスペック

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)(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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	115	70	50	35
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		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:271 N·m
	Mb:271 N·m
	Mc:553 N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma:65.4 N·m
	Mb:65.4 N·m
	Mc:134 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

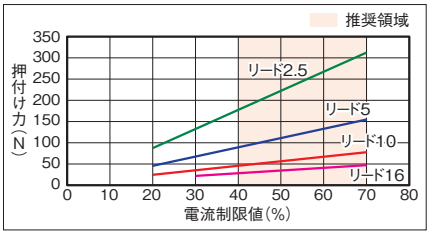
ストロークと最高速度

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



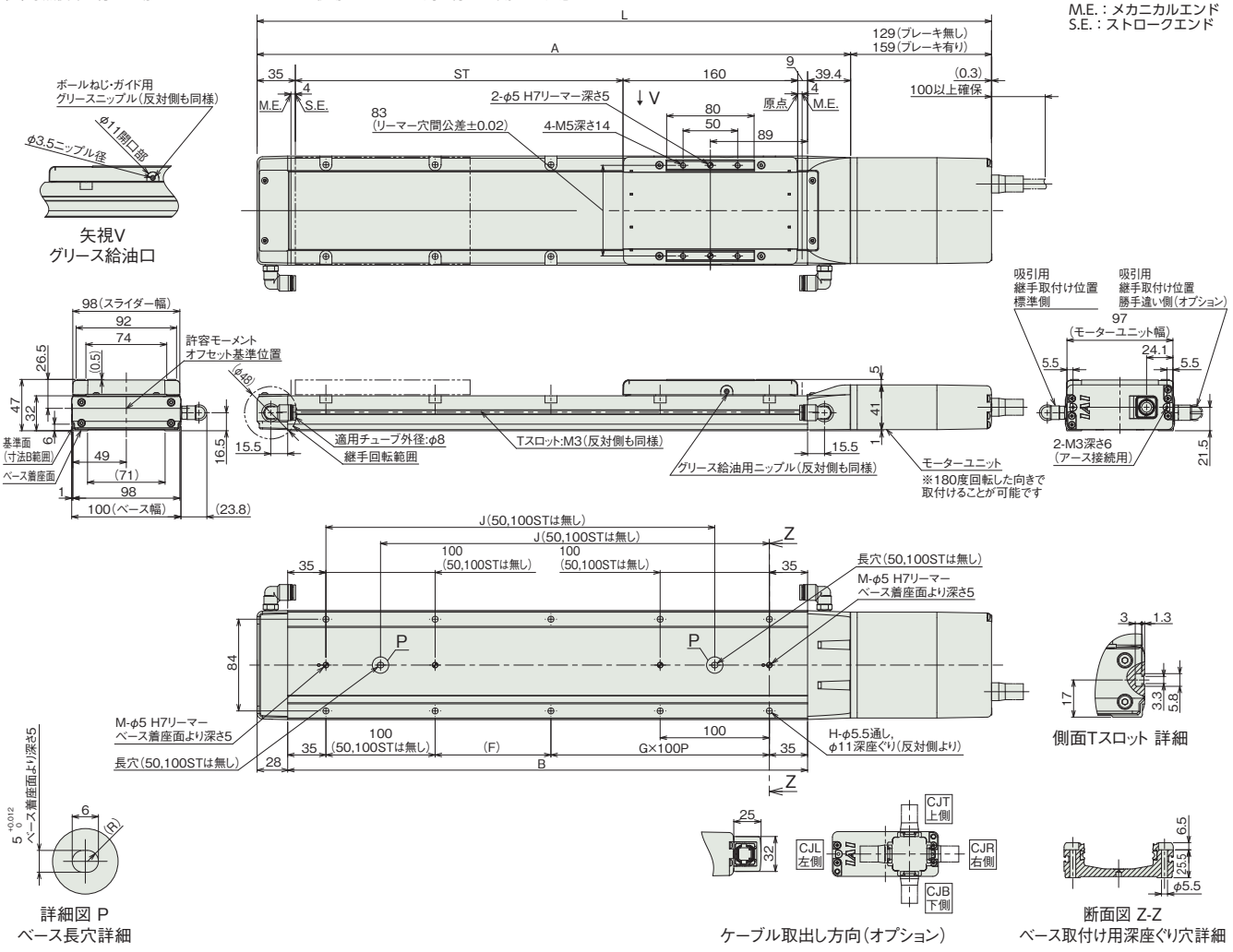
寸法図

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

■RCP6CR-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	422.4	472.4	522.4	572.4	622.4	672.4	722.4	772.4	822.4	872.4
	ブレーキ有り	452.4	502.4	552.4	602.4	652.4	702.4	752.4	802.4	852.4	902.4
A		293.4	343.4	393.4	443.4	493.4	543.4	593.4	643.4	693.4	743.4
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J		–	–	206	256	306	356	406	456	506	556
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

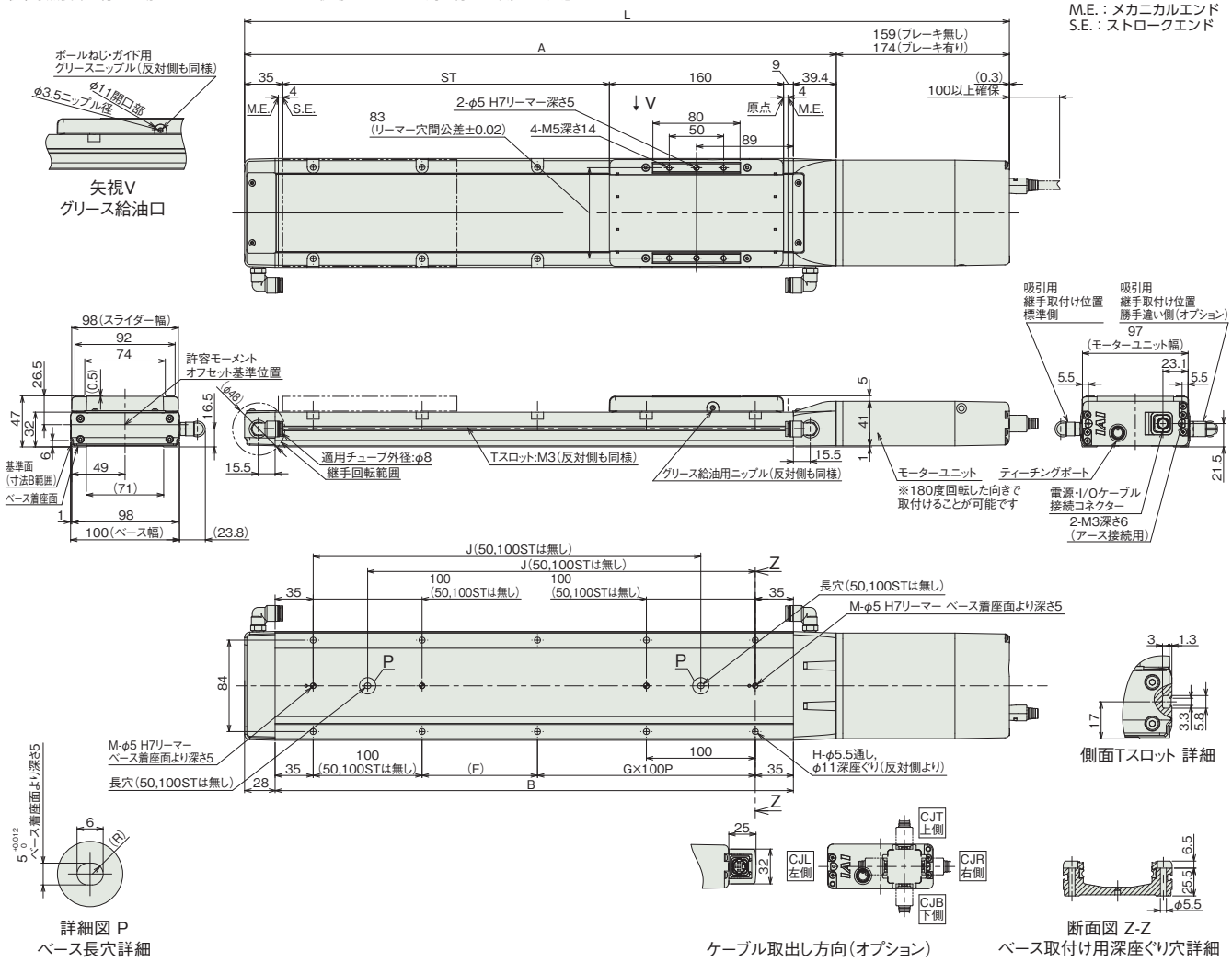
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2

RCP6CR/RCP6SCR
RCP4CR
RCS4CR
RCS3CR
ISDBCR/ISPDBCR
ISDACR/ISPDACR
RCA2CR
RCS2CR
RCP2CR
DDACR
IXP
IXA

■RCP6SCR-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



■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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。

RCP6CR-WSA12C
RCP6SCR-WSA12C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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
RCP6CR コントローラー別置 RCP6SCR コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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



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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
高精度仕様(注1)	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

(注1) リード20の時は選択できません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA12C P3	RCP6CR-WSA12C P5	RCP6SCR-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7-747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 ページをご参照ください。

(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

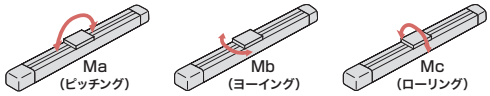
メインスペック

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)	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	140	90	50	35
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–	9	18
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：311 N·m
	Mb：311 N·m
	Mc：827 N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：87.5 N·m
	Mb：87.5 N·m
	Mc：233 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2)【 】内は高精度仕様(リード3、6、12)の場合です。
(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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

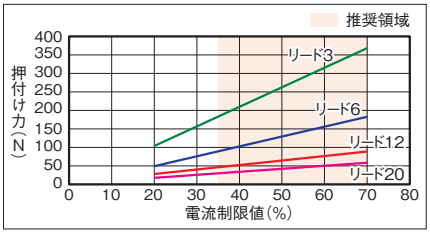
ストロークと最高速度

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	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



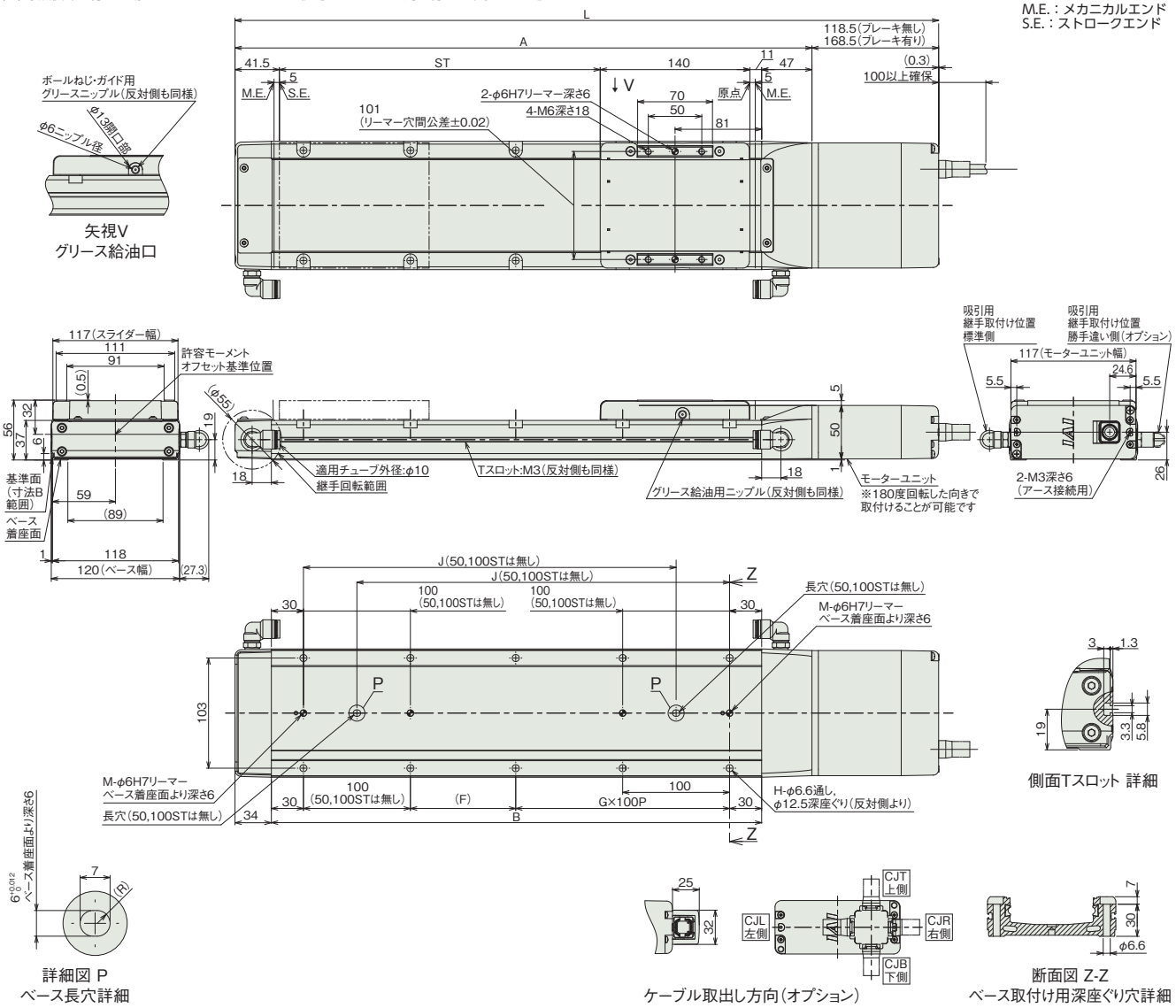
寸法図

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

■RCP6CR-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

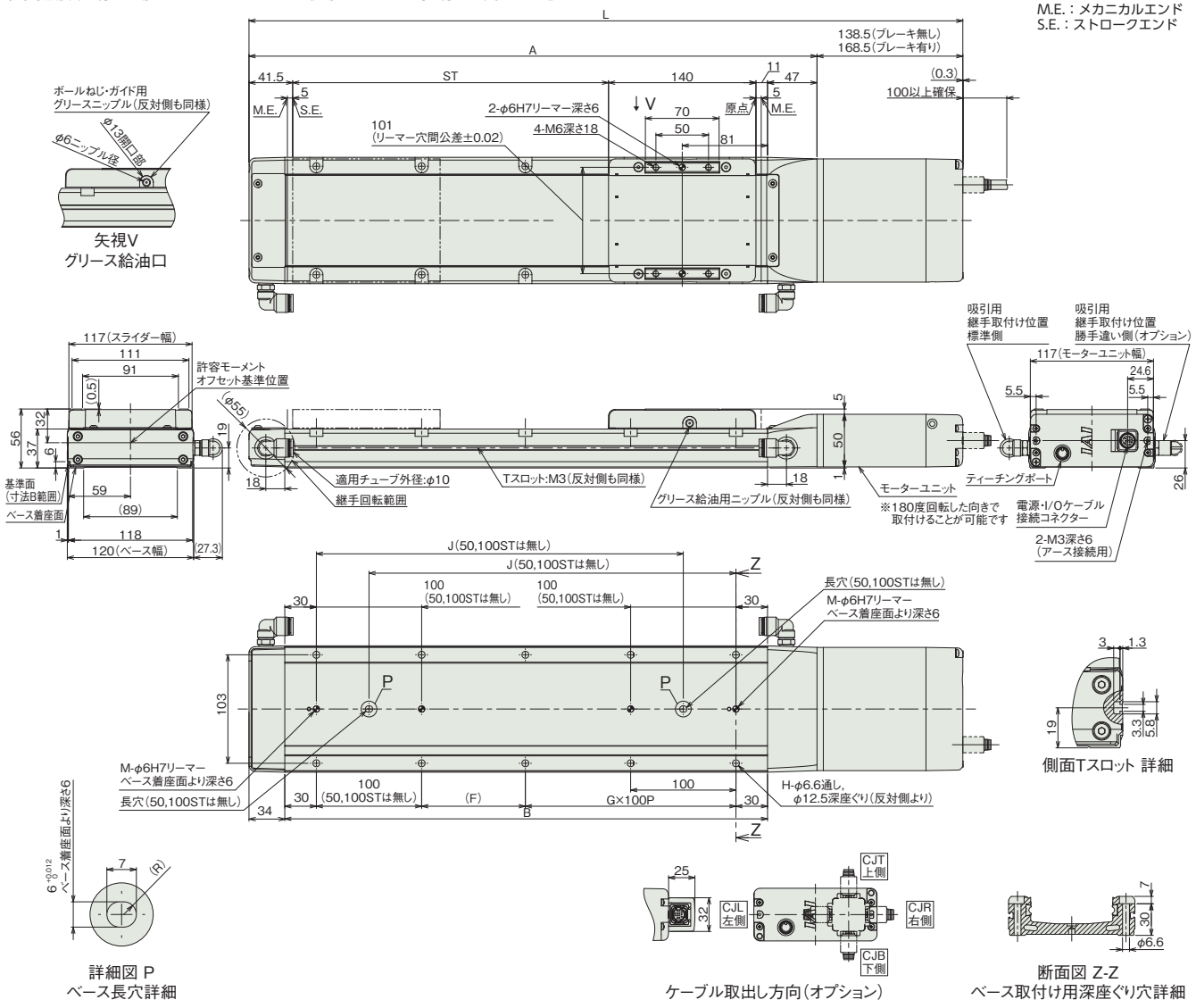
■ストローク別質量

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

■RCP6SCR-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	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。

RCP6CR-WSA14C
RCP6SCR-WSA14C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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
RCP6CR コントローラー別置 RCP6SCR コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	ストローク (mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
50	–	–	450	–	–
100	–	–	500	–	–
150	–	–	550	–	–
200	–	–	600	–	–
250	–	–	650	–	–
300	–	–	700	–	–
350	–	–	750	–	–
400	–	–	800	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	7-407	–
指定グリース塗布仕様	**G3/G4**	7-409	–
高精度仕様（注1）	**HPR**	7-409	–
原点逆仕様	**NM**	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	**VR**	7-413	–

（注1）リード16・24の時は選択できません。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA14C P3	RCP6CR-WSA14C P5	RCP6SCR-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7-747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 ページをご参照ください。

(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

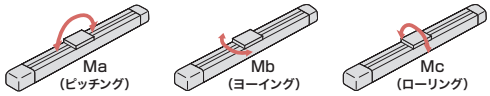
メインスペック

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)	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	140	100	60	35
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–	14	26
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：462 N·m
	Mb：462 N·m
	Mc：1170 N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma：122 N·m
	Mb：122 N·m
	Mc：308 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

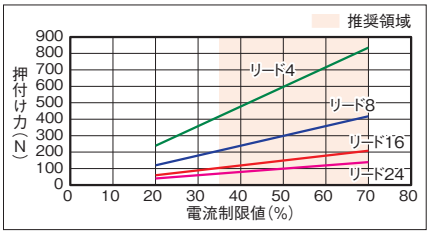
ストロークと最高速度

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



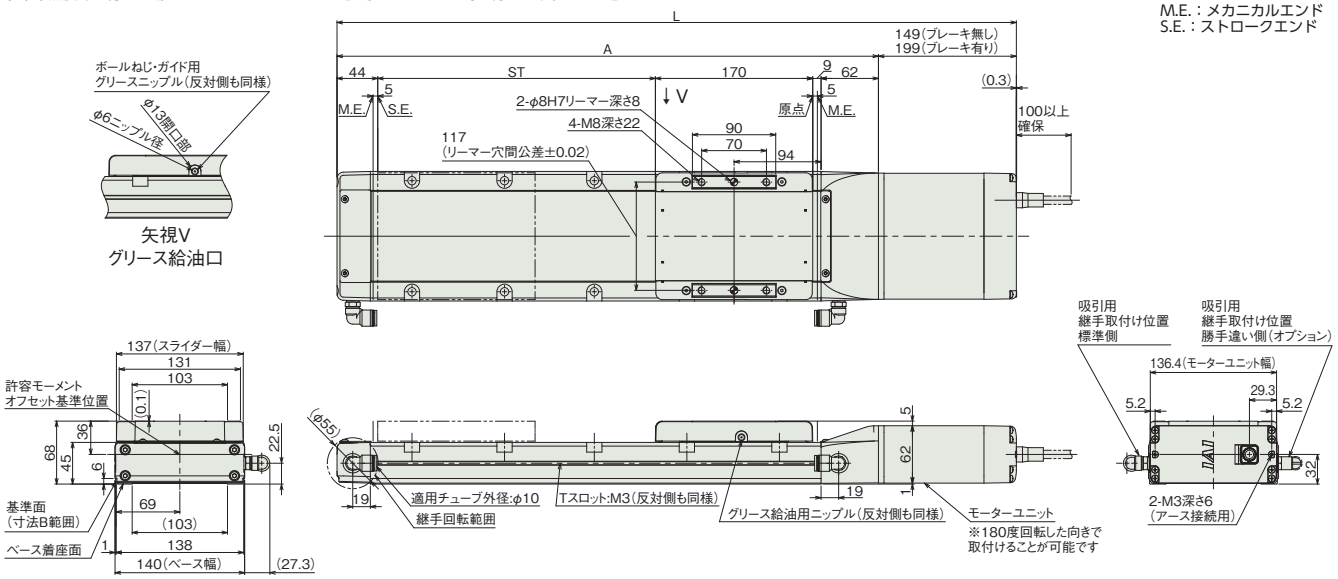
寸法図

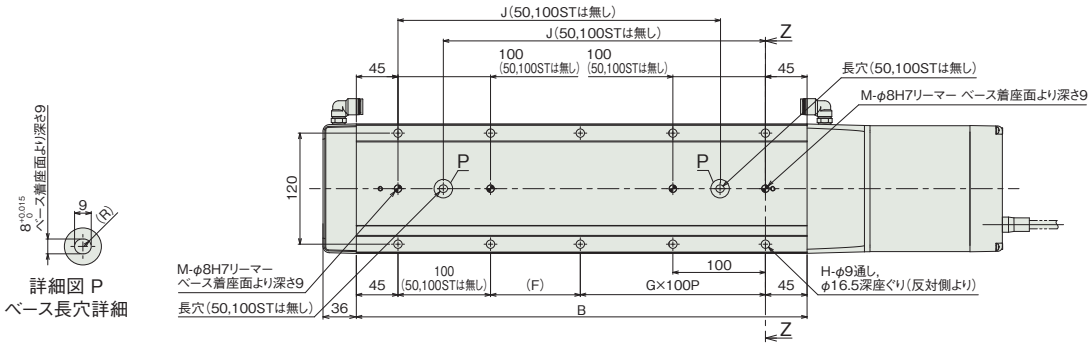
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

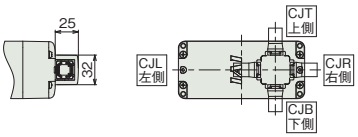
■RCP6CR-WSA14C

(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。

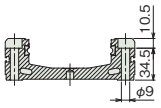
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド







ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■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

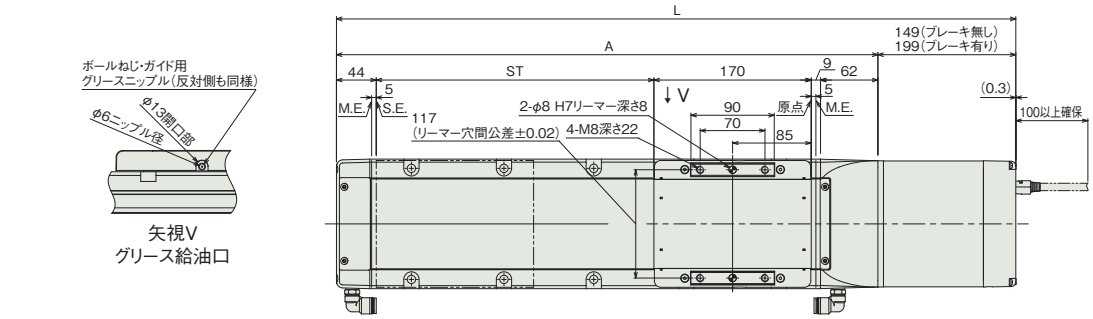
■ストローク別質量

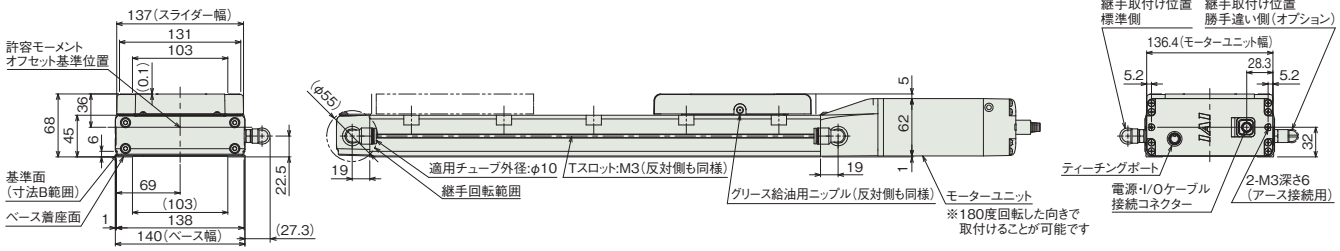
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7
	ブレーキ有り	7.0	7.5	8.0	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.8	13.2	13.7	14.2

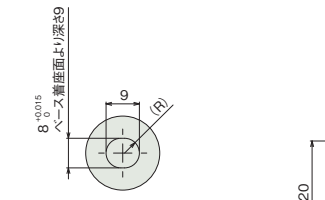
■RCP6SCR-WSA14C

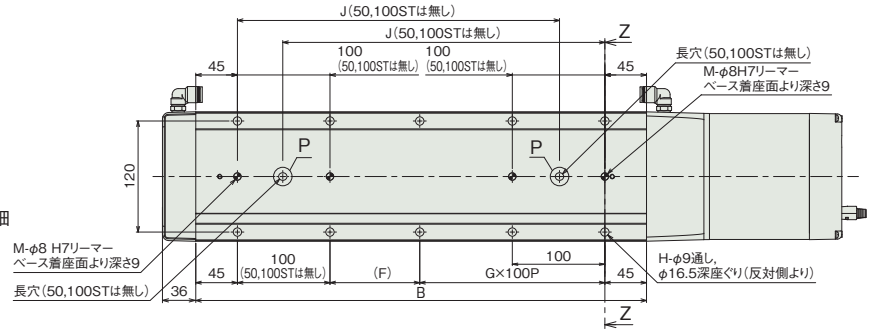
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

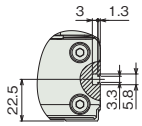
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

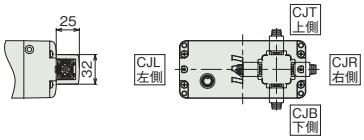


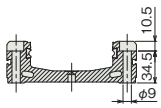












■ストローク別寸法

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			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。
(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。

RCP6CR-WSA16C
RCP6SCR-WSA16C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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
RCP6CR コントローラー別置 RCP6SCR コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR	ストローク(mm)	標準価格 RCP6CR	標準価格 RCP6SCR
50	–	–	600	–	–
100	–	–	650	–	–
150	–	–	700	–	–
200	–	–	750	–	–
250	–	–	800	–	–
300	–	–	850	–	–
350	–	–	900	–	–
400	–	–	950	–	–
450	–	–	1000	–	–
500	–	–	1050	–	–
550	–	–	1100	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
高精度仕様(注1)	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

(注1) リード20の時は選択できません。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6CR-WSA16C P4	RCP6CR-WSA16C P6	RCP6SCR-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 7-78 ページの説明をご確認ください。

(6) 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。

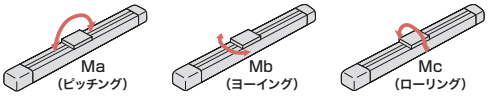
メインスペック

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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	100	60	35
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	15	50
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm 【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：642 N·m
	Mb：642 N·m
	Mc：1610 N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：161 N·m
	Mb：161 N·m
	Mc：404 N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2)【 】内は高精度仕様(リード5、10)の場合です。
(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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							

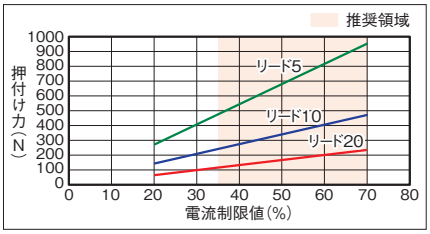
ストロークと最高速度

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



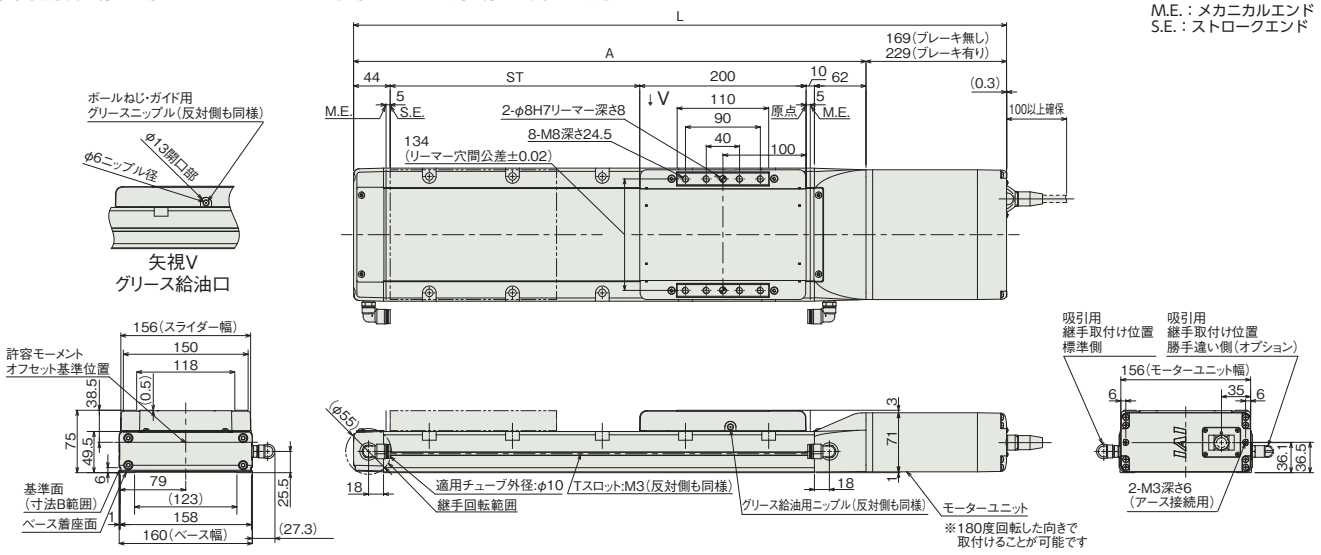
寸法図

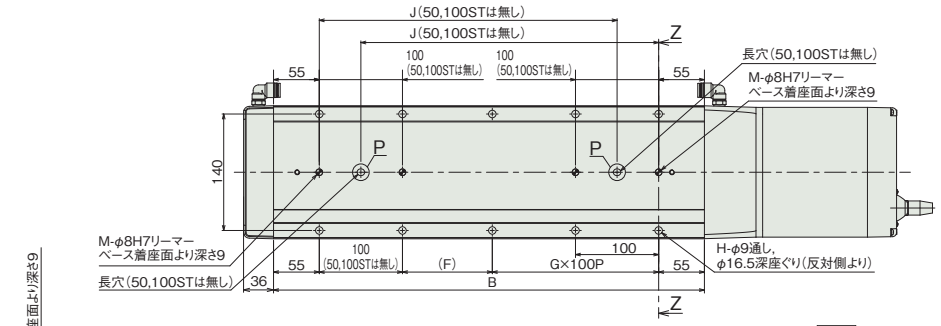
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

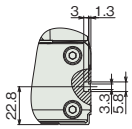
■RCP6CR-WSA16C

(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。

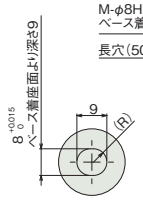
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



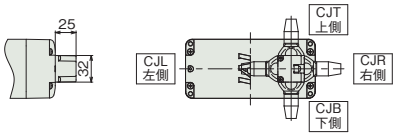




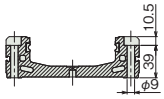
側面Tスロット 詳細



詳細図 P
ベース長穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

■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

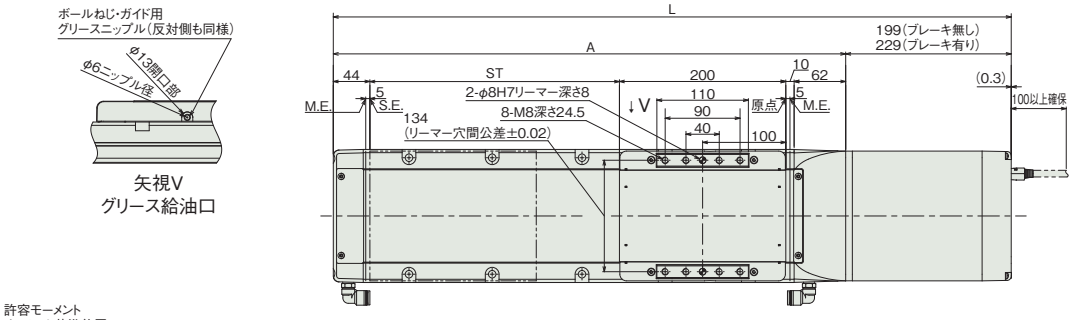
■ストローク別質量

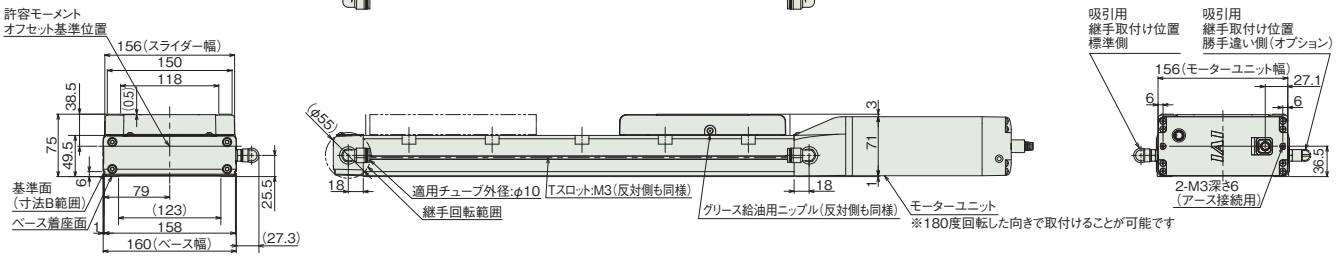
ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.0	9.6	10.2	10.8	11.4	12.0	12.6	13.2	13.8	14.4	15.0	15.7	16.2	16.9	17.4	18.1	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7
	ブレーキ有り	9.5	10.1	10.7	11.3	11.9	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9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

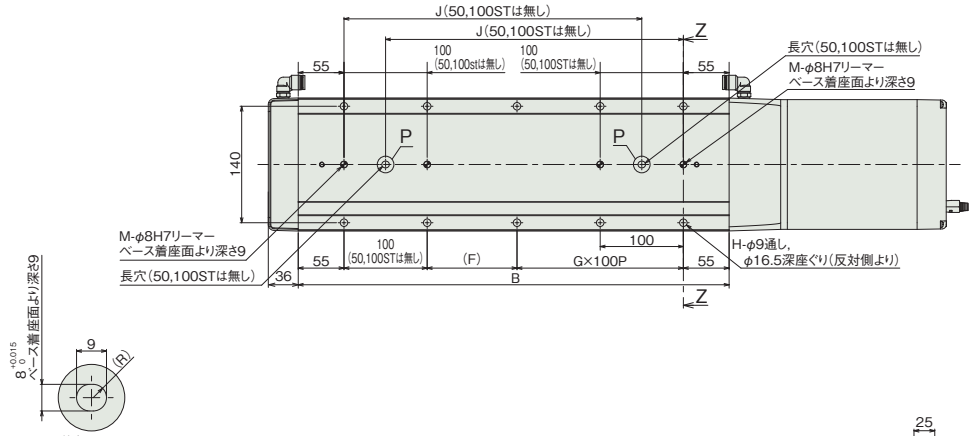
■RCP6SCR-WSA16C

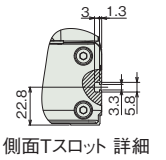
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

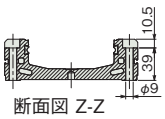






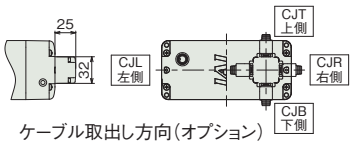


側面Tスロット 詳細



断面図 Z-Z
ベース取付け用深座ぐり穴詳細

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	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。

RCP4CR-SA3C

クリーン | モーターストレート | 本体幅 30mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP4CR – SA3C – I – 28P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	参考頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
原点確認センサー（右側）（注1）	HSR	7-409	–
原点確認センサー（左側）（注1）	HSL	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

（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。取付け方向については「寸法図」をご参照ください。
「HSL」（左側取付け）の場合、継手と干渉するため、「VR」（パキューム継手取付位置勝手違い）を合わせて選択してください。

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7-747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記しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
（2）押付け動作については、1-321 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）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 7-78 ページの説明をご確認ください。

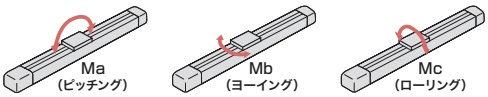
メインスペック

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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	20	15	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	1.5	2.5	3.5
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：6.30N·m
	Mb：8.90N·m
	Mc：10.0N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：3.82N·m
	Mb：5.45N·m
	Mc：6.10N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/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。

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

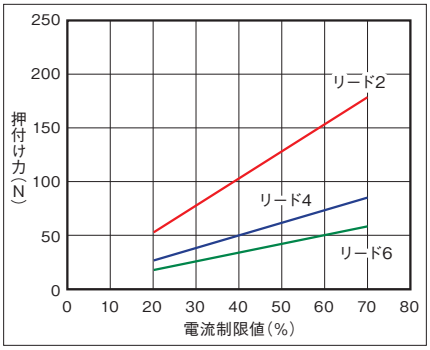
姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
15	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
35	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
50	8	8	7	6	5	3.5	3.5	3.5
70	7.5	7	6	5	4.5	3.25	3.25	3.25
85	7.5	7	6	5	4.5	3	3	3
105	7	6.5	6	5	4.5	2.5	2.5	2
120	6.5	6	5	4.5	4	2	2	1.5
140	5.5	5	4.5	4	3.5	1.5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

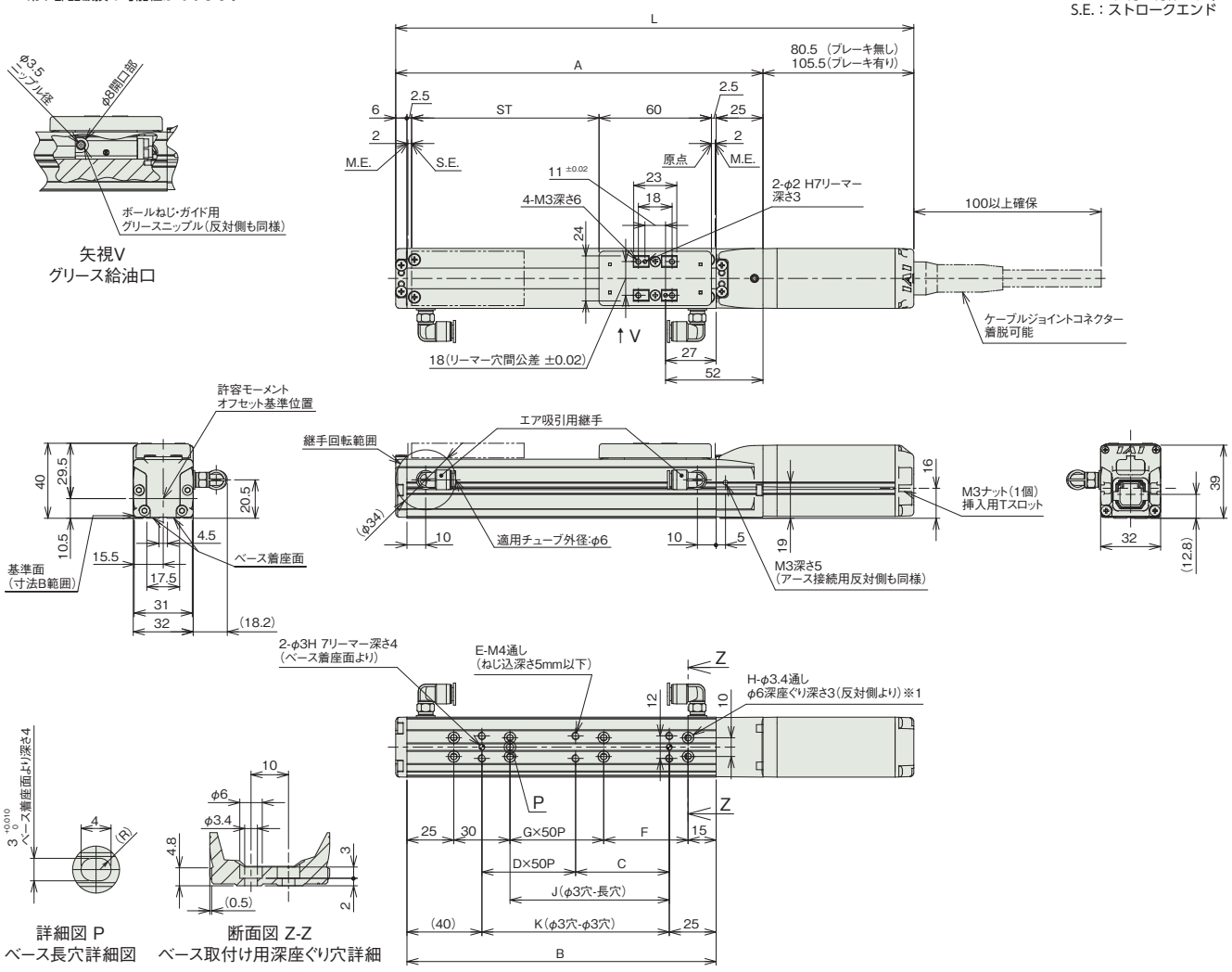


寸法図

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

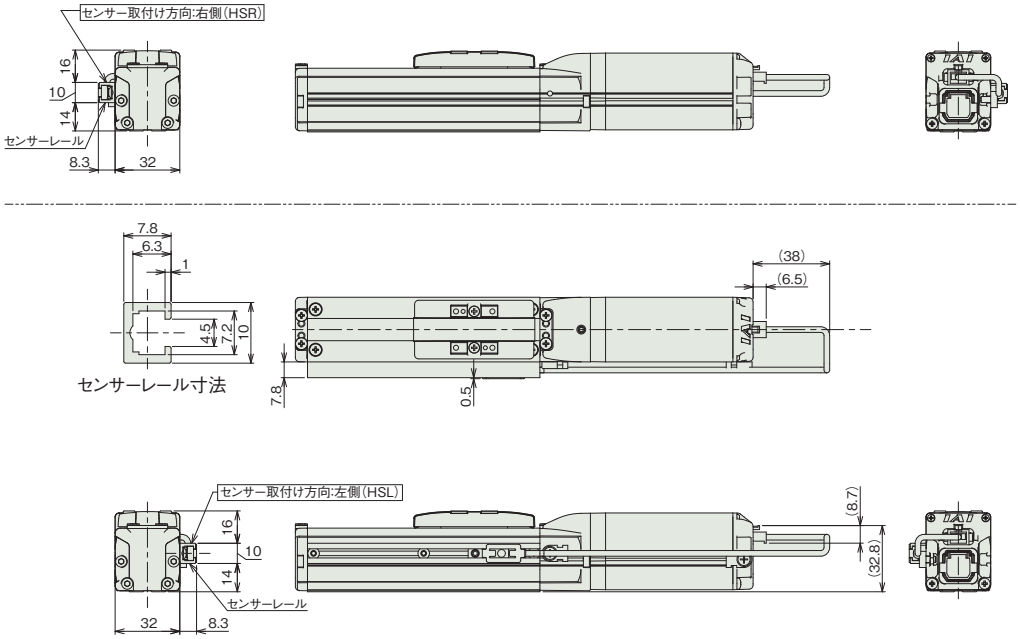
※1 25mmストロークは上面からの取付け穴が6箇所あります。取付けに使用できるのは両端の4箇所だけです。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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			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。

RCP4CR-SA5C

クリーン | モーターストレート | 本体幅 50mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP4CR - SA5C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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 ～ 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

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	7-407	–
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	7-407	–
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	7-407	–
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	7-407	–
指定グリース塗布仕様	G3/G4	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様	W	7-413	–

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記しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(3) RCP4 に接続するコントローラーによって、最大可搬質量、最高速度が変わりますのでご注意ください。詳細は「メインスペック」をご参照ください。

(4) 押付け動作については 1-321 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 ページをご確認ください。

(6) 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 450mm 以下）です。張出し負荷長については 7-78 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。

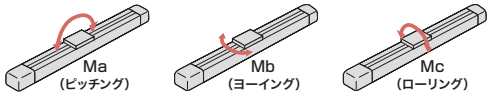
メインスペック

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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	80	50	30	15
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	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(注1)	±0.02mm【0.03mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：18.6N·m
	Mb：26.6N·m
	Mc：47.5N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：5.81N·m
	Mb：8.30N·m
	Mc：14.8N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/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)【 】内はリード20の場合です。
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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

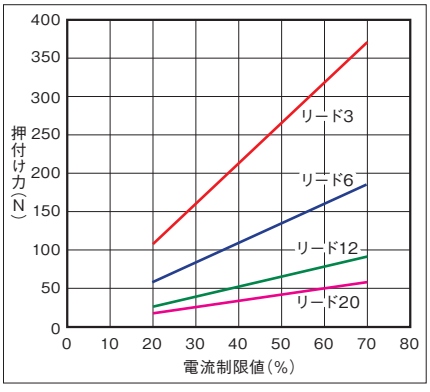
ストロークと最高速度

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

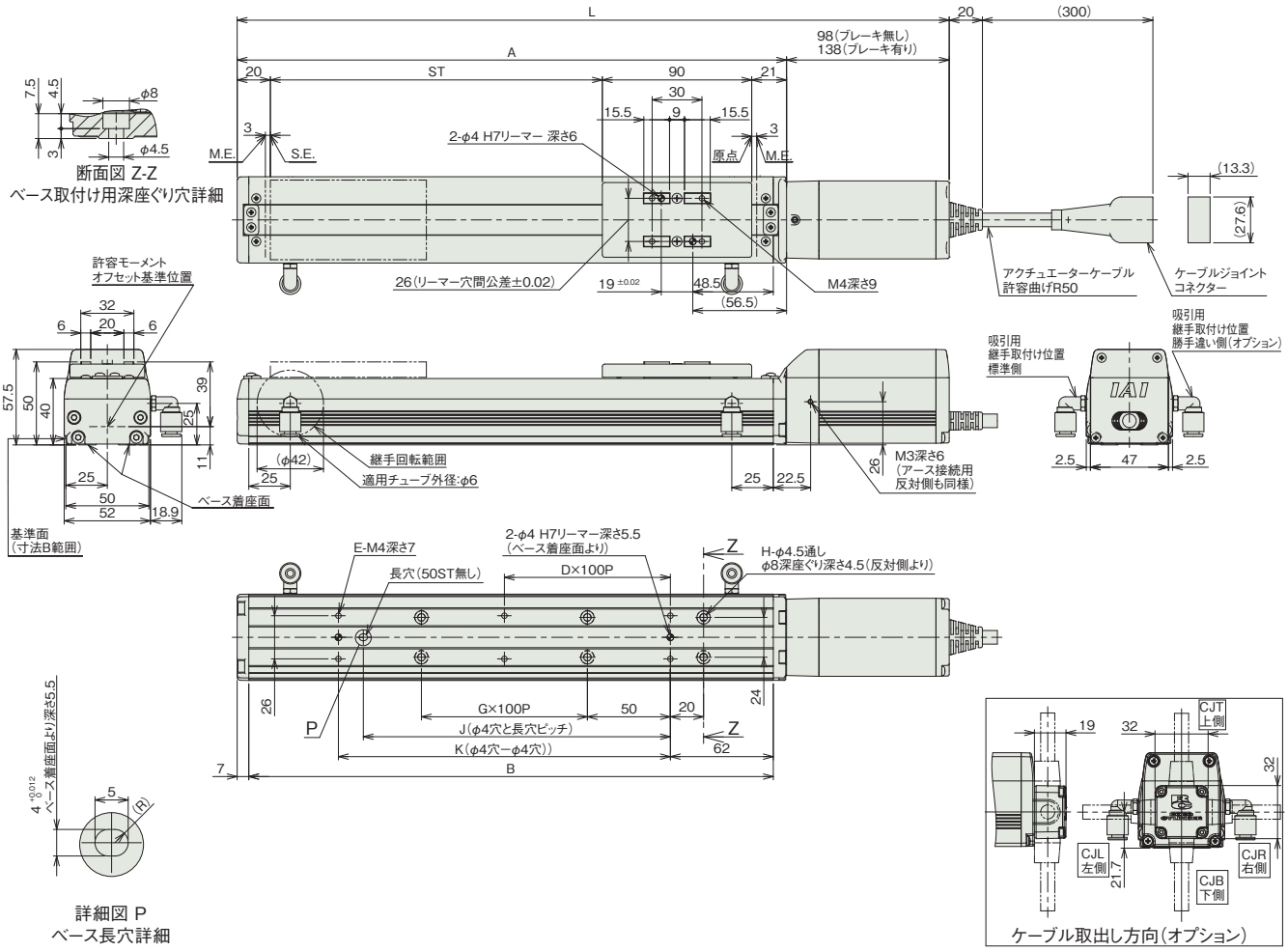


寸法図

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7-739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	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	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3	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。

クリーン仕様

スライダー　RCS4 / RCS3

サーボモーター 200V				
RCS4CR RCS3CR	スライダー	RCS4CR-SA4C	7-149	
		RCS4CR-SA6C	7-153	
		RCS4CR-SA7C	7-157	
		RCS4CR-SA8C	7-161	
	ワイドスライダー	RCS4CR-WSA10C	7-165	
		RCS4CR-WSA12C	7-169	
		RCS4CR-WSA14C	7-173	
		RCS4CR-WSA16C	7-177	
	スライダー	RCS3CR/RCS3PCR-SA8C	7-181	
		RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	7-185	

RCS4CR-SA4C

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

RCS4CR - 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	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-407	—
高精度仕様（注1）	HPR	7-409	—
原点逆仕様	NM	7-410	—
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	—
ダブルスライダー仕様（注2）	W	7-413	—

（注1）ダブルスライダー仕様の時は選択できません。
（注2）選択できないリードがあります。（1-299ページ参照）

■ケーブル長価格表（標準価格）

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

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」をご覧ください。
(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 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 7-78 ページの説明をご確認ください。

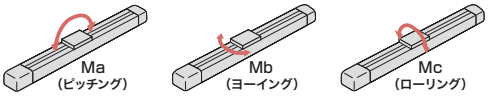
メインスペック

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)	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)	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	60	40	20	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	3	5	8	12
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	500	500	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：13.0N·m
	Mb：18.6N·m
	Mc：25.3N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：5.0N·m
	Mb：7.1N·m
	Mc：9.7N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/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
16	10	8	6	6	4	3	3	1.5	1.5	1
10	14	14	12	10	6	5	5	3	3	2
5	17	17	15	15		8	8	6	6	
2.5	20	20	20			12	12	10		

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50～450 (50mmごと)	500 (mm)
16	960	875
10	600	555
5	300	275
2.5	150	135

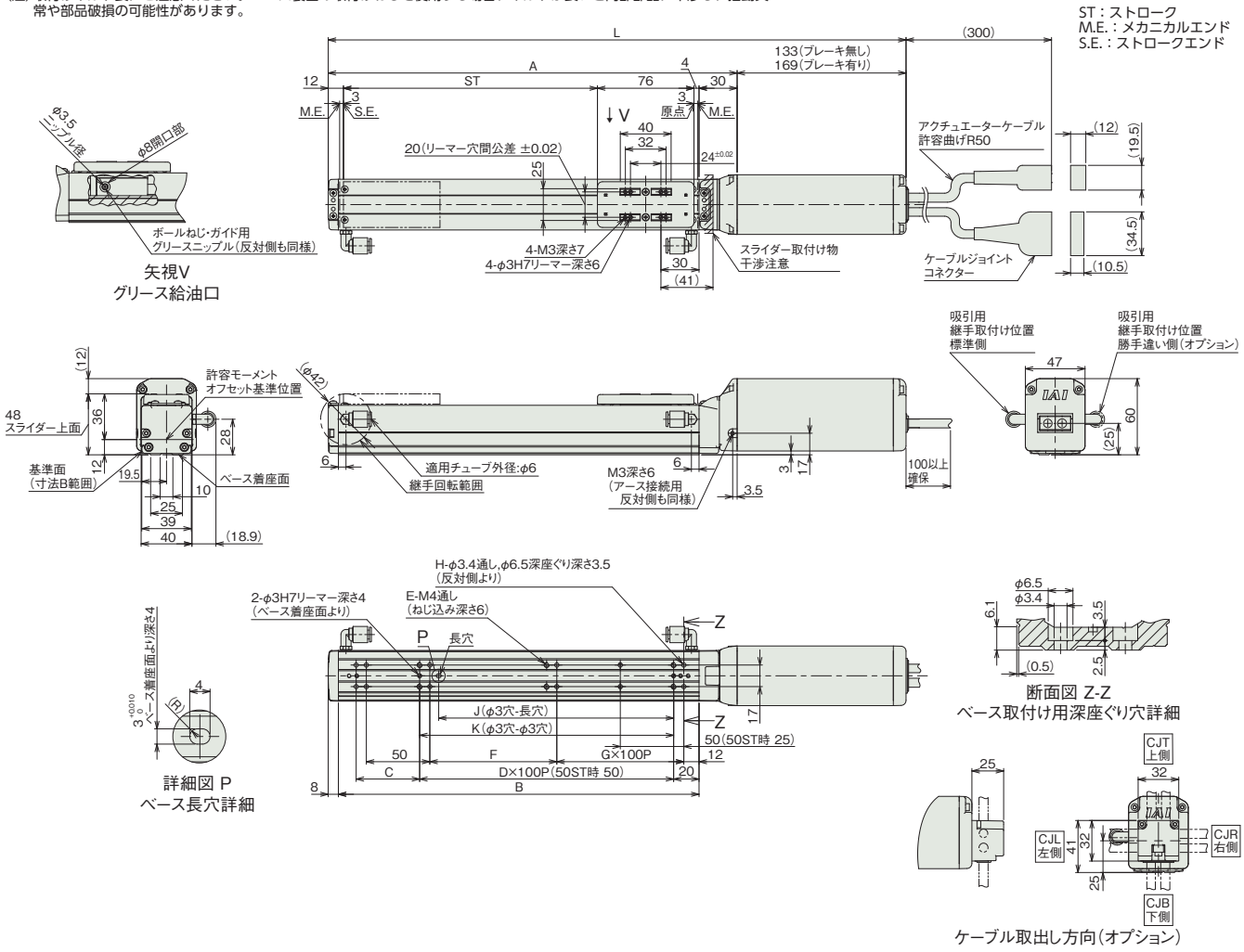
(単位はmm/s)

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) 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
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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

RCS4CR-SA6C

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

RCS4CR - 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	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	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-407	—
高精度仕様（注1）	HPR	7-409	—
原点逆仕様	NM	7-410	—
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	—
ダブルスライダー仕様（注2）	W	7-413	—

（注1）ダブルスライダー仕様の時は選択できません。
（注2）選択できないリードがあります。（1-299ページ参照）

■ケーブル長価格表（標準価格）

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

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」をご覧ください。
(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 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 7-78 ページの説明をご確認ください。

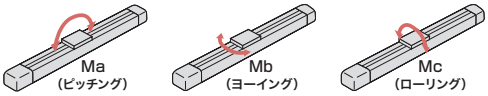
■メインスペック

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)	18	30	45	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	11	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)	0.3	0.3	1	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	85	142	283	566
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	100	70	30	15
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	6	11	15	15
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm　【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：48.5N·m
	Mb：69.3N·m
	Mc：103N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：11.6N·m
	Mb：16.6N·m
	Mc：24.6N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【　】内は高精度仕様の場合です。
(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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
20	18	15	10	8	6	6	5	4	4	2
12	30	24	20	15	15	11	10	10	8	8
6	45	30	20	20		15	15	15	15	
3	45	30	20			15	14	10		

■ストロークと最高速度

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

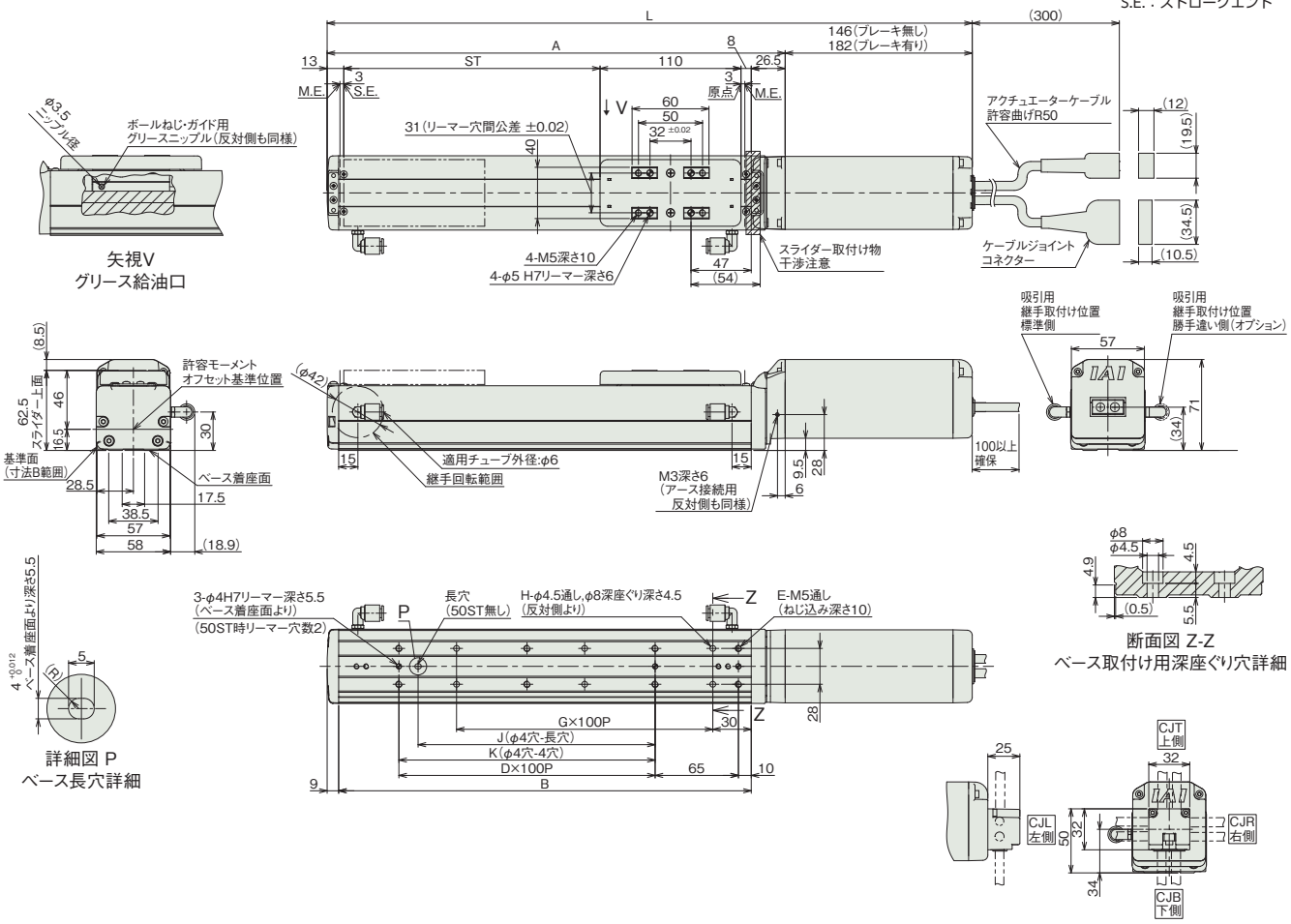
(単位はmm/s)

寸法図

CAD図面がホームページよ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	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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

RCS4CR-SA7C

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

RCS4CR - 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	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	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-407	—
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-407	—
高精度仕様（注1）	HPR	7-409	—
原点逆仕様	NM	7-410	—
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	—
ダブルスライダー仕様（注2）	W	7-413	—

（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の時は選択できません。
（注2）選択できないリードがあります。（1-299ページ参照）

■ケーブル長価格表（標準価格）

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

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」をご覧ください。
(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 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 7-78 ページの説明をご確認ください。

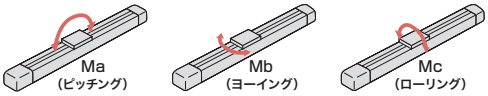
■メインスペック

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)	30	40	45	50
	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	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	12	20	25
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1500	1000	500	240
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	142	214	427	855
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	90	70	40	30
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	7	12	20	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
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【　】内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。
(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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
24	30	12	10	6	5	7	7	6	5	4
16	40	30	15	15	12	12	12	10	8	8
8	45	40	40	35		20	20	20	18	
4	50	50	40			25	25	20		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～500 (50mm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

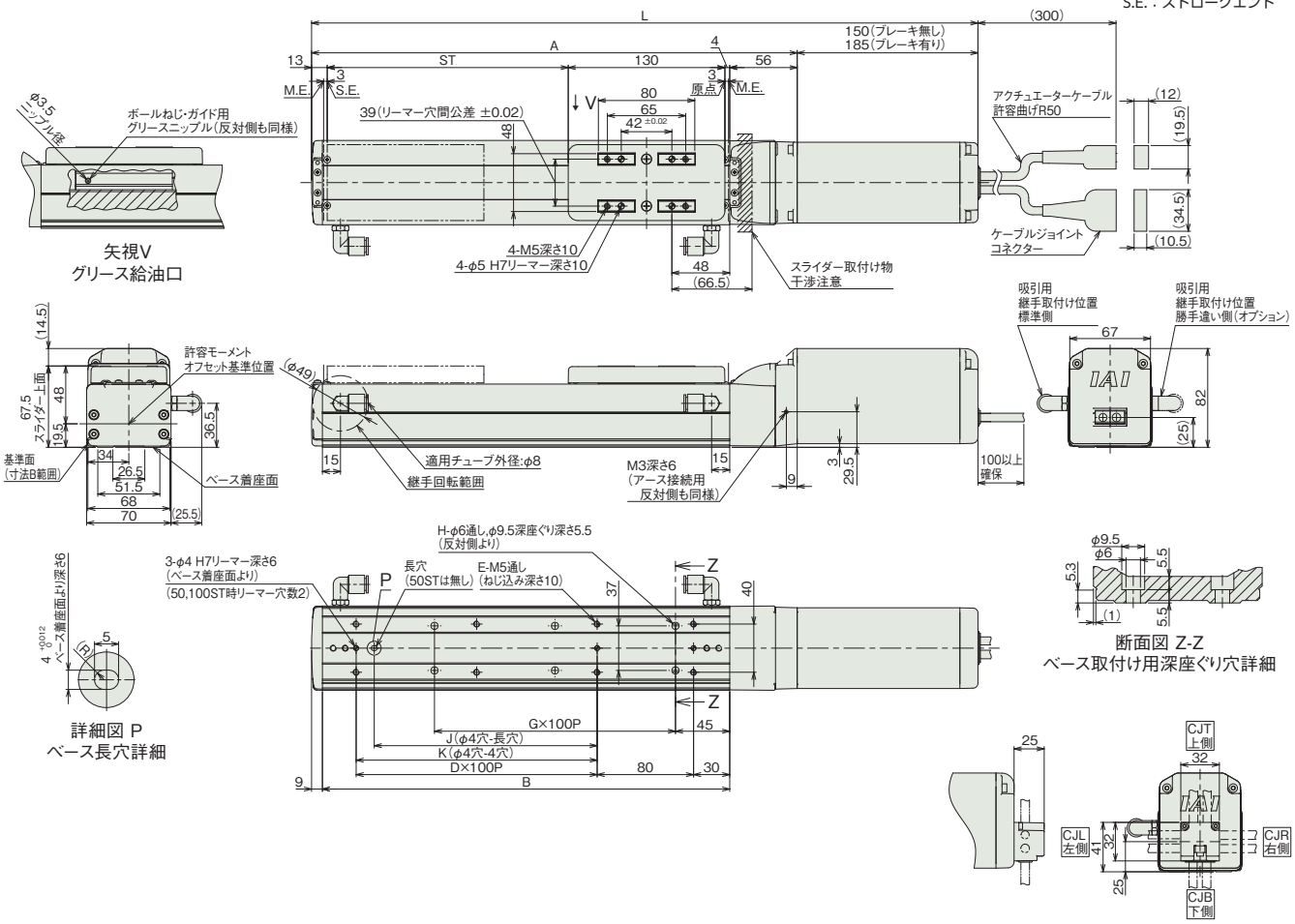
(単位はmm/s)

■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) 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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

RCS4CR-SA8C

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

RCS4CR - 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	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」をご覧ください。

(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 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 7-78 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**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	7-407	–
高精度仕様（注1）	**HPR**	7-409	–
原点逆仕様	**NM**	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	**VR**	7-413	–
ダブルスライダー仕様（注2）	**W**	7-413	–

(注1) ダブルスライダー仕様の時は選択できません。
(注2) 選択できないリードがあります。（1-299ページ参照）

■ケーブル長価格表（標準価格）

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

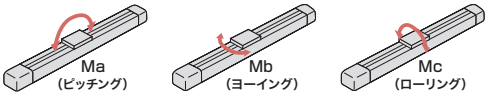
メインスペック

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)	60	80	90
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	35	45
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.5	0.7	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	339	678	1357
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	160	80	40
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	20	35	45
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：219N·m
	Mb：219N·m
	Mc：414N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：77.0N·m
	Mb：77.0N·m
	Mc：146N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注3)【　】内は高精度仕様の場合です。
(注4) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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
20	60	40	30	20	15	20	20	18	15	12
10	80	80	70	60		35	35	35	30	
5	90	90	70			45	45	35		

■ストロークと最高速度

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

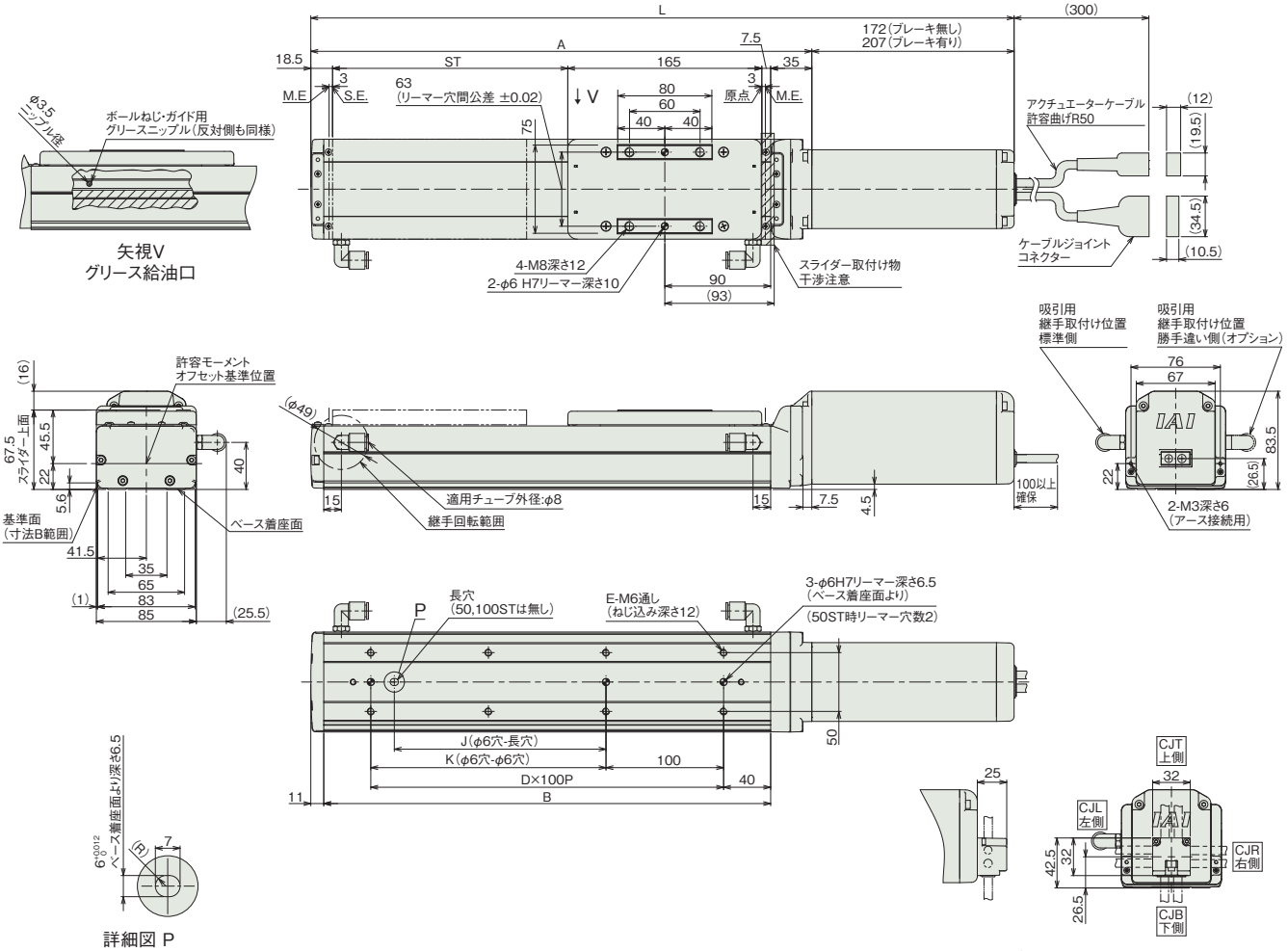
(単位はmm/s)

■寸法図

CAD図面がホームページよ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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

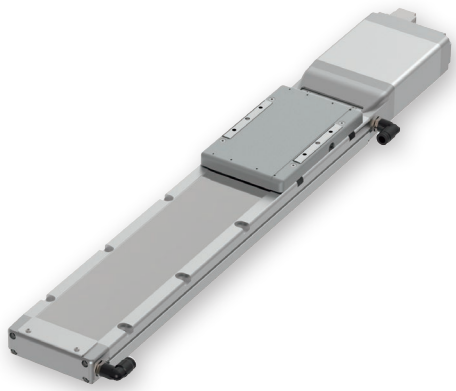
RCS4CR-WSA10C

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

RCS4CR – 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	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）（注1）	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）（注1）	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）（注1）	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）（注1）	CJB	7-407	–
高精度仕様	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

（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」をご覧ください。

(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 500mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

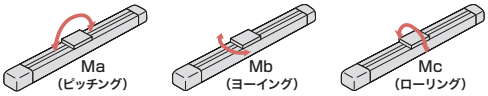
■メインスペック

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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	115	70	50	35
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		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
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2)【　】内は高精度仕様の場合です。
(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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

リード＼ストローク	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

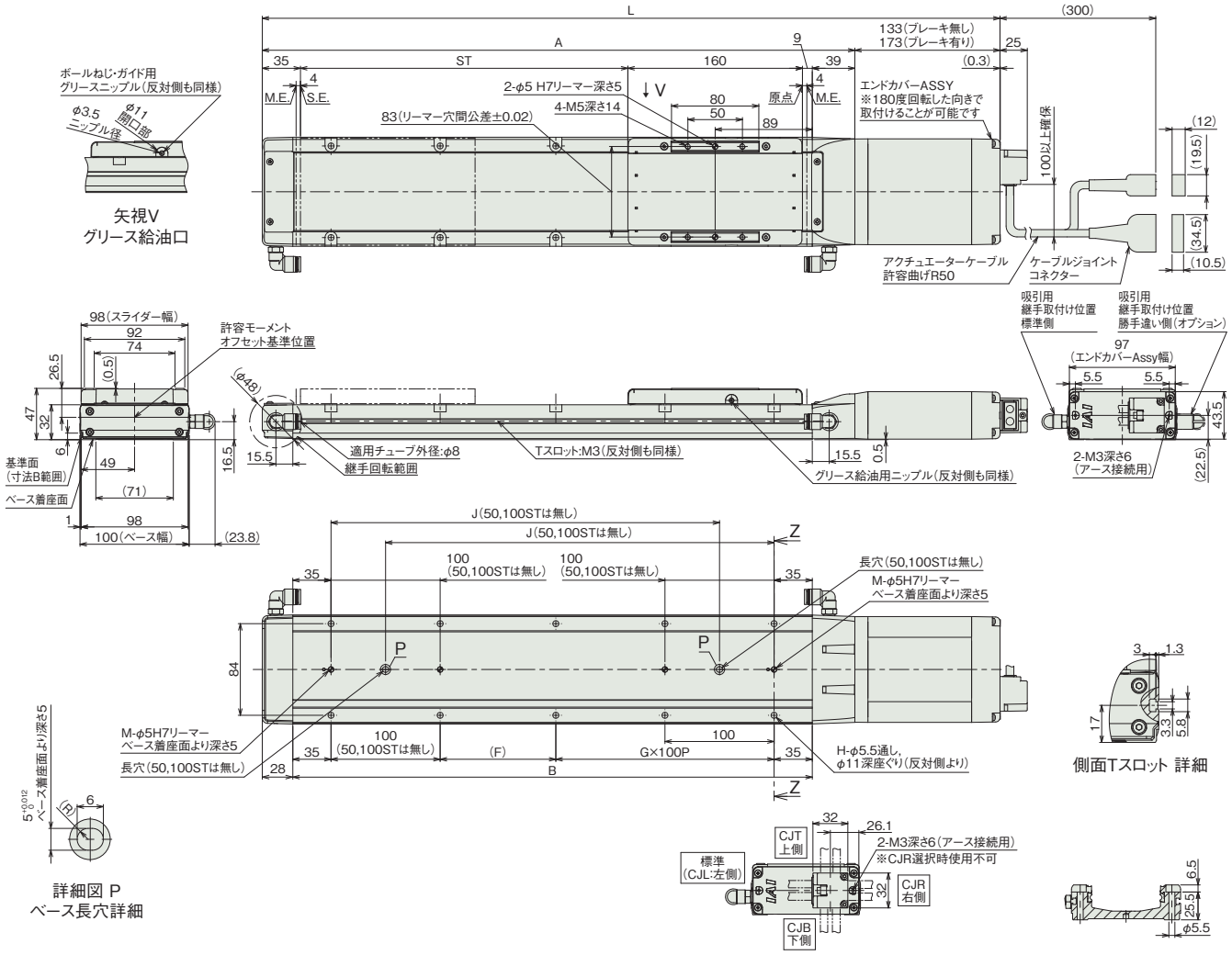
(単位はmm/s)

寸法図

CAD図面がホームページよ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
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。

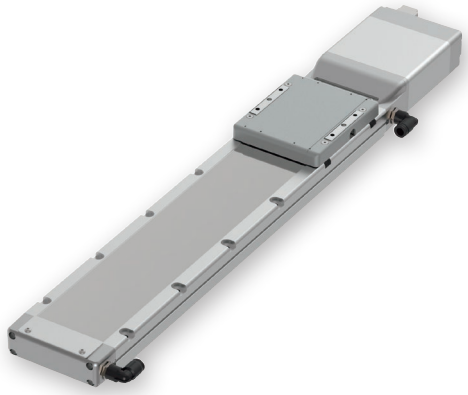
RCS4CR-WSA12C

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

RCS4CR - 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
RCS4CR	WSA12C	WA バッテリーレスアブソ	100 サーボモーター 100W	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**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）（注1）	**CJT**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）（注1）	**CJR**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）（注1）	**CJL**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）（注1）	**CJB**	7-407	–
高精度仕様	**HPR**	7-409	–
原点逆仕様	**NM**	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	**VR**	7-413	–

（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」をご覧ください。

(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

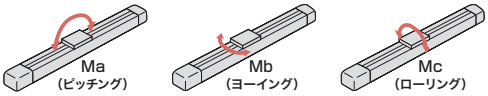
メインスペック

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)	15	25	45	55
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	720	360	180
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	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)	85	142	283	566
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	140	90	60	50
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	3	8	15	15
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm　【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：311N·m
	Mb：311N·m
	Mc：827N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：87.5N·m
	Mb：87.5N·m
	Mc：233N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2)【　】内は高精度仕様の場合です。
(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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
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)
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

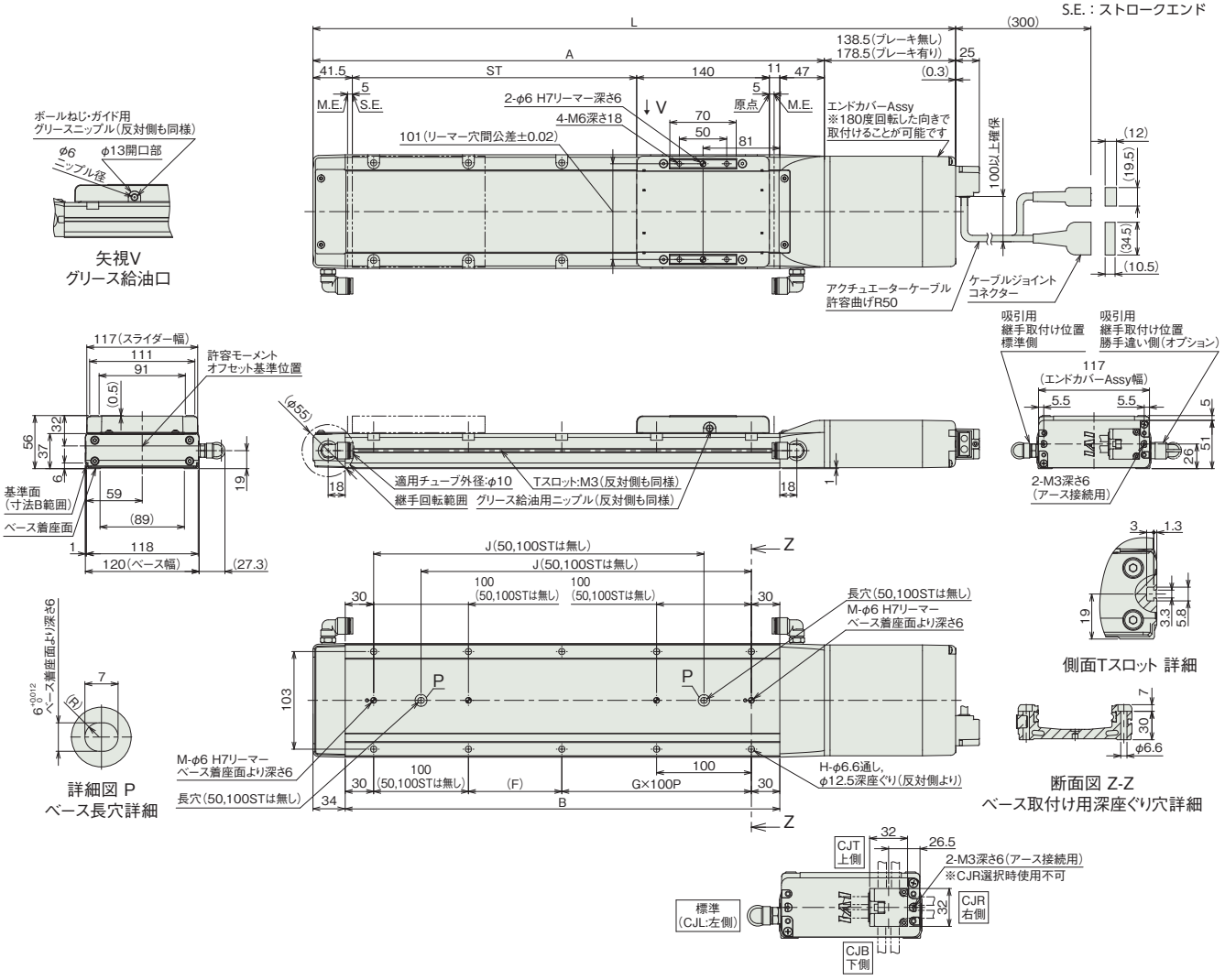
(単位はmm/s)

■寸法図

CAD図面がホームページよ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。

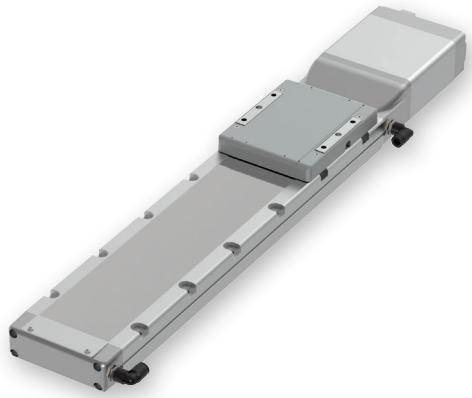
RCS4CR-WSA14C

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

RCS4CR - 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
RCS4CR	WSA14C	WA バッテリーレスアブソ	200 サーボモーター 200W	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	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）（注1）	CJT	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）（注1）	CJR	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）（注1）	CJL	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）（注1）	CJB	7-407	–
高精度仕様（注2）	HPR	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

（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」をご覧ください。
(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 550mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

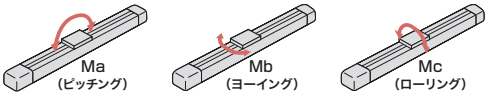
メインスペック

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)	20	45	65	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1440	960	480	240
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2.5	8	10	25
	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)	142	214	427	855
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	140	110	80	75
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	2.5	8	10	25
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度(注3)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：462N·m
	Mb：462N·m
	Mc：1170N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：122N·m
	Mb：122N·m
	Mc：308N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	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
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)
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

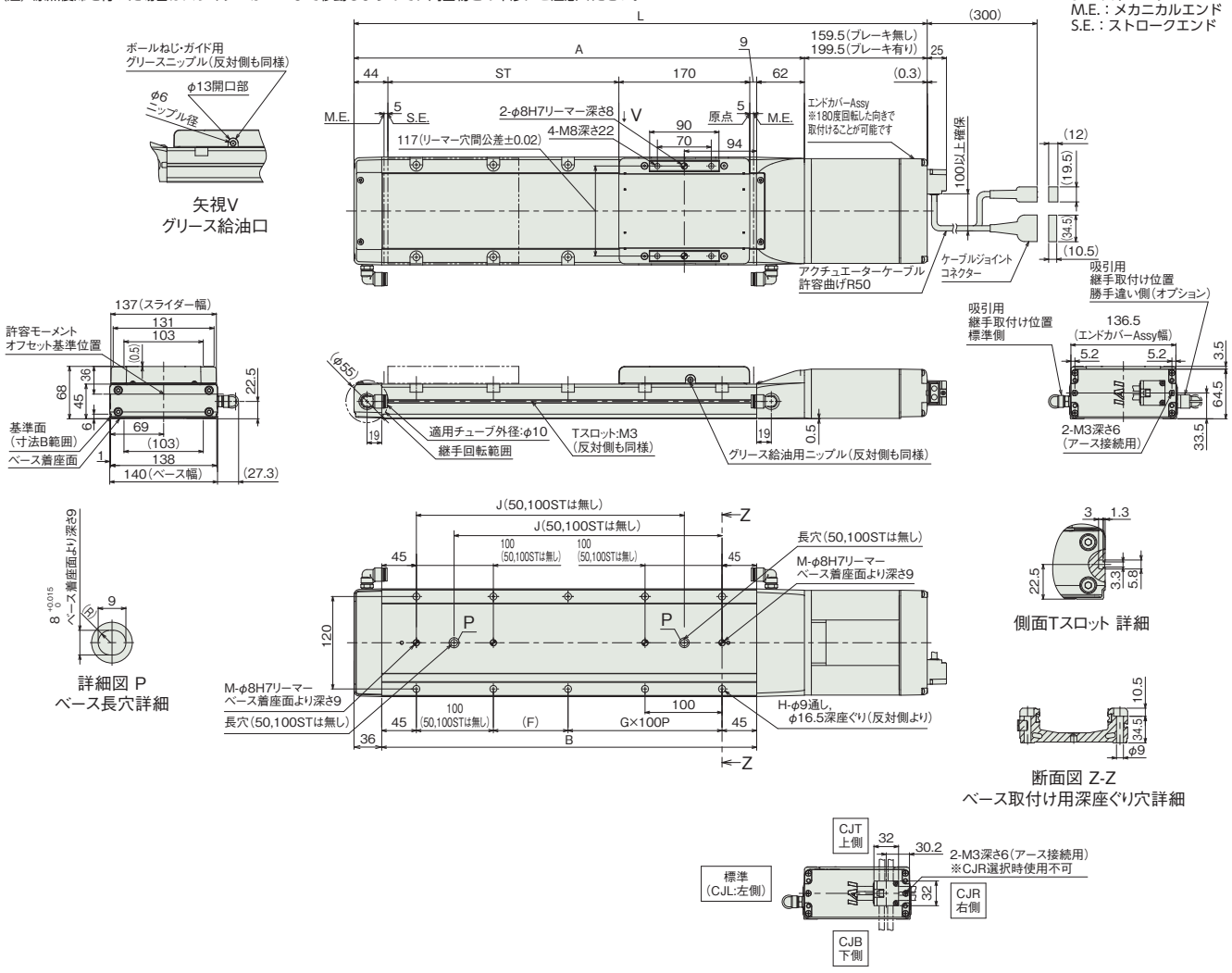
(単位はmm/s)

■寸法図

CAD図面がホームページよ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	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。

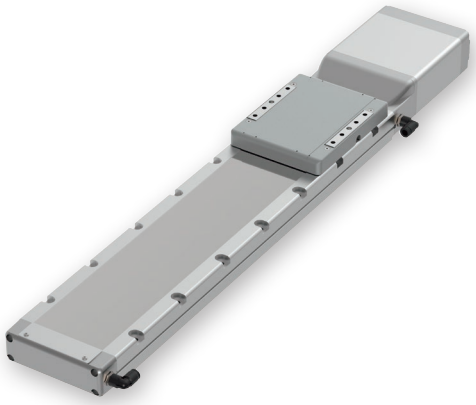
RCS4CR-WSA16C

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

RCS4CR - 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	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

■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**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（上側）(注1)	**CJT**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（右側）(注1)	**CJR**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（左側）(注1)	**CJL**	7-407	–
ケーブル取出し方向変更（下側）(注1)	**CJB**	7-407	–
高精度仕様	**HPR**	7-409	–
原点逆仕様	**NM**	7-410	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	**VR**	7-413	–

(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」をご覧ください。

(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 650mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

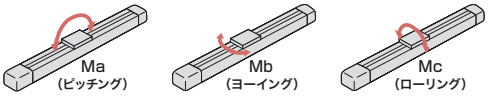
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	80	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	35	50
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.7	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	339	678	1357
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	130	90	85
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	20	35	50
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm　【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質：アルミ、白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：642N·m
	Mb：642N·m
	Mc：1610N·m
動的許容モーメント(注3)	Ma：161N·m
	Mb：161N·m
	Mc：404N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2)【　】内は高精度仕様の場合です。
(注3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280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
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)
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

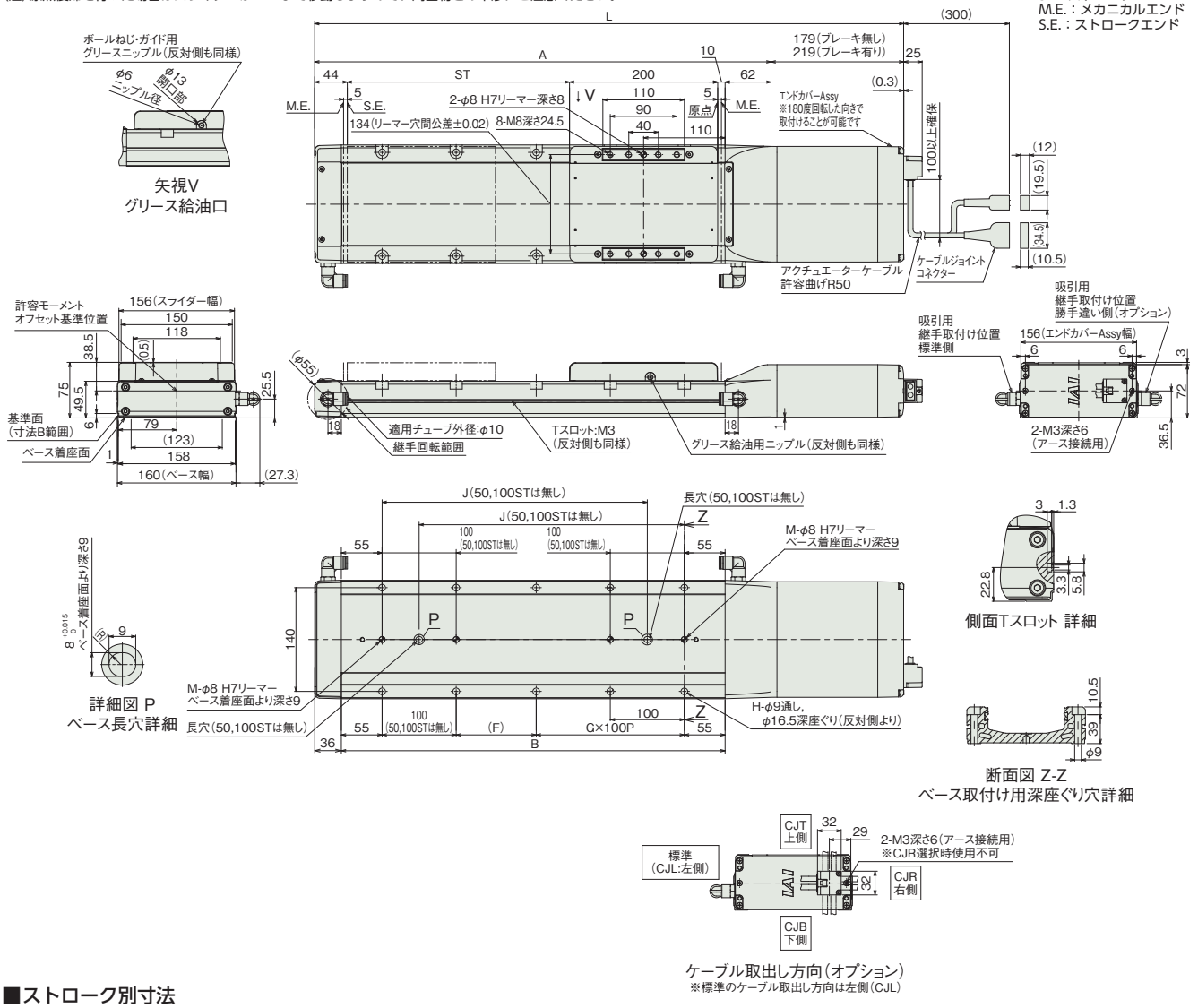
(単位はmm/s)

■寸法図

CAD図面がホームページよ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	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

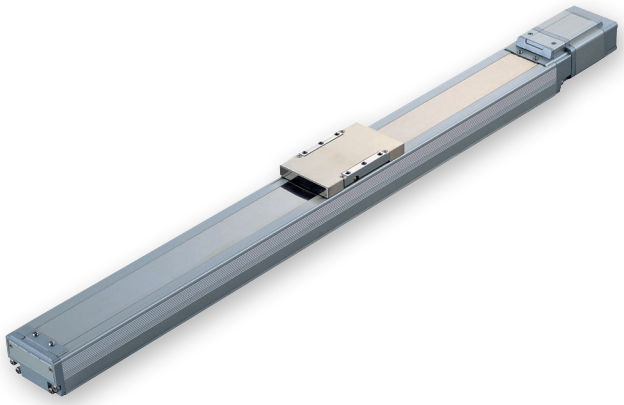
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

RCS3CR-SA8C
RCS3PCR-SA8C

クリーン | 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 | アルミベース

■型式項目

		SA8C		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	
RCS3CR	標準仕様			WA	バッテリーレスアブソ	100	サーボモーター 100W	30	30mm	50	50mm	T2	SCON XSEL	N	無し		下記オプション 価格表参照
RCS3PCR	高精度仕様					150	サーボモーター 150W	20	20mm	～	～	T4	RCON RSEL SCON2 XSEL2	P	1m		
								10	10mm	1100	1100mm (50mmごと)			S	3m		
								5	5mm					M	5m		
														X□□	長さ指定		
														R□□	ロボットケーブル		



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

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	50/100	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050/1100
最高速度 (mm/s)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	RCS3CR-SA8C モーターW数		RCS3PCR-SA8C 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記しています。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(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 ページをご確認ください。
(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 390mm 以下（ダブルスライダー仕様時は 1140mm 以下）です。張出し負荷長については 7-78 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
ケーブル左背面取出し(注1)	**A1E**	7-407	–
ケーブル左側面取出し(注1)	**A1S**	7-407	–
ケーブル右背面取出し(注1)	**A3E**	7-407	–
ケーブル右側面取出し(注1)	**A3S**	7-407	–
ブレーキ	**B**	7-407	–
CE対応仕様	**CE**	7-407	–
指定グリース塗布仕様	**G3/G4**	7-409	–
原点逆仕様	**NM**	7-410	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–
吸引用継手なし	**VN**	7-413	–
ダブルスライダー仕様	**W**	7-413	–

(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

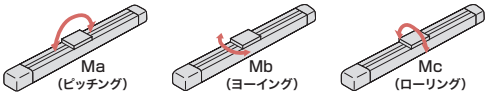
項目			内容						
モーター		出力(W)	100				150		
リード		ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	30	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	20	40	80	12	30	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	0.7	0.5	0.3	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	8	16	3	6	12
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800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

(注) 【 】内は速度が1500mm/sを超える場合です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm 【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下 【0.05mm以下】
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：113.5N·m Mb：177N·m Mc：266N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：26.9N·m Mb：38.4N·m Mc：63.1N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) 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RCS3PCRの数値です。

■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				
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	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660
20	1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440
10	600	500	440	390	350	320	290	260	240	220
5	300	250	220	190	170	160	140	130	120	110

(単位はmm/s)

オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

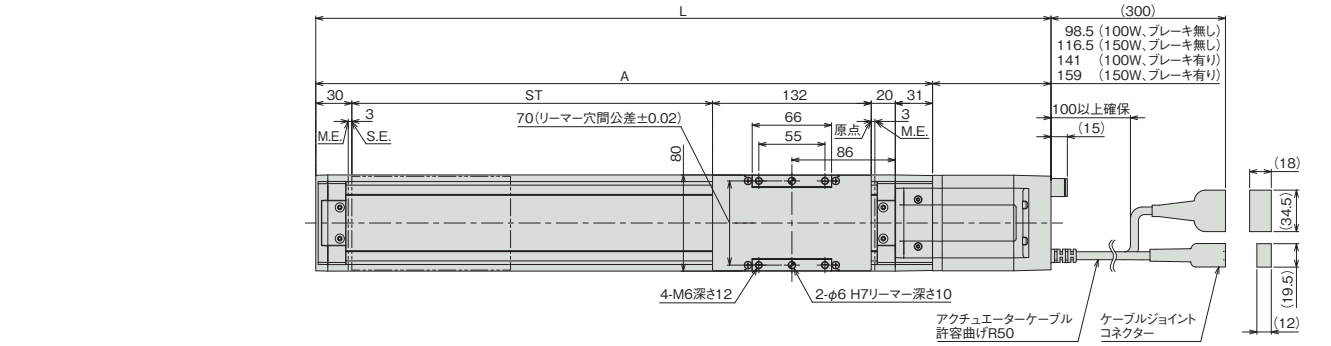
	モーターW数	リード	加減速度別可搬質量(kg)															最高速度(mm/s)	
			0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後
水平	100	30	10.5	10	8	7	6	5	4	3	2	1						1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5									1200	1200
		10	52	46	40	28	20											600	600
		5	104	80	65													300	300
	150	30	16	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2						1800	1800
		20	39	35	30	21	15	11	7.5									1200	1200
		10	78	69	60	42	30											600	600
垂直	100	30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1									1800	1800
		20	4	4	4	3	2	1.75	1.5									1200	1200
		10	8	8	8	5.5	4											600	600
		5	16	16	12													300	300
	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5									1800	1800
		20	6	6	6	4	3	2.4	2									1200	1200
		10	12	12	12	8.5	6											600	600

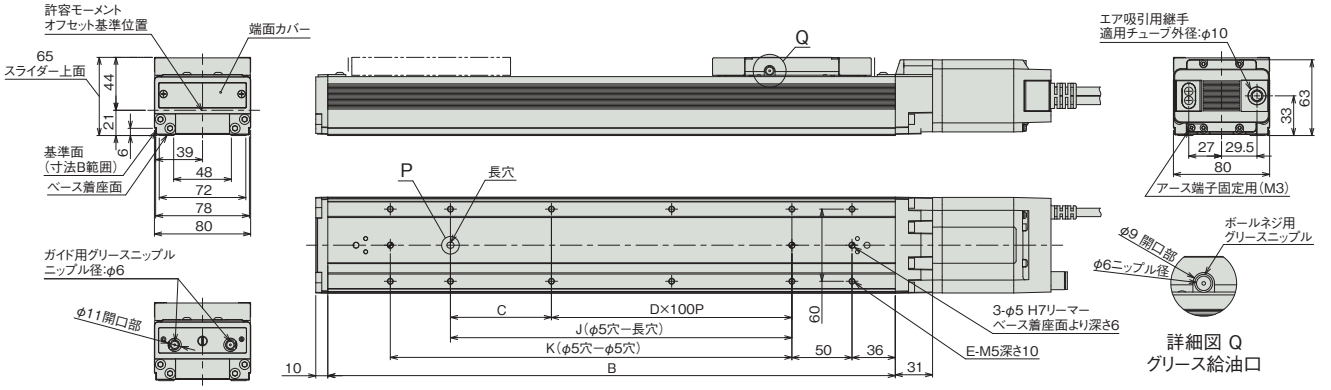
■寸法図

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7-743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。

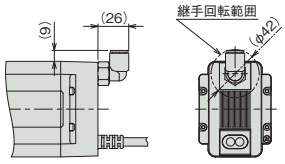
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



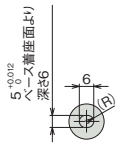


端面カバー内部
グリース給油口

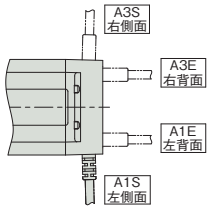
詳細図 Q
グリース給油口



吸引用継手L字仕様(オプション)



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	1050	1100
L	100W	ブレーキ無し	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
		ブレーキ有り	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	150W	ブレーキ無し	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
		ブレーキ有り	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	1372	1422	1472
A			263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013	1063	1113	1163	1213	1263	1313
B			222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272
C			34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
D			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
E			8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
J			34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084
K			84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134

■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量 (kg)	100W	ブレーキ無し	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1
		ブレーキ有り	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5
	150W	ブレーキ無し	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
		ブレーキ有り	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

RCS3CR-SS8C
RCS3PCR-SS8C

クリーン | 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	
RCS3CR	標準仕様
RCS3PCR	高精度仕様

タイプ

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

■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	50/100	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000
最高速度 (mm/s)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	RCS3CR-SS8C		RCS3PCR-SS8C	
	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記しています。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(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 ページをご確認ください。
(5) 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 1350mm 以下）です。張出し負荷長については 7-78 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
ケーブル左背面取出し(注1)	**A1E**	7-407	–
ケーブル左側面取出し(注1)	**A1S**	7-407	–
ケーブル右背面取出し(注1)	**A3E**	7-407	–
ケーブル右側面取出し(注1)	**A3S**	7-407	–
ブレーキ	**B**	7-407	–
CE対応仕様	**CE**	7-407	–
指定グリース塗布仕様	**G3/G4**	7-409	–
原点逆仕様	**NM**	7-410	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–
ダブルスライダー仕様	**W**	7-413	–

(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)	–	–

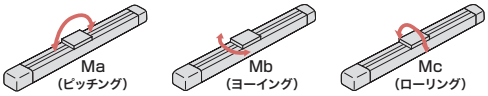
メインスペック

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)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.7	0.7	0.5	0.3	0.7	0.7	0.5
推力		定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	85.1	127.6	255.3
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	160	120	80	30	160	120	80
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ						
		ブレーキ保持力(kgf)	2	4	8	16	3	6	12
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50	50	50	50	50
		最大ストローク(mm)	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm　【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm以下　【0.05mm以下】
ベース	材質：鉄　無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：198.9N·m
	Mb：198.9N·m
	Mc：416.7N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma：43.4N·m
	Mb：43.4N·m
	Mc：90.9N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	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RCS3PCRの数値です。

■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				
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。

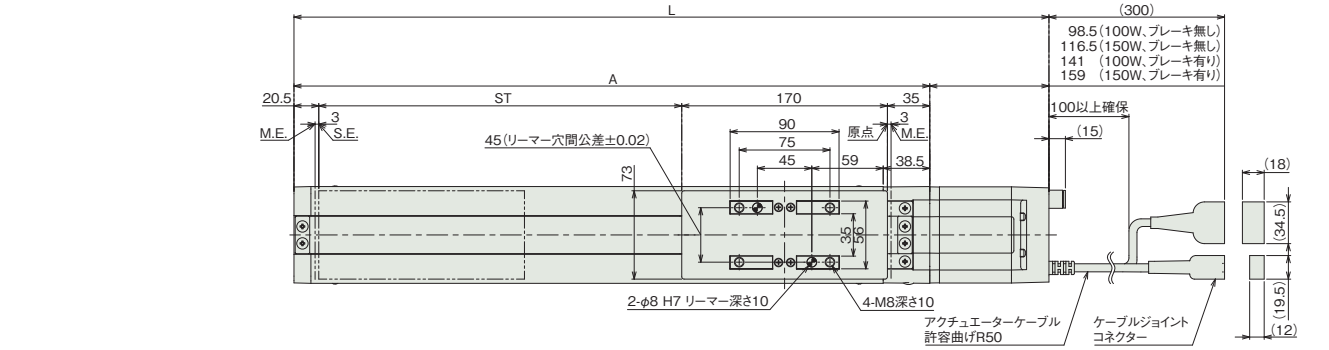
	モーターW数	リード	加減速度別可搬質量(kg)															最高速度(mm/s)	
			0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	標準	チューニング後
水平	100	30	10.5	10	8	7	6	5	4	3	2	1						1800	1800
		20	26	23	20	14	10	7	5									1200	1200
		10	52	46	40	28	20											600	600
		5	104	80	65													300	300
	150	30	16	14	12	11	10	8	6	4.5	3	2						1800	1800
		20	39	35	30	21	15	11	7.5									1200	1200
		10	78	69	60	42	30											600	600
垂直	100	30	2	2	2	1.75	1.5	1.2	1									1800	1800
		20	4	4	4	3	2	1.75	1.5									1200	1200
		10	8	8	8	5.5	4											600	600
		5	16	16	12													300	300
	150	30	3	3	3	2.5	2	1.75	1.5									1800	1800
		20	6	6	6	4	3	2.4	2									1200	1200
		10	12	12	12	8.5	6											600	600

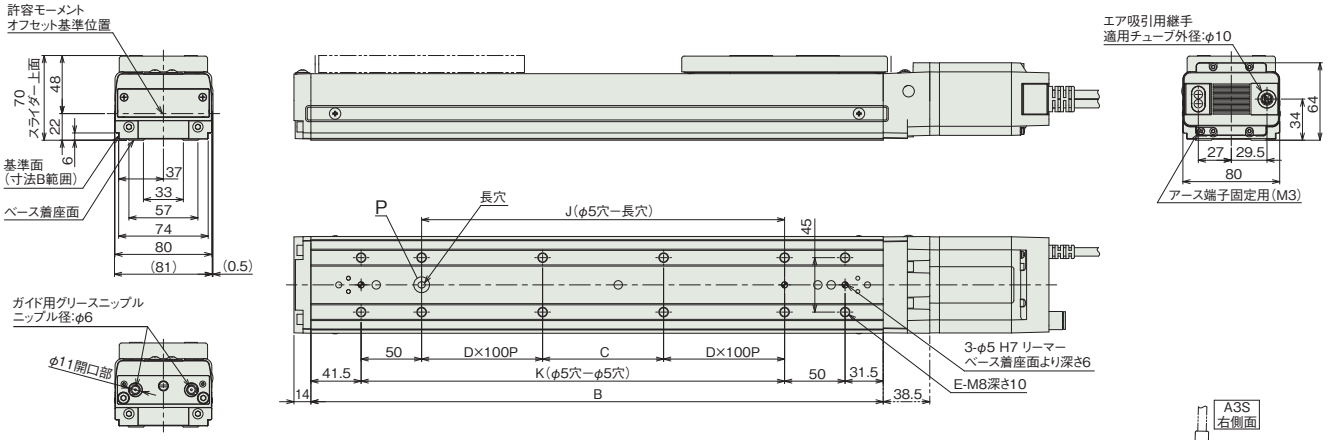
■寸法図

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

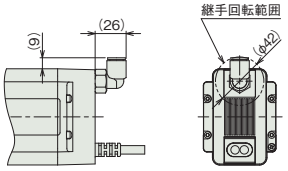
(注) ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。ケーブルの詳細は7-743ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。

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

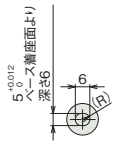




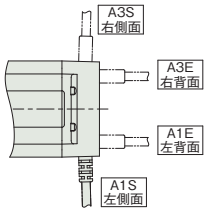
端面カバー内部
グリース給油口



吸引用継手L字仕様(オプション)



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	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)	100W	ブレーキ無し	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7
		ブレーキ有り	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	150W	ブレーキ無し	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
		ブレーキ有り	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

クリーン仕様

スライダー　ISDB

サーボモーター 200V (高性能タイプ)				
ISDBCR ISPDBCR	スライダー	ISDBCR/ISPDBCR-S	7-191	
		ISDBCR/ISPDBCR-M-100	7-195	
		ISDBCR/ISPDBCR-M-200	7-199	
		ISDBCR/ISPDBCR-MX-200	7-203	
		ISDBCR/ISPDBCR-L-200	7-207	
		ISDBCR/ISPDBCR-L-400	7-211	
		ISDBCR/ISPDBCR-LX-200	7-215	
		ISDBCR/ISPDBCR-LX-400	7-219	
	スライダー 【静電気対策タイプ】	ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD	7-223	
		ISDBCR/ISPDBCR-M-□□□-ESD	7-227	
		ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD	7-231	

ISDBCR-S
ISPDBCR-S

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | 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
ISDBCR	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
ISPDBCR	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	
	ISDBCR	ISPDBCR
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	7-407	–	マスター軸指定	LM	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-410	–
AQシール(標準装備) (注2)	AQ	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
ブレーキ	B	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	7-411	–
クリープセンサー	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク650～800)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い	CL	7-407	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ	L	7-409	–	ダブルスライダー仕様	W	7-413	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-409	–				

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード16)の時は選択できません。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) ロボットケーブルです。
(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) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) ボール保持機構付ガイド（RT）を使用する場合は、垂直可搬質量が -0.5kg となります。
(7) 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。
(8) 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 7-78 ページの説明をご確認ください。

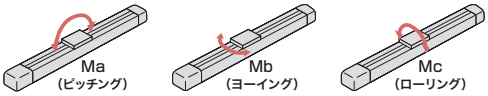
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	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)	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	0.5	0.2
		最高加減速度(G)	0.8	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	53.1	106.1	212.3
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	60	30	15
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	3	6	14
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100	100
		最大ストローク(mm)	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ12mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：143N·m
	Mb：205N·m
	Mc：336N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：32.9N·m
	Mb：47.0N·m
	Mc：76.8N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	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ISPDBCRの場合です。

■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	6	5				
4	240	55	50	38	30						14	13	12						

ストロークと最高速度

ストローク / リード	100〜500 (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。

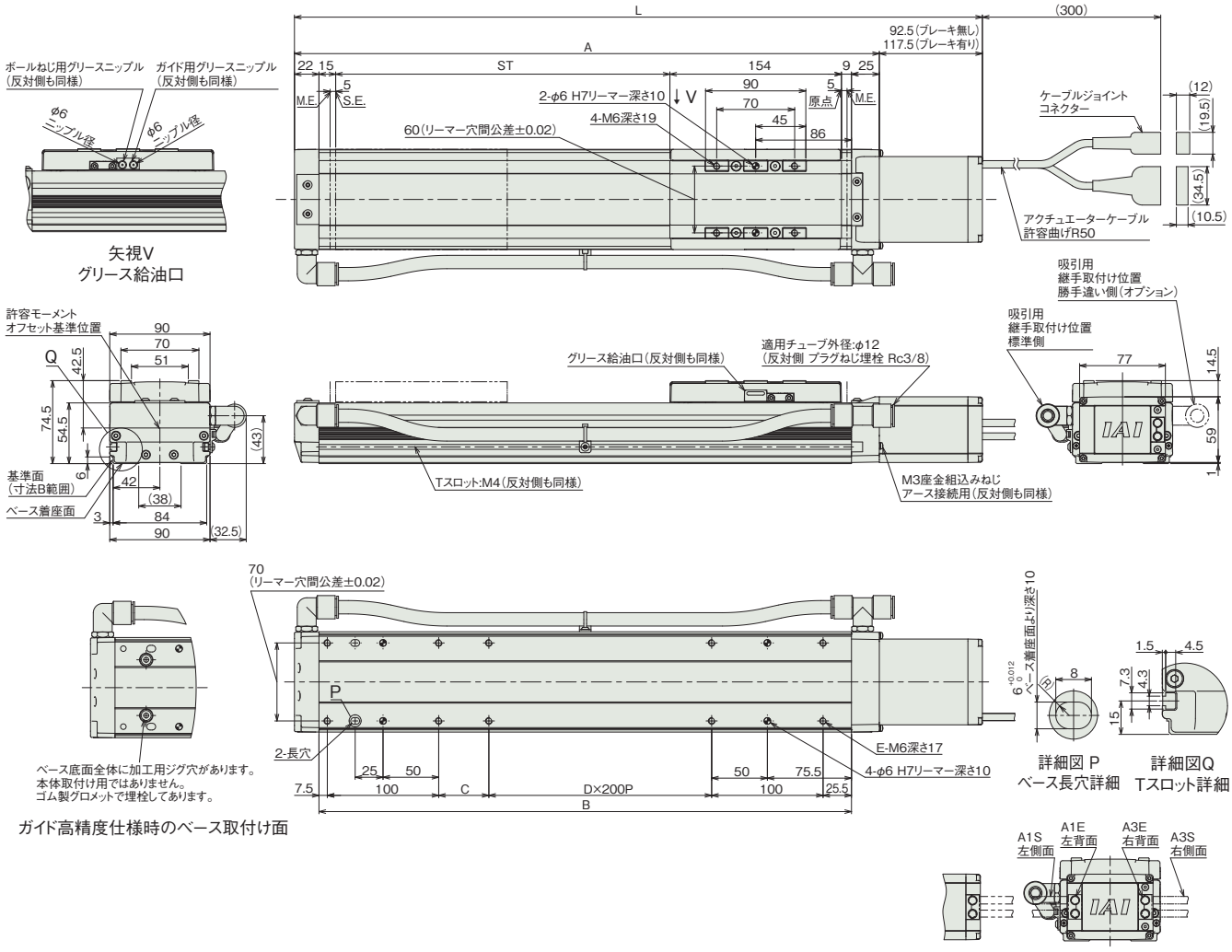
	リード	加減速度別可搬質量(kg)										最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
水平	16	17	14.5	15.5	13	10.5	8.5	7	6	5.5	4.5	960	960
	8	35	32.5	30	27	20	15	12				480	480
	4	71	55	50	38	30						240	240
垂直	16	3	3	3	3	2.8	2.5	2.3	2			960	960
	8	6	6	6	6	5.5	5					480	480
	4	14	14	13	12							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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より42.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	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	4.2	4.5	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2
	ブレーキ有り	4.4	4.7	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.1	9.4

RCP6CR/RCP6SCR
RCP4CR
RCS4CR
RCS3CR
ISDBCR/ISPDBCR
ISDACR/ISPDACR
RCA2CR
RCS2CR
RCP2CR
DDACR
IXP
IXA

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

ISDBCR-M-100
ISPDBCR-M-100

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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	
ISDBCR	標準仕様
ISPDBCR	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 ～ 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	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	–	–
150/200	–	–
250/300	–	–
350/400	–	–
450/500	–	–
550/600	–	–
650/700	–	–
750/800	–	–
850/900	–	–
950/1000	–	–
1050/1100	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-407	–	マスター軸指定	LM	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
ブレーキ	B	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-411	–
クリープセンサー	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い	CL	7-407	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ	L	7-409	–	ダブルスライダー仕様	W	7-413	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-409	–				

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。

ケーブル長価格表（標準価格）

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

(注) ロボットケーブルです。
(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) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) ボール保持機構付ガイド（RT）を使用する場合は、垂直可搬質量が -0.5kg となります。
(7) 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。
(8) 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 7-78 ページの説明をご確認ください。

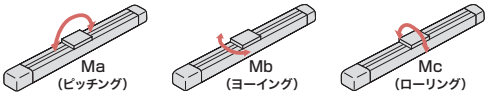
メインスペック

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)	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)	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	180	120	50	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：341N·m
	Mb：487N·m
	Mc：796N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：81.0N·m
	Mb：116N·m
	Mc：189N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	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ISPDBCRの場合です。

■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						

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。

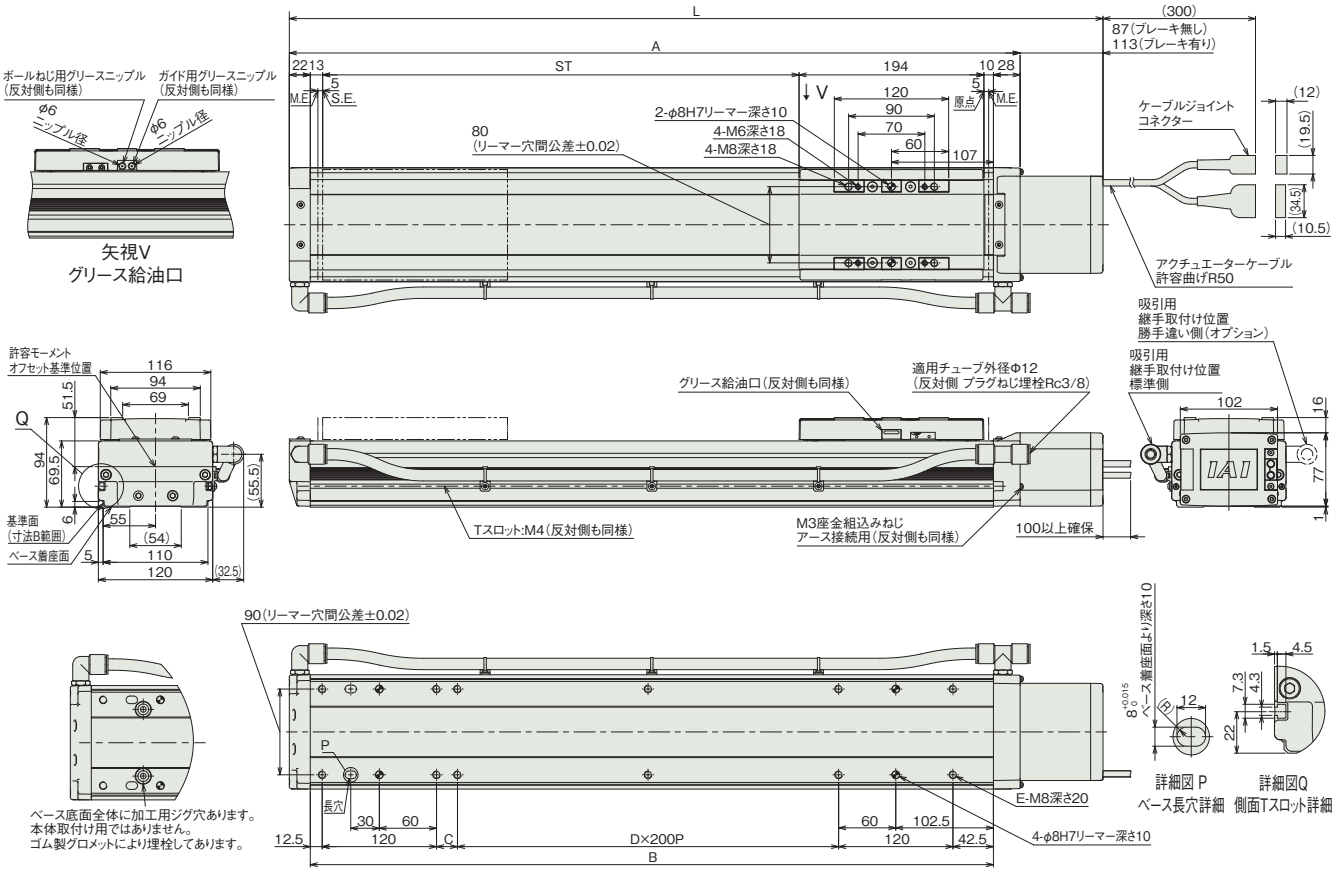
	リード	加減速度別可搬質量(kg)										最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
水平	30	19.5	18	16.5	15	11	9	7	6	5	4	1800	1800
	20	30	27.5	25	23	18	15	13	11	9	8	1200	1200
	10	58.5	54	49.5	45	30	23	20				600	600
	5	110	85	80	60	45						300	300
垂直	30	オフボードチューニング非対応											
	20	オ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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

ISDBCR-M-200
ISPDBCR-M-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 本体幅 120mm | 200W

■型式項目

		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	
ISDBCR	標準仕様			WA	バッテリーレスアブソ	200	200W	30	30mm	100	100mm	T2	SCON	N	無し		下記オプション
ISPDBCR	高精度仕様							20	20mm	～	～		XSEL	S	3m		価格表参照
								10	10mm	1100	1100mm	T4	RCON	M	5m		
								5	5mm		(50mmごと)		RSEL	X□□	長さ指定		
													SCON2				
													XSEL2				



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-407	–	マスター軸指定	LM	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
ブレーキ	B	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-411	–
クリープセンサー	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い	CL	7-407	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ	L	7-409	–	ダブルスライダー仕様	W	7-413	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-409	–				

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) ロボットケーブルです。
(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) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) 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 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

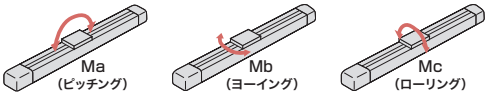
メインスペック

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	45	90	110
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	6	10	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4
推力		定格推力(N)	113.9	170.9	341.8	638.6
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	180	120	50	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
		ブレーキ保持力(kgf)	6	10	20	40
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100	100	100
		最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：341N·m
	Mb：487N·m
	Mc：796N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：81.0N·m
	Mb：116N·m
	Mc：189N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	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ISPDBCRの場合です。

■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						

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。

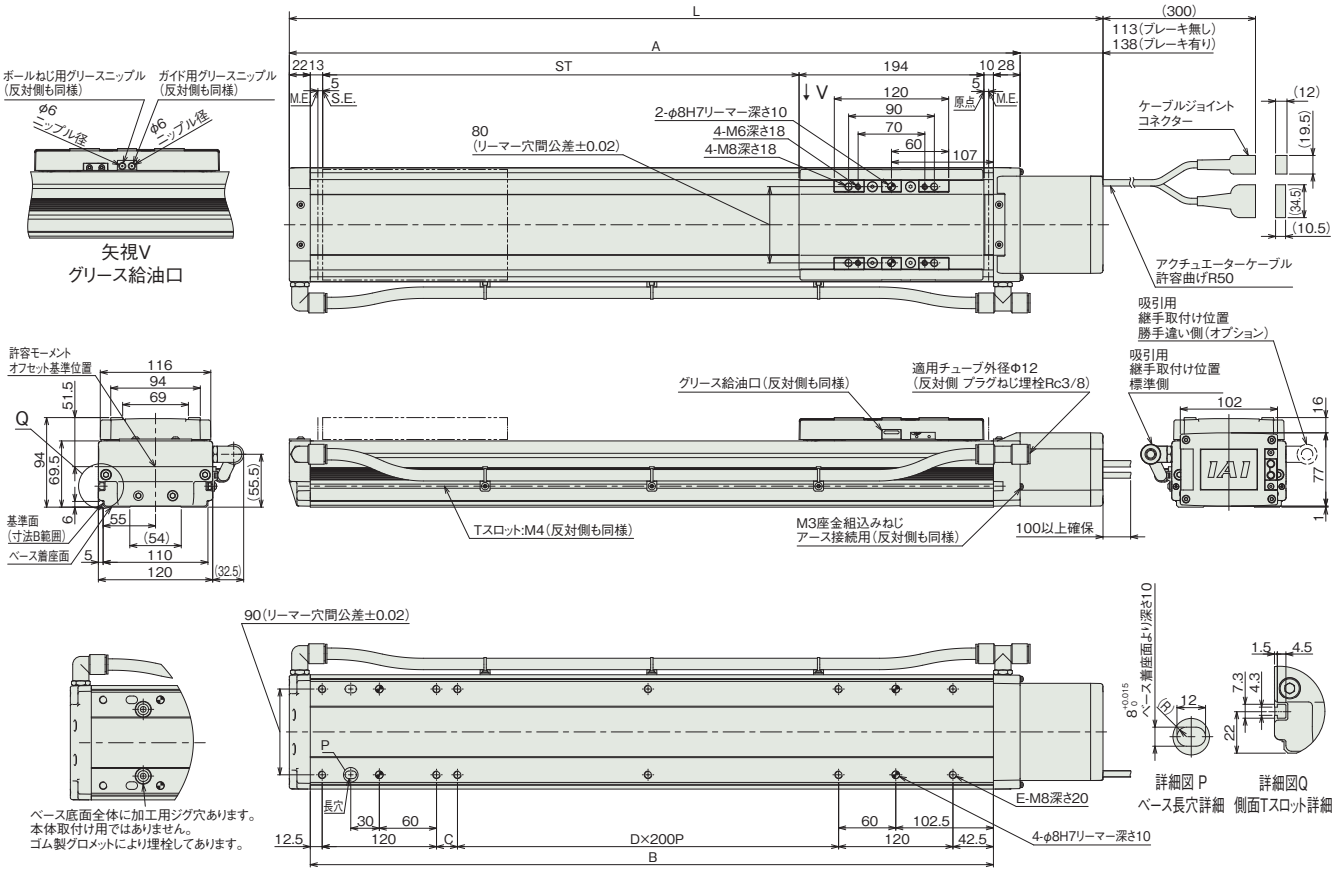
	リード	加減速度別可搬質量(kg)										最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
水平	30	39	36	33	30	24	20	17	15	13	12	1800	1800
	20	58.5	54	49.5	45	35	28	23	20	18	16	1200	1200
	10	117	108	99	90	66	51	40				600	600
	5	143	110	100	90	80						300	300
垂直	30	オフボードチューニング非対応											
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

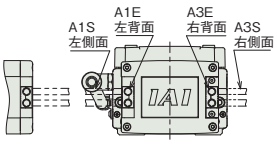
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ガイド高精度仕様時のベース取付け面



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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

ISDBCR-MX-200
ISPDBCR-MX-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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
ISDBCR 標準仕様 ISPDBCR 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 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDBCR	ISPDBCR
800	–	–
850/900	–	–
950/1000	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–
1350/1400	–	–
1450/1500	–	–
1550/1600	–	–
1650/1700	–	–
1750/1800	–	–
1850/1900	–	–
1950/2000	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-407	–	マスター軸指定	LM	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
ブレーキ	B	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク800~1300)	ST	7-411	–
クリープセンサー	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い	CL	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク2000)	ST	7-411	–
原点リミットスイッチ	L	7-409	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-409	–				

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。

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) 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 7-78 ページの説明をご確認ください。
(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。

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

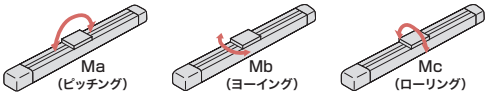
メインスペック

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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	180	120
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	800	800
		最大ストローク(mm)	2000	2000
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：341N·m
	Mb：487N·m
	Mc：796N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：81.0N·m
	Mb：116N·m
	Mc：189N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	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ISPDBCRの場合です。

■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

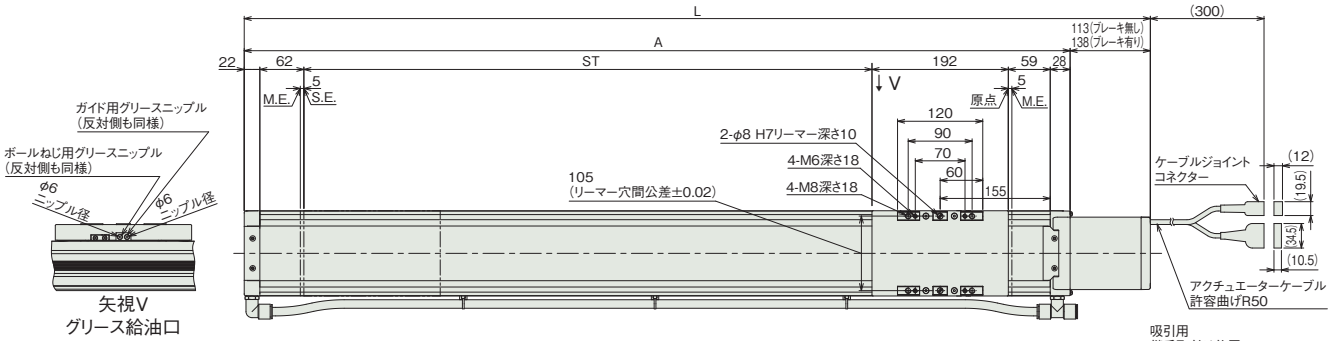
(単位はmm/s)

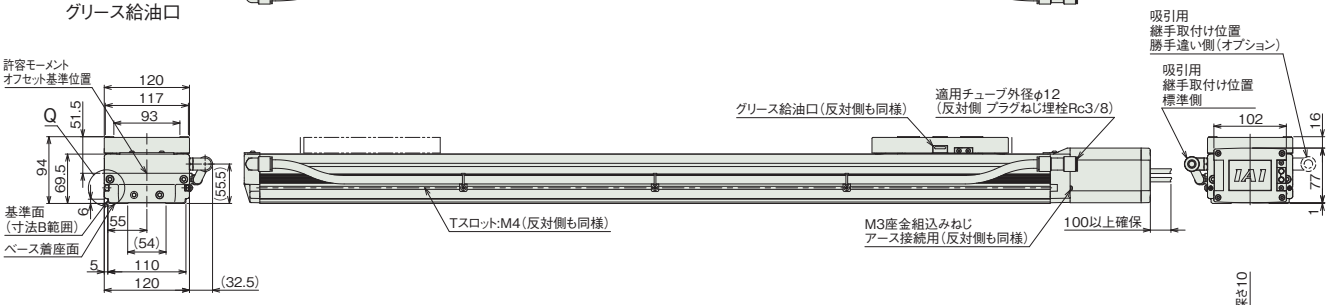
寸法図

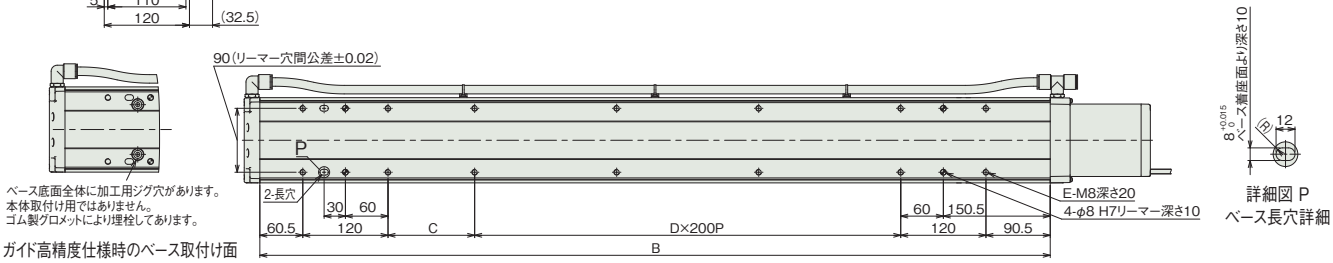
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



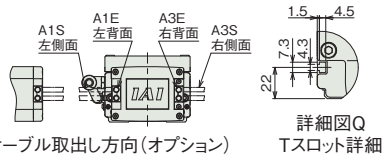




ベース底面全体に加工用ジグ穴があります。
本体取付け用ではありません。
ゴム製ロメットにより埋栓してあります。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

詳細図Q
Tスロット詳細

■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

ISDBCR-L-200
ISPDBCR-L-200

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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
ISDBCR 標準仕様 ISPDBCR 高精度仕様		WA バッテリーレスアブソ	200 200W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100～1300 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	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	–	–
150/200	–	–
250/300	–	–
350/400	–	–
450/500	–	–
550/600	–	–
650/700	–	–
750/800	–	–
850/900	–	–
950/1000	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-407	–	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定(注3)	LM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	7-409	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	7-410	–
ブレーキ	B	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
クリープセンサー(注3)	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク650～1300)	ST	7-411	–
吊り金具(注3)	EB	7-408	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-409	–	ダブルスライダー仕様	W	7-413	–

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

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) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が -1.0kg となります。
(7) 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。
(8) 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 7-78 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

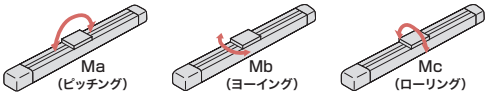
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	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)	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	180	120	50
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	2.5	9	20
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100	100
		最大ストローク(mm)	1300	1300	1300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ20mm　転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N·m
	Mb：800N·m
	Mc：1325N·m
動的許容モーメント(注5)	Ma：123N·m
	Mb：176N·m
	Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

■スライダ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				

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。

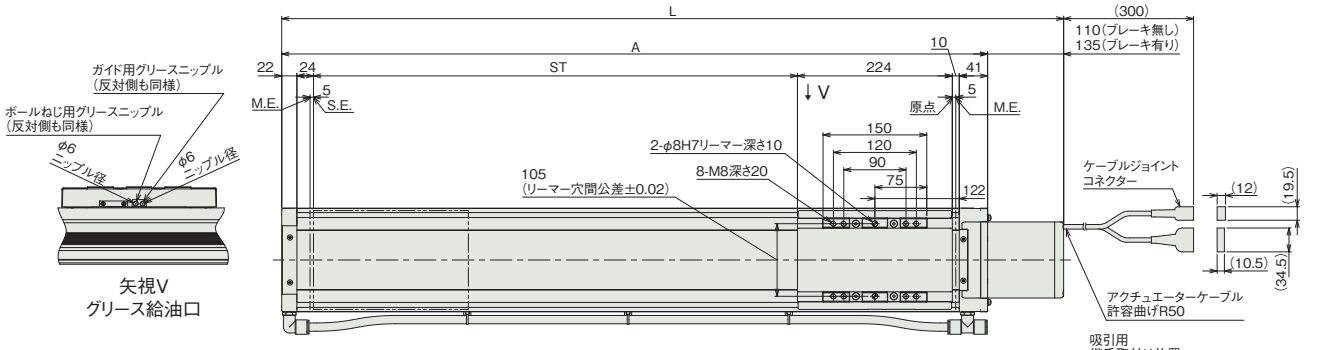
	リード	加減速度別可搬質量(kg)										最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
水平	40	19.5	18	16.5	15	12	10.5	9	8	7.5	7	1800	1800
	20	58.5	54	49.5	45	35	28	23	20	17	15	1200	1200
	10	117	108	99	90	66	51	40				600	600
垂直	40	オフボードチューニング非対応											
	20	9	9	9	9	8.5	7.5	7	6	5.5	5	1200	1200
	10	20	20	20	20	16	14					600	600

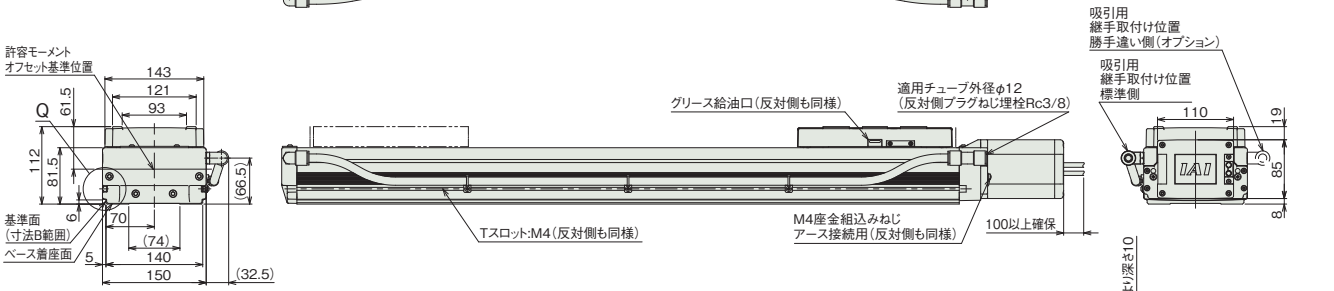
寸法図

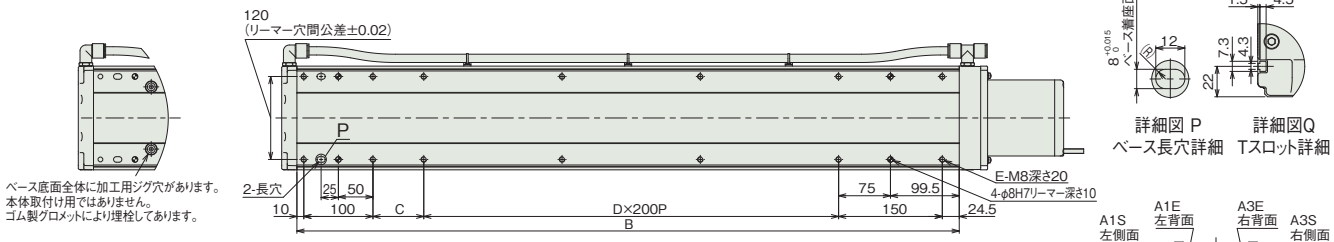
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

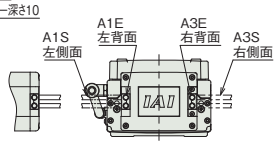
(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルは7-744ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド









■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	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
	ブレーキ有り	12.4	13.2	14.1	14.9	15.8	16.7	17.5	18.4	19.2	20.1	20.9	21.8	22.6	23.5	24.4	25.2	26.1	26.9	27.8	28.6	29.5	30.3	31.2	32	32.9

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

ISDBCR-L-400
ISPDBCR-L-400

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | バッテリーレスアブソ | 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	
ISDBCR	標準仕様
ISPDBCR	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	
	ISDBCR	ISPDBCR
100	–	–
150/200	–	–
250/300	–	–
350/400	–	–
450/500	–	–
550/600	–	–
650/700	–	–
750/800	–	–
850/900	–	–
950/1000	–	–
1050/1100	–	–
1150/1200	–	–
1250/1300	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-407	–	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定 (注3)	LM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い) (注3)	LLM	7-409	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
AQシール(標準装備) (注2)	AQ	7-407	–	ボール保持機構付きガイド (注4)	RT	7-410	–
ブレーキ	B	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
クリープセンサー (注3)	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク650~1300)	ST	7-411	–
吊り金具 (注3)	EB	7-408	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-409	–	ダブルスライダー仕様	W	7-413	–

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

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) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) 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。
(7) 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 7-78 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

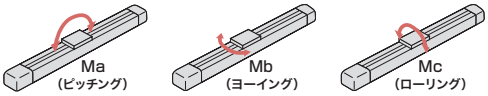
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	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)	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	180	120	50
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	8	20	40
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100	100
		最大ストローク(mm)	1300	1300	1300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ20mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N·m
	Mb：800N·m
	Mc：1325N·m
動的許容モーメント(注5)	Ma：123N·m
	Mb：176N·m
	Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPDBCRの場合です。

■スライダ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				

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。

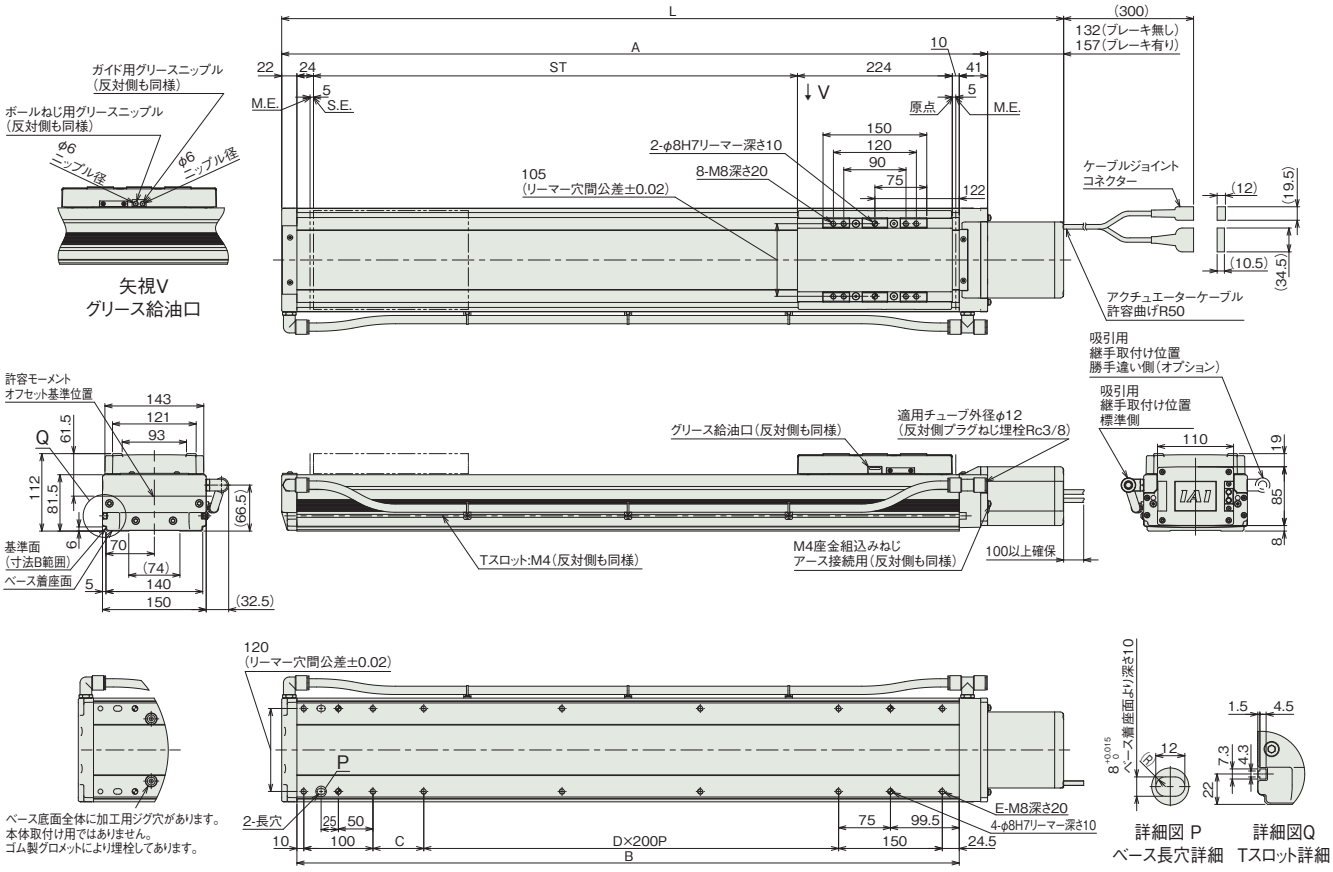
	リード	加減速度別可搬質量(kg)										最高速度(mm/s)	
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	標準	チューニング後
水平	40	52	48	44	40	32	27	23	21	19	17	1800	1800
	20	117	108	99	90	70	57	47	40	35	30	1200	1200
	10	156	144	132	120	92	73	60				600	600
垂直	40	オフボードチューニング非対応											
	20	20	20	20	20	17	15	14	12	11	10	1200	1200
	10	40	40	40	40	35	30					600	600

寸法図

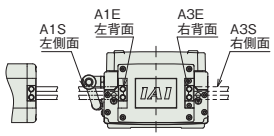
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ガイド高精度仕様時のベース取付け面



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	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8
	ブレーキ有り	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.1	17.9	18.8	19.6	20.5	21.3	22.2	23.0	23.9	24.8	25.6	26.5	27.3	28.2	29.0	29.9	30.7	31.6	32.4	33.3

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

ISDBCR-LX-200
ISPDBCR-LX-200

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

■型式項目

	- LX -		- 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	
ISDBCR	標準仕様			WA	バッテリーレスアブソ	200	200W	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
ISPDBCR	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 | 垂直 | 横立て | 天吊り

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格	
	ISDBCR	ISPDBCR
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	7-407	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定	LM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-409	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-410	–
ブレーキ	B	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
クリープセンサー	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い	CL	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-411	–
吊り金具	EB	7-408	–	真直度高精度仕様(ストローク2000~2500)	ST	7-411	–
原点リミットスイッチ	L	7-409	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

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 750mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 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

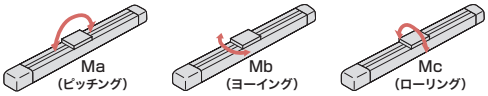
メインスペック

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)	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)	–	–
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	180	120
推力		定格推力(N)	85.5	170.9
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	1000	1000
		最大ストローク(mm)	2500	2500
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ20mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N·m
	Mb：800N·m
	Mc：1325N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：123N·m
	Mb：176N·m
	Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	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ISPDBCRの場合です。

■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

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	1800				1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

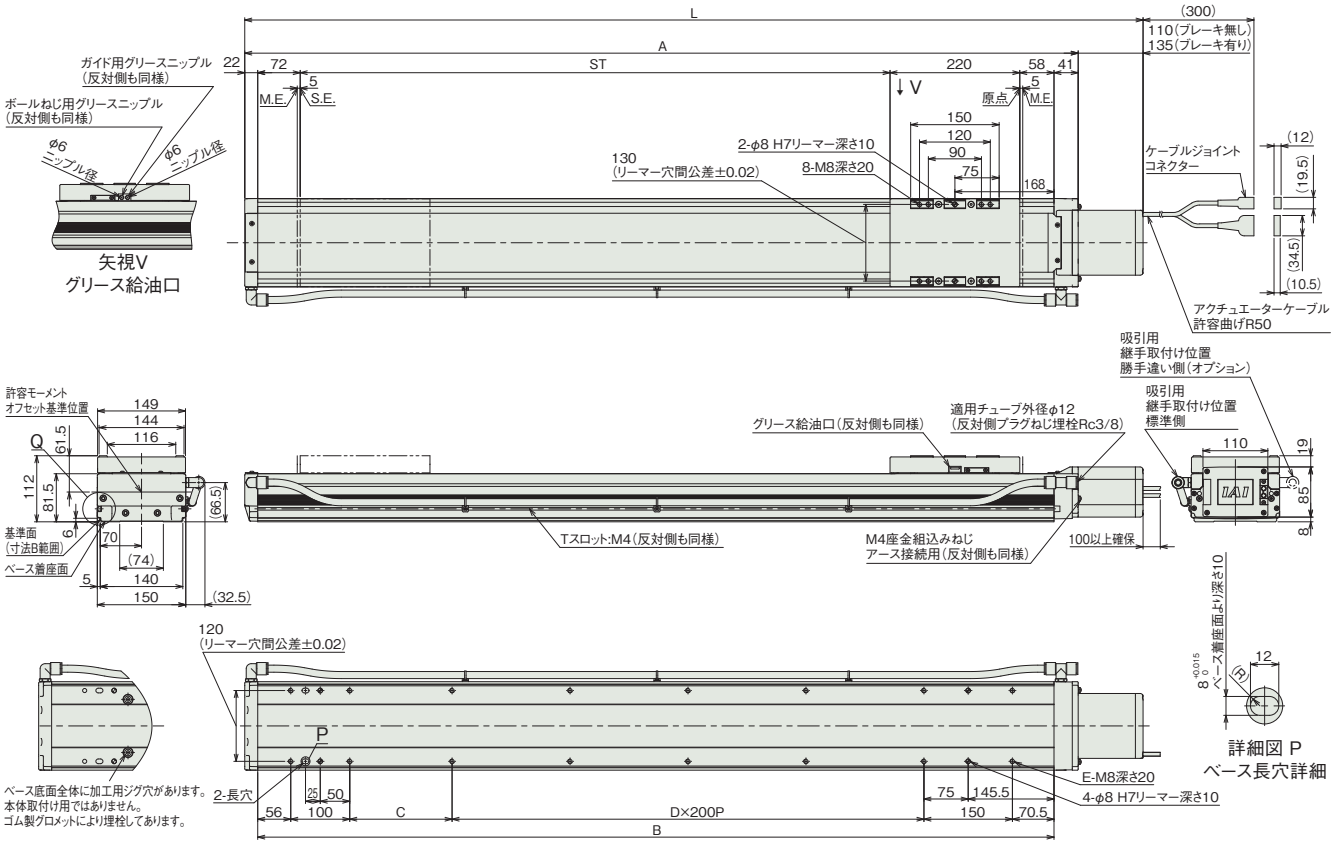
(単位はmm/s)

寸法図

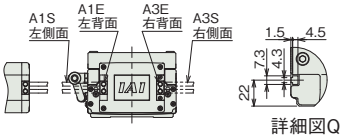
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ガイド高精度仕様時のベース取付け面



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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

ISDBCR-LX-400
ISPDBCR-LX-400

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

■型式項目

□ - LX - WA - 400 - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	
ISDBCR	標準仕様
ISPDBCR	高精度仕様

タイプ：LX

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

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

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-407	–	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定	LM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-409	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-410	–
ブレーキ	B	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
クリープセンサー	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク1000~1300)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い	CL	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク1400~1900)	ST	7-411	–
吊り金具	EB	7-408	–	真直度高精度仕様(ストローク2000~2500)	ST	7-411	–
原点リミットスイッチ	L	7-409	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。

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 750mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 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

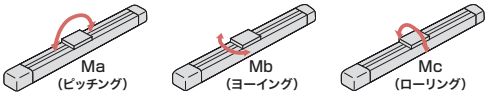
メインスペック

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)	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)	–	–
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	180	120
推力		定格推力(N)	169.6	339.1
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	1000	1000
		最大ストローク(mm)	2500	2500
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ20mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N·m
	Mb：800N·m
	Mc：1325N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：123N·m
	Mb：176N·m
	Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	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ISPDBCRの場合です。

■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

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	1800				1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

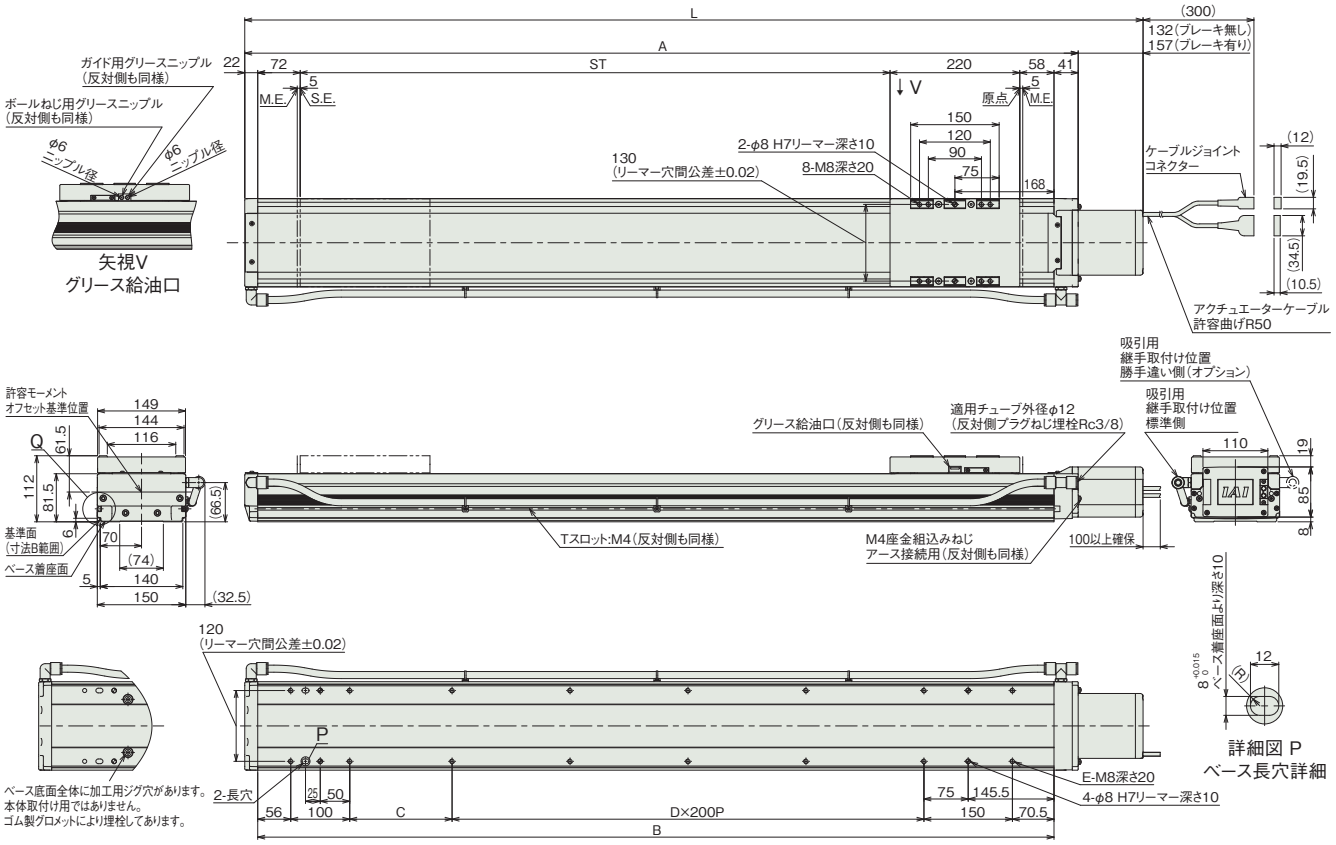
(単位はmm/s)

寸法図

CAD図面がホームページよ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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

ISDBCR-S-□□□-ESD
ISPDBCR-S-□□□-ESD

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | 静電気対策 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 90mm | 60W

■型式項目

	S	WA	60						ESD	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長		オプション
ISDBCR 標準仕様 ISPDBCR 高精度仕様		WA バッテリーレスアブソ	60 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	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	
	ISDBCR	ISPDBCR
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	7-407	–	マスター軸指定	LM	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
ブレーキ	B	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	7-411	–
クリープセンサー	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク650～800)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い	CL	7-407	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ	L	7-409	–	ダブルスライダー仕様	W	7-413	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-409	–				

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード16)の時は選択できません。
(注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。

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) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) 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 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

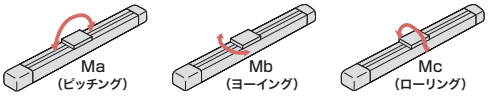
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	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)	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
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	60	30	15
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	3	6	14
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100	100
		最大ストローク(mm)	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ12mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：143N·m
	Mb：205N·m
	Mc：336N·m
動的許容モーメント(注4)	Ma：32.9N·m
	Mb：47.0N·m
	Mc：76.8N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPDBCRの場合です。

■スライダ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						

ストロークと最高速度

ストローク / リード	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

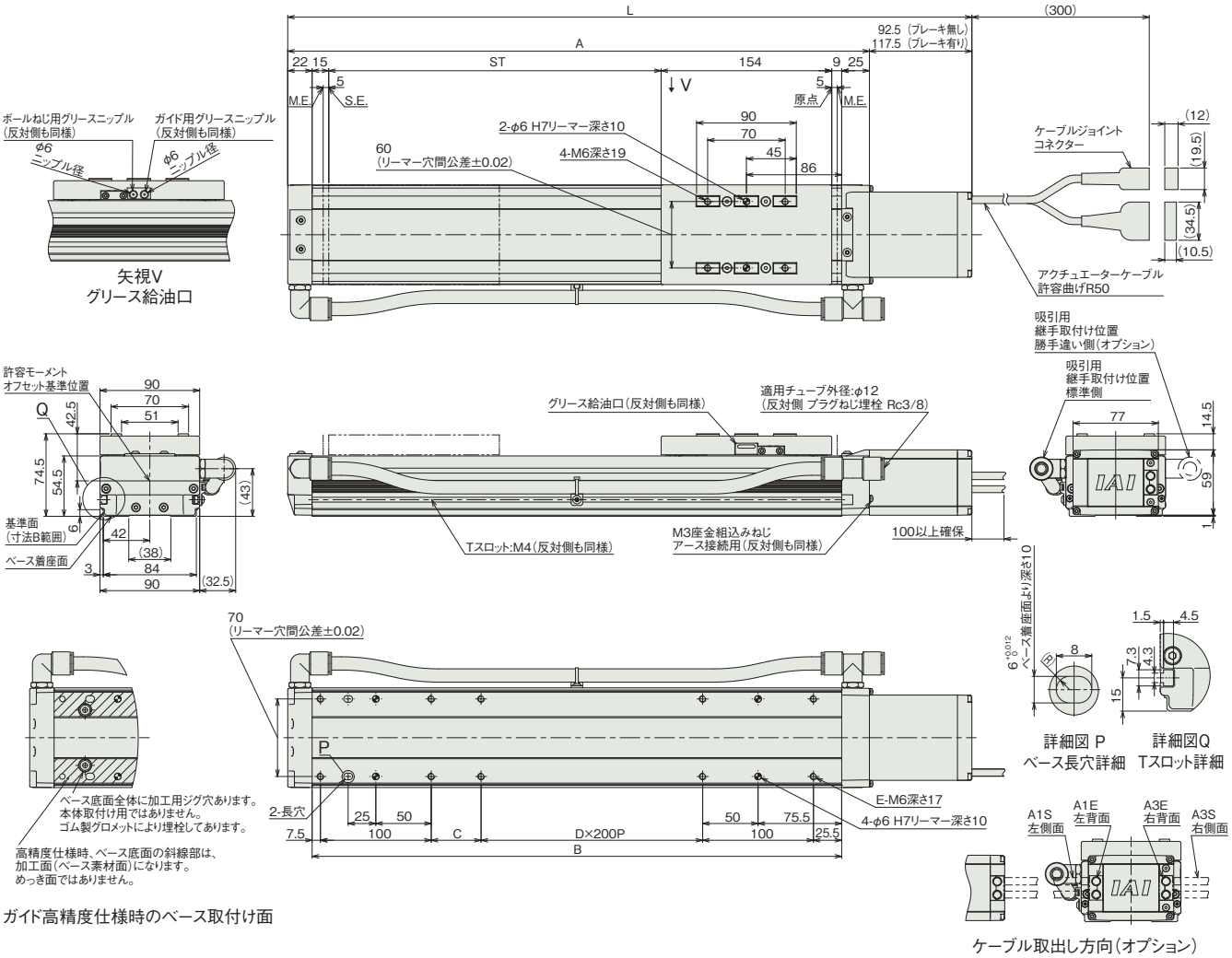
(単位はmm/s)

寸法図

CAD図面がホームページよ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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より42.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストロークと寸法

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	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9.2
	ブレーキ有り	4.4	4.7	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

ISDBCR-M-□□□-ESD
ISPDBCR-M-□□□-ESD

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | 静電気対策 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 120mm | 100W | 200W

■型式項目

□ - M - WA - □ - □ - □ - □ - □ - ESD - □

シリーズ	
ISDBCR	標準仕様
ISPDBCR	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
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			
	ISDBCR		ISPDBCR	
	モーターW数		モーターW数	
	100W	200W	100W	200W
100	–	–	–	–
150/200	–	–	–	–
250/300	–	–	–	–
350/400	–	–	–	–
450/500	–	–	–	–
550/600	–	–	–	–
650/700	–	–	–	–
750/800	–	–	–	–
850/900	–	–	–	–
950/1000	–	–	–	–
1050/1100	–	–	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-407	–	マスター軸指定	LM	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
ブレーキ	B	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-411	–
クリープセンサー	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い	CL	7-407	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ	L	7-409	–	ダブルスライダー仕様	W	7-413	–
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-409	–				

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。
(注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。

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) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) 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 以下です。張出し負荷長については 7-78 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

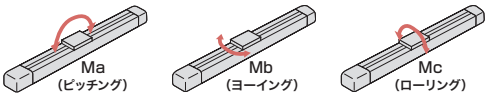
メインスペック

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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：341N·m Mb：487N·m Mc：796N·m
動的許容モーメント (注4)	Ma：81.0N·m Mb：116N·m Mc：189N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D) クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPDBCRの場合です。

■スライダ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)	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
100	30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	2	2	2	1.8	1.6	1.5	1.4	1.3	1.2
	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						
200	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						

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

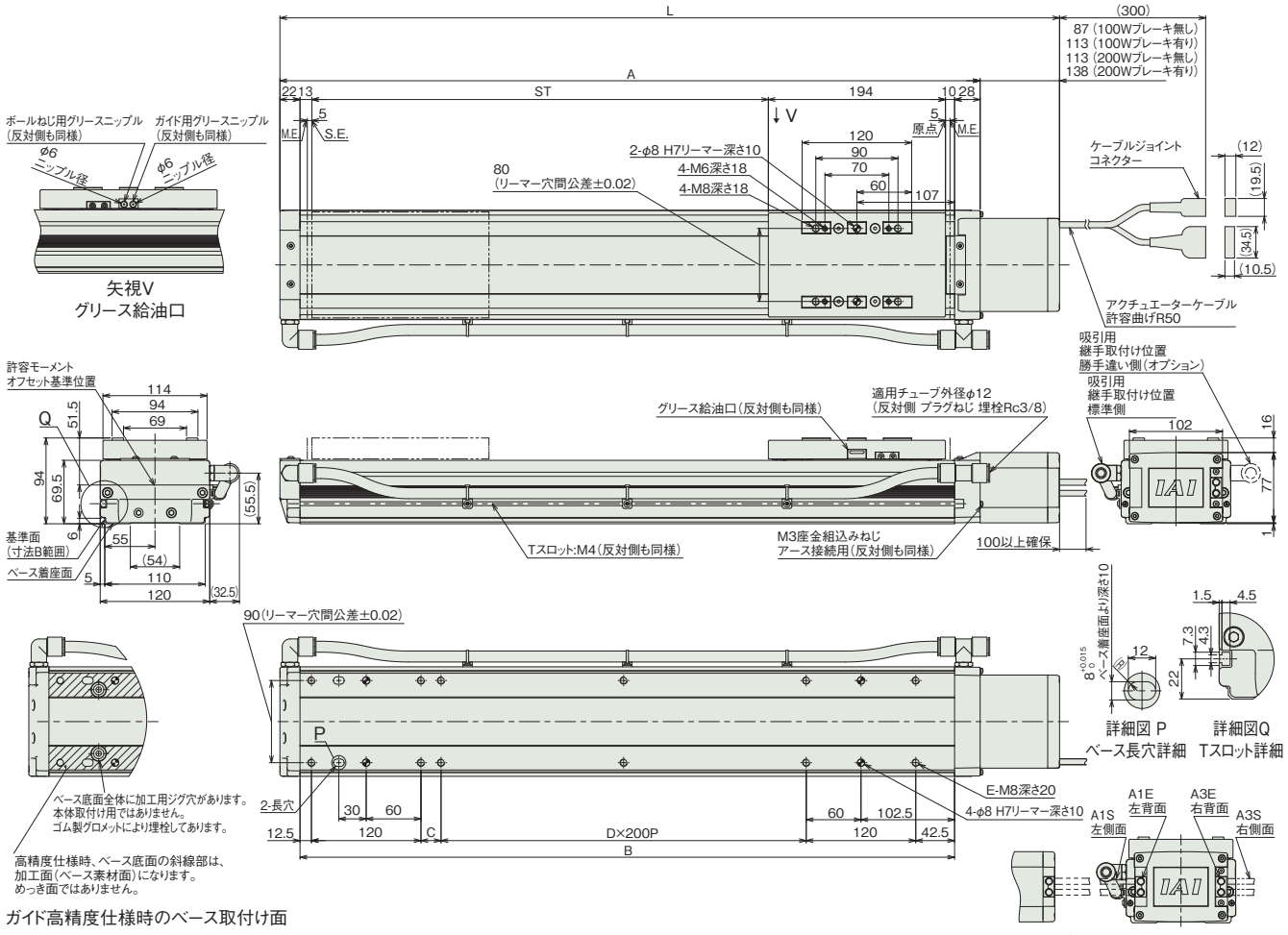
(単位はmm/s)

寸法図

CAD図面がホームページよ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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ガイド高精度仕様時のベース取付け面

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	100W	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
	200W	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)	100W	ブレーキ無し	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.7	11.4	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	17.0	17.6	18.2	18.8	19.5	20.1
		ブレーキ有り	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.5	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4
	200W	ブレーキ無し	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5
		ブレーキ有り	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

ISDBCR-L-□□□-ESD
ISPDBCR-L-□□□-ESD

±10μm 標準 | ±3μm 高精度 | クリーン | 静電気対策 | バッテリーレスアブソ | 本体幅 150mm | 200W | 400W

■型式項目

	– L –	WA	–		–		–		– ESD –	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長		オプション	
ISDBCR 標準仕様 ISPDBCR 高精度仕様		WA バッテリーレスアブソ	200 200W 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			
	ISDBCR		ISPDBCR	
	モーターW数		モーターW数	
	200W	400W	200W	400W
100	–	–	–	–
150/200	–	–	–	–
250/300	–	–	–	–
350/400	–	–	–	–
450/500	–	–	–	–
550/600	–	–	–	–
650/700	–	–	–	–
750/800	–	–	–	–
850/900	–	–	–	–
950/1000	–	–	–	–
1050/1100	–	–	–	–
1150/1200	–	–	–	–
1250/1300	–	–	–	–

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) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) 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 以下です。張出し負荷長については 7-78 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	7-407	–	原点リミットスイッチ勝手違い(注3)	LL	7-409	–
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-407	–	マスター軸指定(注3)	LM	7-409	–
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-407	–	マスター軸指定(センサー勝手違い)(注3)	LLM	7-409	–
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-407	–	原点逆仕様	NM	7-410	–
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-407	–	ボール保持機構付きガイド(注4)	RT	7-410	–
ブレーキ	B	7-407	–	スレーブ軸指定	S	7-409	–
クリープセンサー(注3)	C	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	ST	7-411	–
クリープセンサー勝手違い(注3)	CL	7-407	–	真直度高精度仕様(ストローク650～1300)	ST	7-411	–
吊り金具(注3)	EB	7-408	–	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
原点リミットスイッチ(注3)	L	7-409	–	ダブルスライダー仕様	W	7-413	–

(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) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード40)の時は選択できません。
(注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。

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

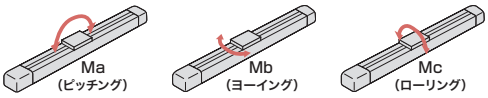
メインスペック

項目			内容					
モーター		出力(W)	200			400		
リード		ボールねじリード(mm)	40	20	10	40	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	15	45	90	40	90	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1	1	0.7	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2.5	9	20	8	20	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	1800	1200	600
		定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
		最高加減速度(G)	1	1	0.6	1	1	0.6
推力		定格推力(N)	85.5	170.9	341.8	169.6	339.1	678.3
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	180	120	50	180	120	50
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ					
		ブレーキ保持力(kgf)	2.5	9	20	8	20	40
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100	100	100	100	100
		最大ストローク(mm)	1300	1300	1300	1300	1300	1300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ20mm　転造 C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm　【±0.003mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：560N·m
	Mb：800N·m
	Mc：1325N·m
動的許容モーメント (注5)	Ma：123N·m
	Mb：176N·m
	Mc：291N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D) クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPDBCRの場合です。

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

ストロークと最高速度

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

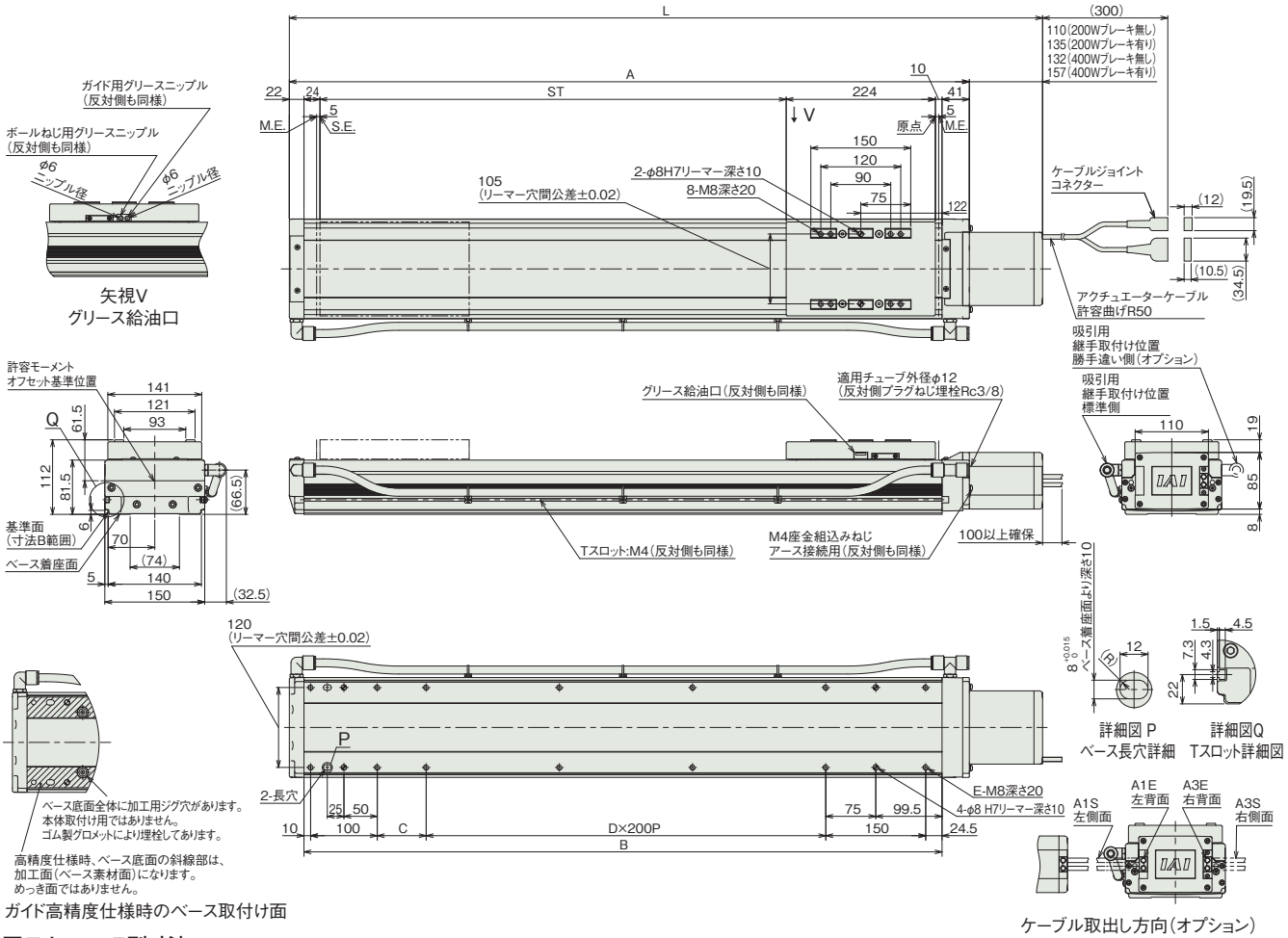
(単位はmm/s)

寸法図

CAD図面がホームページよ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7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より61.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	200W	ブレーキ無し	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
		ブレーキ有り	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
	400W	ブレーキ無し	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	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)	200W	ブレーキ無し	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
		ブレーキ有り	12.4	13.2	14.1	14.9	15.8	16.7	17.5	18.4	19.2	20.1	20.9	21.8	22.6	23.5	24.4	25.2	26.1	26.9	27.8	28.6	29.5	30.3	31.2	32	32.9
	400W	ブレーキ無し	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8
		ブレーキ有り	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.1	17.9	18.8	19.6	20.5	21.3	22.2	23.0	23.9	24.8	25.6	26.5	27.3	28.2	29.0	29.9	30.7	31.6	32.4	33.3

適応コントローラー

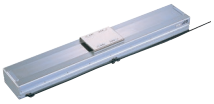
本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

クリーン仕様

スライダー　ISDA

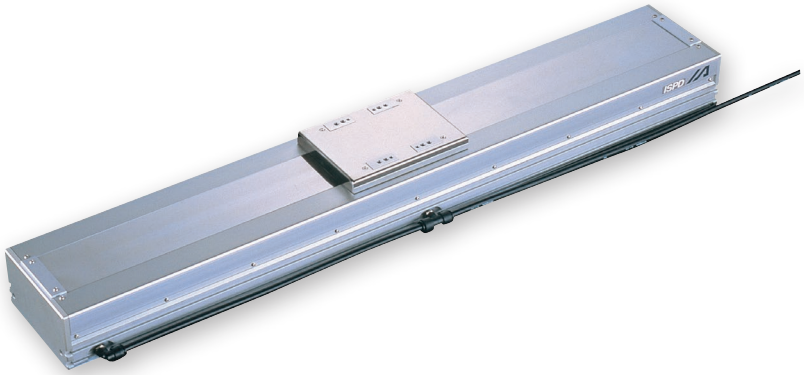
サーボモーター 200V (標準タイプ)			
ISDACR ISPDACR	スライダー	ISDACR/ISPDACR-W-600 **7-237** ISDACR/ISPDACR-W-750 **7-241** ISDACR/ISPDACR-WX-600 **7-245** ISDACR/ISPDACR-WX-750 **7-249**	

ISDACR-W-600
ISPDACR-W-600

クリーン　本体幅 200 mm　600 W

■型式項目

		W			600							
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISDACR 標準仕様 ISPDACR 高精度仕様		I インクリメンタル A アブソリュート	600 600W	40 40mm 20 20mm 10 10mm	100 ～ 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

エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

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

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。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(3) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。

(4) 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。

(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) 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。

(7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 800mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 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
AQシール	AQ	7-407	–
ブレーキ	B	7-407	–
クリープセンサー	C	7-407	–
吊り金具	EB	7-408	–
原点リミットスイッチ（標準装備）	L	7-409	–
マスター軸指定	LM	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
スレーブ軸指定	S	7-409	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様	W	7-413	–

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。

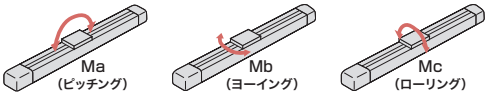
メインスペック

項目			内容		
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)	60	120	150
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000	1000	500
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	0.6
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	29	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000	1000	500
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	0.8	0.5
推力		定格推力(N)	255	510	1020
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	120	60	40
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	14	29	60
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100	100
		最大ストローク(mm)	1300	1300	1300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ20mm　転造C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm　【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：610N·m
	Mb：872N·m
	Mc：1924N·m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N·m
	Mb：231N·m
	Mc：455N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPDACRの場合です。

■スライダ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	1.1	1.2
40	2000	60	60	45	36	30	26	22	20	18			14	14	12	10	8	6.7	6.1	5.6	5		
20	1000	120	120	91	72	60	52	45	40	36			29	29	26	23	20	17.5	15				
10	500	150	150	112	90	75							60	60	50	40							

ストロークと最高速度

ストローク / リード	100～700 (50mmごと)	750・800	850・900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
40	2000	1965	1605	1335	1130	970	840
20	1000	980	800	665	565	485	420
10	500	490	400	330	280	240	210

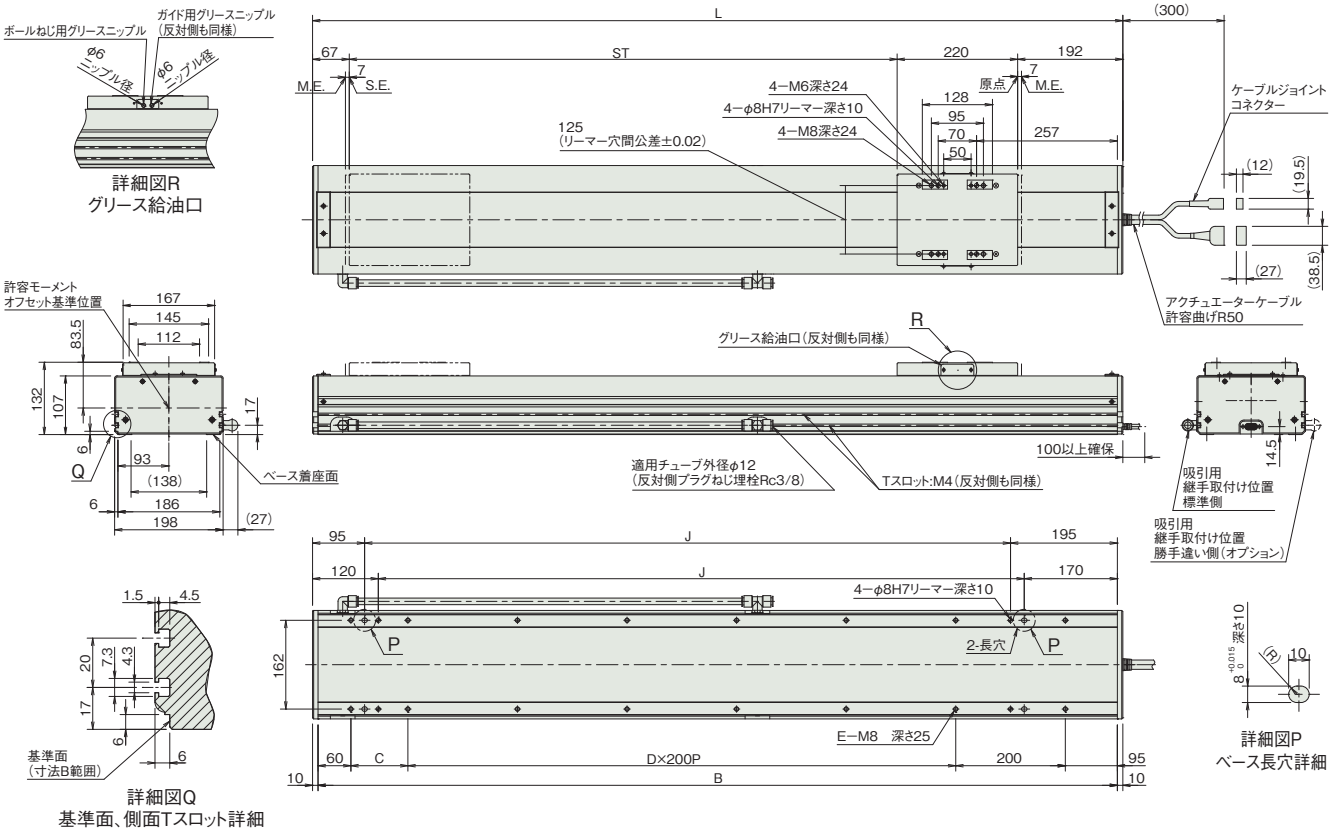
(単位はmm/s)

寸法図

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

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブル・エンコーダーケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。 ケーブルは7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より83.5mmのところになります。
(注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
B	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509	1559	1609	1659	1709	1759
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
E	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
J	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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

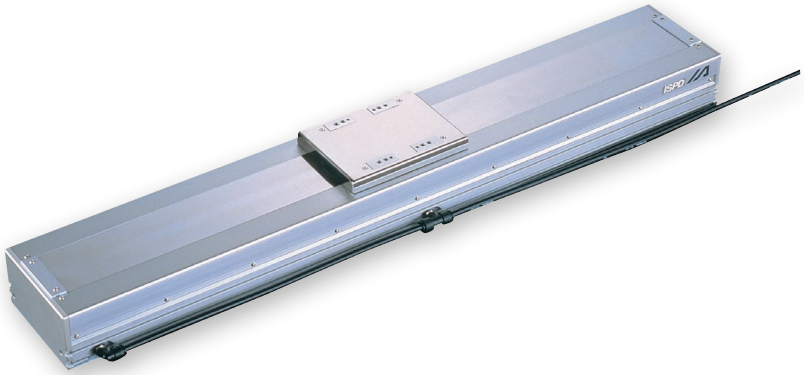
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラーはリミットスイッチ仕様をご使用ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDACR-W-750
ISPDACR-W-750

クリーン | 本体幅 200 mm | 750 W

■型式項目

		W			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
ISDACR 標準仕様 ISPDACR 高精度仕様		I インクリメンタル A アブソリュート	750 750W	50 50mm 25 25mm	100～1300 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

エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

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

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。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。
(2) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(3) ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は 1-299 ページをご参照ください。
(4) 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。
(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) 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。
(7) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 800mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 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
AQシール	AQ	7-407	–
ブレーキ	B	7-407	–
クリープセンサー	C	7-407	–
吊り金具	EB	7-408	–
原点リミットスイッチ（標準装備）	L	7-409	–
マスター軸指定	LM	7-409	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
スレーブ軸指定	S	7-409	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-413	–
ダブルスライダー仕様	W	7-413	–

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。

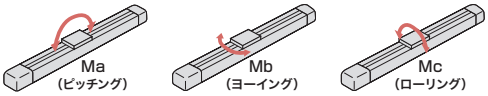
メインスペック

項目			内容	
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)	2000	1250
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	14	29
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000	1250
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	0.8
推力		定格推力(N)	255	510
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	120	60
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	14	29
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100
		最大ストローク(mm)	1300	1300
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ25mm　転造C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm　【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：610N·m
	Mb：872N·m
	Mc：1924N·m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N·m
	Mb：231N·m
	Mc：455N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPDACRの場合です。

■スライダ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	1.1	1.2
50	2000	60	60	45	36	30	25	22	20	18			14	14	12	10	8	6.7	6.1	5.6	5		
25	1250	120	120	91	72	60	52	45	40	36			29	29	26	23	20	17.5	15				

ストロークと最高速度

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

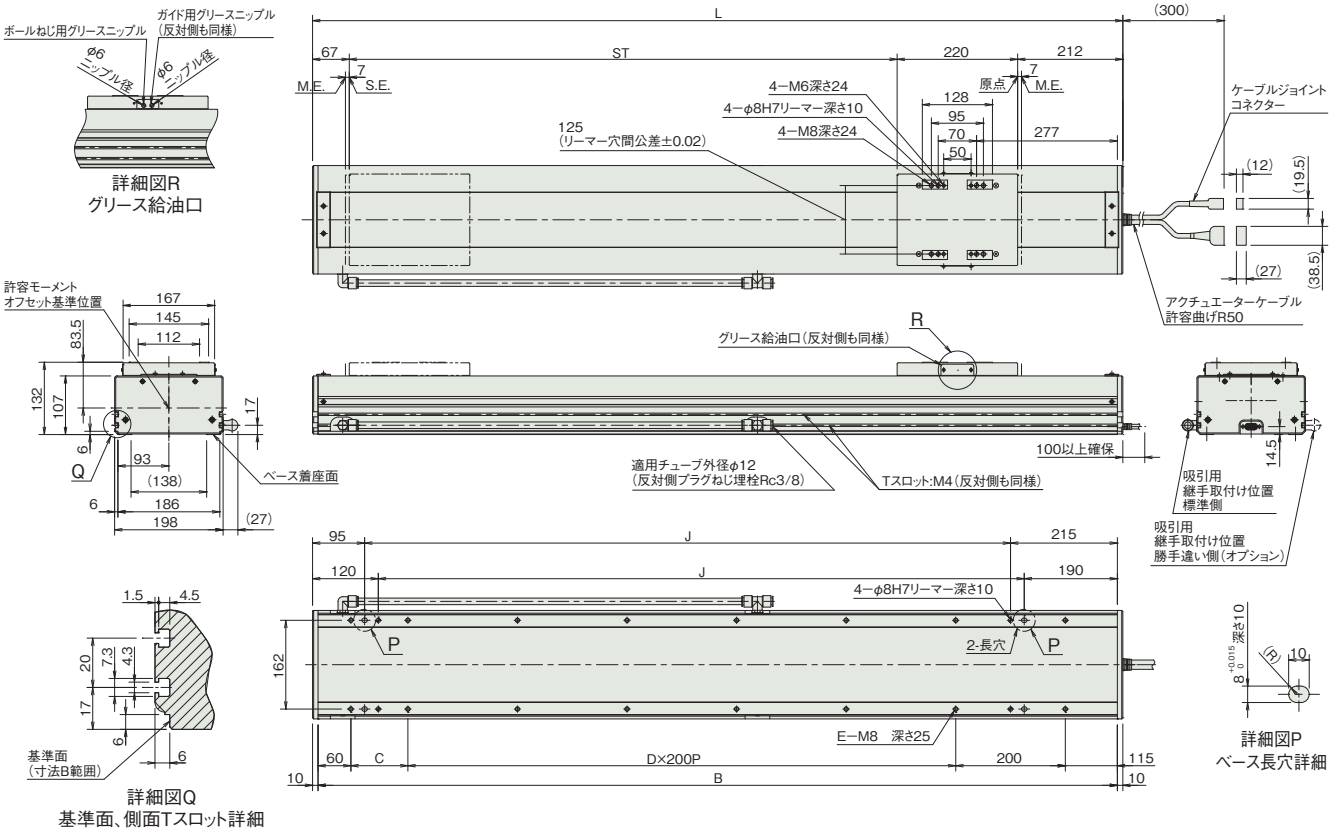
(単位はmm/s)

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・エンコーダーケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より83.5mmのところになります。
(注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799
B	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
C	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
E	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
J	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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

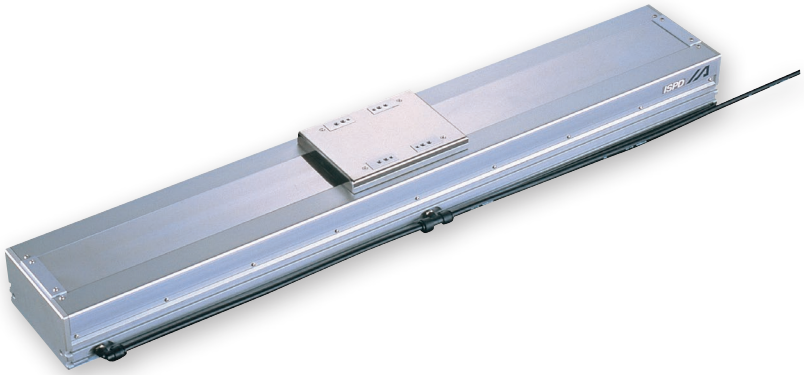
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラーはリミットスイッチ仕様をご使用ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDACR-WX-600
ISPDACR-WX-600

クリーン | 中間サポート | 本体幅 200mm | 600W

■型式項目

	-	WX	-		-	600	-		-		-		-		-		-	
シリーズ ISDACR 標準仕様 ISPDACR 高精度仕様		タイプ		エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート		モーター種類 600 600W		リード 40 40mm 20 20mm		ストローク 900〜2500 900mm〜2500mm(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

■エンコーダー種類／ストローク別価格表(標準価格)

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

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。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は最大加速度 0.3G で動作させた最大値を表示しています。

(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 800mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 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
AQシール	**AQ**	7-407	–
ブレーキ	**B**	7-407	–
クリープセンサー	**C**	7-407	–
吊り金具	**EB**	7-408	–
原点リミットスイッチ(標準装備)	**L**	7-409	–
マスター軸指定	**LM**	7-409	–
原点逆仕様	**NM**	7-410	–
スレーブ軸指定	**S**	7-409	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	**VR**	7-413	–

■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。

RCP6CR/RCP6SCR
RCP4 CR
RCS4 CR
RCS3 CR
ISDBCR/ISPDBCR
ISDACR/ISPDACR
RCA2 CR
RCS2 CR
RCP2 CR
DDA CR
IXP
IXA

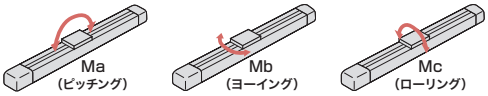
メインスペック

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)	60	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	2000	1000
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	–
	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)	255	510
クリーンルーム仕様		バキューム量(NL/min)	120	60
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	900	900
		最大ストローク(mm)	2500	2500
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ20mm　転造C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm　【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：610N·m
	Mb：872N·m
	Mc：1924N·m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N·m
	Mb：231N·m
	Mc：455N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPDACRの場合です。

■スライダ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	900～1300 (50mmごと)	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	2000	1965	1725	1530	1365	1225	1100	1005	915	840	770	710	655
20	1000	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325

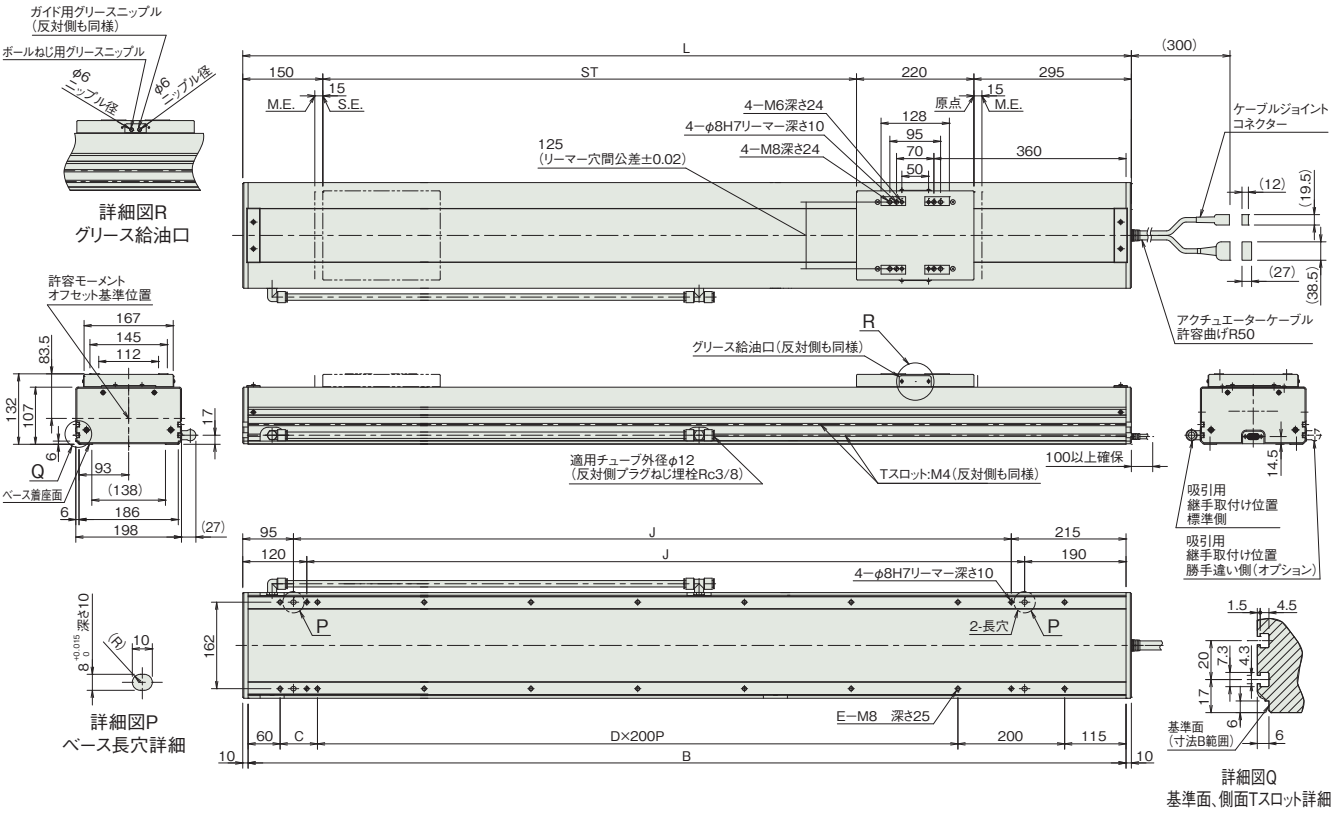
(単位はmm/s)

寸法図

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

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブル・エンコーダーケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より83.5mmのところになります。
(注) 中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向および垂直方向での使用は出来ません。
(注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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

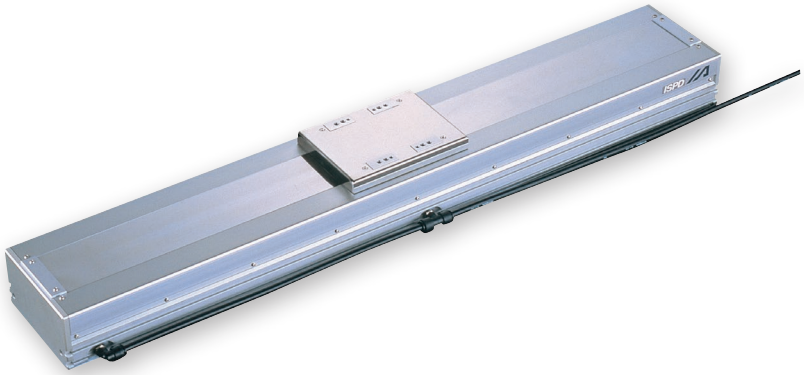
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラーはリミットスイッチ仕様をご使用ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISDACR-WX-750
ISPDACR-WX-750

クリーン | 中間サポート | 本体幅 200mm | 750W

■型式項目

	-	WX	-		-	750	-		-		-		-		-		-	
シリーズ ISDACR 標準仕様 ISPDACR 高精度仕様		タイプ		エンコーダー種類 I インクリメンタル A アブソリュート		モーター種類 750 750W		リード 50 50mm 25 25mm		ストローク 900〜2500 900mm〜2500mm（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	



水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール	**AQ**	7-407	–
ブレーキ	**B**	7-407	–
クリープセンサー	**C**	7-407	–
吊り金具	**EB**	7-408	–
原点リミットスイッチ（標準装備）	**L**	7-409	–
マスター軸指定	**LM**	7-409	–
原点逆仕様	**NM**	7-410	–
スレーブ軸指定	**S**	7-409	–
吸引用継手取付け位置勝手違い	**VR**	7-413	–

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。

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。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は最大加速度 0.3G で動作させた最大値を表示しています。

(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 800mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

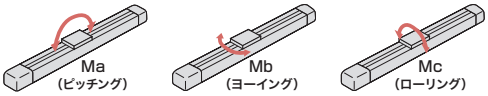
メインスペック

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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ25mm　転造C10　【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.02mm　【±0.01mm】
ロストモーション	0.05mm以下　【0.02mm以下】
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma：610N·m
	Mb：872N·m
	Mc：1924N·m
動的許容モーメント(注1)	Ma：162N·m
	Mb：231N·m
	Mc：455N·m
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPDACRの場合です。

■スライダ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	900～1500 (50mmごと)	1550・1600	1650・1700	1750・1800	1850・1900	1950・2000	2050・2100	2150・2200	2250・2300	2350・2400	2450・2500
50	2000			1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035
25	1250	1200	1075	965	870	790	720	660	605	555	515

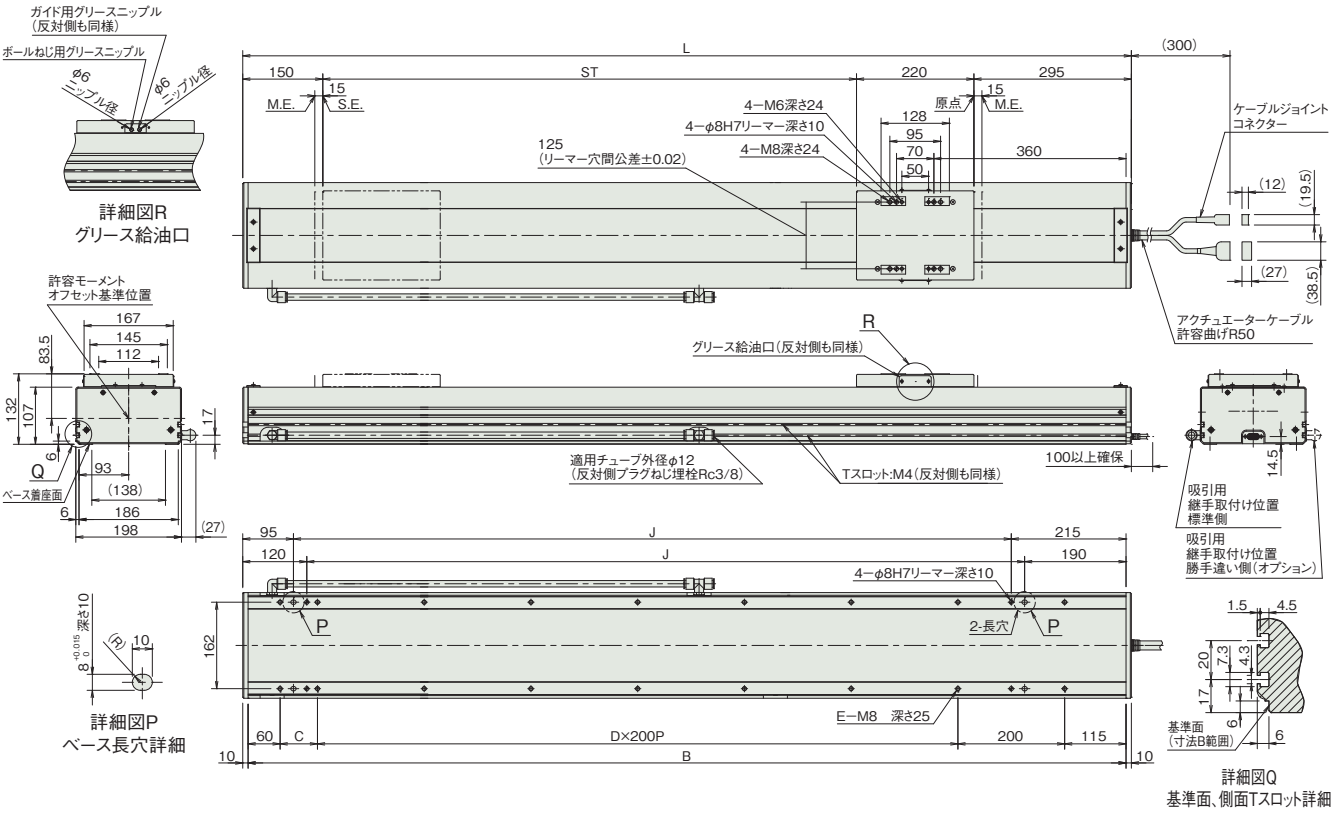
(単位はmm/s)

寸法図

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

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブル・エンコーダーケーブルおよびリミットスイッチケーブルを接続します。 ケーブルの詳細は7-744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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より83.5mmのところになります。
(注) 中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向および垂直方向での使用は出来ません。
(注) ブレーキ有りも外形寸法は同じです。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

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

■ストローク別質量

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

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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) WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラーはリミットスイッチ仕様をご使用ください。
(注) ア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。

クリーン仕様

ロッド　RCA2

サーボモーター 24V				
RCA2CR	細小型ロッド	RCA2CR-RN3NB	7-255	
		RCA2CR-RP3NB	7-257	
		RCA2CR-GS3NB	7-259	
		RCA2CR-GD3NB	7-263	
		RCA2CR-SD3NB	7-267	
		RCA2CR-RN4NB	7-271	
		RCA2CR-RP4NB	7-273	
		RCA2CR-GS4NB	7-275	
		RCA2CR-GD4NB	7-279	
		RCA2CR-SD4NB	7-283	

RCA2CR-RN3NB

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

■型式項目

RCA2CR - RN3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応　外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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。

(7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	**CNS**	7-408	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
省電力対応	**LA**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様 (オプション型式：CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

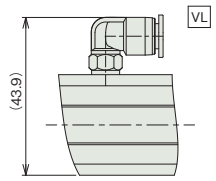
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	−
走行寿命	リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

寸法図

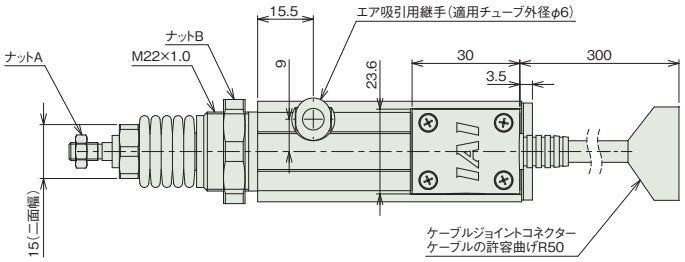
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

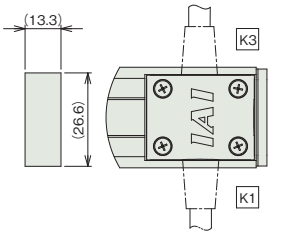
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

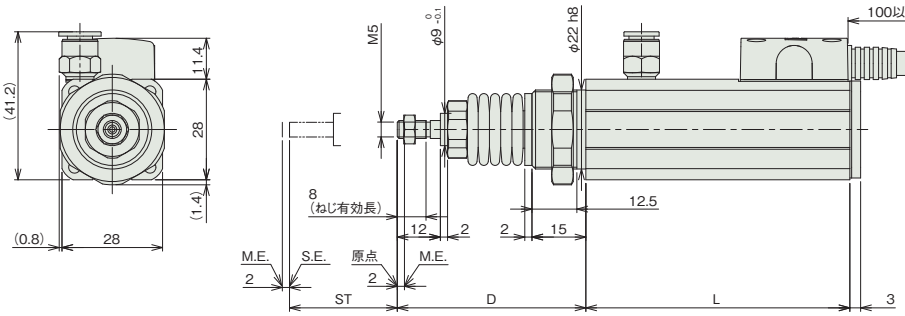


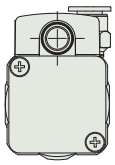
吸引用継手オプション

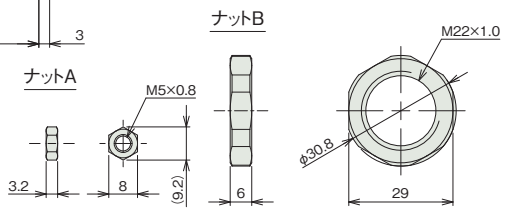




ケーブル取出し方向オプション







■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5
D	52.5	58.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.30	0.34

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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			
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。

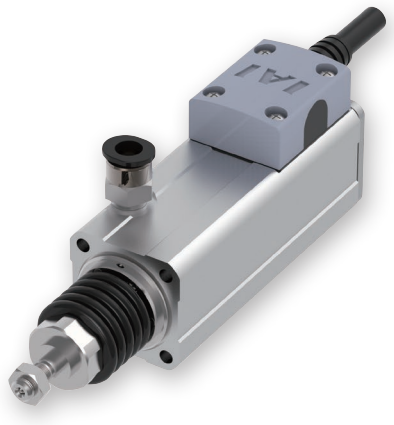
RCA2CR-RP3NB

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

■型式項目

RCA2CR - RP3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応　外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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。

(7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	**CNS**	7-408	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
省電力対応	**LA**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様 (オプション型式：CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

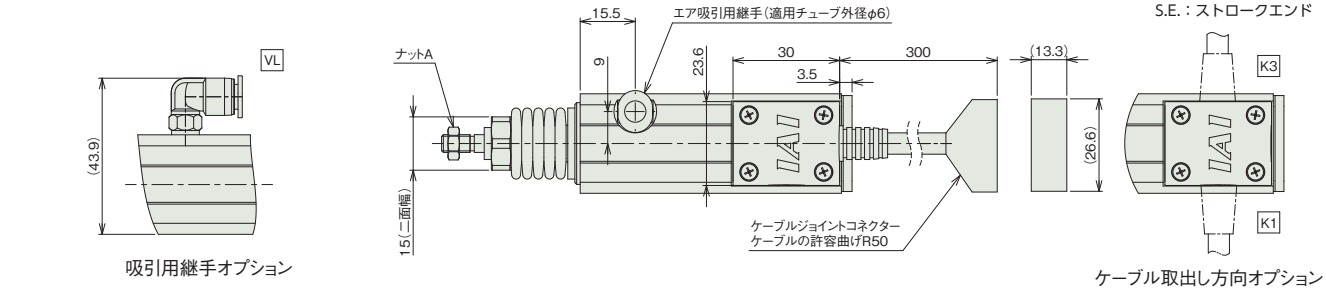
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	−
走行寿命	リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

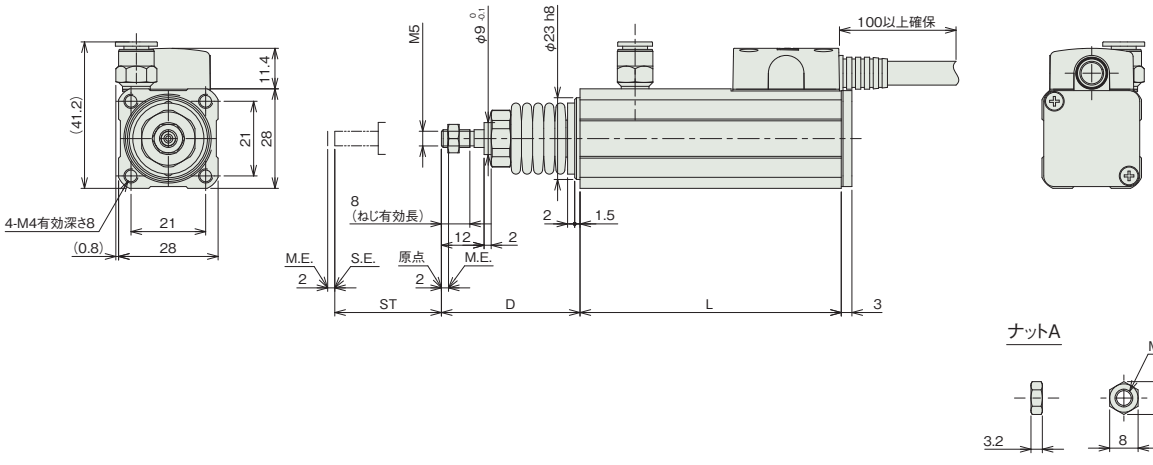
寸法図

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

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

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5
D	39	45

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.25	0.29

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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	
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。

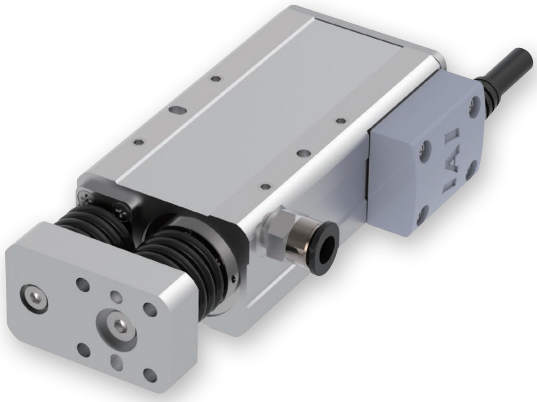
RCA2CR-GS3NB

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

■型式項目

RCA2CR - GS3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(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) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-408	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-409	–
省電力対応	LA	7-409	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

（注） A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

項目	内容
駆動方式	ボールねじφ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

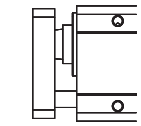
(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

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

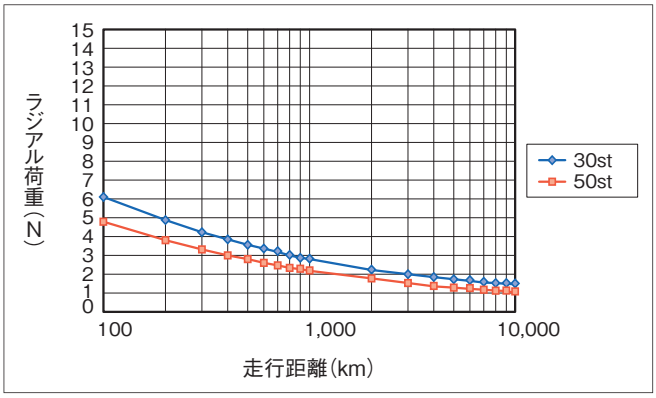
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

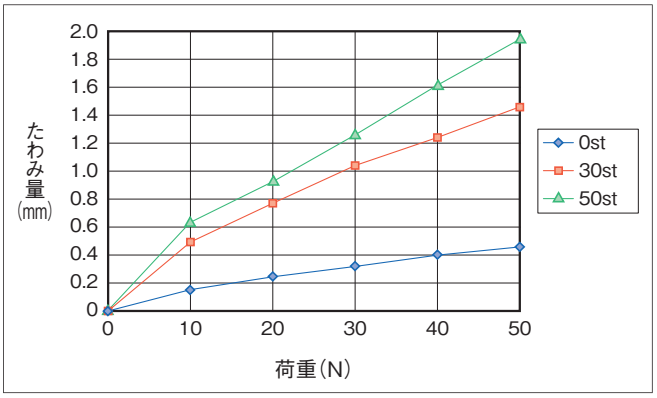


※　シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量

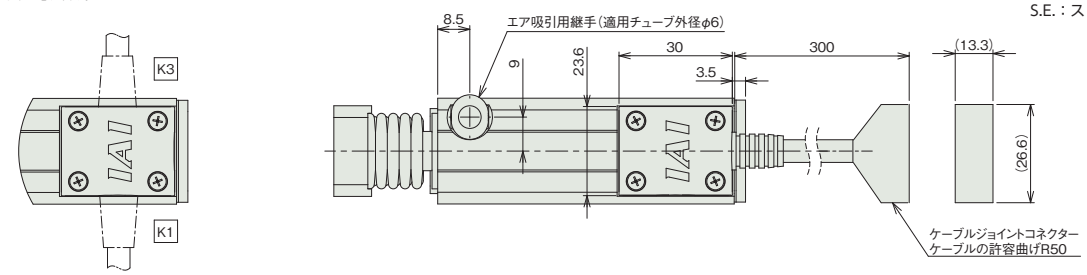


寸法図

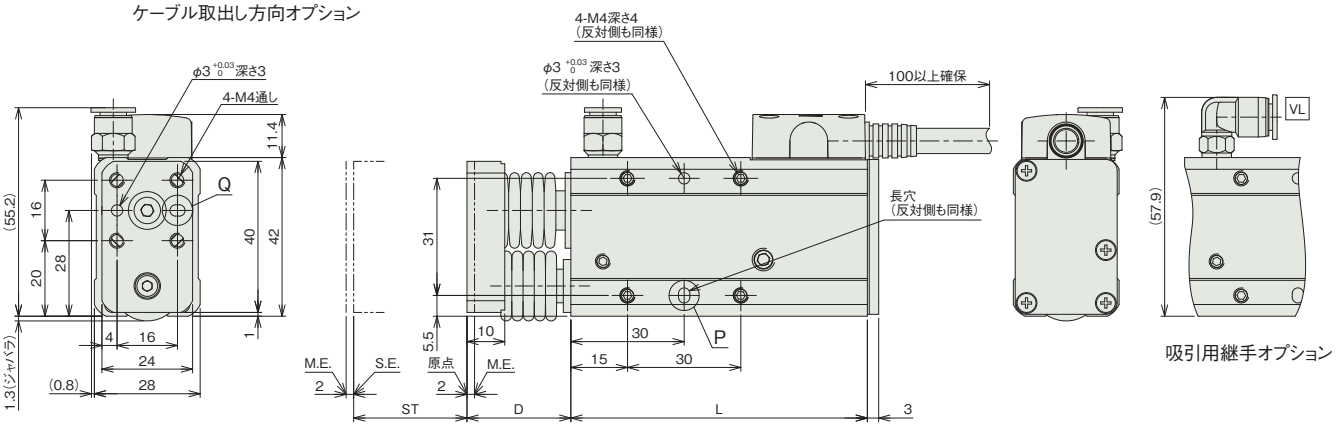
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

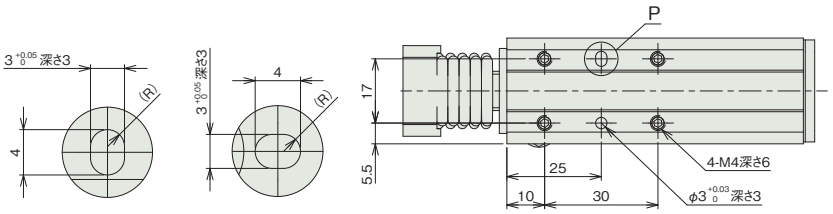
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ケーブル取出し方向オプション



吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細

詳細図 Q
長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.34	0.39

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2CR-GD3NB

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

■型式項目

RCA2CR - GD3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(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) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-408	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-409	–
省電力対応	LA	7-409	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

（注） A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下(初期値)
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

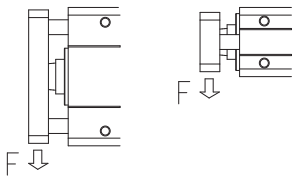
ストロークと最高速度

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

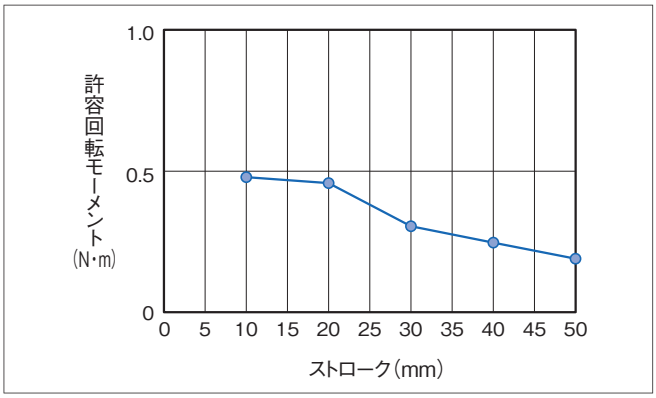
(単位はmm/s)

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

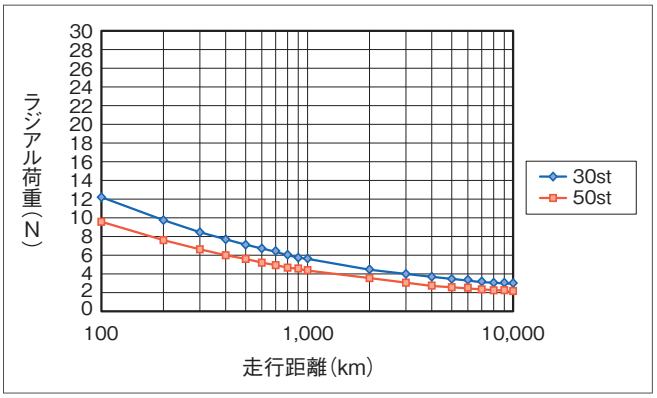
〈縦〉　〈横〉



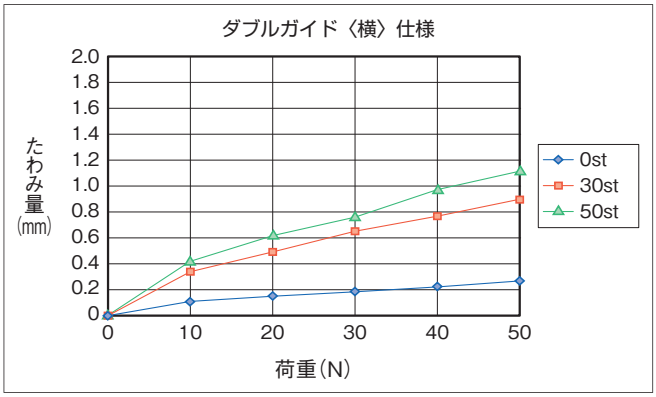
■ロッド先端静的許容トルク



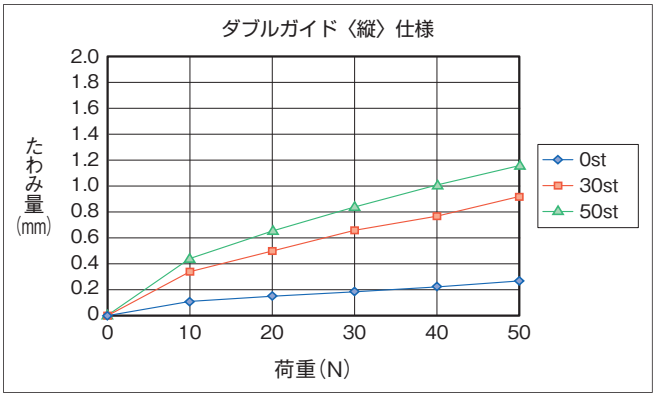
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

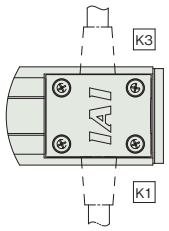


寸法図

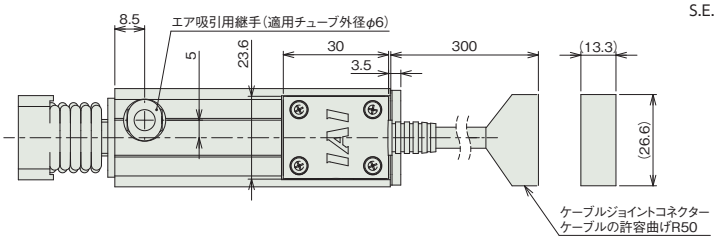
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

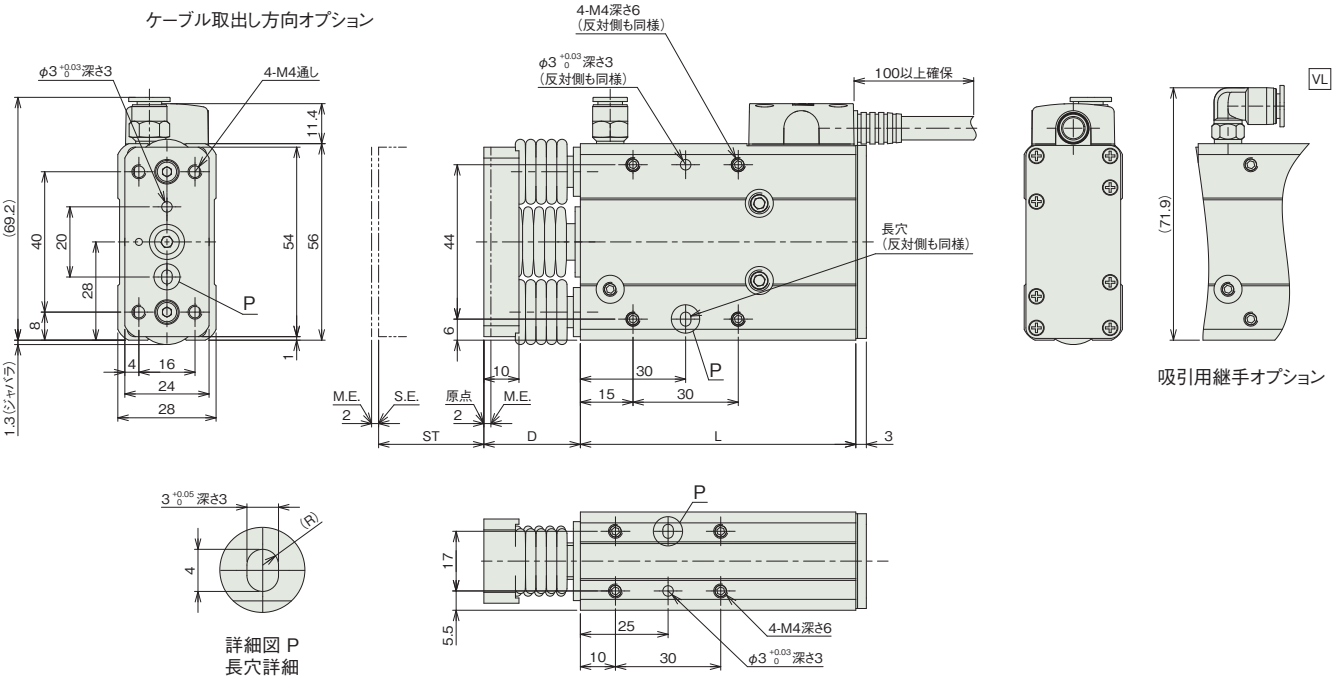
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ケーブル取出し方向オプション





吸引用継手オプション

詳細図 P
長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.44	0.54

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2CR-SD3NB

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

■型式項目

RCA2CR - SD3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	25 25mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。

(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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。

(4) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(5) 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。

(6) 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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	–
50	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-408	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-409	–
省電力対応	LA	7-409	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容		
送りねじ種類			ボールねじ		
リード		ボールねじリード(mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (注1)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様		吸引圧力(kPa)	8	8	8
推力		定格推力(N)	42.7	85.5	170.9
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	50	50	50
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注2)	±0.05度
走行寿命	リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

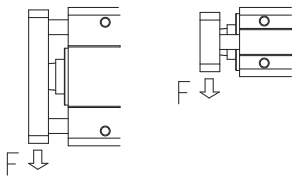
ストロークと最高速度

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

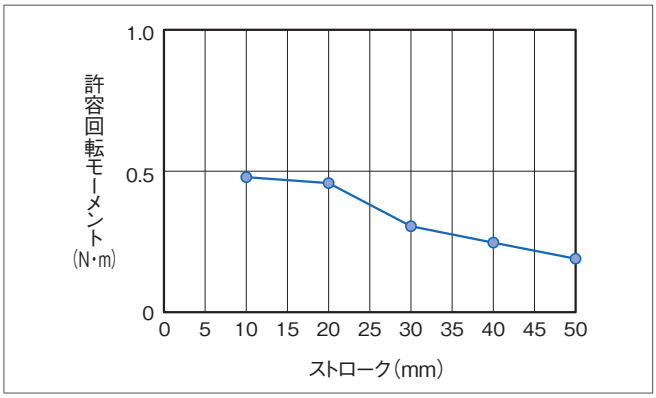
(単位はmm/s)

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

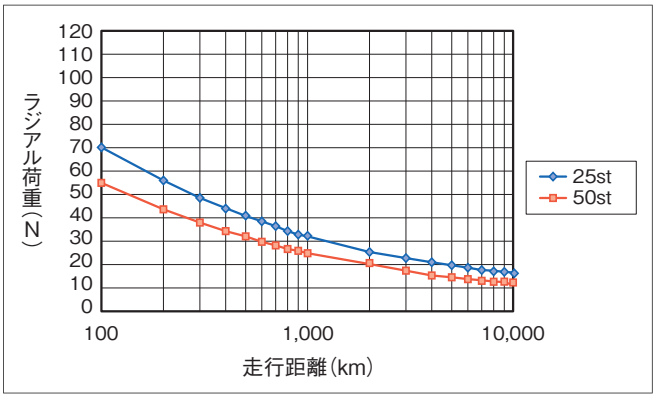
〈縦〉 〈横〉



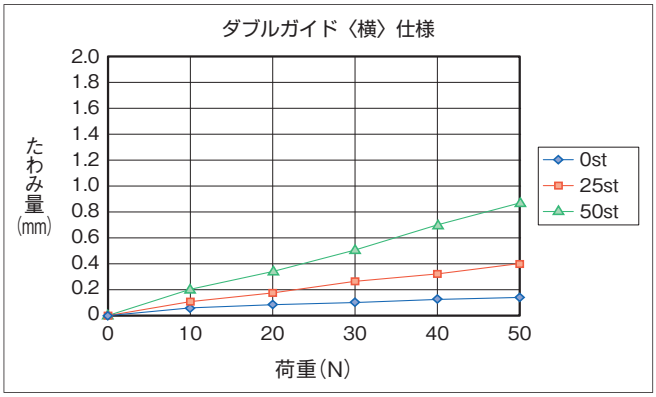
■ロッド先端静的許容トルク



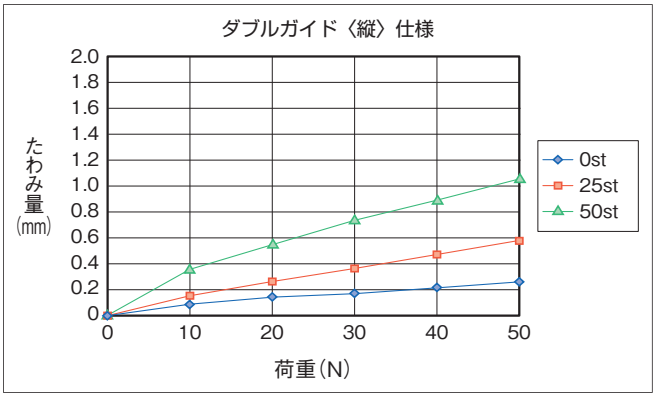
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

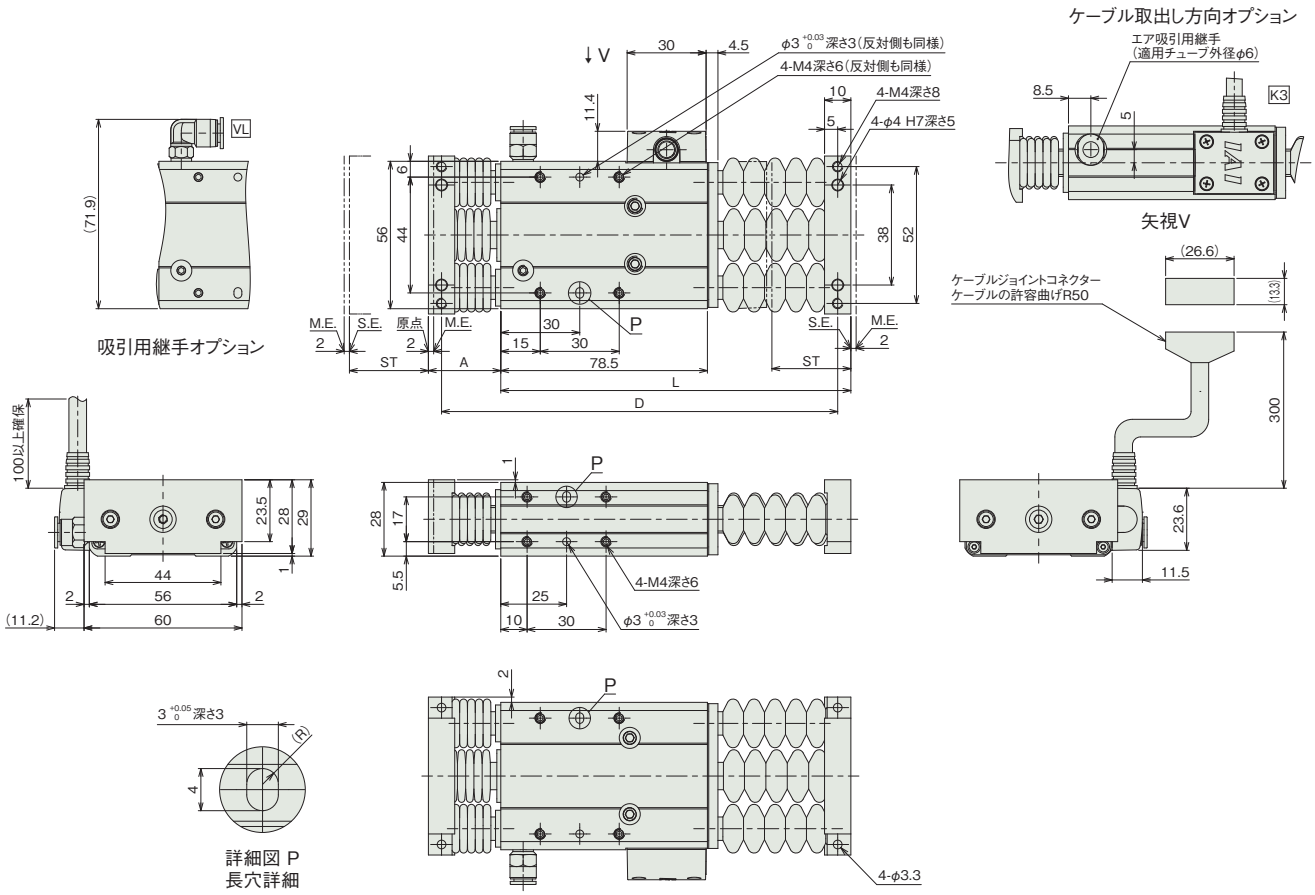


寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	133	164
A	27.5	33.5
D	150.5	187.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量(kg)	0.52	0.54

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2CR-RN4NB

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

■型式項目

RCA2CR - RN4NB - I - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応　外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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。

(7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	**CNS**	7-408	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
省電力対応	**LA**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様 (オプション型式：CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

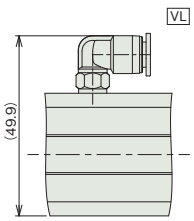
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	−
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

寸法図

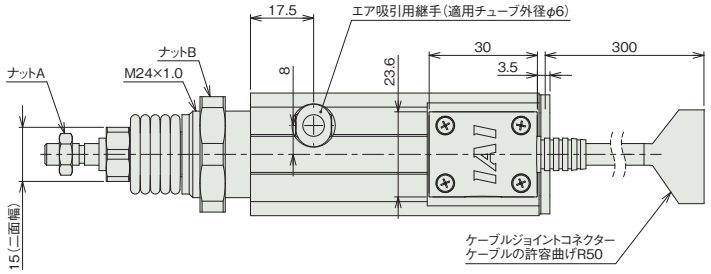
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

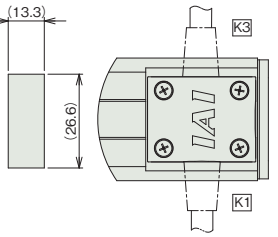
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

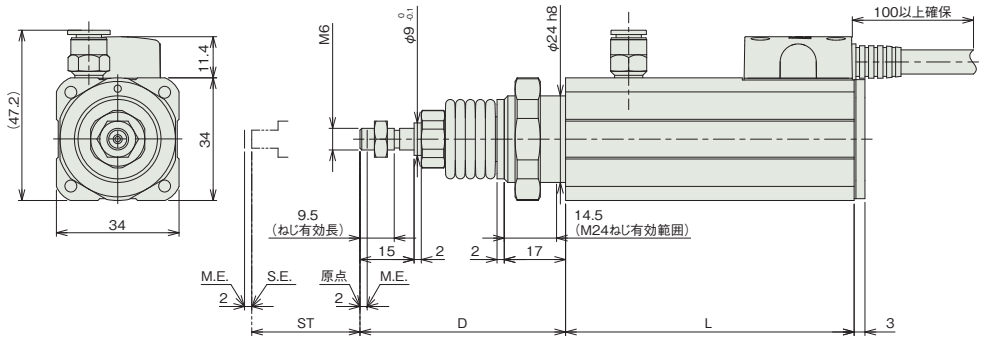


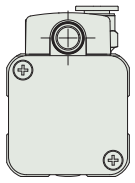
吸引用継手オプション

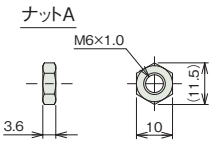


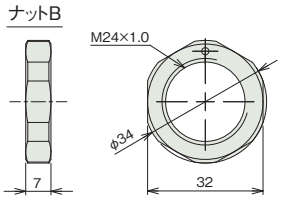


ケーブル取出し方向オプション









■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100
D	57	63

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.44	0.5

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク　※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2CR-RP4NB

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

■型式項目

RCA2CR - RP4NB - I - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応　外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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。

(7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	**CNS**	7-408	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
省電力対応	**LA**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様 (オプション型式：CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

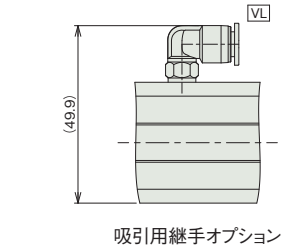
項目			内容		
送りねじ種類			ボールねじ		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.5	0.75	1.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様		吸引圧力(kPa)	4	4	4
推力		定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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度	−
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

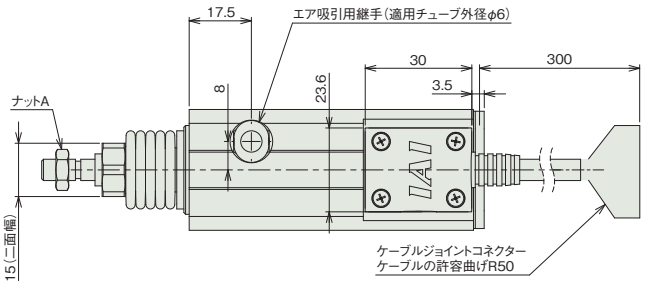
寸法図

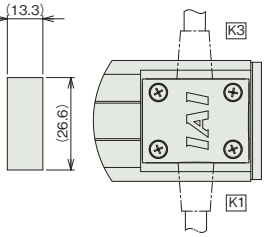
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

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



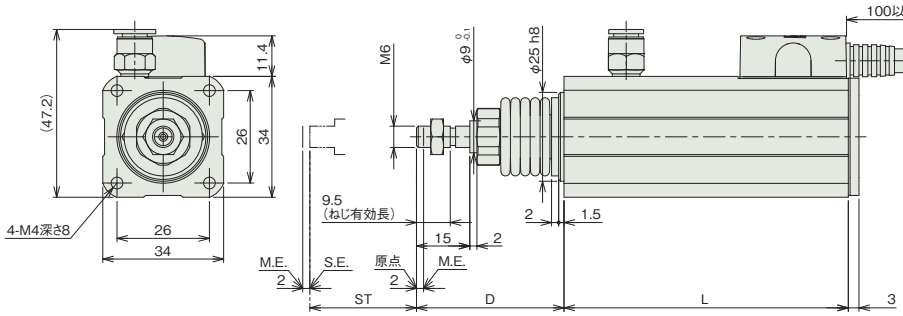
吸引用継手オプション

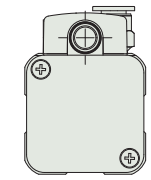


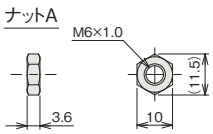


ケーブル取出し方向オプション

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド







■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100
D	41.5	47.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.36	0.42

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

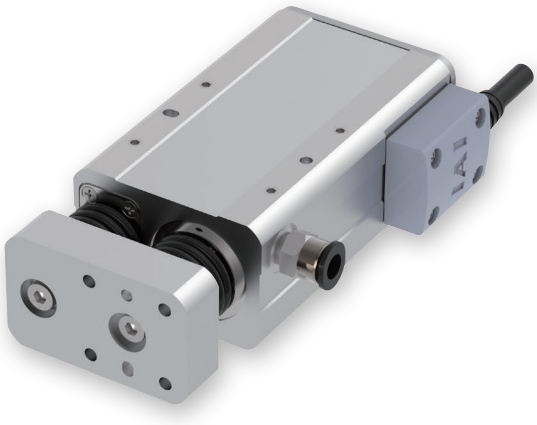
RCA2CR-GS4NB

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

■型式項目

RCA2CR - GS4NB - I - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。

(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-408	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-409	–
省電力対応	LA	7-409	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

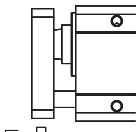
ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

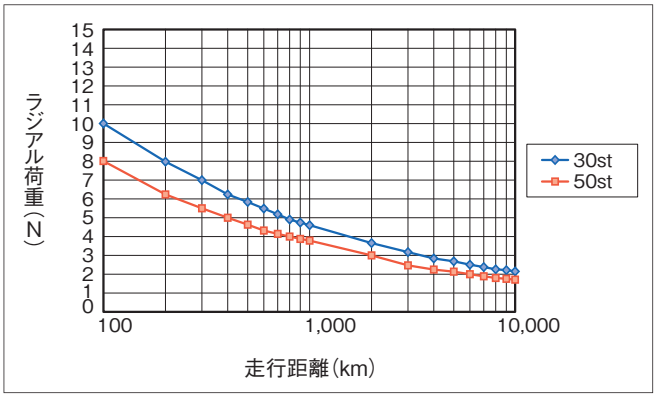
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

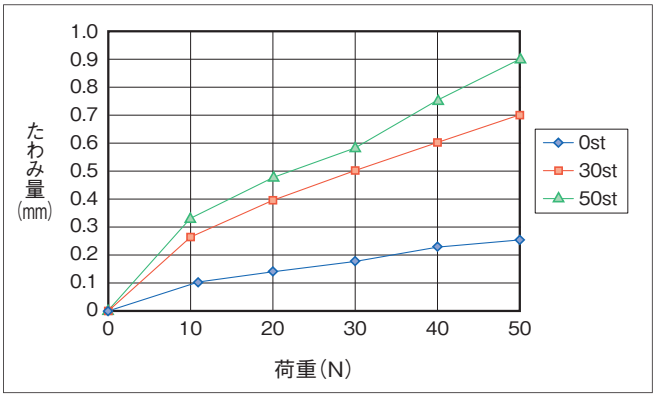


※　シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量

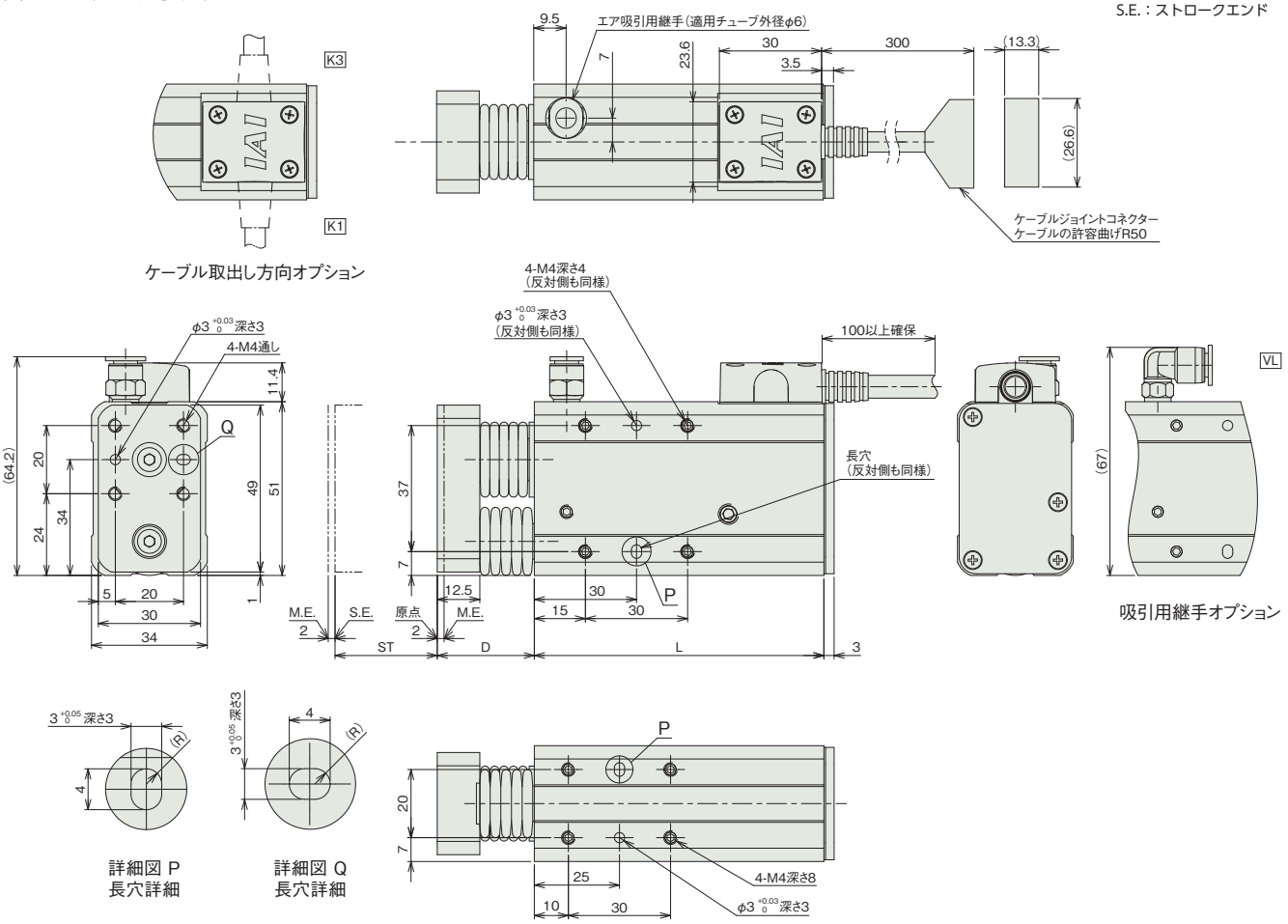


寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.64	0.7

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2CR-GD4NB

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

■型式項目

RCA2CR - GD4NB - I - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。

(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-408	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-409	–
省電力対応	LA	7-409	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.05度
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

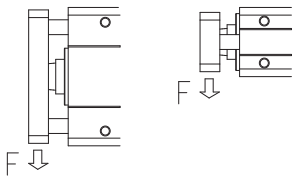
リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

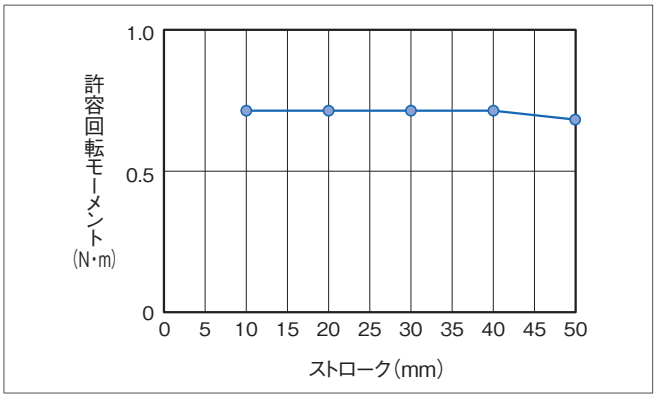
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

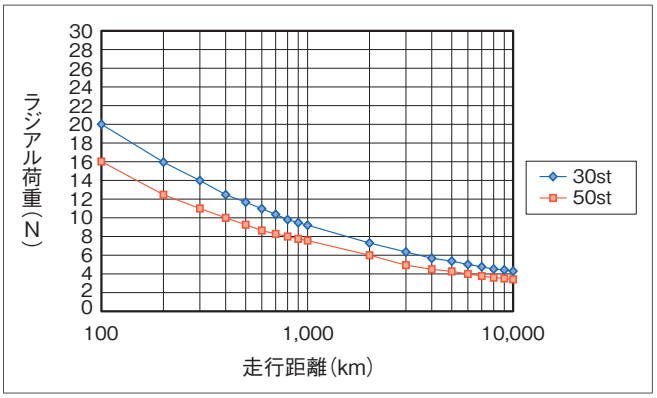
〈縦〉　〈横〉



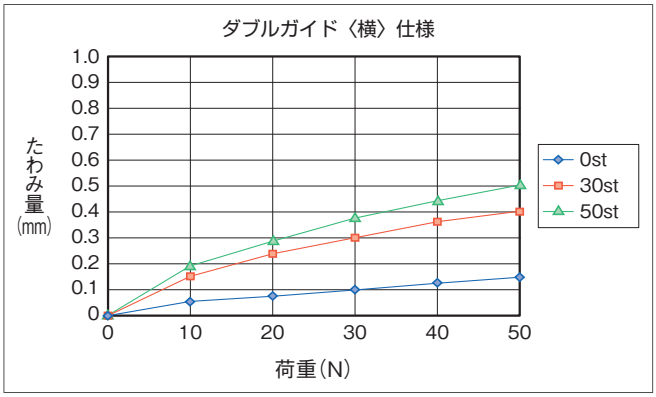
■ロッド先端静的許容トルク



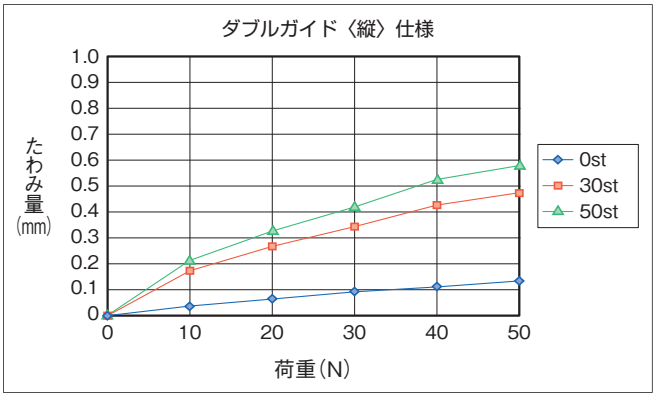
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

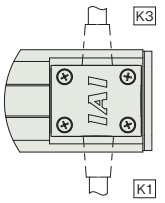


寸法図

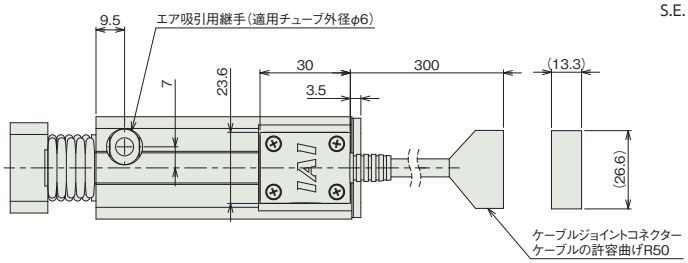
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

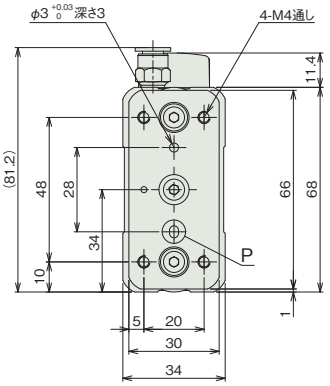
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

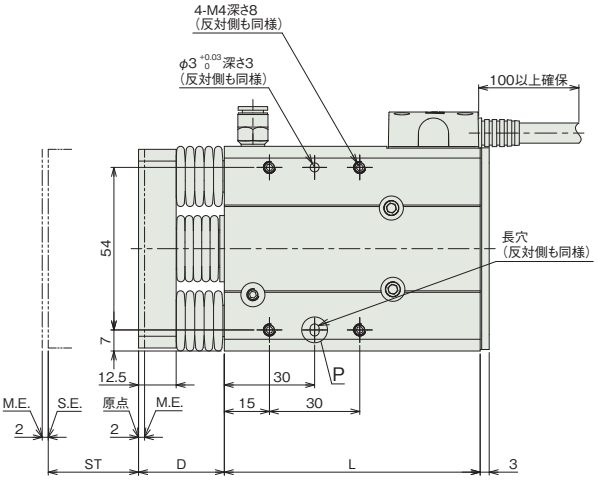
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

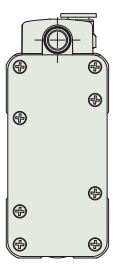


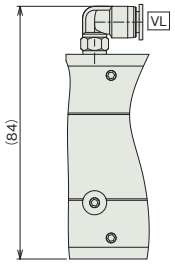
ケーブル取出し方向オプション



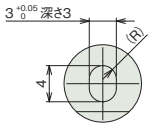




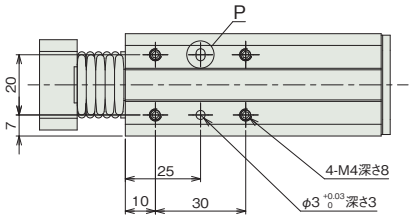




吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.72	0.86

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2CR-SD4NB

クリーン | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 70 mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2CR - SD4NB - I - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	25 25mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。

(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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。

(4) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(5) 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。

(6) 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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	–
50	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-408	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-409	–
省電力対応	LA	7-409	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

（注） A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容		
送りねじ種類			ボールねじ		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量(注1)	最大可搬質量(kg)	0.5	0.75	1.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
クリーンルーム仕様		吸引圧力(kPa)	4	4	4
推力		定格推力(N)	33.8	50.7	101.5
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	50	50	50
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

(注1) 本体側固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ロッド不回転精度(注2)	±0.05度
走行寿命	5000Kmもしくは5000万往復
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/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	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1048pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

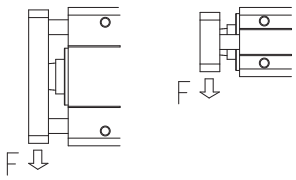
リード＼ストローク	25 (mm)	50 (mm)
6	240＜200＞	300
4	200	
2	100	

(単位は mm/s)

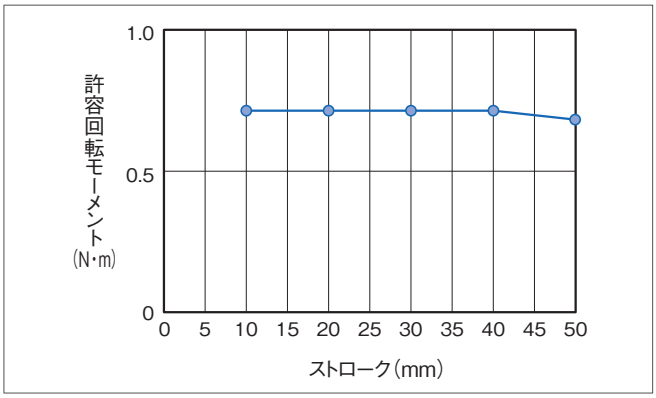
(注)　＜　＞内は垂直使用の場合です。

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

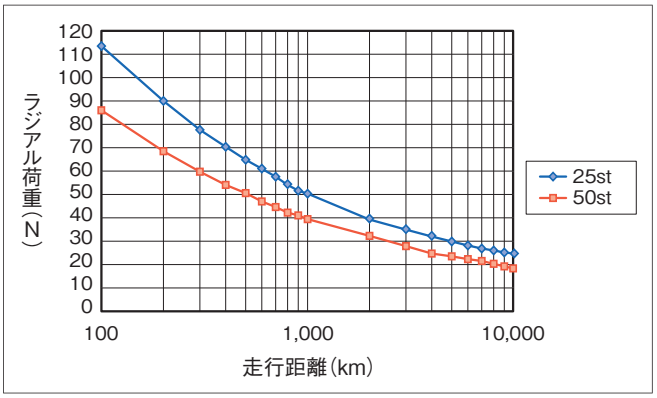
〈縦〉　〈横〉



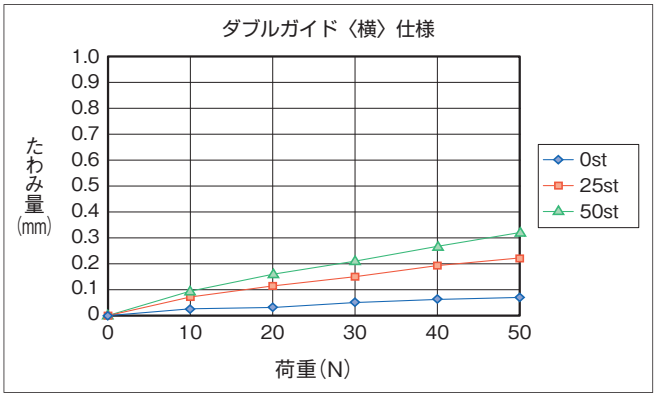
■ロッド先端静的許容トルク



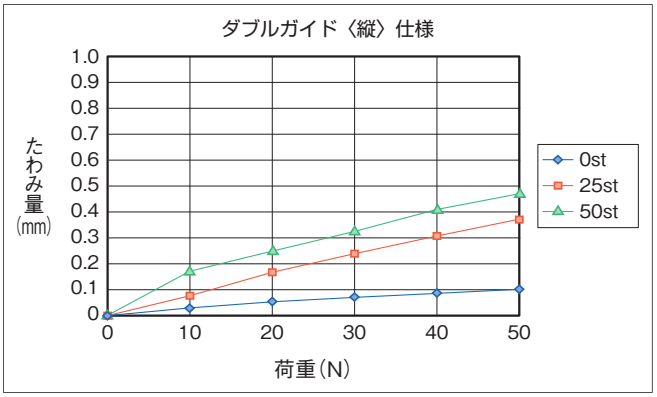
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

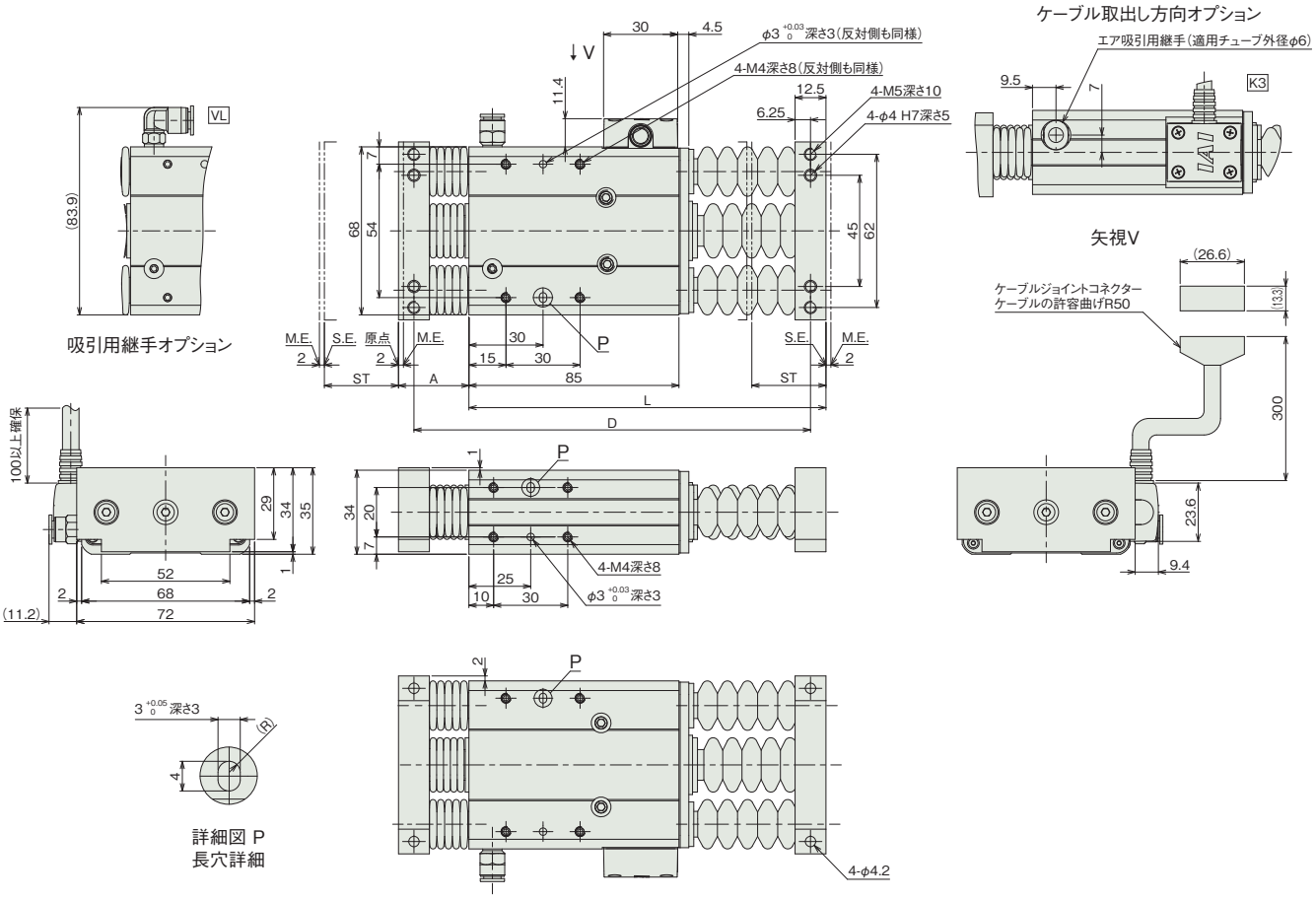


寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	144.5	175.5
A	28.5	34.5
D	160.5	197.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量(kg)	0.86	0.88

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

クリーン仕様

ロッド　RCS2

サーボモーター 200V				
RCS2CR	細小型ロッド	RCS2CR-RN5NB	7-289	
		RCS2CR-RP5NB	7-291	
		RCS2CR-GS5NB	7-293	
		RCS2CR-GD5NB	7-297	
		RCS2CR-SD5NB	7-301	

RCS2CR-RN5NB

クリーン | 細小型 | モーターストレート | 本体幅 50 mm | 200V ACサーボモーター | 60 W

■型式項目

RCS2CR - RN5NB - I - 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
		I インクリメンタル	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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

(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。

(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) 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。

(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(6) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(7) 取付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。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-407	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

■メインスペック

項目		内容			
リード		ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力 (N)	89	178	356
クリーンルーム仕様		吸引圧力 (kPa)	1	1	1
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	75	75	75
		ストロークピッチ (mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

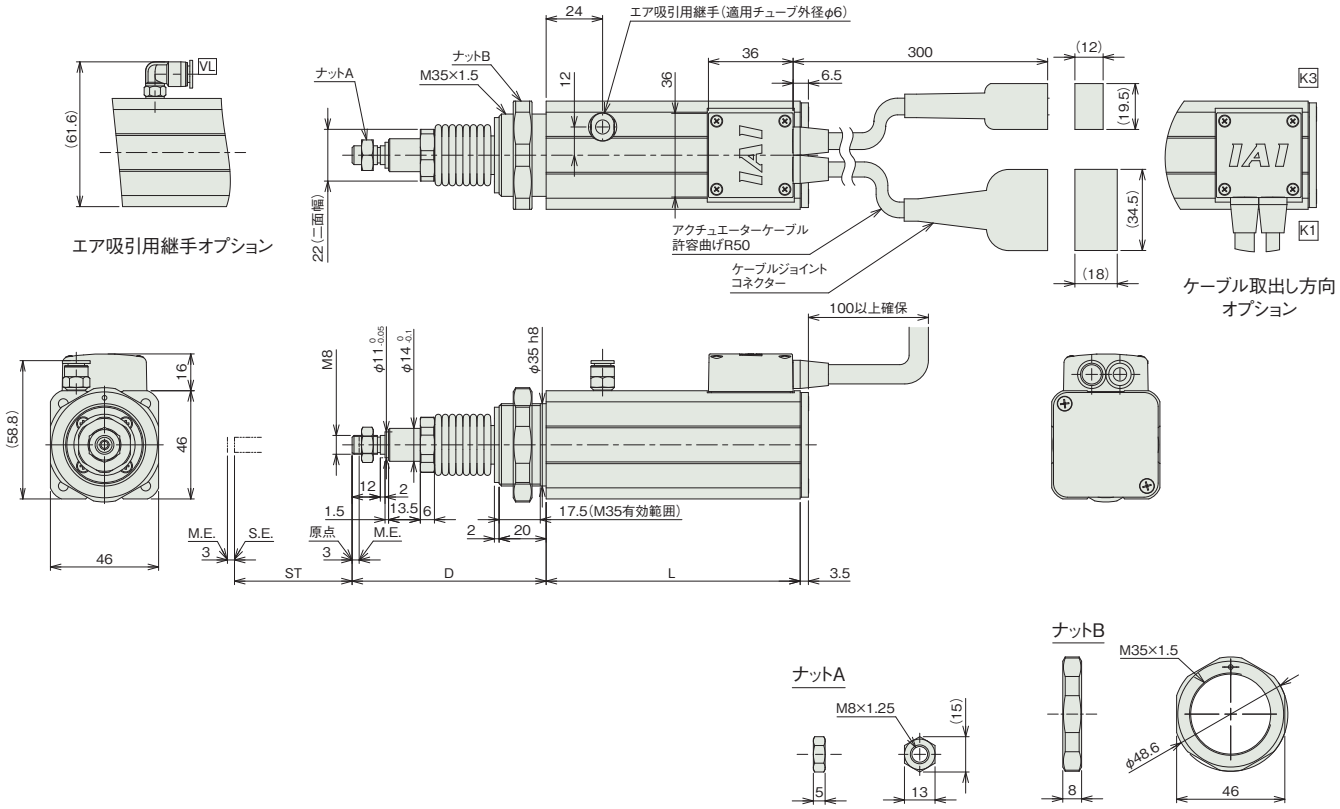
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■寸法図

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

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

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133
D	82.5	88.5

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	1.06	1.18

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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
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。

RCS2CR-RP5NB

クリーン | 細小型 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2CR - RP5NB - I - 60 - - - - - -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) 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。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 取付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。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-407	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力 (N)	89	178	356
クリーンルーム仕様		吸引圧力 (kpa)	1	1	1
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	75	75	75
		ストロークピッチ (mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100 (0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当 (ISO 14644-1規格)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

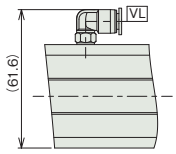
(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

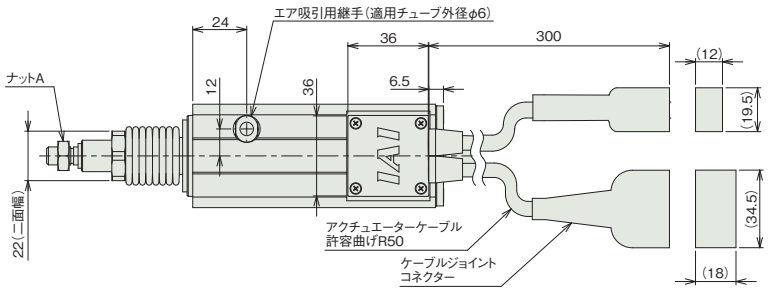
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

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

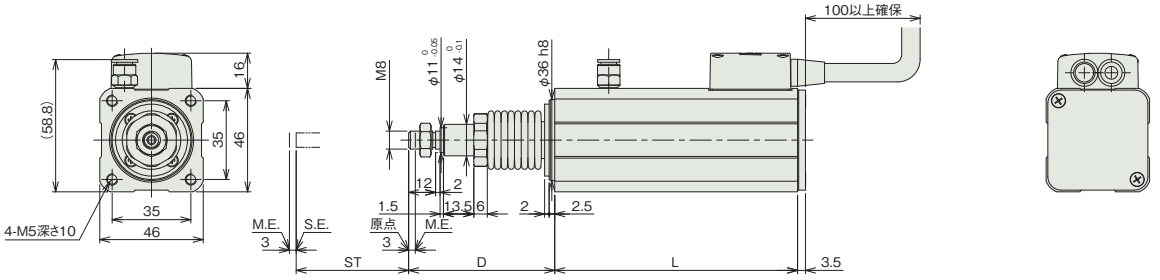
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

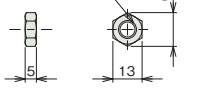


エア吸引用継手オプション



ケーブル取出し方向オプション





■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133
D	65	71

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	0.91	1.08

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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
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。

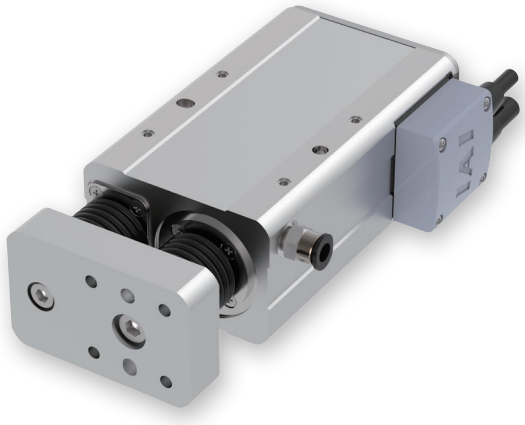
RCS2CR-GS5NB

クリーン | 細小型 | シングルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2CR - GS5NB - I - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-407	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	380	250	125
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	250	125
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	89	178	356
クリーンルーム仕様		吸引圧力(kPa)	1	1	1
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	75	75	75
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

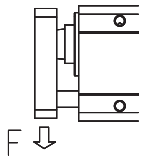
■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

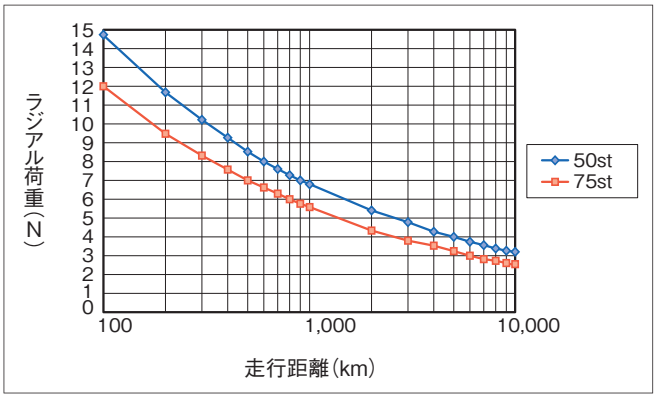
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■走行寿命、先端たわみ量

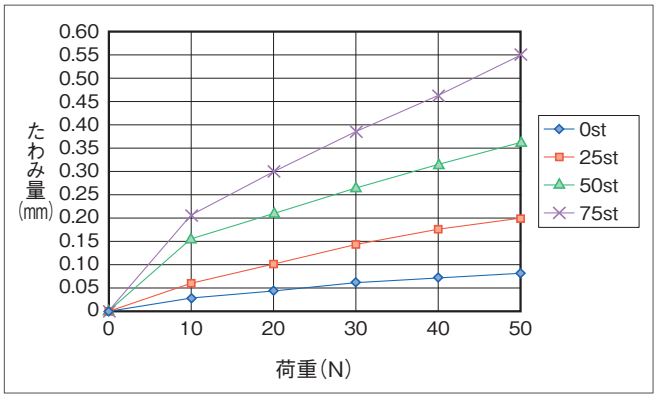


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量

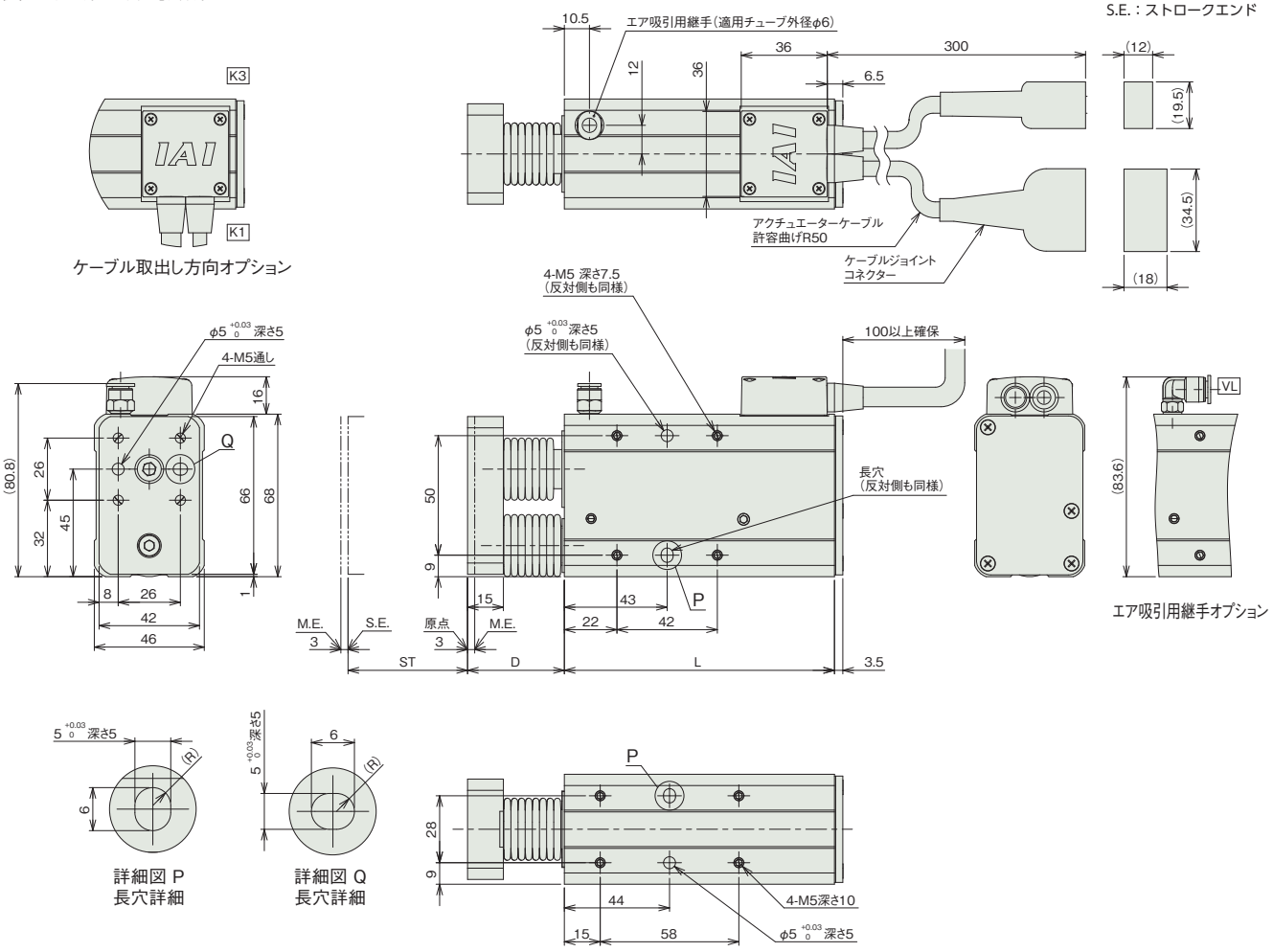


寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	1.38	1.48

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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
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。

RCS2CR-GD5NB

クリーン | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2CR - GD5NB - I - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合の値は「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-407	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-409	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	380	250	125
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	250	125
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	89	178	356
クリーンルーム仕様		吸引圧力(kPa)	1	1	1
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	75	75	75
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

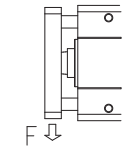
リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

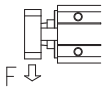
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

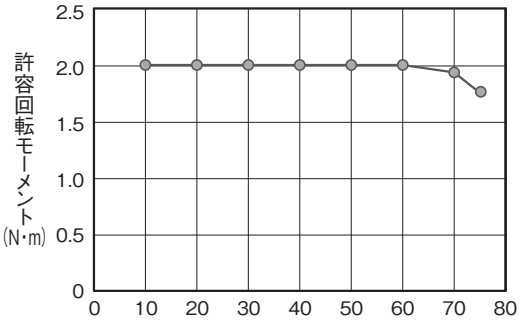
〈縦〉



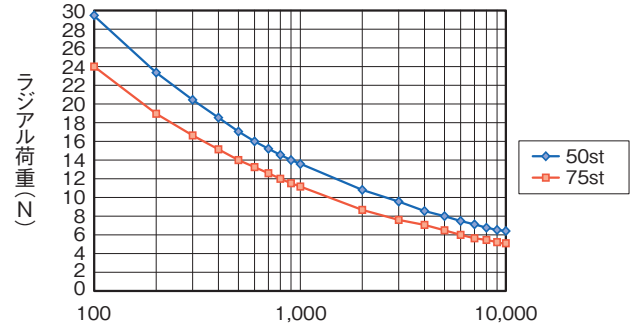
〈横〉



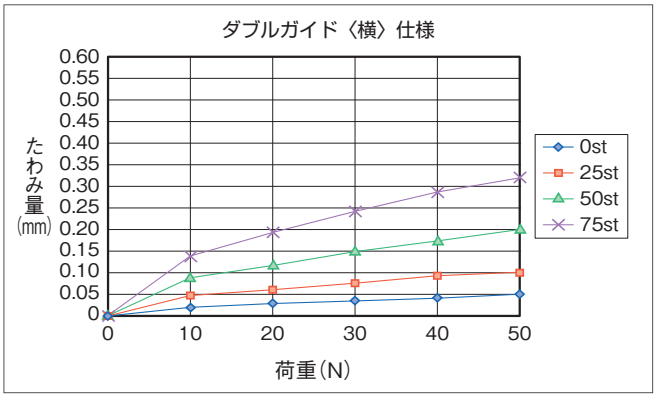
■ロッド先端静的許容トルク



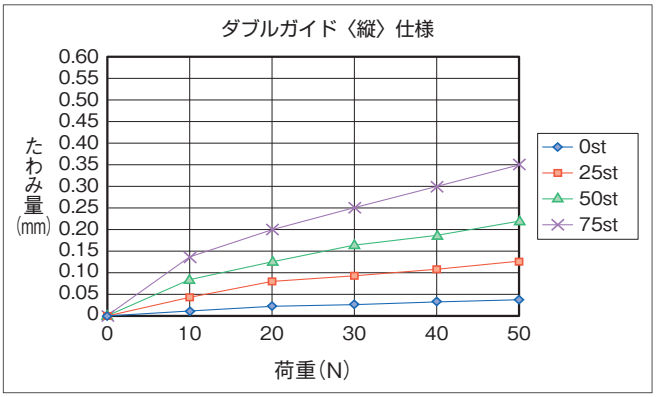
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



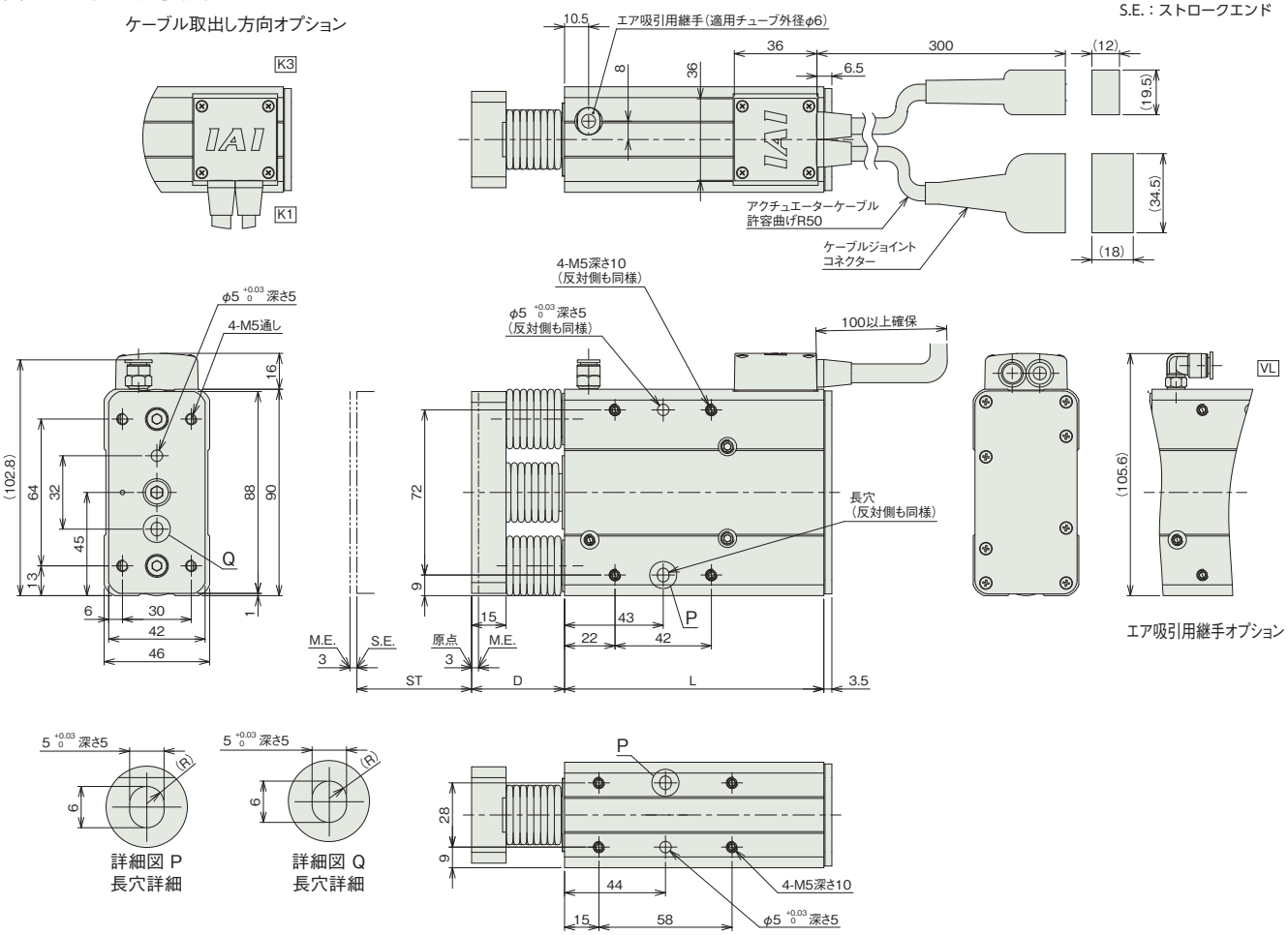
寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

ケーブル取出し方向オプション



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	1.80	2.06

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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
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。

RCS2CR-SD5NB

クリーン | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 90mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2CR - SD5NB - I - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(6) 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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-407	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-409	–
吸引用継手L字仕様	**VL**	7-413	–

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	380	250	125
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量(注1)	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	250	125
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	89	178	356
クリーンルーム仕様		吸引圧力(kPa)	1	1	1
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	75	75	75
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

(注1) 本体固定の場合の数値です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
フレーム	材質：アルミ、白色アルマイト処理
クリーン度	クラス100(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス3.5相当(ISO 14644-1規格)
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	1600pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

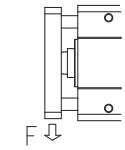
リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

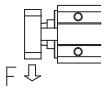
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

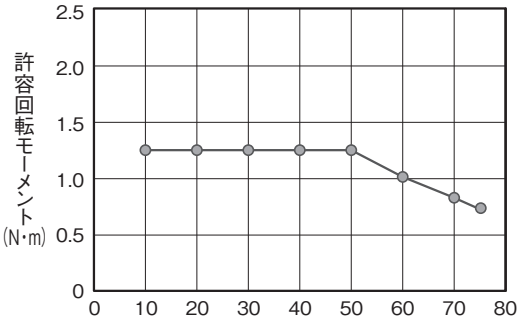
〈縦〉



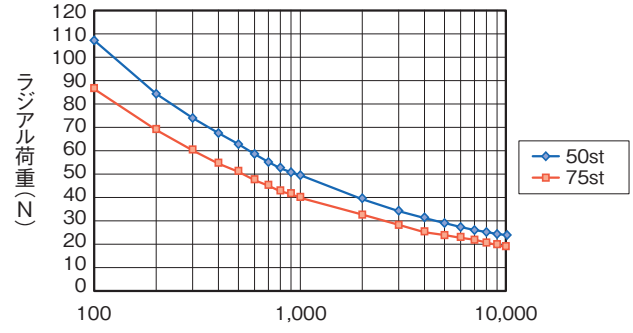
〈横〉



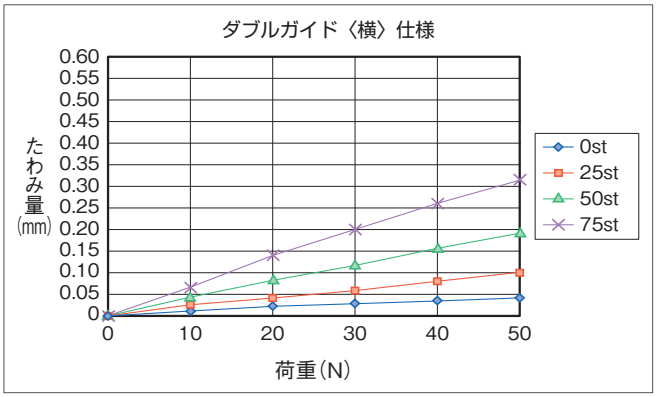
■ロッド先端静的許容トルク



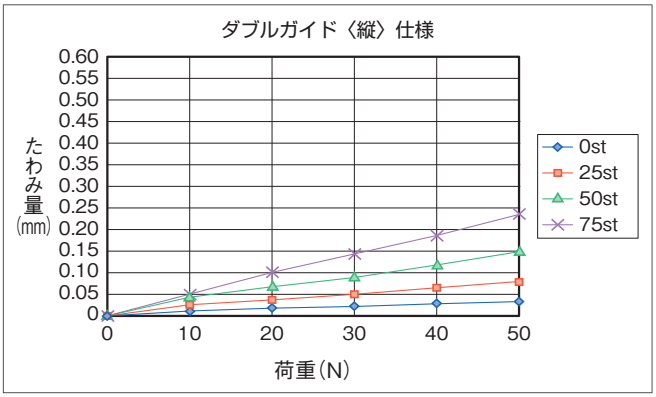
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

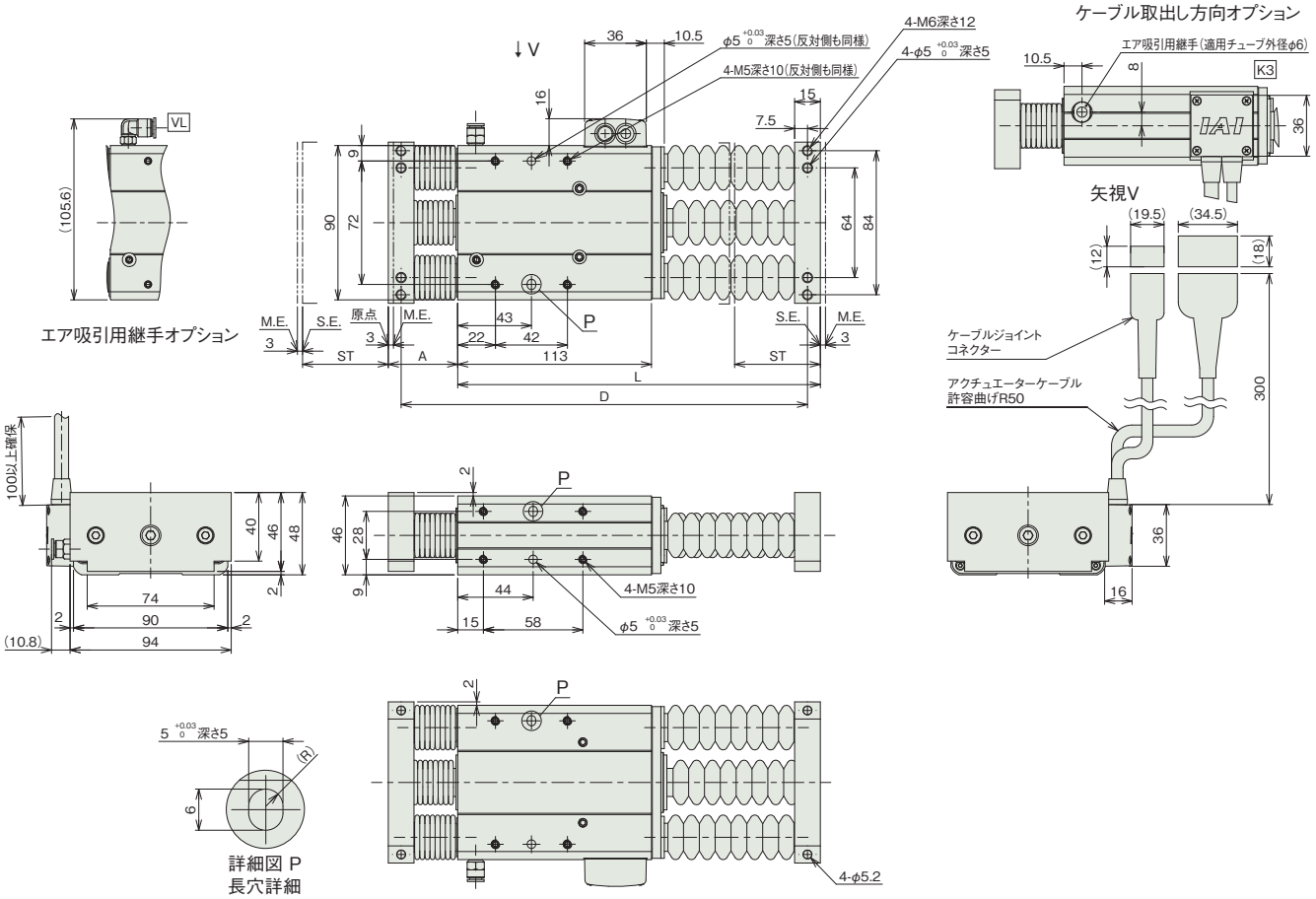


寸法図

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

(注) 原点復帰の時はロッドがM.E.まで移動しますので、周辺物との干渉にご注意ください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	211.5	242.5
A	40.5	46.5
D	237	274

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	2.17	2.23

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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
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。

クリーン仕様

グリッパー　RCP2

パルスモーター				
RCP2CR	2 ツ爪スライド	RCP2CR-GRSS	7-307	
		RCP2CR-GRS	7-311	
		RCP2CR-GRM	7-315	
	2 ツ爪レバー	RCP2CR-GRLS	7-319	
	3 ツ爪スライド	RCP2CR-GR3SS	7-321	
		RCP2CR-GR3SM	7-325	

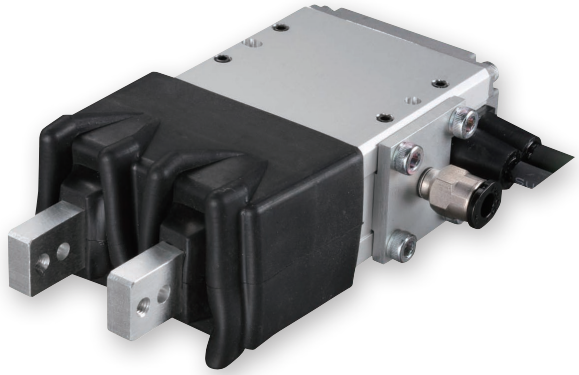
RCP2CR-GRSS

クリーン　スライド　2ツ爪　本体幅 40 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR - GRSS - I - 20P - 30 - 8 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	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	30 減速比 1/30	8 8mm (片側4mm)	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
8	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-408	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
シャフトブラケット	SB	7-411	–

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」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。

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

(3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。

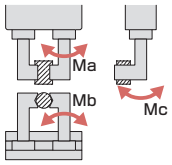
(4) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
リード	ボールねじリード(mm)	1.57相当
把持動作	最大把持力(N)(両側)	14
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側)	78
	最低速度(mm/s)(片側)	5
	定格加減速度(G)(片側)	0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	4
	最大ストローク(mm)(片側)	4

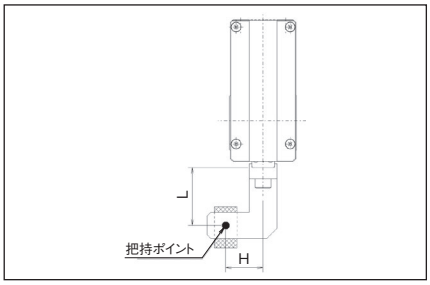
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+はすばギヤ+はすばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma:0.5N·m
	Mb:0.5N·m
	Mc:1.5N·m
動的許容モーメント	–
	–
	–
垂直方向許容荷重	60N
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

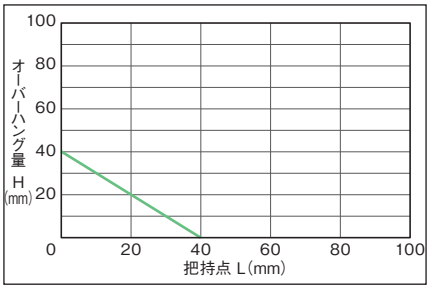
■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

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

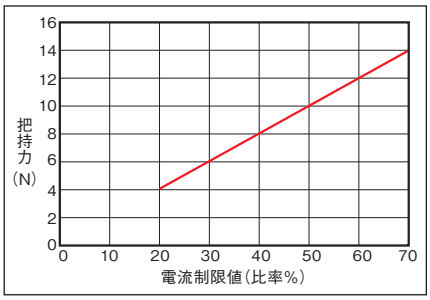




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

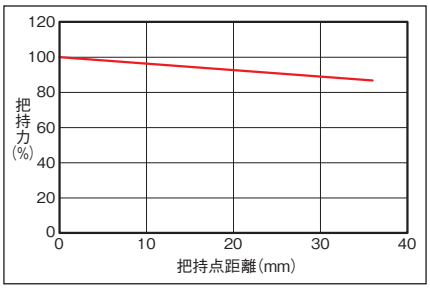
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

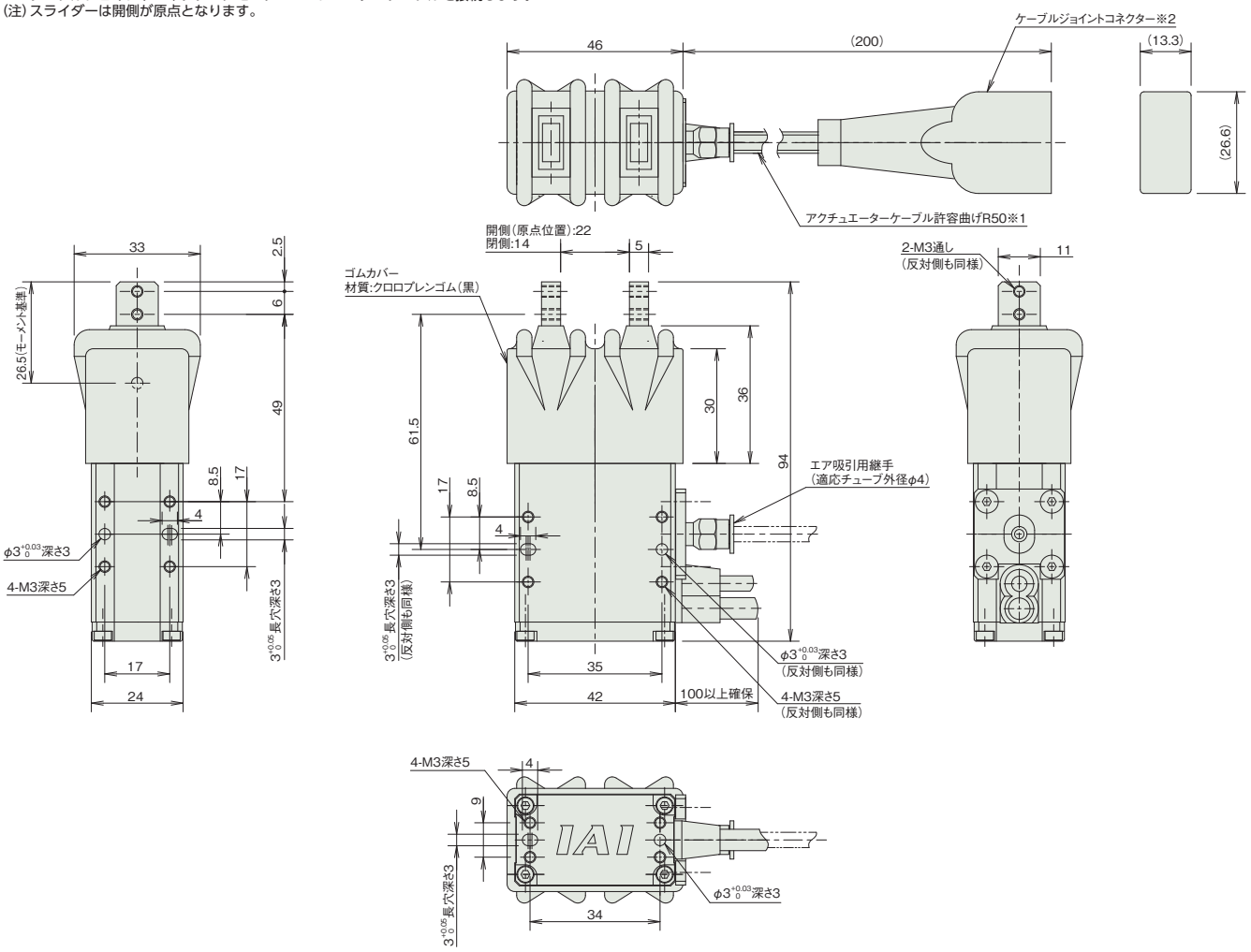


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.2kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP2CR-GRS

クリーン | スライド | 2ツ爪 | 本体幅 70 mm | 24v パルスモーター

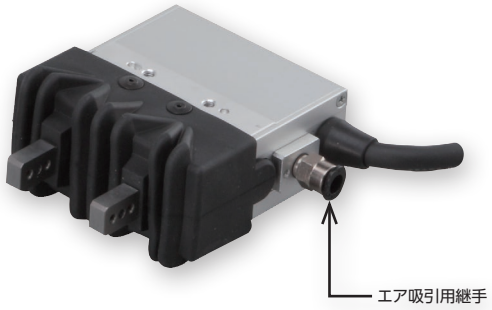
■型式項目

RCP2CR - GRS - I - 20P - 1 - 10 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCP2CR	GRS	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	1 減速比 1/1	10 10mm (片側5mm)	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
10	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-408	–
シャフトブラケット	SB	7-411	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

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7-747ページをご参照ください。

選定上の注意

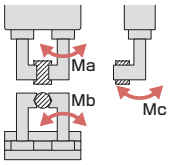
(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3) 選定方法は 7-55 ページをご参照ください。
(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目		内容
減速比		1/1
リード	ボールねじリード(mm)	1.0相当
把持動作	最大把持力(N)(両側)	21
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側)	33
	最低速度(mm/s)(片側)	5
	定格加減速度(G)(片側)	0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	5
	最大ストローク(mm)(片側)	5

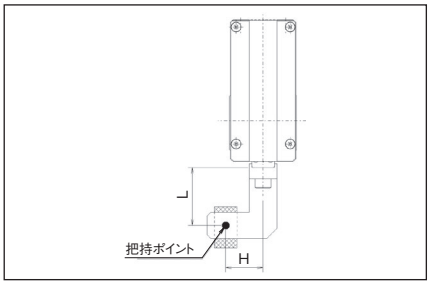
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma:6.3N·m
	Mb:6.3N·m
	Mc:7.0N·m
動的許容モーメント	–
	–
	–
垂直方向許容荷重	253N
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

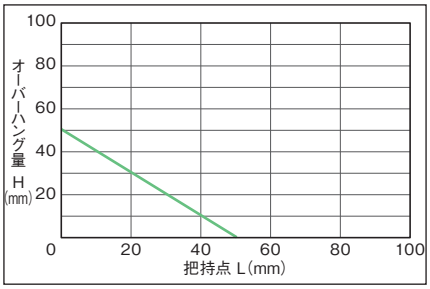
■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

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

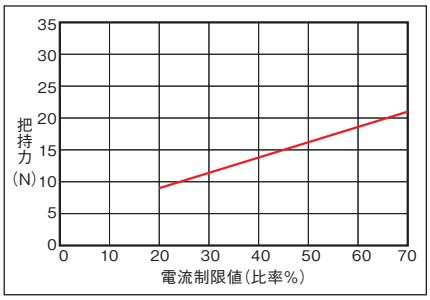




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

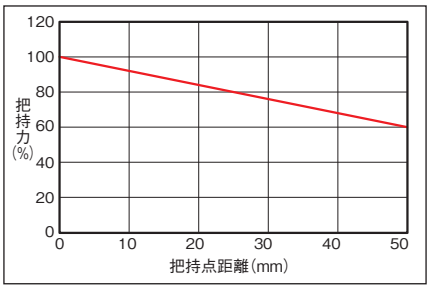
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

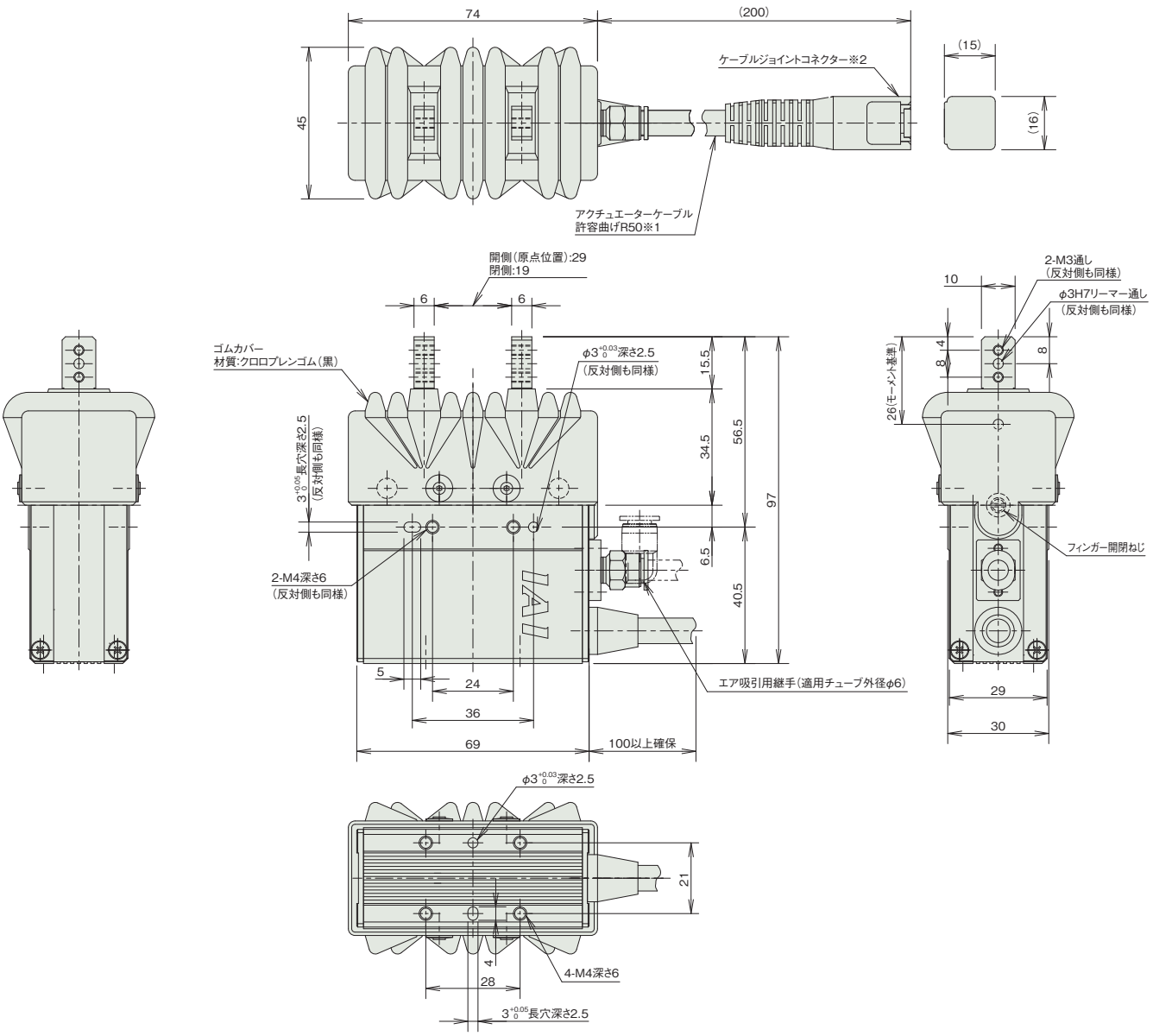


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.42kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP2CR-GRM

クリーン | スライド | 2ツ爪 | 本体幅 80 mm | 24v パルスモーター

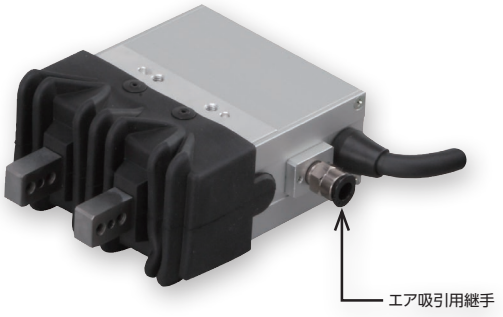
■型式項目

RCP2CR - GRM - I - 28P - 1 - 14 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCP2CR	GRM	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	1 減速比 1/1	14 14mm (片側7mm)	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
14	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-408	–
シャフトブラケット	SB	7-411	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

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7-747ページをご参照ください。

選定上の注意

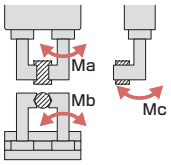
(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3) 選定方法は 7-55 ページをご参照ください。
(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目		内容
減速比		1/1
リード	ボールねじリード(mm)	1.1相当
把持動作	最大把持力(N)(両側)	80
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側)	36
	最低速度(mm/s)(片側)	5
	定格加減速度(G)(片側)	0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	7
	最大ストローク(mm)(片側)	7

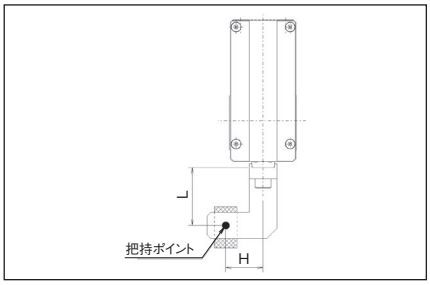
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma:6.3N·m
	Mb:6.3N·m
	Mc:8.3N·m
動的許容モーメント	–
	–
	–
垂直方向許容荷重	253N
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

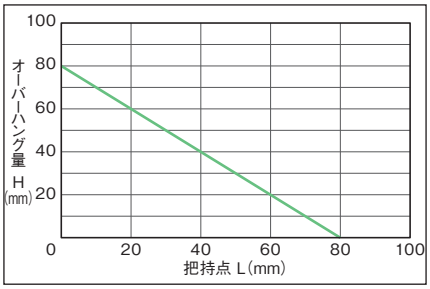
■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

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

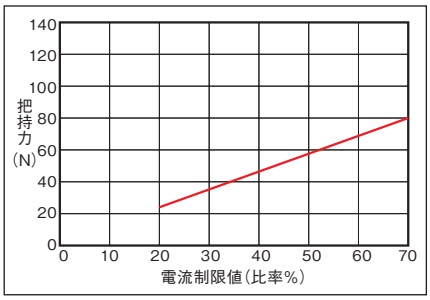




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

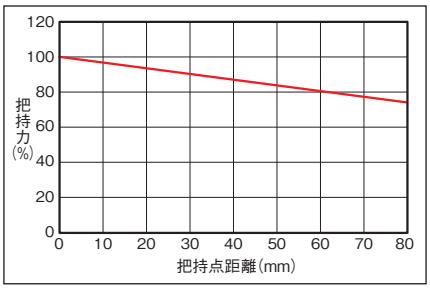
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

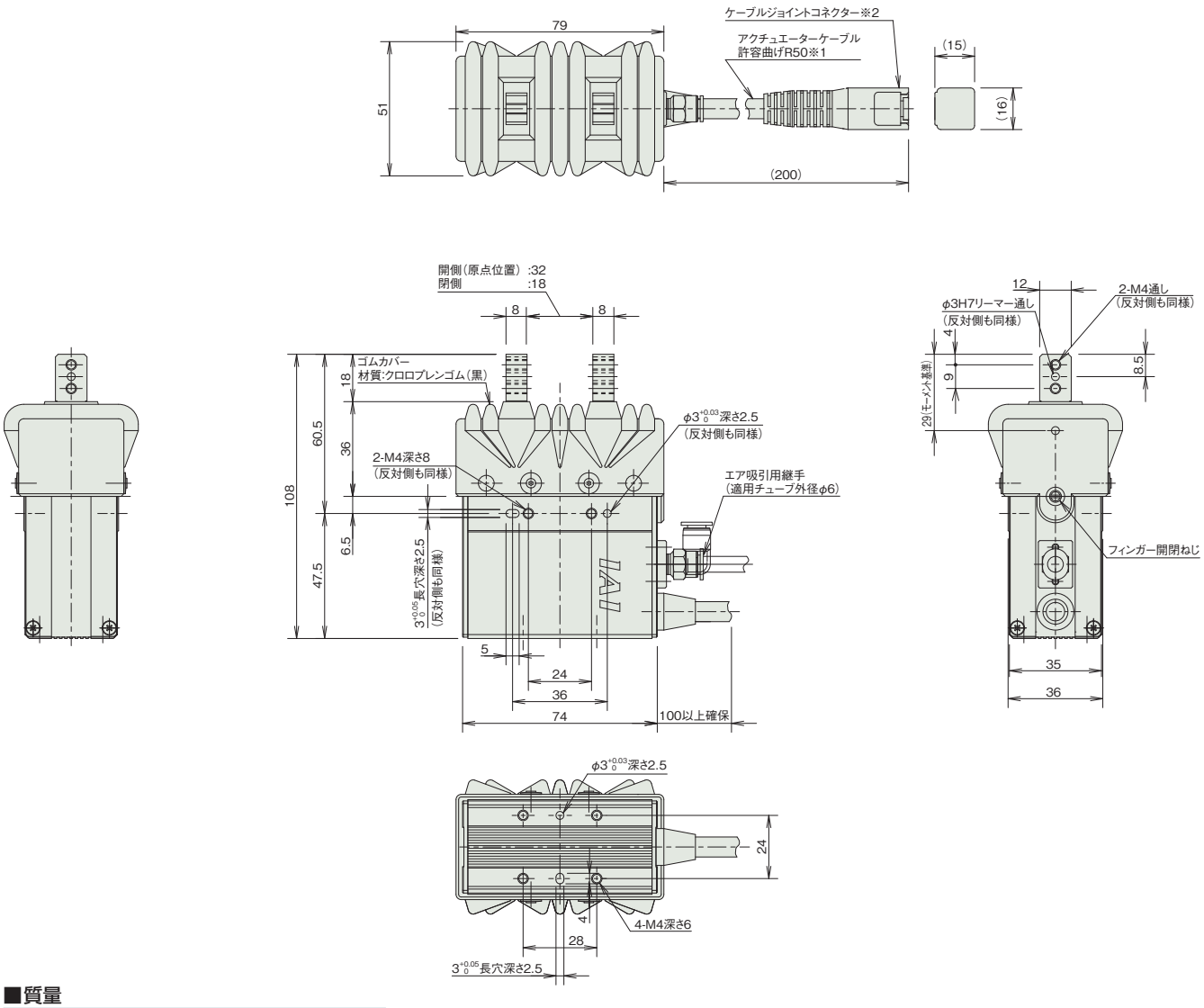


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.62kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
							DV CC CIE 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。

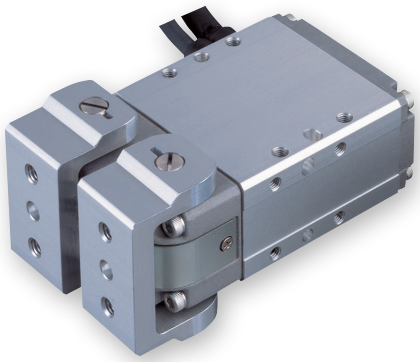
RCP2CR-GRLS

クリーン | レバー | 2ツ爪 | 本体幅 40 mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR - GRLS - I - 20P - 30 - 180 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	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	30 減速比 1/30	180 180度（片側90度）	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。

(2)「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。

(3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-57 ページをご参照ください。

(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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（度）	標準価格
180	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-408	–
原点逆仕様	NM	7-410	–
シャフトブラケット	SB	7-411	–

ケーブル長価格表（標準価格）

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

(注) P3はロボットケーブルです。

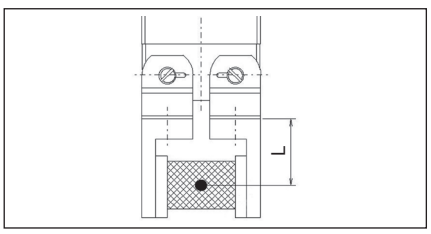
メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
把持動作	最大把持力(N)（両側）	6.4
	把持動作時の最高速度(度/s)（片側）	20
アプローチ動作	最高速度(度/s)（片側）	600
	最低速度(度/s)（片側）	5
	定格加減速度(G)（片側）	0.3
	最高加減速度(G)（片側）	0.3
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	10
ストローク（片側）	最小ストローク(度)（片側）	90
	最大ストローク(度)（片側）	90

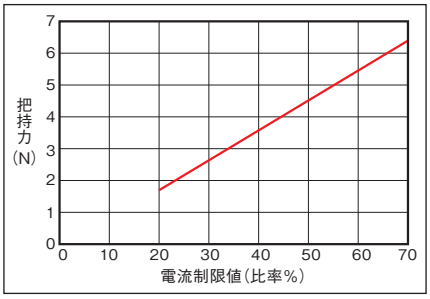
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ＋はすばギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側1度以下（ただしスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.1度以下
垂直方向許容荷重	15N
クリーン度	クラス10(0.1 μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は40mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図



(注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLS) = F × 15.5 / (L+15.5)

(注) 把持力は両フィンガーの合計値です。

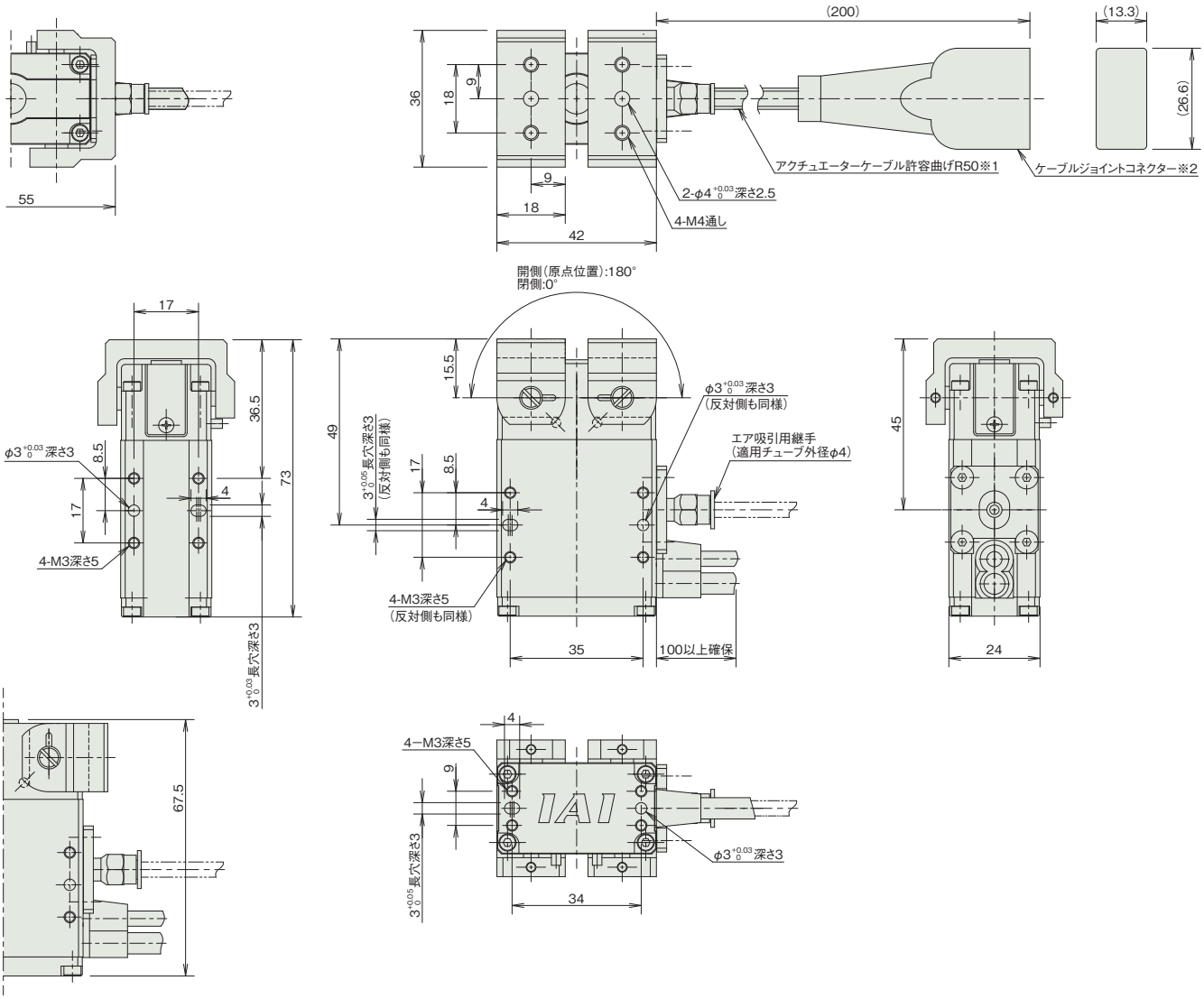
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。

(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.2kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
							DV CC CIE 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。

RCP2CR-GR3SS

クリーン | スライド | 3ツ爪 | 本体幅 60 mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR - GR3SS - I - 28P - 30 - 10 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCP2CR	GR3SS	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	30 減速比 1/30	10 10mm (片側5mm)	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
10	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-408	–
シャフトブラケット	SB	7-411	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

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7-747ページをご参照ください。

選定上の注意

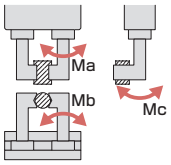
(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3) 選定方法は 7-55 ページをご参照ください。
(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目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
減速比		1/30
リード	ボールねじリード(mm)	2.5相当
把持動作	最大把持力(N) (両側)	22
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	40
	最低速度(mm/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
クリーンルーム仕様	パキューム量(NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	5
	最大ストローク(mm) (片側)	5

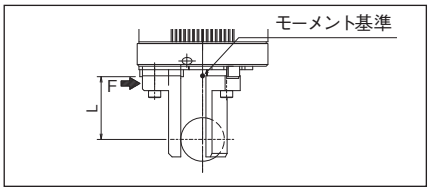
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：3.8N·m
	Mb：3.8N·m
	Mc：3.0N·m
動的許容モーメント	–
	–
	–
垂直方向許容荷重	169N
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

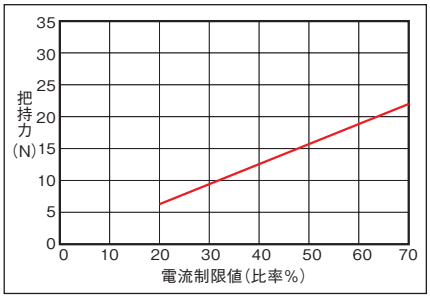
把持点距離(L)は50mm以下でご使用ください。



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

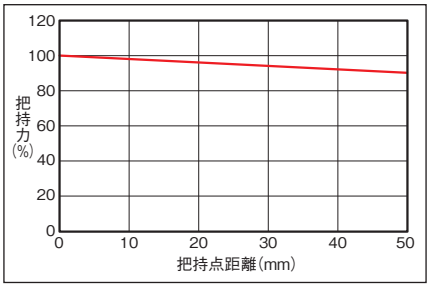
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

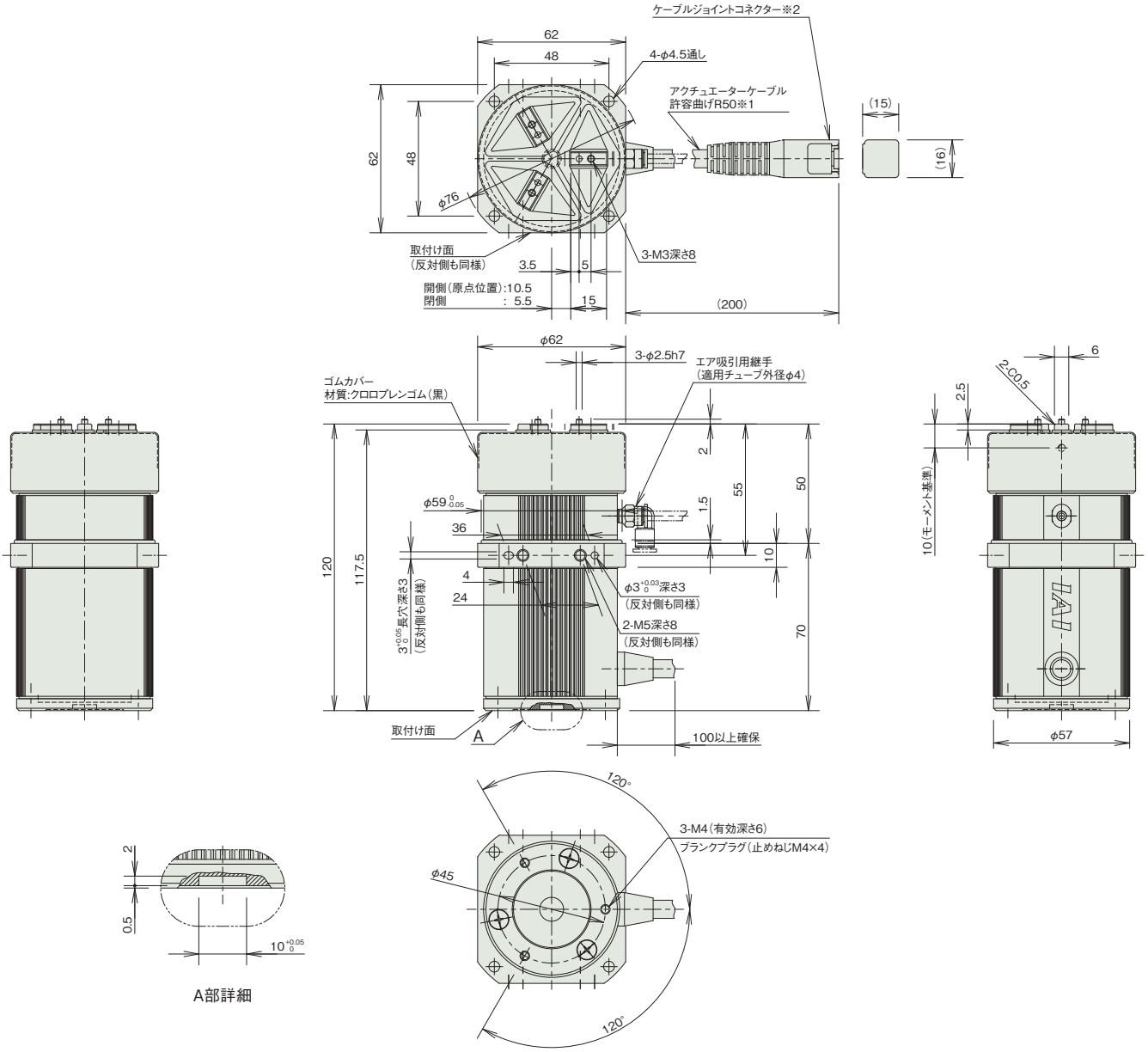


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.7kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP2CR-GR3SM

クリーン | スライド | 3ツ爪 | 本体幅 80 mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR - GR3SM - I - 42P - 30 - 14 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCP2CR	GR3SM	I インクリメンタル	42P パルスモーター 42□サイズ	30 減速比 1/30	14 14mm (片側7mm)	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
14	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-408	–
シャフトブラケット	SB	7-411	–
吸引用継手L字仕様	VL	7-413	–

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7-747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」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。

(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。

(3) 選定方法は 7-55 ページをご参照ください。

(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。

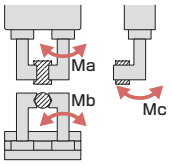
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
リード	ボールねじリード(mm)	3相当
把持動作	最大把持力(N) (両側)	102
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	50
	最低速度(mm/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	10
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	7
	最大ストローク(mm) (片側)	7

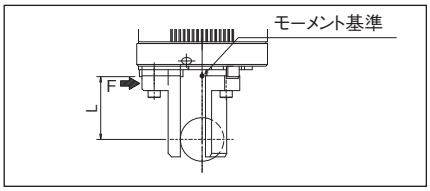
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：6.3N·m
	Mb：6.3N·m
	Mc：5.7N·m
動的許容モーメント	–
	–
	–
垂直方向許容荷重	253N
クリーン度	クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	–
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

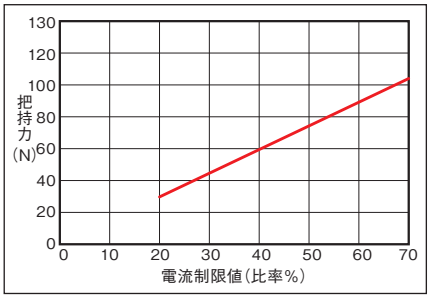
把持点距離(L)は80mm以下でご使用ください。



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

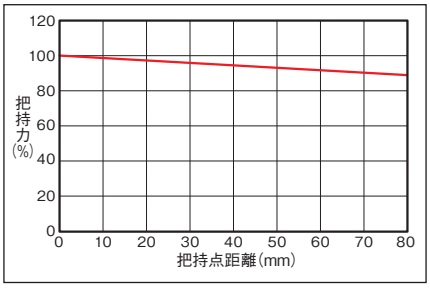
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

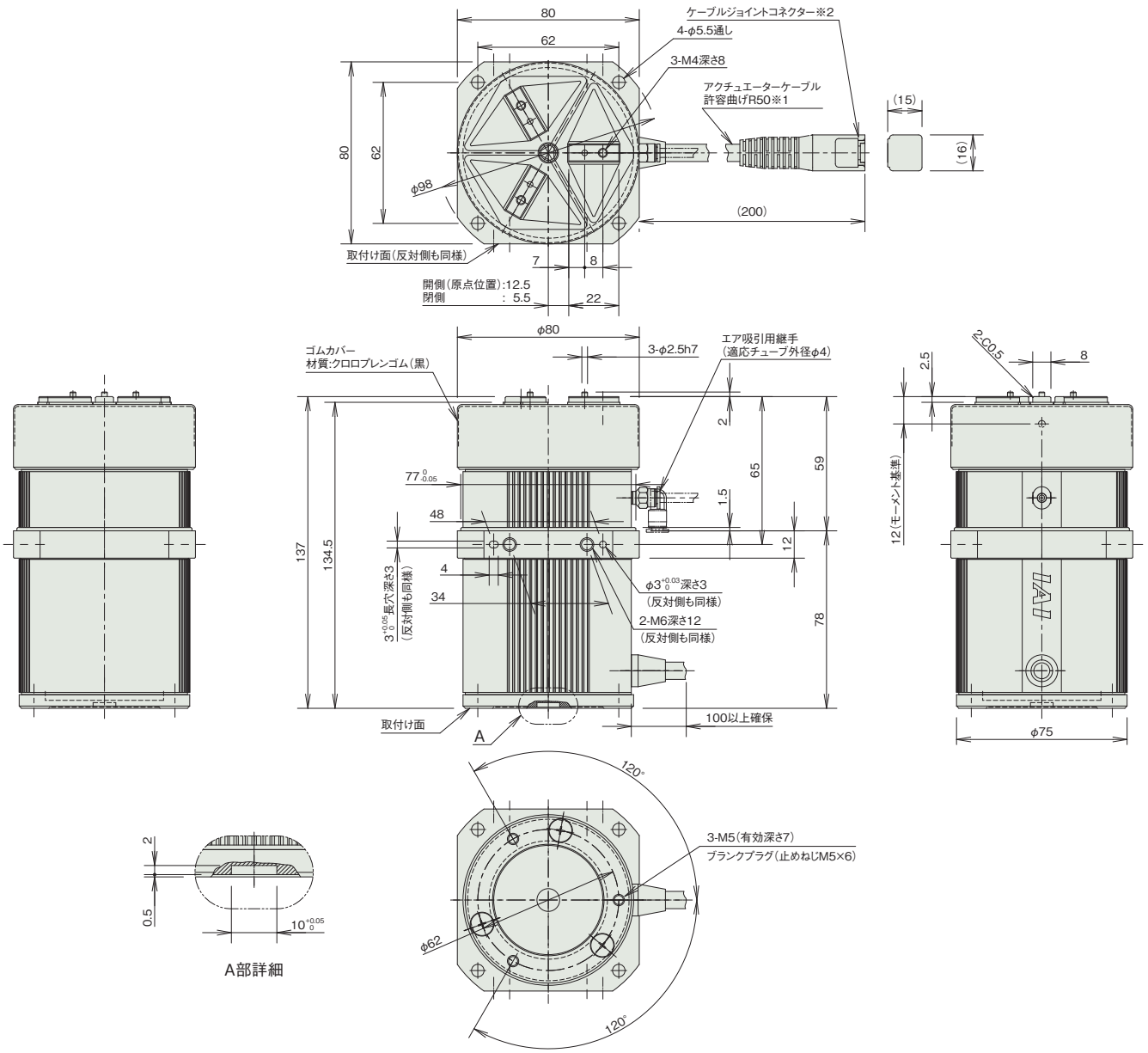


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	1.3kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				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。

クリーン仕様

ロータリー　RCP2 / DDA

パルスモーター				
RCP2CR	ロータリー	RCP2CR-RTBS/RTBSL	7-331	
		RCP2CR-RTB/RTBL	7-335	
		RCP2CR-RTBB/RTBBL	7-339	
		RCP2CR-RTCS/RTCSL	7-343	
		RCP2CR-RTC/RTCL	7-347	
		RCP2CR-RTCB/RTCBL	7-351	
ダイレクトドライブモーター				
DDACR	ロータリー	DDACR-LT18C□A	7-355	
		DDACR-LH18C□A	7-359	

RCP2CR-RTBS
RCP2CR-RTBSL

クリーン　本体幅 50 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR – [ ] – I – 20P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTBS 330度回転仕様 RTBSL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	330 330度回転 (RTBS専用) 360 360度多回転 (RTBSL専用)	P3 PCON 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

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。

(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	**NM**	7-410	–
シャフトアダプター	**SA**	7-410	–
テーブルアダプター	**TA**	7-412	–

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7-747ページをご参照ください。

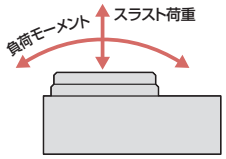
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/30	1/45
最大トルク(N·m)		0.24	0.36
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	400	266
	定格加減速度(G)	0.2	0.2
	最高加減速度(G)	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	パキューム量　(NL/min)	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	0.4	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

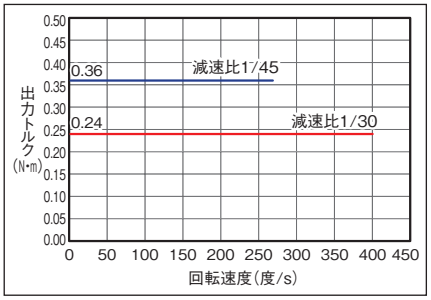
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		30N
許容負荷モーメント		3.6N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg·m²
	減速比 1/45	0.0035kg·m²
クリーン度		クラス10(0.1 μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

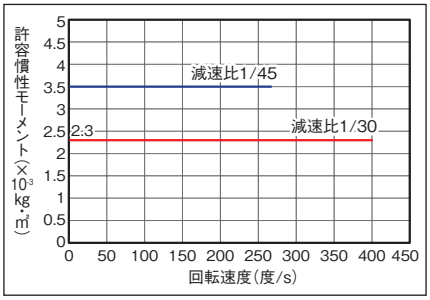


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

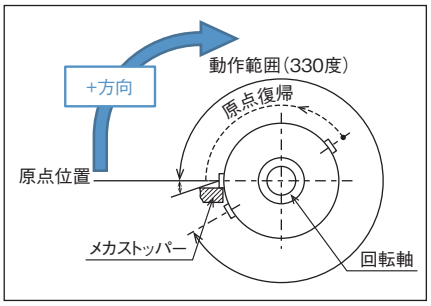


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



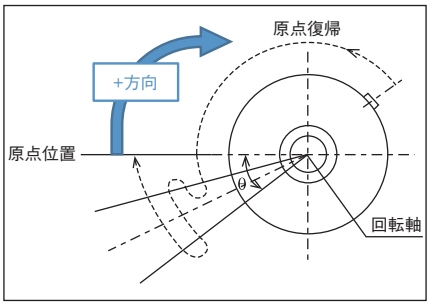
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

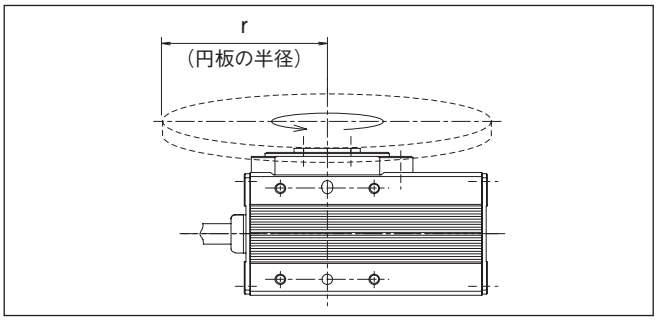
■360度多回転仕様

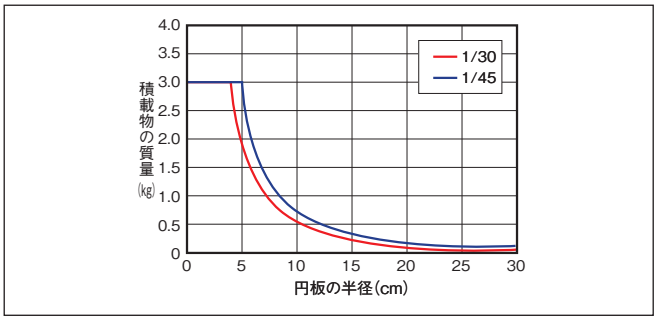


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

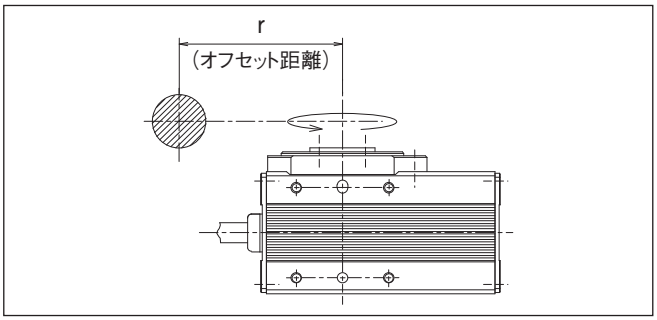
積載物形状と質量の目安

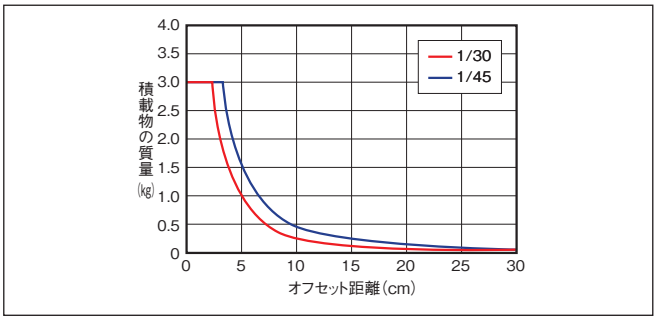
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

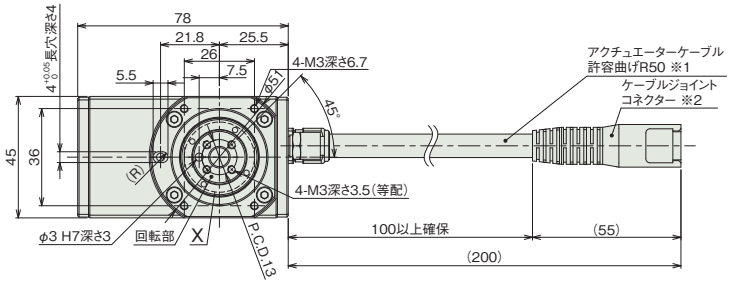


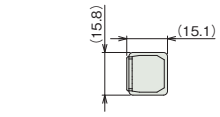


寸法図

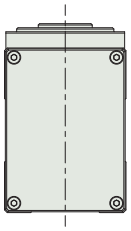
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

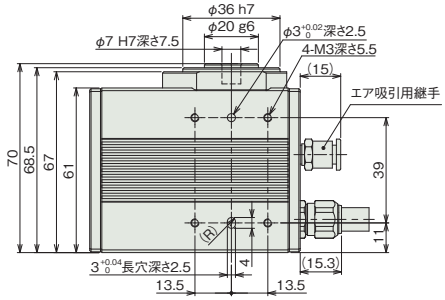
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。

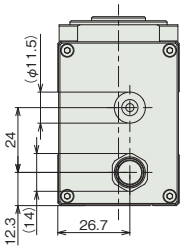


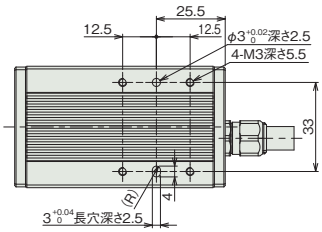


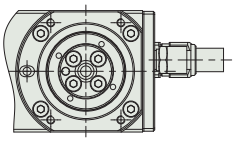
モーター・エンコーダーケーブル接続部

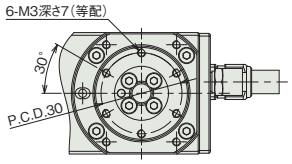


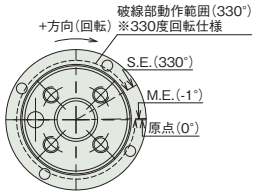




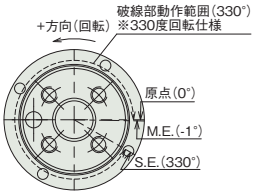




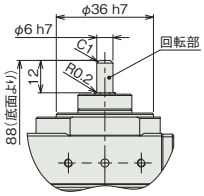




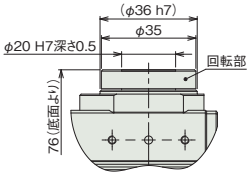
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目	内容
質量	0.6kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2CR-RTB
RCP2CR-RTBL

クリーン　本体幅 50 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR – [ ] – I – 28P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTB 330度回転仕様 RTBL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTB専用) 360 360度多回転 (RTBL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(3) 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。
(4) ブレーキは保持用です。制動／非常停止目的で使用しないでください。
(5) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-407	–
逆回転仕様	**NM**	7-410	–
シャフトアダプター	**SA**	7-410	–
テーブルアダプター	**TA**	7-412	–

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7-747ページをご参照ください。

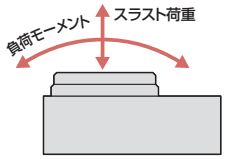
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/20	1/30
最大トルク(N·m)		1.1	1.7
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	600	400
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
クリーンルーム仕様	パキューム量　(NL/min)	15	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	0.4	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

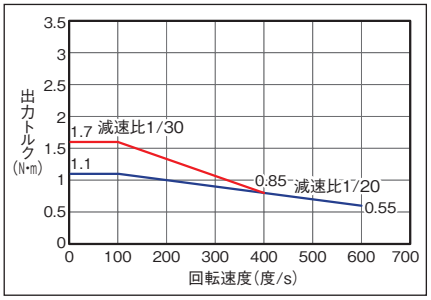
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		50N
許容負荷モーメント		3.9N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg·m²
	減速比 1/30	0.015kg·m²
クリーン度		クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

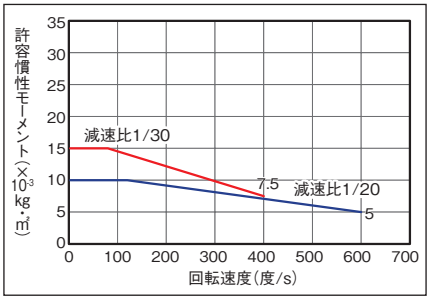


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

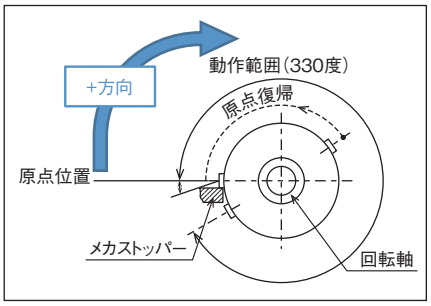


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



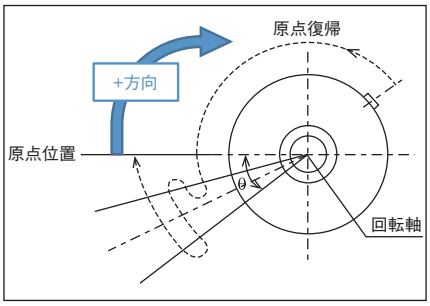
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

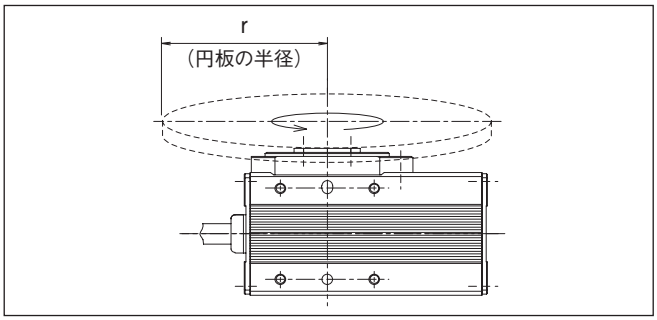
■360度多回転仕様

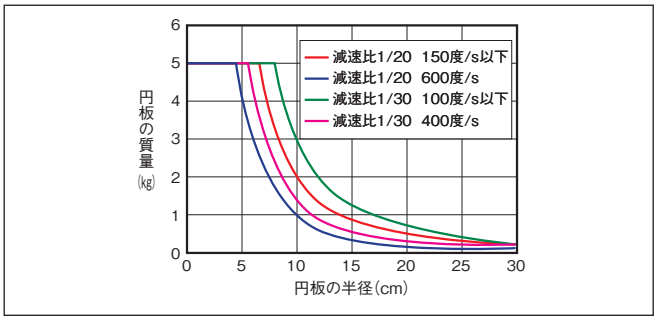


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

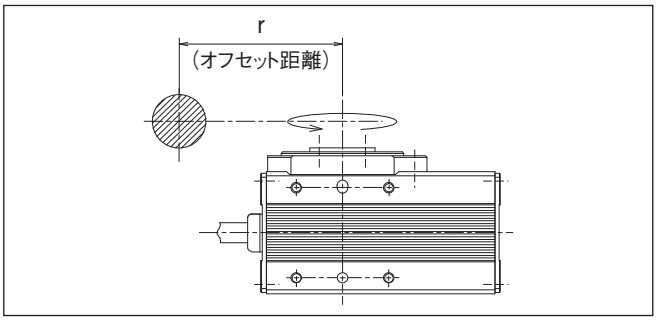
積載物形状と質量の目安

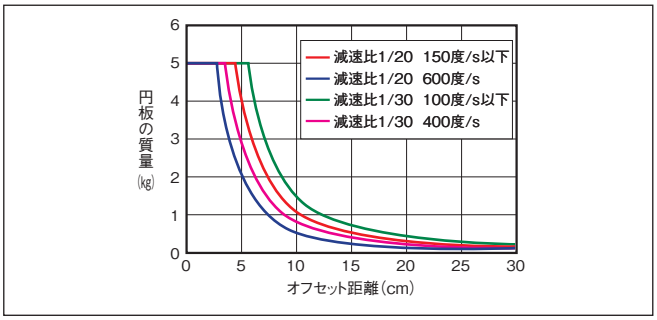
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

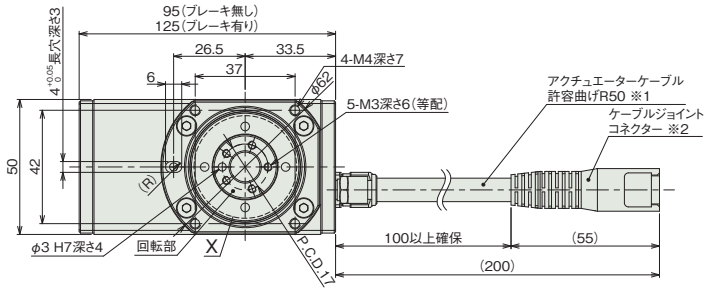


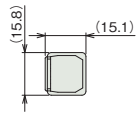


寸法図

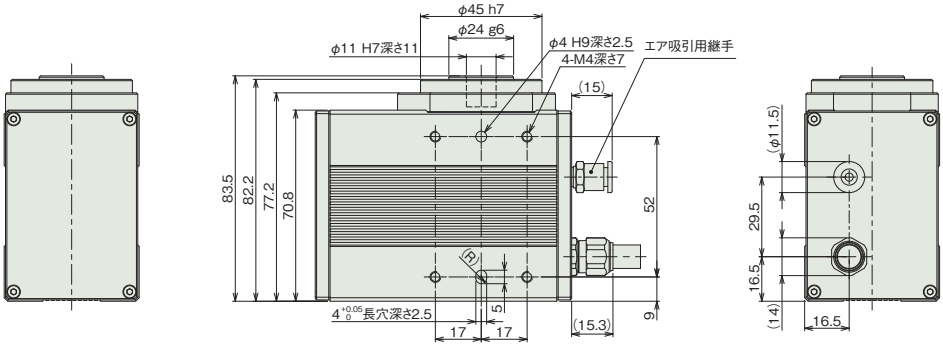
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

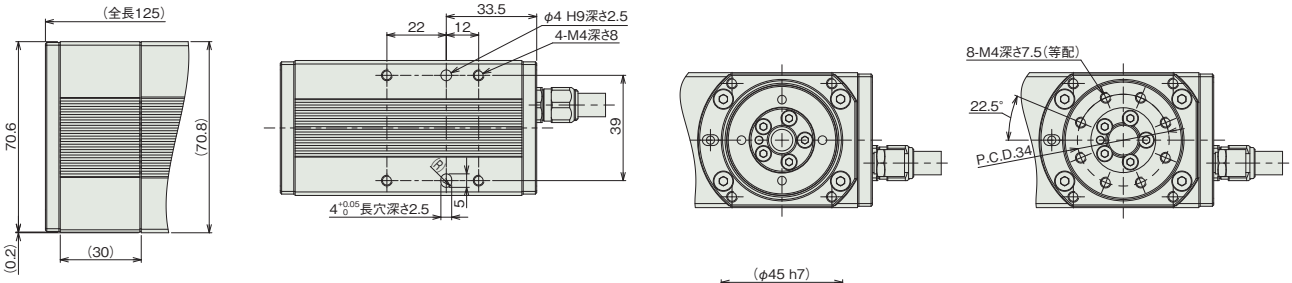
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



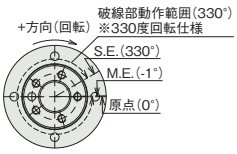


モーター・エンコーダーケーブル接続部

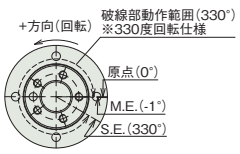




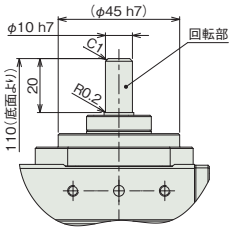
ブレーキ仕様



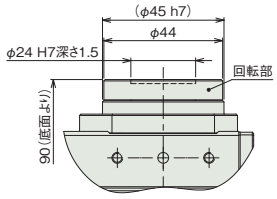
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	0.96kg
	ブレーキ有り	1.3kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2CR-RTBB
RCP2CR-RTBBL

クリーン　本体幅 80 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR – [シリーズ] – [タイプ] – I – [エンコーダー種類] – 35P – [モーター種類] – [減速比] – [動作範囲] – [適応コントローラー] – [ケーブル長] – [オプション]

タイプ	
RTBB	330度回転仕様
RTBBL	360度多回転仕様

エンコーダー種類	
I	インクリメンタル

モーター種類	
35P	パルスモーター 35□サイズ

減速比	
20	減速比 1/20
30	減速比 1/30

動作範囲	
330	330度回転（RTBB専用）
360	360度多回転（RTBBL専用）

適応コントローラー	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL

ケーブル長	
N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

オプション
下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。

(4) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。

(5) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

(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。

タイプ別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-407	–
逆回転仕様	**NM**	7-410	–
シャフトアダプター	**SA**	7-410	–
テーブルアダプター	**TA**	7-412	–

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7-747ページをご参照ください。

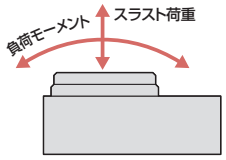
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/20	1/30
最大トルク(N·m)		3.0	4.6
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	600	400
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
クリーンルーム仕様	パキューム量　(NL/min)	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	2.9	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		200N
許容負荷モーメント		17.7N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg·m²
	減速比 1/30	0.03kg·m²
クリーン度		クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

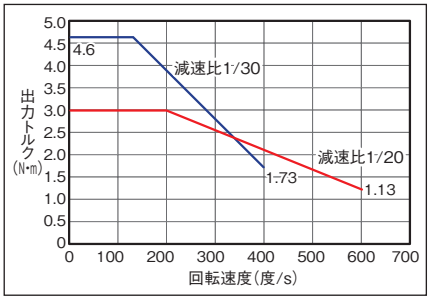
■ロータリータイプモーメント方向



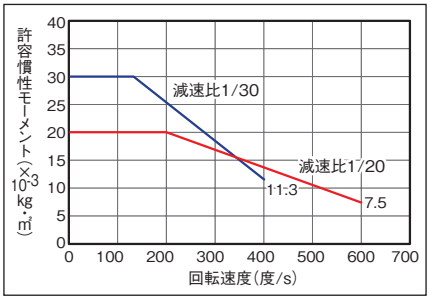
RCP6CR/RCP6SCR
RCP4CR
RCS4CR
RCS3CR
ISDBCR/ISPDBCR
ISDACR/ISPDACR
RCA2CR
RCS2CR
RCP2CR
DDACR
IXP
IXA

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

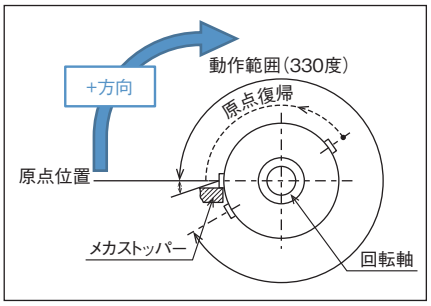


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



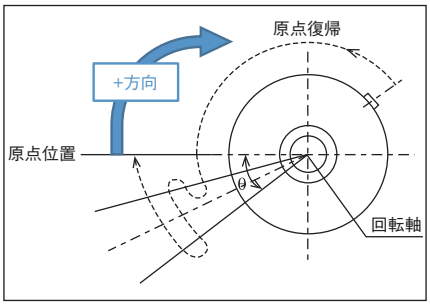
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

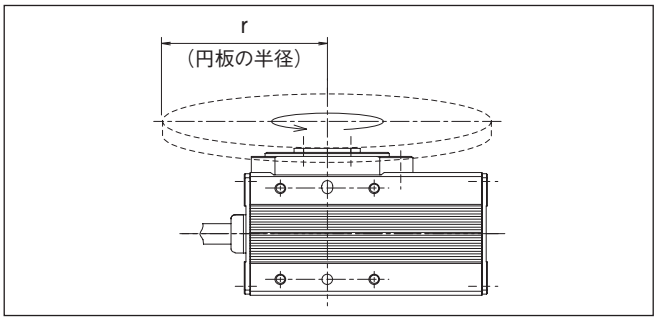
■360度多回転仕様

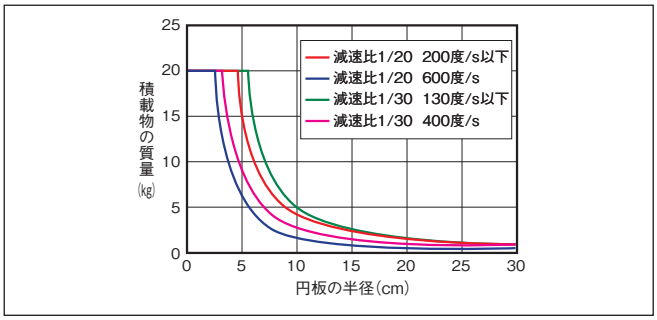


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

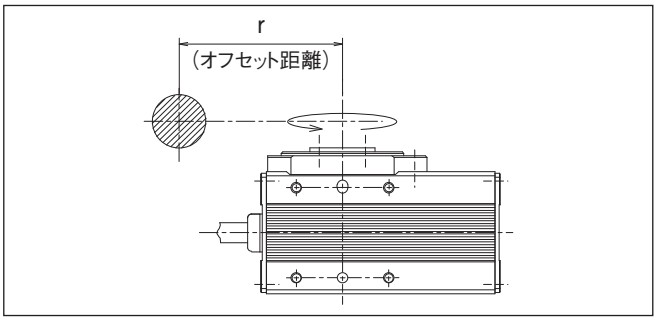
積載物形状と質量の目安

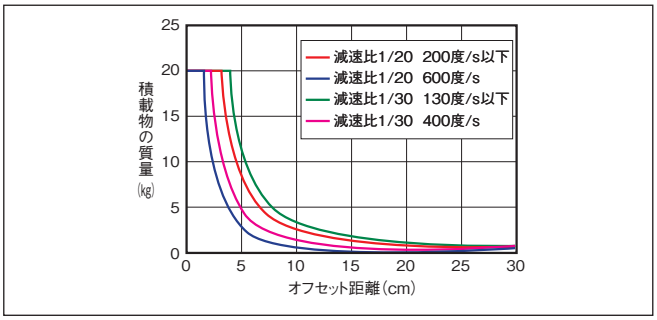
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

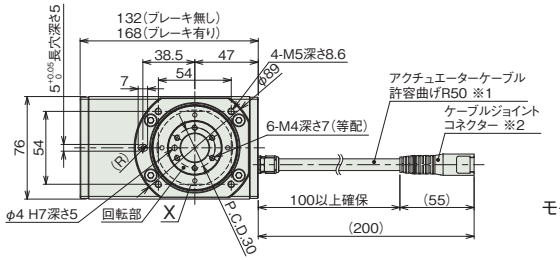


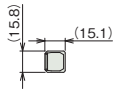


寸法図

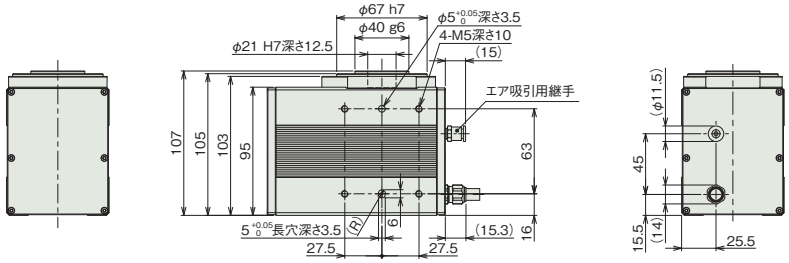
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

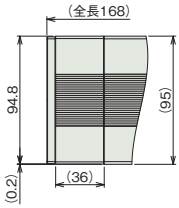
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



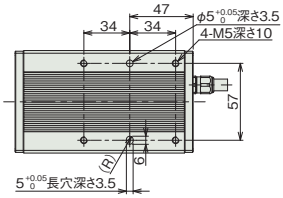


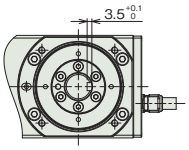
モーター・エンコーダーケーブル接続部

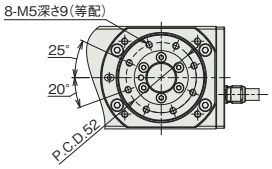


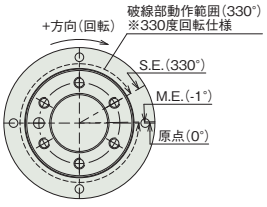


ブレーキ仕様

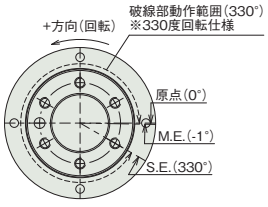




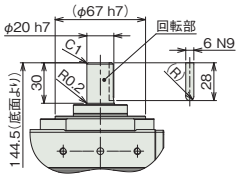




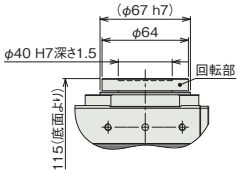
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	2.5kg
	ブレーキ有り	3.2kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2CR-RTCS
RCP2CR-RTCSL

クリーン　本体幅 70 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR – [ ] – I – 20P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTCS 330度回転仕様 RTCSL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	330 330度回転（RTCS専用） 360 360度多回転（RTCSL専用）	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。
(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。

タイプ別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	**NM**	7-410	–
シャフトアダプター	**SA**	7-410	–
テーブルアダプター	**TA**	7-412	–

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7-747ページをご参照ください。

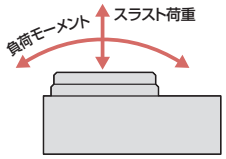
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/30	1/45
最大トルク(N·m)		0.24	0.36
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	400	266
	定格加減速度(G)	0.2	0.2
	最高加減速度(G)	0.2	0.2
クリーンルーム仕様	バキューム量　(NL/min)	10	
ブレーキ	ブレーキ仕様	–	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	–	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

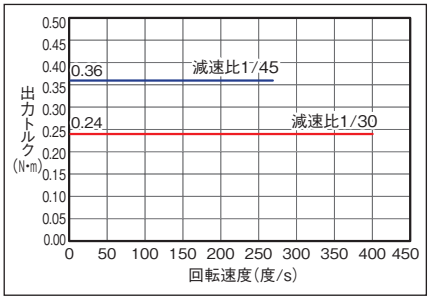
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		30N
許容負荷モーメント		3.6N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg·m²
	減速比 1/45	0.0035kg·m²
クリーン度		クラス10(0.1 μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

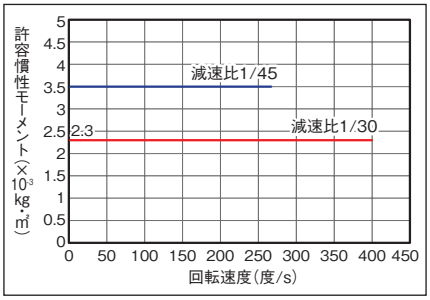


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

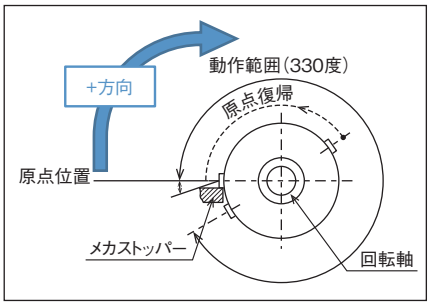


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



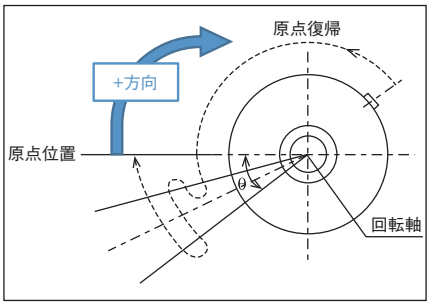
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

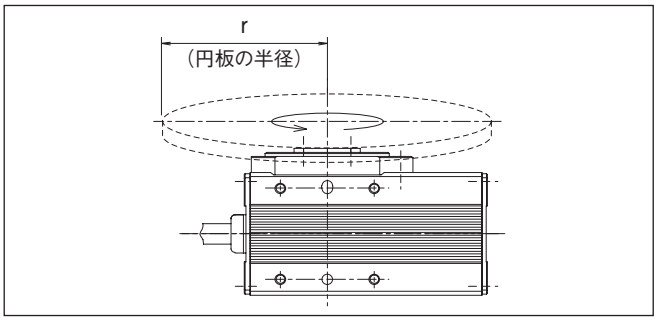
■360度多回転仕様

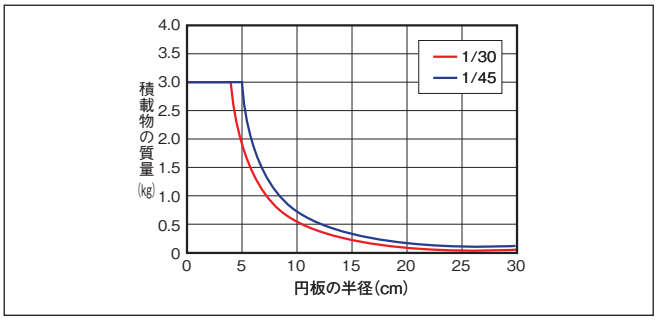


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

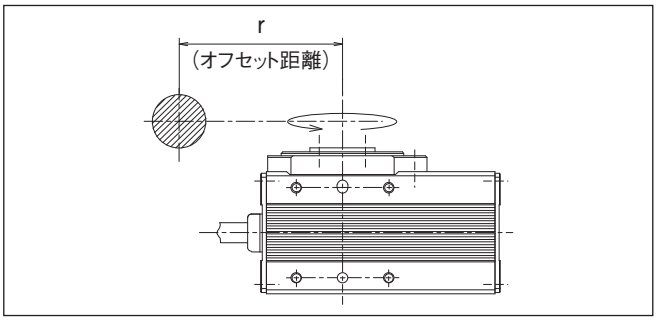
積載物形状と質量の目安

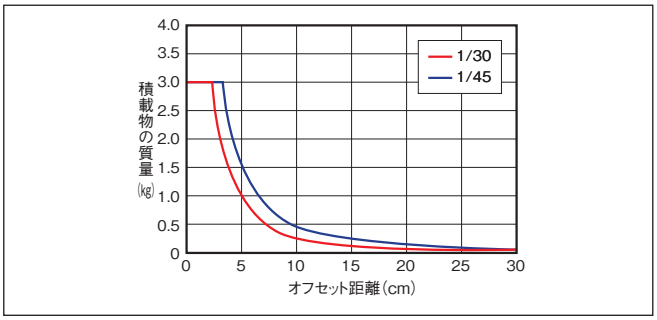
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

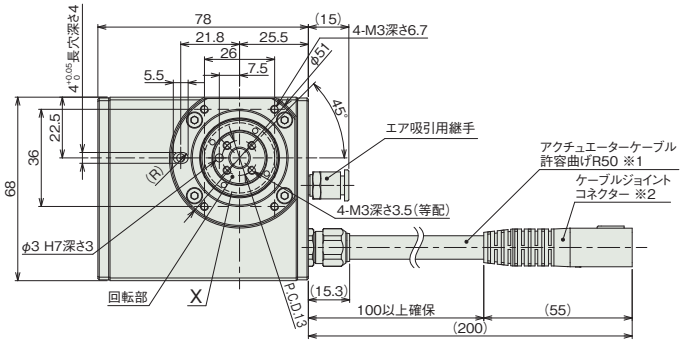


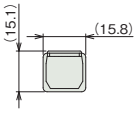


寸法図

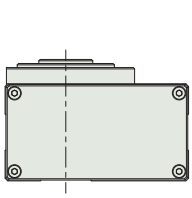
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

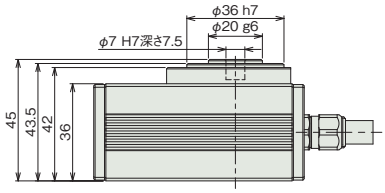
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。

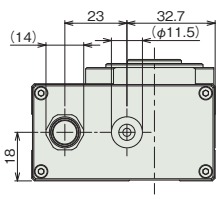


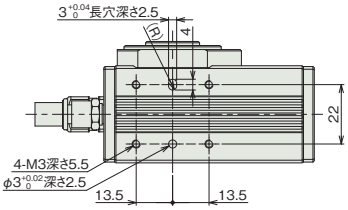


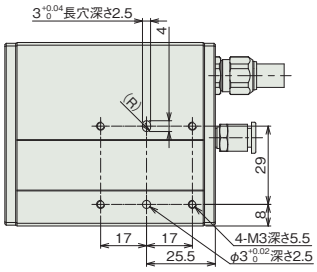
モーター・エンコーダーケーブル接続部

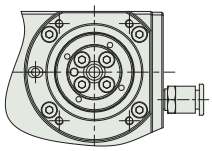


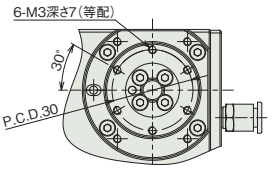


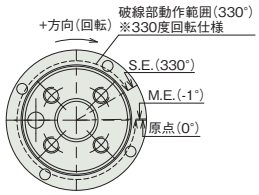




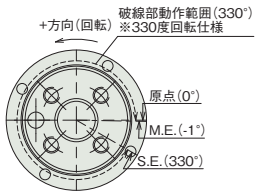




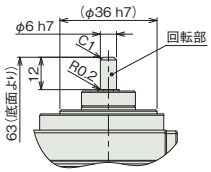




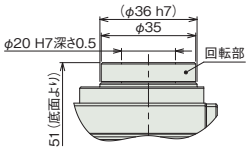
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目	内容
質量	0.54kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

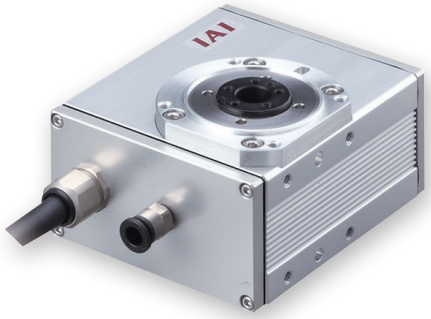
RCP2CR-RTC
RCP2CR-RTCL

クリーン　本体幅 80 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR – [ ] – I – 28P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTC 330度回転仕様 RTCL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTC専用) 360 360度多回転 (RTCL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。。

(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。

(4) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。

(5) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。

(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。

タイプ別価格表(標準価格)

タイプ	揺動角度(度)	標準価格
RTC	330	–
RTCL	360	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	7-407	–
逆回転仕様	NM	7-410	–
シャフトアダプター	SA	7-410	–
テーブルアダプター	TA	7-412	–

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7-747ページをご参照ください。

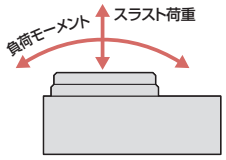
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/20	1/30
最大トルク(N·m)		1.1	1.7
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	600	400
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	15	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	0.4	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

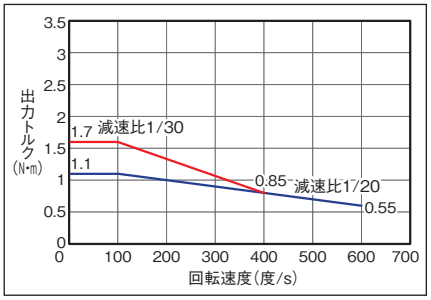
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		50N
許容負荷モーメント		3.9N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg·m²
	減速比 1/30	0.015kg·m²
クリーン度		クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

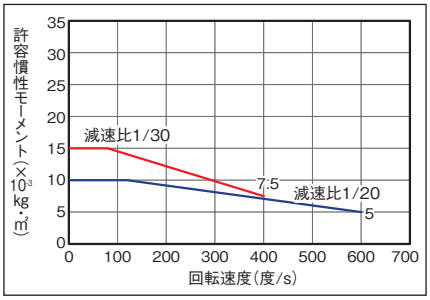


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

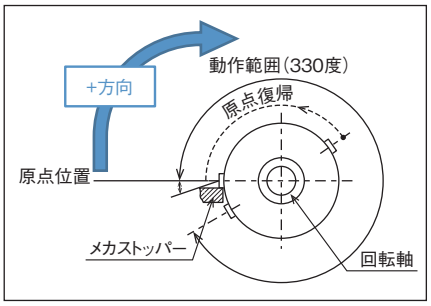


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



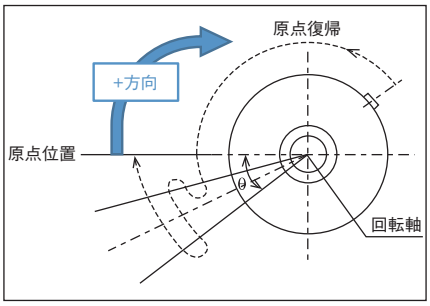
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

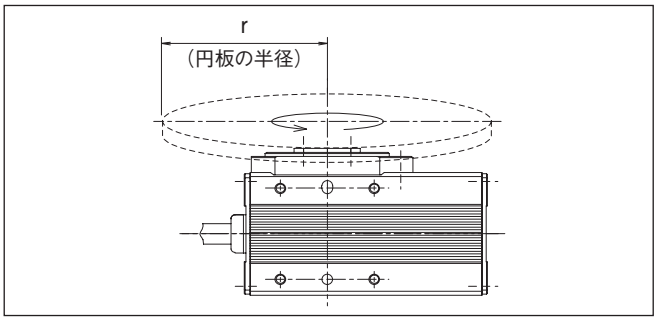
■360度多回転仕様

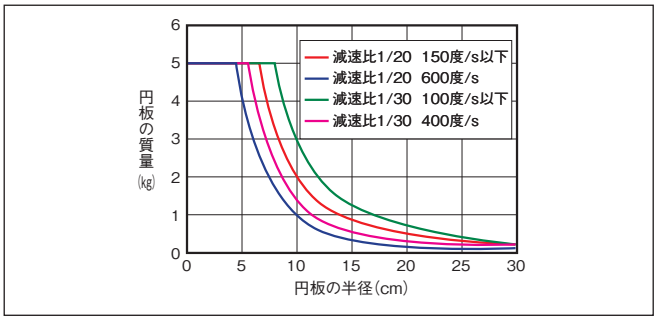


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

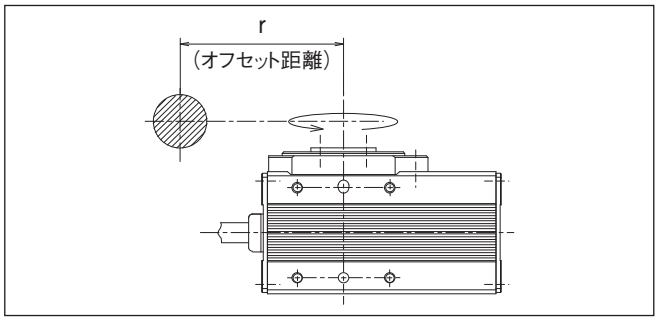
積載物形状と質量の目安

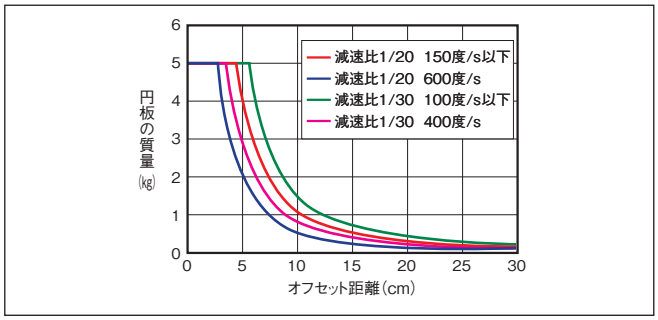
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

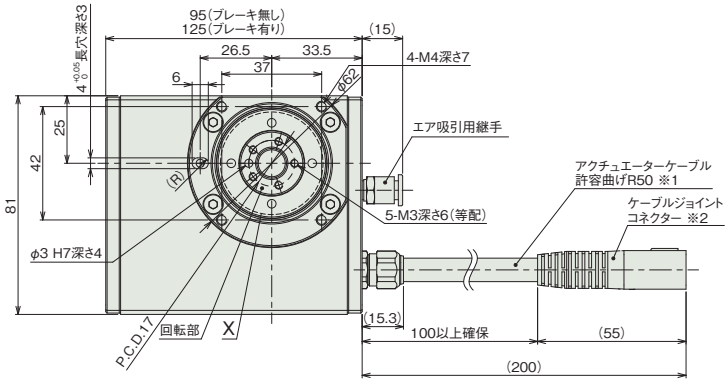


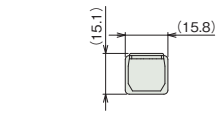


寸法図

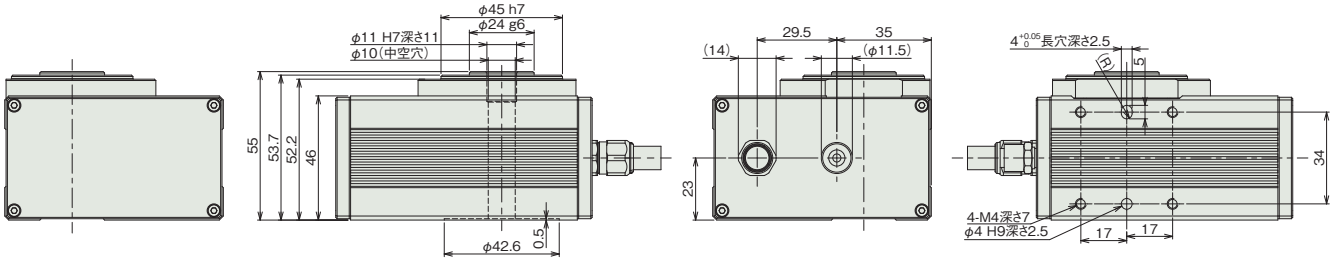
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

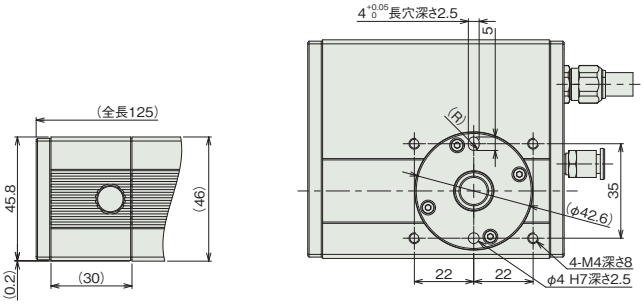
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



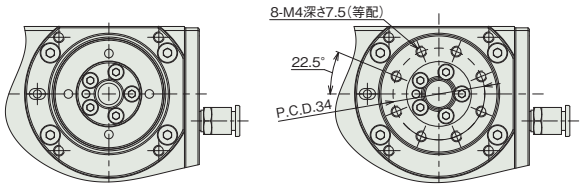


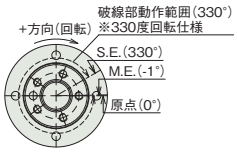
モーター・エンコーダーケーブル接続部



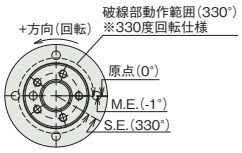


ブレーキ仕様

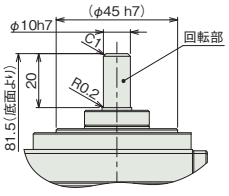




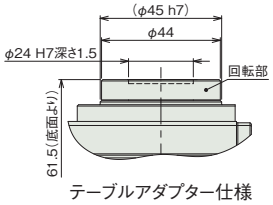
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	1.04kg
	ブレーキ有り	1.42kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2CR-RTCB
RCP2CR-RTCBL

クリーン　本体幅 110 mm　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2CR – [ ] – I – 35P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTCB 330度回転仕様 RTCBL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTCB専用) 360 360度多回転 (RTCBL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。
(4) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
(5) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-407	–
逆回転仕様	**NM**	7-410	–
シャフトアダプター	**SA**	7-410	–
テーブルアダプター	**TA**	7-412	–

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7-747ページをご参照ください。

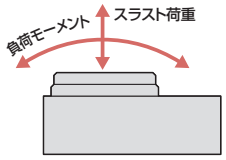
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/20	1/30
最大トルク(N·m)		3.0	4.6
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	600	400
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
クリーンルーム仕様	パキューム量 (NL/min)	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	2.9	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

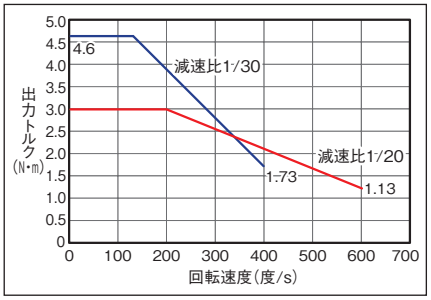
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		200N
許容負荷モーメント		17.7N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg·m²
	減速比 1/30	0.03kg·m²
クリーン度		クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644－1規格)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		–
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

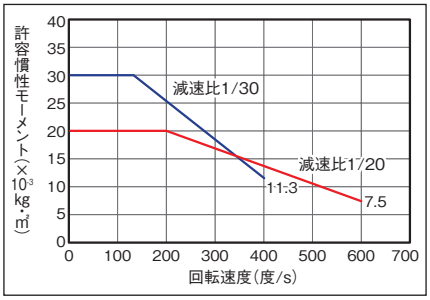


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

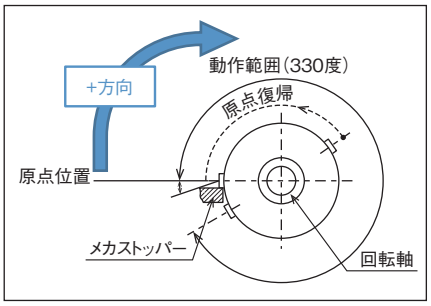


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



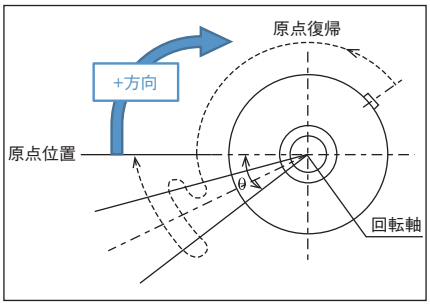
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

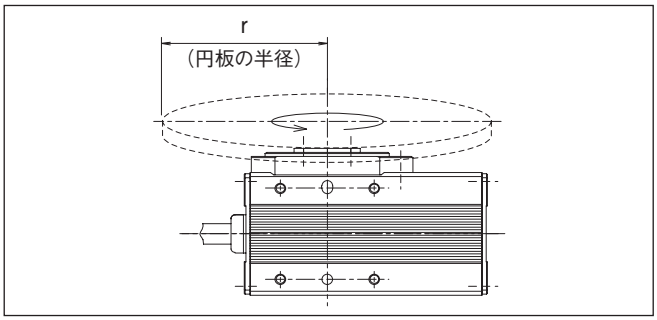
■360度多回転仕様

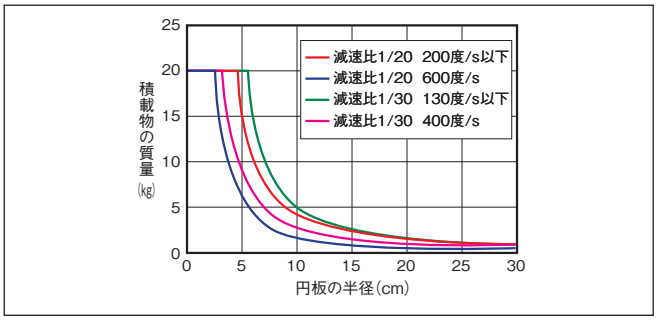


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

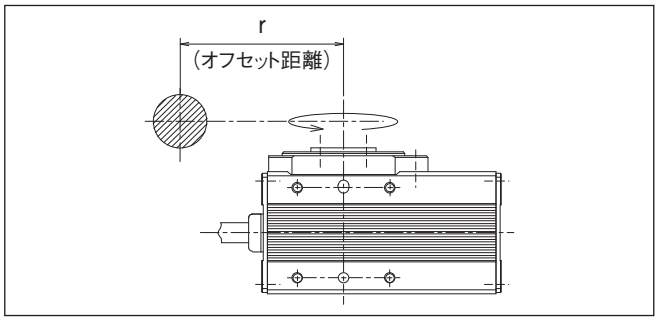
積載物形状と質量の目安

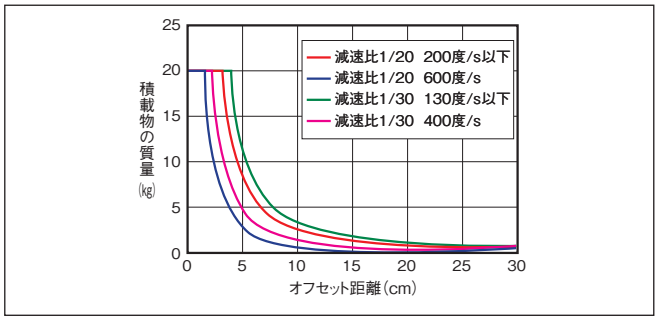
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

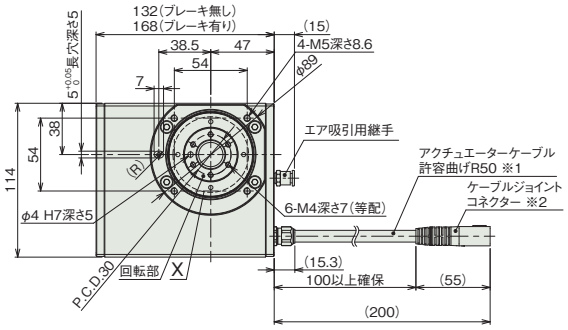


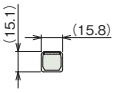


寸法図

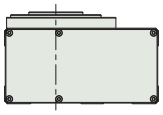
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

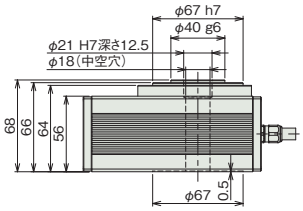
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。

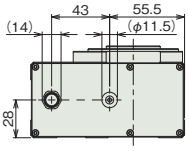


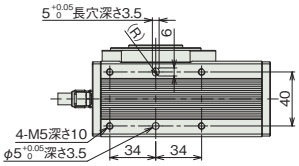


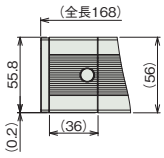
モーター・エンコーダーケーブル接続部



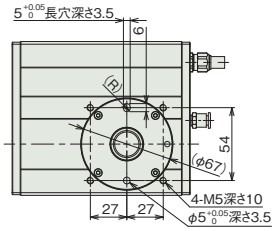


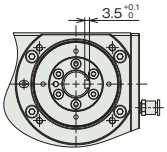


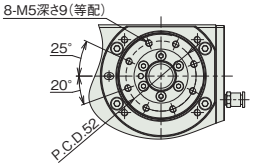


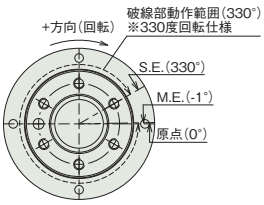


ブレーキ仕様

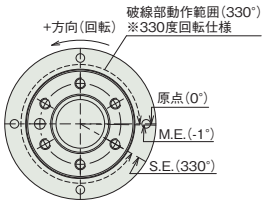




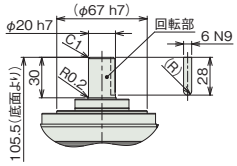




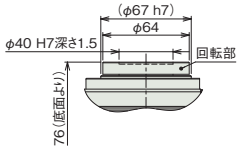
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	2.4kg
	ブレーキ有り	3.1kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

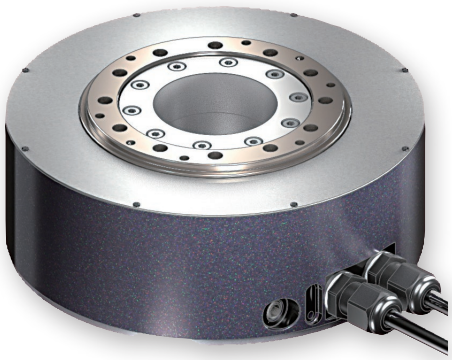
DDACR-LT18C□A

クリーン

■型式項目

DDACR - LT18C □ A - □ - 200 - 360 - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	S 標準(17bit) P 高分解能(20bit)	AI インデックスアブソタイプ AM 多回転アブソタイプ	200 200W	360 360度	T2 SCON XSEL 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

タイプ別価格表(標準価格)

型　式	標準価格
DDACR-LT18CSA	–
DDACR-LT18CPA	–

オプション価格表(標準価格)

名　称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル下側取出し(注1、2)	**A0**	7-407	–
ケーブル側面取出し(注1)	**A1**	7-407	–
フランジ(注1)	**FL**	7-408	–

(注1) ケーブル下側取出し(A0)とフランジ(FL)の併用はできません。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注)　ロボットケーブルです。

選定上の注意

(1) 定格回転数で 1 日 8 時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が 5 年となる負荷です。
(2) パルス列制御時と MECHATROLINK- Ⅲ /EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアブソタイプを使用できません。
(3) インデックスアブソタイプで XSEL(2) を使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-318 ページをご参照ください。
(5) 最適な運転を行うため、初回立上げ時は積載する負荷イナーシャに応じたゲインパラメーターの調整が必要です。詳細は DDACR の取扱説明書 (MJ3756) をご参照ください。
(6) 選定方法は 7-65 ページをご覧ください。
(7) 動作タイプや回生抵抗必要数、最大接続軸数などの注意事項があります。詳細は 6-42 をご参照ください。

メインスペック

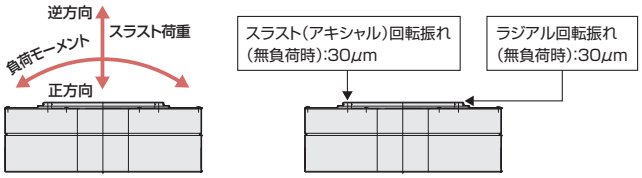
項目		内容
定格トルク(N·m)(注3)		8.4
瞬時最大トルク(N·m)		25.2
速度/加減速度(注4)	定格速度(度/s)	1080
	最高速度(度/s)	1800
	最高加速減度(G)	9.99
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	35
動作範囲	インデックスタイプ(度)	0~359.99
	多回転アブソタイプ(度)(注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付け時の特性です。詳細は1-318ページをご参照ください。
(注4) 1G≒9807度/s²
(注5) SCON(2)と高分解能タイプ(20bit)を接続した場合は±2520となります。

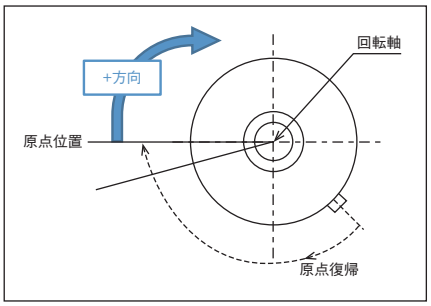
項目		内容
駆動方式		ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit	±19.8秒(±0.0055度)
	20bit	±3.7秒(±0.00103度)
割出し精度(注6)	17bit	±45秒(±0.01249度)
	20bit	±30秒(±0.00833度)
原点復帰方式		エンコーダー原点検出方式
原点復帰精度	17bit	±19.8秒(±0.0055度)
	20bit	±3.7秒(±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒(0.011度)以下
	20bit	7.4秒(0.00206度)以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント		80N·m
ロータイナーシャ		0.0043kg·m²
許容慣性モーメント		0.6kg·m²
ラジアル回転振れ		0.03mm
スラスト回転振れ		0.03mm
ベース材質		アルミ　側面塗装
クリーン度		クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP40
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター出力		200W
エンコーダー種類		アブソリュート
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注6) 割出し精度はSCON(2)/RCON-SCと接続した場合に対応します。

■ロータリータイプモーメント方向と出力軸の振れ



原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。
原点位置を検出し、停止します。

コントローラー別　動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラーによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラーで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラー種類	SCON2・SCON				RCON				RSEL				XSEL2・XSEL-RA/SA			
動作タイプ	インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ	
分解能	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度	±2520度	0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度(注8)		上記動作範囲内	
無限回転動作(注7)	可		不可		可		—		可		—		可(注9)		不可	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要	
アブソリュートバッテリー	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要	
パルス列制御	不可		可		不可		—		不可		—		不可			
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可			
補間動作	不可				不可		—		可		—		可			
シンクロ動作	不可				不可		—		不可		—		不可		可	

(注7) 無限回転動作の詳細は7-64をご参照ください。
(注8) XSEL(2)のインデックスアブソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
(注9) インデックスアブソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSEL(2)の1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限(kg・m²)	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
負荷イナーシャ上限(kg・m²)	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	
45度移動時間(s)	0.09	0.1	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.7	0.87	1.11	
90度移動時間(s)	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.2	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23	
180度移動時間(s)	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.6	0.89	1.01	1.22	1.42	
270度移動時間(s)	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1	1.14	1.36	1.68	

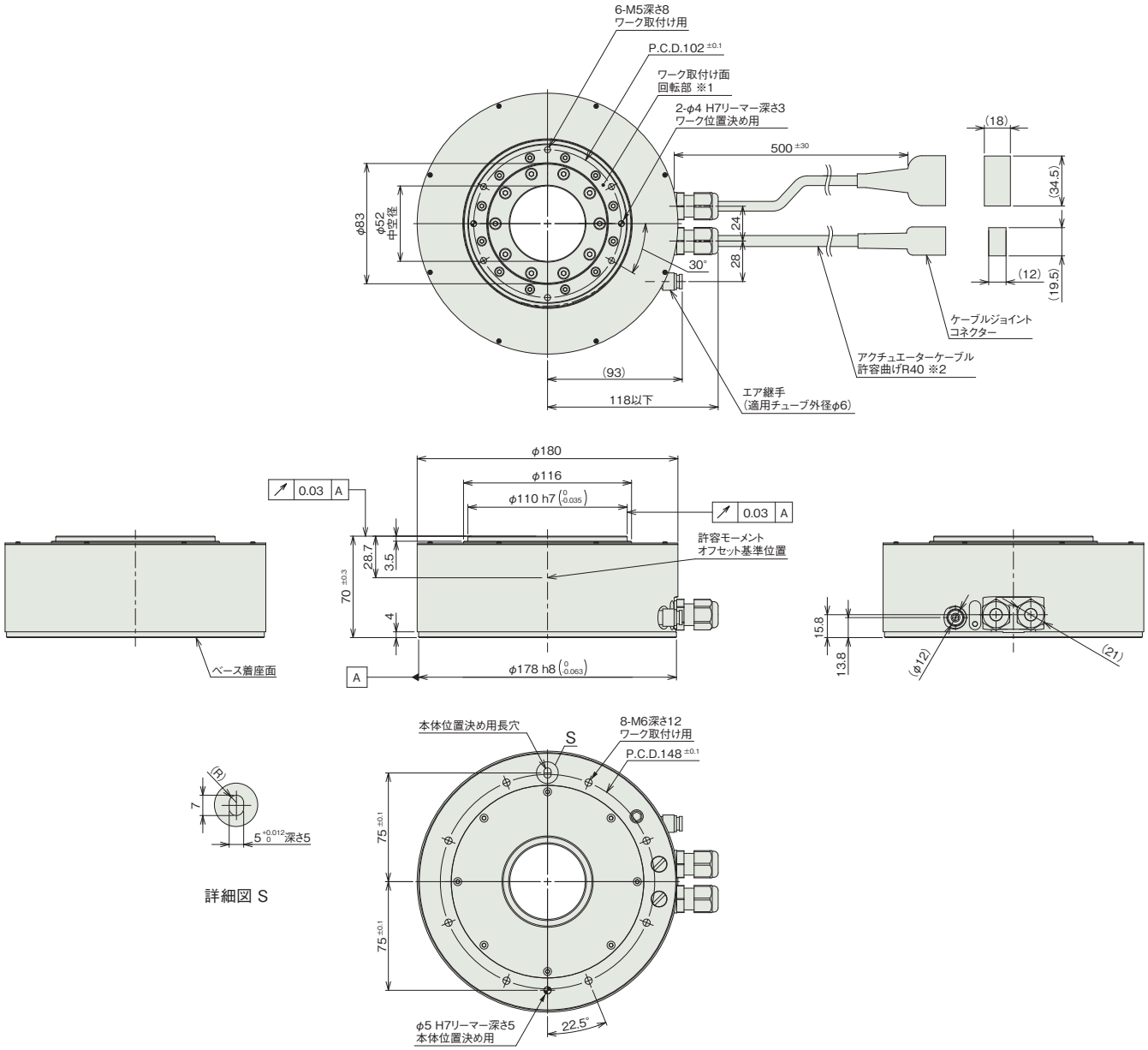
(注)　表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
(注)　表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。(速度：最高速度、加減速度：負荷イナーシャによる推奨加減速度、負荷：各負荷イナーシャの下限)

寸法図

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

■ケーブル側面取出し（オプション記号A1）

※1 ワーク取付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。

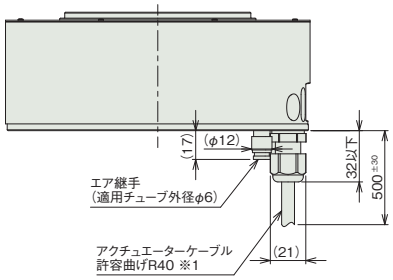


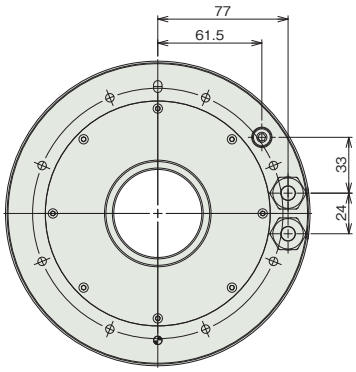
■質量

項目	内容
質量	5.8kg

■ケーブル下側取出し（オプション記号A0）

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。





適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	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) コントローラー選定上の注意点は6-42ページをご確認ください。
(注) 多回転アブソ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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。
(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。

DDACR-LH18C□A

クリーン

■型式項目

DDACR - LH18C □ A - □ - 600 - 360 - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	S 標準(17bit) P 高分解能(20bit)	AI インデックスアブソタイプ AM 多回転アブソタイプ	600 600W	360 360度	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

タイプ別価格表(標準価格)

型　式	標準価格
DDACR-LH18CSA	–
DDACR-LH18CPA	–

オプション価格表(標準価格)

名　称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル下側取出し(注1、2)	**A0**	7-407	–
ケーブル側面取出し(注2)	**A1**	7-407	–
フランジ(注1)	**FL**	7-408	–

(注1) ケーブル下側取出し(A0)とフランジ(FL)の併用はできません。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注)　ロボットケーブルです。

選定上の注意

(1) 定格回転数で 1 日 8 時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が 5 年となる負荷です。
(2) パルス列制御時と MECHATROLINK- Ⅲ /EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアブソタイプを使用できません。
(3) インデックスアブソタイプで XSEL(2) を使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-318 ページをご参照ください。
(5) 最適な運転を行うため、初回立上げ時は積載する負荷イナーシャに応じたゲインパラメーターの調整が必要です。詳細は DDACR の取扱説明書 (MJ3756) をご参照ください。
(6) 選定方法は 7-65 ページをご覧ください。
(7) 動作タイプや回生抵抗必要数、最大接続軸数などの注意事項があります。詳細は 6-42 をご参照ください。

メインスペック

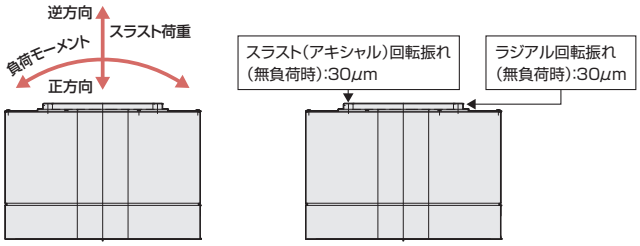
項目		内容
定格トルク(N·m) (注3)		25
瞬時最大トルク(N·m)		75
速度/加減速度 (注4)	定格速度(度/s)	800
	最高速度(度/s)	1440
	最高加速減度(G)	9.99
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	35
動作範囲	インデックスタイプ(度)	0~359.99
	多回転アブソタイプ(度) (注5)	±9999

(注3) 弊社定格放熱板に取付け時の特性です。詳細は1-318ページをご参照ください。
(注4) 1G≒9807度/s²
(注5) SCON(2)と高分解能タイプ(20bit)を接続した場合は±2520となります。

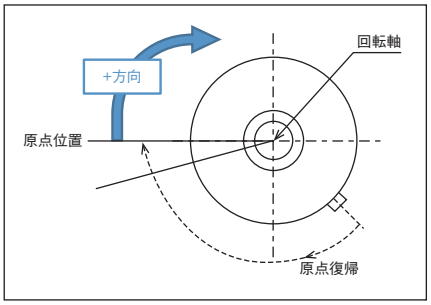
項目		内容
駆動方式		ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit	±19.8秒(±0.0055度)
	20bit	±3.7秒(±0.00103度)
割出し精度(注6)	17bit	±45秒(±0.01249度)
	20bit	±30秒(±0.00833度)
原点復帰方式		エンコーダー原点検出方式
原点復帰精度	17bit	±19.8秒(±0.0055度)
	20bit	±3.7秒(±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒(0.011度)以下
	20bit	7.4秒(0.00206度)以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント		80N·m
ロータイナーシャ		0.0092kg·m²
許容慣性モーメント		1.8kg·m²
ラジアル回転振れ		0.03mm
スラスト回転振れ		0.03mm
ベース材質		アルミ　側面塗装
クリーン度		クラス10(0.1μm、Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO 14644−1規格)
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP40
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター出力		600W
エンコーダー種類		アブソリュート
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注6) 割出し精度はSCON(2)/RCON-SCと接続した場合に対応します。

■ロータリータイプモーメント方向と出力軸の振れ



原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。
原点位置を検出し、停止します。

コントローラー別　動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラーによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラーで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラー種類	SCON2・SCON				RCON				RSEL				XSEL2・XSEL-RA/SA			
動作タイプ	インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ	
分解能	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)
最大動作範囲	0~359.999度		±9999度	±2520度	0~359.999度		—		0~359.999度		—		0~359.999度		±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度(注8)		上記動作範囲内	
無限回転動作(注7)	可		不可		可		—		可		—		可(注9)		不可	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要	
アブソリュートバッテリー	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要	
パルス列制御	不可		可		不可		—		不可		—		不可			
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可			
補間動作	不可				不可		—		可		—		可			
シンクロ動作	不可				不可		—		不可		—		不可		可	

(注7) 無限回転動作の詳細は7-64をご参照ください。
(注8) XSEL(2)のインデックスアブソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
(注9) インデックスアブソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSEL(2)の1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限(kg·m²)	0	0.005	0.01	0.02	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4
負荷イナーシャ上限(kg·m²)	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間(s)	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間(s)	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間(s)	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間(s)	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

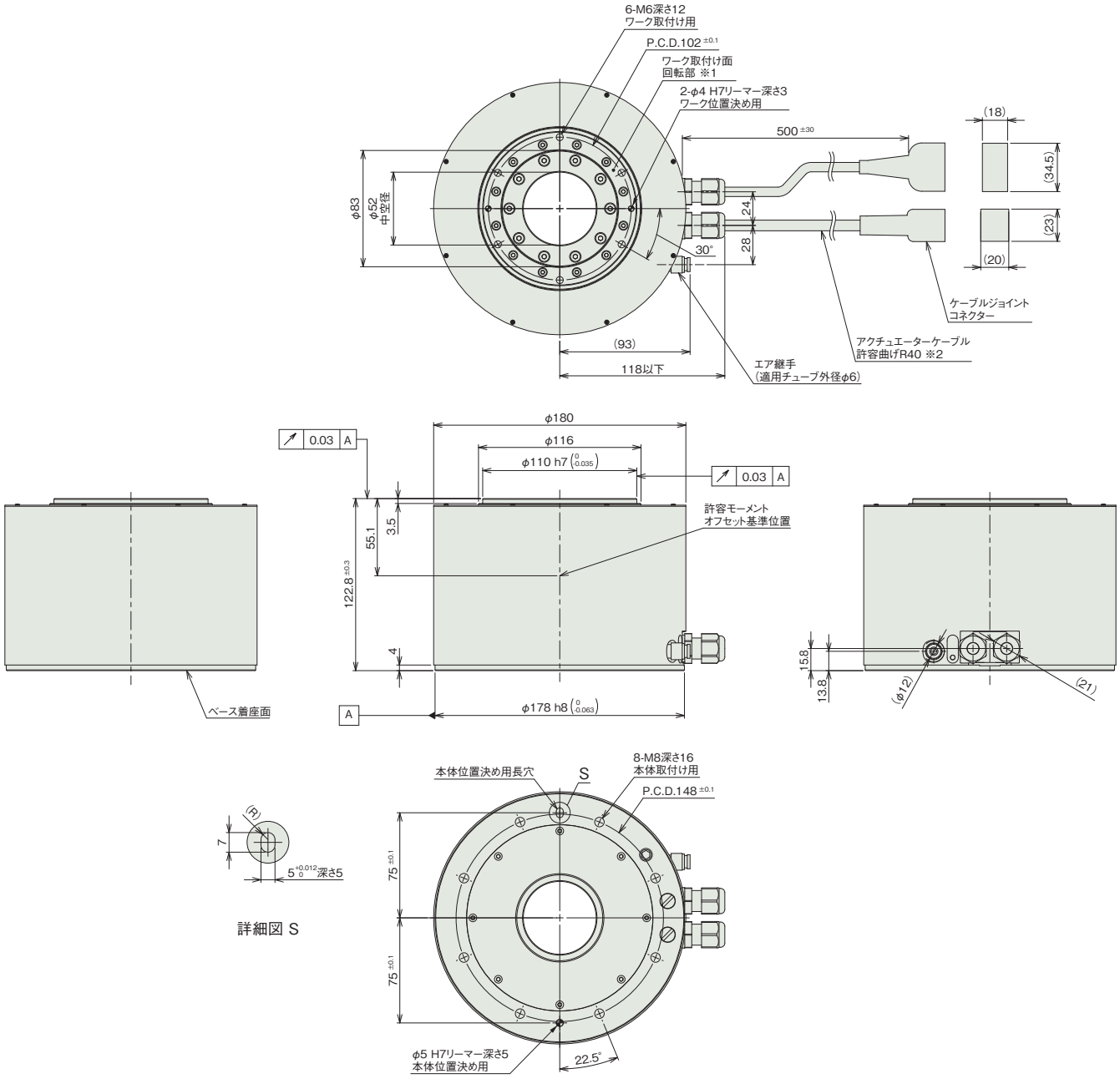
(注)　表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
(注)　表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。(速度：最高速度、加減速度：負荷イナーシャによる推奨加減速度、負荷：各負荷イナーシャの下限)

寸法図

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

■ケーブル側面取出し（オプション記号A1）

※1 ワーク取付け面回転部の上面図での位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



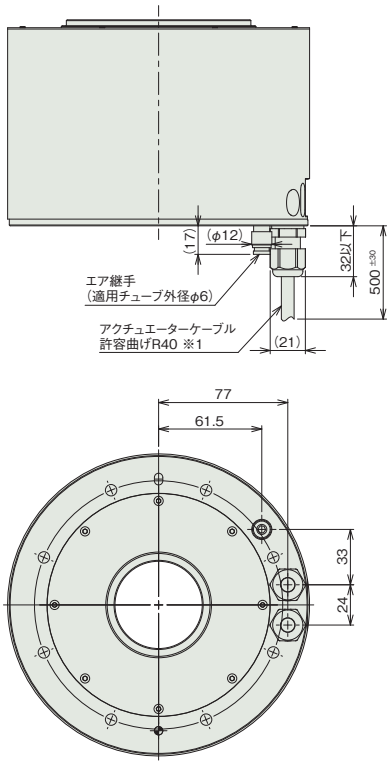
詳細図 S

■質量

項目	内容
質量	13kg

■ケーブル下側取出し（オプション記号A0）

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	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) コントローラー選定上の注意点は6-42ページをご確認ください。
(注) 多回転アブソ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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。
(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。

クリーン仕様

スカラロボット　IXP / IXA

パルスモーター			
IXP	パワーコンスカラ	IXP-3C3515/4C3515	7-365
		IXP-3C4515/4C4515	7-371
		IXP-3C5520/4C5520	7-377
		IXP-3C6520/4C6520	7-383



サーボモーター 200V			
IXA	高速	IXA-4NSC3015	7-389
		IXA-4NSC4518/4NSC4533	7-393
		IXA-4NSC6018/4NSC6033	7-399



IXP-3C3515
IXP-4C3515

クリーン　バッテリーレスアブソ　アーム長 350 mm

■型式項目

IXP – □ – C – 35 – 15 – WA – □ – P3 – □

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXP	3 3軸 4 4軸	C クリーン仕様	35 350mm	15 150mm	WA バッテリーレスアブソ仕様	N 無し　X□□ 長さ指定 P 1m　R□□ ロボットケーブル S 3m M 5m 下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL	下記オプション 価格表参照



（注） 写真は4軸仕様です。

価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	**VLL**	7-413	–
L字継手右側取出し	**VLR**	7-413	–

（注） 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-2**	7-414	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	IXP-3C3515	IXP-4C3515
		P3	P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–
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） 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様] モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 5）は 7-405 ページをご参照ください。
(2) 上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-414 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			3	
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2399	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	207	
		第2アーム(度/s)	342	
		上下軸(mm/s)	270	
		回転軸(度/s)	ー	1000
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
クリーンルーム仕様(注3)		吸引圧力 (kPa)	-3~-5	
アーム長(mm)			350	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	160	
		第2アーム	190	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127	
		第2アーム(度)	±127	
		上下軸(mm)	150	
		回転軸(度)	ー	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度(注4)	水平面内	±0.030 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	ー	±0.020 度
ユーザー配線		無し	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	1.4 N·m	1.4 N·m
	許容負荷モーメント	2.9 N·m	
クリーン度		クラス10 (0.5μm、Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644−1規格)	
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP30	
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注5)		75dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	ー	
	第2アーム	ー	
	上下軸	ー	
	回転軸	ー	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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.76秒
連続サイクルタイム	0.76秒

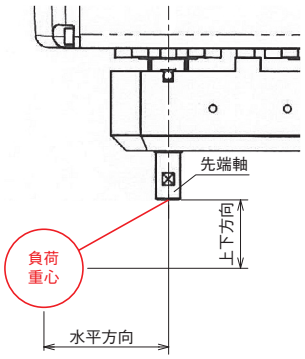
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg·m^2
4軸仕様	0.003kg·m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

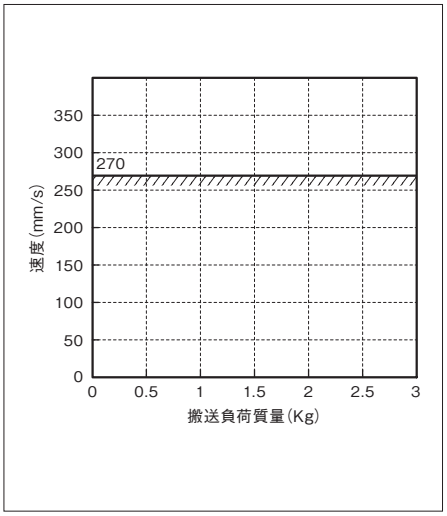
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

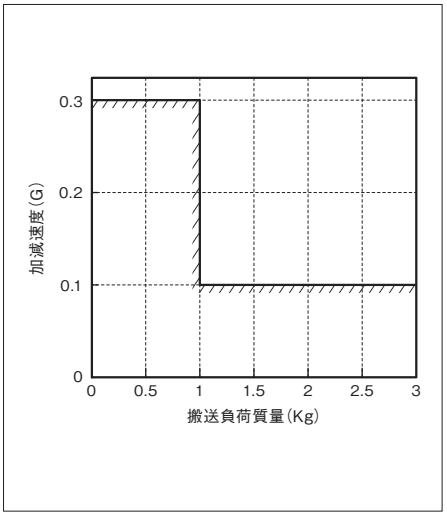
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

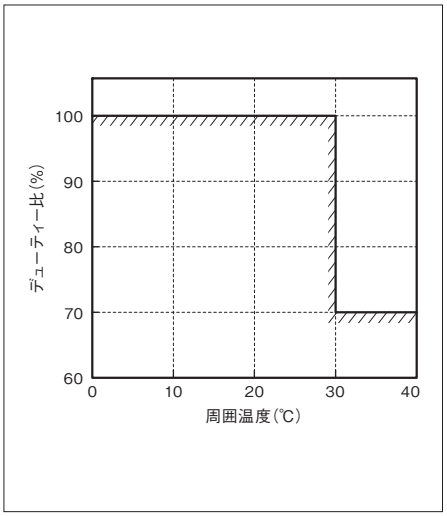




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。

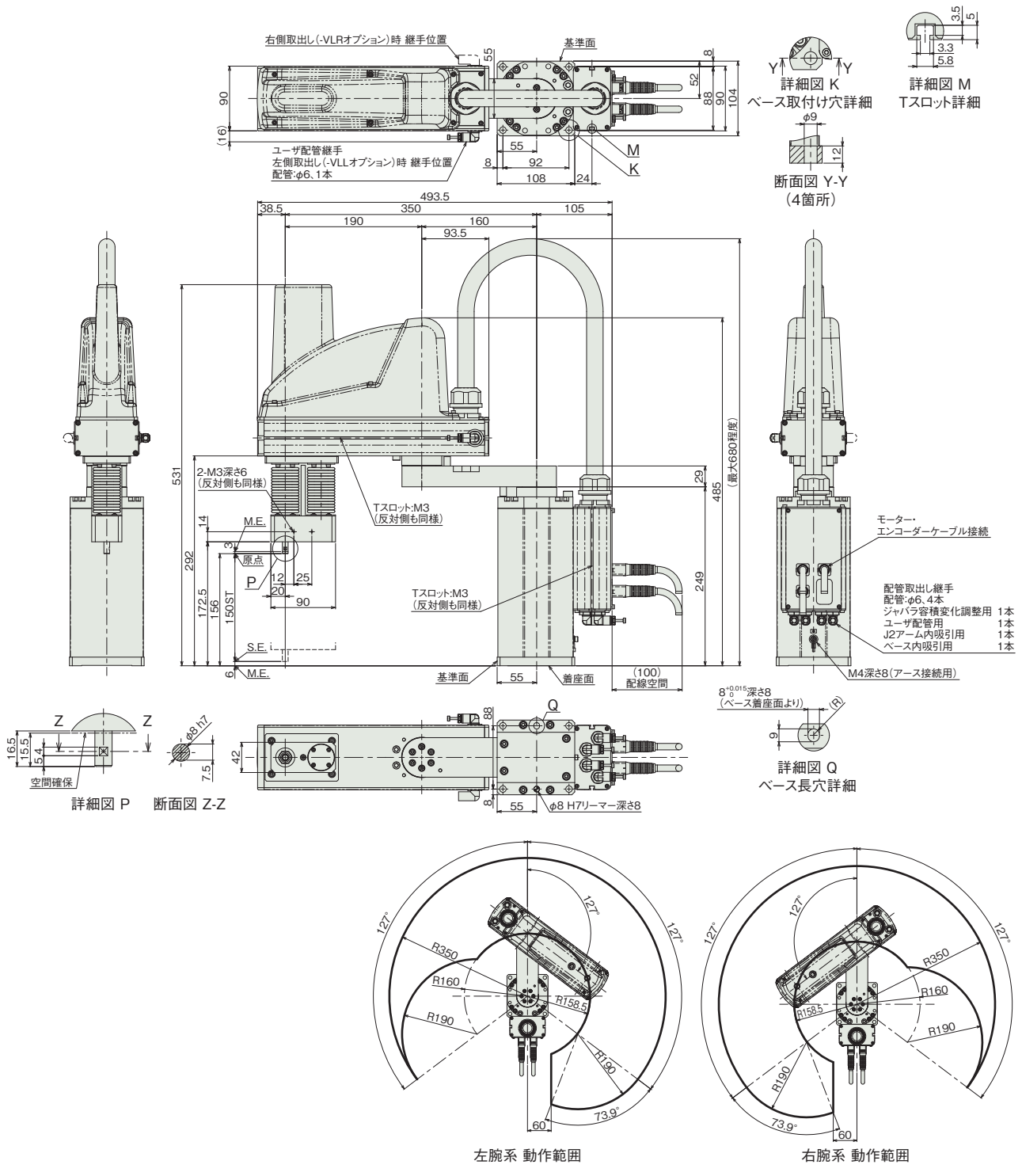


寸法図

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

■IXP-3C3515

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



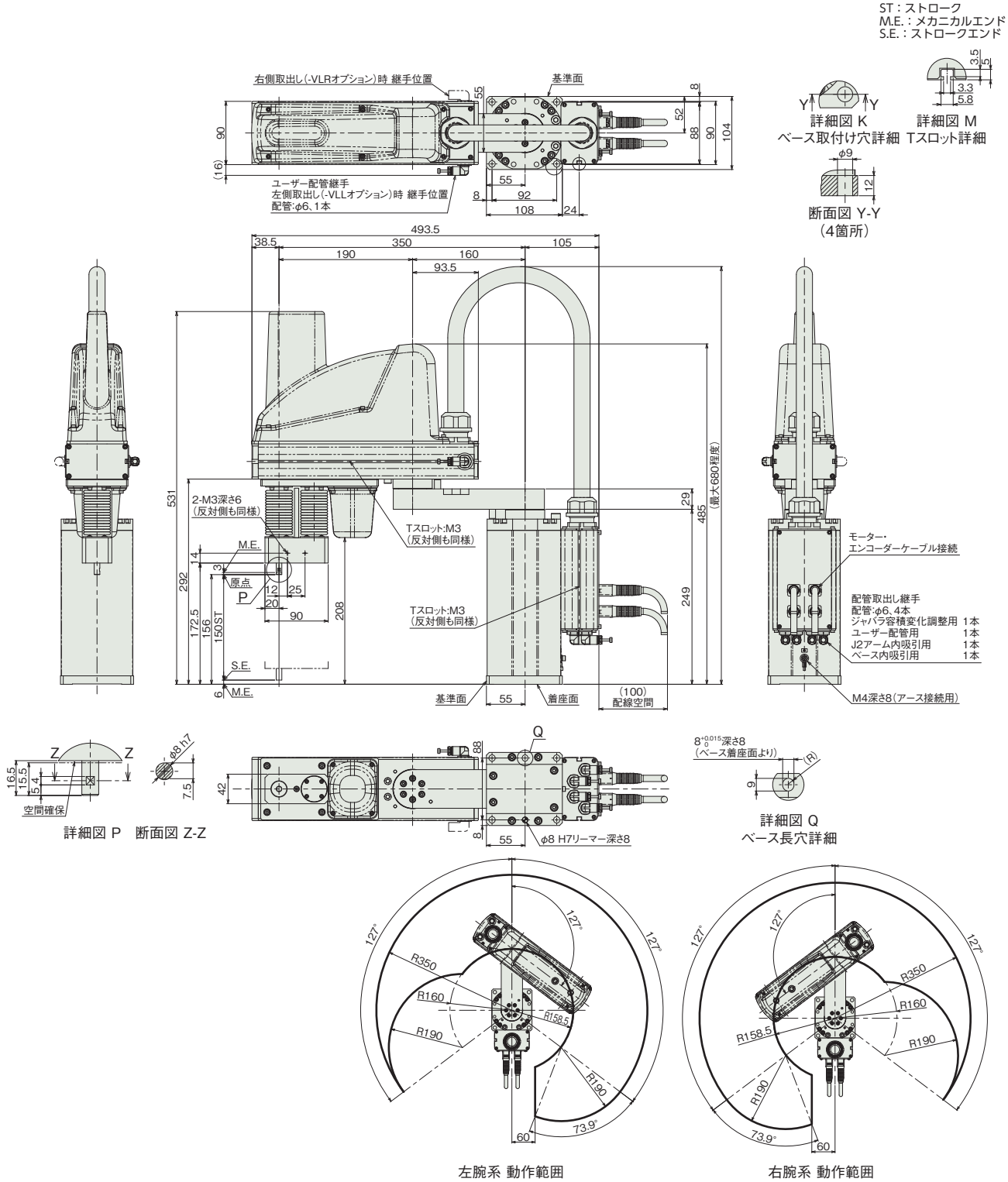
左腕系 動作範囲

右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	13.0kg

■IXP-4C3515



左腕系 動作範囲

右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	14.0kg

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(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。

IXP-3C4515
IXP-4C4515

クリーン　バッテリーレスアブソ　アーム長 450 mm

■型式項目

IXP - □ C 45 15 - WA - □ - P3 - □

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXP	3 3軸 4 4軸	C クリーン仕様	45 450mm	15 150mm	WA バッテリーレスアブソ仕様	N 無し / X□□ 長さ指定 P 1m / R□□ ロボットケーブル S 3m M 5m 下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL	下記オプション 価格表参照



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
L字継手左側取出し	**VLL**	7-413	–
L字継手右側取出し	**VLR**	7-413	–

(注) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-2**	7-414	–

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C4515	IXP-4C4515
		P3	P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–
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) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 7-405 ページをご参照ください。
(2) 上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-414 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			3	
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2194	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	135	
		第2アーム(度/s)	342	
		上下軸(mm/s)	270	
		回転軸(度/s)	ー	1000
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
クリーンルーム仕様(注3)		吸引圧力(kPa)	-3~-5	
アーム長(mm)			450	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	260	
		第2アーム	190	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127	
		第2アーム(度)	±127	
		上下軸(mm)	150	
		回転軸(度)	ー	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度(注4)	水平面内	±0.030 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	ー	±0.020 度
ユーザー配線		無し	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	1.4 N·m	1.4 N·m
	許容負荷モーメント	2.9 N·m	
クリーン度		クラス10 (0.5μm、Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644−1規格)	
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃　湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP30	
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注5)		75dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	ー	
	第2アーム	ー	
	上下軸	ー	
	回転軸	ー	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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.74秒
連続サイクルタイム	0.74秒

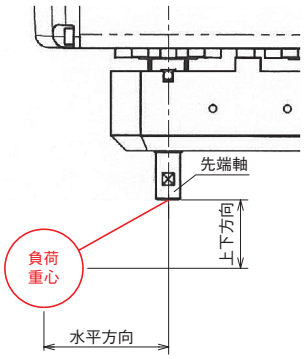
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.01kg·m^2
4軸仕様	0.003kg·m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

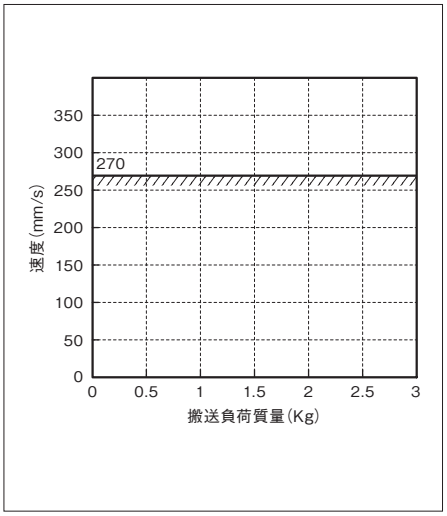
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

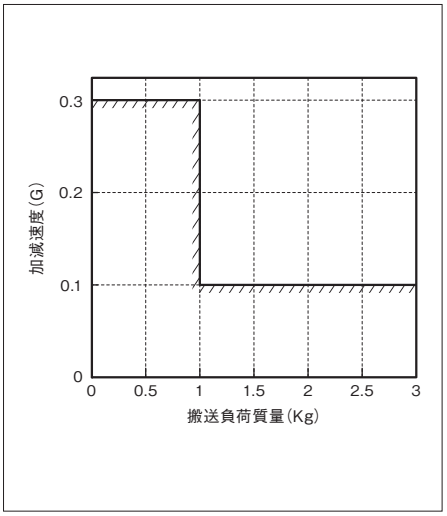
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

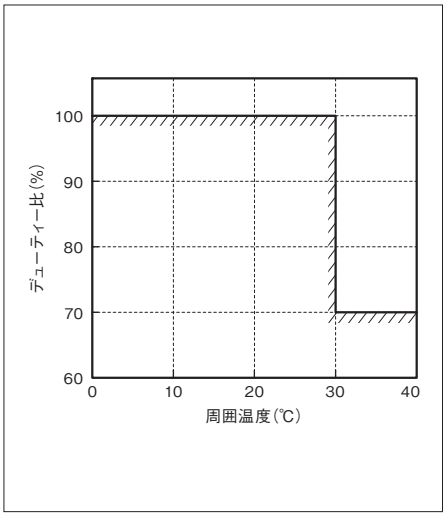




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。

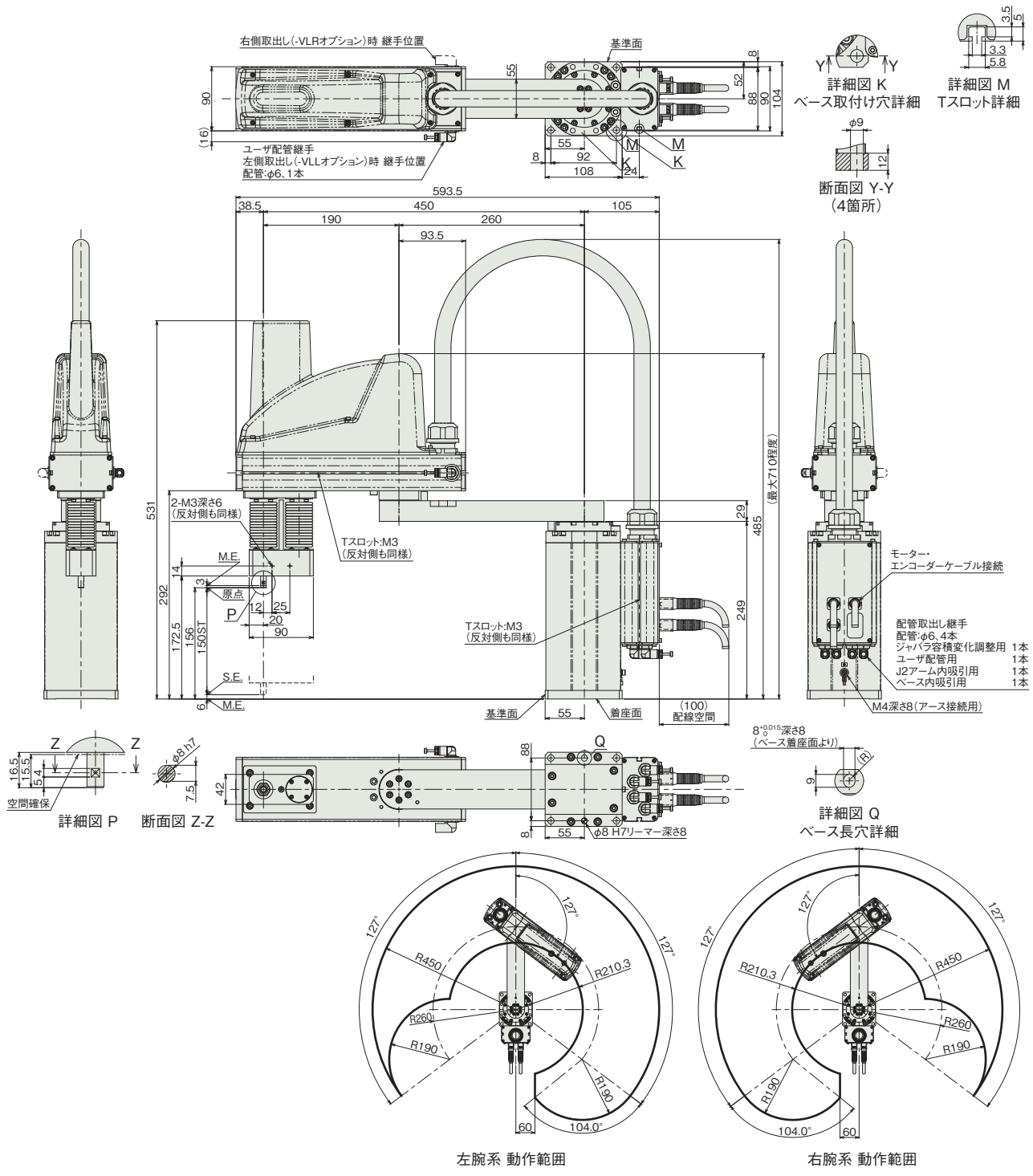


寸法図

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

■IXP-3C4515

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



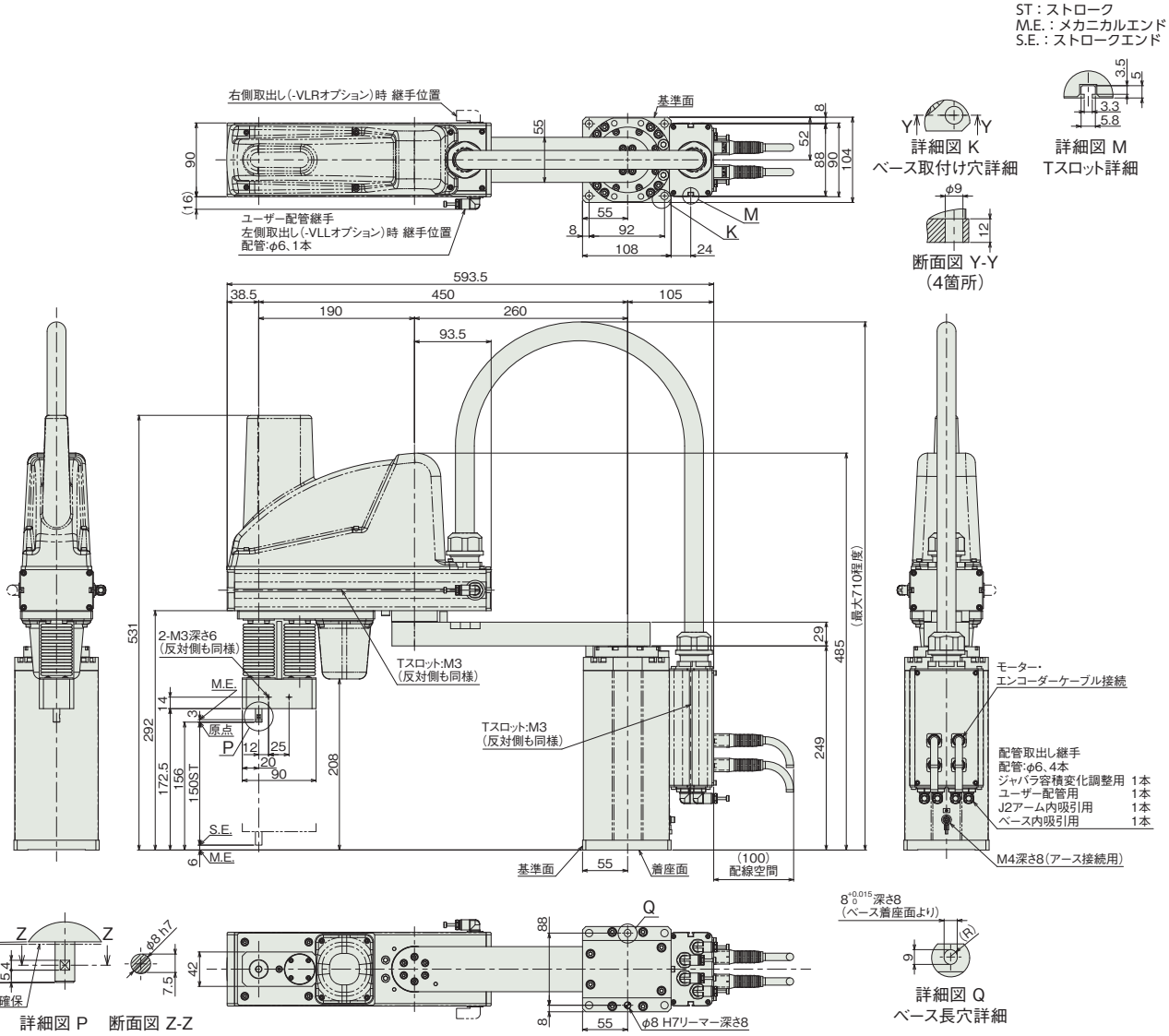
左腕系 動作範囲

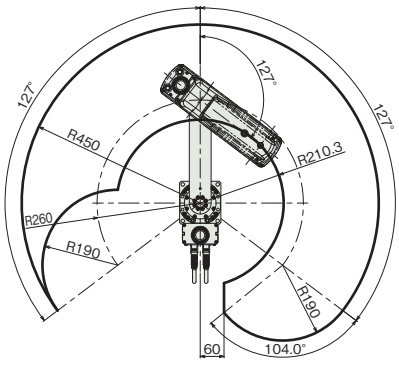
右腕系 動作範囲

■質量

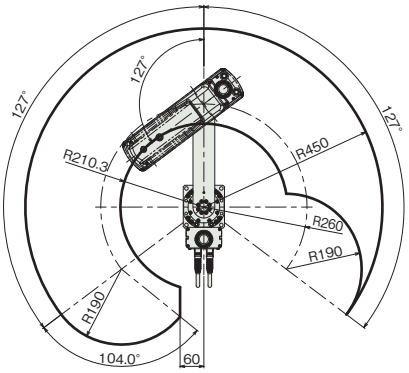
項目		内容
質量	3軸仕様	14.0kg

■IXP-4C4515





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	15.0kg

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(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。

IXP-3C5520
IXP-4C5520

クリーン　バッテリーレスアブソ　アーム長 550mm

■型式項目

IXP - □ C 55 20 - WA - □ - P3 - □

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXP	3 3軸 4 4軸	C クリーン仕様	55 550mm	20 200mm	WA バッテリーレスアブソ仕様	N 無し　X□□ 長さ指定 P 1m　R□□ ロボットケーブル S 3m M 5m　下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL	下記オプション 価格表参照



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(注6)	**B**	7-407	–
L字継手左側取出し(注7)	**VLL**	7-413	–
L字継手右側取出し(注7)	**VLR**	7-413	–

(注6) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注7) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-3**	7-414	–

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C5520 P3	IXP-4C5520 P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–
	R16(16m) ～ **R20**(20m)	–	–

(注) 下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

選定上の注意

(1) (注1) ～ (注5) は 7-405 ページをご参照ください。
(2) 搬送物が 4kg 以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 90N となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-414 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			6	
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2501	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	153	
		第2アーム(度/s)	204	
		上下軸(mm/s)	240	
		回転軸(度/s)	ー	700
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
クリーンルーム仕様(注3)	吸引圧力 (kPa)		-3~-5	
アーム長(mm)			550	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	260	
		第2アーム	290	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127	
		第2アーム(度)	±127	
		上下軸(mm)	200	
		回転軸(度)	ー	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度(注4)	水平面内	±0.040 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	ー	±0.020 度
ユーザー配線		無し	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	3.1 N·m	3.1 N·m
	許容負荷モーメント	9.4 N·m	
クリーン度		クラス10 (0.5μm、Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644−1規格)	
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃　湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP30	
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注5)		78dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	ー	
	第2アーム	ー	
	上下軸	ー	
	回転軸	ー	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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.79秒
連続サイクルタイム	0.79秒

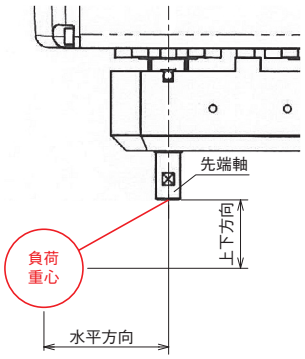
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.03kg·m^2
4軸仕様	0.01kg·m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

■加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

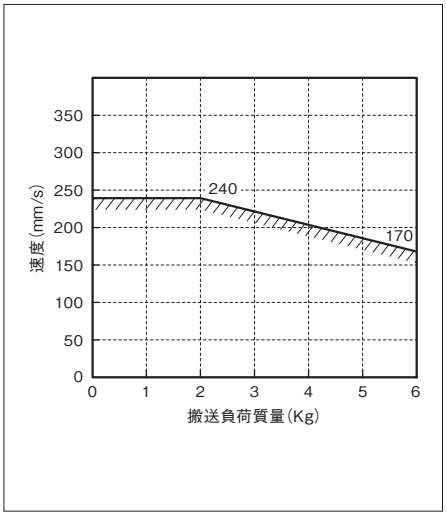
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

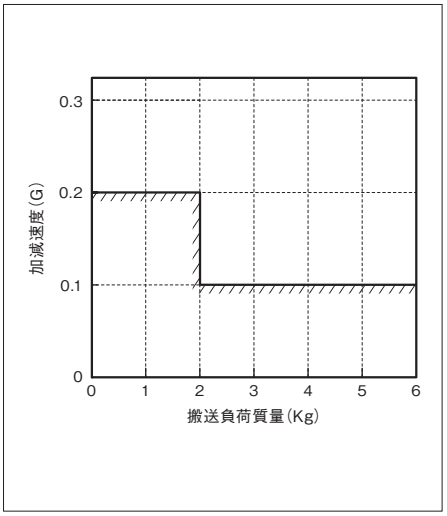
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

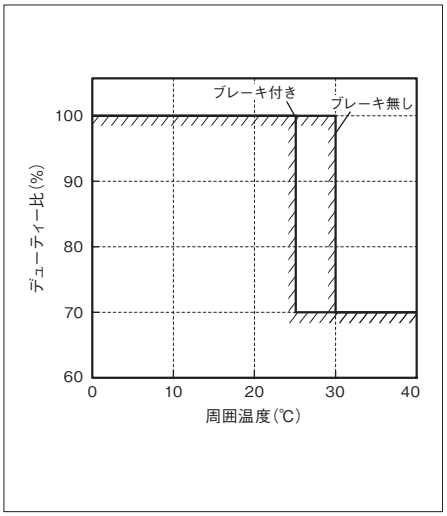




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。

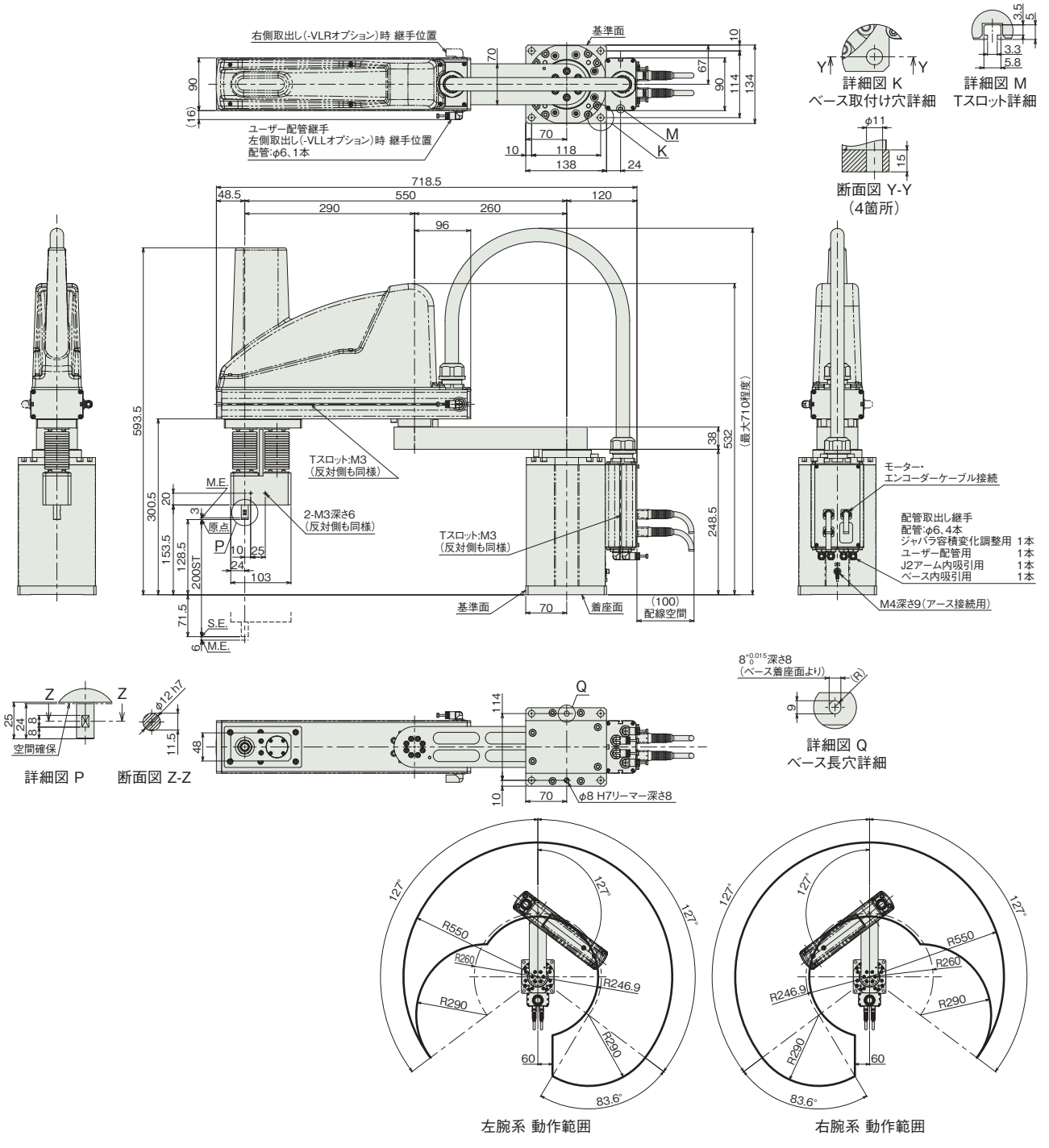


寸法図

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

■IXP-3C5520

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



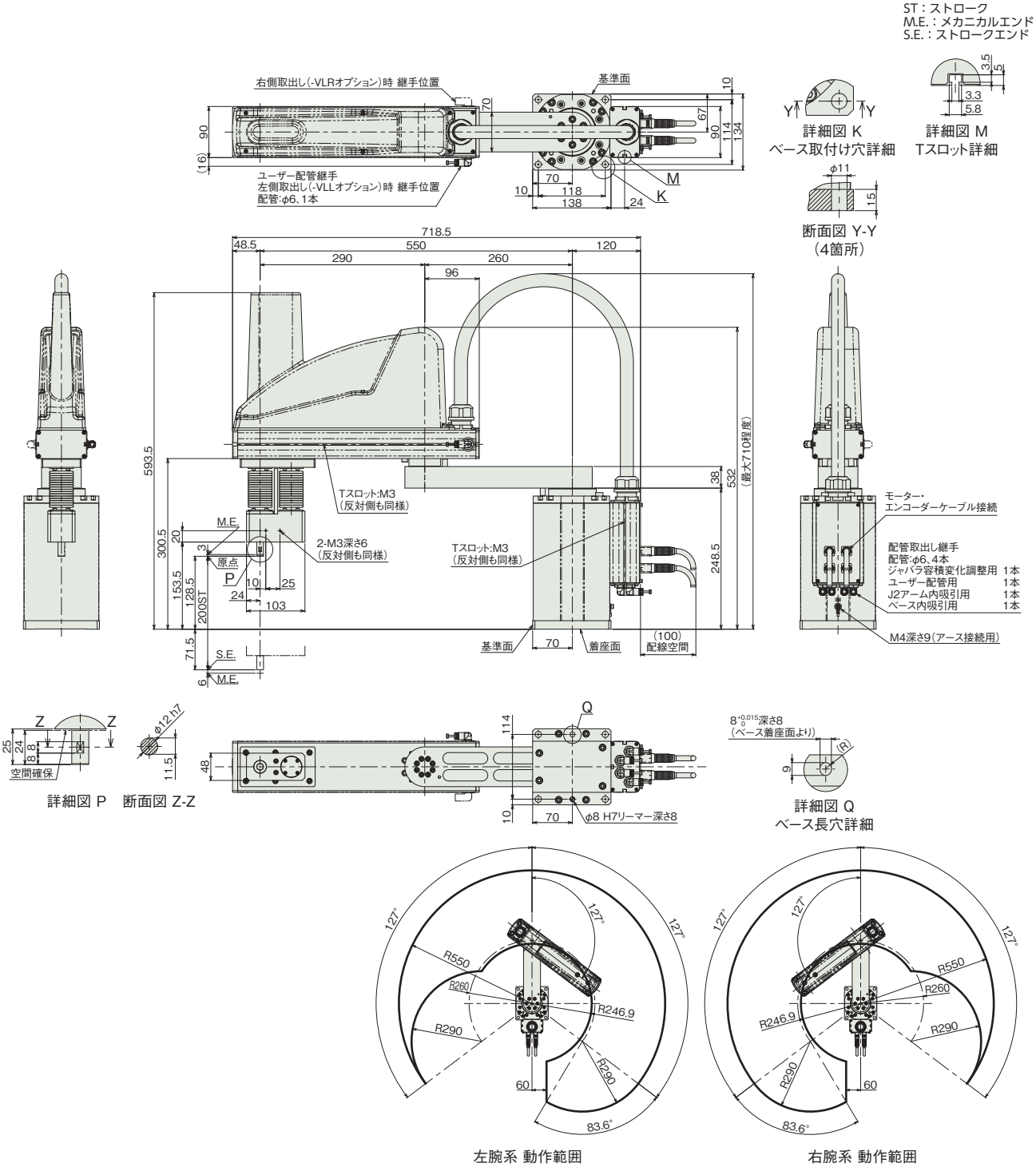
左腕系 動作範囲

右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	21.0kg

■IXP-4C5520



■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	23.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(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。

IXP-3C6520
IXP-4C6520

クリーン　バッテリーレスアブソ　アーム長 650 mm

■型式項目

IXP – [ ] – C – 65 – 20 – WA – [ ] – P3 – [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXP	3 3軸 4 4軸	C クリーン仕様	65 650mm	20 200mm	WA バッテリーレスアブソ仕様	N 無し　X□□ 長さ指定 P 1m　R□□ ロボットケーブル S 3m　下記ケーブル長 価格表参照 M 5m	P3 MSEL	下記オプション 価格表参照



(注)　写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ(注6)	**B**	7-407	–
L字継手左側取出し(注7)	**VLL**	7-413	–
L字継手右側取出し(注7)	**VLR**	7-413	–

(注6) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注7) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-3**	7-414	–

(注)　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	IXP-3C6520 P3	IXP-4C6520 P3
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	X16(16m) ～ **X20**(20m)	–	–
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)　下記ケーブルの合計金額となります。
[3軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：3本
[4軸仕様]モーター・エンコーダー一体型ケーブル：4本

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 7-405 ページをご参照ください。
(2) 搬送物が 4kg 以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 90N となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-414 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			6	
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2314	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	113	
		第2アーム(度/s)	180	
		上下軸(mm/s)	240	
		回転軸(度/s)	−	700
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
クリーンルーム仕様(注3)		吸引圧力 (kPa)	-3〜-5	
アーム長(mm)			650	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	360	
		第2アーム	290	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127	
		第2アーム(度)	±127	
		上下軸(mm)	200	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度(注4)	水平面内	±0.040 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	−	±0.020 度
ユーザー配線		無し	
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ1本 (最高使用圧力0.8MPa)	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	3.1 N·m	3.1 N·m
	許容負荷モーメント	9.4 N·m	
クリーン度		クラス10 (0.5μm、Fed.Std.209D) クラス3.5相当 (ISO 14644−1規格)	
使用周囲温度・湿度		温度0〜40℃ 湿度20〜85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP30	
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注5)		78dB以下	
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	−	
	第2アーム	−	
	上下軸	−	
	回転軸	−	−
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.93秒
連続サイクルタイム	0.93秒

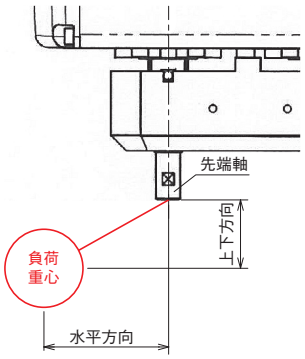
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.03kg·m^2
4軸仕様	0.01kg·m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

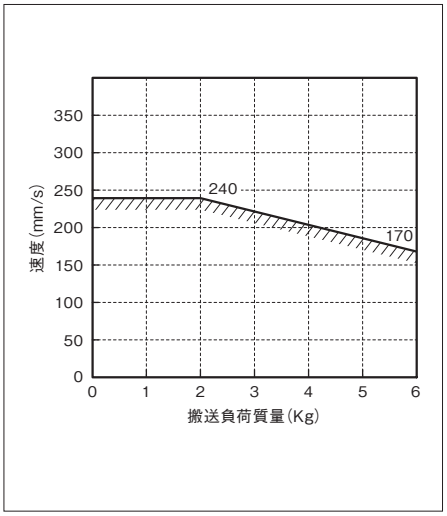
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

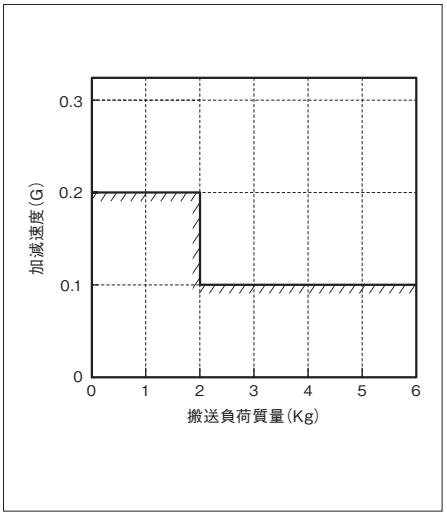
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

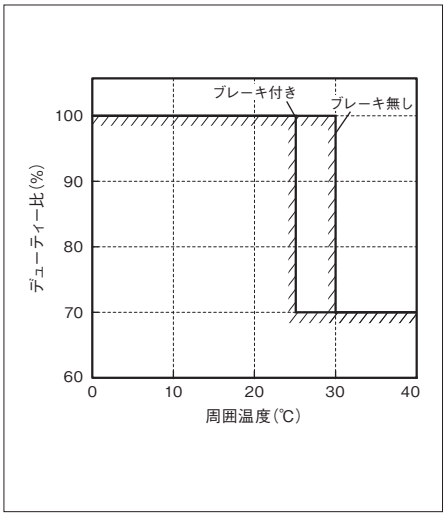




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。

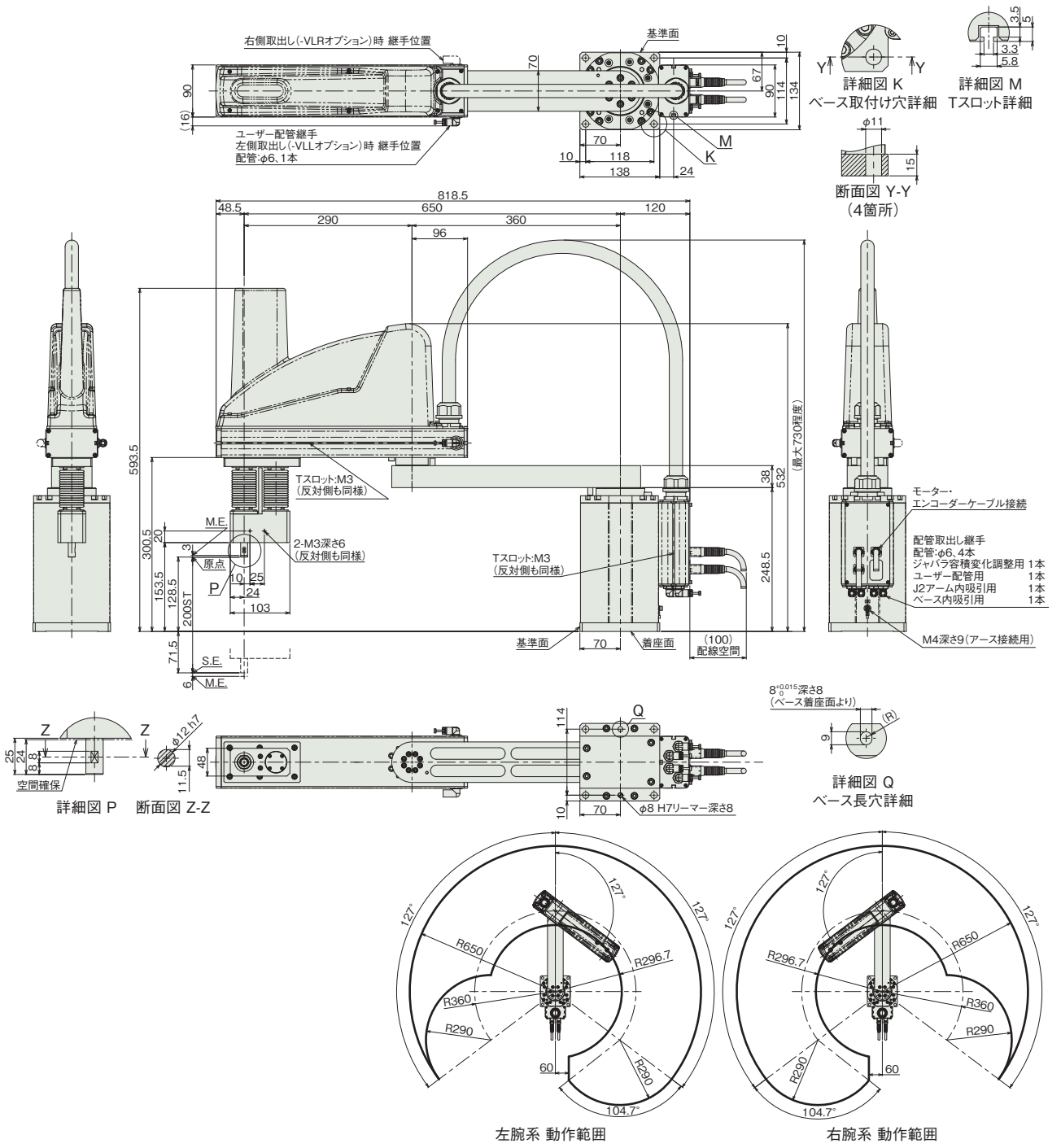


寸法図

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

■IXP-3C6520

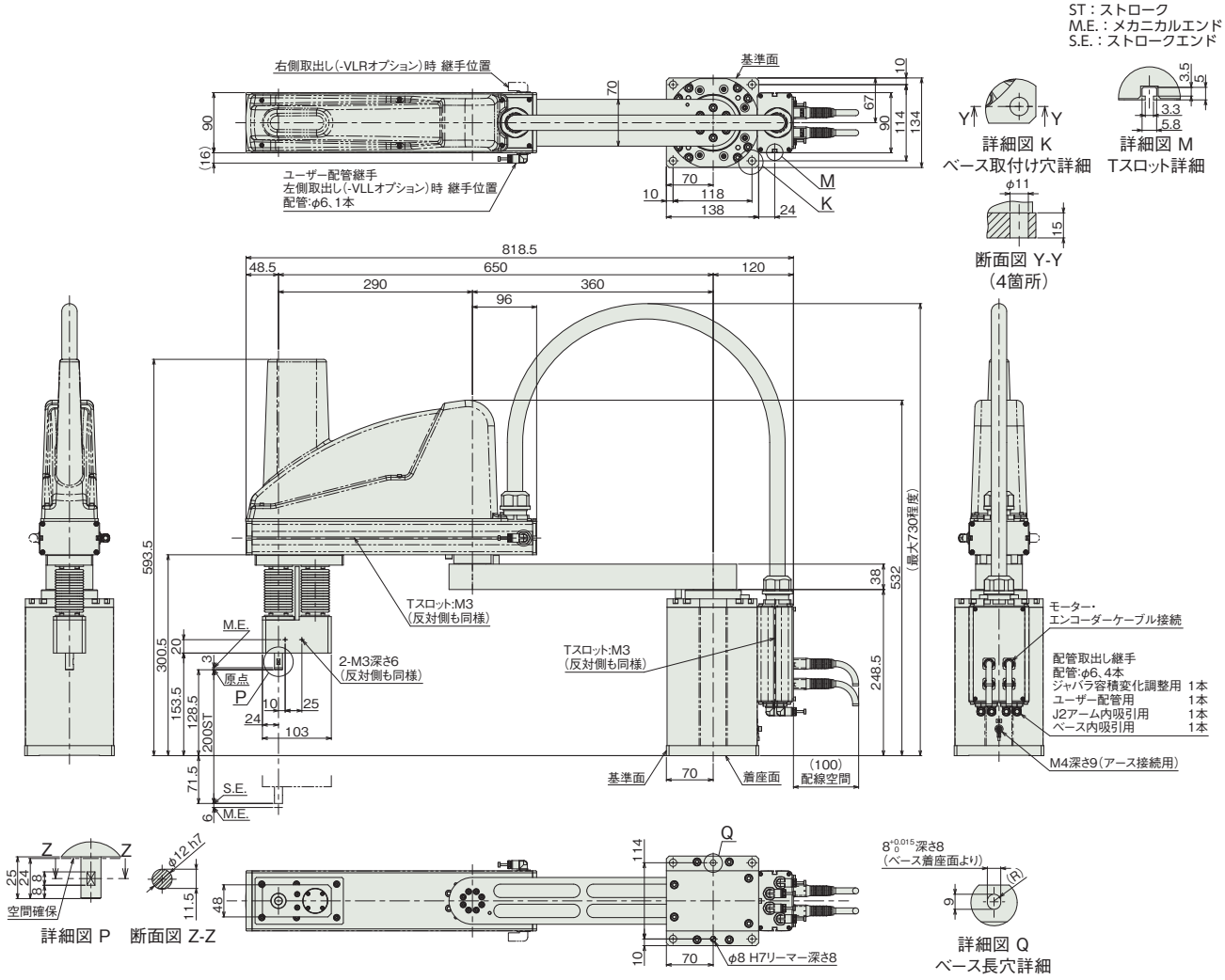
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

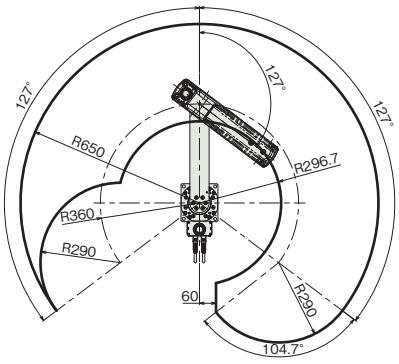


■質量

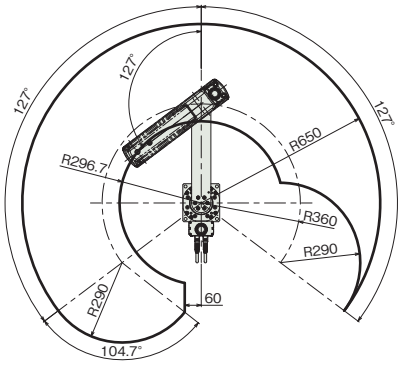
項目		内容
質量	3軸仕様	24.0kg

■IXP-4C6520





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	25.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

(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。

IXA-4NSC3015

クリーン　バッテリーレスアブソ　アーム長 300mm

■型式項目

IXA - 4 NSC 30 15 - [ ] - T2

シリーズ
IXA

軸数	
4	4軸

タイプ	
NSC	高速タイプ クリーンルーム仕様

アーム長	
30	300mm

上下軸ストローク	
15	150mm

ケーブル長	
N	無し
5L	5m
10L	10m
□L	長さ指定（1m単位）

適応コントローラー	
T2	XSEL
T4	XSEL2



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSC3015	—

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-413	—
フランジ	**IX-FL-1**	7-414	—

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	—
	10L(10m)	—
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	—
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	—
	11L(11m)	—
	12L(12m)	—
	13L(13m)	—
	14L(14m)	—
	15L(15m)	—

（注） 下記ケーブルの合計金額となります。
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 8）は、7-406 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) スカラロボットは 100%の速度・加減速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(4) クリーン度規格については、7-67 ページをご参照ください。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			6
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		6032
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	720
		第2アーム(度/s)	720
		上下軸(mm/s)	1600
		回転軸(度/s)	1600
押付け(N)(注3)		上限	125
		下限	25
クリーンルーム仕様(注4)		吸引量(NL/min)	50
アーム長(mm)			300
各軸アーム長(mm)		第1アーム	120
		第2アーム	180
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±126
		第2アーム(度)	±128
		上下軸(mm)	150
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注5)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注6)		アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要
ブレーキ解除スイッチ(注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N·m
	許容負荷モーメント	9N·m
クリーン度		クラス3 (ISO14644-1)
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP40
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注8)		80dB以下
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	600W
	第2アーム	400W
	上下軸	150W
	回転軸	100W
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		131,072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.27秒
連続サイクルタイム	0.48秒

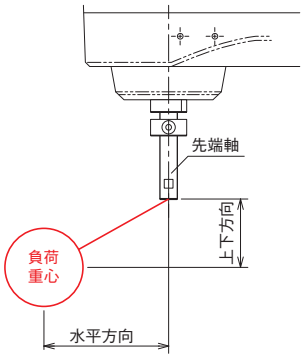
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m^2

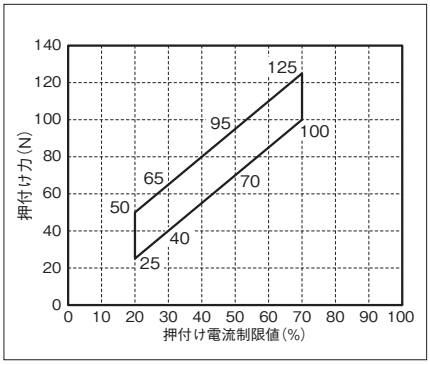
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
150mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

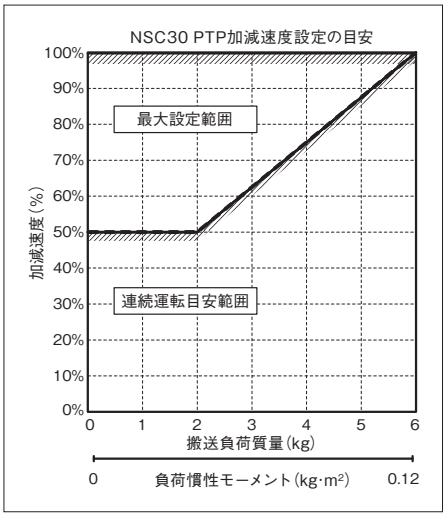


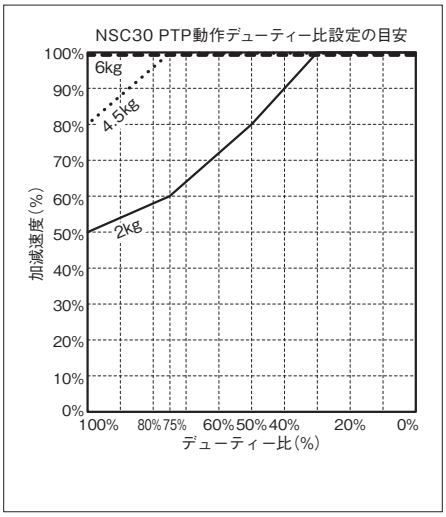
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

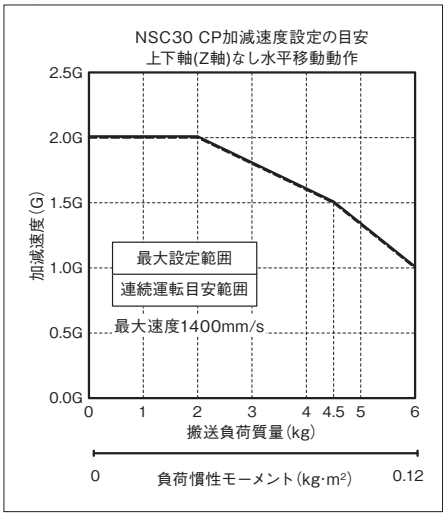
■PTP動作



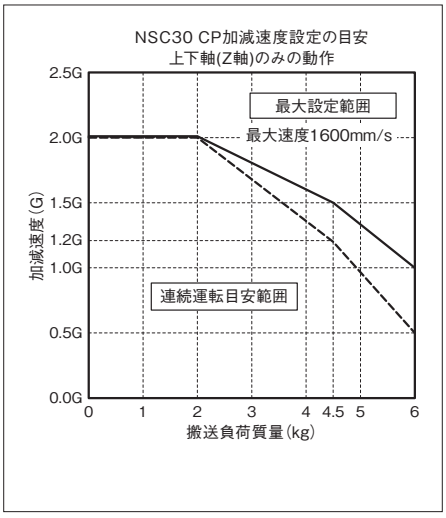


■CP動作

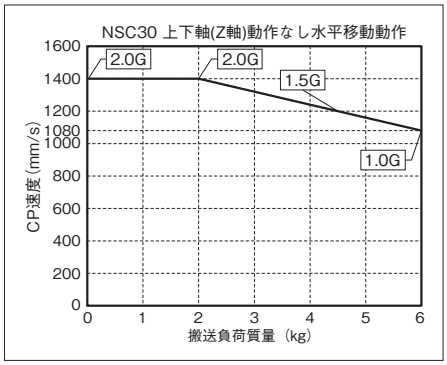
水平

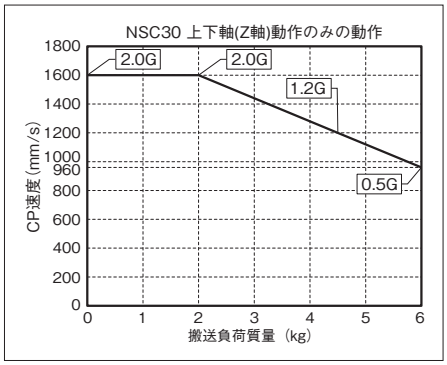


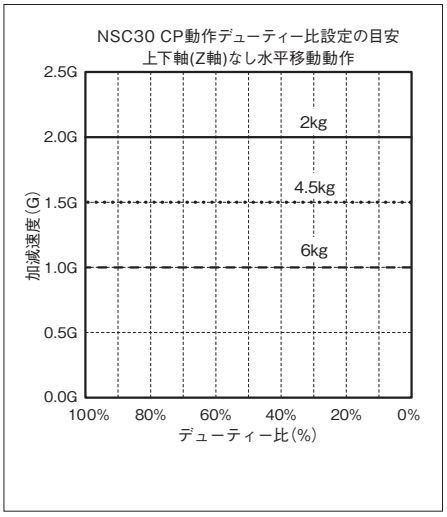
上下

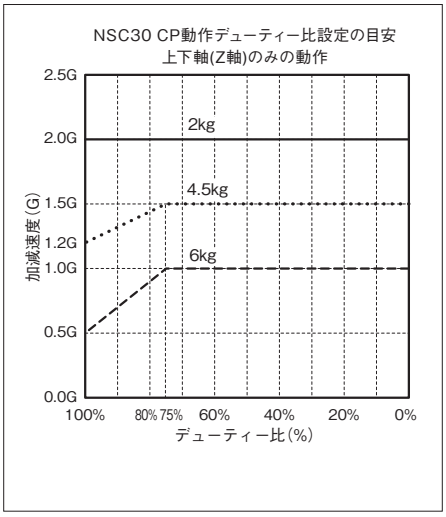


■CP動作 速度・加減速度制限







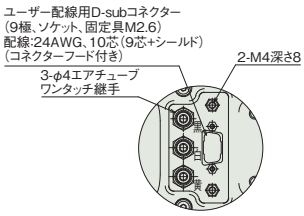


寸法図

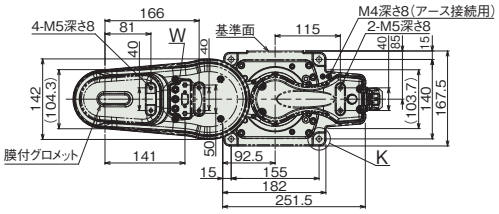
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

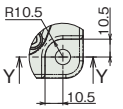
(注) ケーブル接続に関しては7-406ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



詳細図 W
ユーザーパネル詳細

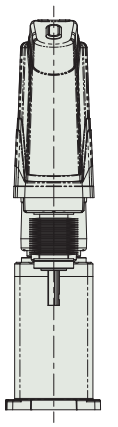


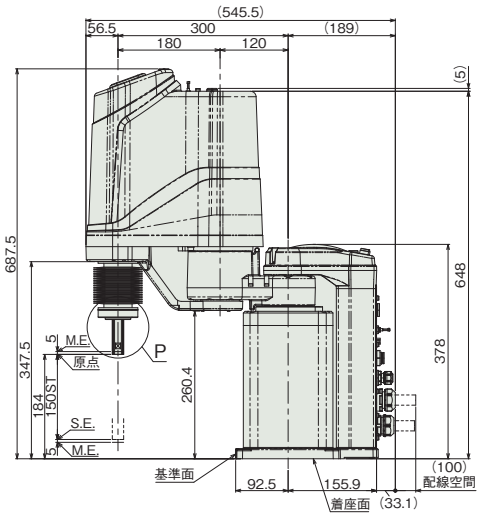


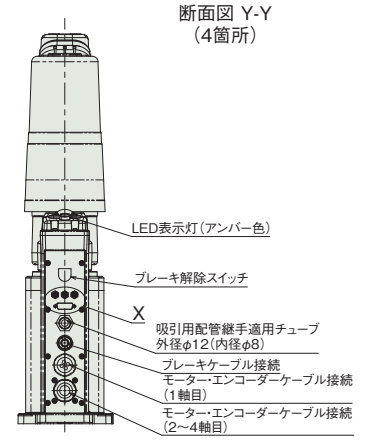
詳細図 K
ベース取付け穴詳細

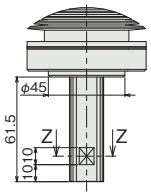


断面図 Y-Y
(4箇所)





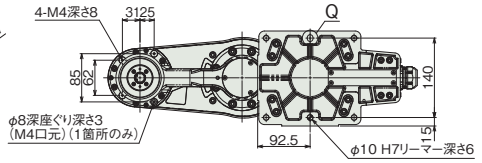


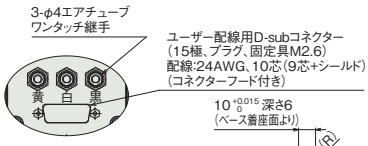


詳細図 P

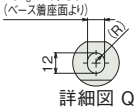


断面図 Z-Z

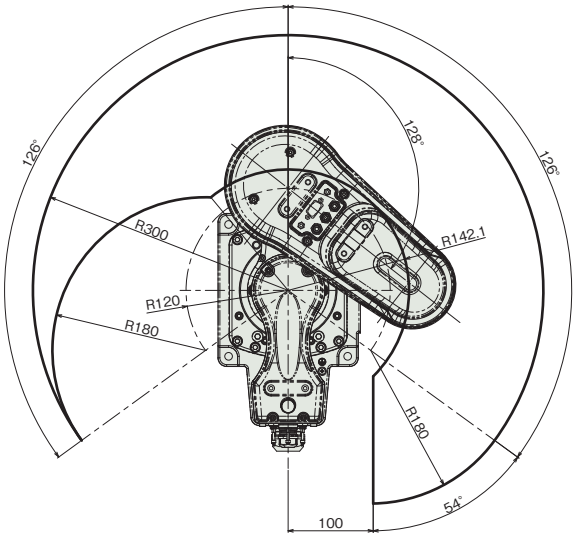




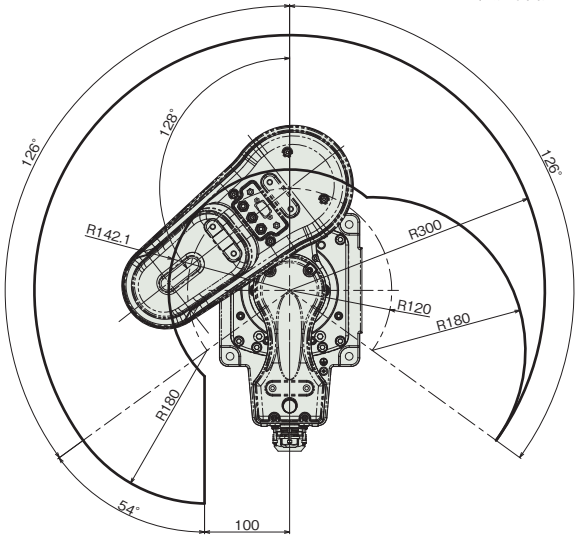
詳細図 X
背面パネル詳細



詳細図 Q
ベース長穴詳細



左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	28.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-375
XSEL2-TSX(IX・IXA用)		4	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。

IXA-4NSC4518
IXA-4NSC4533

クリーン　バッテリーレスアブソ　アーム長 450 mm

■型式項目

IXA - 4 NSC 45 [ ] - [ ] - T2

シリーズ
IXA

軸数	
4	4軸

タイプ	
NSC	高速タイプ クリーンルーム仕様

アーム長	
45	450mm

上下軸ストローク	
18	180mm
33	330mm

ケーブル長	
N	無し
5L	5m
10L	10m
□L	長さ指定（1m単位）

適応コントローラー	
T2	XSEL
T4	XSEL2



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSC4518	–
IXA-4NSC4533	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-413	–
フランジ	**IX-FL-1**	7-414	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 8）は、7-406 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) スカラロボットは 100%の速度・加減速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。
(4) クリーン度規格については、7-67 ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			8
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		6623
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	510
		第2アーム(度/s)	800
		上下軸(mm/s)	1600
		回転軸(度/s)	2000
押付け(N)(注3)		上限	135
		下限	25
クリーンルーム仕様(注4)		吸引量(NL/min)	50
アーム長(mm)			450
各軸アーム長(mm)		第1アーム	200
		第2アーム	250
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±137
		上下軸(mm)	180/330
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度(注5)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注6)		アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要
ブレーキ解除スイッチ(注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N·m
	許容負荷モーメント	8.3N·m
クリーン度		クラス3 (ISO14644-1)
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP40
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注8)		80dB以下
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	600W
	第2アーム	400W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		131,072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.28秒
連続サイクルタイム	0.51秒

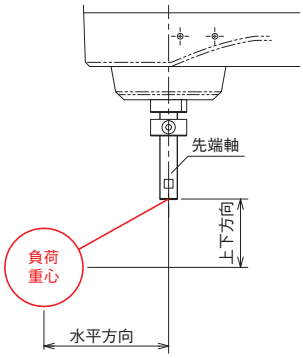
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m^2

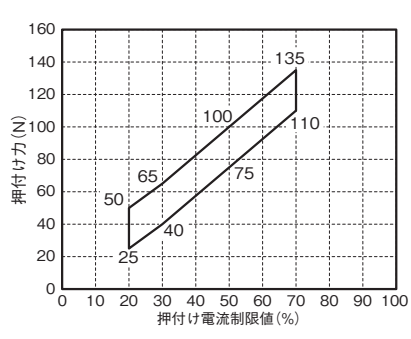
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
180mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

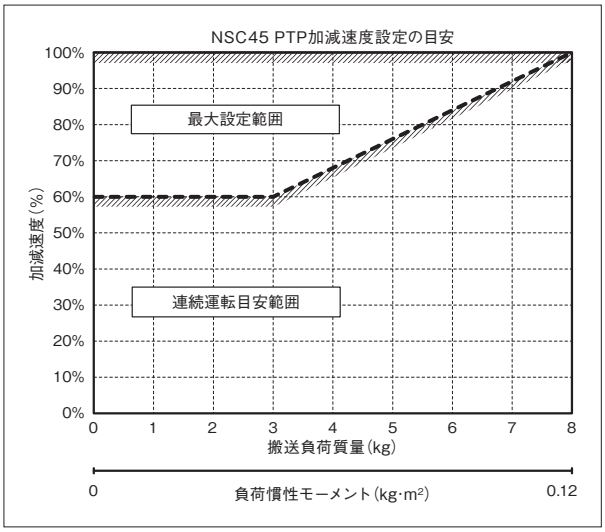


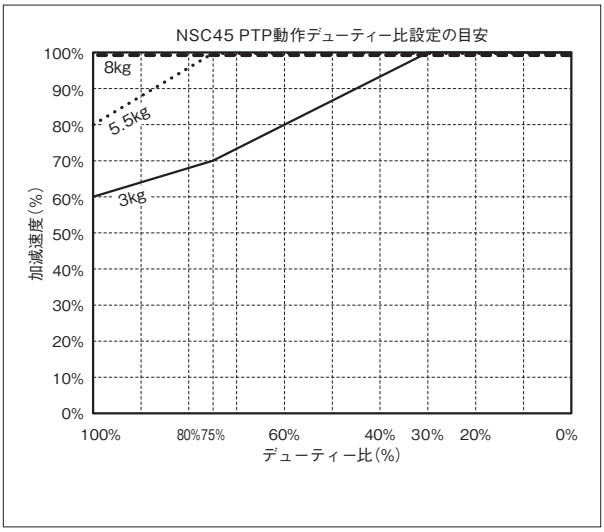
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

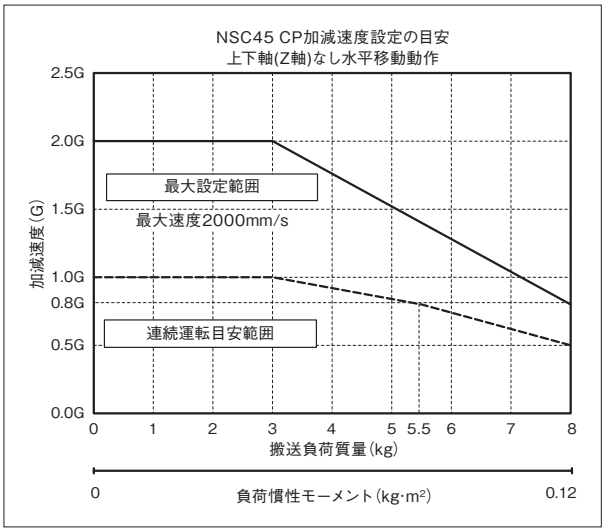
■PTP動作



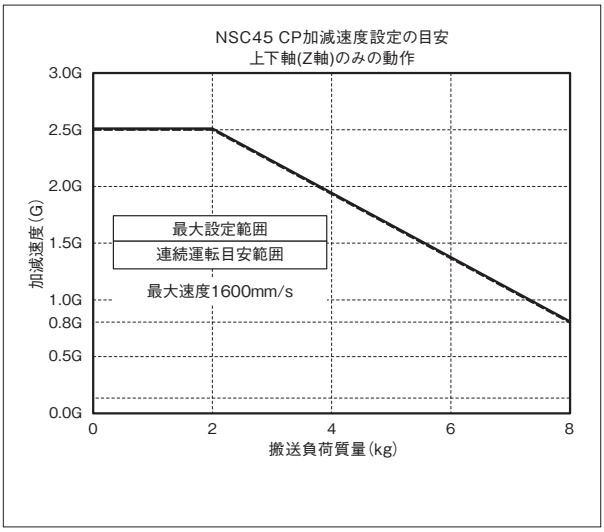


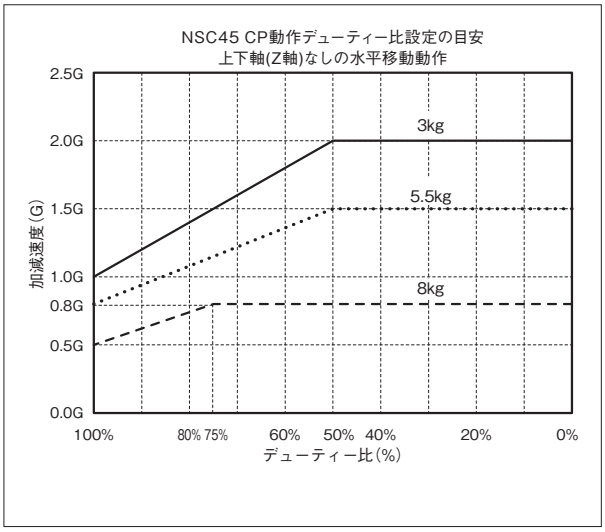
■CP動作

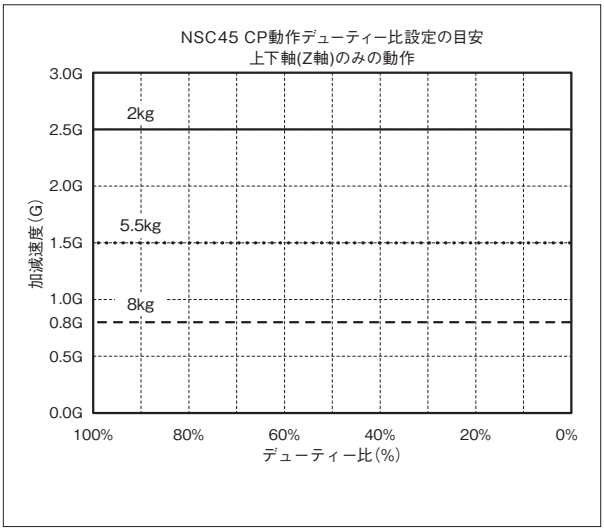
水平



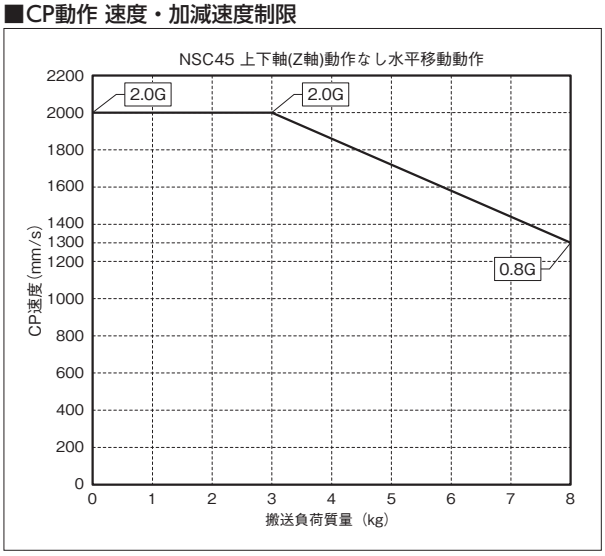
上下

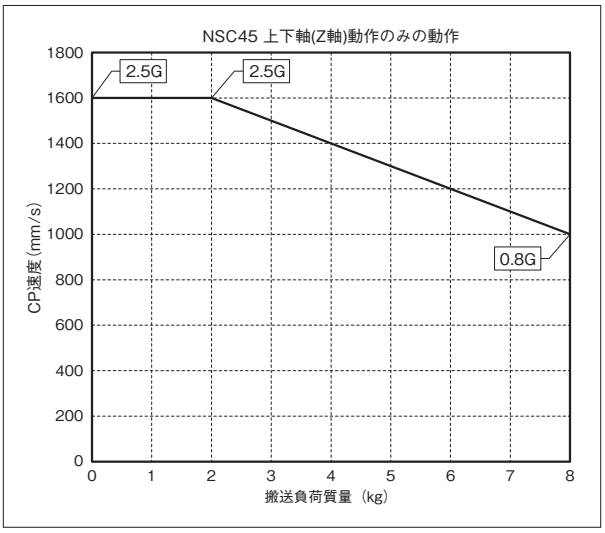






■CP動作 速度・加減速度制限





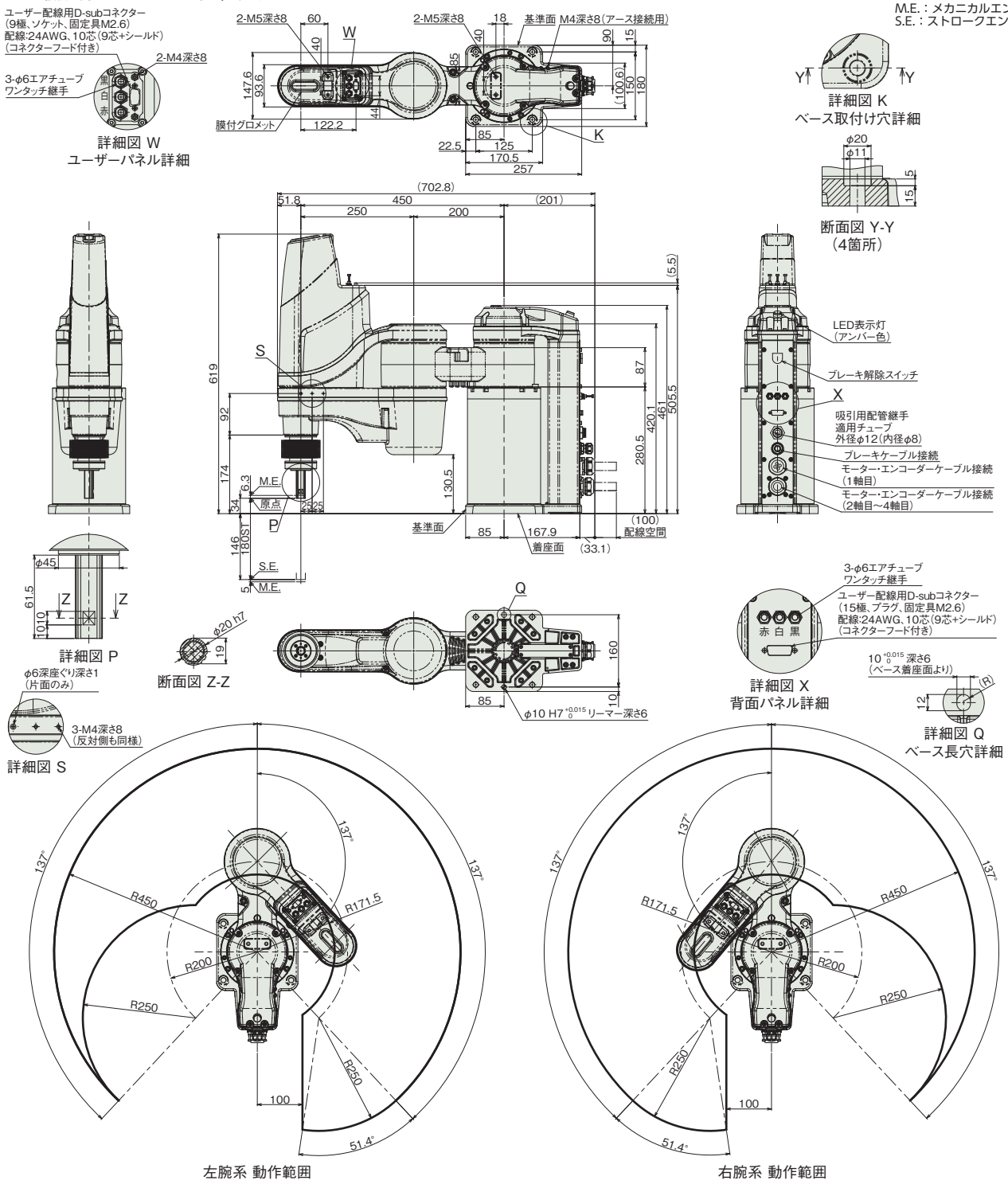
寸法図

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

■IXA-4NSC4518

(注) ケーブル接続に関しては7-406ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



左腕系 動作範囲

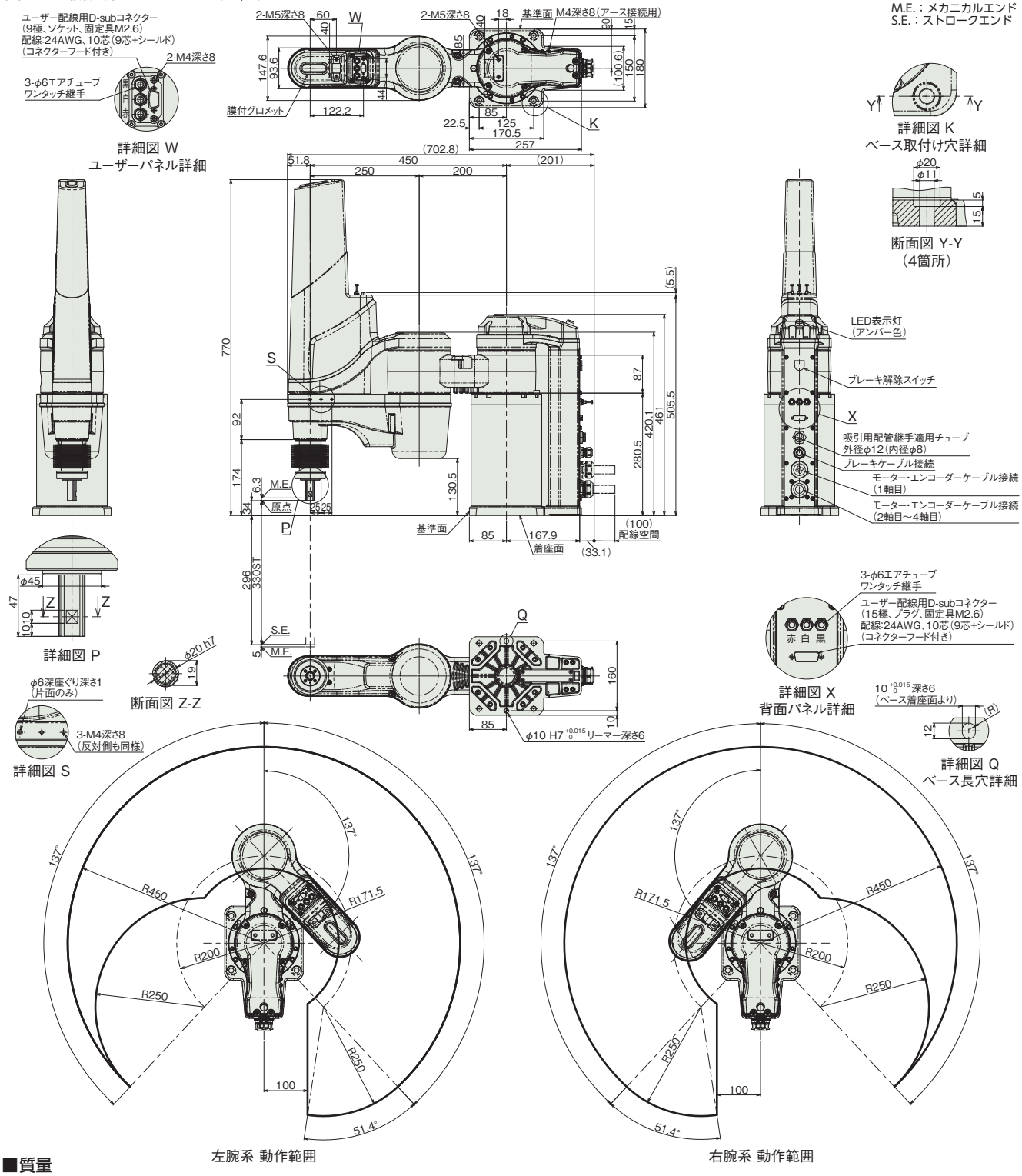
右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	33.0kg

■IXA-4NSC4533

(注) ケーブル接続に関しては7-406ページ(注9)を参照ください。



■質量

項目	内容
質量	33.5kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-375
XSEL2-TSX(IX・IXA用)		4	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。

IXA-4NSC6018
IXA-4NSC6033

クリーン　バッテリーレスアブソ　アーム長 600mm

■型式項目

IXA - 4 NSC 60 [ ] - [ ] - T2

シリーズ
IXA

軸数	
4	4軸

タイプ	
NSC	高速タイプ クリーンルーム仕様

アーム長	
60	600mm

上下軸ストローク	
18	180mm
33	330mm

ケーブル長	
N	無し
5L	5m
10L	10m
□L	長さ指定（1m単位）

適応コントローラー	
T2	XSEL
T4	XSEL2



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSC6018	–
IXA-4NSC6033	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-413	–
フランジ	**IX-FL-1**	7-414	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
[4軸仕様]モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 8）は、7-406 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は「加減速度設定の目安」ページをご確認ください。

(4) クリーン度規格については、7-67 ページをご参照ください。

(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			10
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		6414
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	300
		第2アーム(度/s)	750
		上下軸(mm/s)	1600
		回転軸(度/s)	2000
押付け(N)(注3)		上限	135
		下限	25
クリーンルーム仕様(注4)		吸引量(NL/min)	50
アーム長(mm)			600
各軸アーム長(mm)		第1アーム	350
		第2アーム	250
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±140
		上下軸(mm)	180/330
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度(注5)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
LED表示灯(注6)		アンバー色LED 小型表示灯1個 DC24V供給必要
ブレーキ解除スイッチ(注7)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N·m
	許容負荷モーメント	8.3N·m
クリーン度		クラス3 (ISO14644-1)
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP40
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注8)		80dB以下
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	750W
	第2アーム	400W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数		131,072 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.27秒
連続サイクルタイム	0.48秒

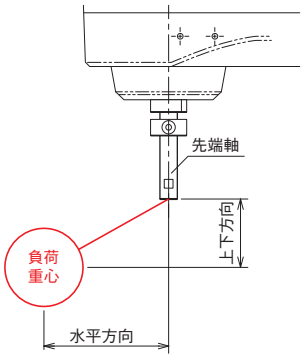
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg 搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m^2

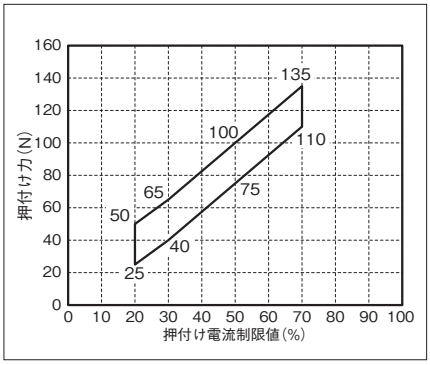
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
180mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

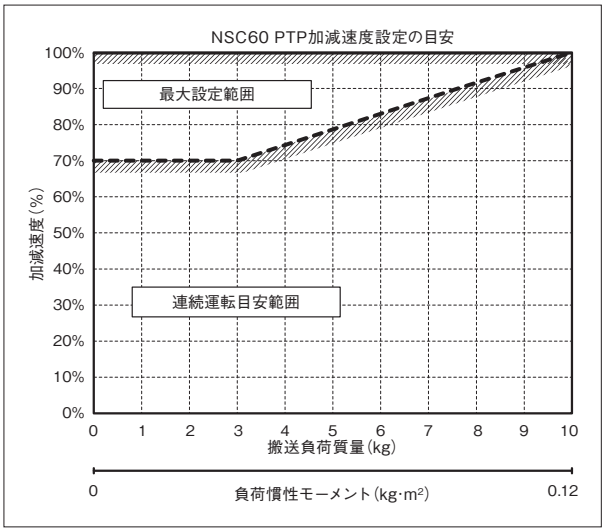


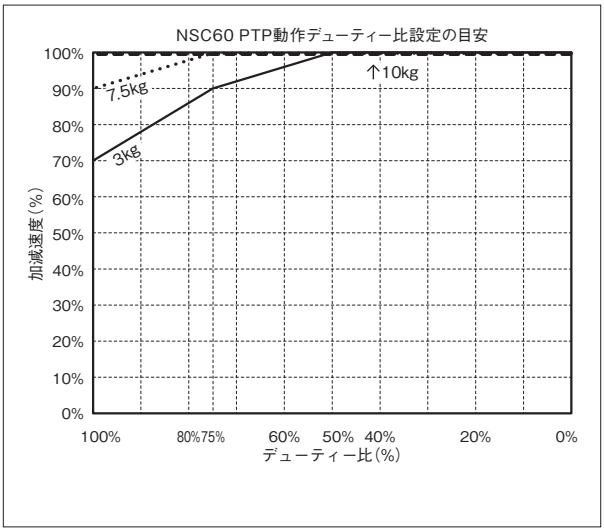
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、連続運転デューティー比の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの、連続運転目安範囲の加減速度設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも搬送質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、連続運転デューティー比の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、搬送質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

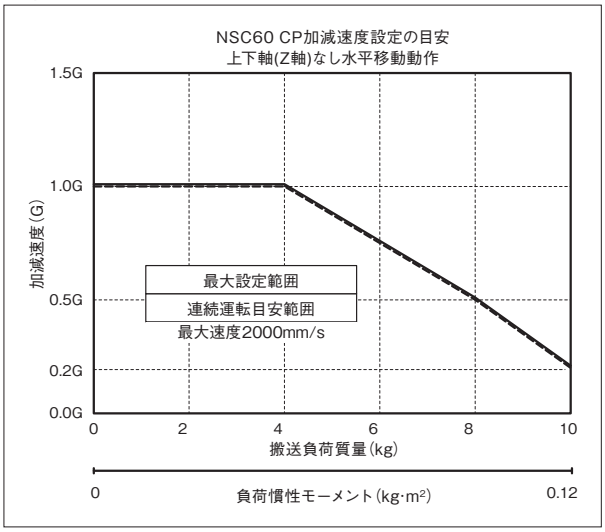
■PTP動作



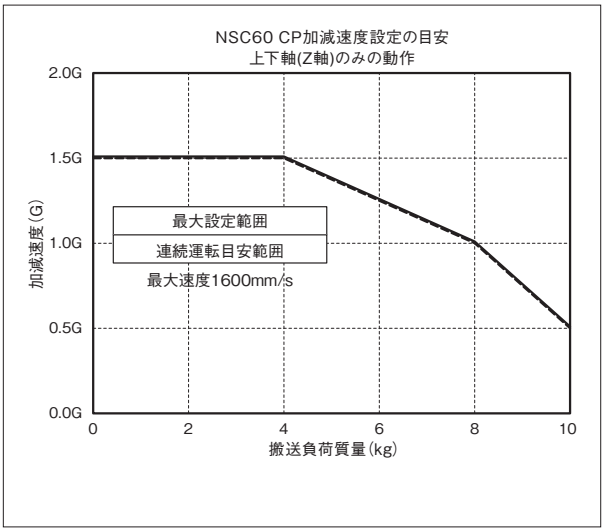


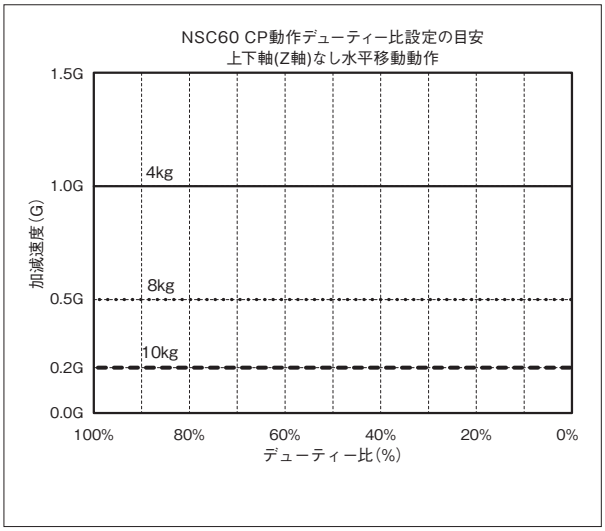
■CP動作

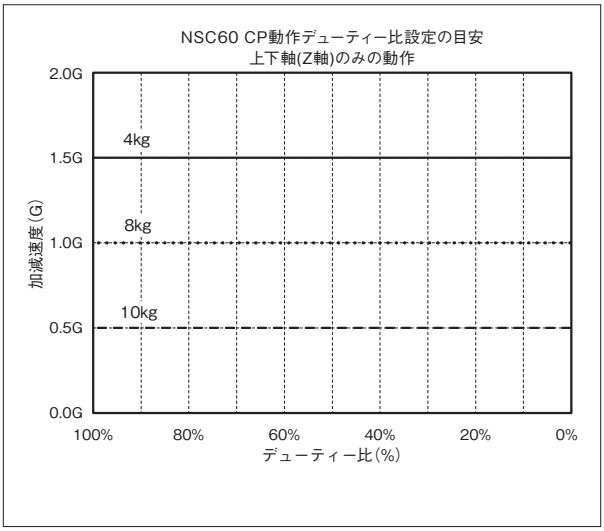
水平



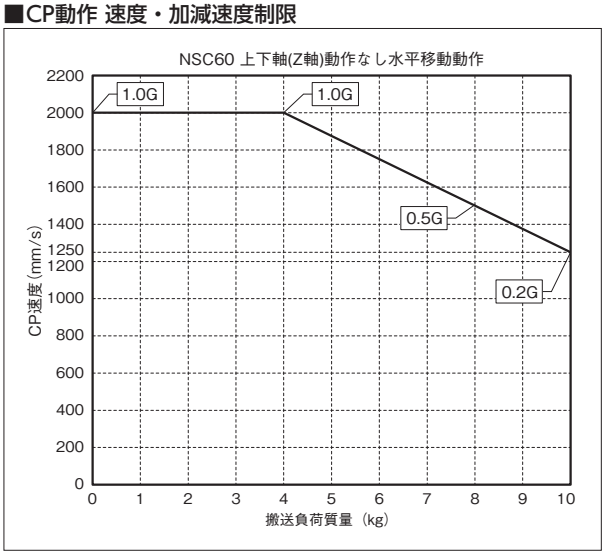
上下

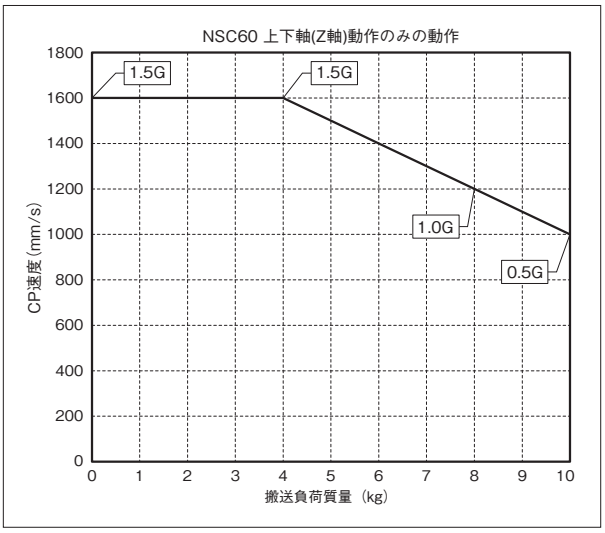






■CP動作 速度・加減速度制限





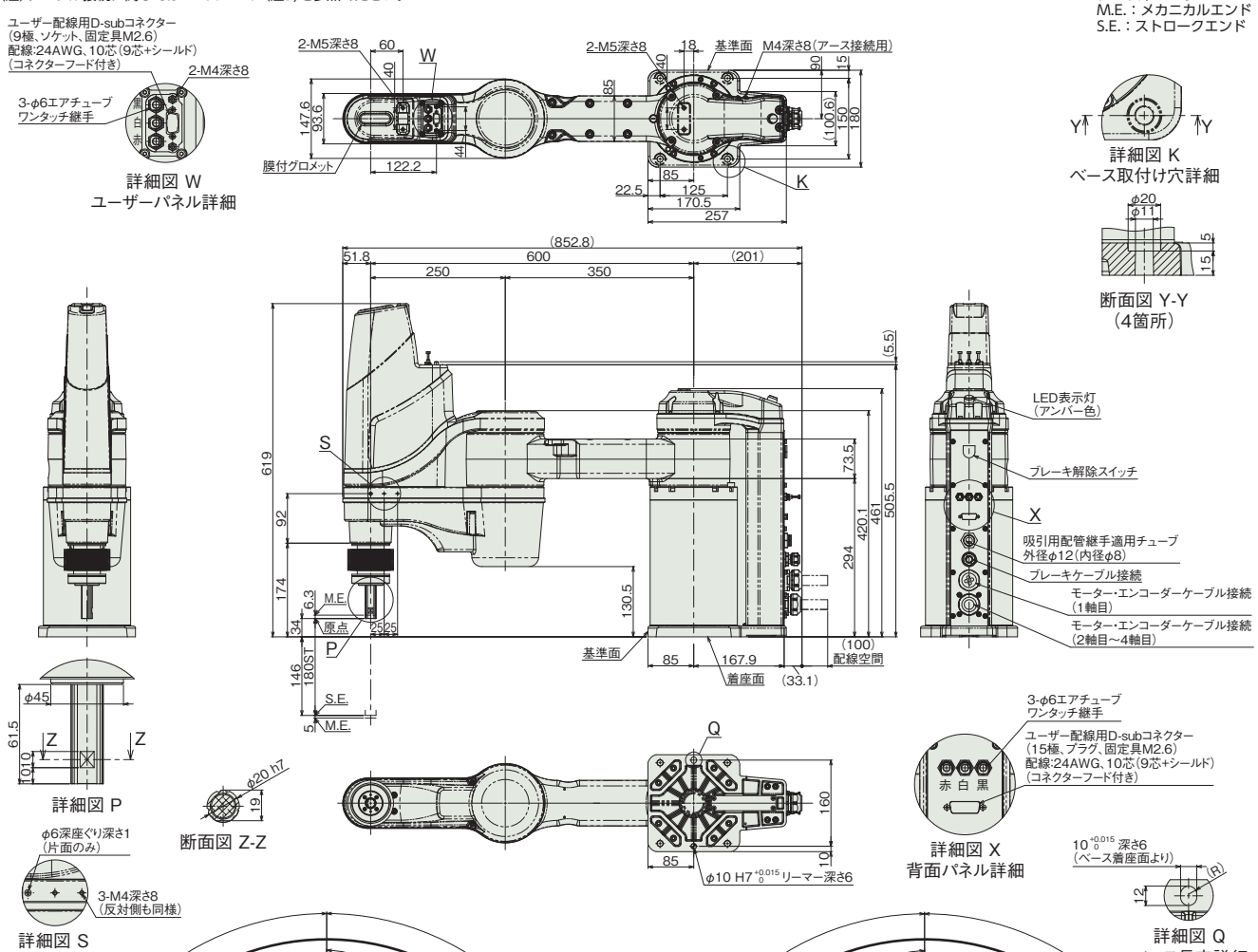
寸法図

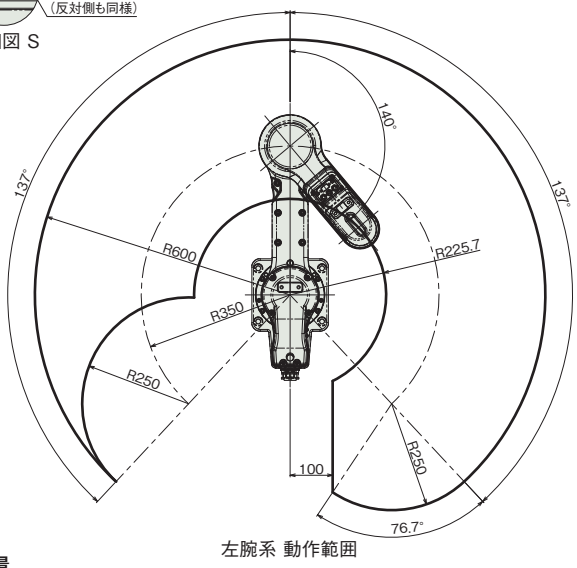
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NSC6018

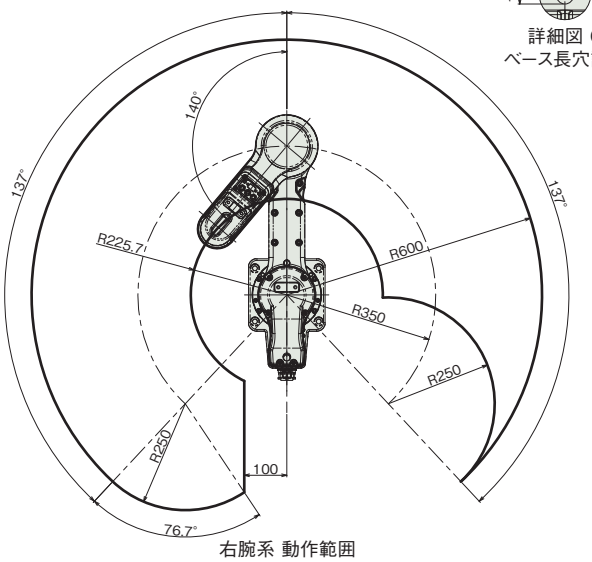
(注) ケーブル接続に関しては7-406ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

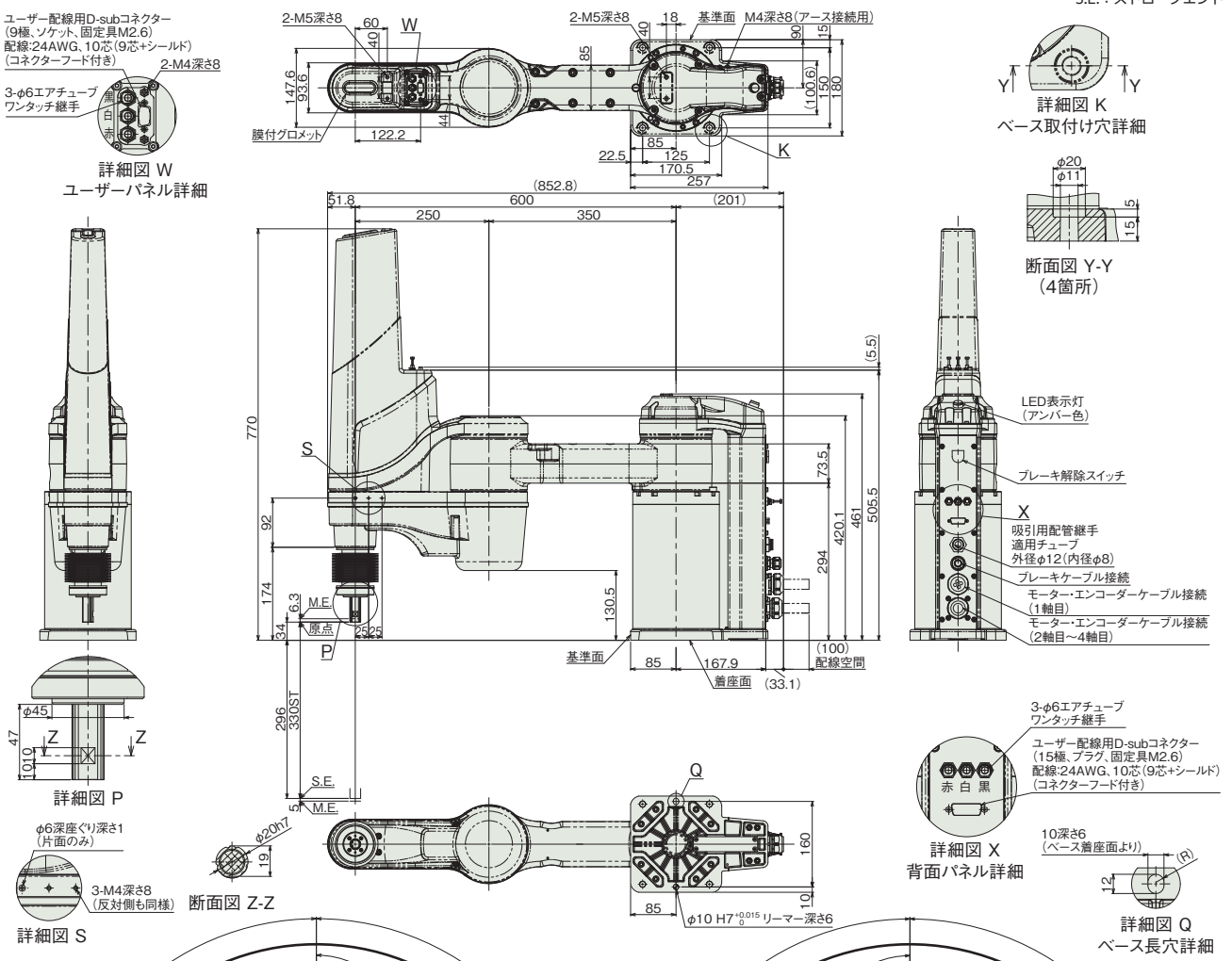
■質量

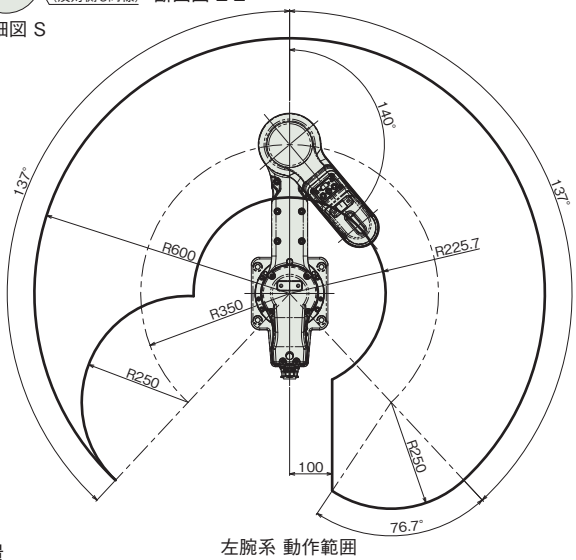
項目	内容
質量	33.5kg

■IXA-4NSC6033

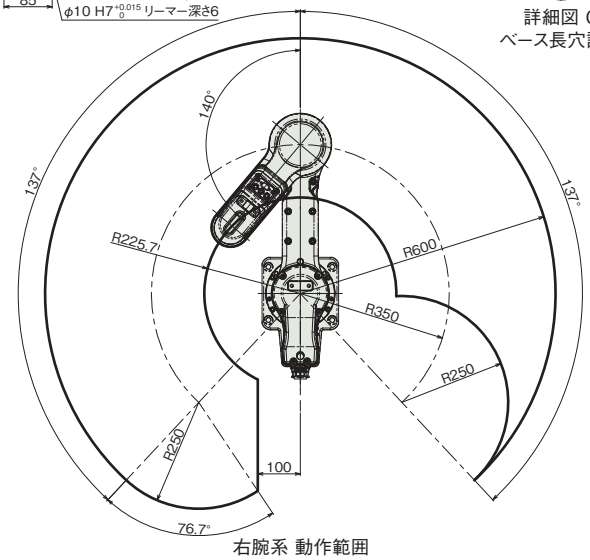
(注) ケーブル接続に関しては7-406ページ(注9)を参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目	内容
質量	34.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-375
XSEL2-TSX(IX・IXA用)		4	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。

クリーン仕様 注意事項

カタログスペックの注意点　＜スカラロボット：IXP＞　※（注 1）～（注 5）は、本文ページの注記と対応しております。

（注 1）可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。

（注 2）最高速度

メインスペックの最高速度は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令（補間動作）の場合は、速度に限界があります。詳細は各製品ページ「加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

（注 3）本体内部エア吸引

スカラクリーン仕様をクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベースのエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。各仕様の流量を流せる配管としてください。
また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

（注 4）位置決め精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します（周囲温度20℃一定時の値です）。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

（注 5）騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。
騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。（JIS B 6195）

動作範囲

腕系切替えの際はいったんアームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

カタログスペックの注意点　＜スカラロボット：IXA＞　※(注1)～(注9)は、本文ページの注記と対応しております。

(注1) 可搬質量

可搬質量は搬送可能な最大質量になります。
プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な加速度が設定されます。
負荷質量が大きくなるほど、加速度が落ちる設定となります。

(注2) PTP動作時 最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP 命令動作の場合です。
CP 動作命令（補間動作）の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

(注3) 上下軸 押付け力制御範囲

上下軸押付け力制御範囲は、上下軸先端部の押付け力です。
上下軸に何も取付けられていない無負荷時の押す力となります。
連続押付けはできません。
上限は押付け力の設定値が70%の場合の押付け力です。
下限は設定値が20%の場合の押付け力です。
実際の押付け力は多少の誤差を生じます。

(注4) 本体内部エア吸引量

クリーンクラス3で使用するためには、本体ベースのエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。吸引量は各仕様の流量を流せる配管をご使用ください。また、動作パターンや速度、加減速度によりロボット内部の負圧は変わります。上下軸が動作していない状態で3～10kPa程、上下軸が動作している状態でも、負圧の状態を確保してください。

(注5) 位置繰返し精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します(JIS B 8432_周囲温度20℃一定時の値です)。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、位置繰返し精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

(注6) LED表示灯

LED表示灯は第1軸(J1)カバー上部に設置されています。
コントローラーがエラーを発生した場合などに点灯させることができます。
使用する場合はお客様がコントローラーのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

(注7) ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチは第1軸(J1)ベース背面に設置されています。
ブレーキの解除を行うには、ブレーキ解除スイッチの使用・不使用にかかわらず、
コントローラーへのDC24V電源の供給が必要です。

(注8) 騒音

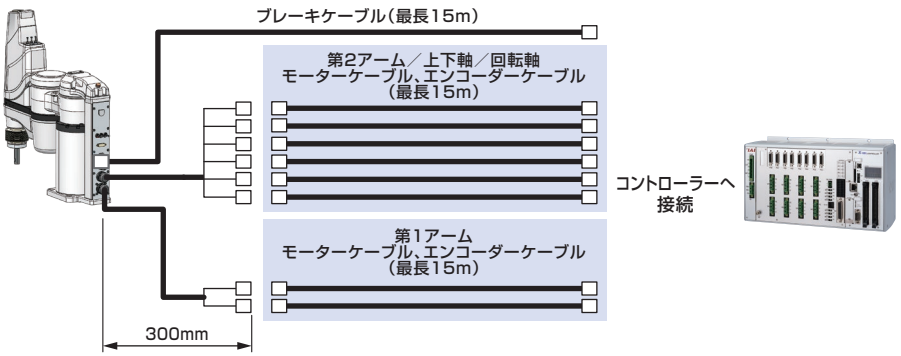
全軸が最大速度で動作した時の測定値です。
騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。
(JIS B 6195)

動作範囲

腕系切替えの際はいったんアームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

(注9) ケーブル

モーターケーブル、エンコーダーケーブル、ブレーキケーブルの接続は下記のとおりとなります。



クリーン仕様 オプション

ケーブル取出し方向

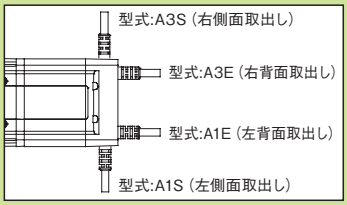
型 式 **A0 / A1**

説 明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を、側面取出し、底面取出しの 2 種類から選択できます。

ケーブル取出し方向

型 式 **A1S / A1E / A3S / A3E**

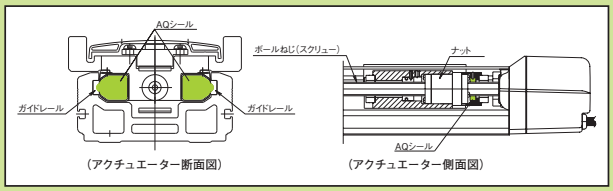
説 明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を、左背面、左側面、右背面、右側面の 4 種類から選択できます。
※取出し方向はいずれかを必ず選択していただきます。



AQ シール

型 式 **AQ**

説 明 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。



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。
※電源 OFF またはサーボ OFF 時に Z 軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、本オプションの選択が必要です。

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し当てて反転させるため、原点復帰速度は 10 ～ 20mm/s に抑えられています。そのためストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかります。それを短縮させるために途中までは高速でスライダーを戻し、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。
ISDBCR/ISPDBCR シリーズは、センサーおよびカバーがアクチュエーター本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準（型式：C）となります。センサーを反対側（勝手違い）に設置したい場合は CL をご選択ください。
ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型（W/WX）タイプはセンサーが本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は C（標準）をご選択ください。

CE 対応

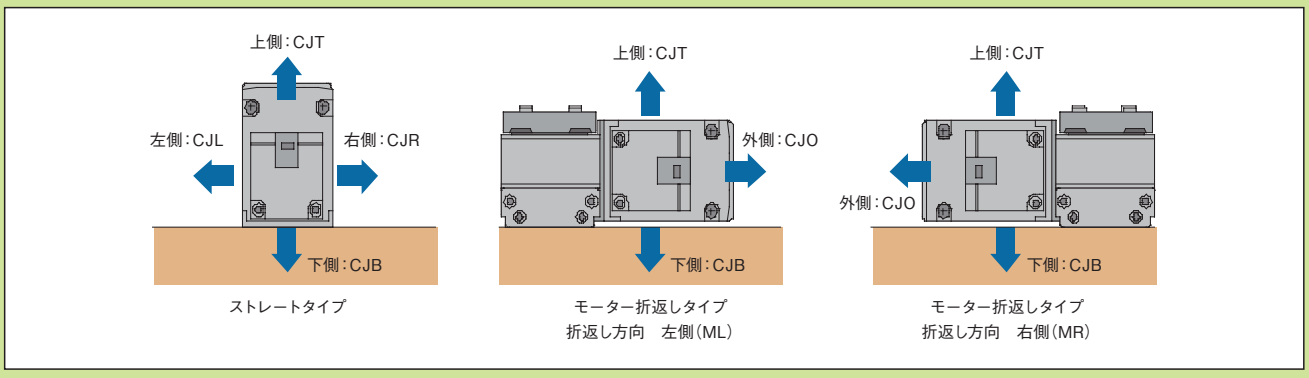
型 式 **CE**

説 明 1-289 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。

ケーブル取出し方向変更

型 式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

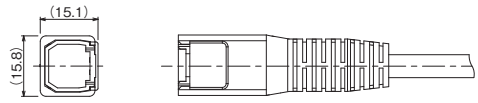
説 明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。



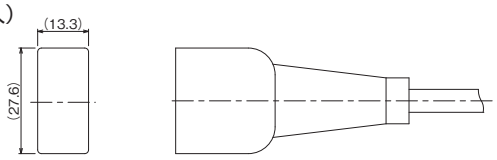
小型コネクター仕様

型 式 **CNS**　　説 明 ケーブルジョイントコネクターを小型のものに変更することができます。

小型コネクター:CNS



標準:(無記入)



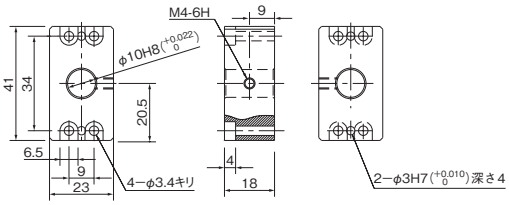
吊り金具

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。

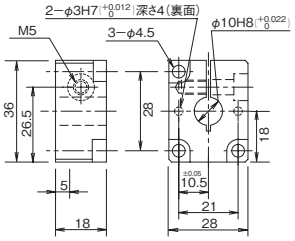
フランジブラケット

型 式 **FB**
説 明 グリッパー本体を固定するためのブラケットです。(組付け出荷)

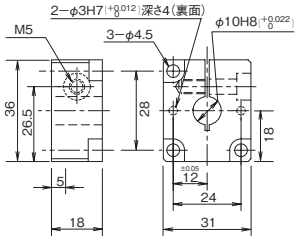
GRSS/GRLS用
単品型式　RCP2-FB-GRSS
(単品質量:0.05kg／材質:アルミ)



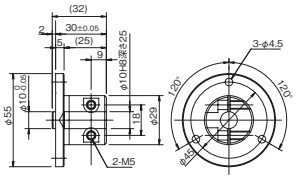
GRS用
単品型式　RCP2-FB-GRS
(単品質量:0.06kg／材質:アルミ)



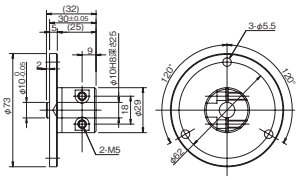
GRM用
単品型式　RCP2-FB-GRM
(単品質量:0.06kg／材質:アルミ)



GR3LS/GR3SS用
単品型式　RCP2-FB-GR3S
(単品質量:0.08kg／材質:アルミ)



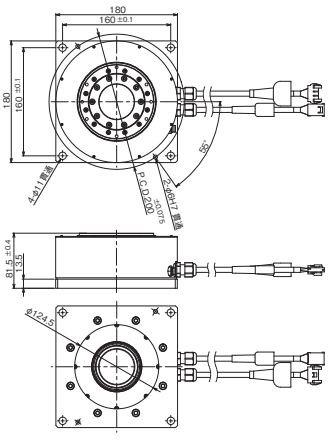
GR3LM/GR3SM用
単品型式　RCP2-FB-GR3M
(単品質量:0.2kg／材質:アルミ)



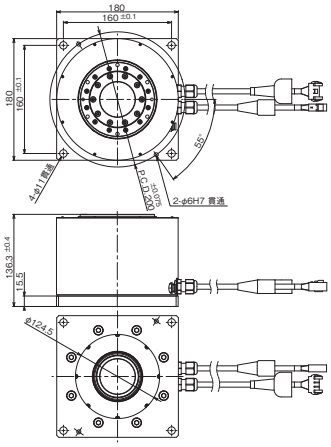
フランジ

型 式 **FL**　　説 明 本体上面よりボルトで固定するための金具です。(組付け出荷)

DDACR-LT18C
単品型式　DDA-FL-LT18
(単品質量:0.3kg／材質:アルミ)



DDACR-LH18C
単品型式　DDA-FL-LH18
(単品質量:0.4kg／材質:アルミ)



クリーン仕様

指定グリース塗布仕様

型 式 **G3 / G4**

説 明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリースを
クリーン環境用低発塵グリース（G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース）に変更します。

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

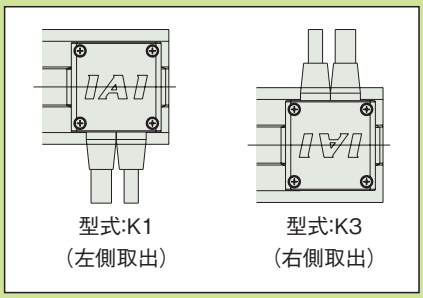
型 式 **HSL**（左側取付け）**/ HSR**（右側取付け）

説 明 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダーが移動したかを確認するためのセンサーです。
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

コネクターケーブル取出し方向変更

型 式 **K1 / K3**

説 明 コネクターケーブルの取出し方向を、左側／右側から選択ができます。



型式:K1
（左側取出）

型式:K3
（右側取出）

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）

原点リミットスイッチ

型 式 **L**（標準）**/ LL**（反対側取付け）

説 明 原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサーで行うためのオプションです。
L オプションを指定すると、HOME（原点検出用）、+ OT（反モーター側オーバートラベル）、− OT（モーター側オーバートラベル）の 3 つの近接センサーが装着されます。（HOME と− OT は一体型のツインセンサーとなります）
IS(P)DBCR シリーズは、原点リミットスイッチおよびカバーが本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準（型式：L）となります。原点リミットスイッチを反対側（勝手違い）に設置したい場合は LL をご選択ください。
IS(P)DACR シリーズの超大型（W/WX）タイプは原点リミットスイッチが標準装備となります。センサーは、本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は L（標準）をご選択ください。

シンクロ動作時マスター軸指定

型 式 **LM**（標準）**/ LLM**（反対側取付け）**/ S**（スレーブ軸指定）

説 明 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、全く同じ仕様（タイプ、リード、モーター出力、ストローク）でなければなりません。
シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式に LM（リミット仕様マスター軸指定）を、スレーブ軸の型式に S（スレーブ軸指定）を付けてください。
IS(P)DBCR シリーズは、原点リミットスイッチおよびカバーが本体外部に設置されます。取付け位置はモーター側から見て本体右側が標準（型式：LM）となります。原点リミットスイッチを反対側（勝手違い）に設置したい場合は LLM をご選択ください。
IS(P)DACR シリーズの超大型（W/WX）タイプは原点リミットスイッチが本体内部に内蔵されます。型式は LM（標準）をご選択ください。また本体側面にカバーは付きません。

原点逆仕様

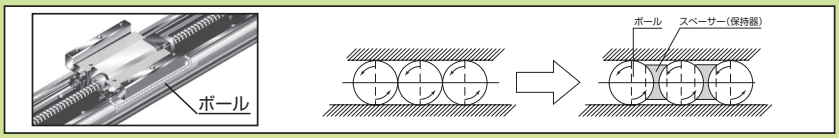
型 式 **NM**

説 明 通常原点位置は、スライダー・ロッド共にモーター側に設定されていますが、装置のレイアウト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りますのでご注意ください）

ボール保持機構付きガイド

型 式 **RT**

説 明 ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサー（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。
ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。
ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。
ボール同士の干渉が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。



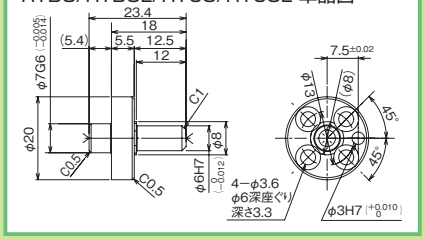
※ IS(P)DACR-W/WX ではご使用できません。
※ IS(P)DBCR のボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合には、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。
詳細は各タイプのページをご参照ください。

シャフトアダプター

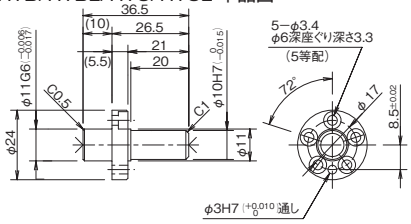
型 式 **SA**

説 明 ロータリーの回転部にジグなどを取付けるためのアダプターです。（組付け出荷）

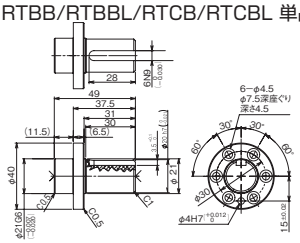
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

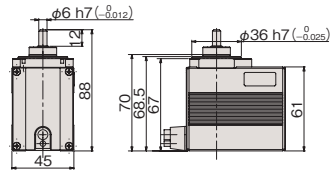


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



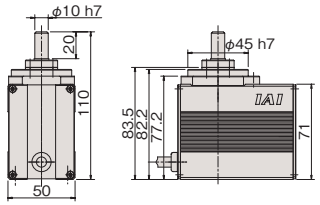
RCP2CR-RTBS ／ RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
（単品質量:0.02kg／材質:鋼[黒色クロムめっき]）



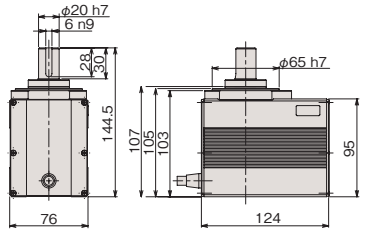
RCP2CR-RTB ／ RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT
（単品質量:0.04kg／材質:鋼[黒色クロムめっき]）



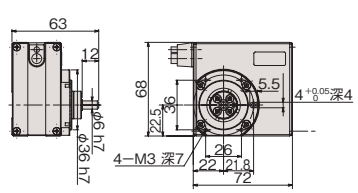
RCP2CR-RTBB ／ RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
（単品質量:0.2kg／材質:鋼[黒色クロムめっき]）



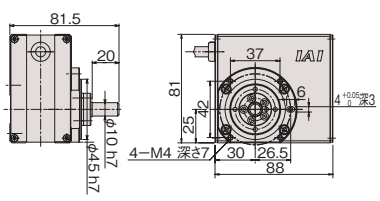
RCP2CR-RTCS ／ RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
（単品質量:0.02kg／材質:鋼[黒色クロムめっき]）



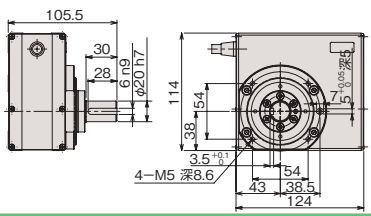
RCP2CR-RTC ／ RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT
（単品質量:0.04kg／材質:鋼[黒色クロムめっき]）



RCP2CR-RTCB ／ RTCBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
（単品質量:0.2kg／材質:鋼[黒色クロムめっき]）

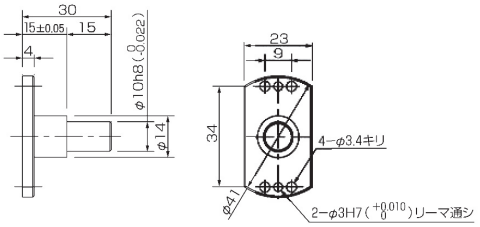


シャフトブラケット

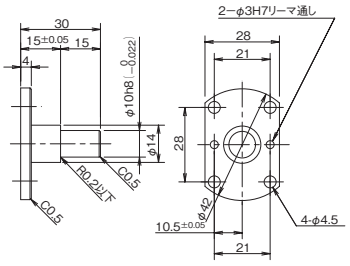
型 式 **SB**

説 明 グリッパー本体を取付けるための固定金具です。
（組付け出荷）

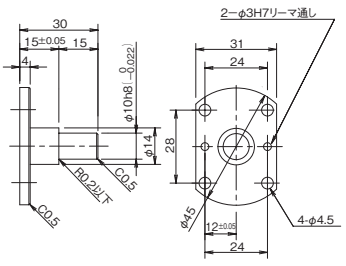
RCP2CR-GRSS/GRLS 用　単品型式 RCP2-SB-GRSS
（単品質量：0.06kg ／材質：鋼 [黒染め]）



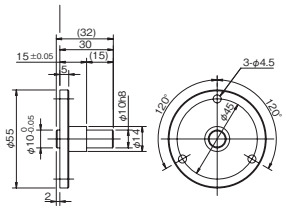
RCP2CR-GRS 用
単品型式 RCP2-SB-GRS
（単品質量:0.07kg ／材質:鋼 [黒染め]）



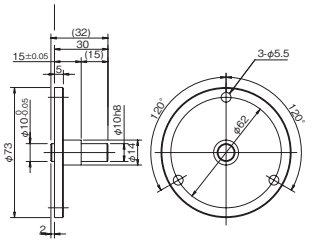
RCP2CR-GRM 用
単品型式 RCP2-SB-GRM
（単品質量:0.07kg ／材質:鋼 [黒染め]）



RCP2CR-GR3LS/GR3SS 用
単品型式 RCP2-SB-GR3S
（単品質量:0.2kg ／材質:鋼[黒染め]）



RCP2CR-GR3LM/GR3SM 用
単品型式 RCP2-SB-GR3M
（単品質量:0.2kg ／材質:鋼 [黒染め]）



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 なし	真直度高精度仕様 有り(※)	真直度高精度仕様 なし	真直度高精度仕様 有り(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は一律0.008mmとする〕

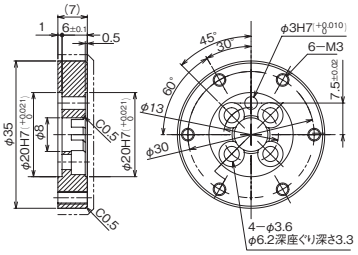
※運動平行度／運動真直度の詳細、ストロークごとの規格値の算出方法は、3-609ページをご参照ください。(※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

テーブルアダプター

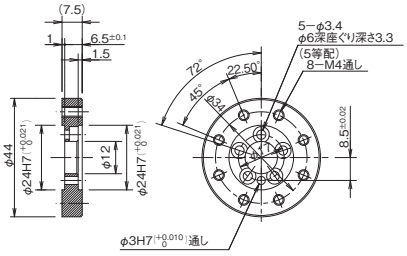
型 式 **TA**

説 明 ロータリータイプの回転部にジグなどを取付けるためのアダプターです。（組付け出荷）

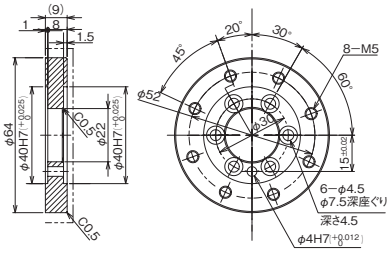
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

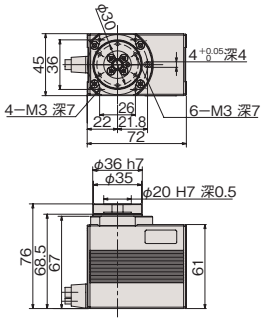


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



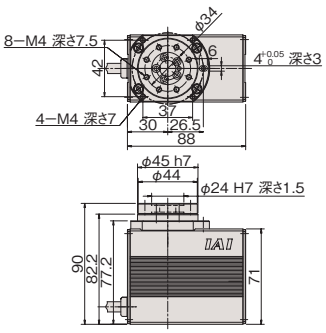
RCP2CR-RTBS ／ RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg／材質:アルミ)



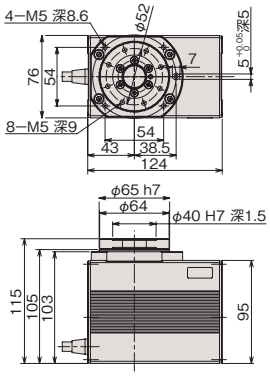
RCP2CR-RTB ／ RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg／材質:アルミ)



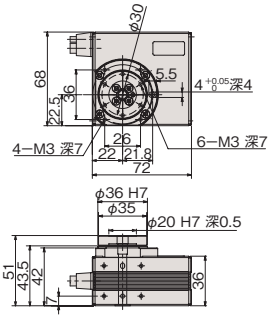
RCP2CR-RTBB ／ RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg／材質:アルミ)



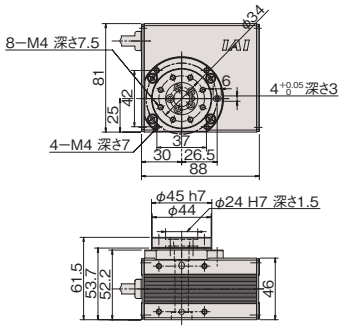
RCP2CR-RTCS ／ RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg／材質:アルミ)



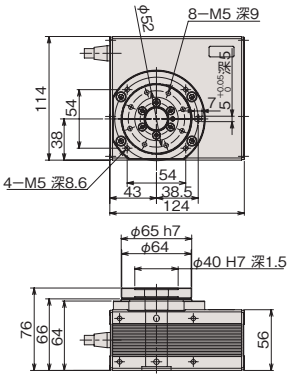
RCP2CR-RTC ／ RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg／材質:アルミ)



RCP2CR-RTCB ／ RTCBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg／材質:アルミ)



クリーン仕様

吸引用継手 L 字仕様

型 式 **VL**

説 明 クリーン仕様の吸引用継手を、ストレートタイプから L 字タイプに変更するものです。

L 字継手取出し方向

型 式 **VLL / VLR**

説 明 クリーン仕様の吸引用L字継手の取出し方向を左側(型式:VLL)か右側(型式:VLR)か選択できます。
※どちらかを必ずご選択ください。

吸引用継手なし

型 式 **VN**

説 明 クリーン仕様から吸引用継手を取外して簡易防塵タイプとして使用するオプションです。

吸引用継手取付け位置勝手違い

型 式 **VR**

説 明 バキューム用継手は標準がモーター側から見て本体左側に設置されていますが、これを勝手違い側（右側）に変更するオプションです。

ダブルスライダー仕様

型 式 **W**

説 明 ボールねじに接続されていないフリーのスライダーを追加するオプションです。
スライダーをダブルにすることで、モーメント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。
※中間サポート付きタイプ（MX/LX/WX）では使用できません。

機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

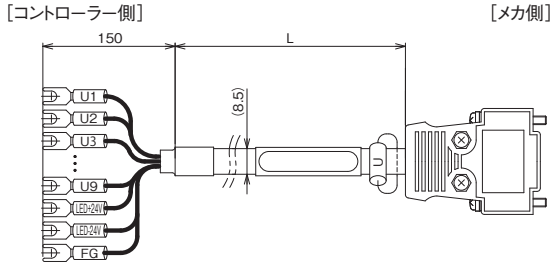
シリーズ	タイプ	アブソリュートデータ バックアップ用電池	アブソリュートリセット 調整ジグ
IXP	3C3515/4C3515	–	本体付属
	3C4515/4C4515		
	3C5520/4C5520		
	3C6520/4C6520		
IXA	4NSC3015	バッテリー不要	–
	4NSC45□□		
	4NSC60□□		

※1 電池はスカラ全機種 1 台につき 4 個必要です。AB-3 ／ AB-6 の荷姿は 1 個単位ですのでご注文の際は必要個数をご指定ください。

ユーザーケーブル（IXAシリーズ用）

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するユーザーケーブルです。

単品型式　CB-IXA-USR□□□-CS
※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)050=5m



チューブ記号	識別	信号	ピンNo.
U1	青	U1	1
U2	白	U2	2
U3	黄	U3	3
U4	白	U4	4
U5	緑	U5	5
U6	白	U6	6
U7	赤	U7	7
U8	白	U8	8
U9	紫	U9	9
–	–	–	10~13
LED+24V	青	LED+24V	14
LED-24V	茶	LED-24V	15
FG	黒	FG	–

(白)

単線　半田　編組　シース

ピンNo.	信号	信号	チューブ記号
1	U1	3	U
2	U2	5	
3	U3	4	
4	U4	10	
5	U5	9	
6	U6	15	
7	U7	1	
8	U8	6	
9	U9	11	
10~13	–	16	
14	LED+24V	21	
15	LED-24V	7	
編組シールドはフードにクランプ			

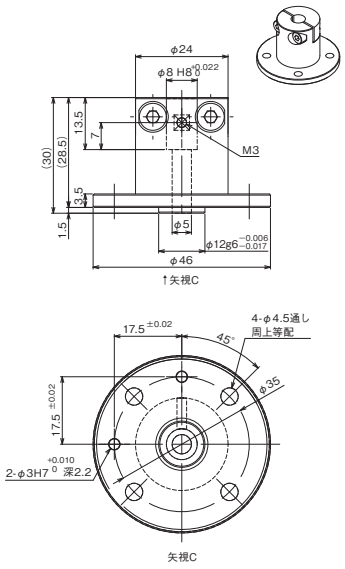
フランジ

上下軸アーム先端に物を取付ける場合にご使用ください。

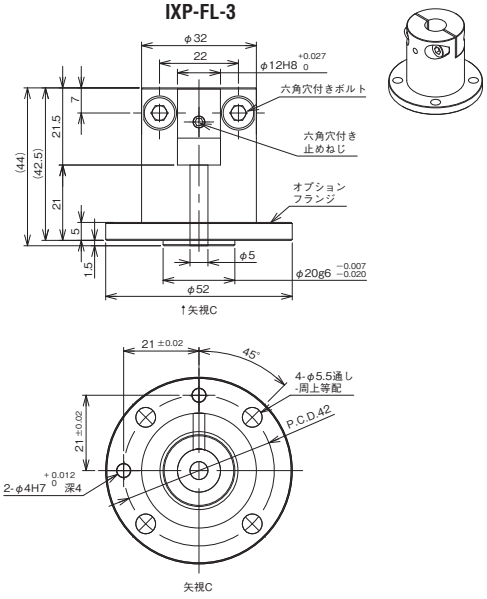
■ IXP シリーズ

型式			IXP-FL-2	IXP-FL-3
材質			鋼	鋼
質量 [g]			130	300
価格			–	–
IXP	パワーコンスカラ	3C3515/4C3515	○	
		3C4515/4C4515		
		3C5520/4C5520		○
		3C6520/4C6520		

IXP-FL-2



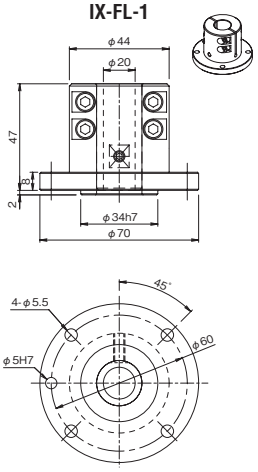
IXP-FL-3



■ IXA シリーズ

型式			IX-FL-1
材質			アルミ
質量 [g]			210
価格			–
IXA	クリーン仕様	4NSC3015	○
		4NSC45□□	
		4NSC60□□	

IX-FL-1



防塵防滴仕様

スライダータイプ

パルスモーター	
RCP4W-SA5C	7-421
RCP4W-SA6C	7-425
RCP4W-SA7C	7-429



サーボモーター 200V (標準タイプ)	
ISWA/ISPWA-S	7-435
ISWA/ISPWA-M-100	7-439
ISWA/ISPWA-M-200	7-443
ISWA/ISPWA-L-200	7-447
ISWA/ISPWA-L-400	7-451



ロッドタイプ

パルスモーター	
RCP6W/RCP6SW-RA4C	7-457
RCP6W/RCP6SW-RA6C	7-461
RCP6W/RCP6SW-RA7C	7-465
RCP6W/RCP6SW-RA8C	7-469



RCP6W/RCP6SW-RRA4C	7-473
RCP6W/RCP6SW-RRA6C	7-477
RCP6W/RCP6SW-RRA7C	7-481
RCP6W/RCP6SW-RRA8C	7-485



RCP6W/RCP6SW-WRA10C	7-489
RCP6W/RCP6SW-WRA12C	7-493
RCP6W/RCP6SW-WRA14C	7-497
RCP6W/RCP6SW-WRA16C	7-501



RCP6W/RCP6SW-RA4R	7-505
RCP6W/RCP6SW-RA6R	7-509
RCP6W/RCP6SW-RA7R	7-513
RCP6W/RCP6SW-RA8R	7-517



RCP6W/RCP6SW-RRA4R	7-521
RCP6W/RCP6SW-RRA6R	7-525
RCP6W/RCP6SW-RRA7R	7-529
RCP6W/RCP6SW-RRA8R	7-533



RCP6W/RCP6SW-WRA10R	7-537
RCP6W/RCP6SW-WRA12R	7-541
RCP6W/RCP6SW-WRA14R	7-545
RCP6W/RCP6SW-WRA16R	7-549



RCP5W-RA10C	7-553



ロータリータイプ

サーボモーター 24V

RCA2W-RN3NB	7-559
RCA2W-RP3NB	7-561
RCA2W-GS3NB	7-563
RCA2W-GD3NB	7-567
RCA2W-SD3NB	7-571
RCA2W-RN4NB	7-575
RCA2W-RP4NB	7-577
RCA2W-GS4NB	7-579
RCA2W-GD4NB	7-583
RCA2W-SD4NB	7-587



サーボモーター 200V

RCS2W-RN5NB	7-593
RCS2W-RP5NB	7-595
RCS2W-GS5NB	7-597
RCS2W-GD5NB	7-601
RCS2W-SD5NB	7-605



グリッパータイプ

パルスモーター

RCP2W-GRSS	7-611
RCP2W-GRS	7-615
RCP2W-GRM	7-619
RCP2W-GRLS	7-623
RCP2W-GR3SS	7-625
RCP2W-GR3SM	7-629



パルスモーター

RCP2W-RTBS/RTBSL	7-635
RCP2W-RTB/RTBL	7-639
RCP2W-RTBB/RTBBL	7-643
RCP2W-RTCS/RTCSL	7-647
RCP2W-RTC/RTCL	7-651
RCP2W-RTCB/RTCBL	7-655



ダイレクトドライブモーター

DDW-LH18C□A	7-659



スカラロボット

パルスモーター　パワーコンスカラ

IXP-3W3515/4W3515	7-665
IXP-3W4515/4W4515	7-671
IXP-3W5520/4W5520	7-677
IXP-3W6520/4W6520	7-681



サーボモーター 200V

IXA-4NSW3015	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



注意事項	7-719
オプション	7-722

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/waterproof.html

分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
防塵・防滴仕様	RCP5W-RA6C	総合カタログ2017	○
	RCP5W-RA7C		
	RCP5W-RA8C		
	RCP4W-RA6C		
	RCP4W-RA7C		
	RCP2W-RA4C		
	RCP2W-RA10C		
	RCAW-RA3C/RA3D/RA3R		
	RCAW-RA4C/RA4D/RA4R		
	IX-NNW2515H	総合カタログ2019	○
	IX-NNW3515H		
	IX-NNW50 □□		
	IX-NNW60 □□		
	IX-NNW70 □□		
	IX-NNW80 □□		

防塵防滴仕様

スライダー　RCP4

パルスモーター				
RCP4W	スライダー	RCP4W-SA5C	7-421	
		RCP4W-SA6C	7-425	
		RCP4W-SA7C	7-429	

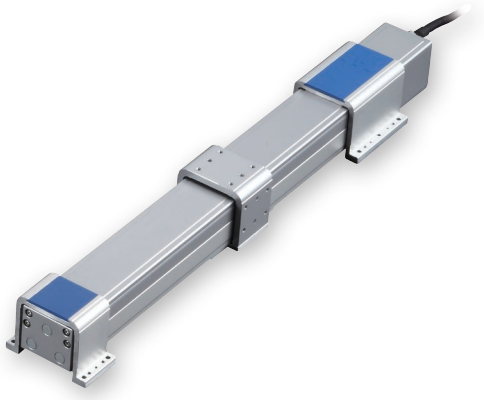
RCP4W-SA5C

防塵・防滴 | モーターストレート | 本体幅 60mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP4W – SA5C – 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	100 100mm 〜 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 | 横立て | 天吊り | 垂直

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	7-722	–
ケーブル右側面取出し	A3	7-722	
アルマイト処理追加	AL	7-722	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	7-728	–
食品用グリース指定	GE	7-728	–
原点逆仕様	NM	7-730	
天吊り取付仕様(ブラケット左取付)	HFL	7-728	–
天吊り取付仕様(ブラケット右取付)	HFR	7-728	
左横壁取付仕様	TFL	7-735	
右横壁取付仕様	TFR	7-735	

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) 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取付けていただきますようお願いします。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(3) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(4) エアパージを行う際のエアチューブ長さとエア流量については「エアチューブ長さとエア流量の相関図」をご参照ください。

(5) 押付け動作を行う場合は「押付け力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。

(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。

(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。

(8) 張出し負荷長の目安は、両端支持 125mm 以下、片持ち支持 105mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

(9) 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。

(10) コントローラーの高出力設定は有効でご使用ください（出荷時は高出力設定有効です）。

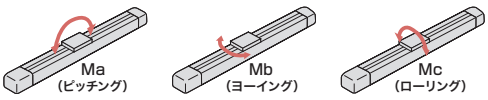
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	5	10
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	1.5	2
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	165
		最低速度(mm/s)	13	7
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.6	0.6
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (両端固定条件)	–	–
		最大可搬質量(kg) (片持ち固定条件)	–	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–
		最低速度(mm/s)	–	–
		定格加減速度(G)	–	–
		最高加減速度(G)	–	–
エア		パージ圧力(MPa)	0.1	0.1
		流量(NL/min)	40以上	40以上
押付け		押付け時最大推力(N)	66.9	147.9
		押付け最高速度(mm/s)	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100
		最大ストローク(mm)	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	シール	ウレタンゴム(U)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		両端固定支持：Ma：8.52N·m　片持ち固定支持：Ma：4.26N·m 両端固定支持：Mb：12.2N·m　片持ち固定支持：Mb：6.10N·m 両端固定支持：Mc：19.8N·m　片持ち固定支持：Mc：9.90N·m
動的許容モーメント(注2)		Ma：8.52N·m Mb：12.2N·m Mc：19.8N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(エアパージ実施時)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式：AL)」をご指定ください。
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプのモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード10

速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6
330	両端固定	5	4	3	2
	片持ち固定	1.5	1	0.7	0.5

リード5

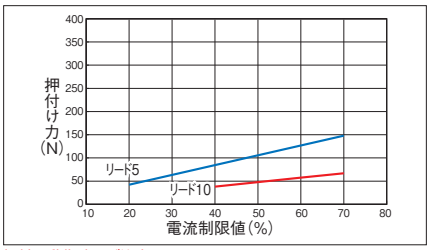
速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6
165	両端固定	10	8	6	4
	片持ち固定	2	1.5	1.2	1

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～500 (50mmごと)
10	330
5	165

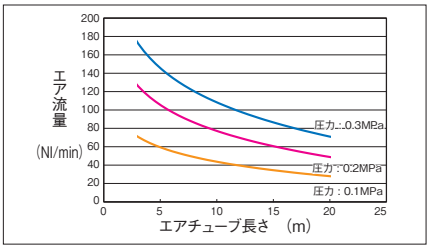
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



押付け動作時のご注意
(注)　押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが「メインスペック」の動的許容モーメント(Ma、Mb)の80% を超えないようにしてください。
(注)　押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さとエア流量の相関図



(注)　外径6mm：内径4mm のエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径：6の継ぎ手を使用しています。
(注)　相関図を目安にエア流量40NL/min 以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

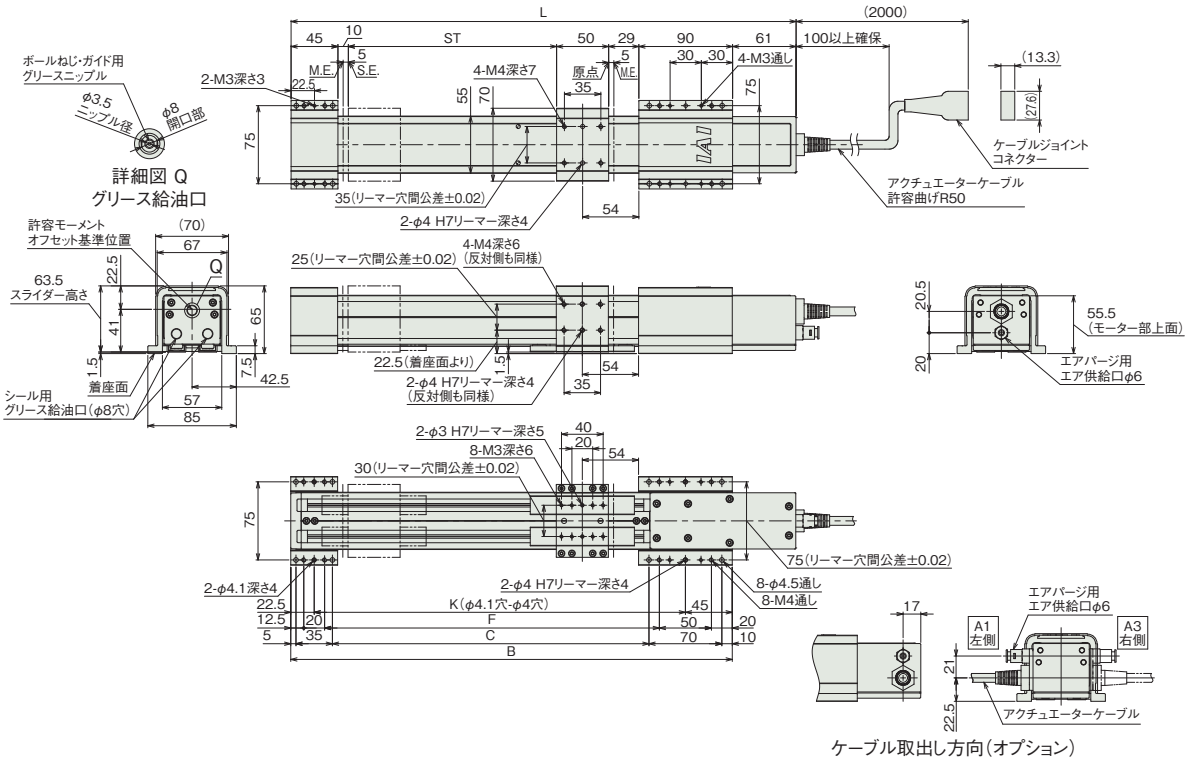
寸法図

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

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。
(注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-317ページをご覧ください。

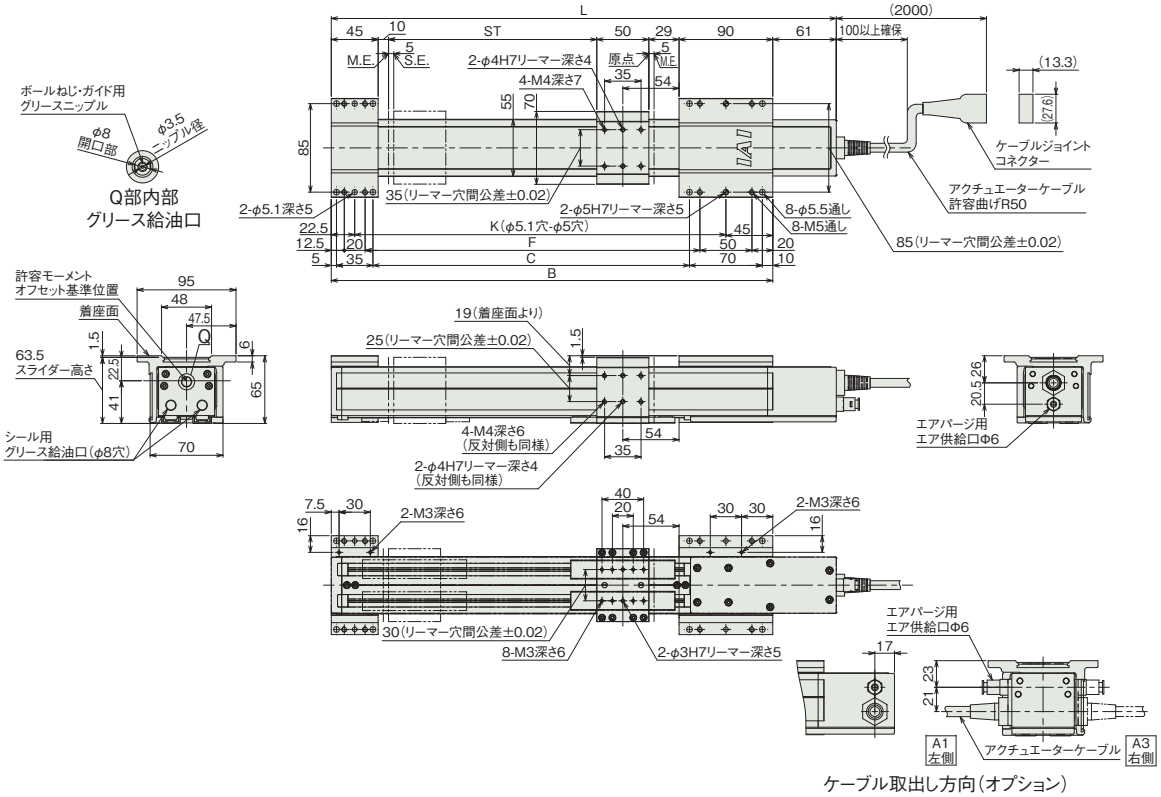
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

■標準



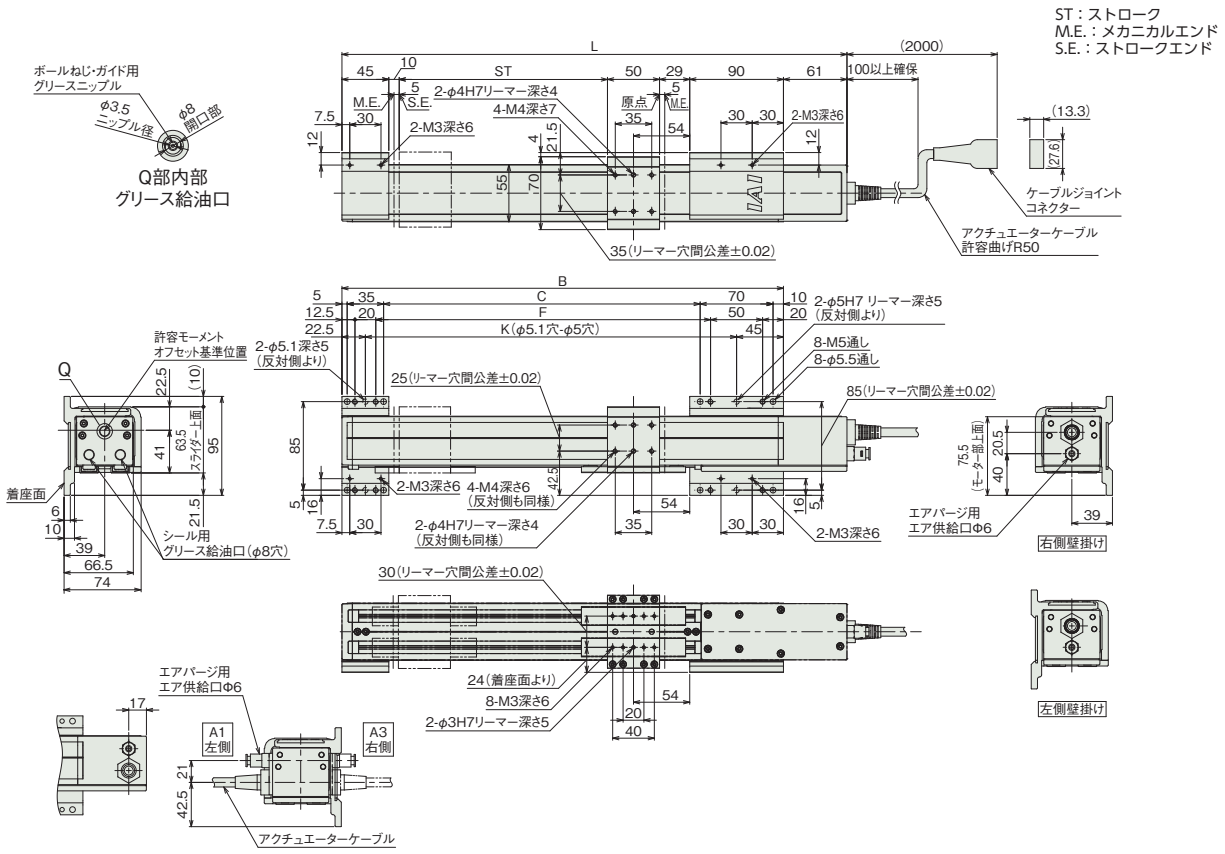
ケーブル取出し方向(オプション)

■天吊り取付仕様



ケーブル取出し方向(オプション)

■壁取付仕様



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
L	385	435	485	535	585	635	685	735	785
B	324	374	424	474	524	574	624	674	724
C	204	254	304	354	404	454	504	554	604
F	221.5	271.5	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5
K	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0

適応コントローラー

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

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。

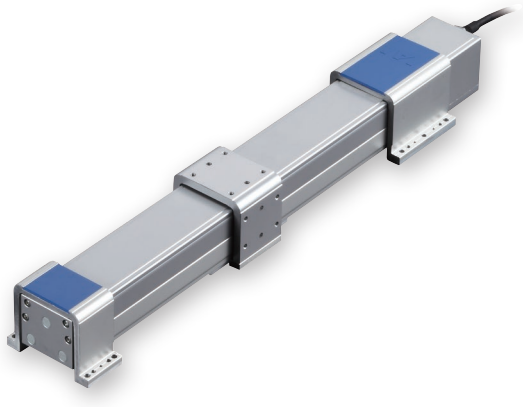
RCP4W-SA6C

防塵・防滴 | モーターストレート | 本体幅 60mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP4W - SA6C - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	100～600 100mm～600mm (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 | 横立て | 天吊り | 垂直

ストローク別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1**	7-722	–
ケーブル右側面取出し	**A3**	7-722	
アルマイト処理追加	**AL**	7-722	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G3/G4**	7-728	–
食品用グリース指定	**GE**	7-728	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	
天吊り取付仕様(ブラケット左取付)	**HFL**	7-728	–
天吊り取付仕様(ブラケット右取付)	**HFR**	7-728	
左横壁取付仕様	**TFL**	7-735	
右横壁取付仕様	**TFR**	7-735	

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) 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取付けていただきますようお願いします。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(3) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(4) エアパージを行う際のエアチューブ長さとエア流量については「エアチューブ長さとエア流量の相関図」をご参照ください。

(5) 押付け動作を行う場合は「押付け力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。

(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。

(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。

(8) 張出し負荷長の目安は、両端支持 150mm 以下、片持ち支持 90mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

(9) 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。

(10) コントローラーの高出力設定は有効でご使用ください（出荷時は高出力設定有効です）。

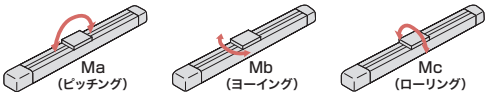
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	12	6
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(両端固定条件)	7.5	15
		最大可搬質量(kg)(片持ち固定条件)	3	4.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	400	200
		最低速度(mm/s)	15	8
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.6	0.6
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(両端固定条件)	–	–
		最大可搬質量(kg)(片持ち固定条件)	–	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–
		最低速度(mm/s)	–	–
		定格加減速度(G)	–	–
		最高加減速度(G)	–	–
エア		パージ圧力(MPa)	0.1	0.1
		流量(NL/min)	40以上	40以上
押付け		押付け時最大推力(N)	82.8	179.5
		押付け最高速度(mm/s)	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)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100
		最大ストローク(mm)	600	600
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	シール	ウレタンゴム(U)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		両端固定支持：Ma：11.6N·m　片持ち固定支持：Ma：5.80N·m 両端固定支持：Mb：16.6N·m　片持ち固定支持：Mb：8.30N·m 両端固定支持：Mc：27.2N·m　片持ち固定支持：Mc：13.6N·m
動的許容モーメント(注2)		Ma：11.6N·m Mb：16.6N·m Mc：27.2N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(エアパージ実施時)
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)テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式：AL)」をご指定ください。
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプのモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード12

速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6
400	両端固定	7.5	5.5	4	3
	片持ち固定	3	2.5	2	1.5

リード6

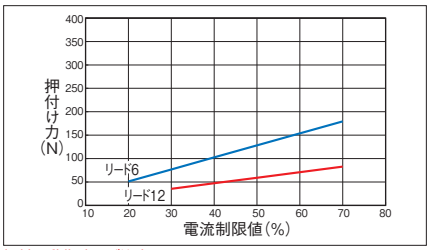
速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6
200	両端固定	15	12	9	6
	片持ち固定	4.5	3.5	3	2.5

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～600 (50mmごと)
12	400
6	200

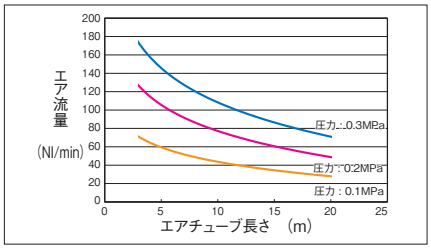
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



押付け動作時のご注意
(注)　押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが「メインスペック」の動的許容モーメント(Ma、Mb)の80% を超えないようにしてください。
(注)　押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さとエア流量の相関図



(注)　外径6mm：内径4mm のエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径：6の継ぎ手を使用しています。
(注)　相関図を目安にエア流量40NL/min 以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

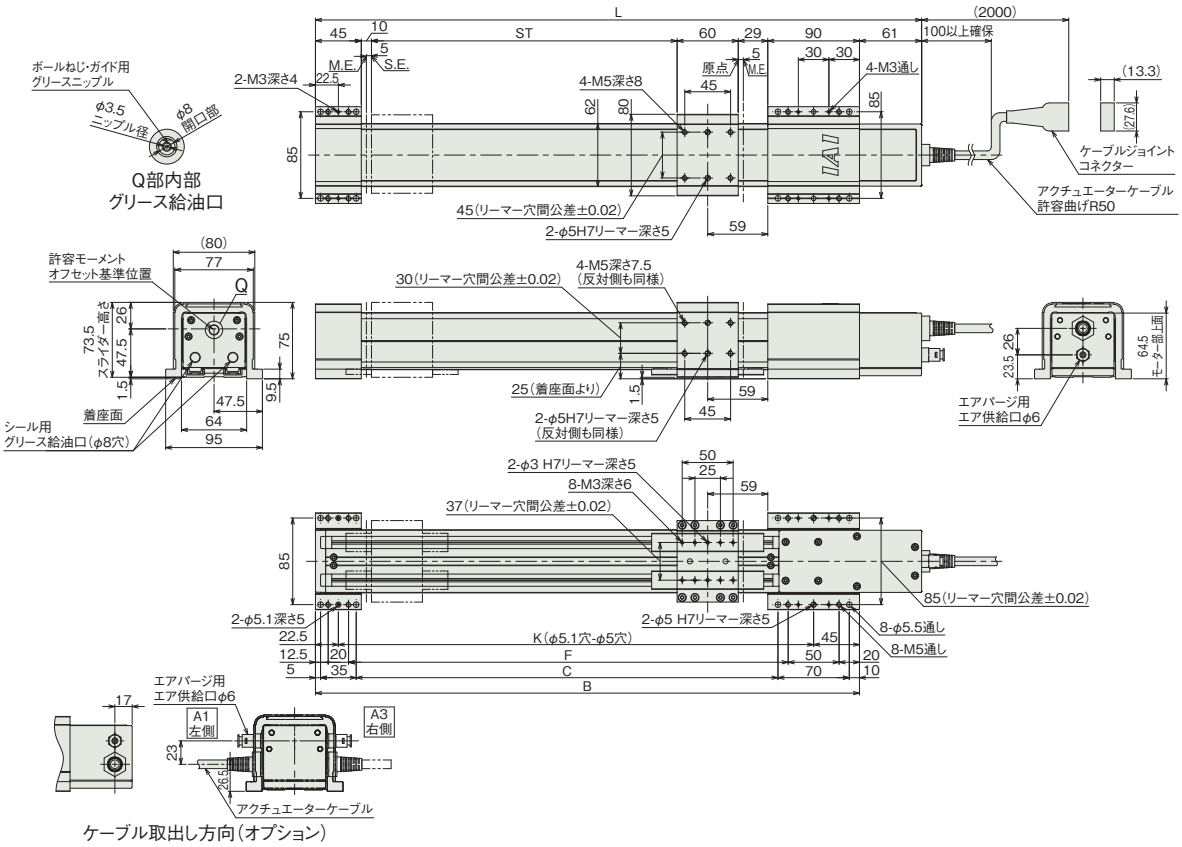
寸法図

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

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。
(注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-317ページをご覧ください。

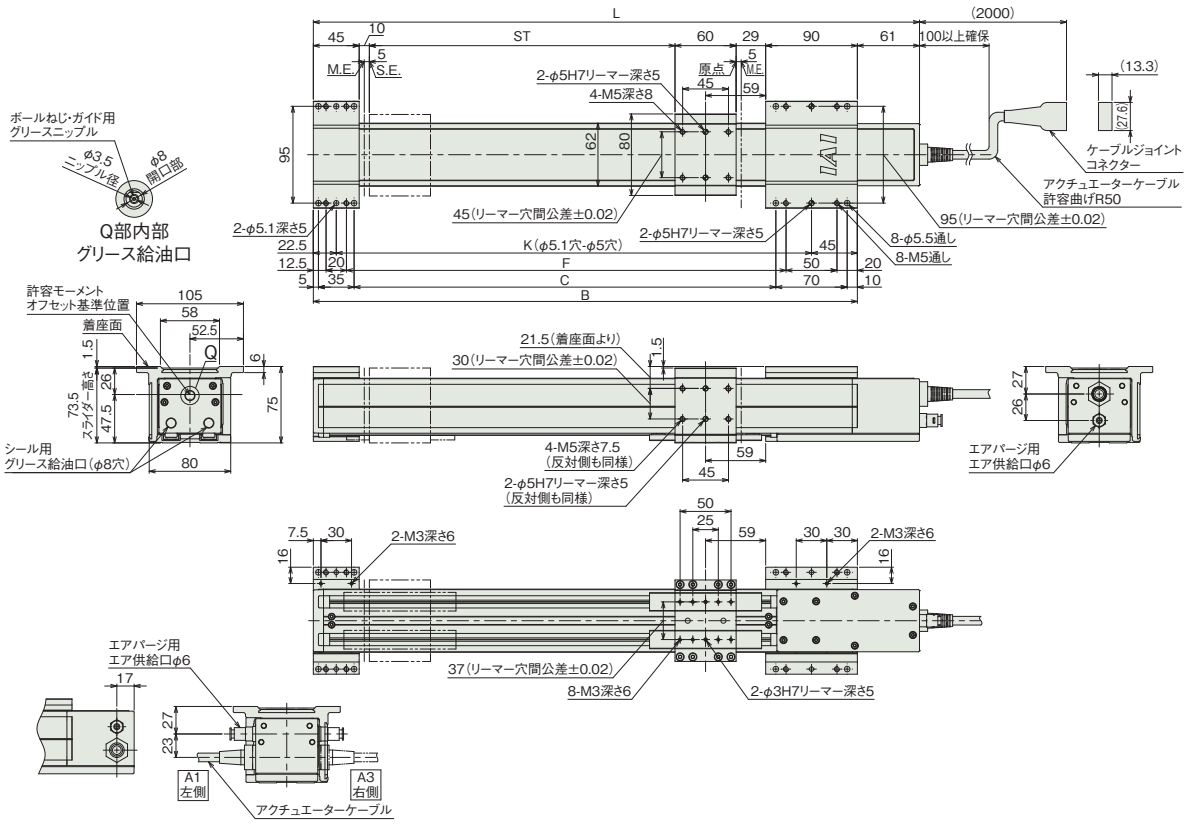
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

■標準



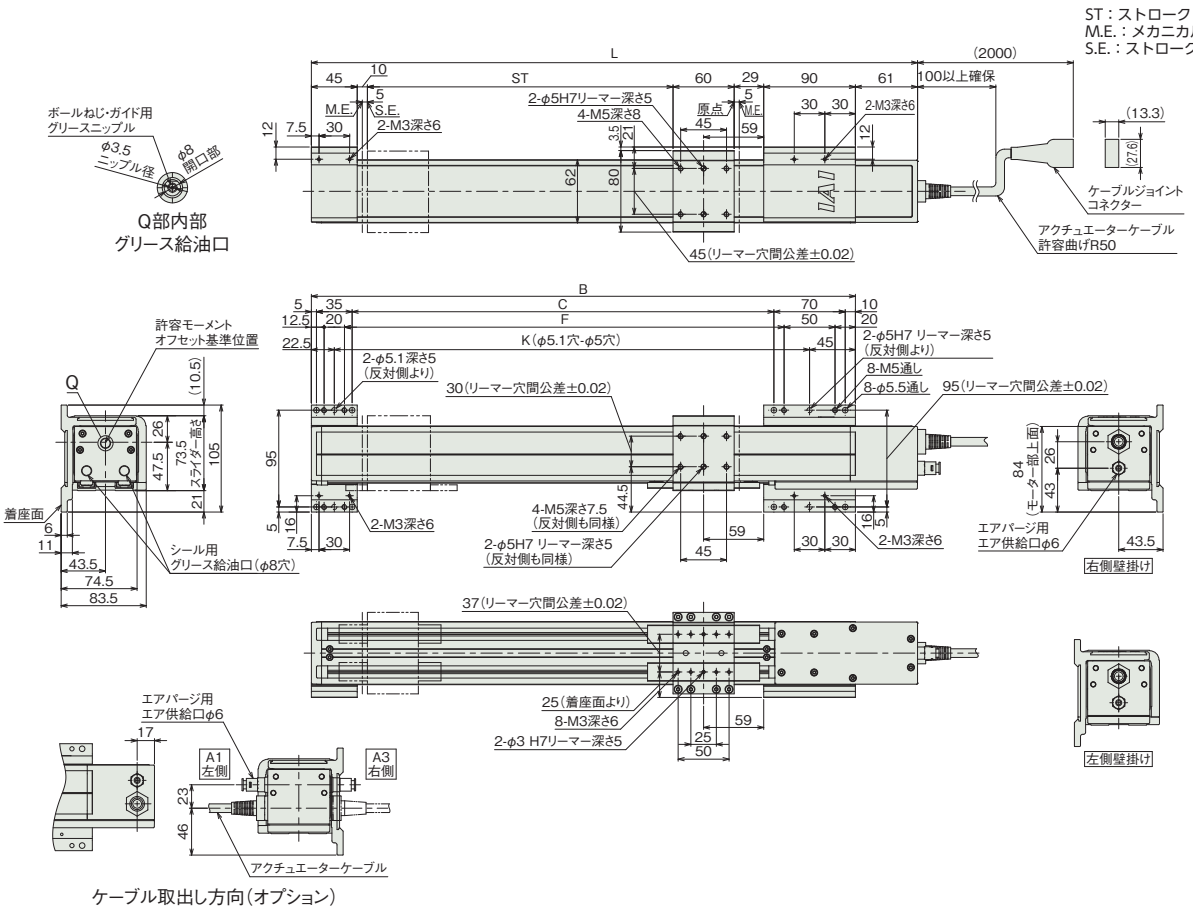
ケーブル取出し方向(オプション)

■天吊り取付仕様



ケーブル取出し方向(オプション)

■壁取付仕様



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
L	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895
B	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
C	214	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
F	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5
K	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量(kg)	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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。

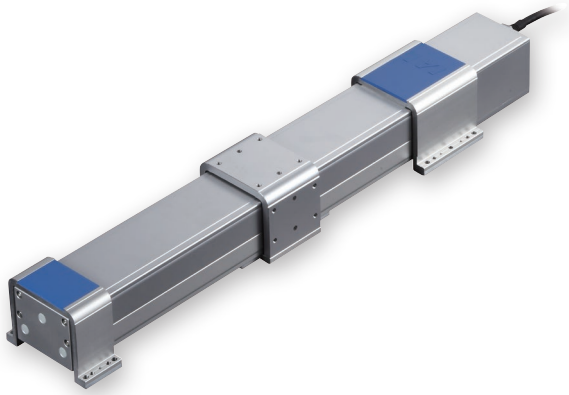
RCP4W-SA7C

防塵・防滴 / 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

RCP4W - SA7C - I - 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
		I インクリメンタル	56P パルスモーター 56□サイズ	16 16mm 8 8mm	100 100mm ～ 700 700mm (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 / 横立て / 天吊り / 垂直

ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	7-722	–
ケーブル右側面取出し	A3	7-722	
アルマイト処理追加	AL	7-722	–
指定グリース塗布仕様	G1/G3/G4	7-728	–
食品用グリース指定	GE	7-728	–
原点逆仕様	NM	7-730	
天吊り取付仕様（ブラケット左取付）	HFL	7-728	
天吊り取付仕様（ブラケット右取付）	HFR	7-728	–
左横壁取付仕様	TFL	7-735	
右横壁取付仕様	TFR	7-735	

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) 本アクチュエーターは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取付けていただきますようお願いします。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(3) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(4) エアパージを行う際のエアチューブ長さとエア流量については「エアチューブ長さとエア流量の相関図」をご参照ください。

(5) 押付け動作を行う場合は「押付け力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。

(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。

(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。

(8) 張出し負荷長の目安は、両端支持 175mm 以下、片持ち支持 105mm 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

(9) 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。

(10) コントローラーの高出力設定は有効でご使用ください（出荷時は高出力設定有効です）。

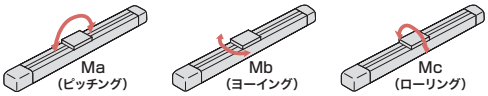
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	16	8
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(両端固定条件)	10	20
		最大可搬質量(kg)(片持ち固定条件)	4.5	7
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	530	265
		最低速度(mm/s)	20	10
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.6	0.6
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(両端固定条件)	–	–
		最大可搬質量(kg)(片持ち固定条件)	–	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–
		最低速度(mm/s)	–	–
		定格加減速度(G)	–	–
		最高加減速度(G)	–	–
エア		パージ圧力(MPa)	0.1	0.1
		流量(NL/min)	40以上	40以上
押付け		押付け時最大推力(N)	209	418
		押付け最高速度(mm/s)	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)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100
		最大ストローク(mm)	700	700
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	テーブル	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ、白色アルマイト処理(注1)
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	シール	ウレタンゴム(U)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		両端固定支持：Ma：15.1N·m　片持ち固定支持：Ma：7.55N·m 両端固定支持：Mb：21.6N·m　片持ち固定支持：Mb：10.8N·m 両端固定支持：Mc：41.3N·m　片持ち固定支持：Mc：20.6N·m
動的許容モーメント(注2)		Ma：15.1N·m Mb：21.6N·m Mc：41.3N·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		IP65(エアパージ実施時)
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)テーブルおよび取付けブラケットの加工部分は、アルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加(型式：AL)」をご指定ください。
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダータイプのモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

リード16

速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6
530	両端固定	10	8	6	4
	片持ち固定	4.5	4	3.5	3

リード8

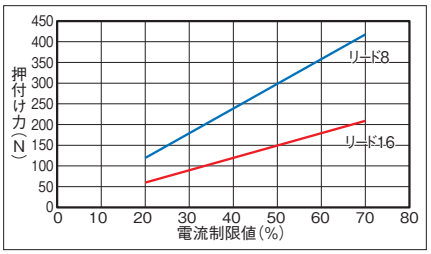
速度(mm/s)	固定方法	水平設置 加速度(G) 0.3	0.4	0.5	0.6
265	両端固定	20	16	12	8
	片持ち固定	7	6	5	4

ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～700 (50mmごと)
16	530
8	265

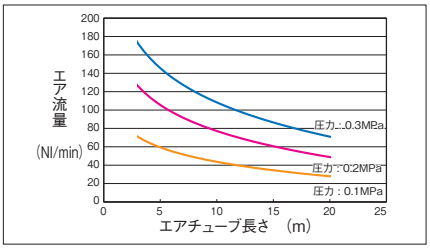
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



押付け動作時のご注意
(注)　押付け動作を行なう場合は押付け力によって発生する反力モーメントが「メインスペック」の動的許容モーメント(Ma、Mb)の80% を超えないようにしてください。
(注)　押付け動作時の移動速度は20mm/s 固定となります。

エアチューブ長さとエア流量の相関図



(注)　外径6mm：内径4mm のエアチューブに対する相関図となります。製品側は外径：6の継ぎ手を使用しています。
(注)　相関図を目安にエア流量40NL/min 以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してください。

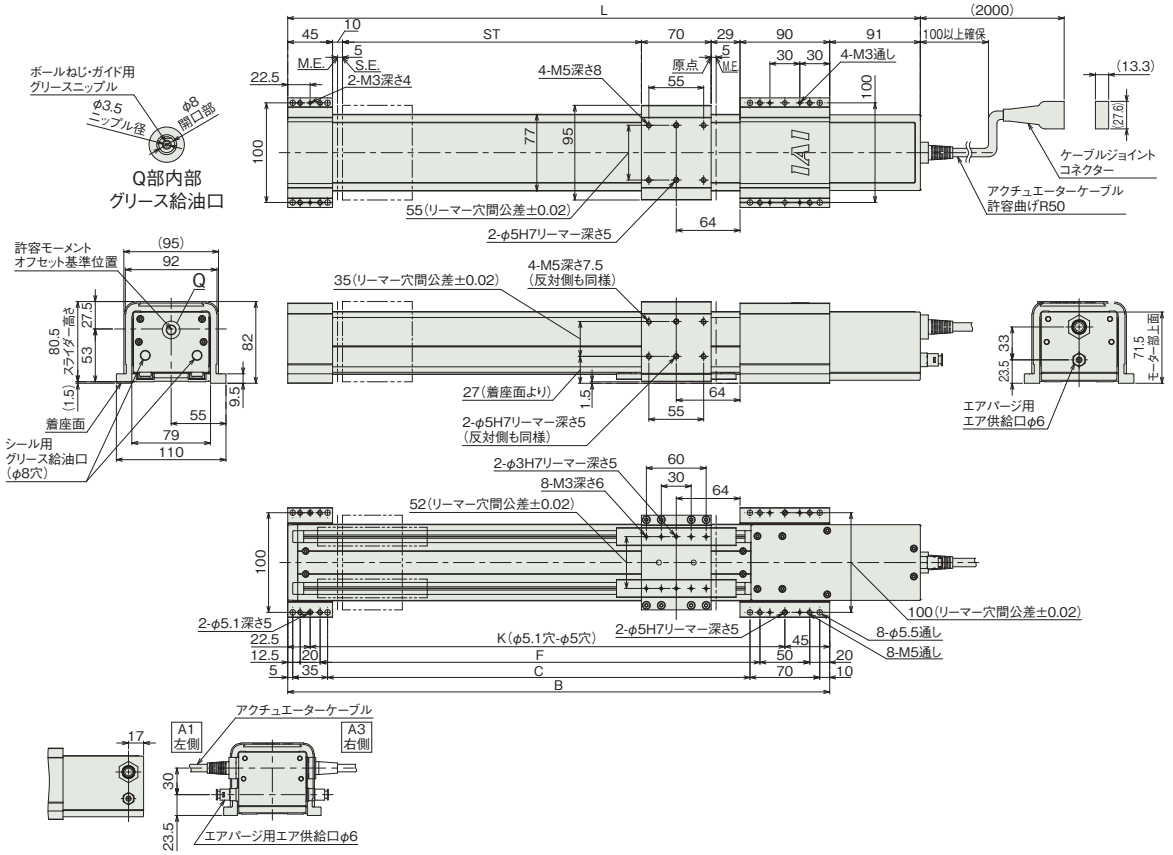
寸法図

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

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行う場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、許容モーメントを計算するための基準位置です。
(注) 天吊り取付仕様、壁取付仕様の設置姿勢は1-317ページをご覧ください。

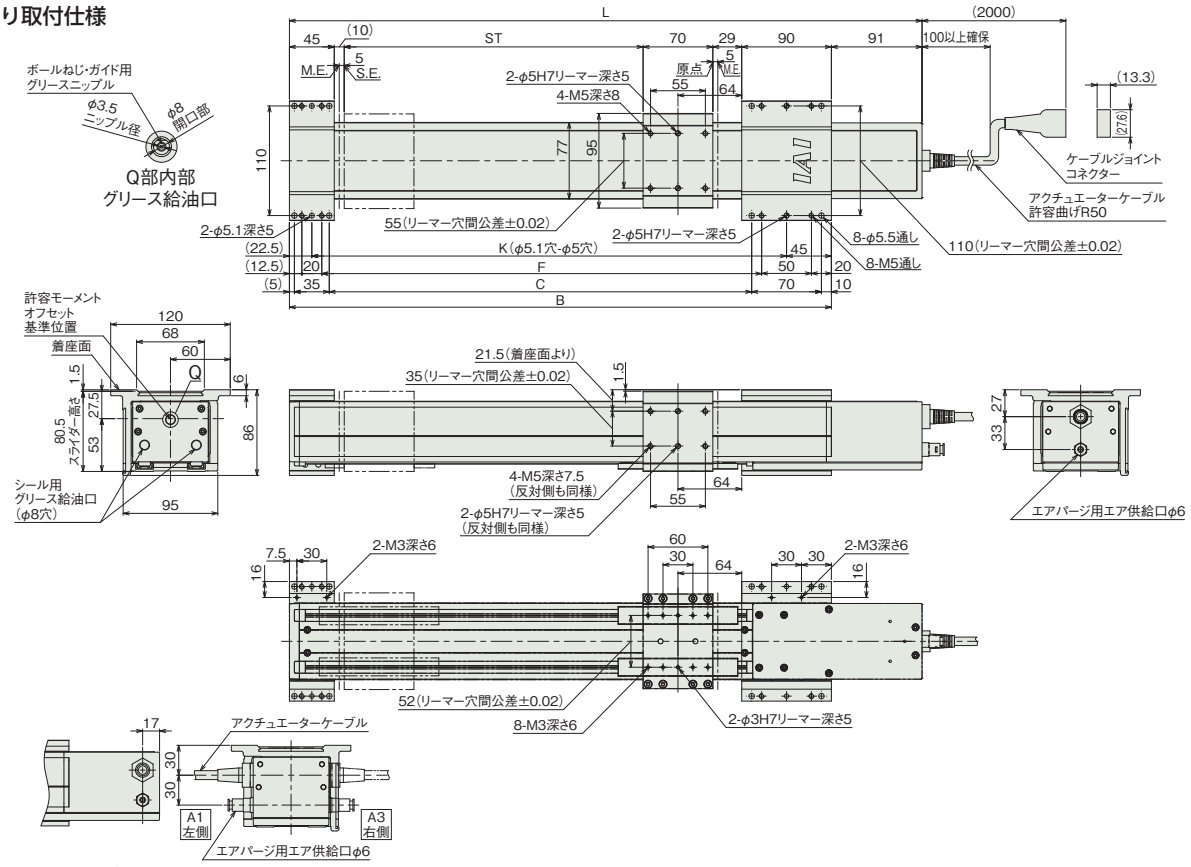
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

■標準



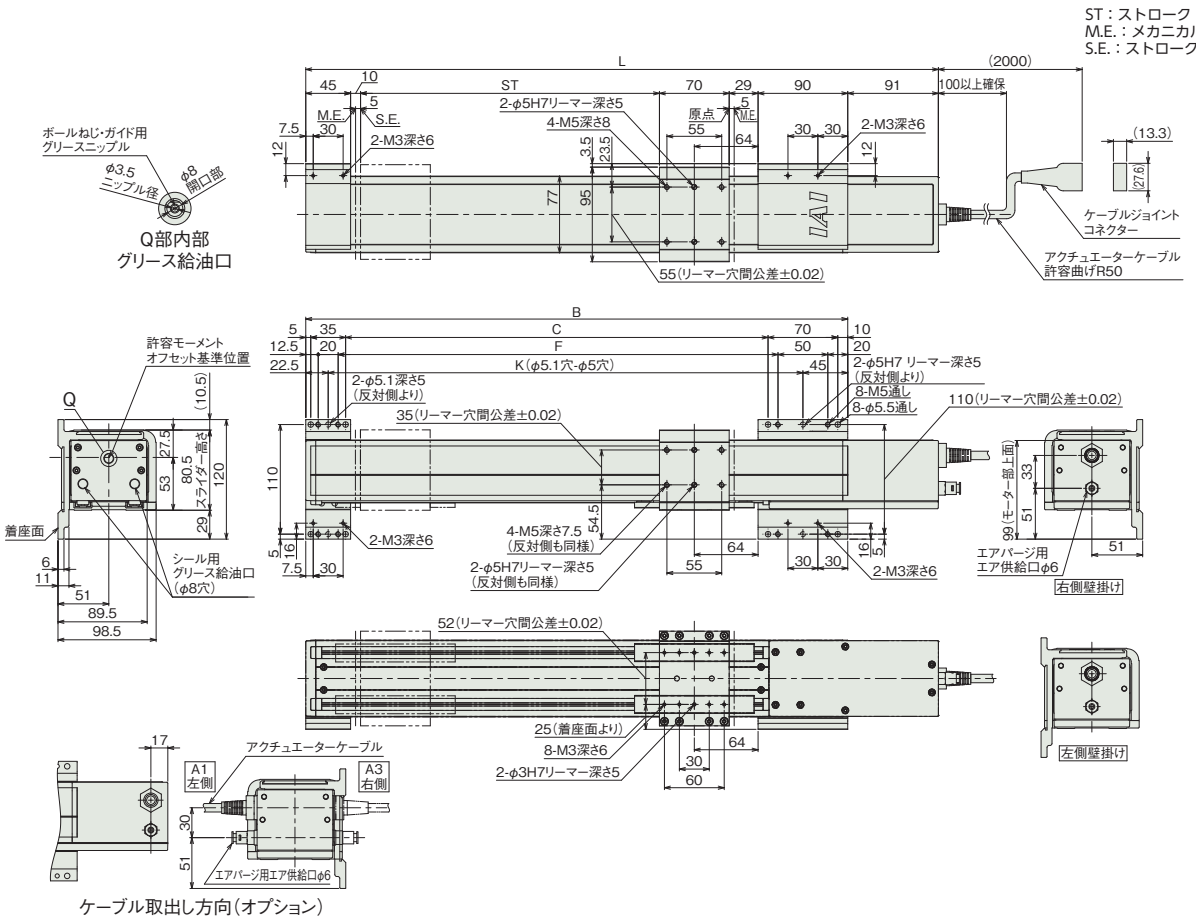
ケーブル取出し方向(オプション)

■天吊り取付仕様



ケーブル取出し方向(オプション)

■壁取付仕様



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
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035
B	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944
C	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824
F	241.5	291.5	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5
K	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
質量(kg)	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3

適応コントローラー

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

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。

防塵防滴仕様

スライダー　ISWA

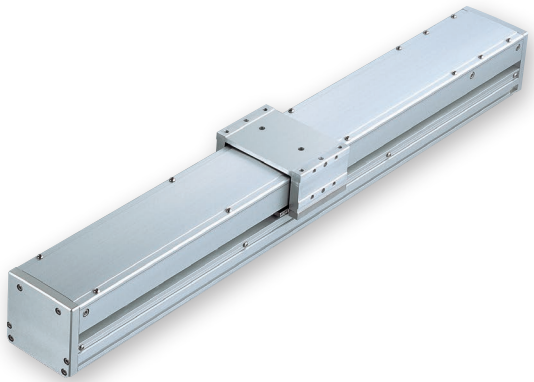
サーボモーター 200V (標準タイプ)				
ISWA ISPWA	スライダー	ISWA/ISPWA-S	7-435	
		ISWA/ISPWA-M-100	7-439	
		ISWA/ISPWA-M-200	7-443	
		ISWA/ISPWA-L-200	7-447	
		ISWA/ISPWA-L-400	7-451	

ISWA-S
ISPWA-S

防塵・防滴 | 本体幅 90mm | 60W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様	S	I インクリメンタル A アブソリュート	60 60W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	100～600 100mm～600mm（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



水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	エンコーダー種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
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	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-730	–
ボール保持機構付きガイド	RT	7-732	–

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) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。

(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) 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

(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 以下です。張出し負荷長については 7-78 ページの説明をご確認ください。

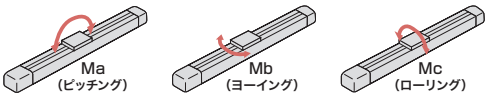
メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	20	45
	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	0.15
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.15
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)	63.7	127.4	254.8
エアパージ		圧力(MPa)	0.1～0.2	0.1～0.2	0.1～0.2
		流量(NL/min)	20～40	20～40	20～40
ブレーキ		ブレーキ仕様	–		
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100	100
		最大ストローク(mm)	600	600	600
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ12mm　転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度		±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション		0.05mm以下【0.02mm以下】
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	スライダー	アルミ、白色アルマイト処理
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		–
		–
		–
動的許容モーメント(注1)		Ma：32.9N·m
		Mb：47.0N·m
		Mc：76.8N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPWAの場合です。

■スライダ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)	550・600
16	800	760
8	400	380
4	200	190

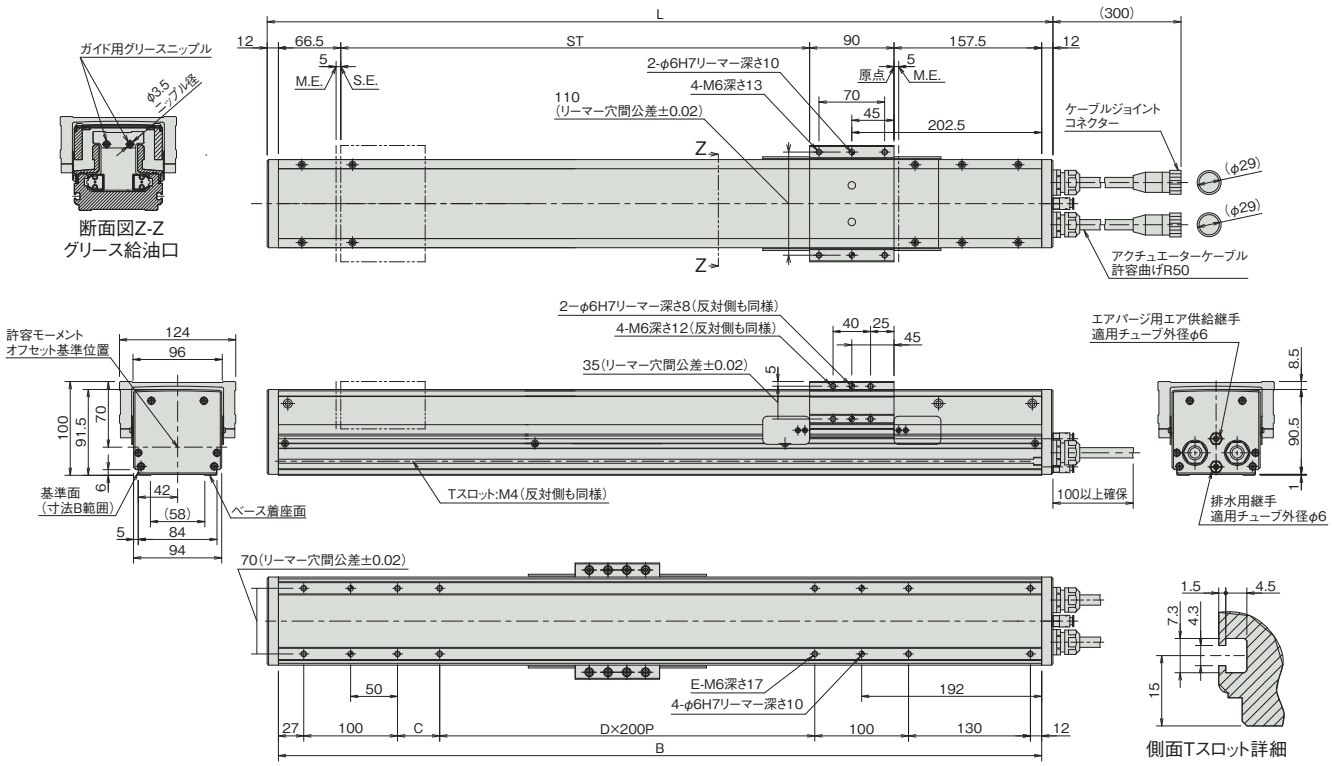
(単位はmm/s)

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は、モーター・エンコーダーケーブルを接続する防水コネクターです。
接続するケーブルの詳細は、7-745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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より70mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
C	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量(kg)	6.9	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2	9.6	10.1	10.5	11.0	11.4

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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) 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。

ISWA-M-100
ISPWA-M-100

防塵・防滴 | 本体幅 130mm | 100W

■型式項目

	M		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：ISWA 標準仕様／ISPWA 高精度仕様
- タイプ：M
- エンコーダー種類：I インクリメンタル／A アブソリュート
- モーター種類：100 100W
- リード：10 10mm／5 5mm
- ストローク：100～1000 100mm～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／S 3m／M 5m／X□□ 長さ指定
- オプション：下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-730	–
ボール保持機構付きガイド	RT	7-732	–

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) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。

(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) 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

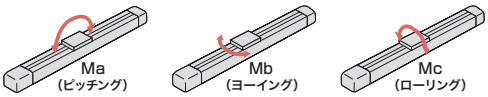
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	70
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	500	250
		定格加減速度(G)	0.3	0.15
		最高加減速度(G)	0.3	0.15
垂直	可搬質量	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)	169.5	340.1
エアパージ		圧力(MPa)	0.1～0.2	0.1～0.2
		流量(NL/min)	20～40	20～40
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100
		最大ストローク(mm)	1000	1000
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ16mm　転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度		±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション		0.05mm以下【0.02mm以下】
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	スライダー	アルミ、白色アルマイト処理
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		–
		–
		–
動的許容モーメント(注1)		Ma：81.0N·m
		Mb：116N·m
		Mc：189N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPWAの場合です。

■スライダ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	100～600 (50mmごと)	650・700	750・800	850・900	950・1000
10	500	455	365	300	250
5	250	225	180	150	125

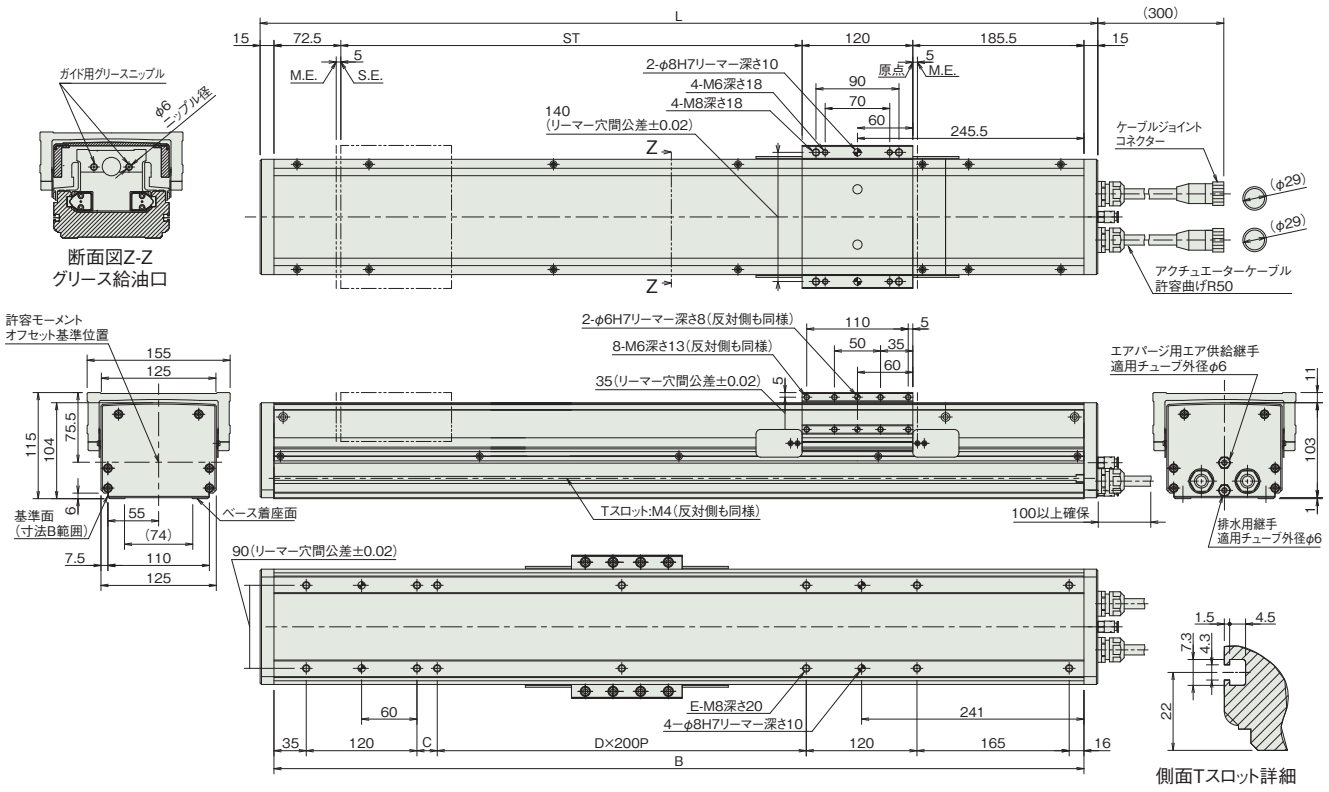
(単位はmm/s)

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は、モーター・エンコーダーケーブルを接続する防水コネクターです。
接続するケーブルの詳細は、7-745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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より75.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量(kg)	11.7	12.6	13.4	14.3	15.1	16.0	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	21.9	22.8	23.6	24.5	25.3	26.2	27.0

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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) 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。

ISWA-M-200
ISPWA-M-200

防塵・防滴 | 本体幅 130mm | 200W

■型式項目

	M		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
ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様		I インクリメンタル A アブソリュート	200 200W	20 20mm 10 10mm	100～1000 100mm～1000mm（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

■エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

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

■オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-730	–
ボール保持機構付きガイド	RT	7-732	–

■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) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。

(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) 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

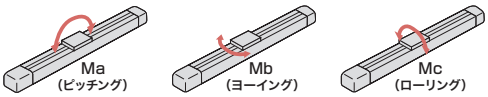
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	70
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	500
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–
		定格加減速度(G)	–	–
		最高加減速度(G)	–	–
推力		定格推力(N)	169.5	340.1
エアパージ		圧力(MPa)	0.1～0.2	0.1～0.2
		流量(NL/min)	20～40	20～40
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100
		最大ストローク(mm)	1000	1000
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ16mm　転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度		±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション		0.05mm以下【0.02mm以下】
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	スライダー	アルミ、白色アルマイト処理
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		–
		–
		–
動的許容モーメント(注1)		Ma：81.0N·m
		Mb：116N·m
		Mc：189N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPWAの場合です。

■スライダ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	100～600 (50mmごと)	650・700	750・800	850・900	950・1000
20	1000	915	735	600	500
10	500	455	365	300	250

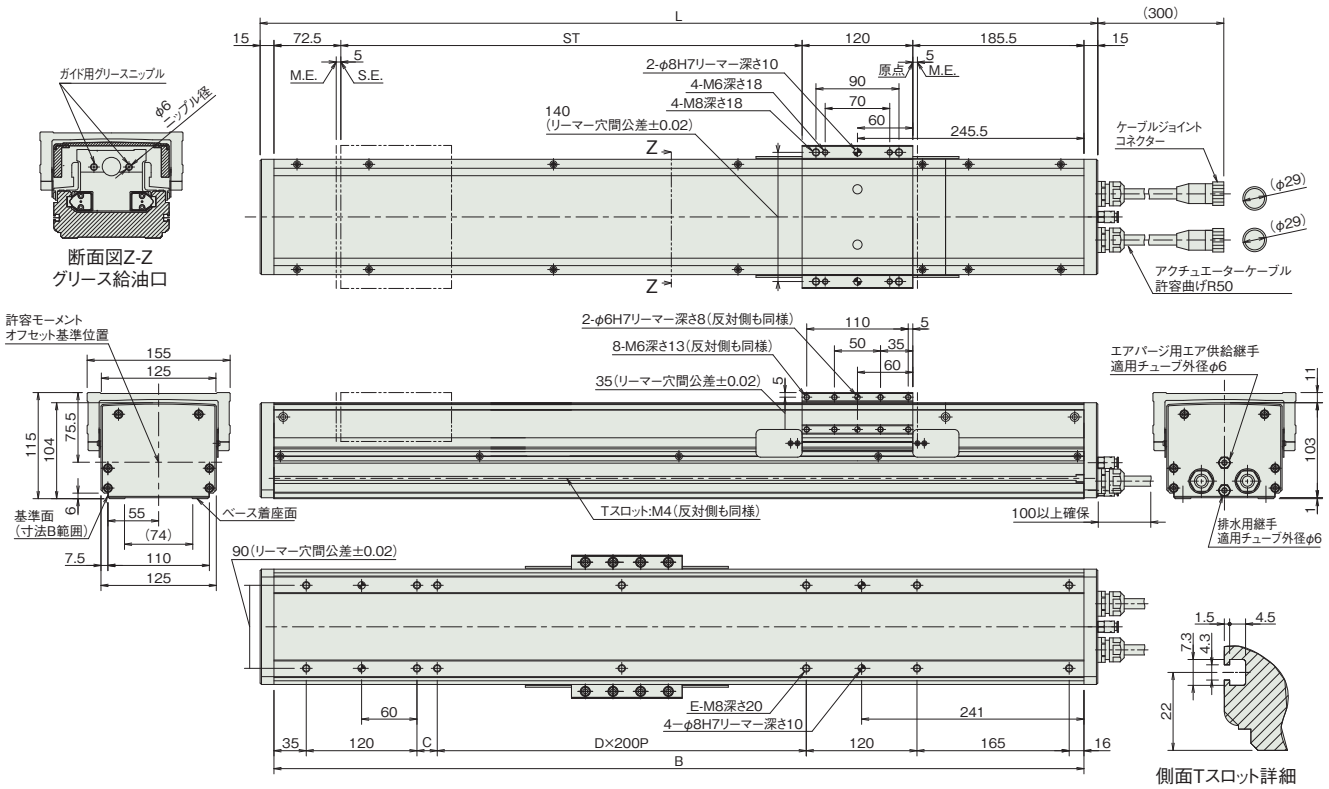
(単位はmm/s)

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は、モーター・エンコーダーケーブルを接続する防水コネクターです。
接続するケーブルの詳細は、7-745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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より75.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
質量(kg)	11.9	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23	23.8	24.7	25.5	26.4	27.2

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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

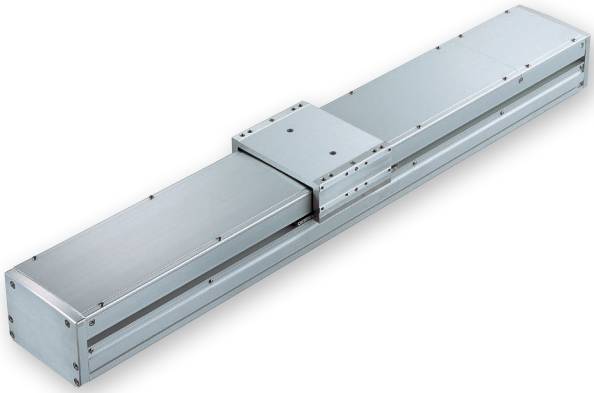
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISWA-L-200
ISPWA-L-200

防塵・防滴 | 本体幅 160mm | 200W

■型式項目

	L		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
ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様		I インクリメンタル A アブソリュート	200 200W	20 20mm 10 10mm	100～1200 100mm～1200mm（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



水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-730	–
ボール保持機構付きガイド	RT	7-732	–

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) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。

(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) 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

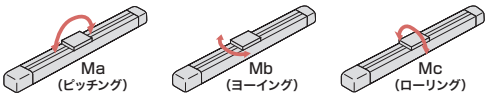
メインスペック

項目			内容	
リード		ボールねじリード(mm)	20	10
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	70
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	500
		定格加減速度(G)	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	–
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	–
		定格加減速度(G)	–	–
		最高加減速度(G)	–	–
推力		定格推力(N)	169.5	340.1
エアパージ		圧力(MPa)	0.1～0.2	0.1～0.2
		流量(NL/min)	20～40	20～40
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク		最小ストローク(mm)	100	100
		最大ストローク(mm)	1200	1200
		ストロークピッチ(mm)	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ20mm　転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度		±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション		0.05mm以下【0.02mm以下】
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	スライダー	アルミ、白色アルマイト処理
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		–
		–
		–
動的許容モーメント(注1)		Ma：123N·m
		Mb：176N·m
		Mc：291N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃ 85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPWAの場合です。

■スライダ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	100～700 (50mmごと)	750・800	850・900	950・1000	1050・1100	1150・1200
20	1000	930	765	640	545	465
10	500	465	380	320	270	230

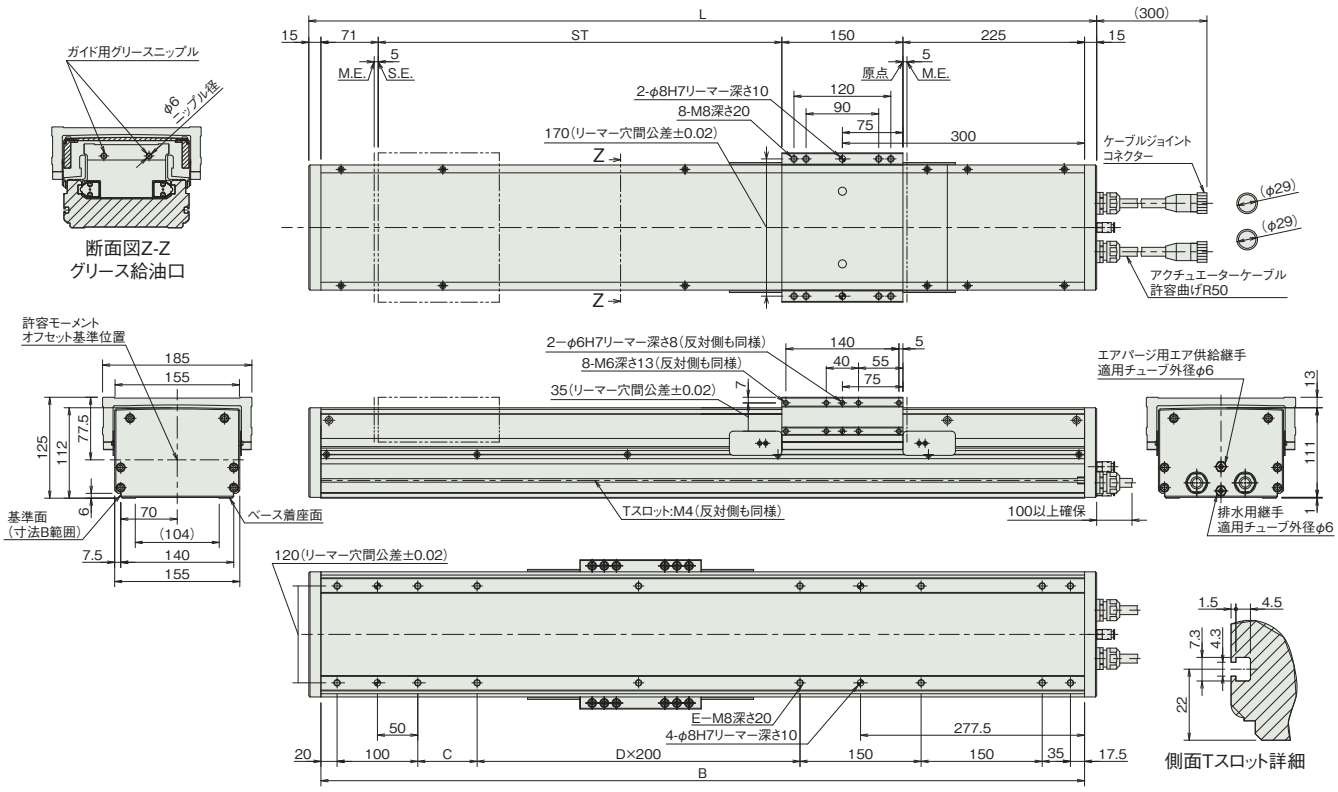
(単位はmm/s)

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は、モーター・エンコーダーケーブルを接続する防水コネクターです。
接続するケーブルの詳細は、7-745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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より77.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	73.5	123.5	173.5	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
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
質量(kg)	19.9	20.9	21.8	22.8	23.7	24.7	25.6	26.6	27.5	28.5	29.4	30.4	31.3	32.3	33.2	34.2	35.1	36.1	37	38.0	38.9	39.9	40.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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

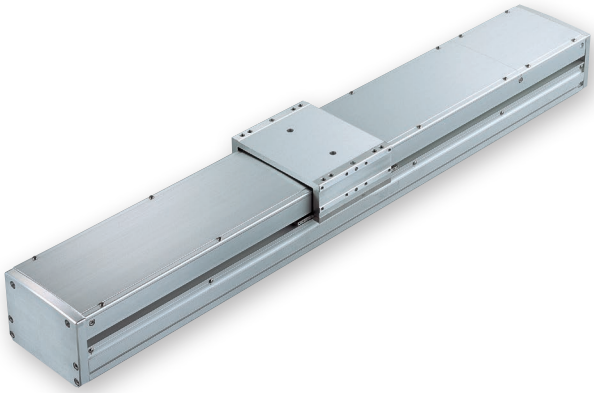
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

ISWA-L-400
ISPWA-L-400

防塵・防滴 | 本体幅 160mm | 400W

■型式項目

	L		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
ISWA 標準仕様 ISPWA 高精度仕様		I インクリメンタル A アブソリュート	400 400W	20 20mm	100～1200 100mm～1200mm（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



水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

エンコーダー種類／ストローク別価格表（標準価格）

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

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-730	–
ボール保持機構付きガイド	RT	7-732	–

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) ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。ストローク別の最高速度は「ストロークと最高速度」をご参照ください。

(2) 「メインスペック」の可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた場合の最大値を表示しています。

(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) 保護等級 IP65 はエアパージを行った場合です。エアパージを行わない場合は IP54 となります。なお、取付け姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立および垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

(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 7-78 ページの説明をご確認ください。

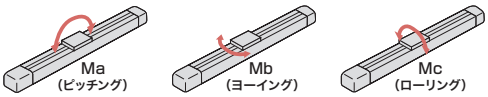
メインスペック

項目		内容
リード		ボールねじリード(mm)	20
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	70
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000
		定格加減速度(G)	0.3
		最高加減速度(G)	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–
	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)	340.1
エアパージ		圧力(MPa)	0.1～0.2
		流量(NL/min)	20～40
ブレーキ		ブレーキ仕様	–
		ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク		最小ストローク(mm)	100
		最大ストローク(mm)	1200
		ストロークピッチ(mm)	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ20mm　転造C10【C5相当】
繰返し位置決め精度		±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション		0.05mm以下【0.02mm以下】
リニアガイド		直動無限循環型
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	スライダー	アルミ、白色アルマイト処理
	サイドカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントカバー	アルミ、白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
静的許容モーメント		–
		–
		–
動的許容モーメント(注1)		Ma：123N·m
		Mb：176N·m
		Mc：291N·m
使用周囲温度・湿度		0～40℃ 85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル／アブソリュート
エンコーダーパルス数		16384 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-280ページにて走行寿命をご確認ください。
(注)　【　】内はISPWAの場合です。

■スライダ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	100～700 (50mmごと)	750・800	850・900	950・1000	1050・1100	1150・1200
20	1000	930	765	640	545	465

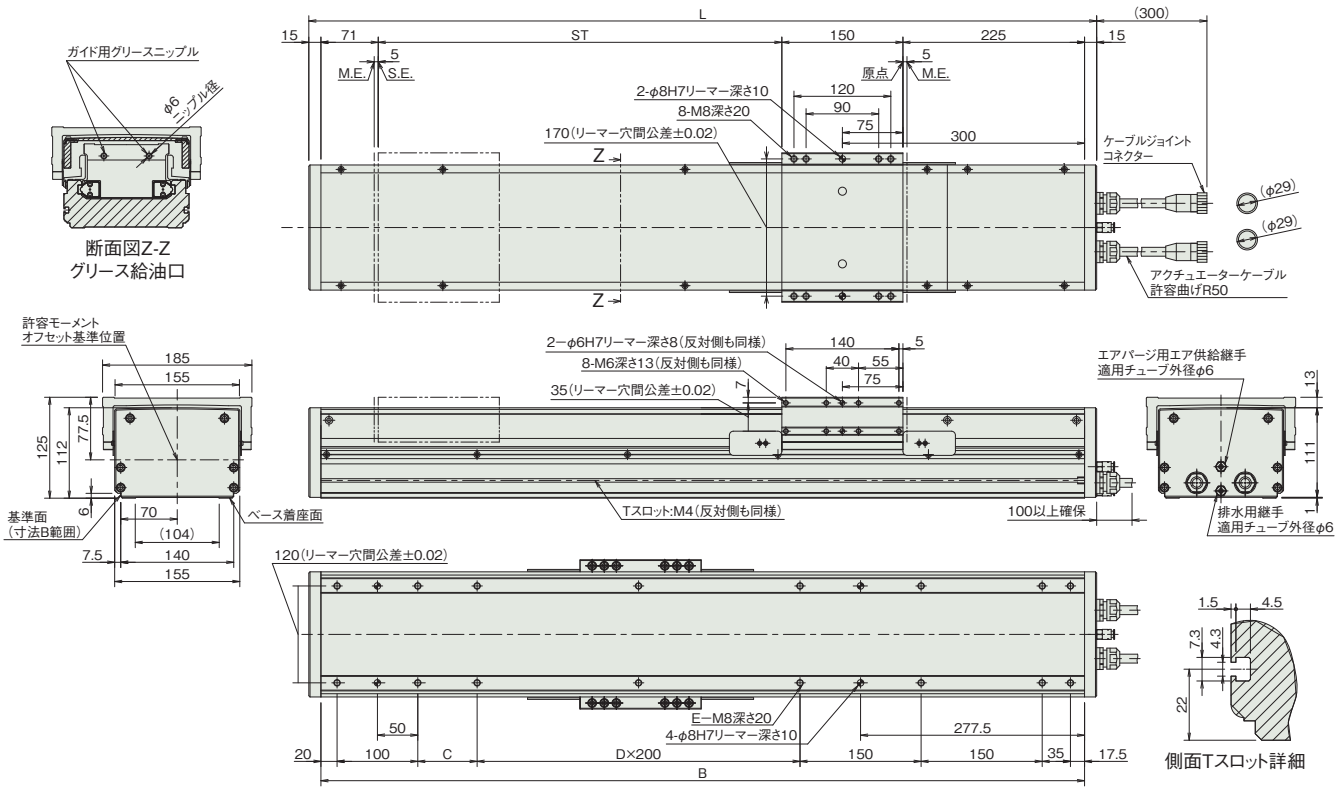
(単位はmm/s)

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は、モーター・エンコーダーケーブルを接続する防水コネクターです。
接続するケーブルの詳細は、7-745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) 許容モーメントオフセット基準位置は、スライダーワーク取付け位置より77.5mmのところになります。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	73.5	123.5	173.5	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
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
質量(kg)	20.1	20.6	22.0	22.5	23.9	24.4	25.8	26.3	27.7	28.2	29.6	30.1	31.5	32	33.4	33.9	35.3	35.8	37.2	37.7	39.1	39.6	41

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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) 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。

防塵防滴仕様

ロッド　RCP6 / RCP5

パルスモーター

RCP6W RCP6SW RCP5W	ロッド	RCP6W/RCP6SW-RA4C	7-457	
		RCP6W/RCP6SW-RA6C	7-461	
		RCP6W/RCP6SW-RA7C	7-465	
		RCP6W/RCP6SW-RA8C	7-469	
	ラジアルシリンダー ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-RRA4C	7-473	
		RCP6W/RCP6SW-RRA6C	7-477	
		RCP6W/RCP6SW-RRA7C	7-481	
		RCP6W/RCP6SW-RRA8C	7-485	
	ワイド ラジアルシリンダー ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-WRA10C	7-489	
		RCP6W/RCP6SW-WRA12C	7-493	
		RCP6W/RCP6SW-WRA14C	7-497	
		RCP6W/RCP6SW-WRA16C	7-501	
	ロッド 【折返しタイプ】	RCP6W/RCP6SW-RA4R	7-505	
		RCP6W/RCP6SW-RA6R	7-509	
		RCP6W/RCP6SW-RA7R	7-513	
		RCP6W/RCP6SW-RA8R	7-517	
	ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-RRA4R	7-521	
		RCP6W/RCP6SW-RRA6R	7-525	
		RCP6W/RCP6SW-RRA7R	7-529	
		RCP6W/RCP6SW-RRA8R	7-533	
	ワイド ラジアルシリンダー 【折返しタイプ】 ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®	RCP6W/RCP6SW-WRA10R	7-537	
		RCP6W/RCP6SW-WRA12R	7-541	
		RCP6W/RCP6SW-WRA14R	7-545	
		RCP6W/RCP6SW-WRA16R	7-549	
	ロッド	RCP5W-RA10C	7-553	

RCP6W-RA4C
RCP6SW-RA4C

防塵・防滴 / 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

RA4C - WA - 35P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	
RCP6W	コントローラー別置
RCP6SW	コントローラー内蔵

タイプ: RA4C

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

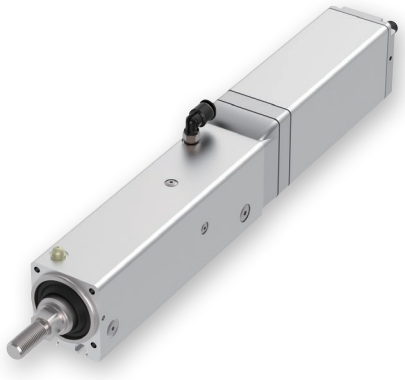
リード	
10	10mm
5	5mm
2.5	2.5mm

ストローク	
50 ～ 200	50mm ～ 200mm (50mmごと)

適応コントローラー/I/Oタイプ	
RCP6W	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL
RCP6SW	
SE	SIOタイプ

ケーブル長	
N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

オプション
下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	**150**	–	–
100	–	–	**200**	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
フート金具	**FT**	7-726	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-731	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA4C P3	RCP6W-RA4C P5	RCP6SW-RA4C SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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)	11	23	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	350	175
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	435	350	150
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	77	155	310
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	2	4	10
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	200	200	200
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注1)		±1.0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		1.0Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード10

姿勢	水平					垂直		
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	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1
525		4	1					

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4
305	22	14	8	6	4	3	3	3
350	19	5	1			2	1	1

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
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	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4
150	40	35	35	29	24	2	2	2
175	33	24	22	19	12			

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平					垂直		
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	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
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	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～200 (50mmごと)
10	525<435>
5	350
2.5	175<150>

(単位はmm/s)

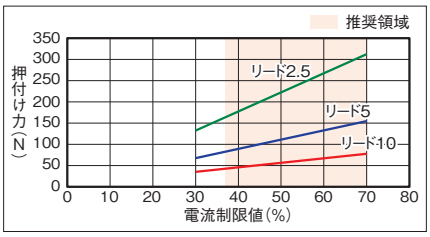
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50～200 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



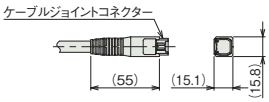
寸法図

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

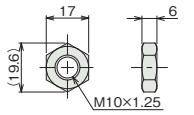
■RCP6W-RA4C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-345ページをご参照ください。

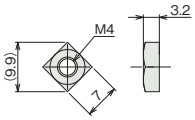
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



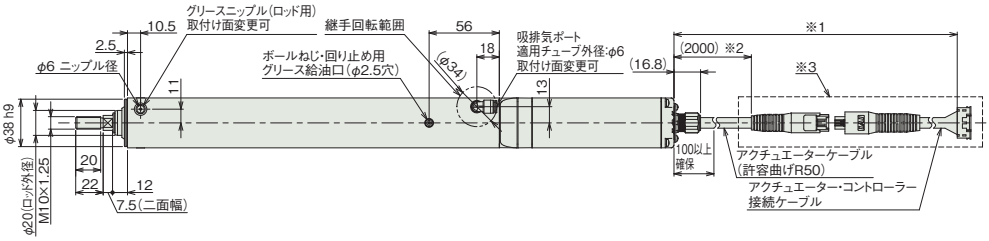
アクチュエーターケーブル接続部

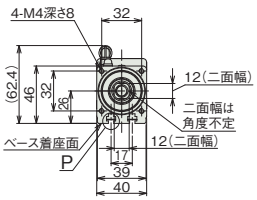


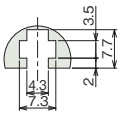
付属六角ナット



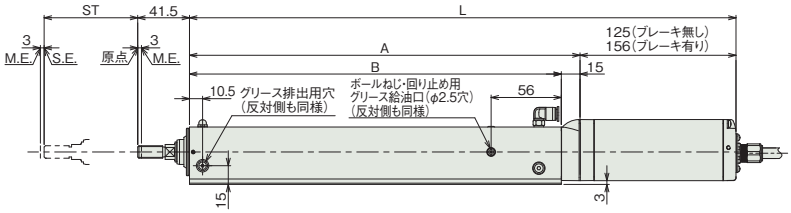
付属四角ナット

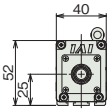


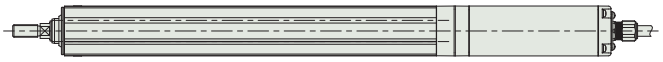


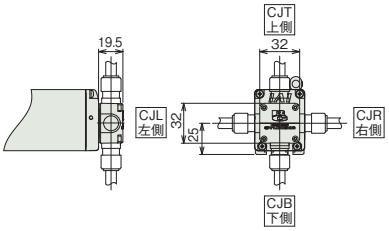


詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)









ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークと寸法

	ストローク	50	100	150	200
L	ブレーキ無し	288	338	388	438
	ブレーキ有り	319	369	419	469
A		163	213	263	313
B		148	198	248	298

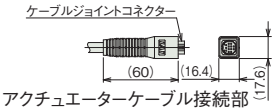
■ストロークと質量

	ストローク	50	100	150	200
質量(kg)	ブレーキ無し	1.4	1.6	1.8	2
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9	2.1

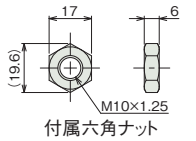
■RCP6SW-RA4C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-345ページをご参照ください。

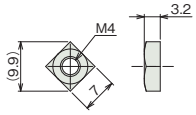
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



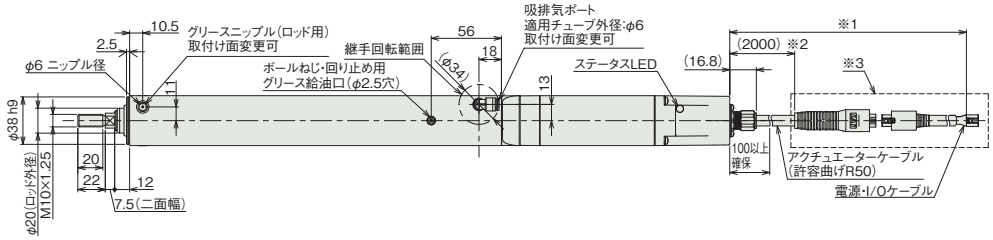
アクチュエーターケーブル接続部

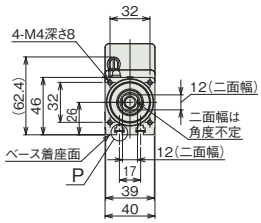


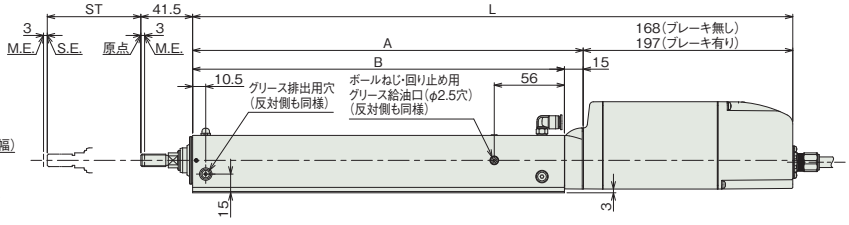
付属六角ナット

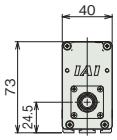


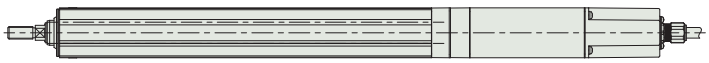
付属四角ナット

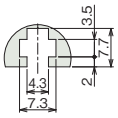




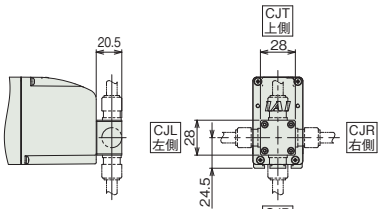








詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークル別寸法

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無し	331	381	431	481
	ブレーキ有り	360	410	460	510
A		163	213	263	313
B		148	198	248	298

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.6	1.8	2	2.2
	ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	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。

RCP6W-RA6C
RCP6SW-RA6C

防塵・防滴 / 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

－ RA6C － WA － 42P － － － － － － －

シリーズ	
RCP6W	コントローラー別置
RCP6SW	コントローラー内蔵

タイプ：RA6C

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	
12	12mm
6	6mm
3	3mm

ストローク	
50 ～ 300	50mm ～ 300mm (50mmごと)

適応コントローラー/I/Oタイプ	
RCP6W	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL
RCP6SW	
SE	SIOタイプ

ケーブル長	
N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

オプション
下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(7) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
フート金具	FT	7-726	–
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー	NTB	7-731	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA6C P3	RCP6W-RA6C P5	RCP6SW-RA6C SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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)	25	40	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	630	420	210
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	370	210
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	4	10	20
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注1)		±1.0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		1.5Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1
630		8	3	2	1			

リード6

姿勢	水平					垂直		
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	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4
370	38	16	10	8	6	2	2	2
420	28	7	6					

リード3

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20
130	60	60	50	40	30	18	14	10
155	60	50	40	30	25	14	10	6
180	60	40	35	25	20	9	6	5
210	60	26	22	20	14	6	4	4

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1

リード6

姿勢	水平					垂直		
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	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4

リード3

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

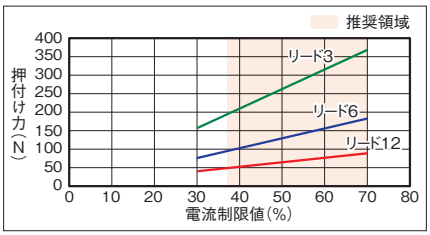
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



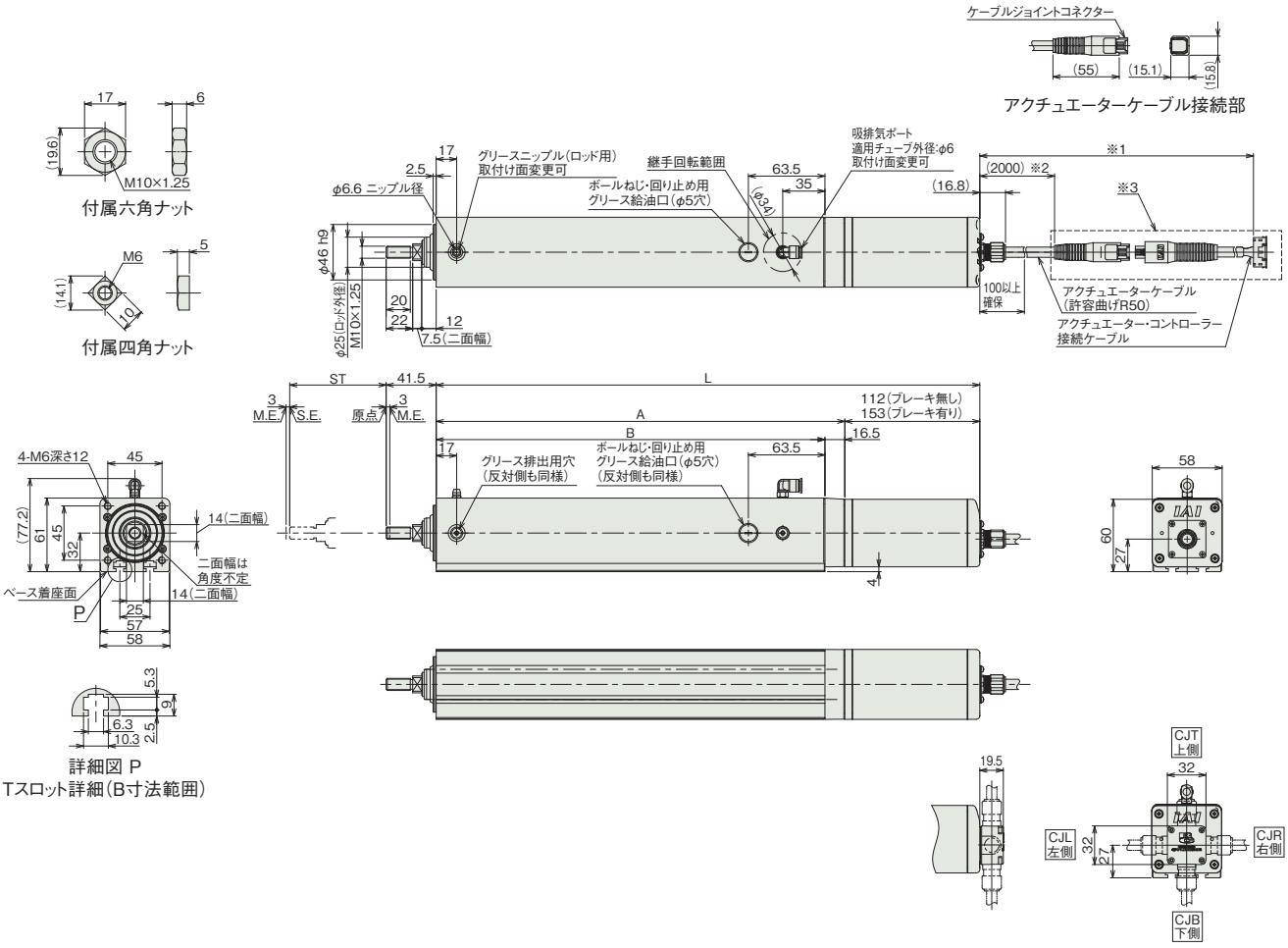
寸法図

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

■RCP6W-RA6C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346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

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	301	351	401	451	501	551
	ブレーキ有り	342	392	442	492	542	592
A		189	239	289	339	389	439
B		172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

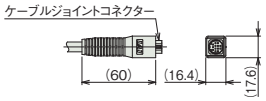
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	2.5	2.9	3.3	3.6	4	4.4
	ブレーキ有り	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3	4.7

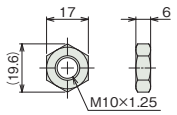
■RCP6SW-RA6C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。

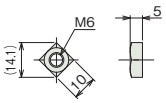
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



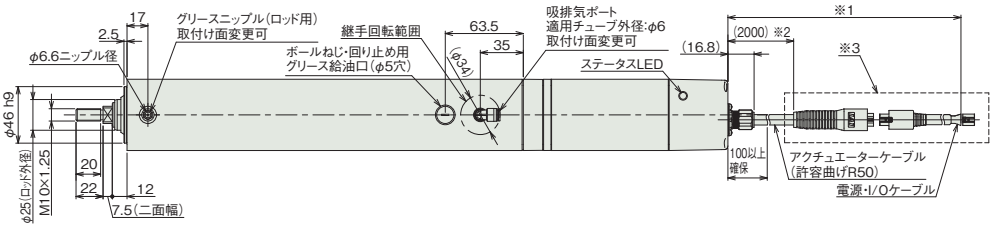
アクチュエーターケーブル接続部

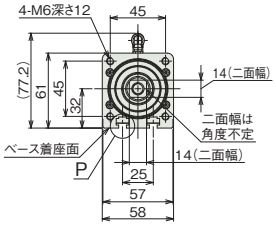


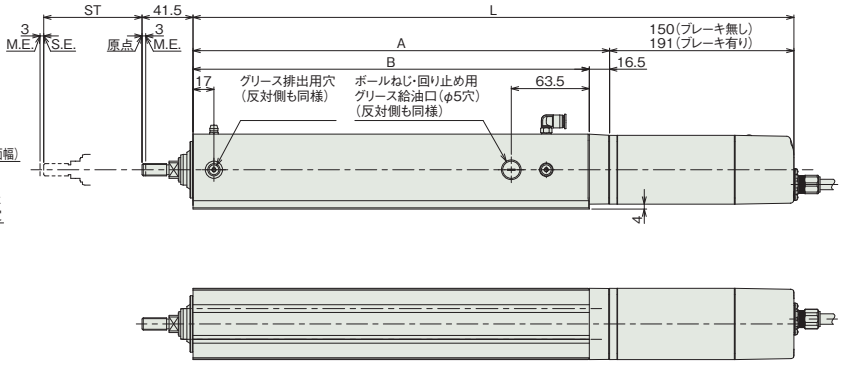
付属六角ナット

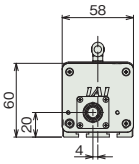


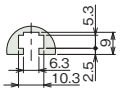
付属四角ナット



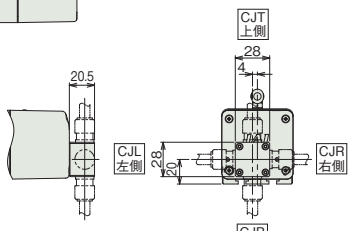








詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	339	389	439	489	539	589
	ブレーキ有り	380	430	480	530	580	630
A		189	239	289	339	389	439
B		172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	2.7	3.1	3.5	3.8	4.2	4.6
	ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4	4.4	4.8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

RCP6W-RA7C
RCP6SW-RA7C

防塵・防滴 / 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

RA7C - WA - 56P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	56P パルスモーター 56□サイズ	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 ～ 300 50mm ～ 300mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(7) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA7C P3	RCP6W-RA7C P5	RCP6SW-RA7C SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
フート金具	**FT**	7-726	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-731	–

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	50	60	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	350	140
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18	28
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	273	547	1094
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	8	18	28
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注1)		±0.8度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		2.5Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード16

姿勢	水平					垂直		
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	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	5
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5

リード8

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12
210	60	60	40	30	20	8	7	6
280	60	20	9	6	3	3	2	1
350	20							

リード4

姿勢	水平					垂直		
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	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	21	20	18
140	67	47	10	6	6	8	6	6

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平					垂直		
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	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	5

リード8

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	8	8	8

リード4

姿勢	水平					垂直		
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	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
60	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	21	21	21
105	80	80	60	50	40	8	8	8

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位はmm/s)

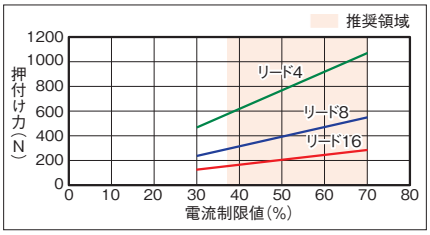
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



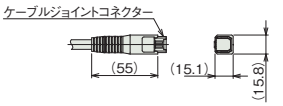
寸法図

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

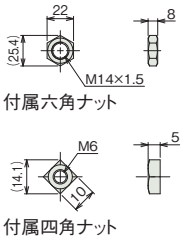
■RCP6W-RA7C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。

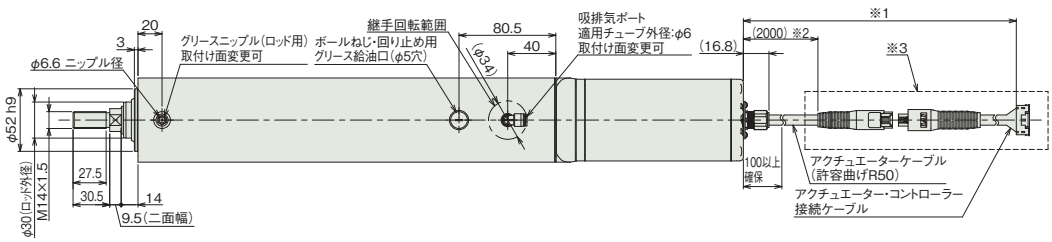
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

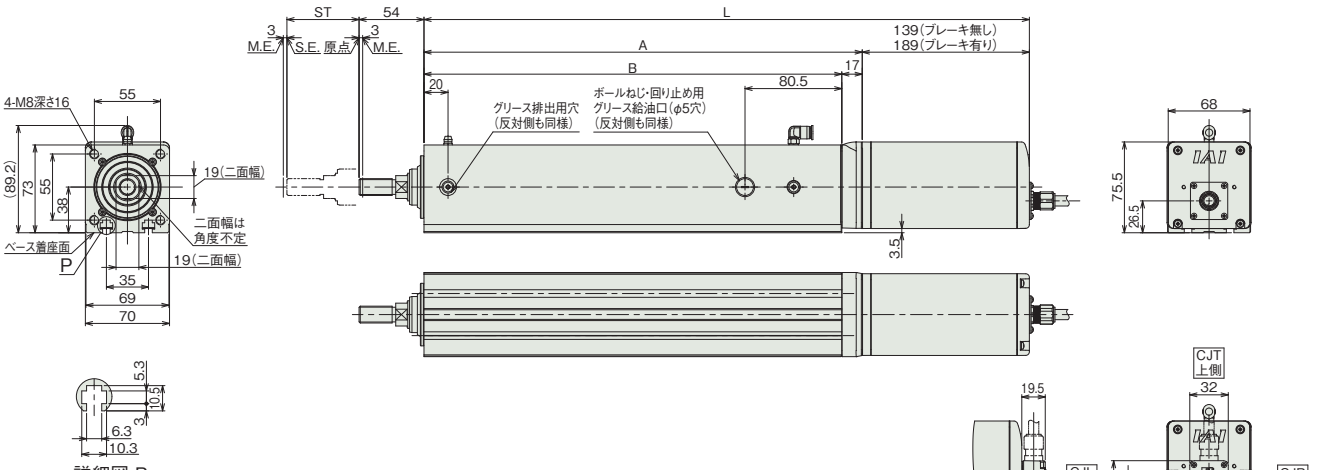


アクチュエーターケーブル接続部

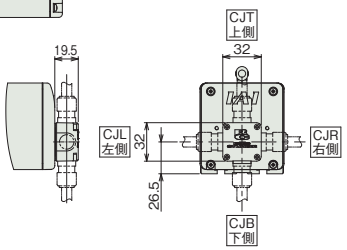


付属六角ナット
付属四角ナット





詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5
	ブレーキ有り	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5
A		214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

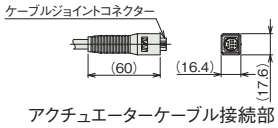
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.5	5.1	5.7	6.3	6.8	7.4
	ブレーキ有り	5	5.6	6.2	6.8	7.3	7.9

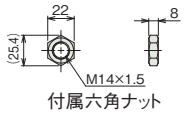
■RCP6SW-RA7C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。

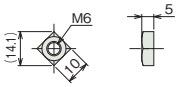
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



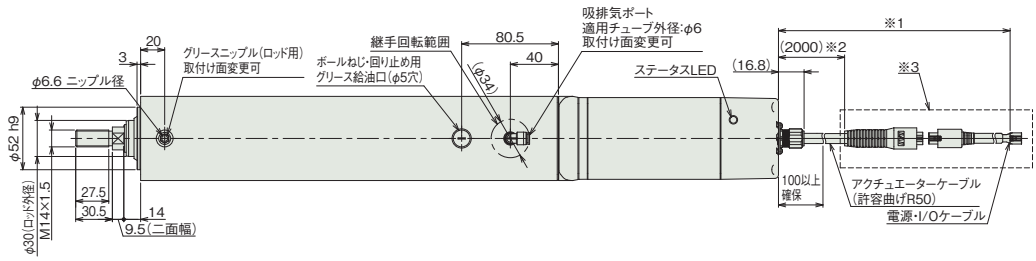
アクチュエーターケーブル接続部

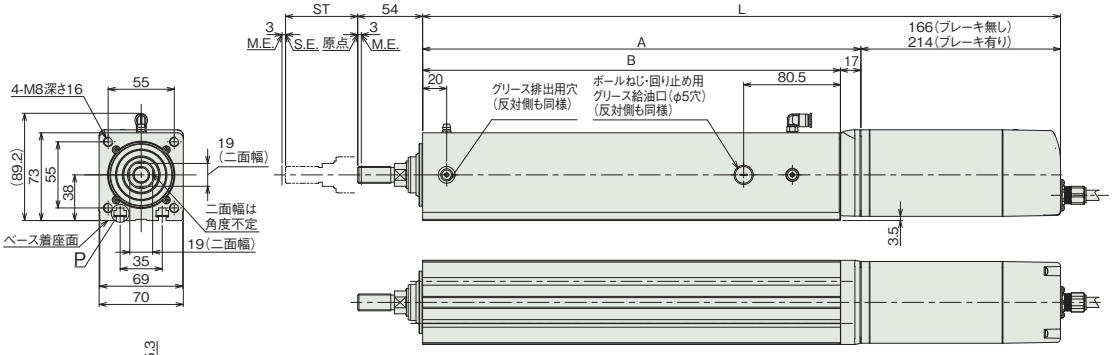


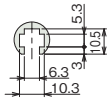
付属六角ナット



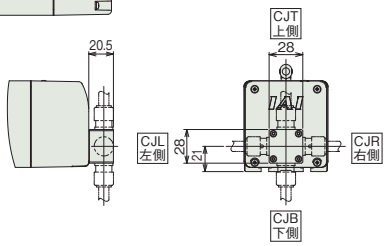
付属四角ナット







詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5
	ブレーキ有り	428.5	478.5	528.5	578.5	628.5	678.5
A		214.5	264.5	314.5	364.5	414.5	464.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	5.3	5.9	6.5	7	7.6
	ブレーキ有り	5.1	5.7	6.3	6.9	7.4	8

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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

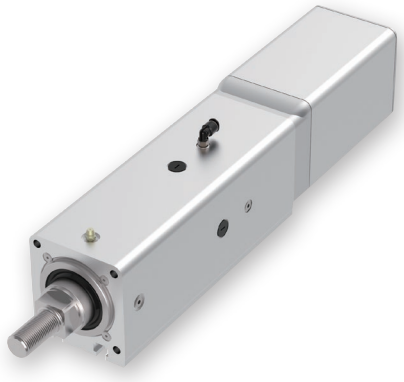
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-181ページをご確認ください。

RCP6W-RA8C
RCP6SW-RA8C

防塵・防滴　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

		RA8C		WA		60P											
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストロック		適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアブソ	60P	パルスモーター 60□サイズ	20	20mm	50	50mm	RCP6W		N	無し		下記オプション価格表参照
RCP6SW	コントローラー内蔵							10	10mm	⌇	⌇	P4	PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF	P	1m		
								5	5mm	300	300mm (50mmごと)	P6	RCON RSEL	S	3m		
												RCP6SW		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

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(5) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(6) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(7) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(8) 取付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。
(9) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
フート金具	FT	7-726	–
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー	NTB	7-731	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA8C P4	RCP6W-RA8C P6	RCP6SW-RA8C SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	60	100
	速度/加速度	最高速度(mm/s)	350	200	100
		最低速度(mm/s)	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	35	70
	速度/加速度	最高速度(mm/s)	330	200	100
		最低速度(mm/s)	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
押付け		押付け時最大推力(N)	500	1000	2000
		押付け最高速度(mm/s)	10	10	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	3	35	70
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注1)		±0.8度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		2.5Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
300	30
350	14

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	3
300	3
330	1

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	60
160	60
170	40
180	25
190	15
200	12

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	35
80	35
90	34
100	28
110	23
120	18
130	15
140	12
150	10
160	8
170	6
180	4
190	3
200	2

リード5

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
80	100
90	100
100	75

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	70
45	70
60	45
70	35
80	25
90	14
100	9

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
300	30

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	3
300	3

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	60
160	60
170	40

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	35
80	35
90	34
100	28
110	23
120	18
130	15
140	12
150	10
160	8
170	6

リード5

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
80	100

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	70
45	70
60	35
70	25
80	9

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
20	350<330>
10	200
5	100

(単位はmm/s)

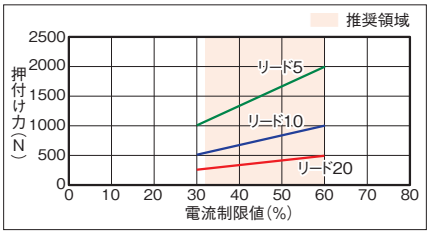
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

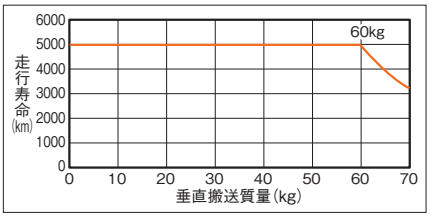
リード (mm)	50～300 (50mmごと)
20	300
10	170
5	80

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



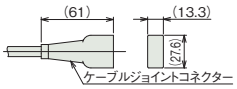
寸法図

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

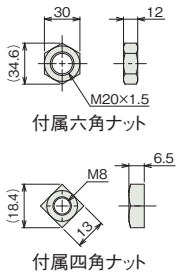
■RCP6W-RA8C

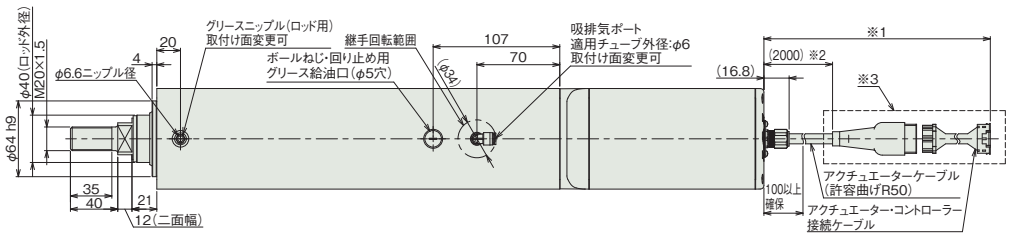
※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。

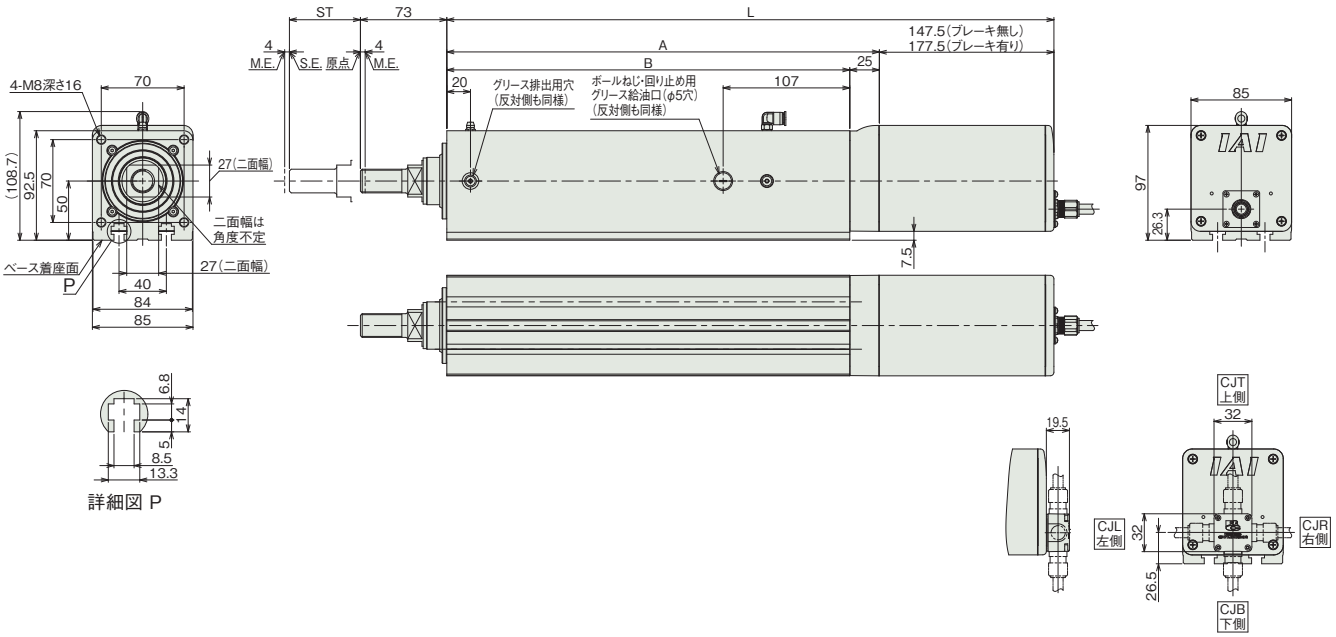
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



アクチュエーターケーブル接続部







詳細図 P

ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	413	463	513	563	613	663
	ブレーキ有り	443	493	543	593	643	693
A		265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
B		240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5

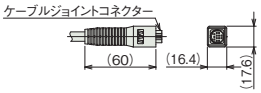
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	8	8.8	9.7	10.5	11.4	12.2
	ブレーキ有り	8.6	9.4	10.3	11.1	12	12.8

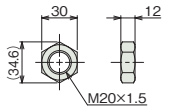
■RCP6SW-RA8C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。

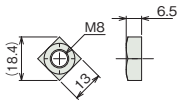
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



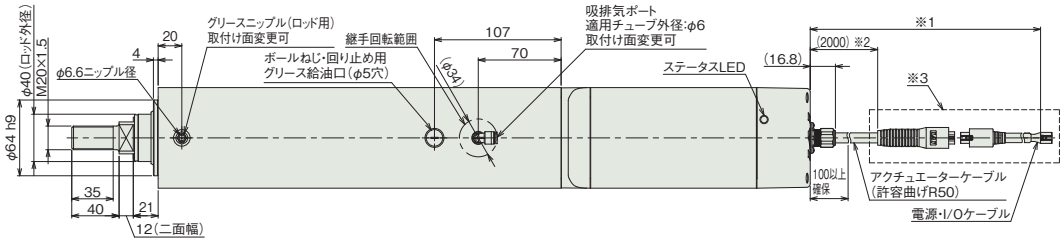
アクチュエーターケーブル接続部

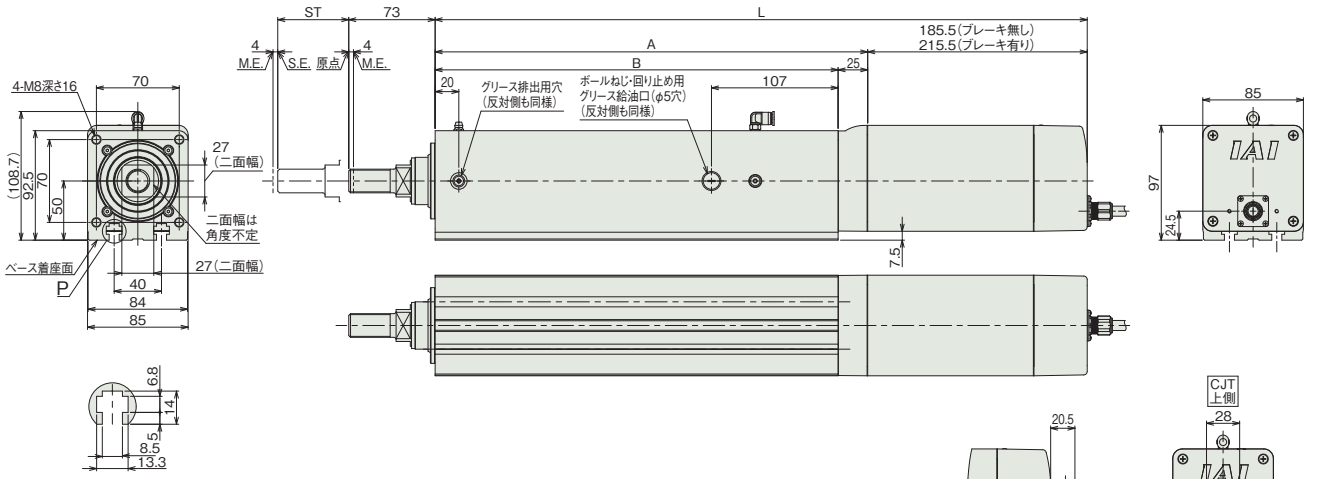


付属六角ナット

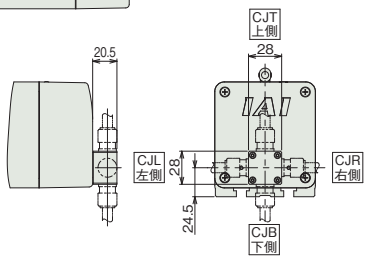


付属四角ナット





詳細図 P
スケール 1：1



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	451	501	551	601	651	701
	ブレーキ有り	481	531	581	631	681	731
A		265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
B		240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.3	9.1	10	10.8	11.7	12.5
	ブレーキ有り	8.9	9.7	10.6	11.4	12.3	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-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。

RCP6W-RRA4C
RCP6SW-RRA4C

防塵・防滴 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 50mm / 24v パルスモーター

■型式項目

		RRA4C		WA		35P										
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション
RCP6W	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアブソ	35P	パルスモーター 35□サイズ	10	10mm	50 ～ 400	50mm ～ 400mm (50mmごと)	RCP6W		N	無し	下記オプション価格表参照
RCP6SW	コントローラー内蔵							5	5mm			P3	PCON MSEL	P	1m	
								2.5	2.5mm					S	3m	
												P5	RCON RSEL	M	5m	
												RCP6SW		X□□	長さ指定	
												SE	SIOタイプ	R□□	ロボットケーブル	



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	**250**	–	–
100	–	–	**300**	–	–
150	–	–	**350**	–	–
200	–	–	**400**	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
フート金具	**FT**	7-726	–
先端アダプター(フランジ)	**FFA**	7-723	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	7-729	–
先端アダプター(キー溝)	**KFA**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-731	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA4C P3	RCP6W-RRA4C P5	RCP6SW-RRA4C SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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(注1)	最大可搬質量(kg)	11	23	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	350	175
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	435	350	150
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	77	155	310
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	2	4	10
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	400	400	400
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード10

姿勢	水平					垂直		
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	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1
525		4	1					

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4
305	22	14	8	6	4	3	3	3
350	19	5	1			2	1	1

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
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	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4
150	40	35	35	29	24	2	2	2
175	33	24	22	19	12			

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平					垂直		
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	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
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	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～350 (50mmごと)	400
10	525<435>	
5	350	340
2.5	175<150>	

(単位はmm/s)

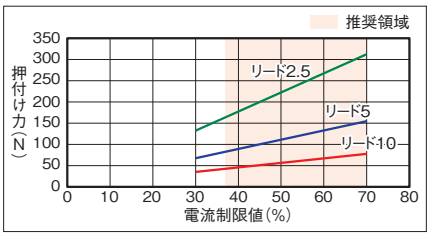
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

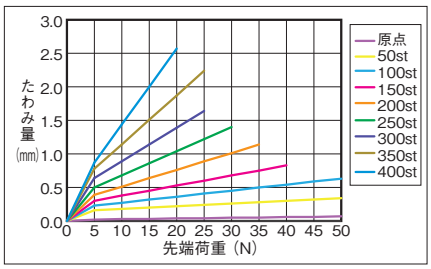
リード (mm)	50～400 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

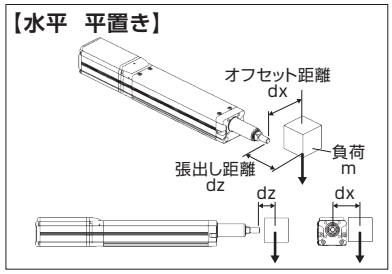


ロッドたわみ量(参考値)

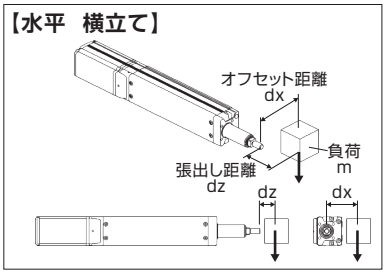


ロッド先端許容負荷荷重

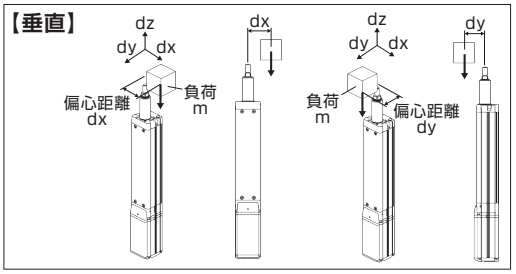
【水平　平置き】



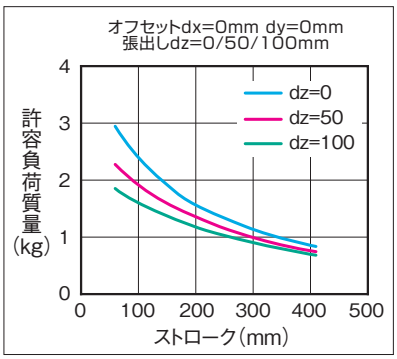
【水平　横立て】



【垂直】

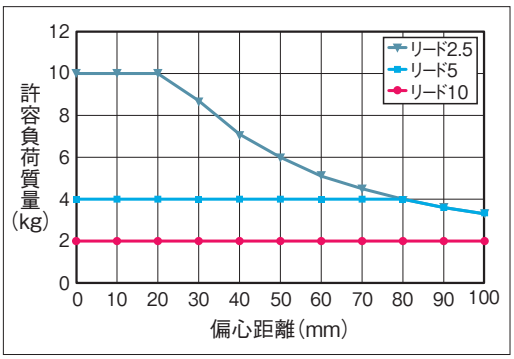


水平



許容負荷荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

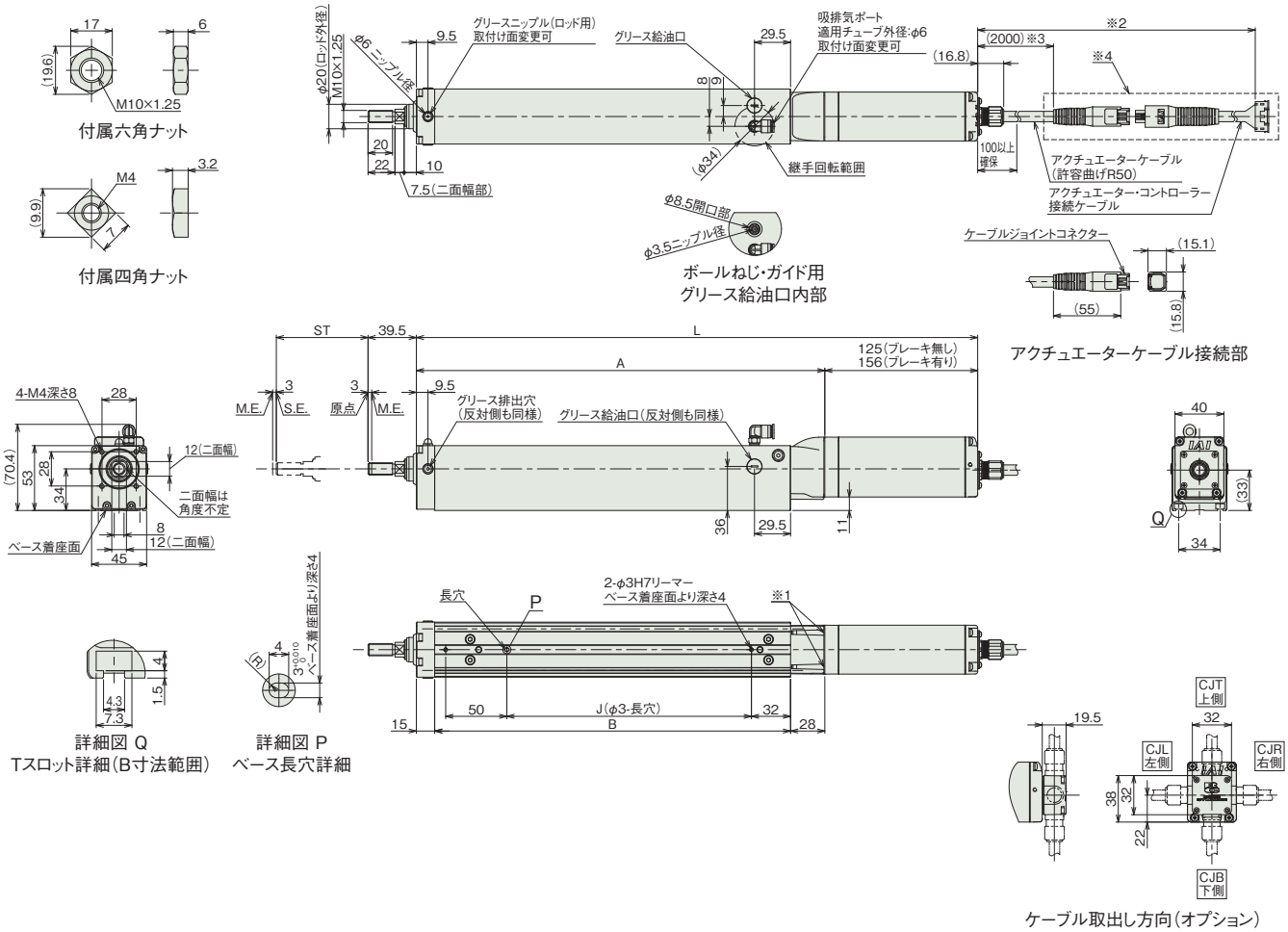
寸法図

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

■RCP6W-RRA4C

※1 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
※2 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400
L	RCP6W	ブレーキ無し	309	359	409	459	509	559	609	659
		ブレーキ有り	340	390	440	490	540	590	640	690
	RCP6SW	ブレーキ無し	352	402	452	502	552	602	652	702
		ブレーキ有り	381	431	481	531	581	631	681	731
A			184	234	284	334	384	434	484	534
B			141	191	241	291	341	391	441	491
J			50	100	150	200	250	300	350	400
ロッド先端静的許容荷重(N)			63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
		オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N·m)			1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

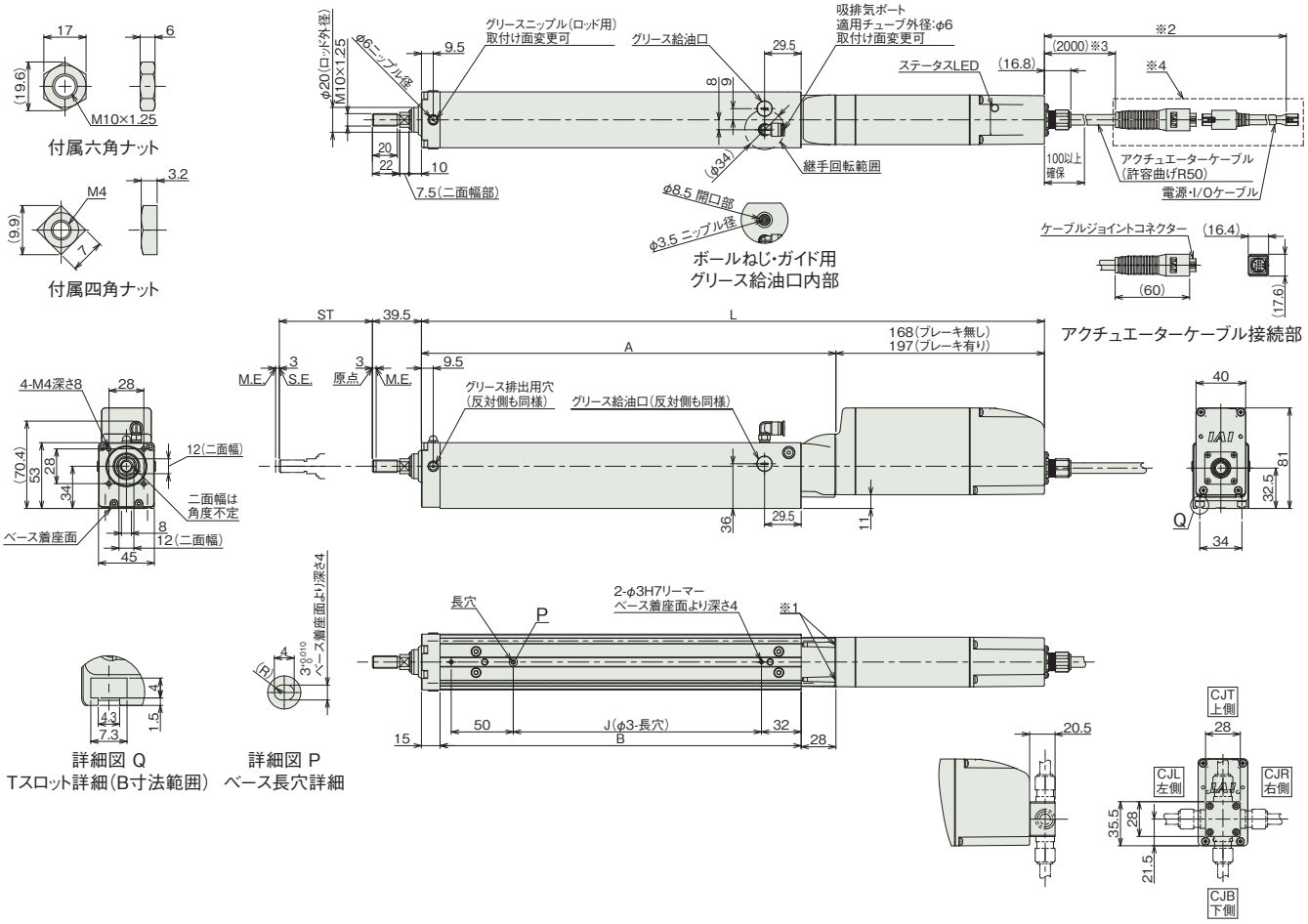
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9
		ブレーキ有り	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0
	RCP6SW	ブレーキ無し	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
		ブレーキ有り	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2

■RCP6SW-RRA4C

※1 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
※2 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	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。

RCP6W-RRA6C
RCP6SW-RRA6C

防塵・防滴 / 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

		RRA6C		WA		42P											
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアブソ	42P	パルスモーター 42□サイズ	12	12mm	50 ～ 400	50mm ～ 400mm (50mmごと)	RCP6W		N	無し		下記オプション価格表参照
RCP6SW	コントローラー内蔵							6	6mm			P3	PCON MSEL	P	1m		
								3	3mm			P5	RCON RSEL	S	3m		
												RCP6SW		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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。

(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。

(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 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 ページをご参考ください。

(5) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。

(7) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	250	–	–
100	–	–	300	–	–
150	–	–	350	–	–
200	–	–	400	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
フート金具	FT	7-726	–
先端アダプター（フランジ）	FFA	7-723	–
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	7-729	–
先端アダプター（キー溝）	KFA	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー	NTB	7-731	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA6C P3	RCP6W-RRA6C P5	RCP6SW-RRA6C SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

(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7-747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(注1)	最大可搬質量(kg)	25	40	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	630	420	210
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	370	210
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	4	10	20
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	400	400	400
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度（注2）		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1
630		8	3	2	1			

リード6

姿勢	水平					垂直		
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	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4
370	38	16	10	8	6	2	2	2
420	28	7	6					

リード3

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20
130	60	60	50	40	30	18	14	10
155	60	50	40	30	25	14	10	6
180	60	40	35	25	20	9	6	5
210	60	26	22	20	14	6	4	4

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1

リード6

姿勢	水平					垂直		
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	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4

リード3

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～400 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

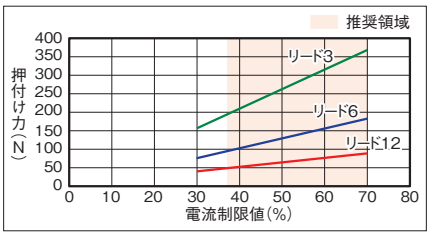
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

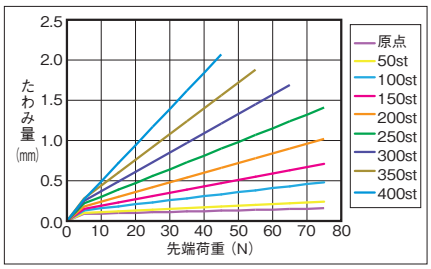
リード (mm)	50～400 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

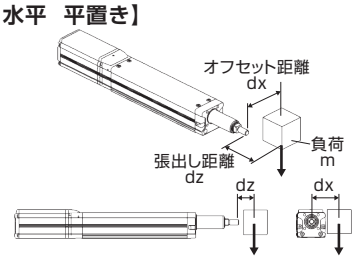


ロッドたわみ量(参考値)

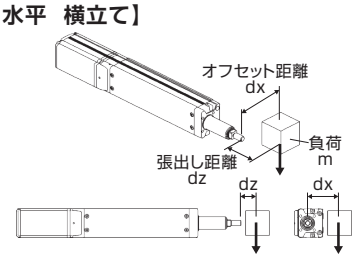


ロッド先端許容負荷荷重

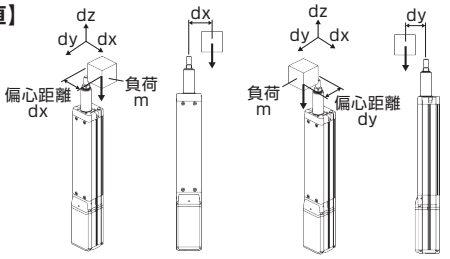
【水平　平置き】



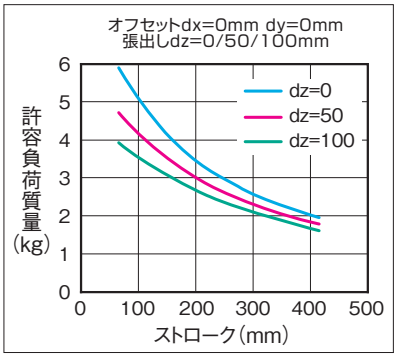
【水平　横立て】



【垂直】

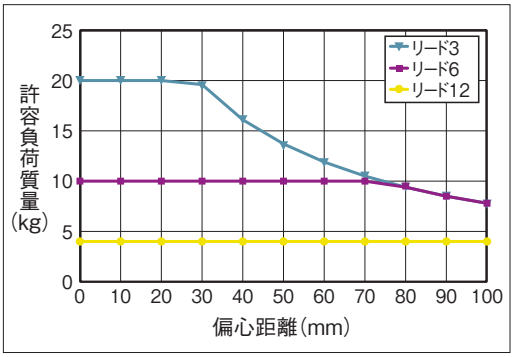


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

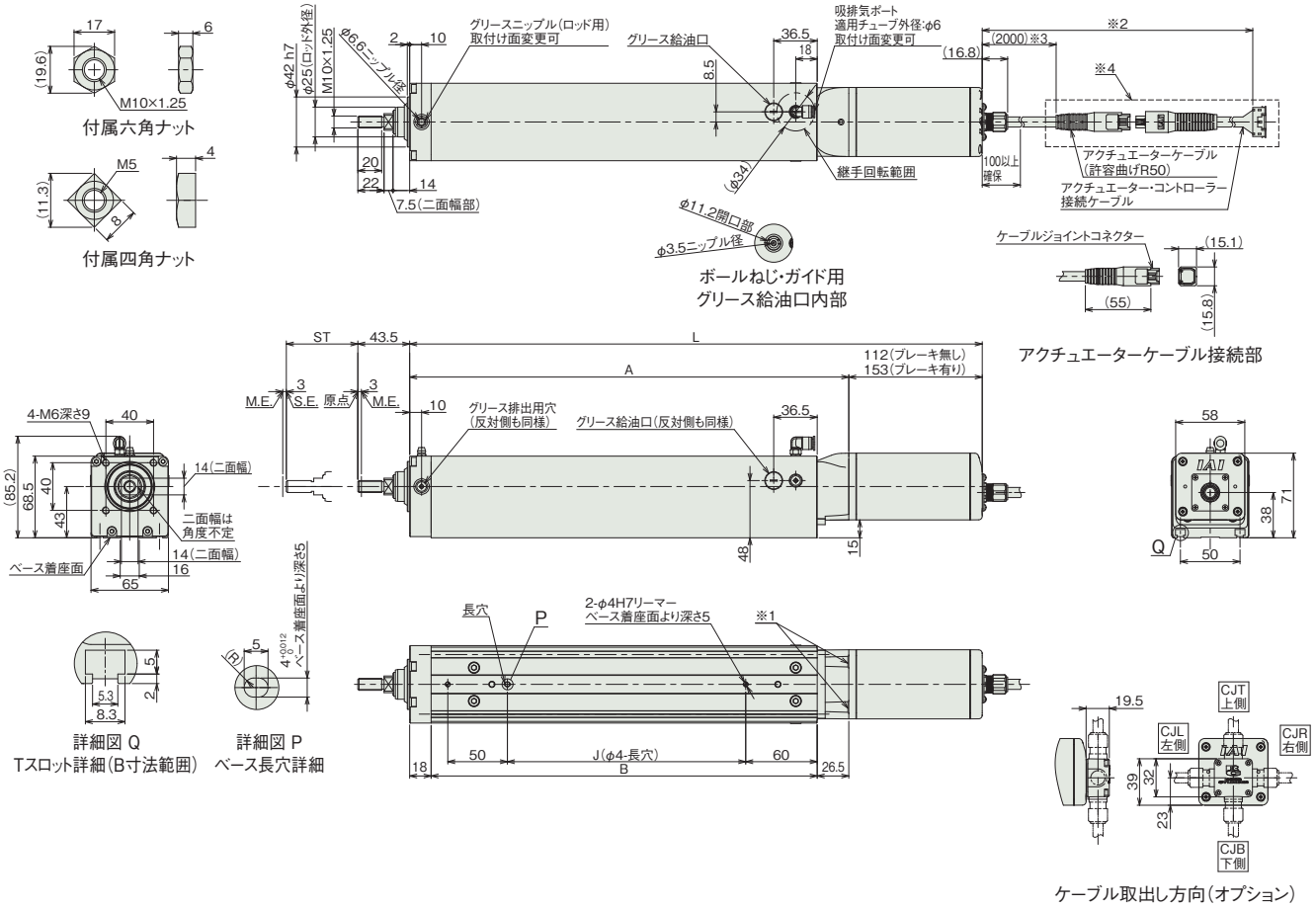
寸法図

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

■RCP6W-RRA6C

※1 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
※2 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400
L	RCP6W	ブレーキ無し	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5
		ブレーキ有り	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5	671.5	721.5
	RCP6SW	ブレーキ無し	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5
		ブレーキ有り	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
A			218.5	268.5	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5
B			174	224	274	324	374	424	474	524
J			50	100	150	200	250	300	350	400
ロッド先端静的許容荷重(N)			144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)		オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
		オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク(N·m)			3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

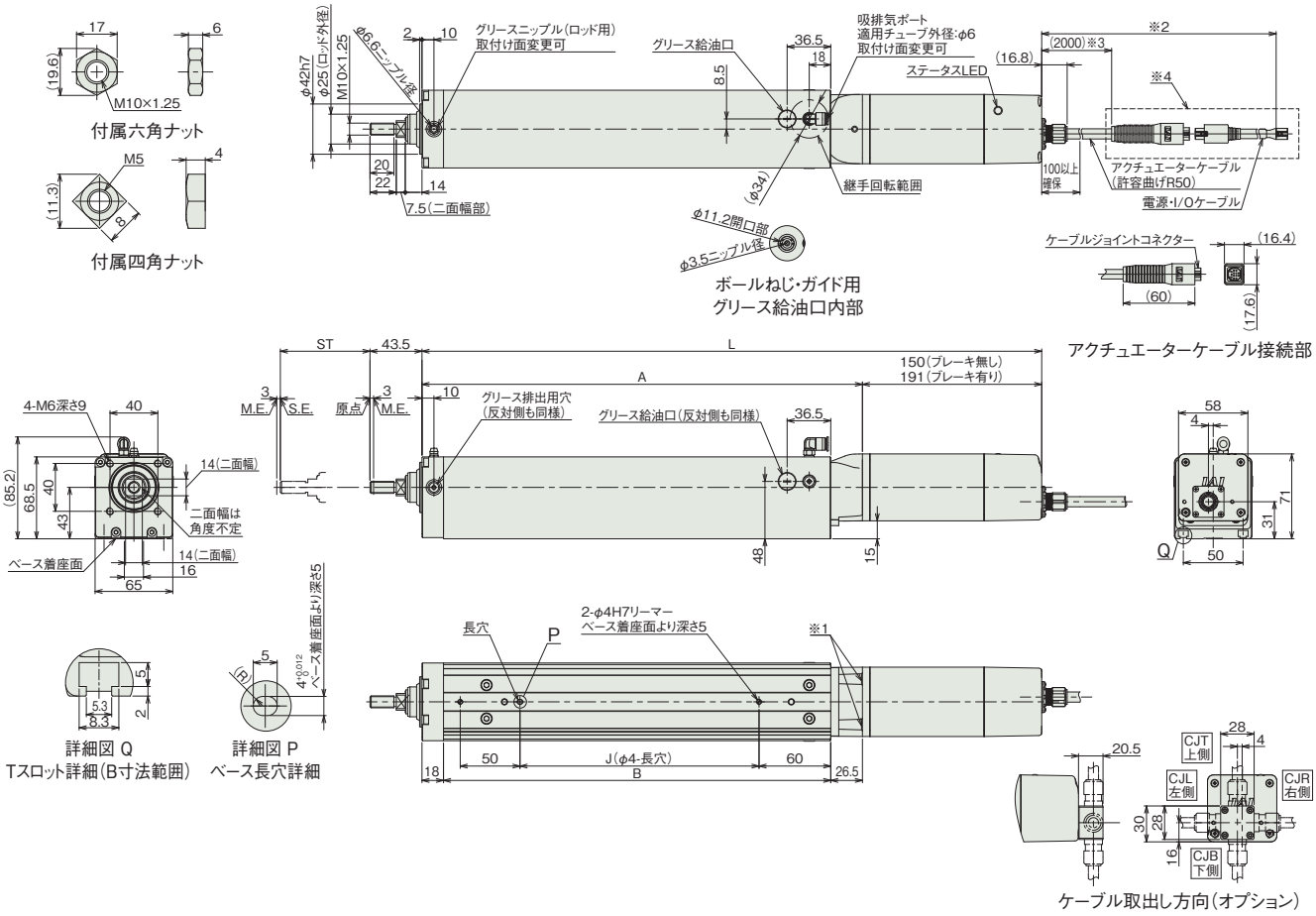
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3
		ブレーキ有り	3.0	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5
	RCP6SW	ブレーキ無し	2.9	3.2	3.6	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4
		ブレーキ有り	3.2	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7

■RCP6SW-RRA6C

※1 ガスケットの一部に浮きがありますが防滴性能に影響ありません。
※2 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※4 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP6W-RRA7C
RCP6SW-RRA7C

防塵・防滴 / 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

		RRA7C		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	
RCP6W	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアブソ	56P	パルスモーター 56□サイズ	16	16mm	50 ～ 500	50mm ～ 500mm (50mmごと)	RCP6W		N	無し		下記オプション価格表参照
RCP6SW	コントローラー内蔵							8	8mm			P3	PCON MSEL	P	1m		
								4	4mm			P5	RCON RSEL	S	3m		
												RCP6SW		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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(7) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA7C P3	RCP6W-RRA7C P5	RCP6SW-RRA7C SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
フート金具	**FT**	7-726	–
先端アダプター（フランジ）	**FFA**	7-723	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	7-729	–
先端アダプター（キー溝）	**KFA**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-731	–

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	16	8	4
水平	可搬質量(注1)	最大可搬質量(kg)	50	60	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	350	140
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18	28
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	273	547	1094
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	8	18	28
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	500	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度（注2）		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード16

姿勢	水平					垂直		
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	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	5
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5

リード8

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12
210	60	60	40	30	20	8	7	6
280	60	20	9	6	3	3	2	1
350	20							

リード4

姿勢	水平					垂直		
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	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	21	20	18
140	67	47	10	6	6	8	6	6

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平					垂直		
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	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	5

リード8

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	8	8	8

リード4

姿勢	水平					垂直		
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	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	6	6	6

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～500 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位はmm/s)

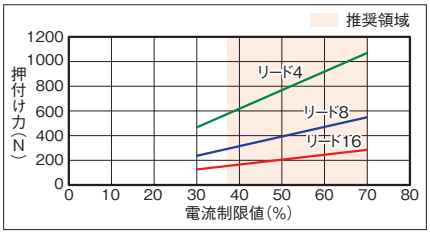
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

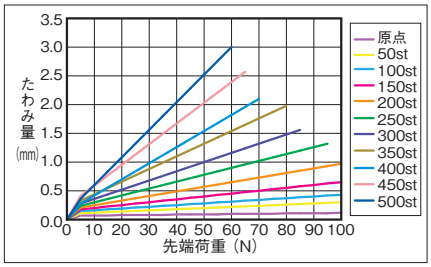
リード (mm)	50～500 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

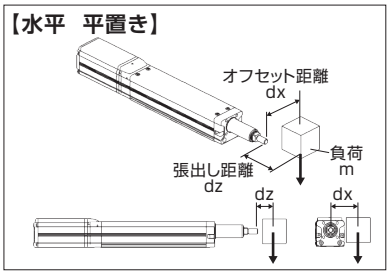
押付け力と電流制限値の相関図

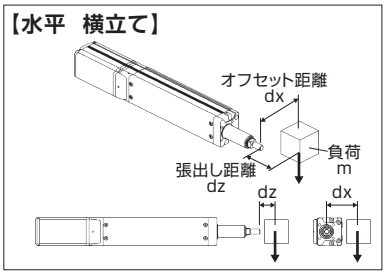


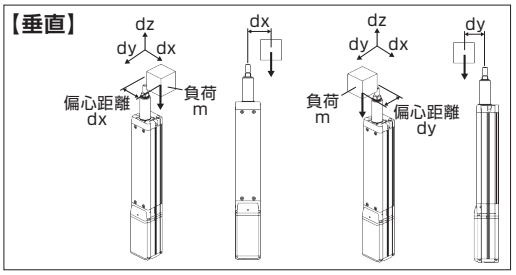
ロッドたわみ量(参考値)



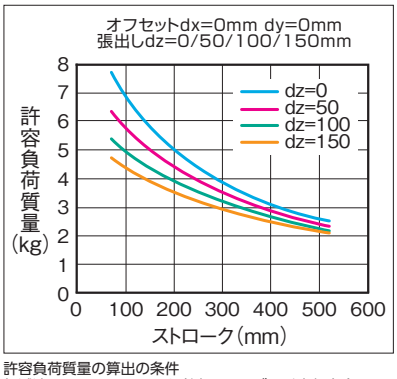
ロッド先端許容負荷荷重





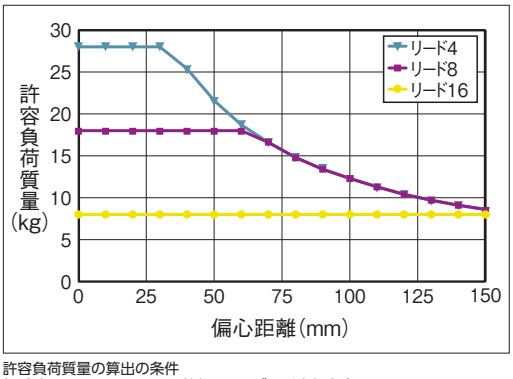


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

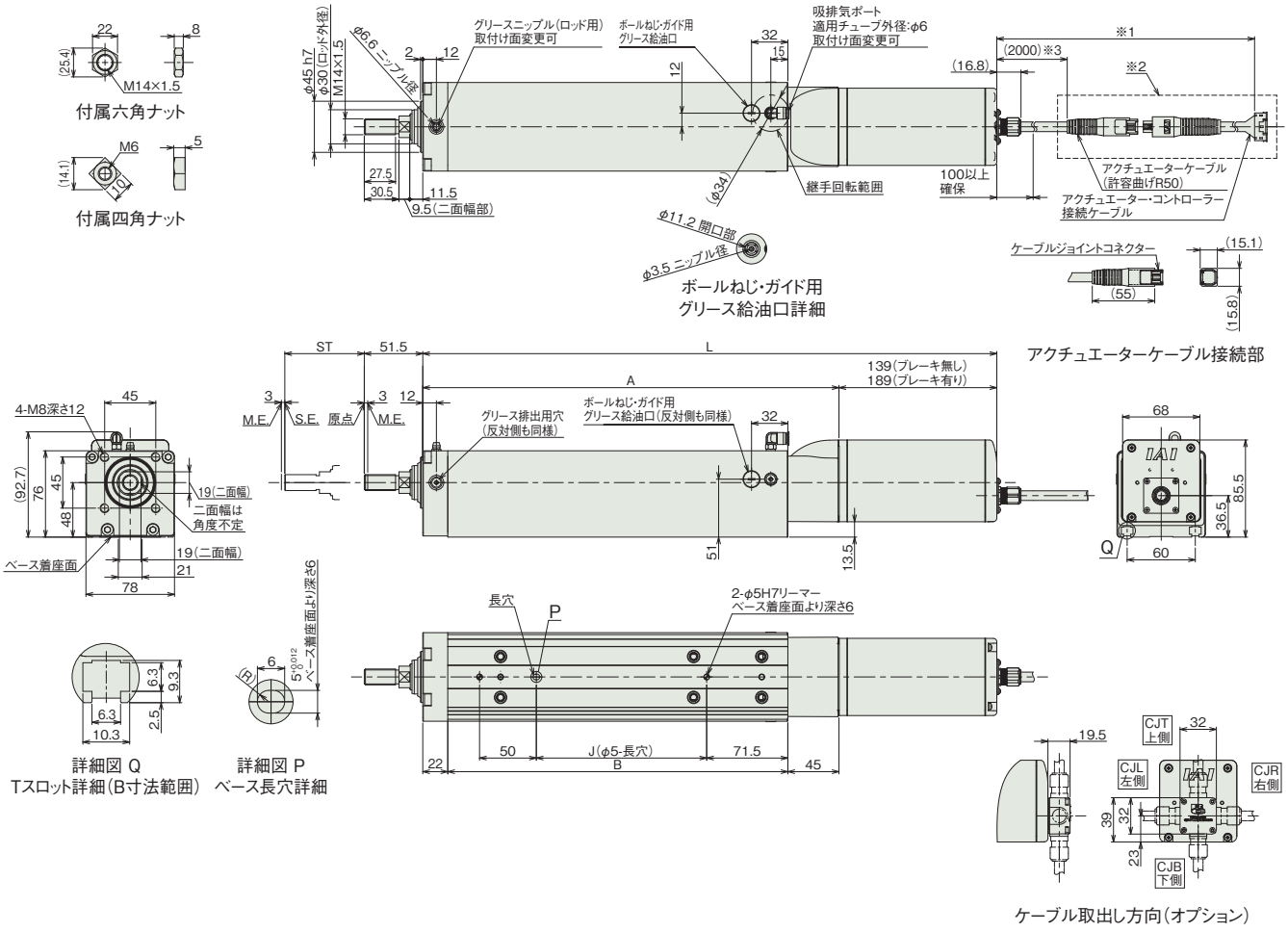
寸法図

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

■RCP6W-RRA7C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6W	ブレーキ無し	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5
		ブレーキ有り	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5
	RCP6SW	ブレーキ無し	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5
		ブレーキ有り	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
A			266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5
B			199.5	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5
J			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
ロッド先端静的許容荷重(N)			175.2	146.8	126.3	110.8	98.6	88.7	80.6	73.8	68.0	63.0
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命) (N)		オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
		オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.4
ロッド先端動的許容トルク(N·m)			5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.3	2.2

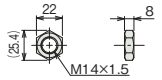
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.0	5.5	6.0	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4
		ブレーキ有り	5.4	5.9	6.4	6.9	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.2	5.7	6.2	6.7	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6
		ブレーキ有り	5.6	6.1	6.6	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0

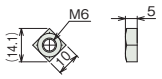
■RCP6SW-RRA7C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

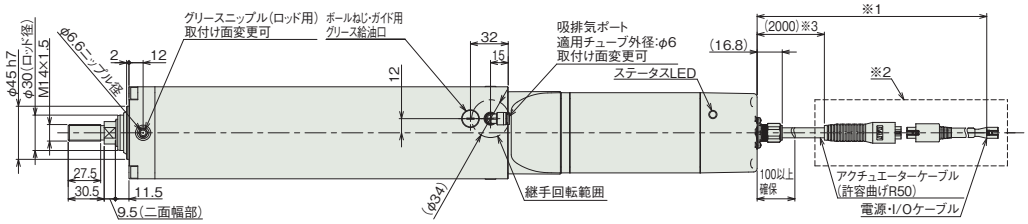
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



付属六角ナット

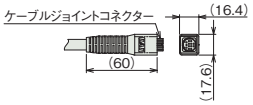


付属四角ナット

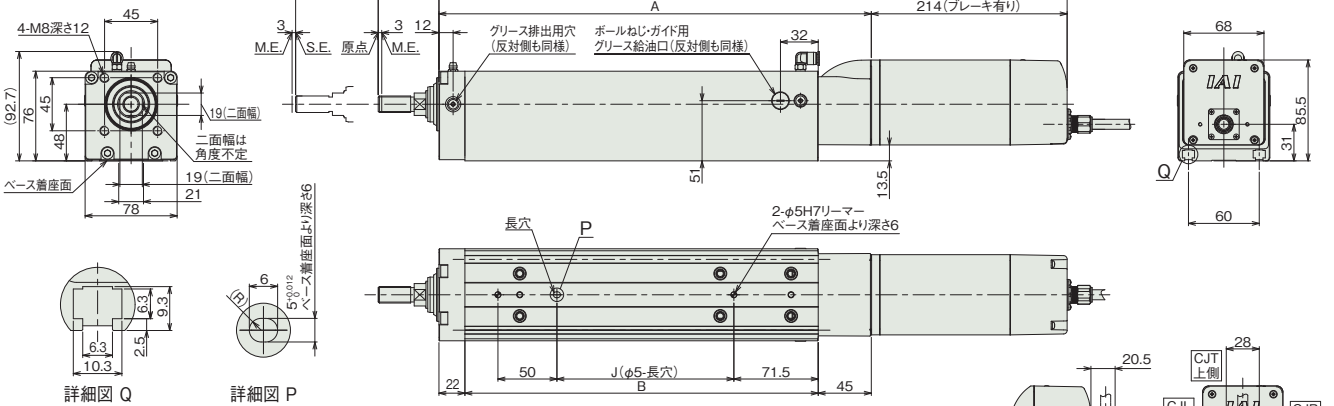




ボールねじ・ガイド用
グリース給油口詳細

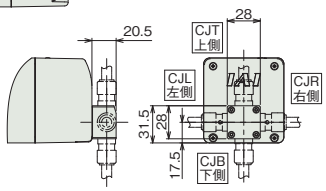


アクチュエーターケーブル接続部



詳細図 Q
Tスロット詳細(B寸法範囲)

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)

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

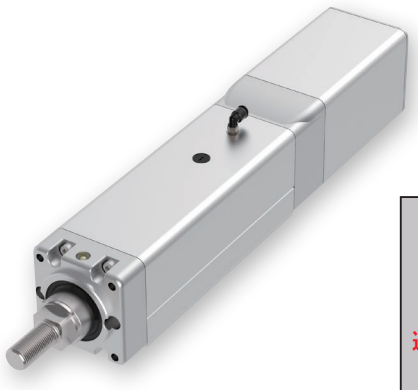
RCP6W-RRA8C
RCP6SW-RRA8C

防塵・防滴 / 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

	RRA8C	WA	60P						
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: RCP6W コントローラー別置 / RCP6SW コントローラー内蔵
- タイプ: RRA8C
- 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: 60P パルスモーター 60□サイズ
- リード: 20 20mm / 10 10mm / 5 5mm
- ストローク: 50〜700 50mm〜700mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF / P6 RCON RSEL / RCP6SW SE SIOタイプ
- ケーブル長: N 無し / P 1m / S 3m / M 5m / X□□ 長さ指定 / R□□ ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(5) RCP6SW（コントローラー内蔵）は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(6) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(7) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(8) コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(9) 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。
(10) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	400	–	–
100	–	–	450	–	–
150	–	–	500	–	–
200	–	–	550	–	–
250	–	–	600	–	–
300	–	–	650	–	–
350	–	–	700	–	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA8C P4	RCP6W-RRA8C P6	RCP6SW-RRA8C SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード（mm）	20	10	5
水平	可搬質量（注1）	最大可搬質量（kg）	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	350	200	100
		最低速度（mm/s）	25	13	7
		定格加減速度（G）	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度（G）	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量（kg）	3	35	70
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	330	200	100
		最低速度（mm/s）	25	13	7
		定格加減速度（G）	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度（G）	0.2	0.2	0.1
押付け		押付け時最大推力（N）	500	1000	2000
		押付け最高速度（mm/s）	10	10	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力（kgf）	3	35	70
ストローク		最小ストローク（mm）	50	50	50
		最大ストローク（mm）	700	700	700
		ストロークピッチ（mm）	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ16mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム（NBR）
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル（PVC）
ロッド不回転精度（注2）		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級		IP65（IEC60529/JIS0920）
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

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

リード20

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3
300	30	3
330	14	1
350	14	

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	15
140	60	12
150	60	10
160	60	8
170	40	6
180	25	4
190	15	3
200	12	2

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	45
70	100	35
80	100	25
90	100	14
100	75	9

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	2

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	9

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700
20	280	350<330>		320	280	240	220
10	200		180	160	140	120	110
5	100		90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

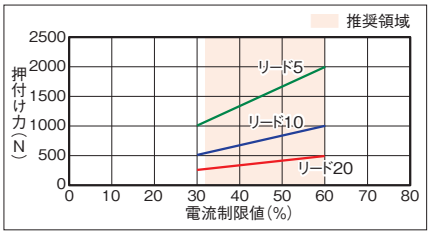
■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700
20	210						
10	130					120	110
5	60						55

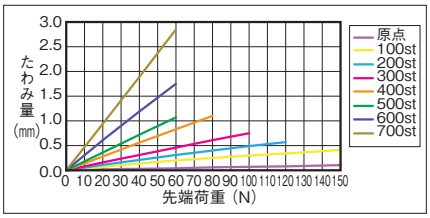
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

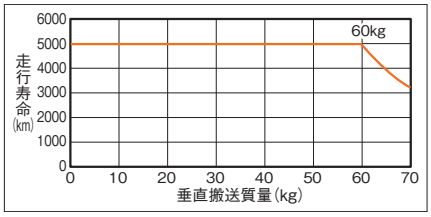
押付け力と電流制限値の相関図



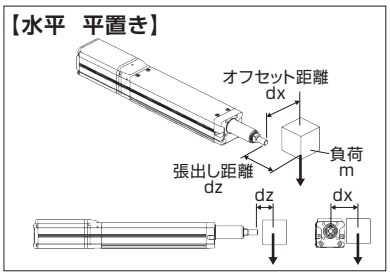
ロッドたわみ量(参考値)

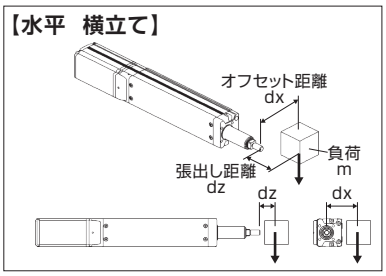


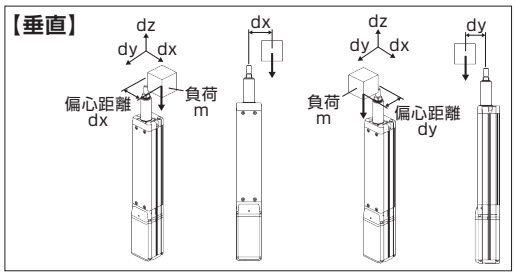
垂直搬送質量と走行寿命



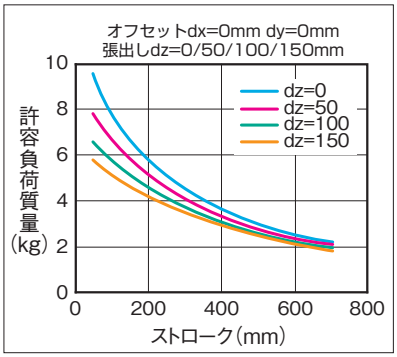
ロッド先端許容負荷荷重





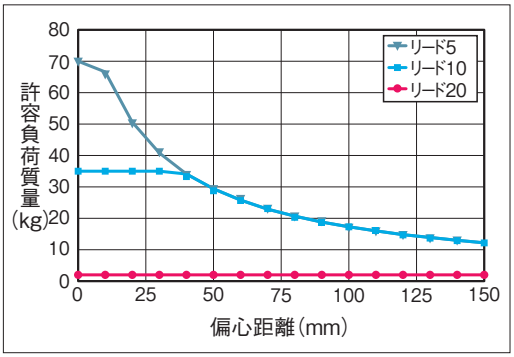


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度600mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度450mm/s)

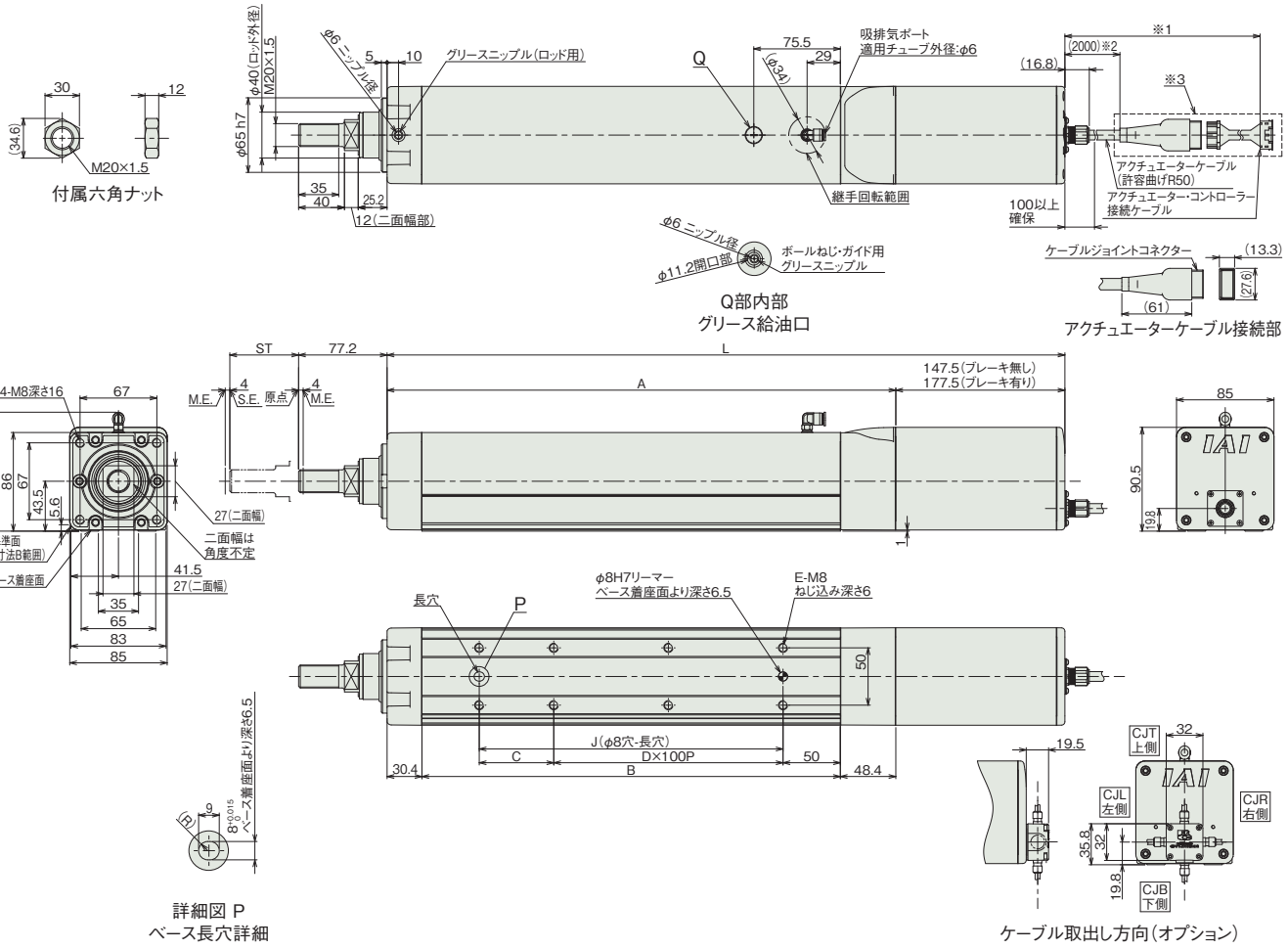
寸法図

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

■RCP6W-RRA8C

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部（ケーブルジョイントコネクター）は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 各部の材質は1-348ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	RCP6W	ブレーキ無し	441.3	491.3	541.3	591.3	641.3	691.3	741.3	791.3	841.3	891.3	941.3	991.3	1041.3	1091.3
		ブレーキ有り	471.3	521.3	571.3	621.3	671.3	721.3	771.3	821.3	871.3	921.3	971.3	1021.3	1071.3	1121.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	479.3	529.3	579.3	629.3	679.3	729.3	779.3	829.3	879.3	929.3	979.3	1029.3	1079.3	1129.3
		ブレーキ有り	509.3	559.3	609.3	659.3	709.3	759.3	809.3	859.3	909.3	959.3	1009.3	1059.3	1109.3	1159.3
A			293.8	343.8	393.8	443.8	493.8	543.8	593.8	643.8	693.8	743.8	793.8	843.8	893.8	943.8
B			215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C			115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D			0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J			115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重(N)			222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命) (N)		オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
		オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク(N·m)			7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0

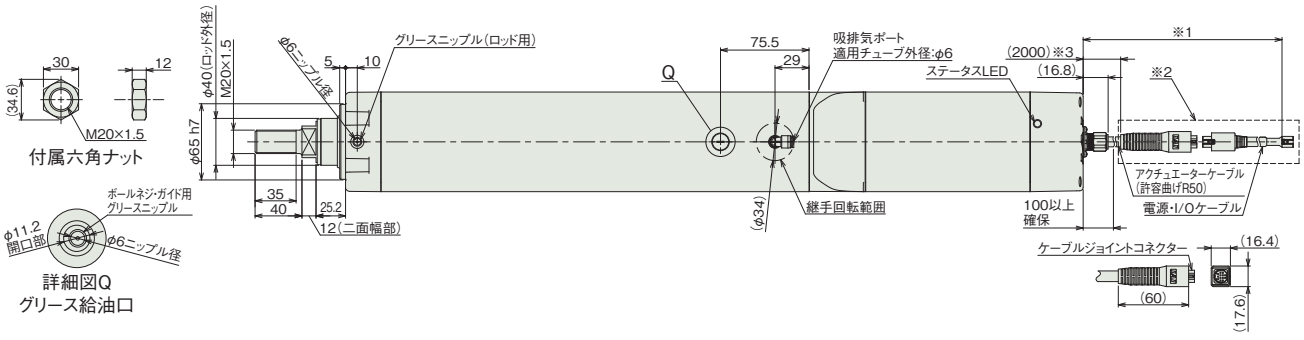
■ストローク別質量

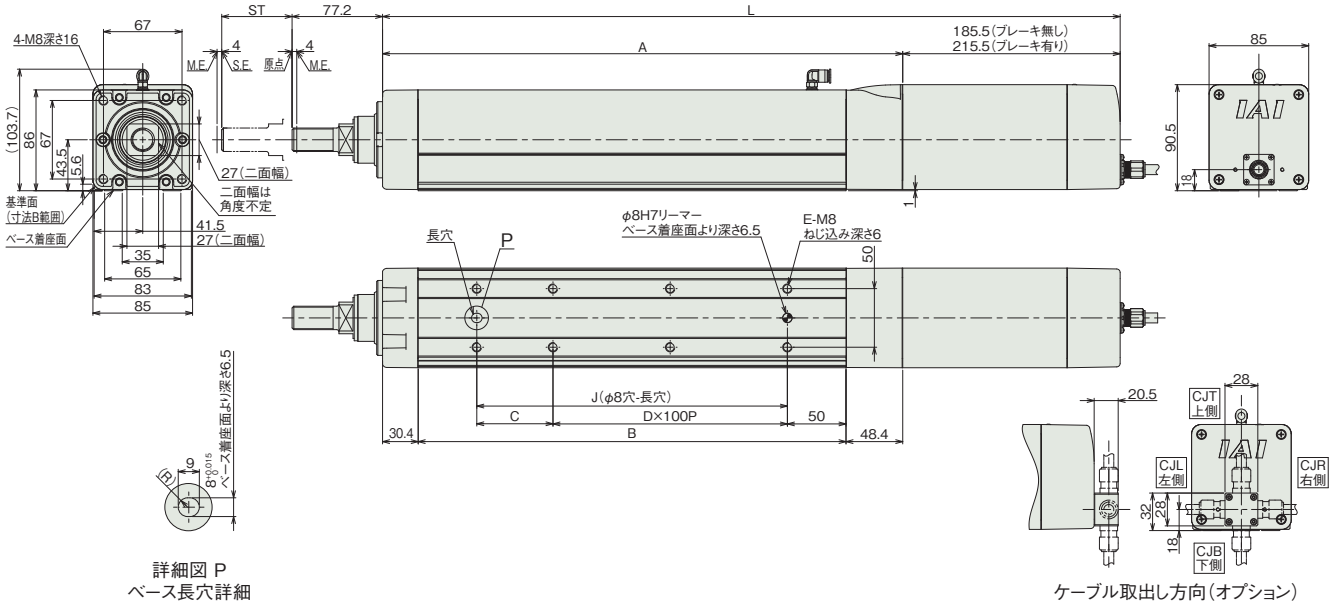
ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.1
		ブレーキ有り	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.8	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7
	RCP6SW	ブレーキ無し	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.5	12.0	12.4	12.9	13.4
		ブレーキ有り	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.0	13.5	14.0

■RCP6SW-RRA8C

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 各部の材質は1-348ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP6W-WRA10C
RCP6SW-WRA10C

防塵・防滴 / 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

	WRA10C	WA	35P						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー／I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ：RCP6W コントローラー別置 / RCP6SW コントローラー内蔵
- タイプ：WRA10C
- 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：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：RCP6W P3 PCON MSEL / P5 PCON RSEL / RCP6SW SE SIOタイプ
- ケーブル長：N 無し / P 1m / S 3m / M 5m / X□□ 長さ指定 / R□□ ロボットケーブル
- オプション：下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。

(4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。

(5) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。

(7) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー（左）	NTBL	7-731	–
Tスロットナットバー（右）	NTBR	7-731	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA10C P3	RCP6W-WRA10C P5	RCP6SW-WRA10C SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

(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7-747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(注1)	最大可搬質量(kg)	11.5	28	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	350	175
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	4	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	215	150
		最低速度(mm/s)	–	7	4
		定格加減速度(G)	–	0.5	0.5
		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)	–	4	10
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	500	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	φ25mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度(注2)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65 (IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード10

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2
435	11.5	8.5	6	3.5	1.5
525	10.5	4			

リード5

姿勢	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	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2
260	28	25	20.5	15.5	11			
305	28	17.5	12.5	10	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5				

リード2.5

姿勢	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	35	35	35	30		10	10	10
130	40	35	35	30	30		3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	28	24		1.5	1.5	1.5
175	40	28	26	18	11				

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2

リード5

姿勢	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	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2

リード2.5

姿勢	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

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード(mm)	50～400 (50mmごと)	450	500
10	525		490
5	350<215>	290<215>	240<215>
2.5	175<150>	145	120

(単位はmm/s)

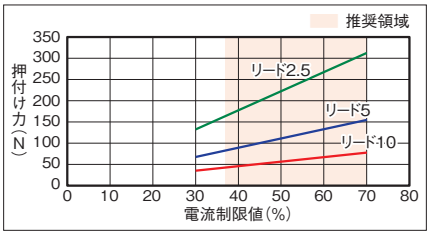
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

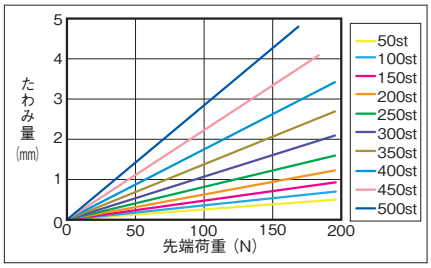
リード(mm)	50～500 (50mmごと)
10	350
5	215
2.5	65

(単位はmm/s)

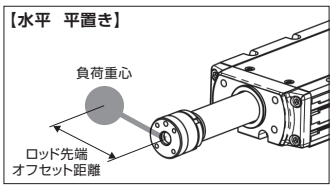
押付け力と電流制限値の相関図

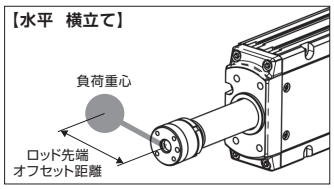


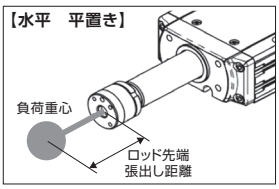
ロッドたわみ量(参考値)

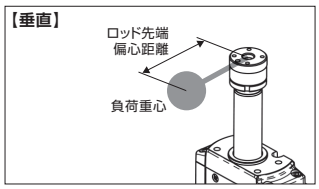


ロッド先端許容負荷荷重

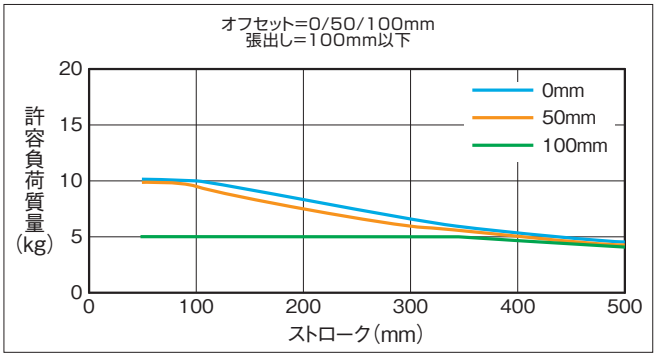






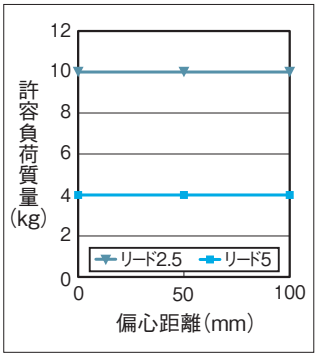


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度260mm/s)

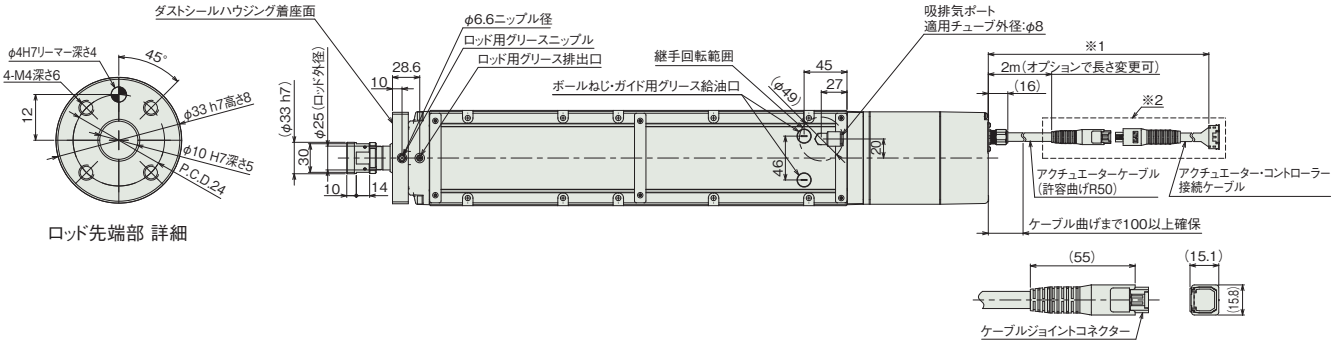
寸法図

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

■RCP6W-WRA10C

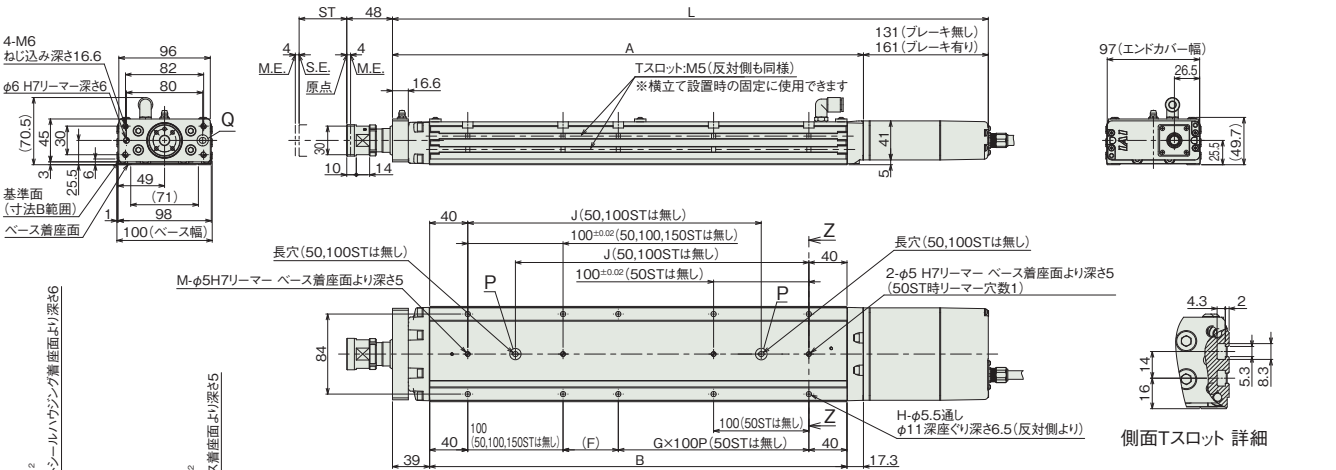
※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-349ページをご参照ください。

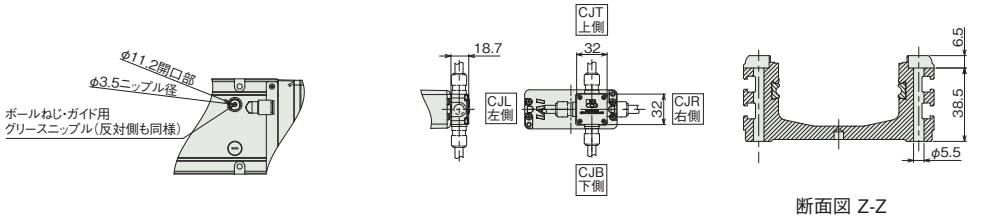
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ロッド先端部 詳細

アクチュエーターケーブル接続部





ボールねじ・ガイド用グリース給油口内部　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	RCP6W	ブレーキ無し	375.3	425.3	475.3	525.3	575.3	625.3	675.3	725.3	775.3	825.3
		ブレーキ有り	405.3	455.3	505.3	555.3	605.3	655.3	705.3	755.3	805.3	855.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	405.3	455.3	505.3	555.3	605.3	655.3	705.3	755.3	805.3	855.3
		ブレーキ有り	420.3	470.3	520.3	570.3	620.3	670.3	720.3	770.3	820.3	870.3
A			244.3	294.3	344.3	394.3	444.3	494.3	544.3	594.3	644.3	694.3
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		5	5	5	5	5	5	5	5	5	4.9
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

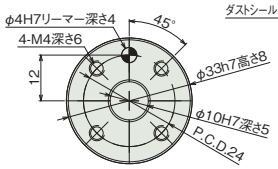
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.7	4.1	4.6	5.0	5.5	5.9	6.4	6.8	7.3	7.7
		ブレーキ有り	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5	7.9
	RCP6SW	ブレーキ無し	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		ブレーキ有り	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0

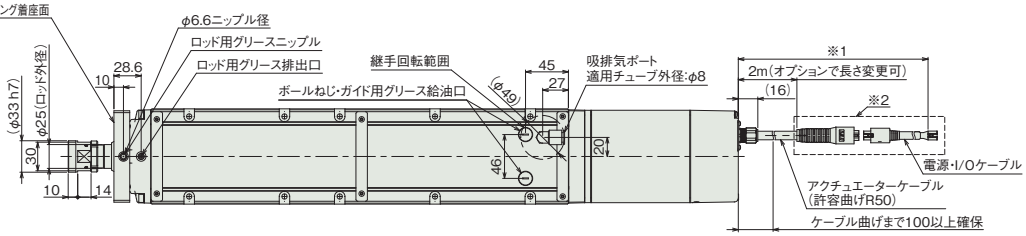
■RCP6SW-WRA10C

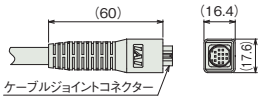
※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-349ページをご参照ください。

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

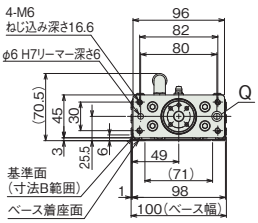


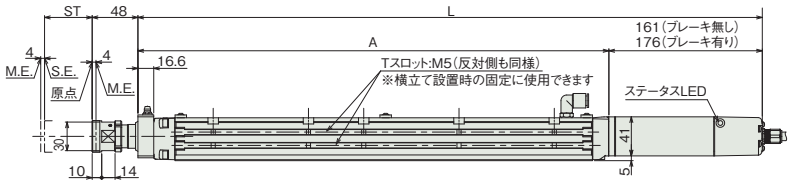
ロッド先端部 詳細

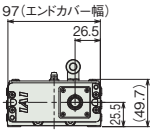


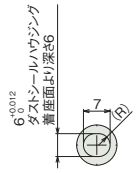


アクチュエーターケーブル接続部



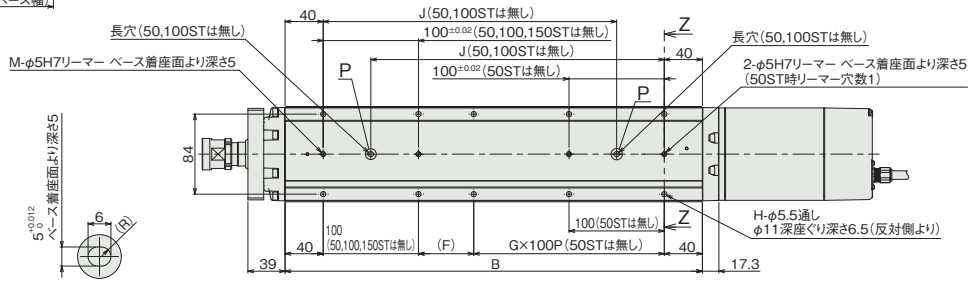


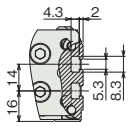




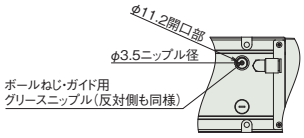
詳細図 Q
ダストシールハウジング
長穴詳細

詳細図 P
ベース長穴詳細

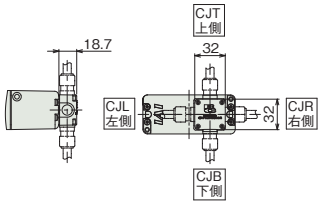




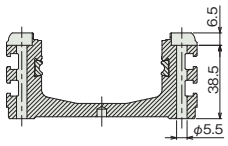
側面Tスロット 詳細



ボールねじ・ガイド用グリース給油口内部



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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

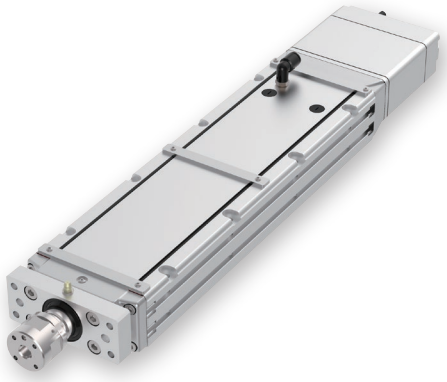
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-181ページをご確認ください。

RCP6W-WRA12C
RCP6SW-WRA12C

防塵・防滴 / 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

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵	WRA12C	WA バッテリーレスアブソ	42P パルスモーター 42□サイズ	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50～500 50mm～500mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。

(4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。

(5) RCP6SW（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。

(6) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(7) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。

(8) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー（左）	NTBL	7-731	–
Tスロットナットバー（右）	NTBR	7-731	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA12C P3	RCP6W-WRA12C P5	RCP6SW-WRA12C SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

(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7-747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(注1)	最大可搬質量(kg)	30	55	70
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	400	225
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.1	0.1	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	4	14
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	220	140
		最低速度(mm/s)	–	8	4
		定格加減速度(G)	–	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	4	14
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	500	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	φ30mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード12

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6
440	25	20	12	8	4.5
560		7.5	3.5	1	

リード6

姿勢	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	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3
280	55	35	25	18	11			
340	55	23	14	12	8			
400	38	7	2	1	1			

リード3

姿勢	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	60	50	45	40	14	14	14
20	70	60	50	45	40	14	14	14
50	70	60	50	45	40	14	14	14
80	70	60	50	45	40	14	14	14
110	70	60	50	45	40	14	14	14
140	70	50	40	30	25	10	10	5
170	70	40	35	25	20			
200	70	26	26	20	14			
225	50	7	4	3	3			

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6

リード6

姿勢	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	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3

リード3

姿勢	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	60	50	45	40	14	14	14
20	70	60	50	45	40	14	14	14
50	70	60	50	45	40	14	14	14
80	70	60	50	45	40	14	14	14

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード(mm)	50～400(50mmごと)	450	500
12	560		
6	400<220>		375<220>
3	225<140>	220<140>	185<140>

(単位はmm/s)

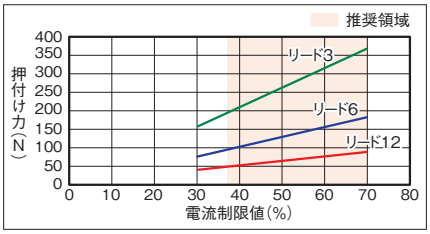
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

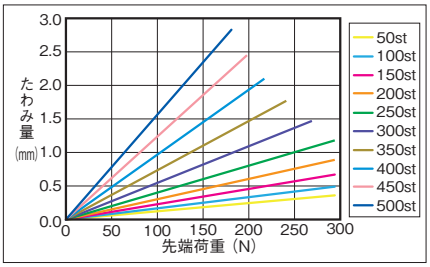
リード(mm)	50～500(50mmごと)
12	320
6	220
3	80

(単位はmm/s)

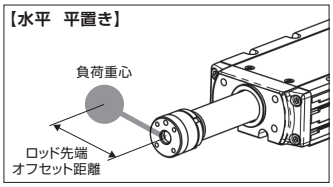
押付け力と電流制限値の相関図

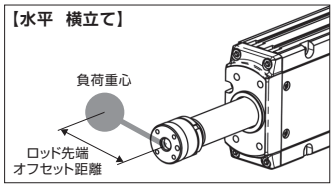


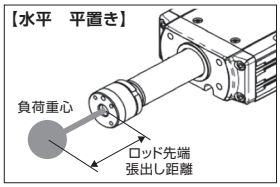
ロッドたわみ量(参考値)

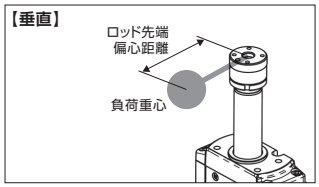


ロッド先端許容負荷荷重

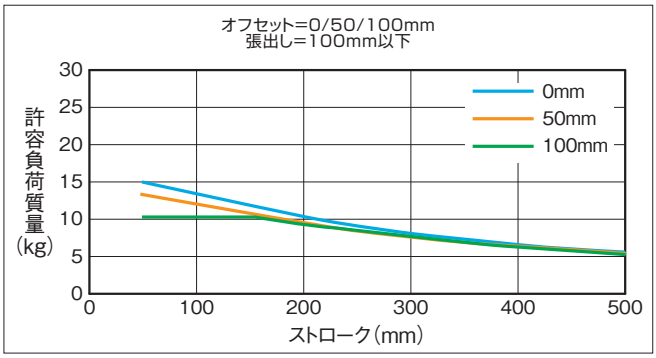






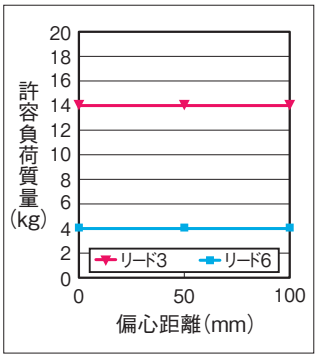


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

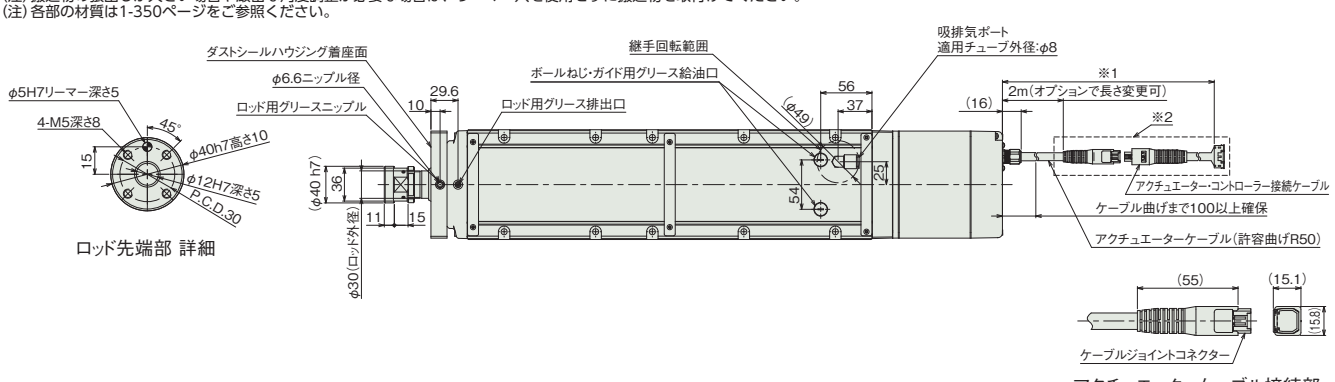
寸法図

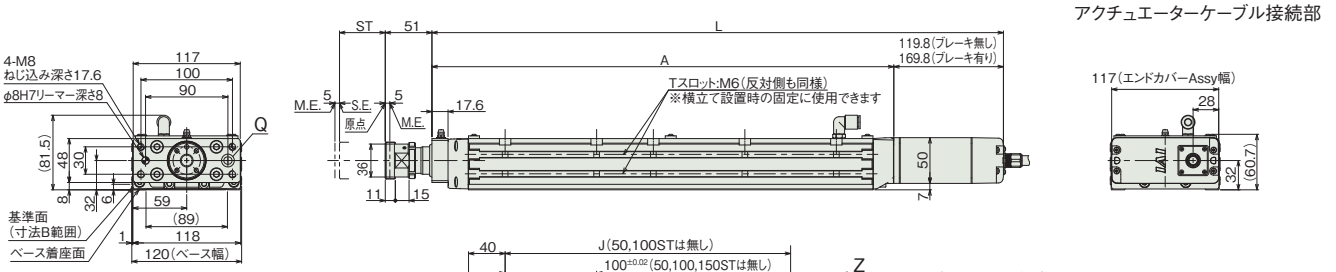
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

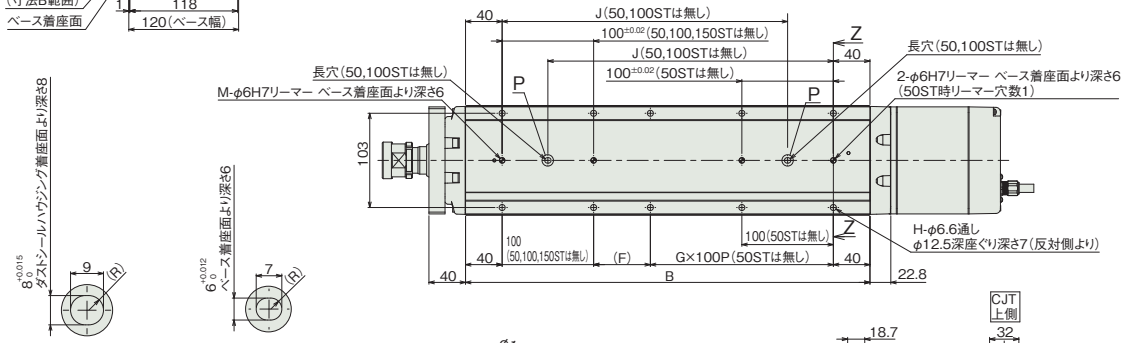
■RCP6W-WRA12C

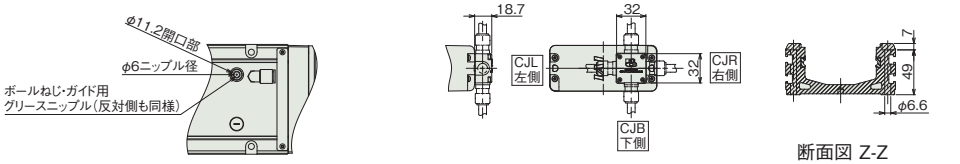
※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。

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

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	RCP6W	ブレーキ無し	374.6	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6
		ブレーキ有り	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6	874.6
	RCP6SW	ブレーキ無し	394.6	444.6	494.6	544.6	594.6	644.6	694.6	744.6	794.6	844.6
		ブレーキ有り	424.6	474.6	524.6	574.6	624.6	674.6	724.6	774.6	824.6	874.6
A			254.8	304.8	354.8	404.8	454.8	504.8	554.8	604.8	654.8	704.8
B			192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F			112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			–	–	162	212	262	312	362	412	462	512
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1

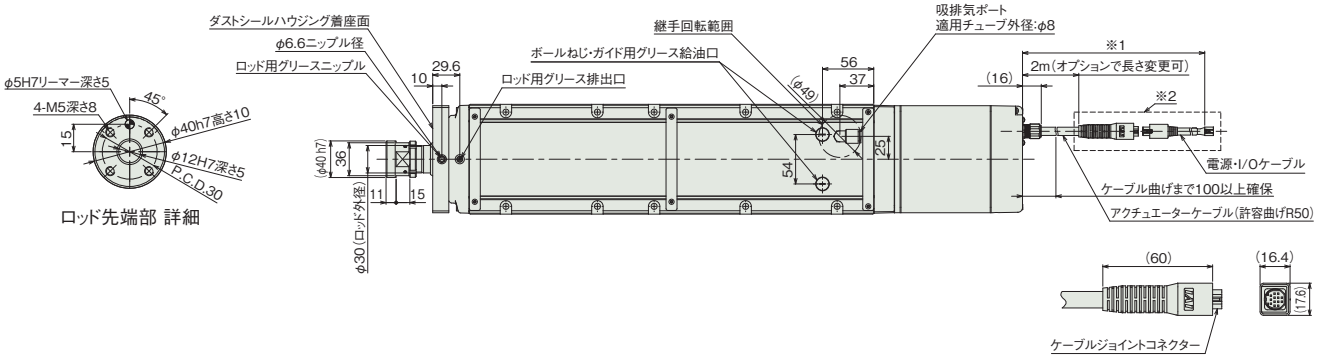
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.5	7.1	7.8	8.4	9.1	9.7	10.4	11
		ブレーキ有り	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7	11.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.3	5.9	6.6	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5	11.1
		ブレーキ有り	5.6	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4

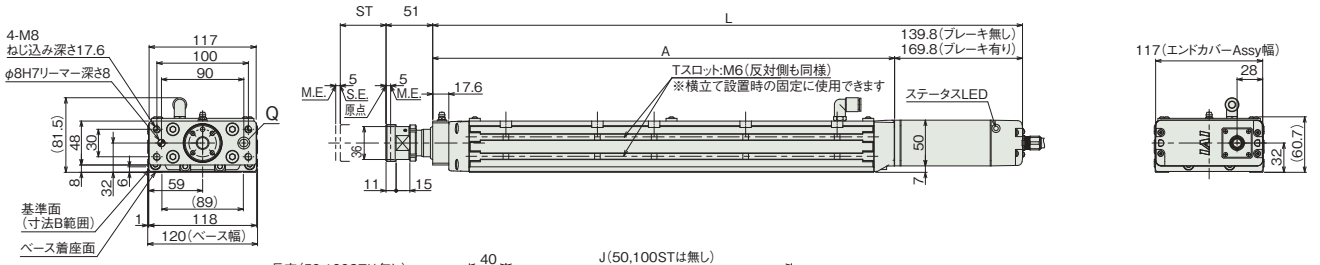
■RCP6SW-WRA12C

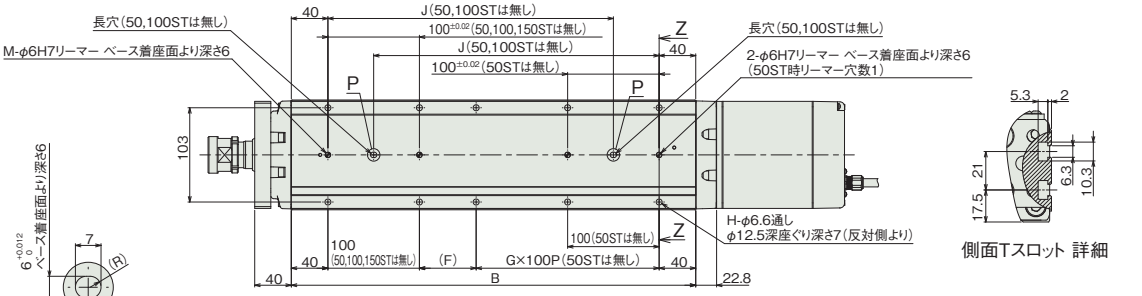
※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。

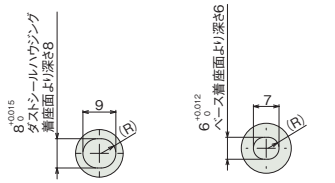
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

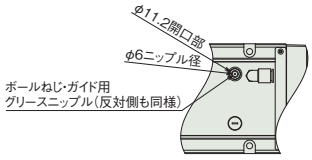


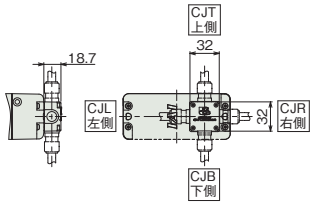
アクチュエーターケーブル接続部

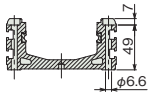












(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
							DV CC CIE 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

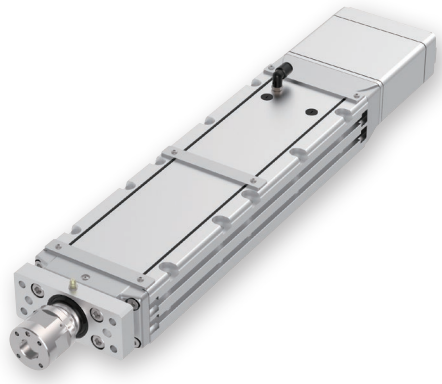
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-181ページをご確認ください。

RCP6W-WRA14C
RCP6SW-WRA14C

防塵・防滴 / 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

- シリーズ：RCP6W（コントローラー別置）／RCP6SW（コントローラー内蔵）
- タイプ：WRA14C
- 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：16（16mm）／8（8mm）／4（4mm）
- ストローク：50～600（50mmごと）
- 適応コントローラー／I/Oタイプ：RCP6W P3（PCON MSEL）／P5（RCON RSEL）／RCP6SW SE（SIOタイプ）
- ケーブル長：N（無し）／P（1m）／S（3m）／M（5m）／X□□（長さ指定）／R□□（ロボットケーブル）
- オプション：下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。

(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。

(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。

(7) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	350	–	–
100	–	–	400	–	–
150	–	–	450	–	–
200	–	–	500	–	–
250	–	–	550	–	–
300	–	–	600	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー（左）	NTBL	7-731	–
Tスロットナットバー（右）	NTBR	7-731	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA14C P3	RCP6W-WRA14C P5	RCP6SW-WRA14C SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

(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7-747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(注1)	最大可搬質量(kg)	50	65	85
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	130
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	11.5	21.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	210	130
		最低速度(mm/s)	–	10	5
		定格加減速度(G)	–	0.5	0.1
		最高加減速度(G)	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	273	547	1094
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	11.5	21.5
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	600	600	600
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	φ40mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード16

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢	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	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5
210	65	56	28	20	15	1.5	1.5	
280	51	14	1					

リード4

姿勢	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	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
105	85	80	51	46	40	15.5	13.5	12
130	85	41	10	6	2	3.5		

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢	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	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5

リード4

姿勢	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	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～600 (50mmごと)
16	420
8	280<210>
4	130

(単位はmm/s)

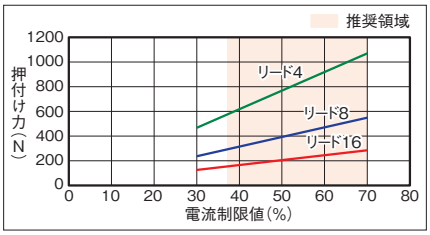
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

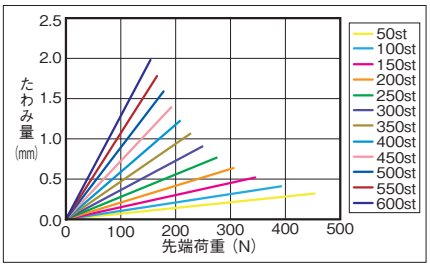
リード (mm)	50～600 (50mmごと)
16	280
8	140
4	70

(単位はmm/s)

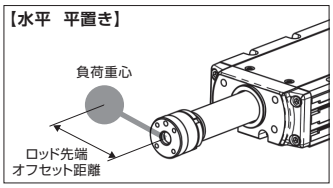
押付け力と電流制限値の相関図

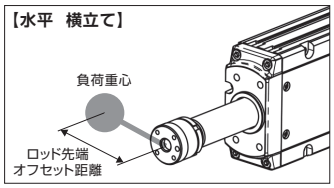


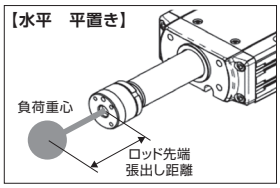
ロッドたわみ量（参考値）

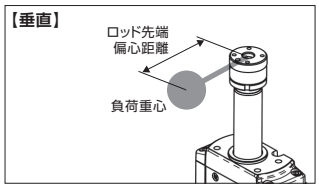


ロッド先端許容負荷荷重

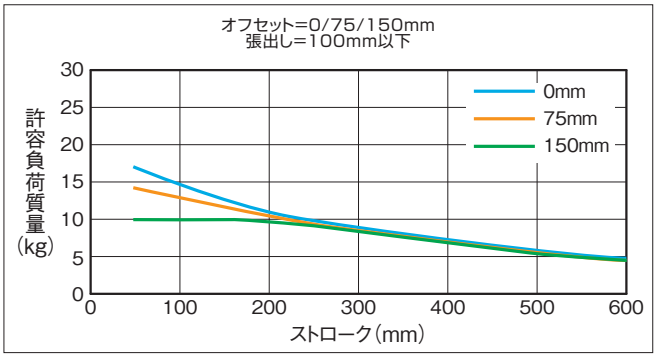






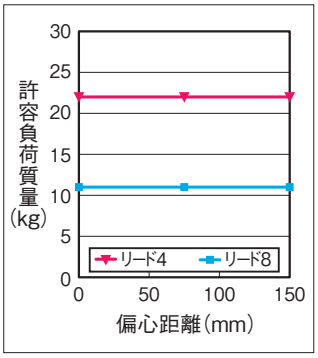


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。（加速度1G、速度500mm/s）

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。（加速度0.5G、速度210mm/s）

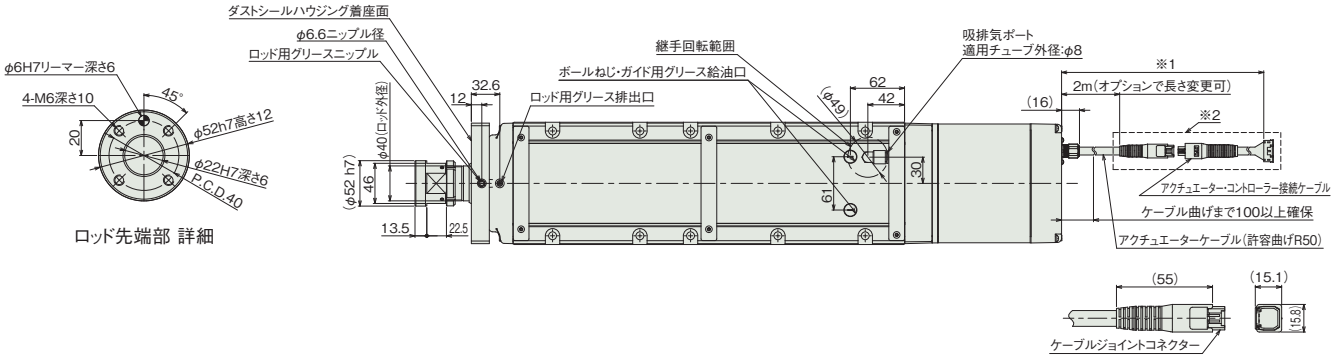
寸法図

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

■RCP6W-WRA14C

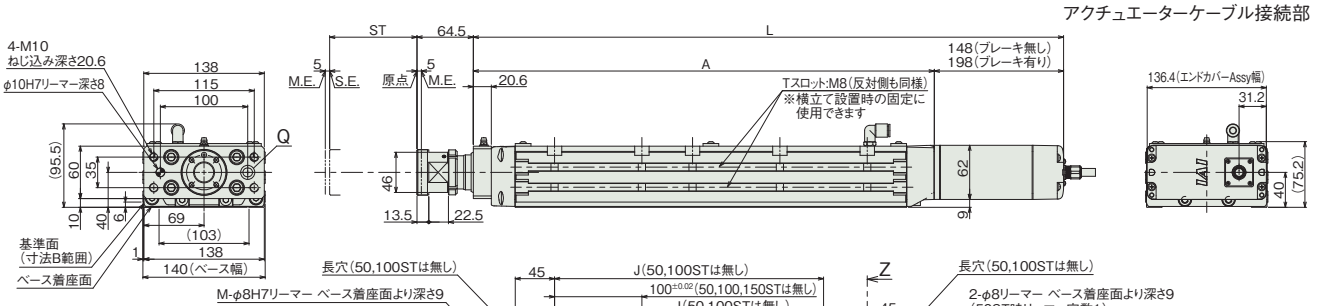
※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。

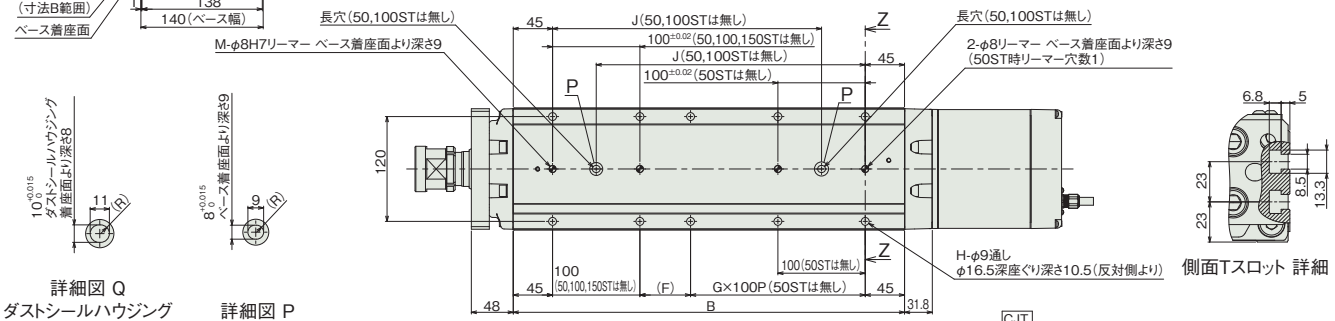
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ロッド先端部 詳細

アクチュエーターケーブル接続部

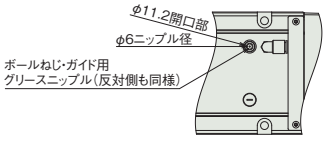




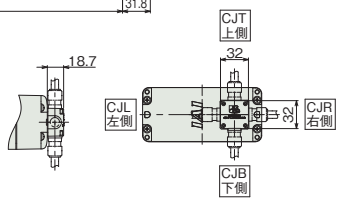
詳細図 Q
ダストシールハウジング
長穴詳細

詳細図 P
ベース長穴詳細

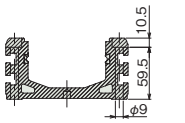
側面Tスロット 詳細



ボールねじ・ガイド用グリース給油口内部



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストロークス別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	RCP6W	ブレーキ無し	425.8	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8
		ブレーキ有り	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8	1025.8
	RCP6SW	ブレーキ無し	425.8	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8
		ブレーキ有り	475.8	525.8	575.8	625.8	675.8	725.8	775.8	825.8	875.8	925.8	975.8	1025.8
A			277.8	327.8	377.8	427.8	477.8	527.8	577.8	627.8	677.8	727.8	777.8	827.8
B			198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

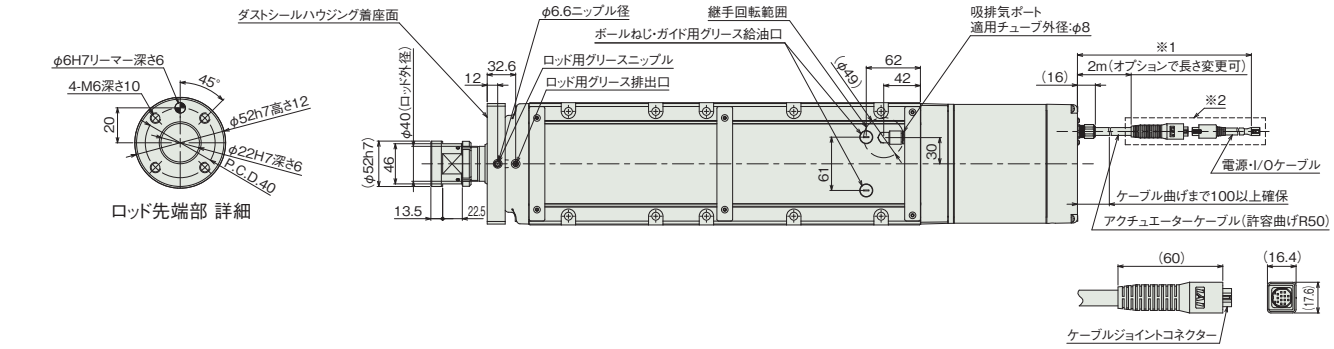
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	8.9	9.7	10.6	11.5	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8	18.7
		ブレーキ有り	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2
	RCP6SW	ブレーキ無し	9.0	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9	18.8
		ブレーキ有り	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2

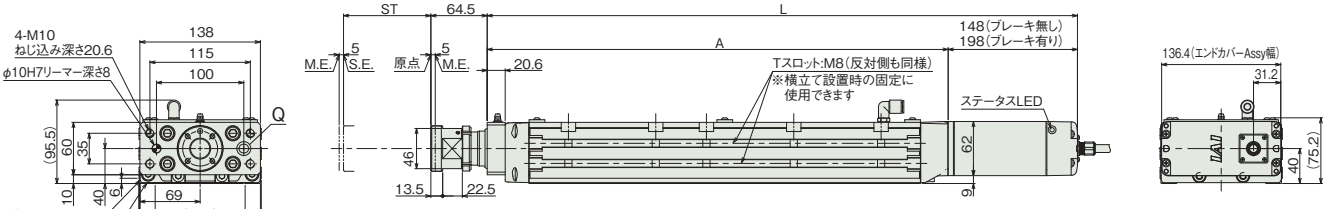
■RCP6SW-WRA14C

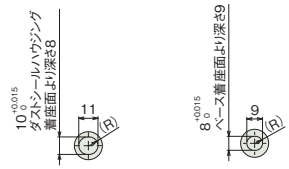
※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



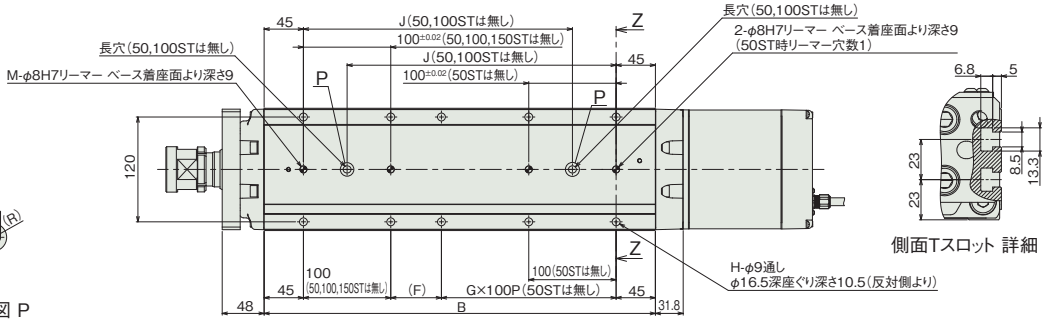
アクチュエーターケーブル接続部



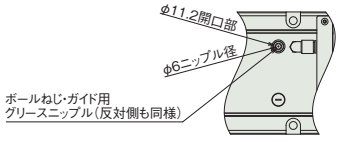


詳細図 Q
ダストシールハウジング
長穴詳細

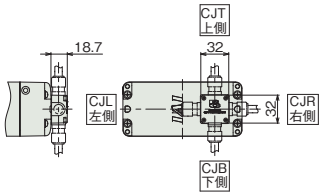
詳細図 P
ベース長穴詳細



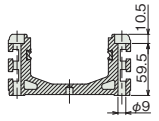
側面Tスロット 詳細



ボールねじ・ガイド用グリース給油口内部



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

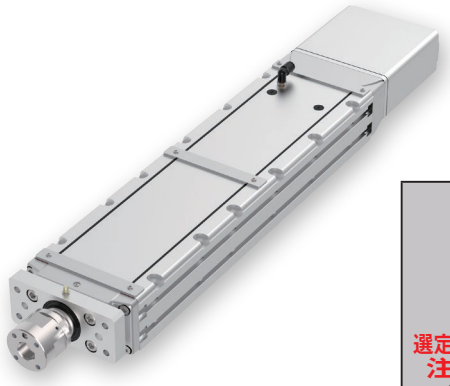
RCP6W-WRA16C
RCP6SW-WRA16C

防塵・防滴 / 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

– WRA16C – WA – 60P – – – – – –

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～800 50mm～800mm (50mmごと)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

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) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(5) RCP6SW（コントローラー内蔵）は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(6) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(7) コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(8) 取付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。
(9) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	450	–	–
100	–	–	500	–	–
150	–	–	550	–	–
200	–	–	600	–	–
250	–	–	650	–	–
300	–	–	700	–	–
350	–	–	750	–	–
400	–	–	800	–	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA16C P4	RCP6W-WRA16C P6	RCP6SW-WRA16C SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー（左）	**NTBL**	7-731	–
Tスロットナットバー（右）	**NTBR**	7-731	–

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード (mm)	20	10	5
水平	可搬質量 (注1)	最大可搬質量 (kg)	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	360	220	110
		最低速度 (mm/s)	25	13	7
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	–	30.5	59
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	–	160	90
		最低速度 (mm/s)	–	13	7
		定格加減速度 (G)	–	0.2	0.1
		最高加減速度 (G)	–	0.2	0.1
押付け		押付け時最大推力 (N)	500	1000	2000
		押付け最高速度 (mm/s)	10	10	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力 (kgf)	–	30.5	59
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	800	800	800
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	φ45mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度 (注2)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP65 (IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

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

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
240	30
300	30
360	12

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5
130	60	10.5
140	60	7.5
150	60	3.5
160	23	1.5
200	23	
220	2	

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14
90	100	5
100	100	
110	45	

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
240	30

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20	280	360		340	295	260	225	200	180
10	220<160>		195<160>	165<160>	145	125	110	100	90
5	110<90>		95<90>	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

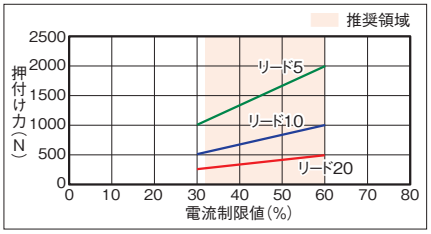
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

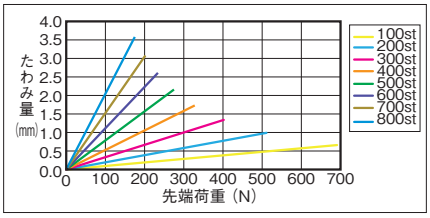
リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20	240						225	200	180
10	120						110	100	90
5	80				70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

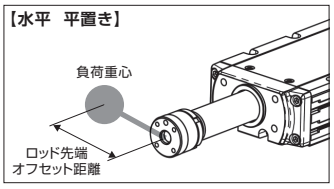
押付け力と電流制限値の相関図

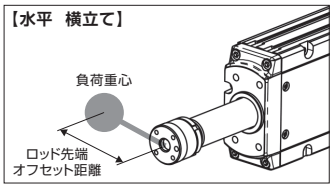


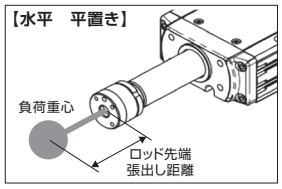
ロッドたわみ量(参考値)

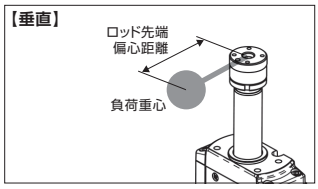


ロッド先端許容負荷荷重

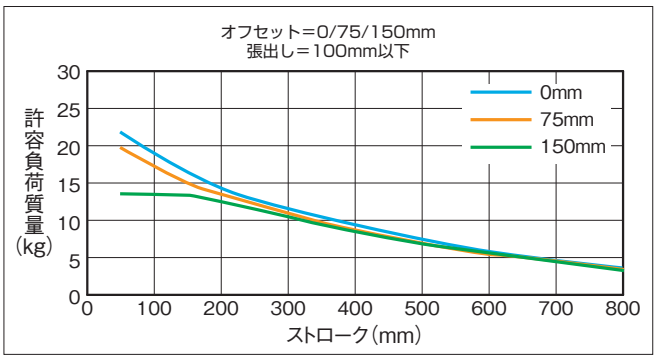






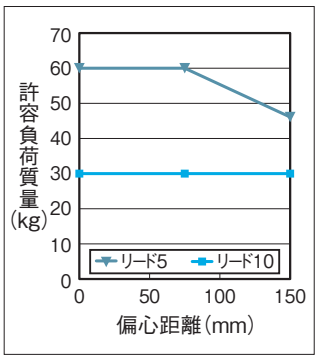


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度450mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度200mm/s)

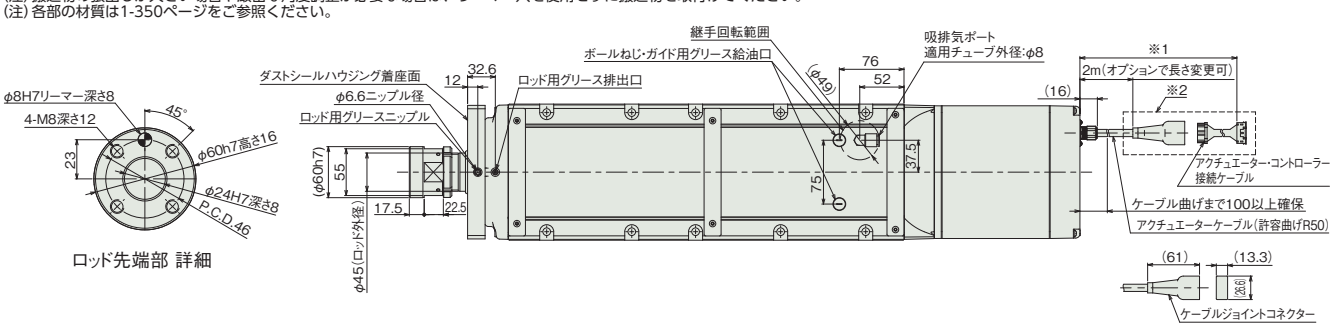
寸法図

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

■RCP6W-WRA16C

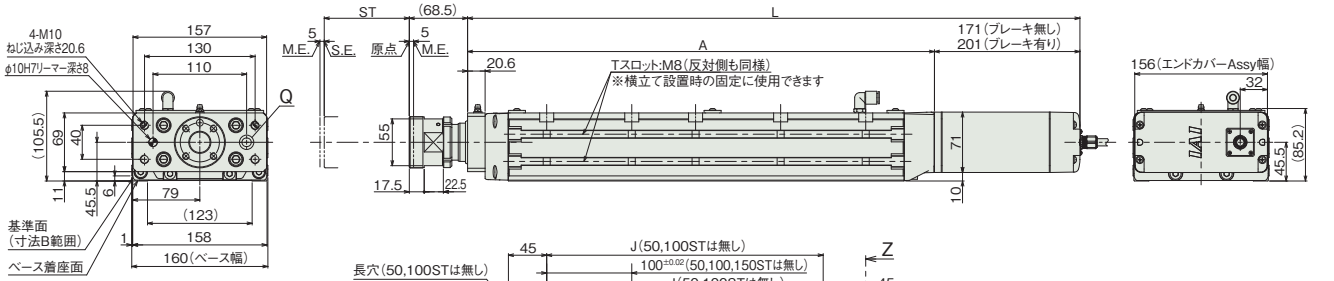
※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。

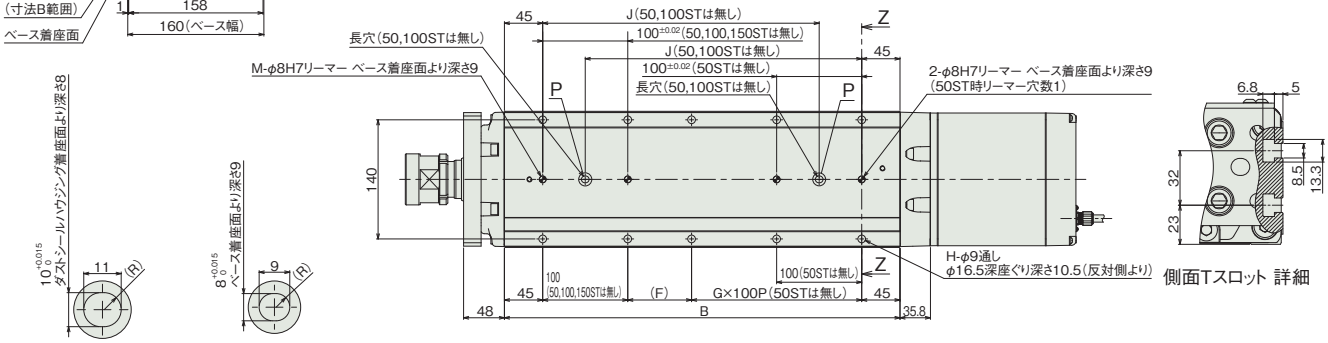
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



ロッド先端部 詳細

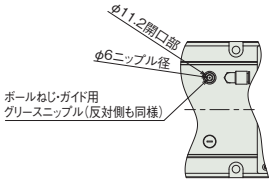
アクチュエーターケーブル接続部



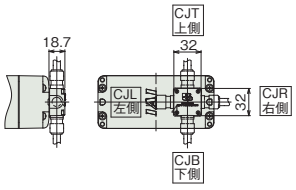


詳細図 Q
ダストシールハウジング
長穴詳細

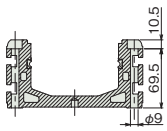
詳細図 P
ベース長穴詳細



ボールねじ・ガイド用
グリース給油口内部



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストロークと寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	RCP6W	ブレーキ無し	469.8	519.8	569.8	619.8	669.8	719.8	769.8	819.8	869.8	919.8	969.8	1019.8	1069.8	1119.8	1169.8	1219.8
		ブレーキ有り	499.8	549.8	599.8	649.8	699.8	749.8	799.8	849.8	899.8	949.8	999.8	1049.8	1099.8	1149.8	1199.8	1249.8
	RCP6SW	ブレーキ無し	499.8	549.8	599.8	649.8	699.8	749.8	799.8	849.8	899.8	949.8	999.8	1049.8	1099.8	1149.8	1199.8	1249.8
		ブレーキ有り	529.8	579.8	629.8	679.8	729.8	779.8	829.8	879.8	929.8	979.8	1029.8	1079.8	1129.8	1179.8	1229.8	1279.8
A			298.8	348.8	398.8	448.8	498.8	548.8	598.8	648.8	698.8	748.8	798.8	848.8	898.8	948.8	998.8	1048.8
B			215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F			125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J			–	–	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

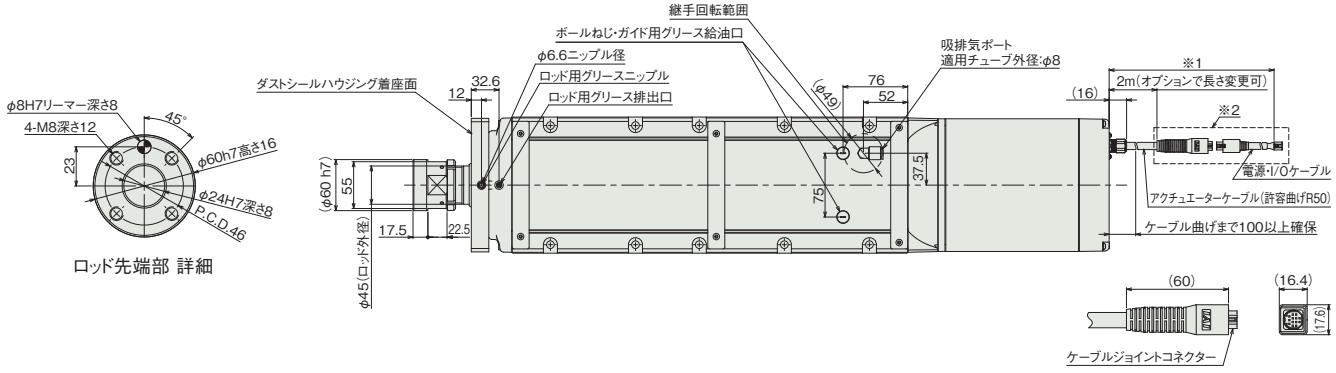
■ストローク別質量

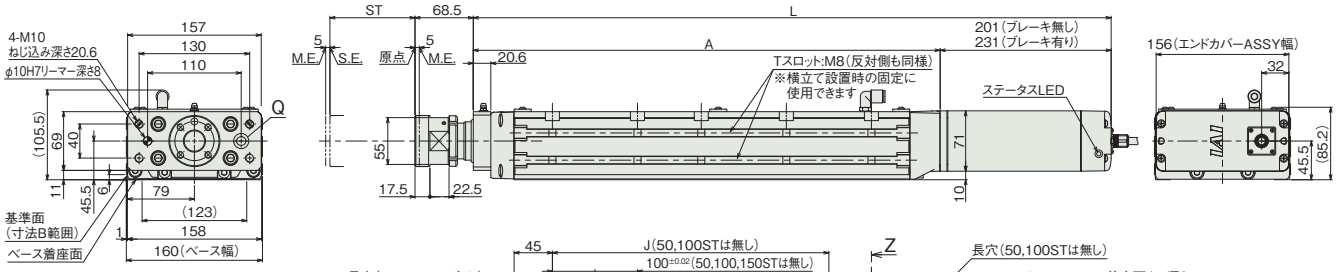
ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	12.4	13.6	14.8	15.9	17.0	18.2	19.3	20.5	21.6	22.8	23.9	25.1	26.2	27.4	28.5	29.7
		ブレーキ有り	12.9	14.1	15.3	16.4	17.5	18.7	19.8	21.0	22.1	23.3	24.4	25.6	26.7	27.9	29.0	30.2
	RCP6SW	ブレーキ無し	12.5	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3	19.4	20.6	21.7	22.9	24.0	25.2	26.3	27.5	28.6	29.8
		ブレーキ有り	13.0	14.2	15.4	16.5	17.6	18.8	19.9	21.1	22.2	23.4	24.5	25.7	26.8	28.0	29.1	30.3

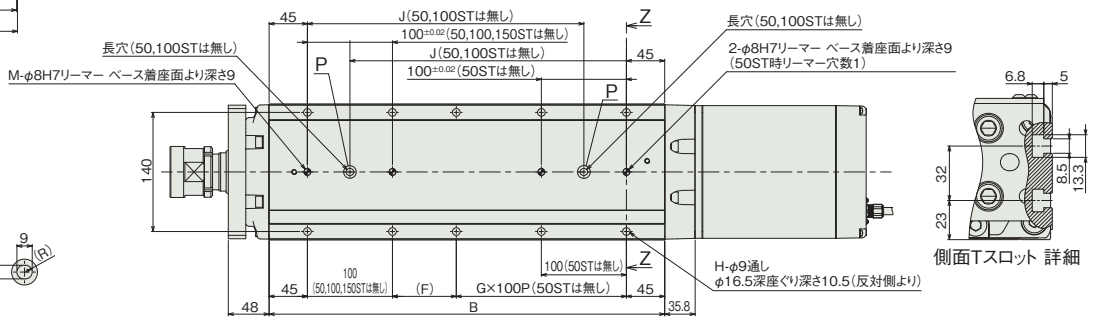
■RCP6SW-WRA16C

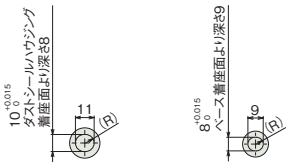
※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。

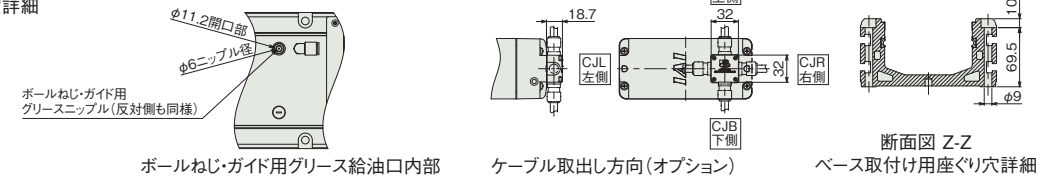
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド











(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP6W-RA4R
RCP6SW-RA4R

防塵・防滴 / 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

	RA4R	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: RCP6W コントローラー別置 / RCP6SW コントローラー内蔵
- タイプ: RA4R
- 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: 10 10mm / 5 5mm / 2.5 2.5mm
- ストローク: 50〜200 50mm〜200mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6W P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6SW SE SIOタイプ
- ケーブル長: N 無し / P 1m / S 3m / M 5m / X□□ 長さ指定 / R□□ ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク(mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	150	–	–
100	–	–	200	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
フート金具	FT	7-726	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-729	–
モーター上折返し仕様(注1)	MT	7-729	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー	NTB	7-731	–

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA4R P3	RCP6W-RA4R P5	RCP6SW-RA4R SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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)	11	23	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	350	175
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	435	350	150
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	77	155	310
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	2	4	10
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	200	200	200
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±1.0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		1.0Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード10

姿勢	水平					垂直		
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	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1
525		4	1					

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4
305	22	14	8	6	4	3	3	3
350	19	5	1			2	1	1

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
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	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4
150	40	35	35	29	24	2	2	2
175	33	24	22	19	12			

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平					垂直		
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	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
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	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～200 (50mmごと)
10	525<435>
5	350
2.5	175<150>

(単位はmm/s)

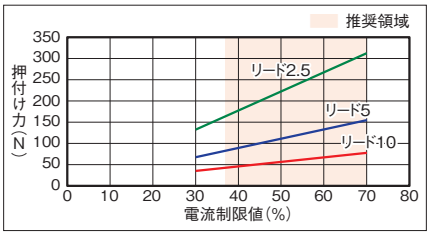
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50～200 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	130

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



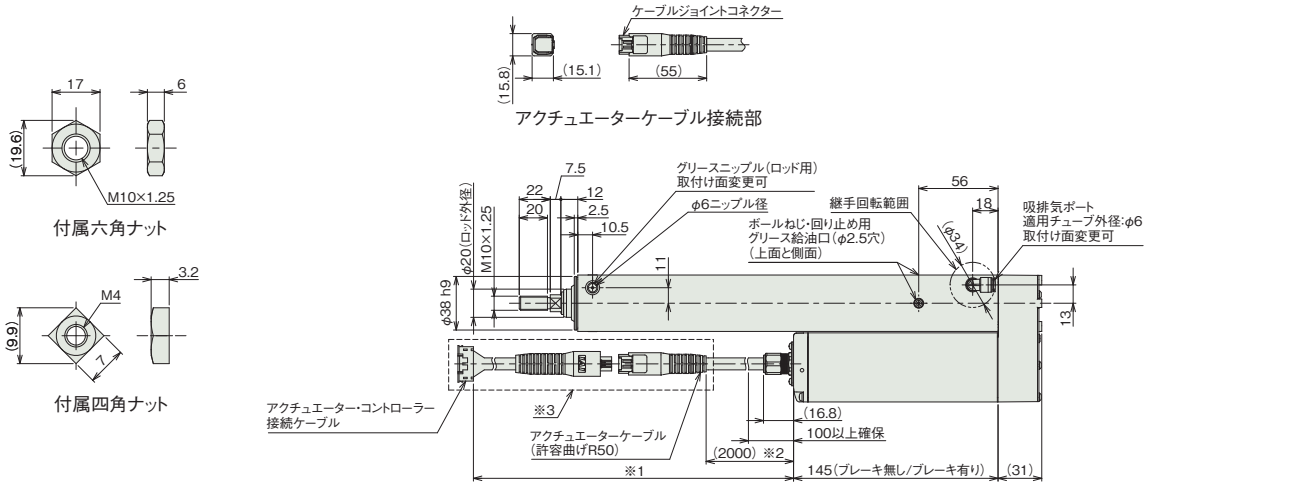
寸法図

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

■RCP6W-RA4R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-345ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298
R	3	53	103	153

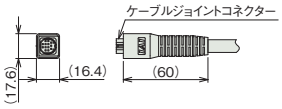
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量(kg)	ブレーキ無し	1.5	1.7	1.9	2.1
	ブレーキ有り	1.6	1.8	2	2.2

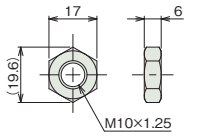
■RCP6SW-RA4R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-345ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

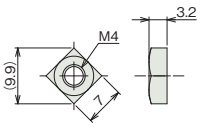
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



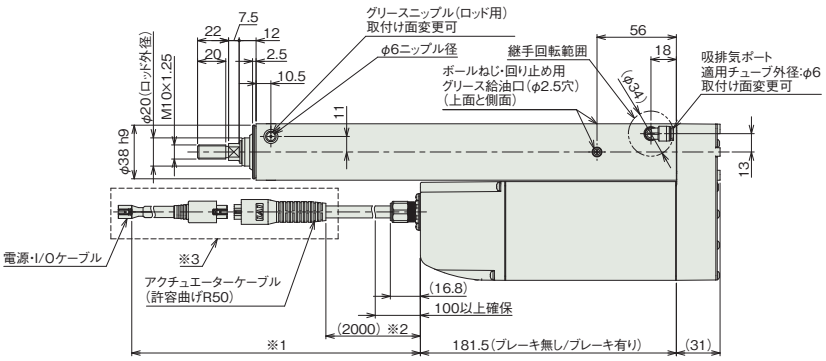
アクチュエーターケーブル接続部

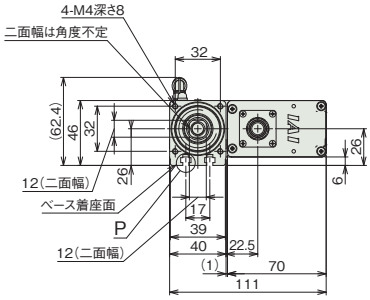


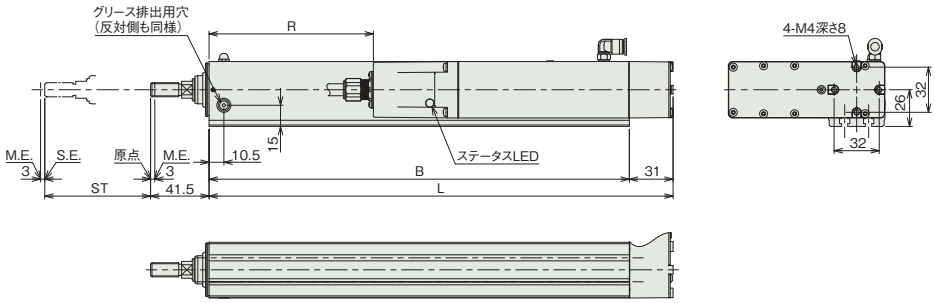
付属六角ナット

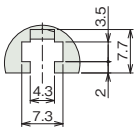


付属四角ナット

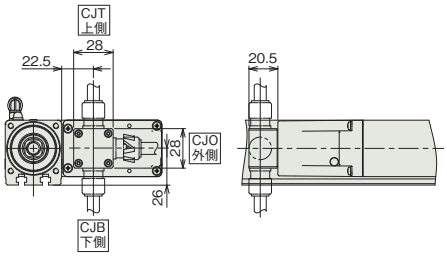








詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	179	229	279	329
B	148	198	248	298
R	-33.5	16.5	66.5	116.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.7	1.9	2.1	2.3
	ブレーキ有り	1.8	2	2.2	2.4

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。
(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。

RCP6W-RA6R
RCP6SW-RA6R

防塵・防滴 / 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

	RA6R	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: RCP6W コントローラー別置 / RCP6SW コントローラー内蔵
- タイプ: RA6R
- 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: 12 12mm / 6 6mm / 3 3mm
- ストローク: 50～300 50mm～300mm (50mmごと)
- 適応コントローラー/I/Oタイプ: RCP6W P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6SW SE SIOタイプ
- ケーブル長: N 無し / P 1m / S 3m / M 5m / X□□ 長さ指定 / R□□ ロボットケーブル
- オプション: 下記オプション価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(6) コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(7) 取付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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	200	–	–
100	–	–	250	–	–
150	–	–	300	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
フート金具	FT	7-726	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-729	–
モーター上折返し仕様(注1)	MT	7-729	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー	NTB	7-731	–

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA6R P3	RCP6W-RA6R P5	RCP6SW-RA6R SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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)	25	40	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	630	420	210
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	370	210
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	4	10	20
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±1.0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		1.5Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1
630		8	3	2	1			

リード6

姿勢	水平					垂直		
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	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4
370	38	16	10	8	6	2	2	2
420	28	7	6					

リード3

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20
130	60	60	50	40	30	18	14	10
155	60	50	40	30	25	14	10	6
180	60	40	35	25	20	9	6	5
210	60	26	22	20	14	6	4	4

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1

リード6

姿勢	水平					垂直		
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	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4

リード3

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

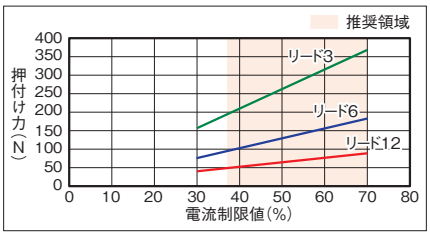
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



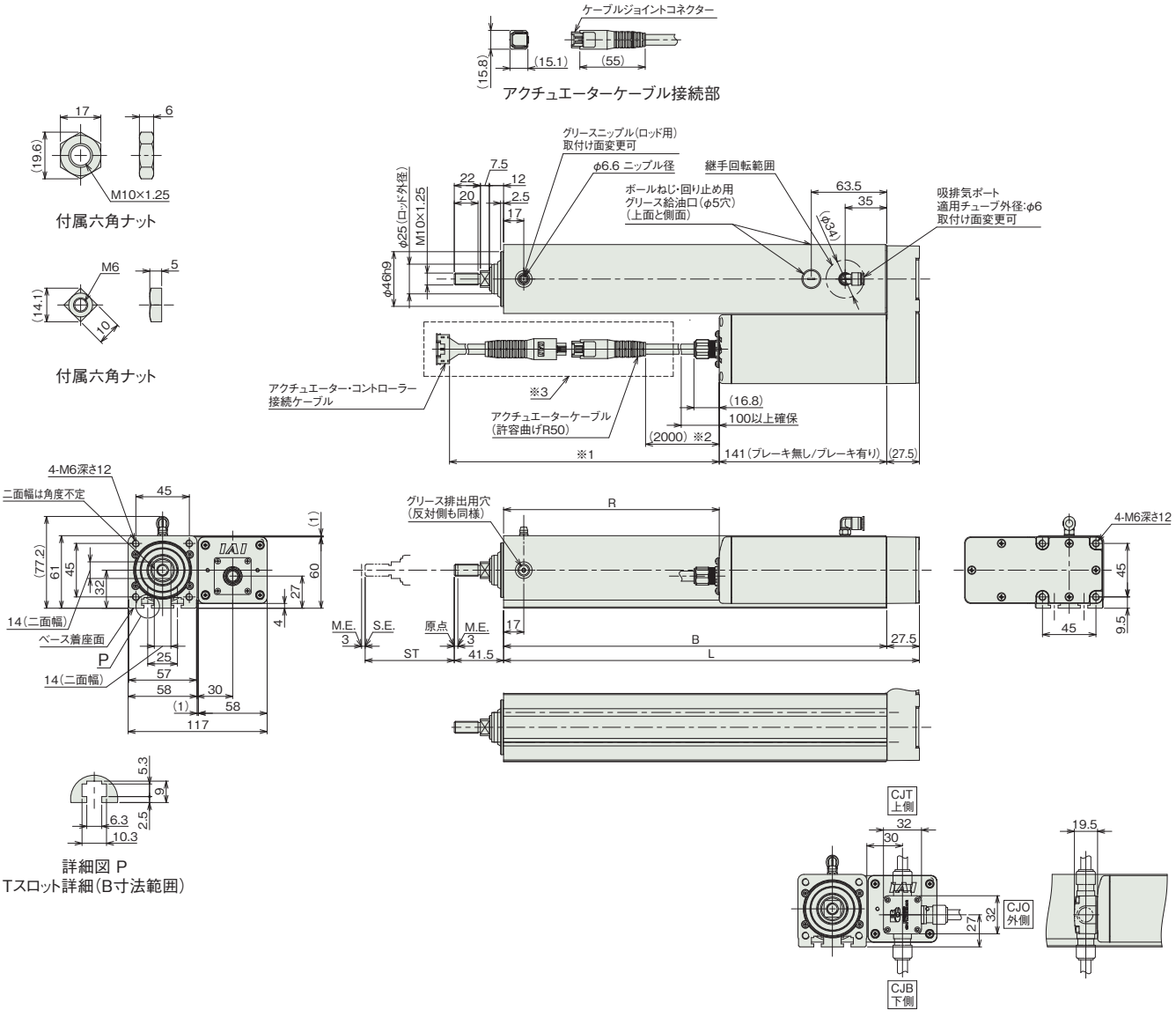
寸法図

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

■RCP6W-RA6R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部（ケーブルジョイントコネクター）は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様（ML）の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
R	31.5	81.5	131.5	181.5	231.5	281.5

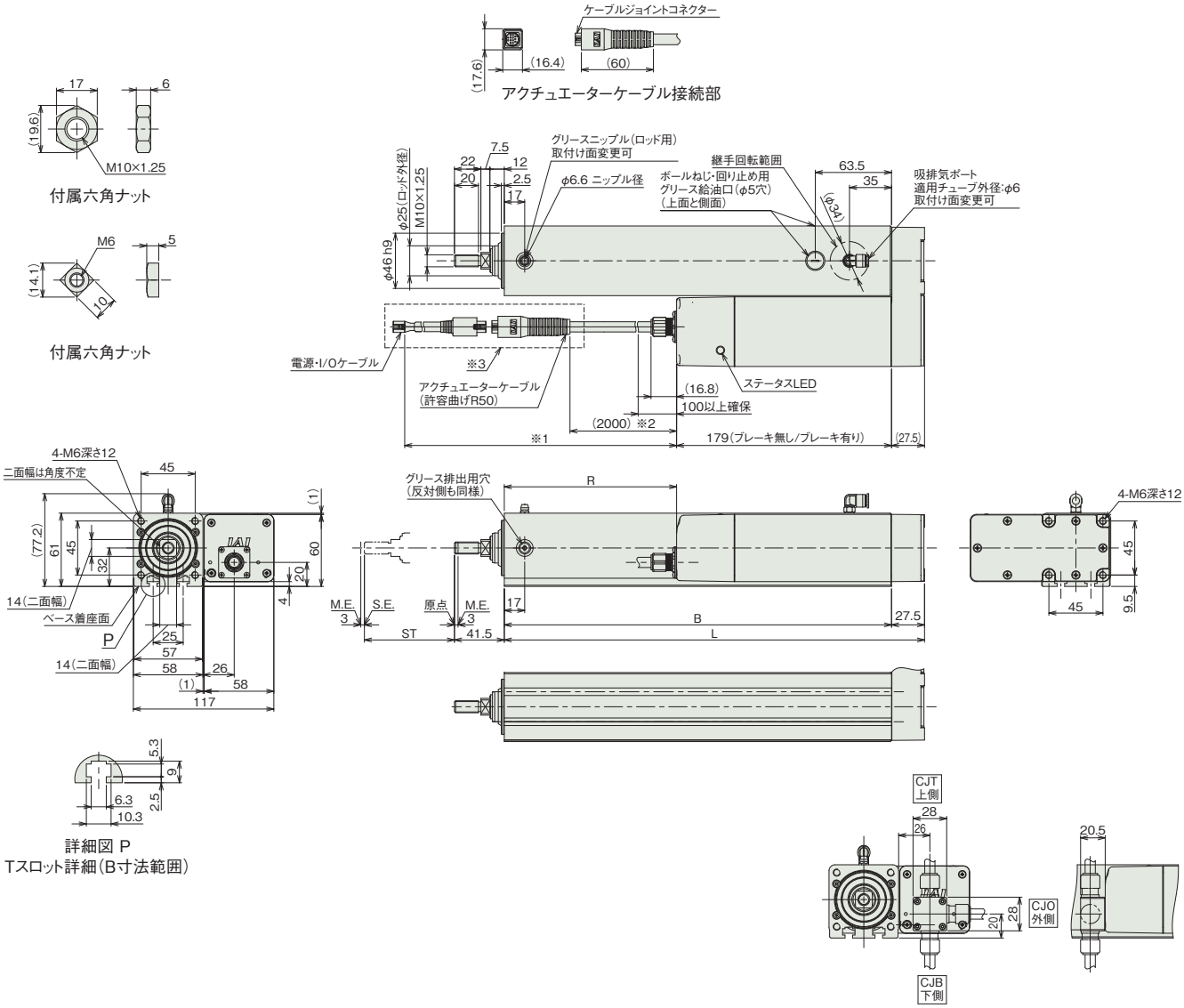
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3	4.7
	ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4	4.4	4.8

■RCP6SW-RA6R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	200	250	300	350	400	450
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
R	-6.5	43.5	93.5	143.5	193.5	243.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	3	3.4	3.8	4.1	4.5	4.9
	ブレーキ有り	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	5

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

RCP6W-RA7R
RCP6SW-RA7R

防塵・防滴 / 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

		RA7R		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	
RCP6W	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアブソ	56P	パルスモーター 56 □サイズ	16	16mm	50 ～ 300	50mm ～ 300mm (50mmごと)	RCP6W		N	無し		下記オプション価格表参照
RCP6SW	コントローラー内蔵							8	8mm			P3	PCON MSEL	P	1m		
								4	4mm					S	3m		
												P5	RCON RSEL	M	5m		
												RCP6SW		X□□	長さ指定		
												SE	SIOタイプ	R□□	ロボットケーブル		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(7) 取付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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	**200**	–	–
100	–	–	**250**	–	–
150	–	–	**300**	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
フート金具	**FT**	7-726	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	7-729	–
モーター上折返し仕様(注1)	**MT**	7-729	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-731	–

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA7R P3	RCP6W-RA7R P5	RCP6SW-RA7R SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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)	50	60	80
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	350	140
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18	28
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	140
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	273	547	1094
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	8	18	28
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±0.8度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		2.5Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード16

姿勢	水平					垂直		
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	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	5
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5

リード8

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12
210	60	60	40	30	20	8	7	6
280	60	20	9	6	3	3	2	1
350	20							

リード4

姿勢	水平					垂直		
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	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	21	20	18
140	67	47	10	6	6	8	6	6

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平					垂直		
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	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	5

リード8

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	8	8	8

リード4

姿勢	水平					垂直		
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	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
60	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	21	21	21
105	80	80	60	50	40	8	8	8

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位はmm/s)

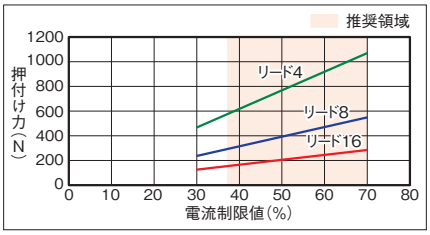
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



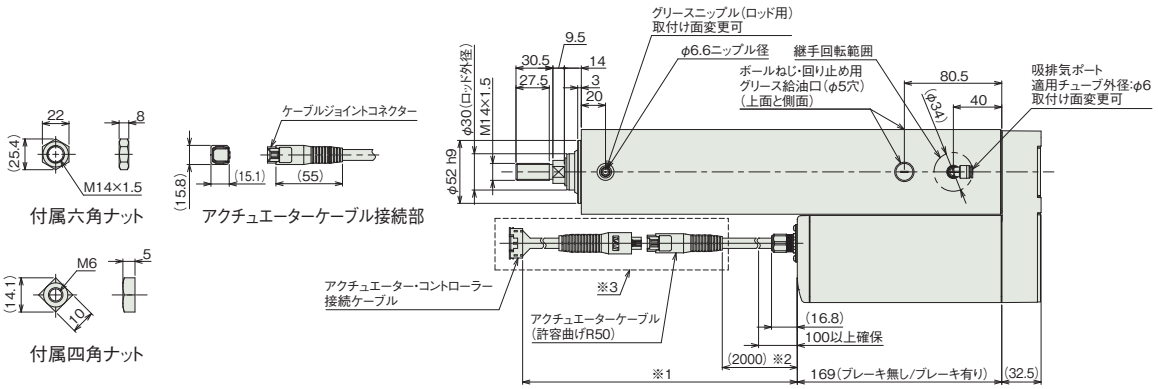
寸法図

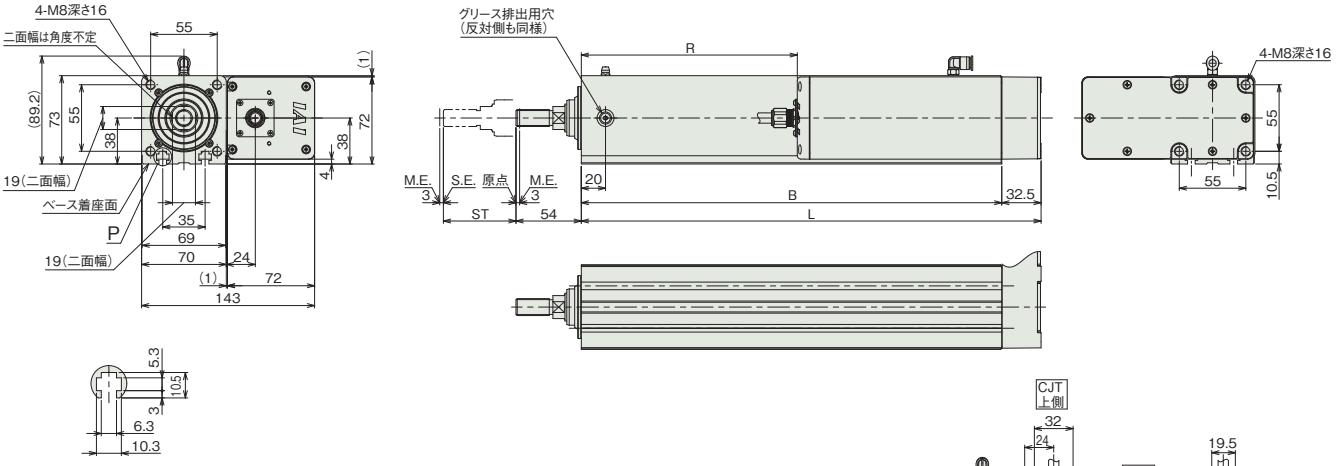
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

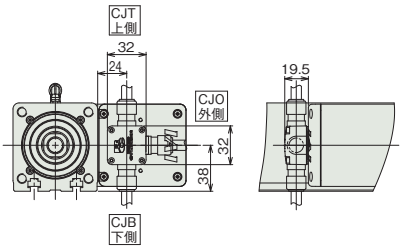
■RCP6W-RA7R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド







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	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
R	28.5	78.5	128.5	178.5	228.5	278.5

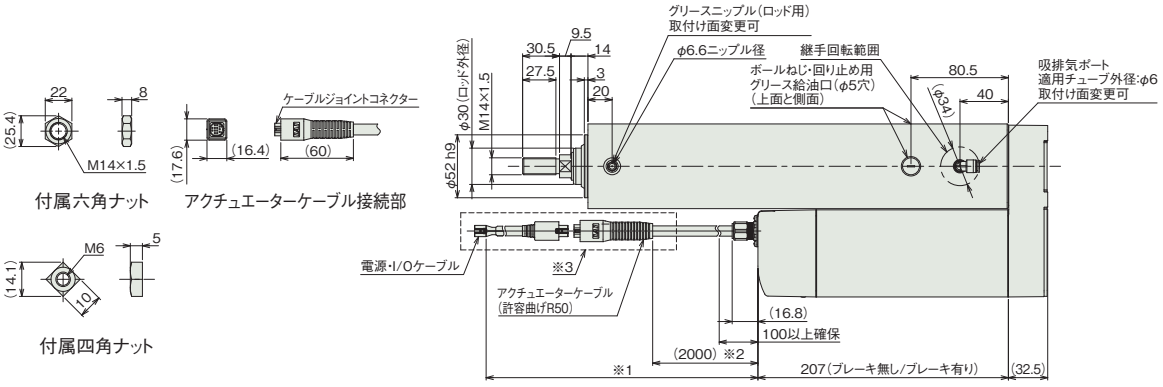
■ストローク別質量

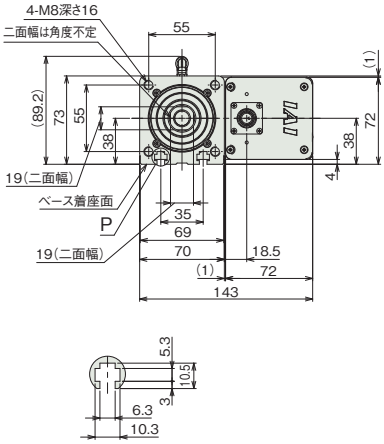
ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	5.2	5.8	6.4	7	7.5	8.1
	ブレーキ有り	5.3	5.9	6.5	7.1	7.6	8.2

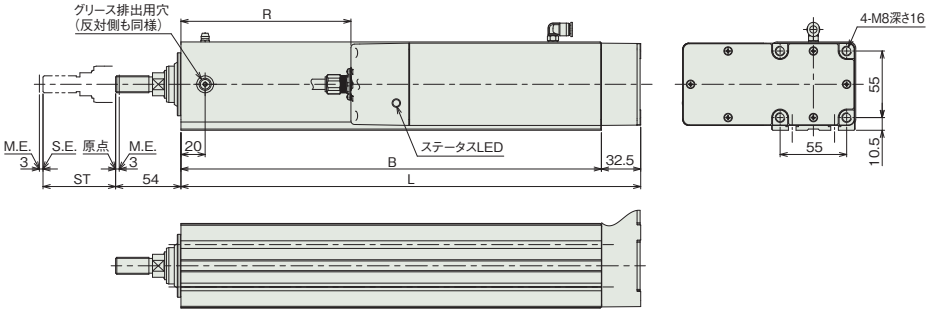
■RCP6SW-RA7R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

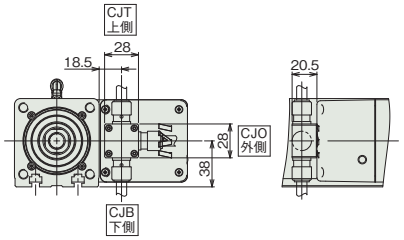
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド







詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	230	280	330	380	430	480
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
R	-9.5	40.5	90.5	140.5	190.5	240.5

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	5.4	6	6.6	7.2	7.7	8.3
	ブレーキ有り	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択		
							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。

RCP6W-RA8R
RCP6SW-RA8R

防塵・防滴 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 90 mm / 24v パルスモーター

■型式項目

		RA8R		WA		60P											
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		リード		ストローク		適応コントローラー/I/Oタイプ		ケーブル長		オプション	
RCP6W	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアブソ	60P	パルスモーター 60 □サイズ	20	20mm	50	50mm	RCP6W		N	無し		下記オプション価格表参照
RCP6SW	コントローラー内蔵							10	10mm	～	～	P4	PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF	P	1m		
								5	5mm	300	300mm (50mmごと)	P6	RCON RSEL	S	3m		
												RCP6SW		M	5m		
												SE	SIOタイプ	X□□	長さ指定		
														R□□	ロボットケーブル		



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(5) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(6) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(7) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(8) 取付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。
(9) 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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	**200**	–	–
100	–	–	**250**	–	–
150	–	–	**300**	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
フート金具	**FT**	7-726	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	7-729	–
モーター上折返し仕様(注1)	**MT**	7-729	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-731	–

(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) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RA8R P4	RCP6W-RA8R P6	RCP6SW-RA8R SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	20	10	5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	350	200	100
		最低速度(mm/s)	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	35	70
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	200	100
		最低速度(mm/s)	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
押付け		押付け時最大推力(N)	500	1000	2000
		押付け最高速度(mm/s)	10	10	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	3	35	70
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 φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±0.8度
ロッド先端許容荷重/許容トルク		5.0Nm
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート
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) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
300	30
350	14

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	3
300	3
330	1

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	60
160	60
170	40
180	25
190	15
200	12

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	35
80	35
90	34
100	28
110	23
120	18
130	15
140	12
150	10
160	8
170	6
180	4
190	3
200	2

リード5

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
80	100
90	100
100	75

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	70
45	70
60	45
70	35
80	25
90	14
100	9

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
300	30

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	3
300	3

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	60
160	60
170	40

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	35
80	35
90	34
100	28
110	23
120	18
130	15
140	12
150	10
160	8
170	6

リード5

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	100
80	100

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1
0	70
45	70
60	35
70	25
80	9

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～300 (50mmごと)
20	350<330>
10	200
5	100

(単位はmm/s)

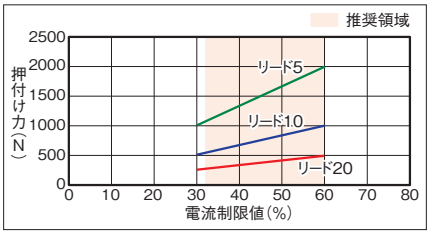
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

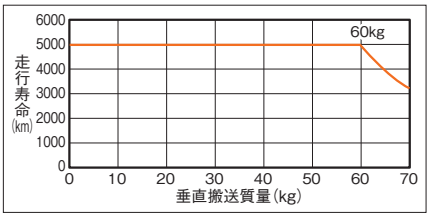
リード (mm)	50～300 (50mmごと)
20	300
10	170
5	80

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



垂直搬送質量と走行寿命



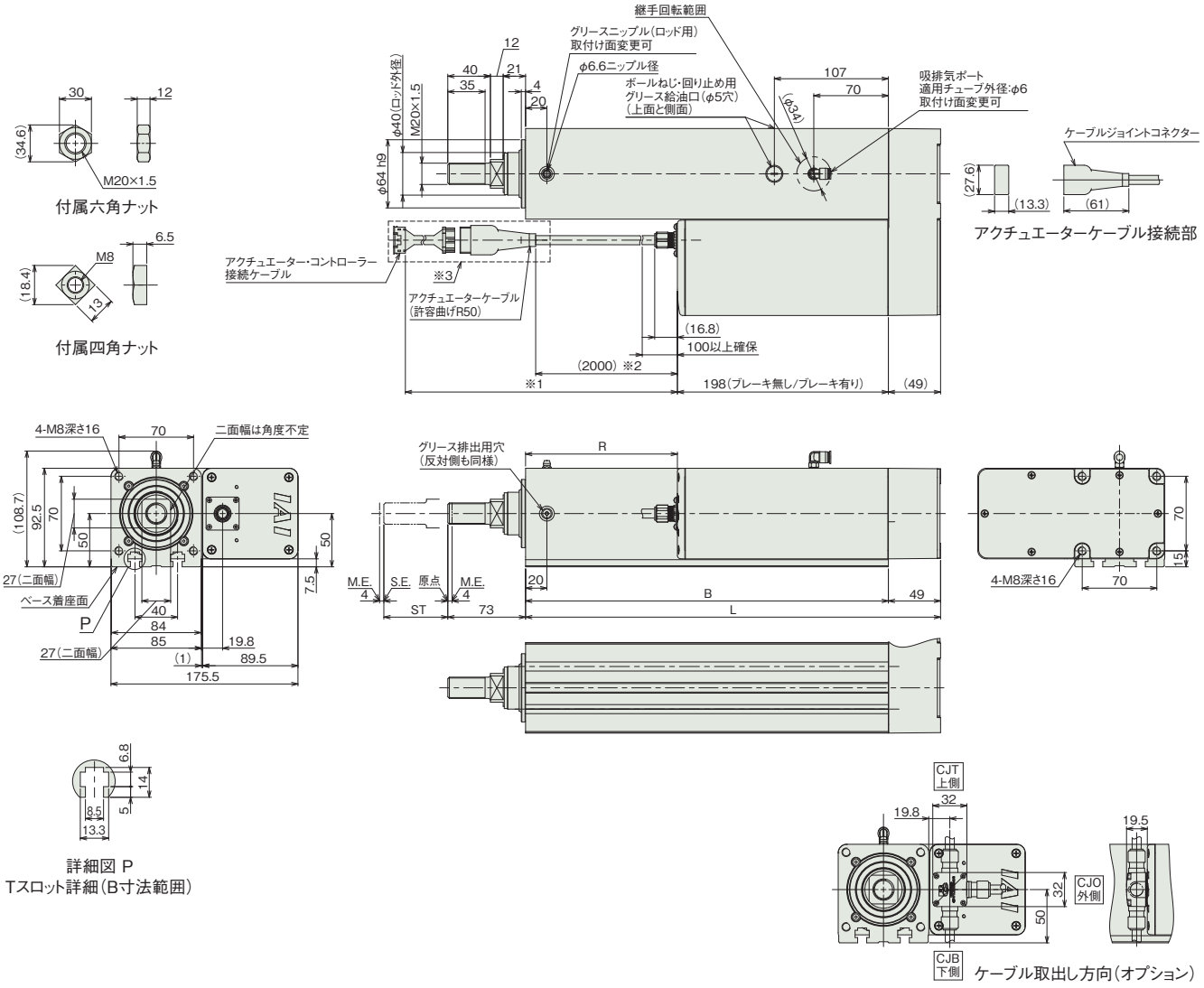
寸法図

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

■RCP6W-RA8R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5
R	42.5	92.5	142.5	192.5	242.5	292.5

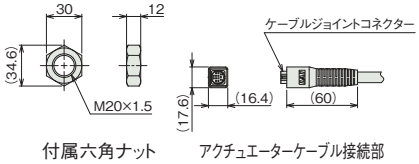
■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	9.2	10	10.9	11.7	12.6	13.4
	ブレーキ有り	9.5	10.3	11.2	12	12.9	13.7

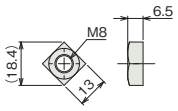
■RCP6SW-RA8R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-346ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

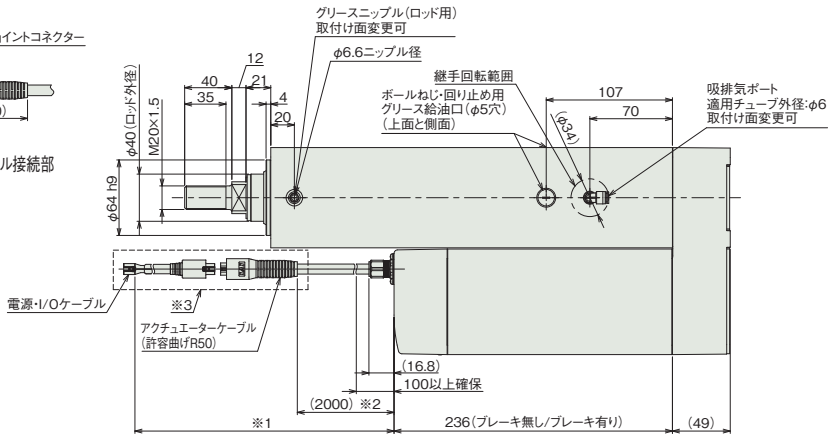
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

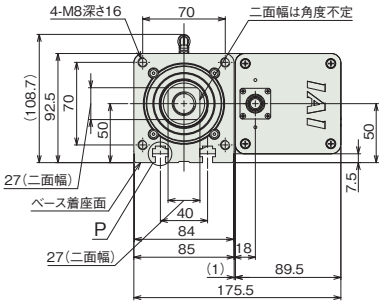


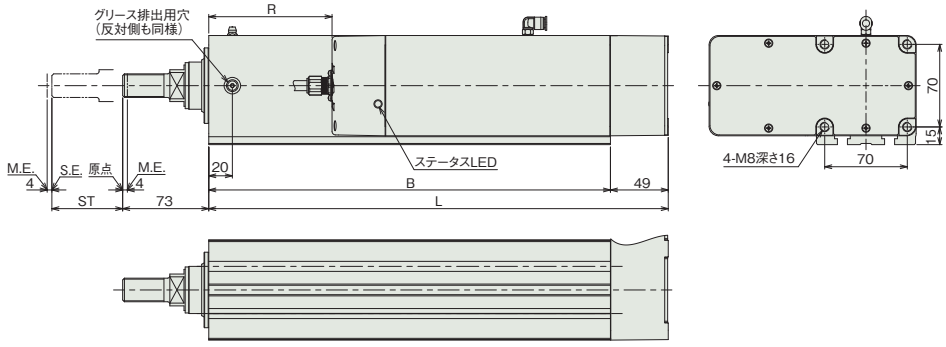
付属六角ナット　アクチュエーターケーブル接続部

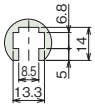


付属四角ナット

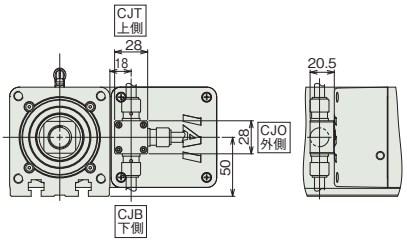








詳細図 P
Tスロット詳細(B寸法範囲)



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5
B	240.5	290.5	340.5	390.5	440.5	490.5
R	4.5	54.5	104.5	154.5	204.5	254.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	9.5	10.3	11.2	12	12.9	13.7
	ブレーキ有り	9.8	10.6	11.5	12.3	13.2	14

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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。

RCP6W-RRA4R
RCP6SW-RRA4R

防塵・防滴 / バッテリーレスアブソ / モーター折返し / 本体幅 50mm / 24v パルスモーター

■型式項目

RRA4R - WA - 35P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	35P パルスモーター 35□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50～400 50mm～400mm (50mmごと)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	250	–	–
100	–	–	300	–	–
150	–	–	350	–	–
200	–	–	400	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
フート金具	FT	7-726	–
先端アダプター(フランジ)	FFA	7-723	–
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	7-729	–
先端アダプター(キー溝)	KFA	7-729	–
モーター上折返し仕様(注1)	MT	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー	NTB	7-731	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA4R P3	RCP6W-RRA4R P5	RCP6SW-RRA4R SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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(注2)	最大可搬質量(kg)	11	23	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	350	175
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	4	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	435	350	150
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	77	155	310
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	2	4	10
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	400	400	400
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード10

姿勢	水平					垂直		
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	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1
525		4	1					

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4
305	22	14	8	6	4	3	3	3
350	19	5	1			2	1	1

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
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	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6
130	40	40	35	30	30	4	4	4
150	40	35	35	29	24	2	2	2
175	33	24	22	19	12			

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平					垂直		
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	11	9	9	7	2	2	2
85	11	11	9	9	7	2	2	2
175	11	11	8	7	5	2	2	2
260	11	11	7	4	2	2	2	2
350	11	11	7	3	1	2	2	2
435	11	10	6	3	1	1.5	1	1

リード5

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	23	23	21	18	18	4	4	4
40	23	23	21	18	18	4	4	4
85	23	23	21	18	18	4	4	4
130	23	23	21	18	18	4	4	4
175	23	23	21	16	14	4	4	4
215	23	23	21	14	12	4	4	4
260	23	22	18	12	8	4	4	4

リード2.5

姿勢	水平					垂直		
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	30	30	10	10	10
85	40	40	35	30	30	10	10	10
105	40	40	35	30	30	10	6	6

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～350 (50mmごと)	400
10	525<435>	
5	350	340
2.5	175<150>	

(単位はmm/s)

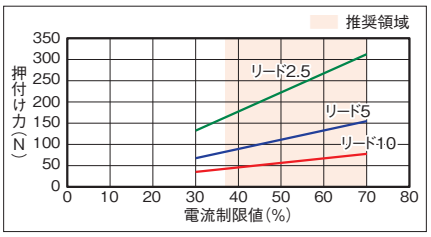
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

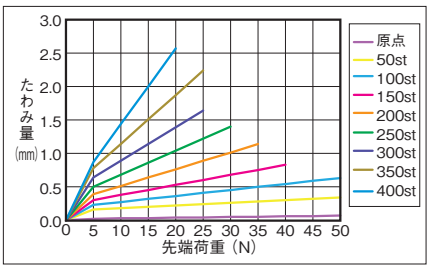
リード (mm)	50～400 (50mmごと)
10	435
5	260
2.5	105

(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図

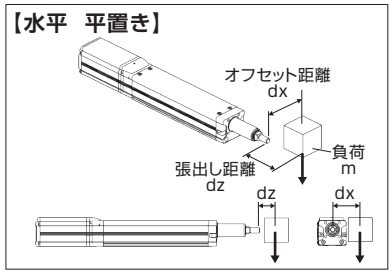


ロッドたわみ量(参考値)

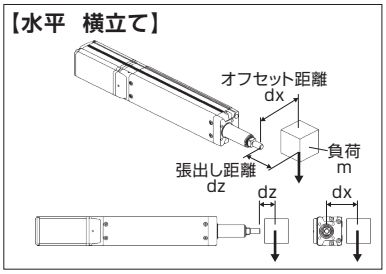


ロッド先端許容負荷荷重

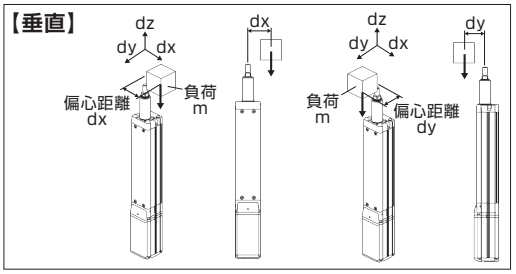
【水平　平置き】



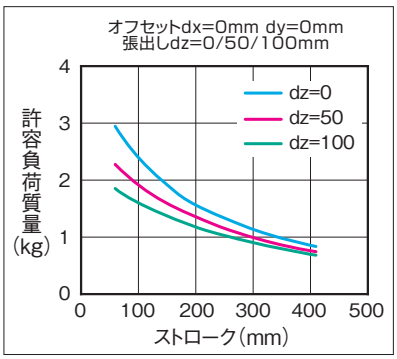
【水平　横立て】



【垂直】

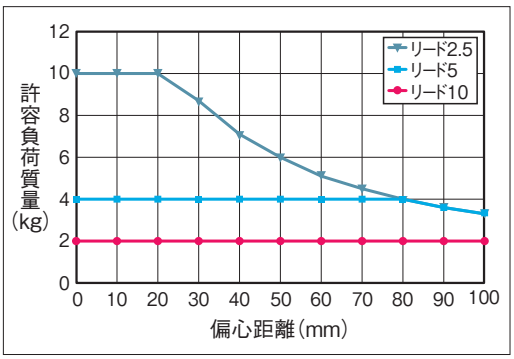


水平



許容負荷荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

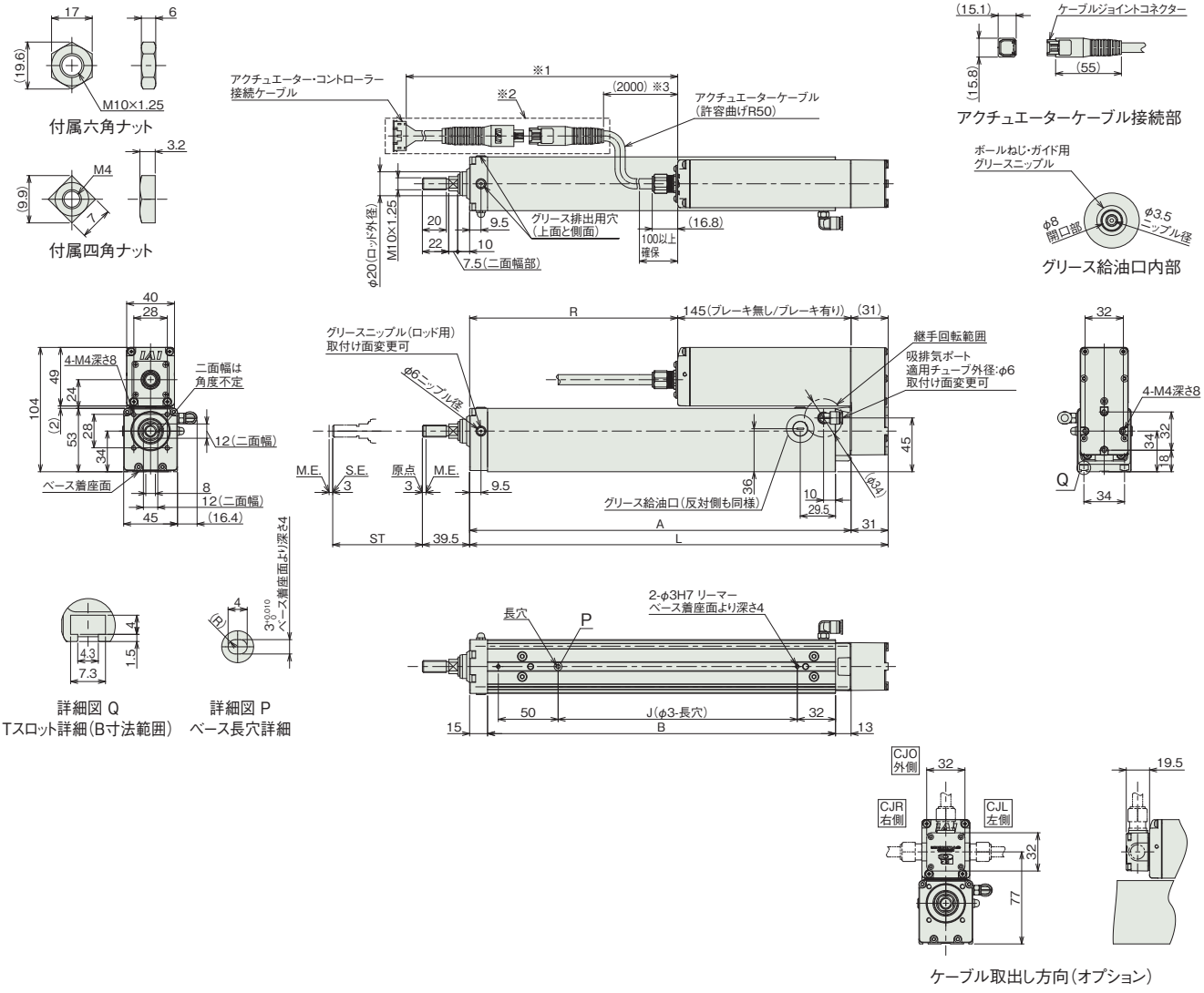
寸法図

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

■RCP6W-RRA4R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347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L別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L		200	250	300	350	400	450	500	550
A		169	219	269	319	369	419	469	519
B		141	191	241	291	341	391	441	491
J		50	100	150	200	250	300	350	400
R	RCP6W	24	74	124	174	224	274	324	374
	RCP6SW	-12.5	37.5	87.5	137.5	187.5	237.5	287.5	337.5
ロッド先端静的許容荷重(N)		63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7

(注) 図中のR寸法が負の場合、モーターユニットの端部がベース端面部よりも前方に位置していることを示します。

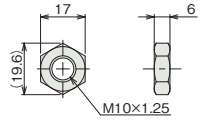
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0
		ブレーキ有り	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
	RCP6SW	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2
		ブレーキ有り	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3

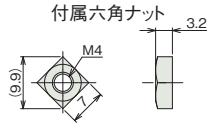
■RCP6SW-RRA4R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

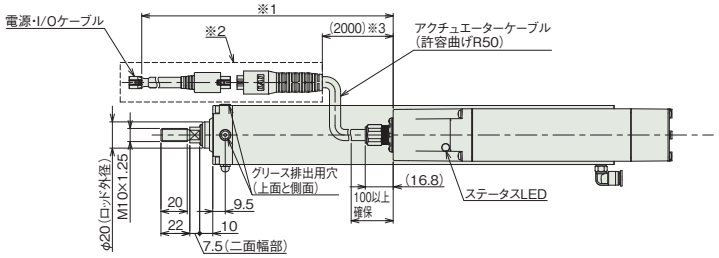
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

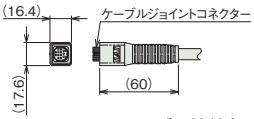


付属六角ナット

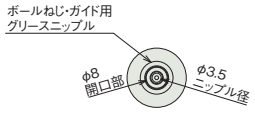


付属四角ナット

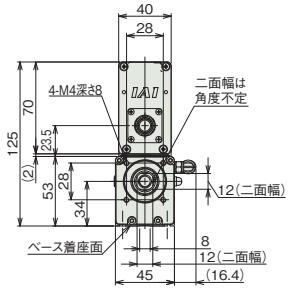


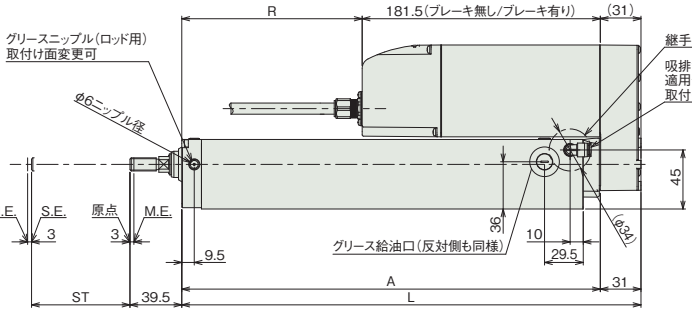


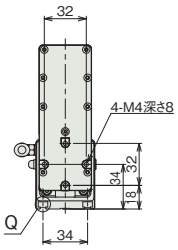
アクチュエーターケーブル接続部



グリース給油口内部

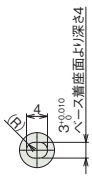




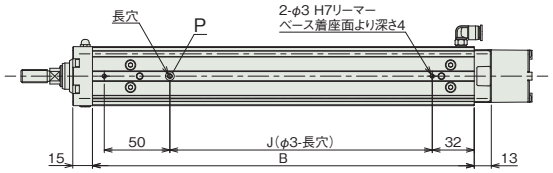


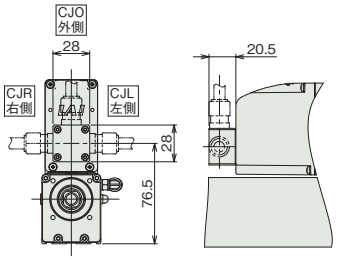


詳細図 Q
Tスロット詳細(B寸法範囲)



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)

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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

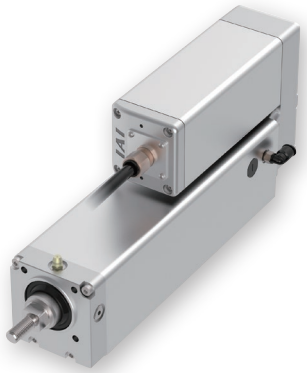
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) RCP6Sシリーズの内蔵コントローラーは、8-181ページをご確認ください。

RCP6W-RRA6R
RCP6SW-RRA6R

防塵・防滴 / 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

		RRA6R		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	
RCP6W	コントローラー別置			WA	バッテリーレスアブソ	42P	パルスモーター 42□サイズ	12	12mm	50	50mm	RCP6W		N	無し		下記オプション価格表参照
RCP6SW	コントローラー内蔵							6	6mm	～	～	P3	PCON MSEL	P	1m		
								3	3mm	400	400mm (50mmごと)	P5	RCON RSEL	S	3m		
												RCP6SW		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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。

(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。

(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。

(7) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	**250**	–	–
100	–	–	**300**	–	–
150	–	–	**350**	–	–
200	–	–	**400**	–	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（外側）	**CJO**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
フート金具	**FT**	7-726	–
先端アダプター（フランジ）	**FFA**	7-723	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	7-729	–
先端アダプター（キー溝）	**KFA**	7-729	–
モーター上折返し仕様（注1）	**MT**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-731	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意（7-738ページ）」をご確認ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA6R P3	RCP6W-RRA6R P5	RCP6SW-RRA6R SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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(注2)	最大可搬質量(kg)	25	40	60
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	630	420	210
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	370	210
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	4	10	20
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	400	400	400
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度（注3）		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1
630		8	3	2	1			

リード6

姿勢	水平					垂直		
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	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4
370	38	16	10	8	6	2	2	2
420	28	7	6					

リード3

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20
130	60	60	50	40	30	18	14	10
155	60	50	40	30	25	14	10	6
180	60	40	35	25	20	9	6	5
210	60	26	22	20	14	6	4	4

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平					垂直		
速度	加速度(G)							
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1	0.1	0.3	0.5
0	25	25	18	16	12	4	4	4
105	25	25	18	16	12	4	4	4
210	25	25	17	14	10	4	4	4
315	25	25	15	10	6	4	4	4
420	20	20	10	10	6	4	4	4
525	15	15	8	6	4.5	2	1	1

リード6

姿勢	水平					垂直		
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	10	10	10
55	40	40	35	30	25	10	10	10
105	40	40	35	30	25	10	10	10
160	40	40	35	25	25	10	10	10
210	40	40	30	25	20	9	9	9
265	40	40	27.5	22.5	18	8	8	7
315	40	35	21	20	14	4	4	4

リード3

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	20	20	20
20	60	60	50	45	40	20	20	20
45	60	60	50	45	40	20	20	20
70	60	60	50	45	40	20	20	20
105	60	60	50	45	40	20	20	20

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～400 (50mmごと)
12	630<525>
6	420<370>
3	210

(単位はmm/s)

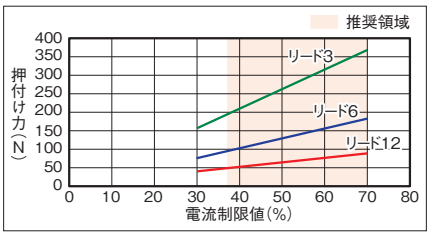
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

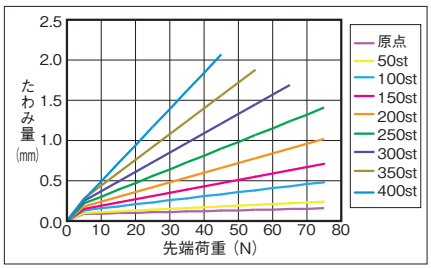
リード (mm)	50～400 (50mmごと)
12	525
6	315
3	105

(単位はmm/s)

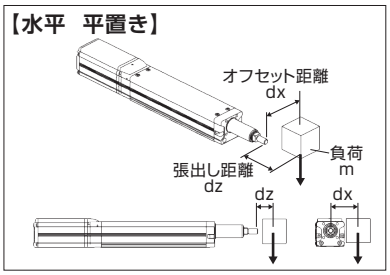
押付け力と電流制限値の相関図

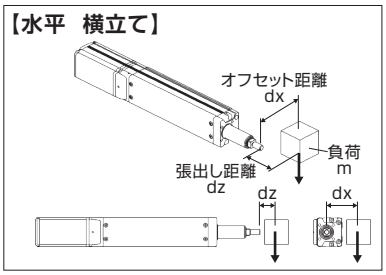


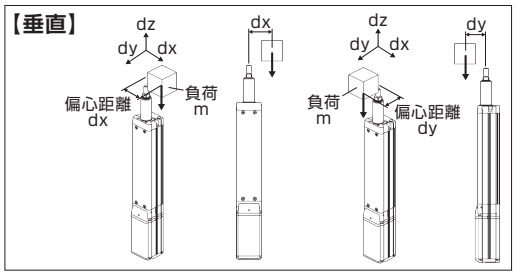
ロッドたわみ量(参考値)



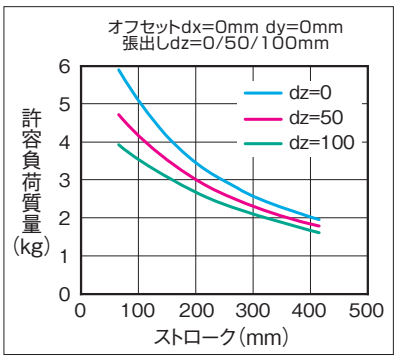
ロッド先端許容負荷荷重





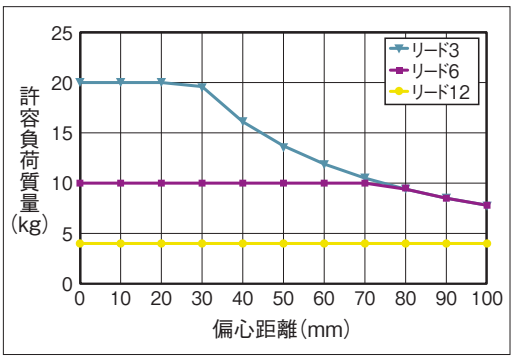


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

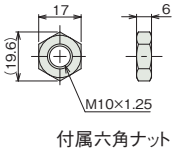
寸法図

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

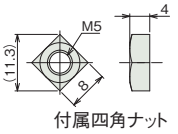
■RCP6W-RRA6R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

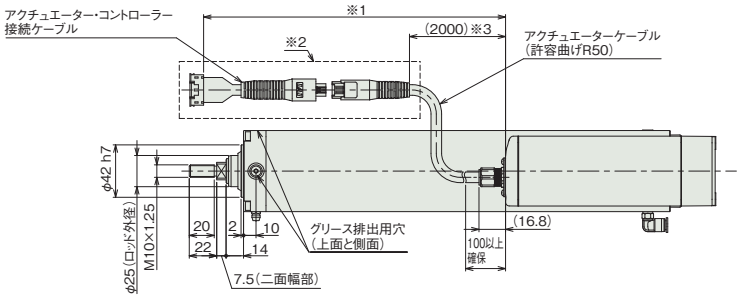
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

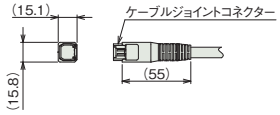


付属六角ナット



付属四角ナット

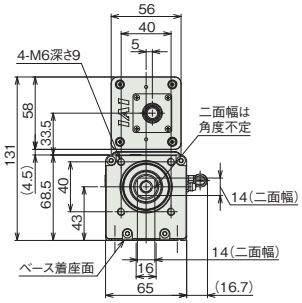


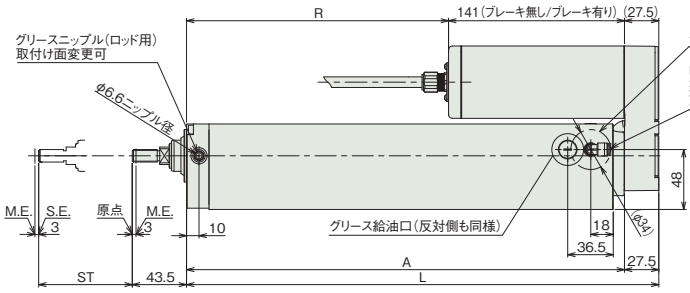


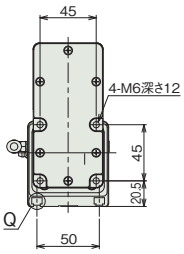
アクチュエーターケーブル接続部

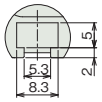


グリース給油口内部

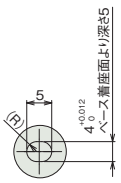




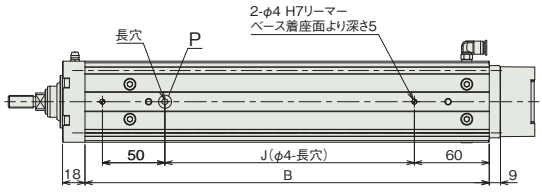


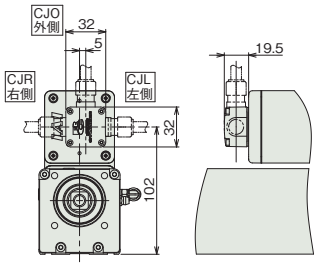


詳細図 Q
Tスロット詳細(B寸法範囲)



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)

■ストロークと寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L		228.5	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
A		201	251	301	351	401	451	501	551
B		174	224	274	324	374	424	474	524
J		50	100	150	200	250	300	350	400
R	RCP6W	60	110	160	210	260	310	360	410
	RCP6SW	22	72	122	172	222	272	322	372
ロッド先端静的許容荷重(N)		144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
	オフセット100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6

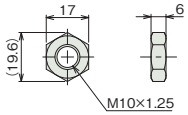
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.1	3.4	3.8	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6
		ブレーキ有り	3.2	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7
	RCP6SW	ブレーキ無し	3.3	3.6	4.0	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8
		ブレーキ有り	3.4	3.7	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9

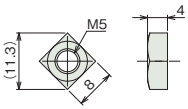
■RCP6SW-RRA6R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット4個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

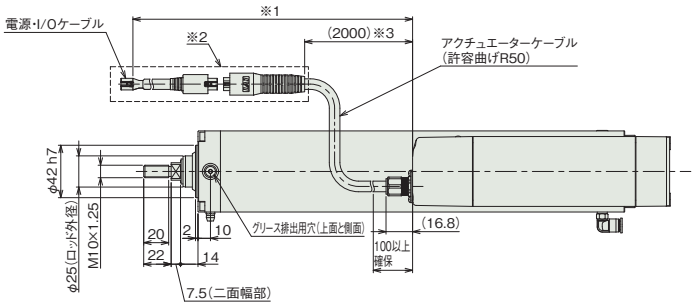
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

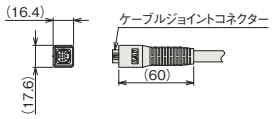


付属六角ナット



付属四角ナット

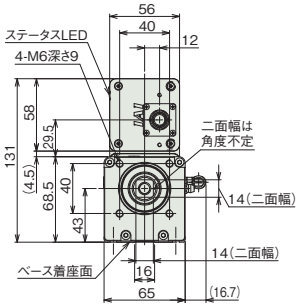


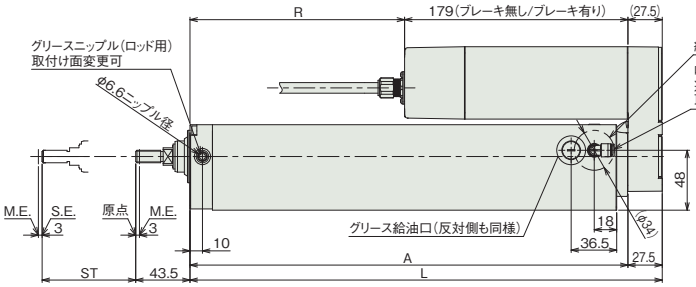


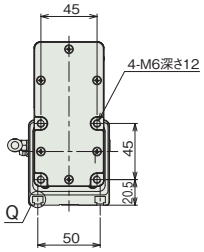
アクチュエーターケーブル接続部

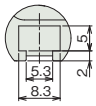


グリース給油口内部

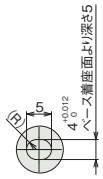




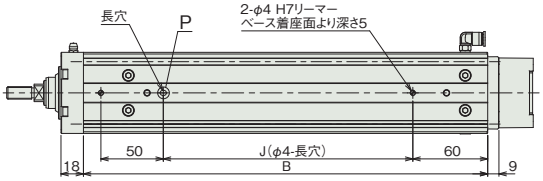


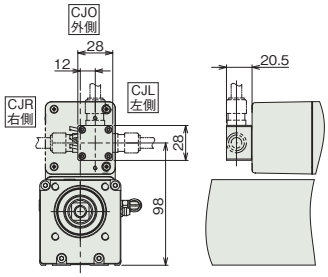


詳細図 Q
Tスロット詳細(B寸法範囲)



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)

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP6W-RRA7R
RCP6SW-RRA7R

防塵・防滴 / 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

RRA7R – WA – 56P – – – – – –

シリーズ	
RCP6W	コントローラー別置
RCP6SW	コントローラー内蔵

タイプ: RRA7R

エンコーダー種類	
WA	バッテリーレスアブソ

モーター種類	
56P	パルスモーター 56□サイズ

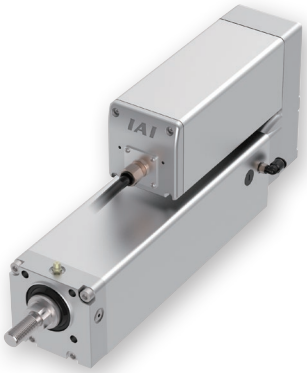
リード	
16	16mm
8	8mm
4	4mm

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	
RCP6W	
P3	PCON MSEL
P5	RCON RSEL
RCP6SW	
SE	SIOタイプ

ケーブル長	
N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

オプション
下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。

(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。

(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。

(7) 取付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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA7R P3	RCP6W-RRA7R P5	RCP6SW-RRA7R SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

(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7-747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
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	**CJL**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（外側）	**CJO**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	**CJR**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
フート金具	**FT**	7-726	–
先端アダプター（フランジ）	**FFA**	7-723	–
先端アダプター（雌ねじ）	**NFA**	7-729	–
先端アダプター（キー溝）	**KFA**	7-729	–
モーター上折返し仕様（注1）	**MT**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー	**NTB**	7-731	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意（7-738ページ）」をご確認ください。

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード (mm)	16	8	4
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	50	60	80
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	420	350	140
		最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	18	28
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	420	280	140
		最低速度 (mm/s)	20	10	5
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力 (N)	273	547	1094
		押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力 (kgf)	8	18	28
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	500	500	500
		ストロークピッチ (mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム (NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度（注3）		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP65 (IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード16

姿勢	水平					垂直		
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	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	5
420	50	18	9	6	5	1.5	1	0.5

リード8

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	16	16	12
210	60	60	40	30	20	8	7	6
280	60	20	9	6	3	3	2	1
350	20							

リード4

姿勢	水平					垂直		
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	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	21	20	18
140	67	47	10	6	6	8	6	6

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平					垂直		
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	50	40	35	30	8	8	8
140	50	50	40	35	30	8	8	8
280	50	45	32	22	17	6	6	5

リード8

姿勢	水平					垂直		
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	60	50	45	40	18	18	18
70	60	60	50	45	40	18	18	18
140	60	60	50	45	40	8	8	8

リード4

姿勢	水平					垂直		
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	28	28	28
35	80	80	70	65	60	28	28	28
70	80	80	70	65	60	28	28	28
105	80	80	60	50	40	6	6	6

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～500 (50mmごと)
16	420
8	350<280>
4	140

(単位はmm/s)

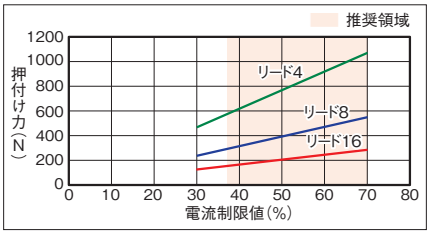
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

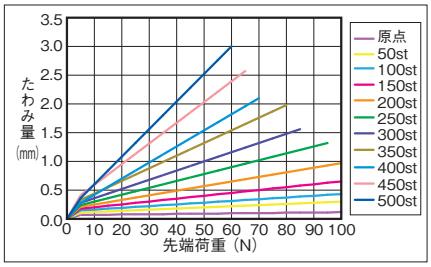
リード (mm)	50～500 (50mmごと)
16	280
8	140
4	105

(単位はmm/s)

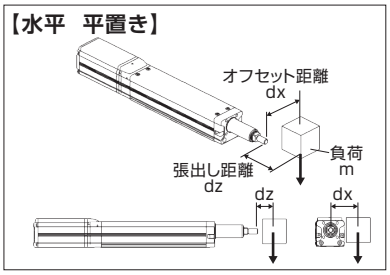
押付け力と電流制限値の相関図

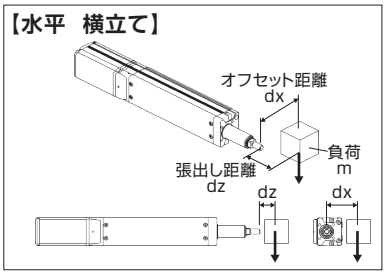


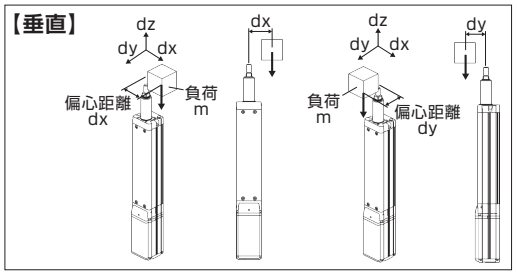
ロッドたわみ量(参考値)



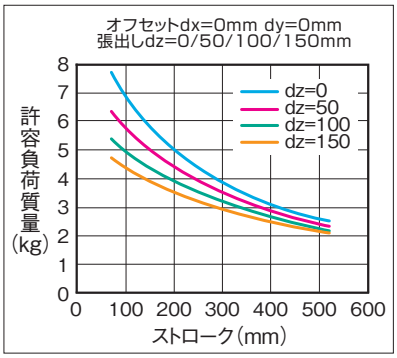
ロッド先端許容負荷荷重





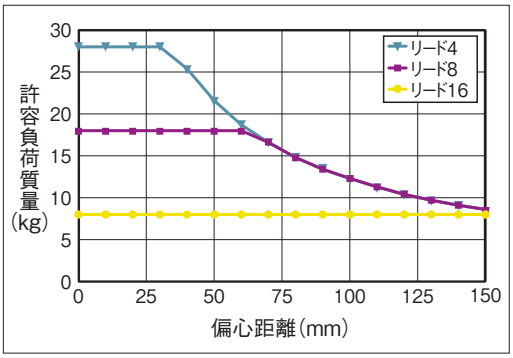


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度500mm/s)

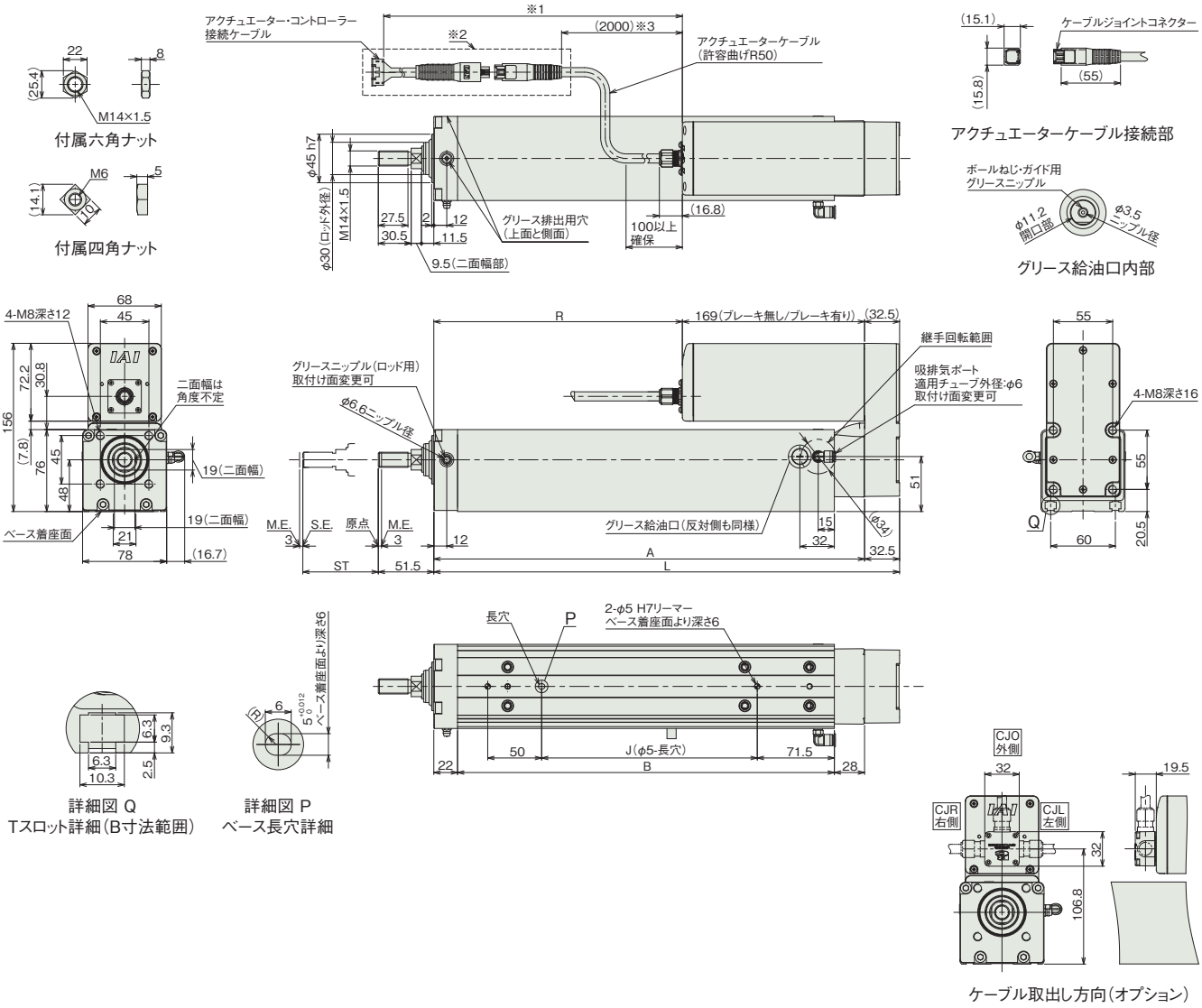
寸法図

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

■RCP6W-RRA7R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		282	332	382	432	482	532	582	632	682	732
A		249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5
B		199.5	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5
J		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
R	RCP6W	80.5	130.5	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
	RCP6SW	42.5	92.5	142.5	192.5	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
ロッド先端静的許容荷重(N)		175.2	146.8	126.3	110.8	98.6	88.7	80.6	73.8	68.0	63.0
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.4
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.3	2.2

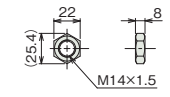
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.6	6.1	6.6	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0
		ブレーキ有り	5.7	6.2	6.7	7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.8	6.3	6.8	7.3	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.2
		ブレーキ有り	5.9	6.4	6.9	7.4	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3

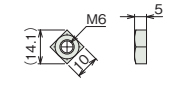
■RCP6SW-RRA7R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
※3 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 六角ナット1個、四角ナット8個が付属します。
(注) 各部の材質は1-347ページをご参照ください。

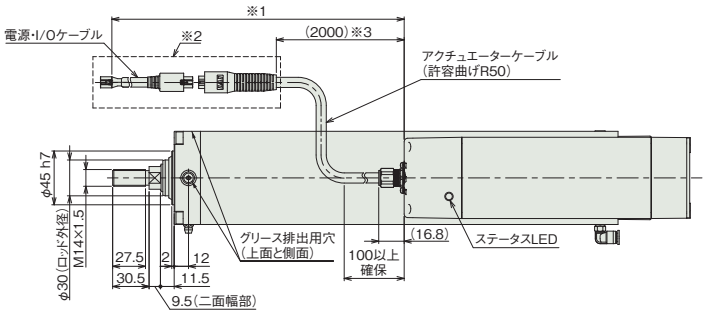
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

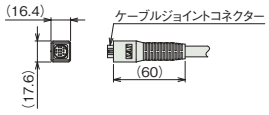


付属六角ナット



付属四角ナット

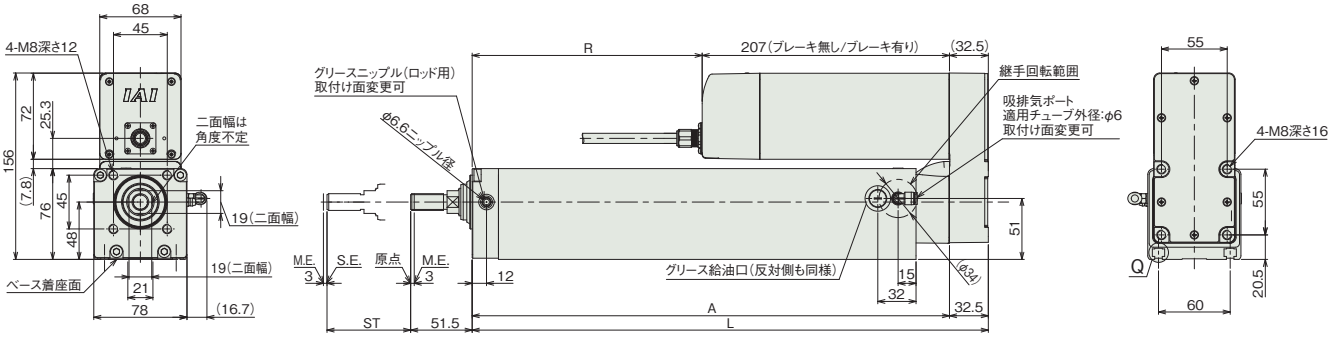


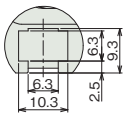


アクチュエーターケーブル接続部

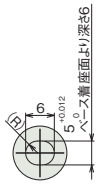


グリース給油口内部

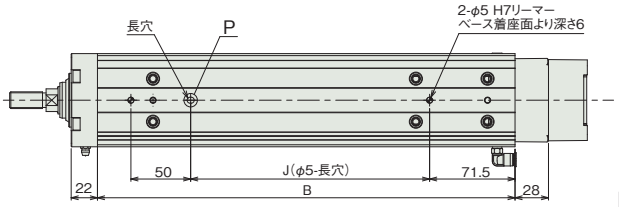


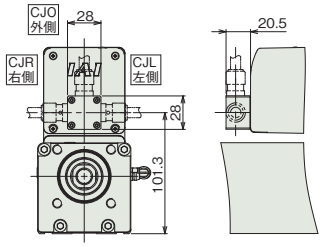


詳細図 Q
Tスロット詳細(B寸法詳細)



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)

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

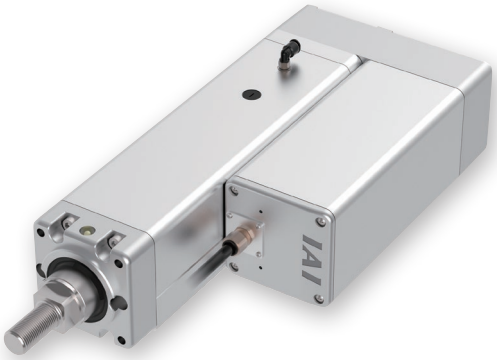
RCP6W-RRA8R
RCP6SW-RRA8R

防塵・防滴 / 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

RRA8R - WA - 60P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～700 50mm～700mm (50mmごと)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW(コントローラー内蔵)は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(5) 垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(6) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(7) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(8) 取付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。
(9) 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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク(mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	400	–	–
100	–	–	450	–	–
150	–	–	500	–	–
200	–	–	550	–	–
250	–	–	600	–	–
300	–	–	650	–	–
350	–	–	700	–	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-RRA8R P4	RCP6W-RRA8R P6	RCP6SW-RRA8R SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
先端アダプター(雌ねじ)	**NFA**	7-729	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	20	10	5
水平	可搬質量(注2)	最大可搬質量(kg)	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	350	200	100
		最低速度(mm/s)	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3	35	70
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	200	100
		最低速度(mm/s)	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
押付け		押付け時最大推力(N)	500	1000	2000
		押付け最高速度(mm/s)	10	10	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	3	35	70
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	700	700	700
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	アルミ、硬質アルマイト処理
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

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

リード20

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3
300	30	3
330	14	1
350	14	

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	15
140	60	12
150	60	10
160	60	8
170	40	6
180	25	4
190	15	3
200	12	2

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	45
70	100	35
80	100	25
90	100	14
100	75	9

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.2	
0	30	3
210	30	3

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.2	
0	60	35
80	60	35
90	60	34
100	60	28
110	60	23
120	60	18
130	60	2

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.1	
0	100	70
45	100	70
60	100	9

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700
20	280	350<330>		320	280	240	220
10	200		180	160	140	120	110
5	100		90	80	70	60	55

(単位はmm/s)

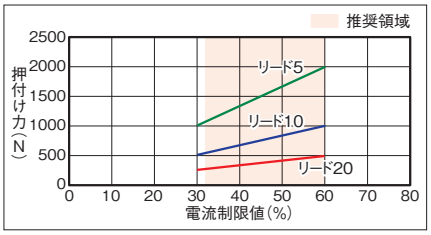
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

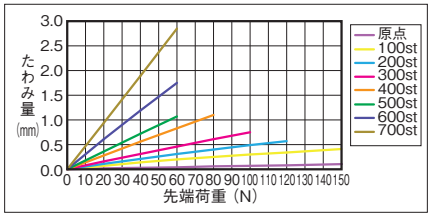
リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700
20	210						
10	130					120	110
5	60						55

(単位はmm/s)

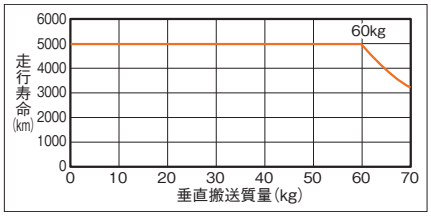
押付け力と電流制限値の相関図



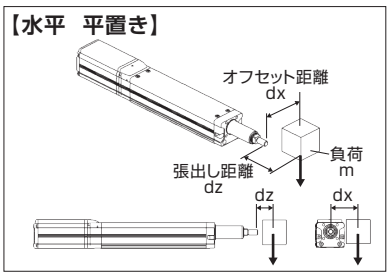
ロッドたわみ量(参考値)

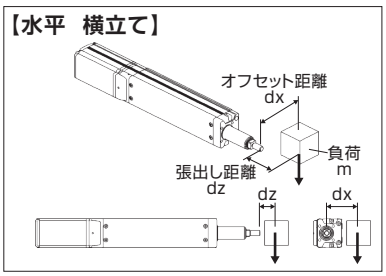


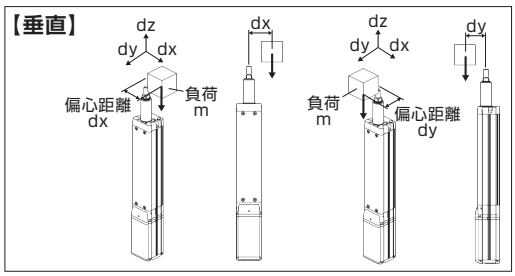
垂直搬送質量と走行寿命



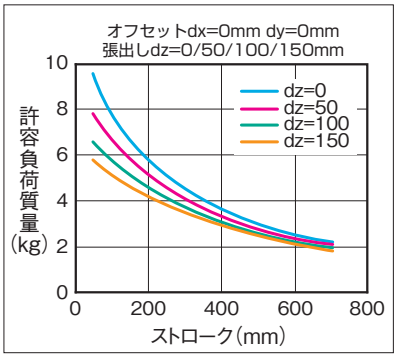
ロッド先端許容負荷荷重



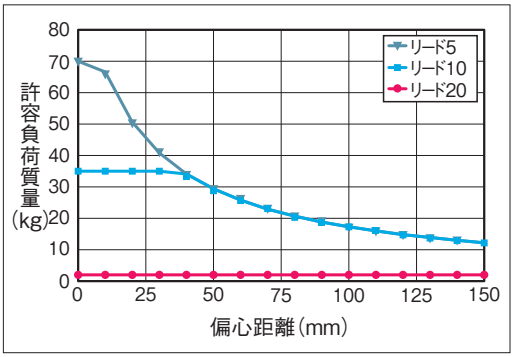




水平



垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度400mm/s)

許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度400mm/s)

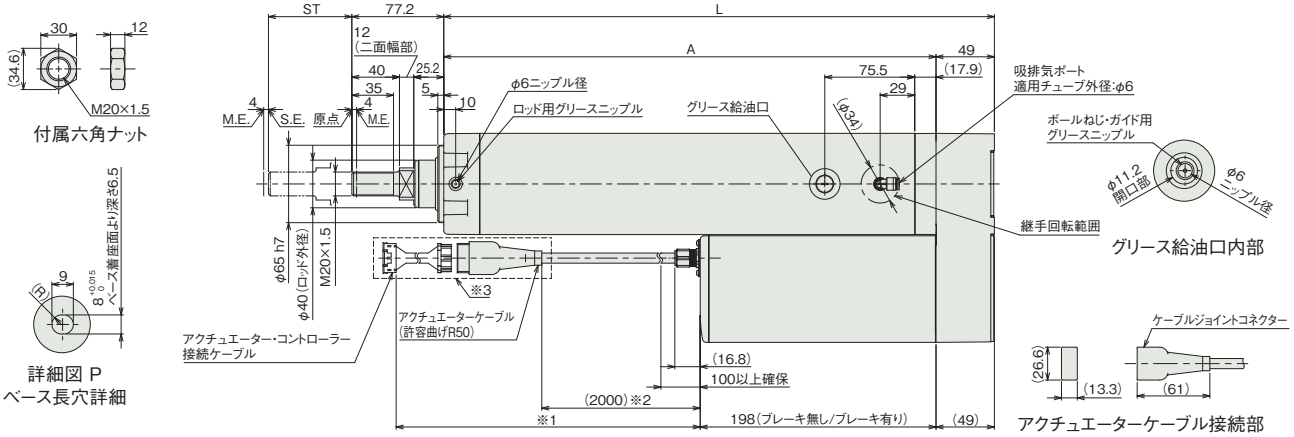
寸法図

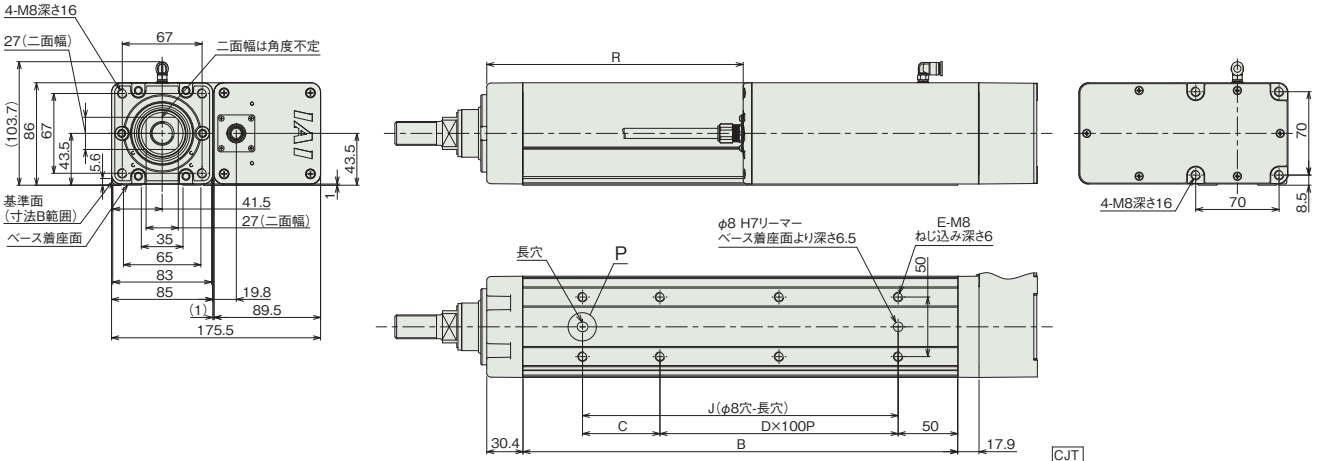
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

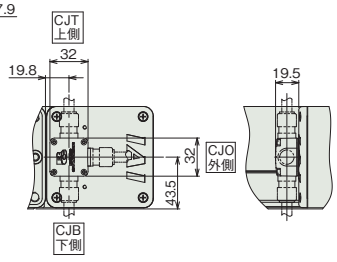
■RCP6W-RRA8R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 各部の材質は1-348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
L		312.3	362.3	412.3	462.3	512.3	562.3	612.3	662.3	712.3	762.3	812.3	862.3	912.3	962.3
A		263.3	313.3	363.3	413.3	463.3	513.3	563.3	613.3	663.3	713.3	763.3	813.3	863.3	913.3
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
R	RCP6W	65.3	115.3	165.3	215.3	265.3	315.3	365.3	415.3	465.3	515.3	565.3	615.3	665.3	715.3
	RCP6SW	27.3	77.3	127.3	177.3	227.3	277.3	327.3	377.3	427.3	477.3	527.3	577.3	627.3	677.3
ロッド先端静的許容荷重(N)		222	186	159	139	124	111	101	92.1	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	93.0	76.3	64.7	56.0	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
	オフセット100mm	72.0	61.6	53.9	48.0	43.0	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3.0	2.7	2.5	2.4	2.2	2.0

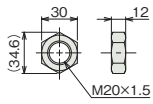
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3
		ブレーキ有り	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.6	14.1	14.6
	RCP6SW	ブレーキ無し	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.7	14.2	14.7
		ブレーキ有り	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.0	11.5	12.0	12.5	13.0	13.5	13.9	14.4	14.9

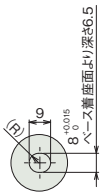
■RCP6SW-RRA8R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 アクチュエーターケーブルの長さは、オプションで5m、10m、15mを選択できます。
※3 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
(注) 各部の材質は1-348ページをご参照ください。

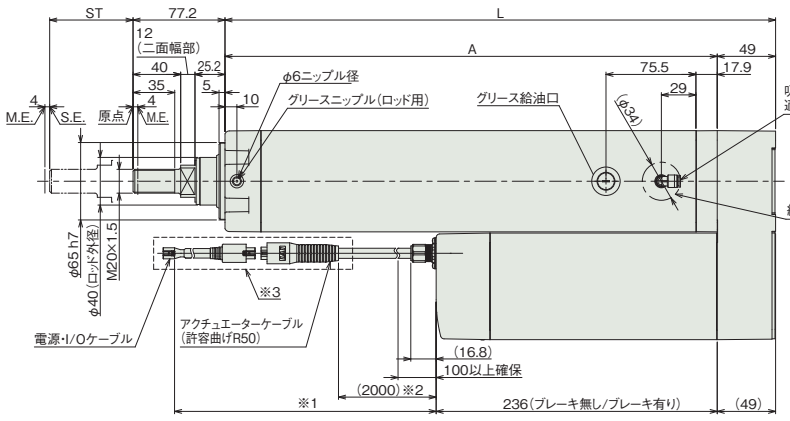
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

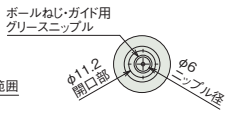


付属六角ナット

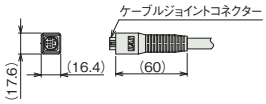


詳細図 P
ベース長穴詳細

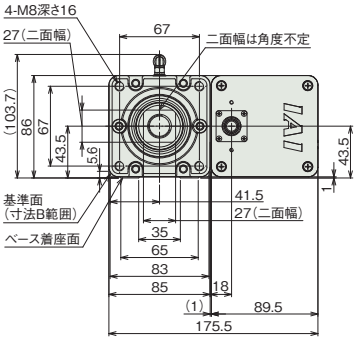


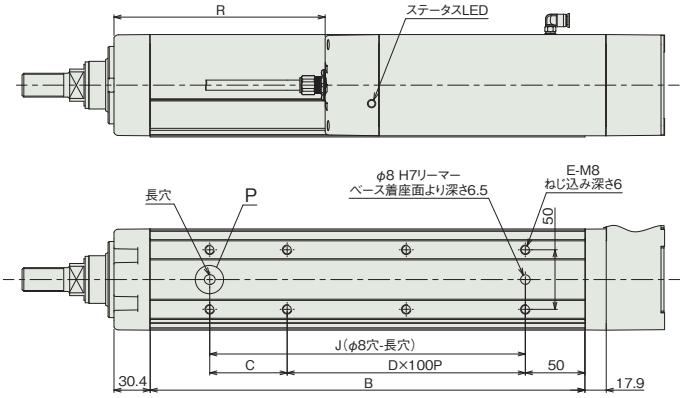


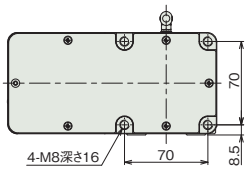
グリース給油口内部

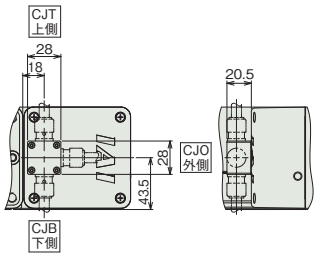


アクチュエーターケーブル接続部









ケーブル取出し方向(オプション)

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP6W-WRA10R
RCP6SW-WRA10R

防塵・防滴 / 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

	- WRA10R -	WA	- 35P -						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	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)	RCP6W P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(5) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(6) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご参照ください。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク(mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	7-731	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	7-731	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA10R P3	RCP6W-WRA10R P5	RCP6SW-WRA10R SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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(注2)	最大可搬質量(kg)	11.5	28	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	525	350	175
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.1	0.5
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	4	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	215	150
		最低速度(mm/s)	–	7	4
		定格加減速度(G)	–	0.5	0.5
		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)	–	4	10
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	500	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	φ25mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード10

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2
435	11.5	8.5	6	3.5	1.5
525	10.5	4			

リード5

姿勢	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	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2
260	28	25	20.5	15.5	11			
305	28	17.5	12.5	10	7.5			
350	28	9.5	5.5	3.5				

リード2.5

姿勢	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	35	35	35	30		10	10	10
130	40	35	35	30	30		3.5	3.5	3.5
150	40	35	35	28	24		1.5	1.5	1.5
175	40	28	26	18	11				

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
85	11.5	11.5	8.5	8.5	6.5
175	11.5	11.5	8.5	8.5	3.5
260	11.5	11.5	8.5	6	2.5
350	11.5	11.5	8.5	5	2

リード5

姿勢	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	4	4	4
40	28	25	22	20	20	4	4	4
85	28	25	22	20	20	4	4	4
130	28	25	22	20	20	4	4	4
175	28	25	22	20	18	3	3	3
215	28	25	22	18	13.5	2	2	2

リード2.5

姿勢	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

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード(mm)	50～400(50mmごと)	450	500
10	525		490
5	350<215>	290<215>	240<215>
2.5	175<150>	145	120

(単位はmm/s)

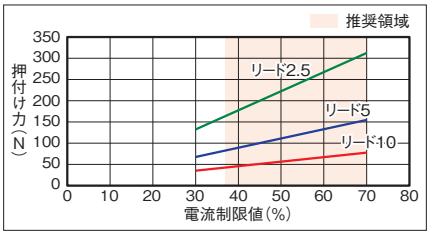
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

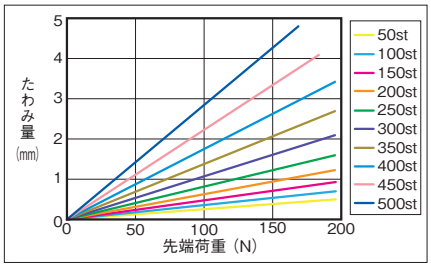
リード(mm)	50～500(50mmごと)
10	350
5	215
2.5	65

(単位はmm/s)

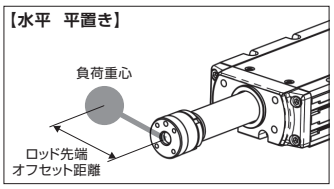
押付け力と電流制限値の相関図

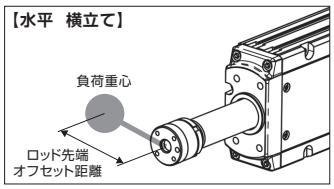


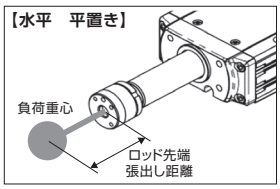
ロッドたわみ量(参考値)

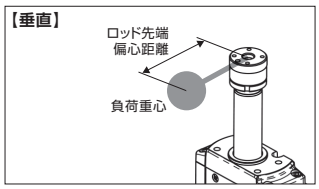


ロッド先端許容負荷荷重

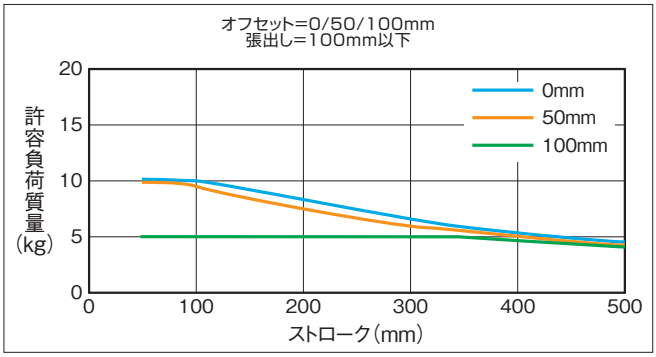






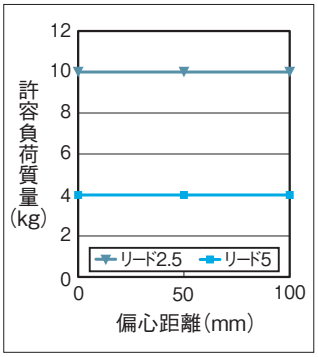


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度260mm/s)

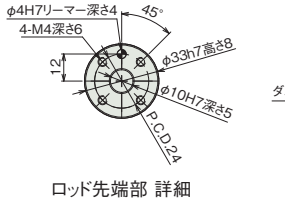
寸法図

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

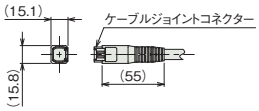
■RCP6W-WRA10R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-349ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

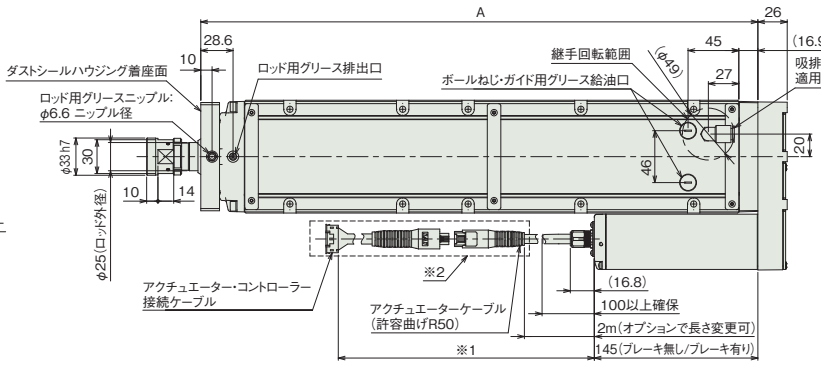
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

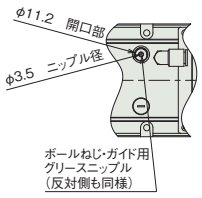


ロッド先端部 詳細

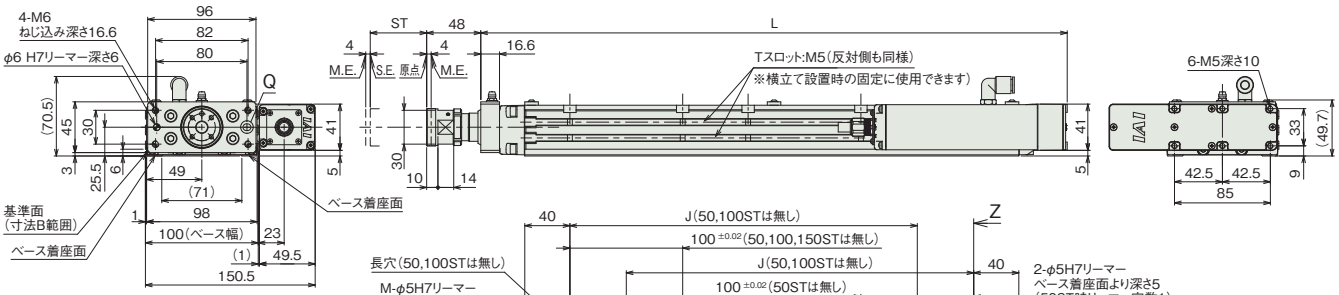


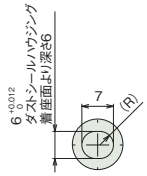
アクチュエーターケーブル接続部



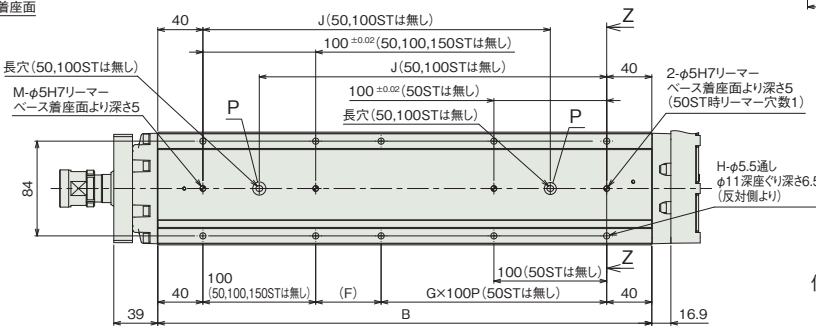


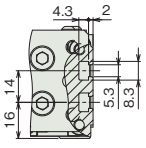
ボールねじ・ガイド用
グリース給油口内部



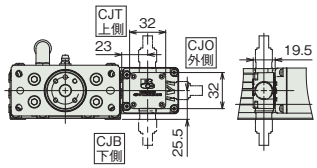


詳細図 Q
ダストシールハウジング長穴詳細

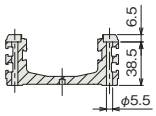




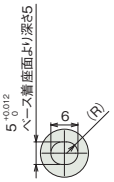
側面Tスロット 詳細



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



詳細図 P
ベース長穴詳細

■ストロークス別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L			269.9	319.9	369.9	419.9	469.9	519.9	569.9	619.9	669.9	719.9
A			243.9	293.9	343.9	393.9	443.9	493.9	543.9	593.9	643.9	693.9
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		5	5	5	5	5	5	5	5	5	4.9
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0

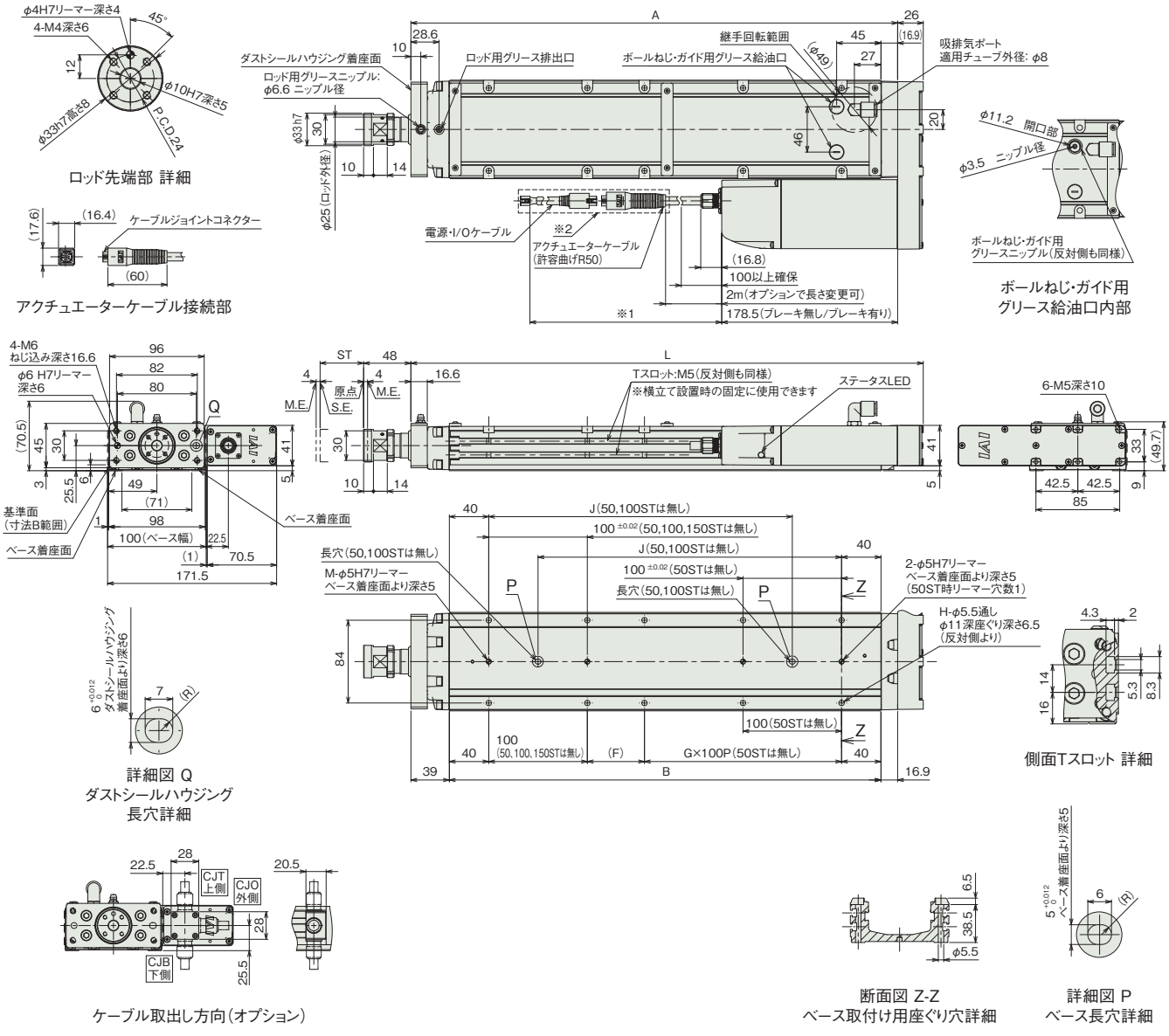
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		ブレーキ有り	3.9	4.3	4.8	5.2	5.7	6.1	6.6	7.0	7.5	7.9
	RCP6SW	ブレーキ無し	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0
		ブレーキ有り	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7	8.1

■RCP6SW-WRA10R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-349ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法			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。

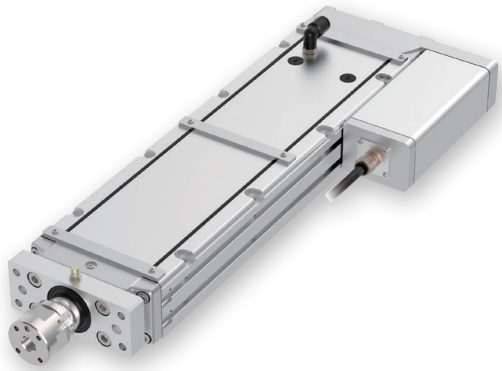
RCP6W-WRA12R
RCP6SW-WRA12R

防塵・防滴 / 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

	WRA12R	WA	42P						
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション

- シリーズ：RCP6W コントローラー別置 / RCP6SW コントローラー内蔵
- タイプ：WRA12R
- 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：12 12mm / 6 6mm / 3 3mm
- 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：RCP6W P3 PCON MSEL / P5 RCON RSEL / RCP6SW SE SIOタイプ
- ケーブル長：N 無し / P 1m / S 3m / M 5m / X□□ 長さ指定 / R□□ ロボットケーブル
- オプション：下記オプション価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(7) 取付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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	300	–	–
100	–	–	350	–	–
150	–	–	400	–	–
200	–	–	450	–	–
250	–	–	500	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	7-731	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	7-731	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA12R P3	RCP6W-WRA12R P5	RCP6SW-WRA12R SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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(注2)	最大可搬質量(kg)	30	55	70
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	560	400	225
		最低速度(mm/s)	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.1	0.1	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	4	14
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	220	140
		最低速度(mm/s)	–	8	4
		定格加減速度(G)	–	0.5	0.5
		最高加減速度(G)	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	93	185	370
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	4	14
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	500	500	500
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	φ30mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード12

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6
440	25	20	12	8	4.5
560		7.5	3.5	1	

リード6

姿勢	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	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3
280	55	35	25	18	11			
340	55	23	14	12	8			
400	38	7	2	1	1			

リード3

姿勢	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	60	50	45	40		14	14	14
20	70	60	50	45	40		14	14	14
50	70	60	50	45	40		14	14	14
80	70	60	50	45	40		14	14	14
110	70	60	50	45	40		14	14	14
140	70	50	40	30	25		10	10	5
170	70	40	35	25	20				
200	70	26	26	20	14				
225	50	7	4	3	3				

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード12

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	30	25	18	16	10
80	30	25	18	16	10
200	30	25	15	13	9
320	30	25	15	9	6

リード6

姿勢	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	40	35	30	25	4	4	4
40	55	40	35	30	25	4	4	4
100	55	40	35	30	25	4	4	4
160	55	40	32.5	25	25	4	4	4
220	55	40	27.5	22	16	4	4	3

リード3

姿勢	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	60	50	45	40		14	14	14
20	70	60	50	45	40		14	14	14
50	70	60	50	45	40		14	14	14
80	70	60	50	45	40		14	14	14

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード(mm)	50～400(50mmごと)	450	500
12	560		
6	400<220>		375<220>
3	225<140>	220<140>	185<140>

(単位はmm/s)

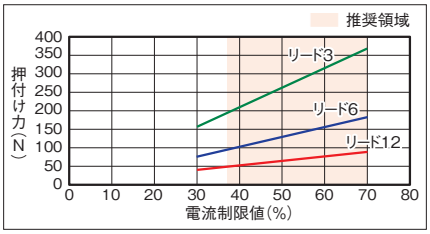
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

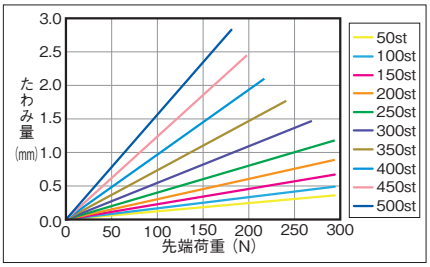
リード(mm)	50～500(50mmごと)
12	320
6	220
3	80

(単位はmm/s)

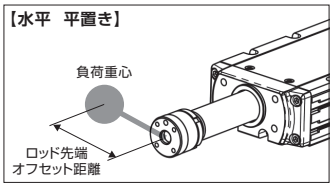
押付け力と電流制限値の相関図

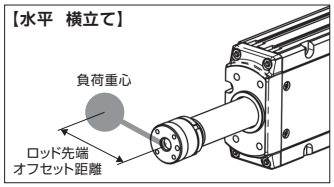


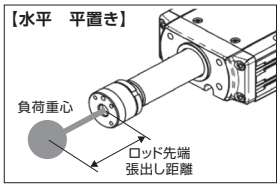
ロッドたわみ量(参考値)

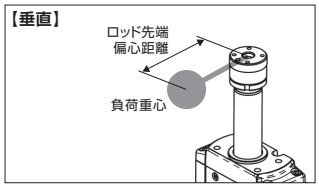


ロッド先端許容負荷荷重

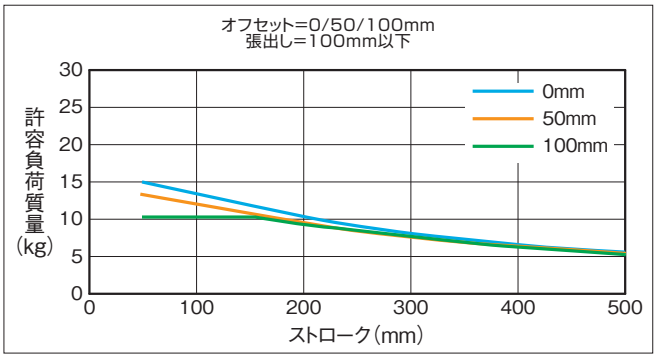






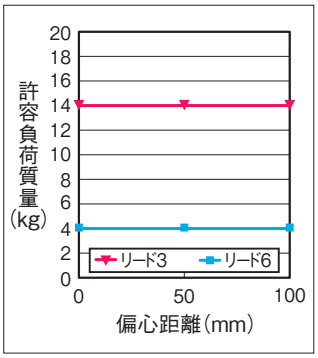


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度280mm/s)

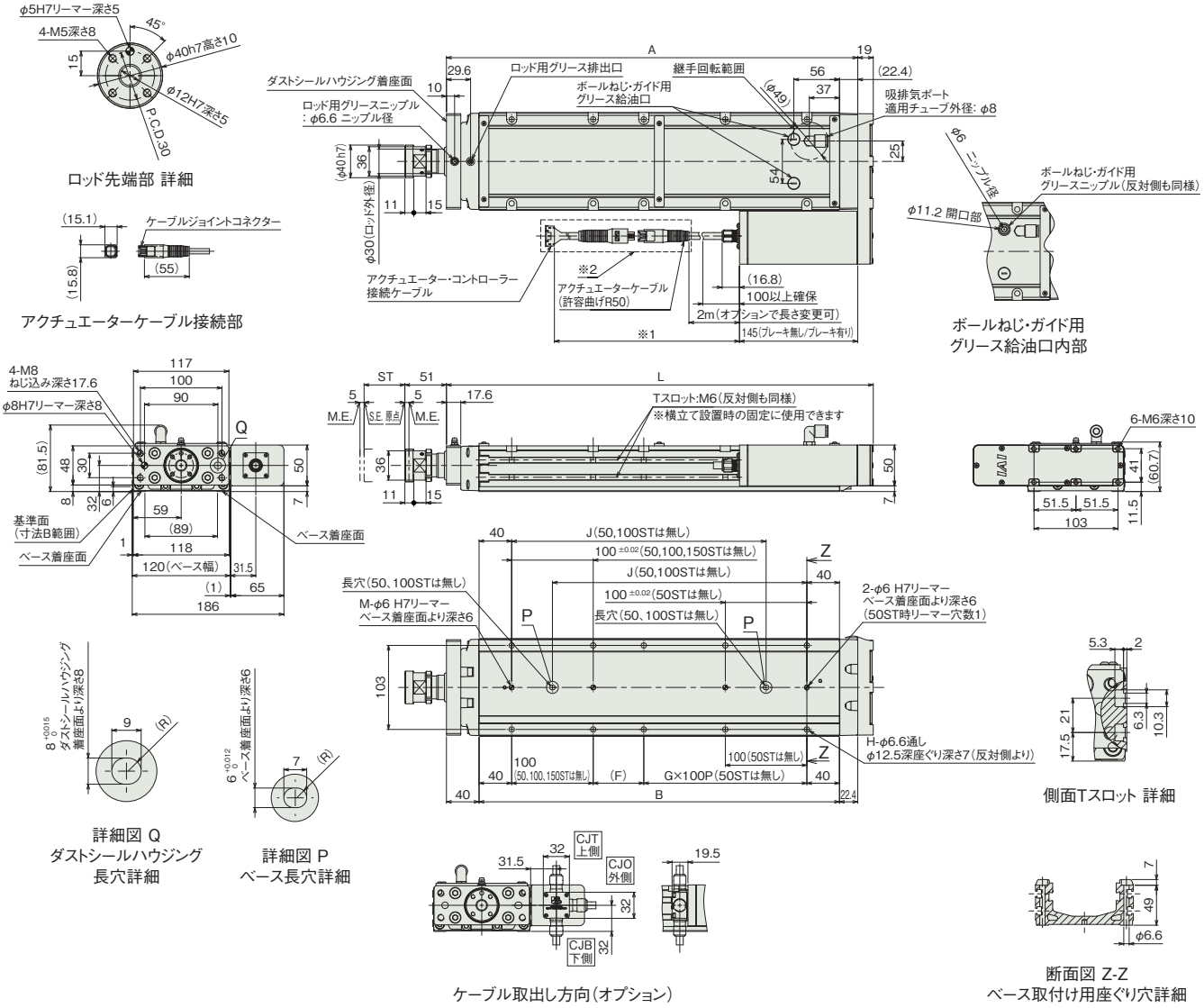
寸法図

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

■RCP6W-WRA12R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L			273.4	323.4	373.4	423.4	473.4	523.4	573.4	623.4	673.4	723.4
A			254.4	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4
B			192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F			112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			–	–	162	212	262	312	362	412	462	512
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1

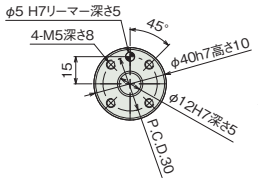
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	5.4	6	6.7	7.3	8	8.6	9.3	9.9	10.6	11.2
		ブレーキ有り	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7	11.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10	10.7	11.3
		ブレーキ有り	5.6	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4

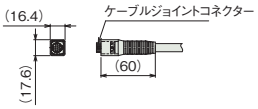
■RCP6SW-WRA12R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

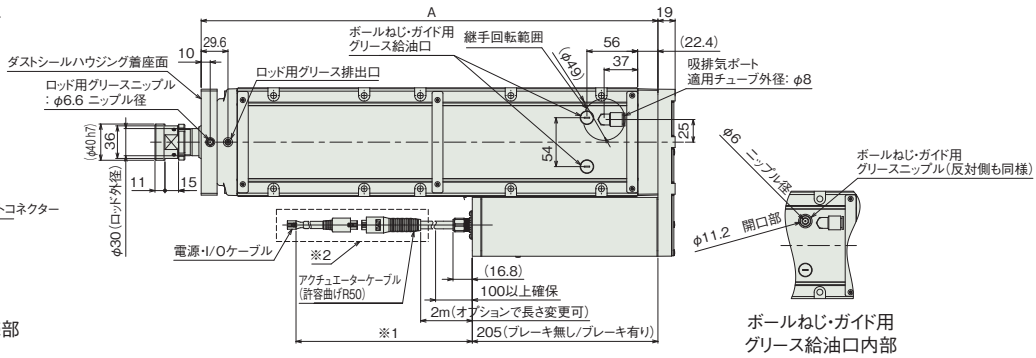
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



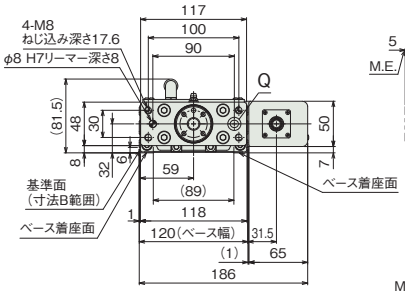
ロッド先端部 詳細

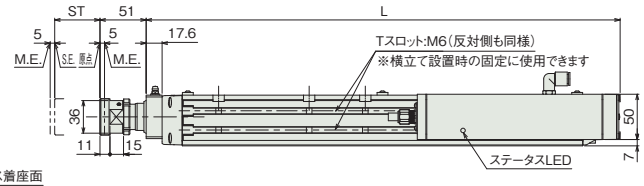


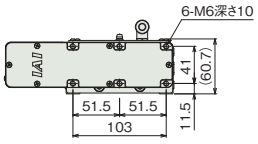
アクチュエーターケーブル接続部

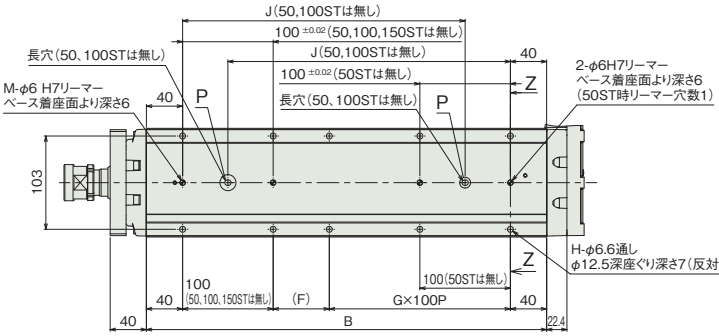


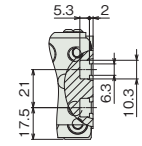
ボールねじ・ガイド用
グリース給油口内部



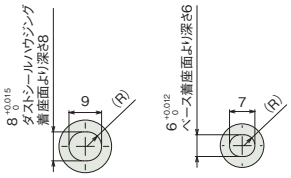






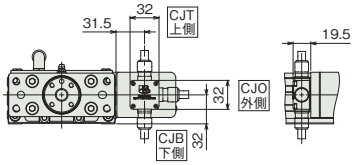


側面Tスロット 詳細

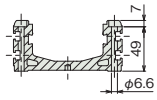


詳細図 Q
ダストシールハウジング
長穴詳細

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)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP6W-WRA14R
RCP6SW-WRA14R

防塵・防滴 / 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

	WRA14R	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：RCP6W コントローラー別置 / RCP6SW コントローラー内蔵

タイプ：WRA14R

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

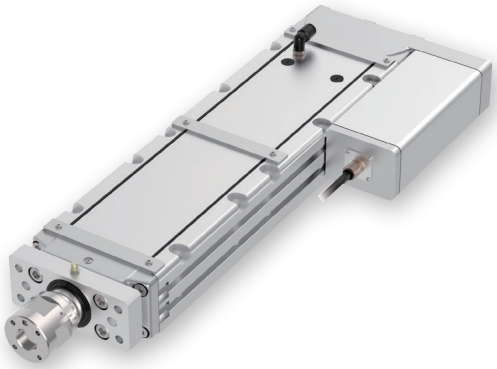
リード：16 16mm / 8 8mm / 4 4mm

ストローク：50～600 50mm～600mm (50mmごと)

適応コントローラー/I/Oタイプ：
RCP6W
P3 PCON MSEL
P5 RCON RSEL
RCP6SW
SE SIOタイプ

ケーブル長：N 無し / P 1m / S 3m / M 5m / X□□ 長さ指定 / R□□ ロボットケーブル

オプション：下記オプション価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。

(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。

(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。

(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）のリード 4/8/16 は、使用周囲温度によって、デューティ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) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。

(6) コントローラー内蔵のRCP6SWにはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。

(7) 取付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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク(mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	350	–	–
100	–	–	400	–	–
150	–	–	450	–	–
200	–	–	500	–	–
250	–	–	550	–	–
300	–	–	600	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	指定なし	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	AC10	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	AC15	7-722	–
ブレーキ	B	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	7-722	–
フランジ	FL	7-724	–
モーター左折返し仕様(注1)	ML	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	MR	7-729	–
原点逆仕様	NM	7-730	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	7-731	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	7-731	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA14R P3	RCP6W-WRA14R P5	RCP6SW-WRA14R SE
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。
(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7-747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(注2)	最大可搬質量(kg)	50	65	85
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	420	280	130
		最低速度(mm/s)	20	10	5
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.1
		最高加減速度(G)	1	1	1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	11.5	21.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	210	130
		最低速度(mm/s)	–	10	5
		定格加減速度(G)	–	0.5	0.1
		最高加減速度(G)	–	0.5	0.5
押付け		押付け時最大推力(N)	273	547	1094
		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	11.5	21.5
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	600	600	600
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	φ40mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表　※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）　環境温度が5℃を超える場合

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

リード16

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12
420	23	7	2		

リード8

姿勢	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	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5
210	65	56	28	20	15	1.5	1.5	
280	51	14	1					

リード4

姿勢	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	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
105	85	80	51	46	40	15.5	13.5	12
130	85	41	10	6	2	3.5		

■高出力設定有効（パワーモード）　環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード16

姿勢	水平				
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.1	0.3	0.5	0.7	1
0	50	50	40	35	30
140	50	50	40	35	30
280	50	32	25	17	12

リード8

姿勢	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	11.5	11.5	11.5
70	65	65	55	50	45	11.5	11.5	11.5
140	65	65	51	41	41	9.5	9.5	6.5

リード4

姿勢	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	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
35	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5
70	85	80	70	65	60	21.5	19.5	19.5

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50～600 (50mmごと)
16	420
8	280<210>
4	130

(単位はmm/s)

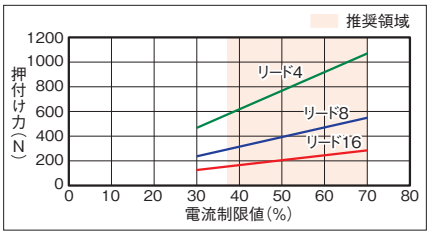
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

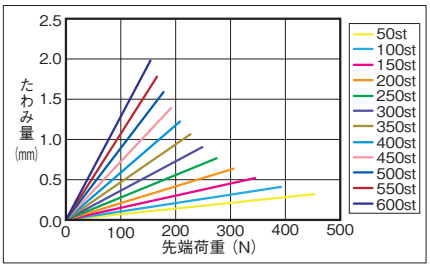
リード (mm)	50～600 (50mmごと)
16	280
8	140
4	70

(単位はmm/s)

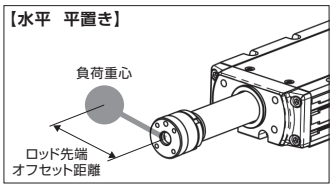
押付け力と電流制限値の相関図

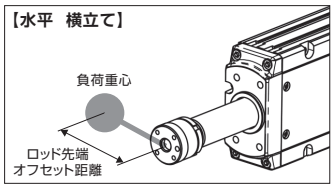


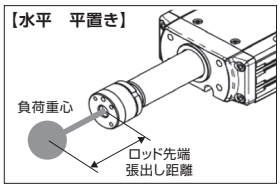
ロッドたわみ量（参考値）

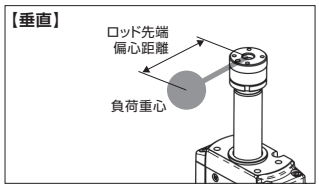


ロッド先端許容負荷荷重

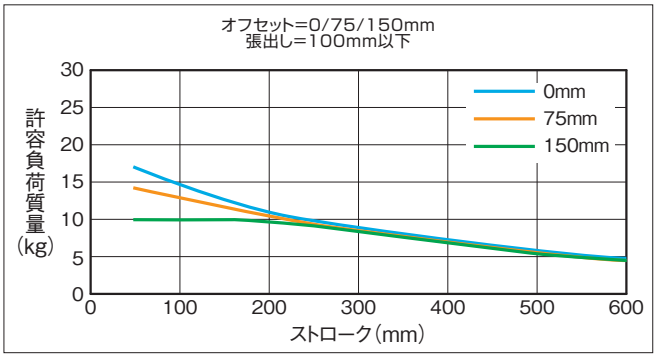






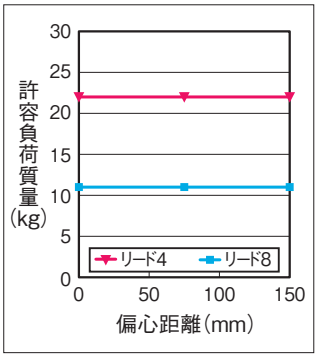


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度1G、速度500mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.5G、速度210mm/s)

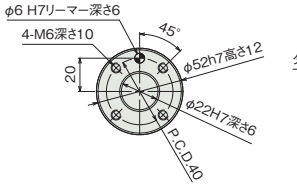
寸法図

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

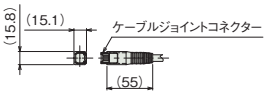
■RCP6W-WRA14R

※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

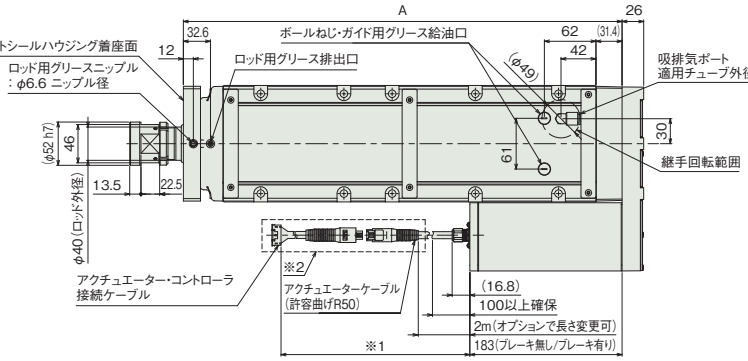
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

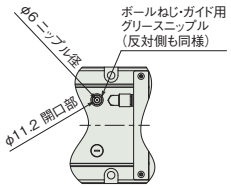


ロッド先端部 詳細

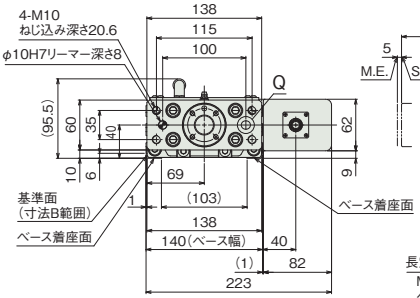


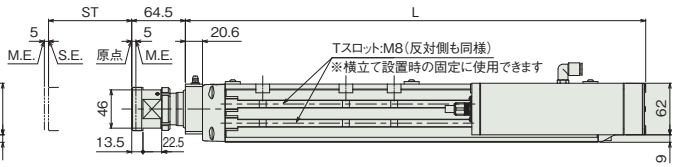
アクチュエーターケーブル接続部

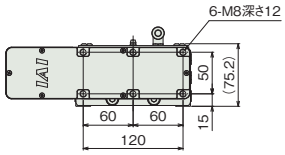


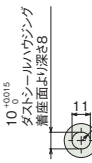


ボールねじ・ガイド用
グリース給油口内部

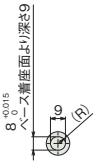




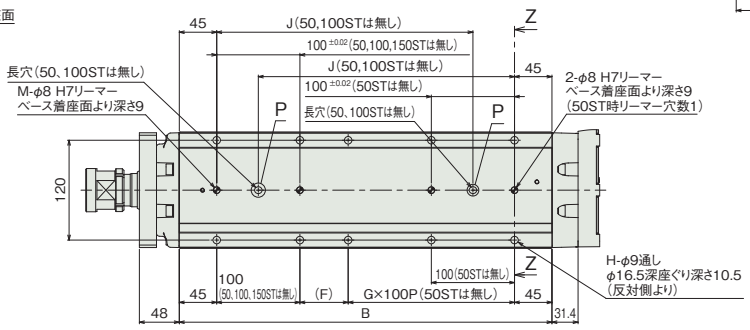


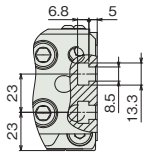


詳細図 Q
ダストシールハウジング
長穴詳細

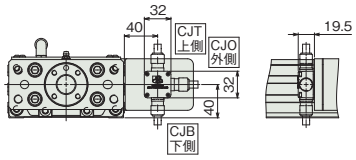


詳細図 P
ベース長穴詳細

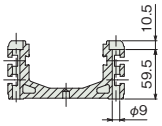




側面Tスロット 詳細



ケーブル取出し方向(オプション)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストロークと寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L			303.4	353.4	403.4	453.4	503.4	553.4	603.4	653.4	703.4	753.4	803.4	853.4
A			277.4	327.4	377.4	427.4	477.4	527.4	577.4	627.4	677.4	727.4	777.4	827.4
B			198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット150mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		オフセット150mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6

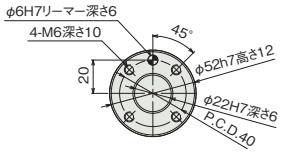
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	14.7	15.6	16.5	17.4	18.3	19.2
		ブレーキ有り	9.5	10.3	11.2	12.1	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4	19.3
	RCP6SW	ブレーキ無し	9.6	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4
		ブレーキ有り	9.7	10.5	11.4	12.3	13.2	14.1	15.0	15.9	16.8	17.7	18.6	19.5

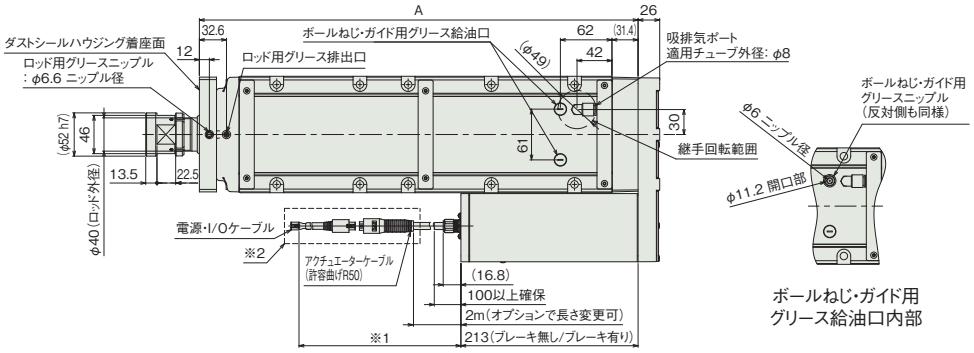
■RCP6SW-WRA14R

※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

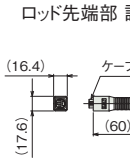
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



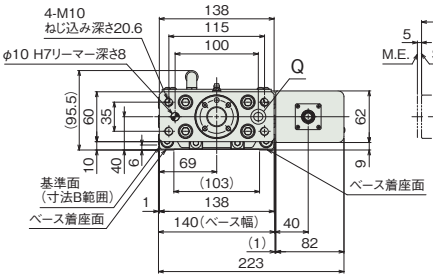
ロッド先端部 詳細

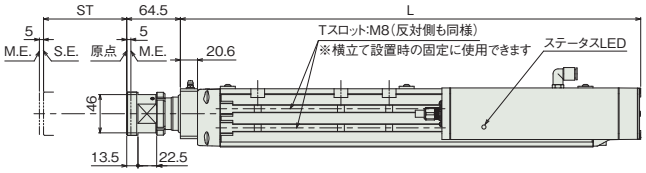


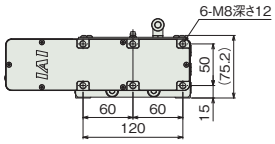
ボールねじ・ガイド用
グリース給油口内部

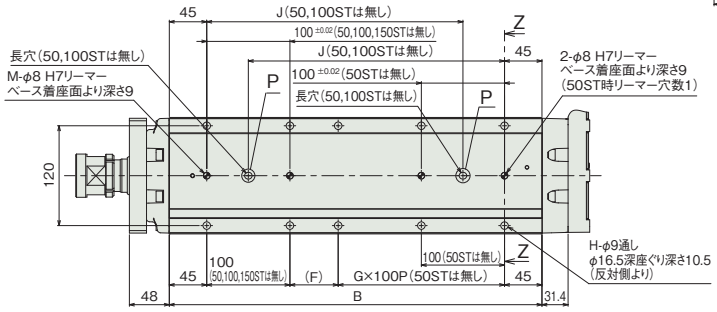


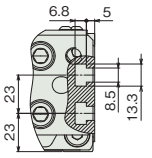
アクチュエーターケーブル接続部



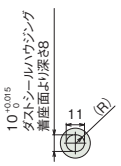




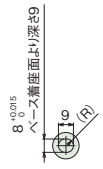




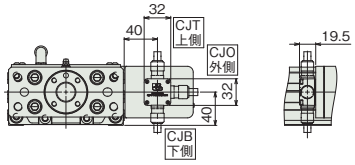
側面Tスロット 詳細



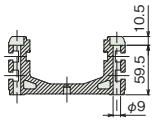
詳細図 Q
ダストシールハウジング
長穴詳細



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)



断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

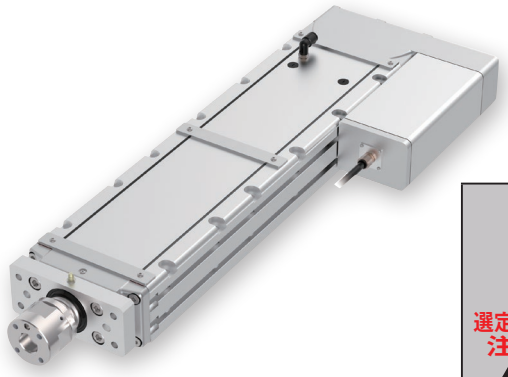
RCP6W-WRA16R
RCP6SW-WRA16R

防塵・防滴 / 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

- WRA16R - WA - 60P - [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	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー/I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
RCP6W コントローラー別置 RCP6SW コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアブソ	60P パルスモーター 60□サイズ	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50～800 50mm～800mm (50mmごと)	RCP6W P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 RCON RSEL RCP6SW SE SIOタイプ	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

CE RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1)「メインスペック」の可搬質量は最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷荷重」をご参照ください。
(3) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電源制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 1-321 ページをご確認ください。
(4) RCP6SW（コントローラー内蔵）は、デューティー比 70%以下で運転してください。
(5) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(6) コントローラー内蔵の RCP6SW にはティーチングツールを接続するポートがありません。ゲートウェイユニットにティーチングツールを接続し、ゲートウェイユニット経由でパラメーターデーターなどの設定を行ってください。
(7) 取付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。
(8) 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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW	ストローク (mm)	標準価格 RCP6W	標準価格 RCP6SW
50	–	–	450	–	–
100	–	–	500	–	–
150	–	–	550	–	–
200	–	–	600	–	–
250	–	–	650	–	–
300	–	–	700	–	–
350	–	–	750	–	–
400	–	–	800	–	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6W-WRA16R P4	RCP6W-WRA16R P6	RCP6SW-WRA16R SE
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは、合計が20m以下になるように選択してください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
アクチュエーターケーブル長2m	**指定なし**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長5m	**AC5**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長10m	**AC10**	7-722	–
アクチュエーターケーブル長15m	**AC15**	7-722	–
ブレーキ	**B**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	7-722	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
モーター左折返し仕様(注1)	**ML**	7-729	–
モーター右折返し仕様(注1)	**MR**	7-729	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–
Tスロットナットバー(左)	**NTBL**	7-731	–
Tスロットナットバー(右)	**NTBR**	7-731	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注) オプション選択時は必ず「選定時の注意(7-738ページ)」をご確認ください。

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	20	10	5
水平	可搬質量(注2)	最大可搬質量(kg)	30	60	100
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	360	220	110
		最低速度(mm/s)	25	13	7
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	30.5	59
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	160	90
		最低速度(mm/s)	–	13	7
		定格加減速度(G)	–	0.2	0.1
		最高加減速度(G)	–	0.2	0.1
押付け		押付け時最大推力(N)	500	1000	2000
		押付け最高速度(mm/s)	10	10	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	–	無励磁作動電磁ブレーキ	
		ブレーキ保持力(kgf)	–	30.5	59
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.01mm
ロストモーション		0.1mm以下
ロッドガイド		直動無限循環型
主要部材質	ロッド	φ45mm ステンレス、硬質クロムめっき
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ダストシール	ゴム(NBR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/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) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

速度・加速度別可搬質量表

■環境温度が5℃を超える場合

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

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
240	30
300	30
360	12

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5
130	60	10.5
140	60	7.5
150	60	3.5
160	23	1.5
200	23	
220	2	

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14
90	100	5
100	100	
110	45	

■環境温度が5℃以下の場合

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2
0	30
240	30

リード10

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.2	
0	60	30.5
88	60	30.5
100	60	20.5
110	60	15.5
120	60	12.5

リード5

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.1	
0	100	59
48	100	59
60	100	29
70	100	24
80	100	14

ストロークと最高速度

■環境温度が5℃を超える場合

リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20	280	360		340	295	260	225	200	180
10	220<160>		195<160>	165<160>	145	125	110	100	90
5	110<90>		95<90>	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

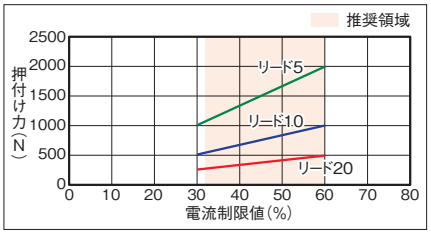
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■環境温度が5℃以下の場合

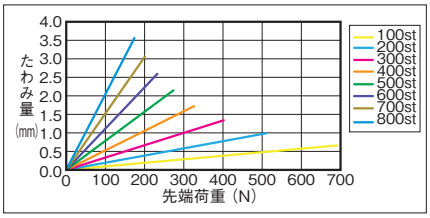
リード (mm)	50	100~450 (50mmごと)	500	550	600	650	700	750	800
20	240						225	200	180
10	120						110	100	90
5	80				70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

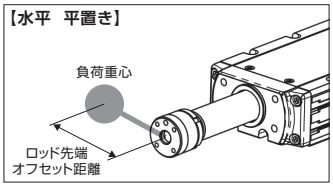
押付け力と電流制限値の相関図

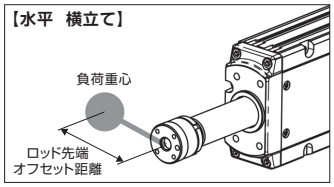


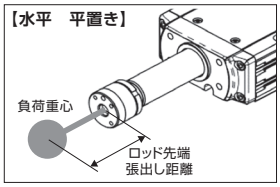
ロッドたわみ量(参考値)

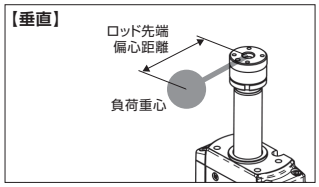


ロッド先端許容負荷荷重

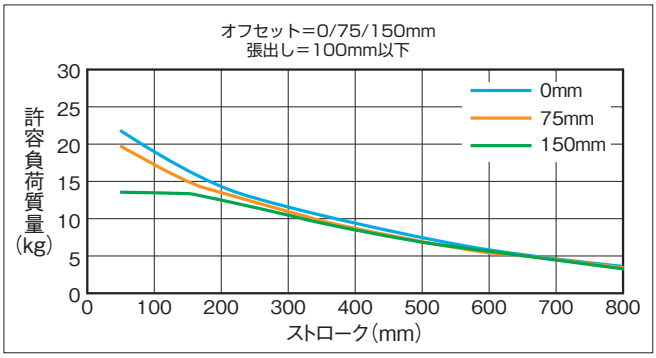






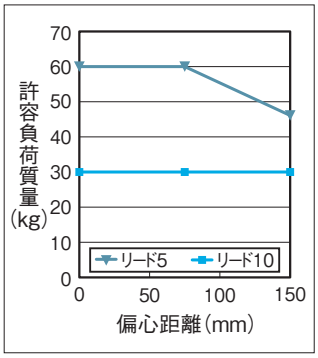


水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度420mm/s)

垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、ガイド走行寿命
5000kmとなる負荷質量。(加速度0.2G、速度180mm/s)

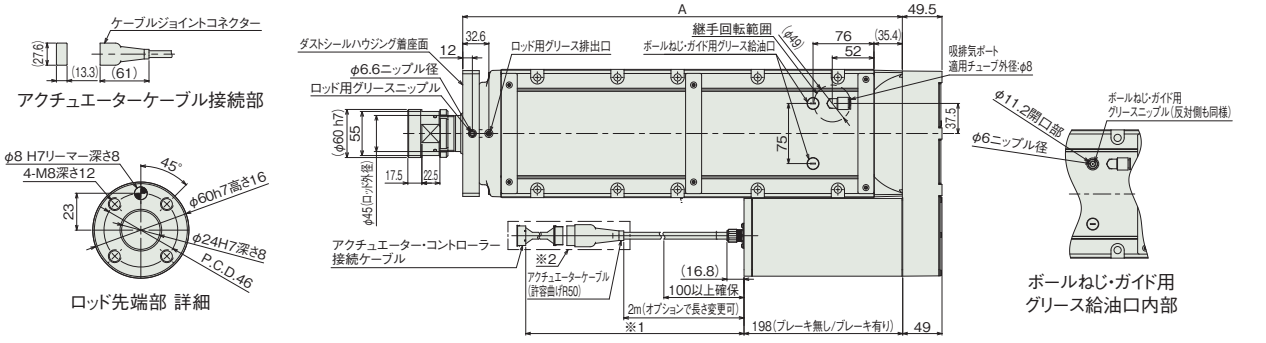
寸法図

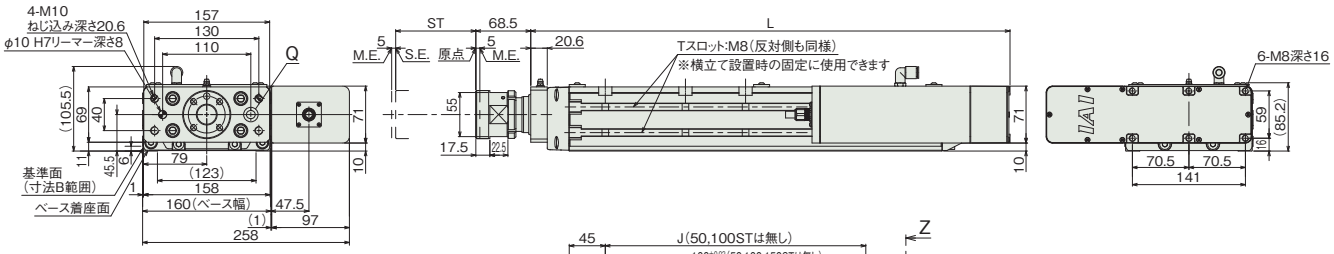
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

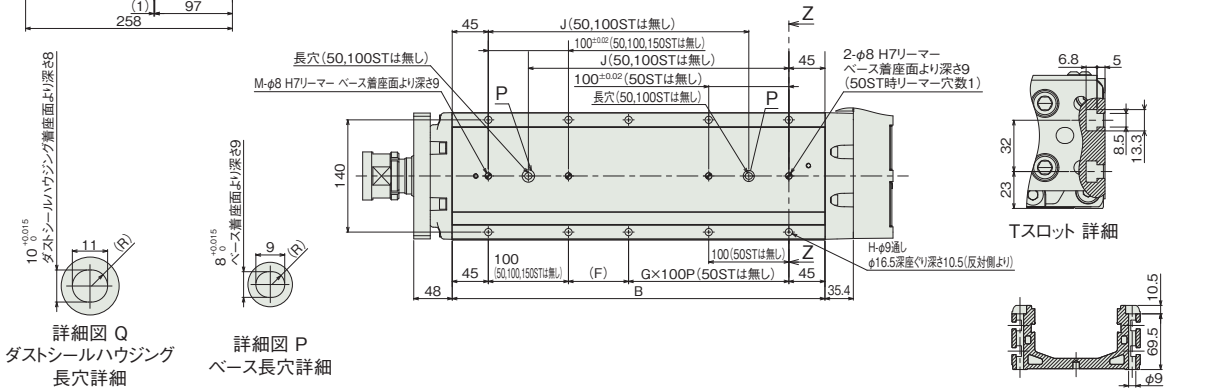
■RCP6W-WRA16R

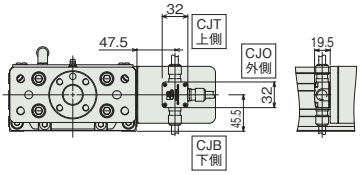
※1 アクチュエーターケーブルとアクチュエーター・コントローラー接続ケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド









■ストローク別寸法

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L			347.9	397.9	447.9	497.9	547.9	597.9	647.9	697.9	747.9	797.9	847.9	897.9	947.9	997.9	1047.9	1097.9
A			298.4	348.4	398.4	448.4	498.4	548.4	598.4	648.4	698.4	748.4	798.4	848.4	898.4	948.4	998.4	1048.4
B			215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F			125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J			–	–	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)			588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク(N·m)			40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット150mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000km	ロッド先端動的許容荷重(N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		オフセット150mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容トルク(N·m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

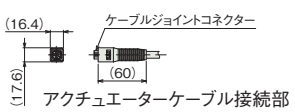
■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	RCP6W	ブレーキ無し	13.5	14.7	15.9	17.0	18.1	19.3	20.4	21.6	22.7	23.9	25.0	26.2	27.3	28.5	29.6	30.8
		ブレーキ有り	13.8	15.0	16.2	17.3	18.4	19.6	20.7	21.9	23.0	24.2	25.3	26.5	27.6	28.8	29.9	31.1
	RCP6SW	ブレーキ無し	13.7	14.9	16.1	17.2	18.3	19.5	20.6	21.8	22.9	24.1	25.2	26.4	27.5	28.7	29.8	31.0
		ブレーキ有り	14.0	15.2	16.4	17.5	18.6	19.8	20.9	22.1	23.2	24.4	25.5	26.7	27.8	29.0	30.1	31.3

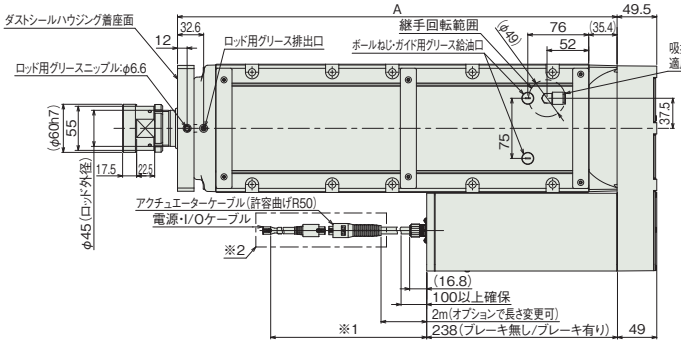
■RCP6SW-WRA16R

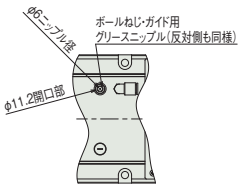
※1 アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブルの長さは合計が20m以下になるように選択してください。
※2 破線内のケーブル中継部(ケーブルジョイントコネクター)は防滴処理されていません。
(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。
(注) 各部の材質は1-350ページをご参照ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

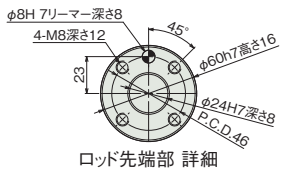


アクチュエーターケーブル接続部

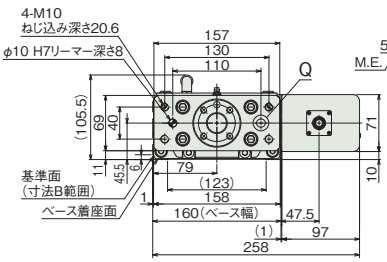


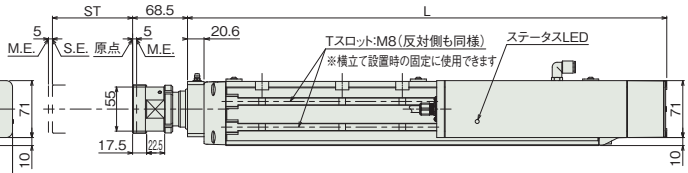


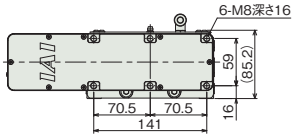
ボールねじ・ガイド用
グリース給油口内部

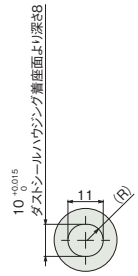


ロッド先端部 詳細

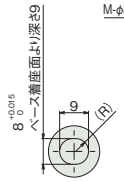




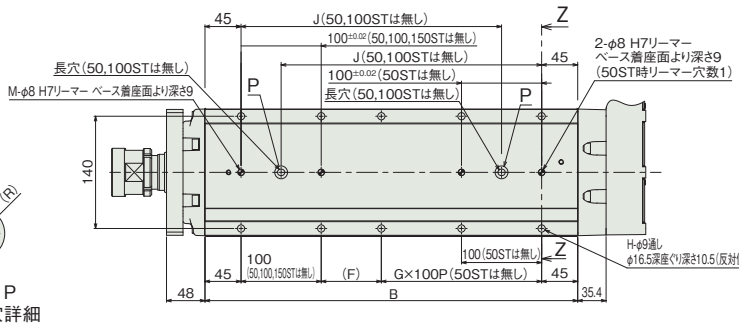


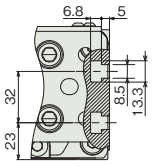


詳細図 Q
ダストシールハウジング
長穴詳細

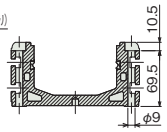


詳細図 P
ベース長穴詳細

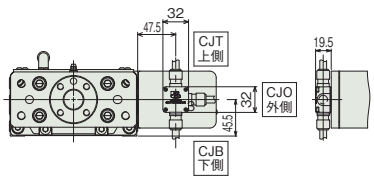




Tスロット 詳細



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)

(注) RCP6SWのストローク別寸法・質量は、前ページをご参照ください。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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。

RCP5W-RA10C

防塵・防滴 / モーターストレート / 本体幅 110mm / 24v パルスモーター

■型式項目

RCP5W - RA10C - WA - 86P - [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仕様	86P パルスモーター 86□サイズ	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm ～ 800 800mm (50mmごと)	P4 PCON-CFB/CGFB MSEL-PCF/PGF P6 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

ラジアル荷重対応 ラジアルシリンダー®

選定上の注意

(1) 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
(2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については、「ロッド先端許容負荷質量」のグラフをご参照ください。
(3) ケーブルジョイントコネクターは防滴処理がされていませんので、水のかからないところに設置してください。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
(5) 押付け動作については 1-321 ページをご参照ください。
(6) 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。

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	–

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	P4	P6
標準タイプ	**P**(1m)	–	–
	S(3m)	–	–
	M(5m)	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-722	–
フランジ	**FL**	7-724	–
原点逆仕様	**NM**	7-730	–

メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量(注1)	最大可搬質量(kg)	64	120	240
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.04	0.02	0.01
		最高加減速度(G)	0.04	0.02	0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	64	80	120
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	130	100	50
		最低速度(mm/s)	13	7	4
		定格加減速度(G)	0.04	0.02	0.01
		最高加減速度(G)	0.04	0.02	0.01
押付け		押付け時最大推力(N)	1500	3000	6000
		押付け最高速度(mm/s)	10	10	10
ブレーキ		ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
		ブレーキ保持力(kgf)	64	80	120
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	800	800	800
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50

(注1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ20mm(リード 2.5/10) 転造C10 ボールねじ φ16mm(リード 5) 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ベース	アルミ、白色アルマイト処理
	フロントブラケット	アルミ、白色アルマイト処理
	シール	ウレタンゴム(U)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
	ロッド	φ40 材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注2)		0度
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		パルスモーター
エンコーダー種類		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2) 無負荷時のロッド回転方向変位角度を表します。

速度・加速度別可搬質量表

搬送質量により最高速度は変動します。可搬質量の単位はkgです。

リード10

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.04
0	64
80	64
140	64
160	64
180	30
190	16
200	12

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.04
0	64
27	64
30	55
36	46
42	40
60	28
84	16
96	12
112	8
121	6
130	4.5

リード5

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.02
0	120
66	120
100	120

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.02
0	80
16	80
20	72
32	52
36	44
44	32
46	29.5
48	28
52	23
54	21.5
56	20
61	16
72	10
80	7
84	5.5
100	2

リード2.5

姿勢	水平
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.01
0	240
33.5	240
50	240

姿勢	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G) 0.01
0	120
16	120
24	80
28	60
30	52
40	24
44	16
50	8

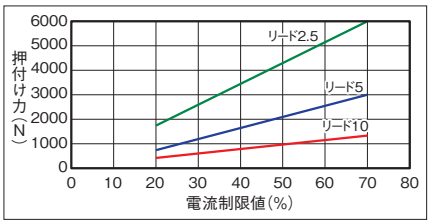
ストロークと最高速度

リード (mm)	50 (mm)	100 (mm)	150~400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
10	117	167	200					180	160	140	120
		<130>									
5	83	100			90	80	70	60	55	50	45
2.5	50							45	40	35	30

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



■押付け動作注意点

ボールねじの座屈荷重の関係から、一部機種の押付け力に制限を設けています。下表をご参照ください。表内の単位はNです。

リード	ストローク					
	550mm以下	600mm以下	650mm以下	700mm以下	750mm以下	800mm以下
10	グラフのとおり					
5	グラフのとおり	2900	2500	2200	2000	1800
2.5	グラフのとおり				5900	5400

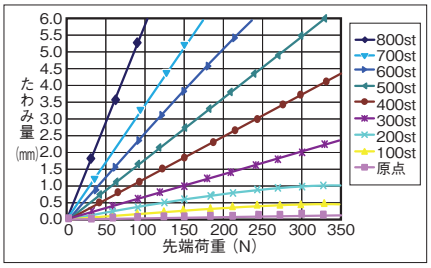
最大押付け力、押付け移動量1mmで動作させた場合の押付け回数の上限は、下表を目安にしてください。

リード(タイプ)	2.5	5	10
押付け回数	140万回	2500万回	15760万回

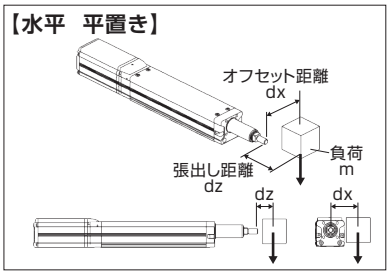
(注) 押付け回数の上限は、衝撃、振動などの運転条件により変化します。上記回数は衝撃、振動が無い場合の数値です。

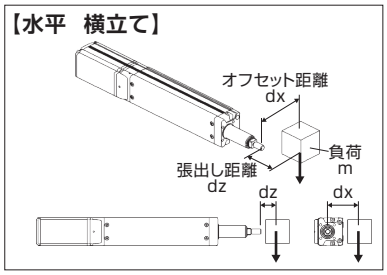
ロッドたわみ量(参考値)

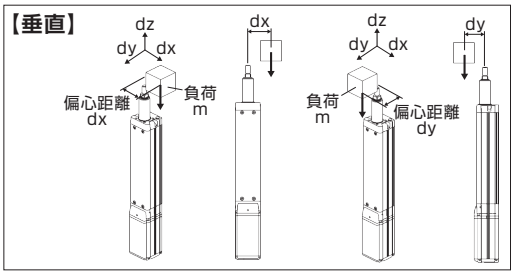
(下表はロッドを水平設置し、ロッド先端に負荷をかけたときのロッドたわみ量を測定しています。(ロッド自重によるたわみを含まない))



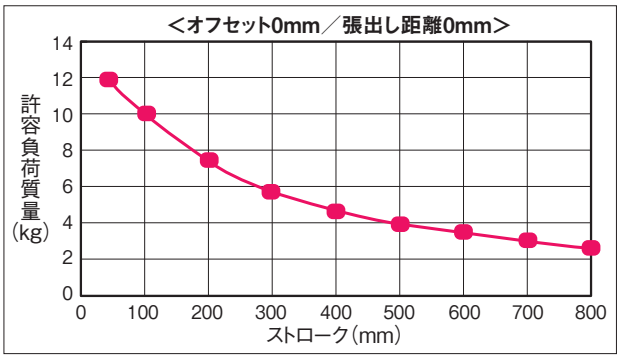
ロッド先端許容負荷質量





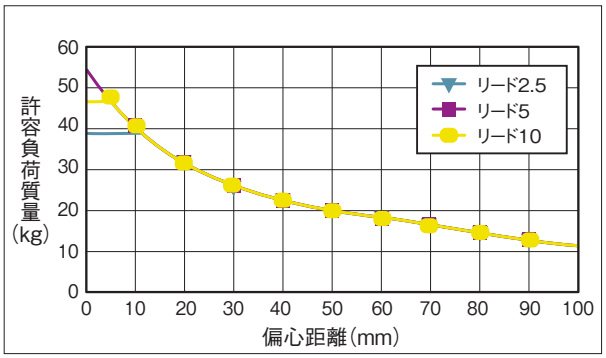


■水平



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.04G、速度250mm/s)

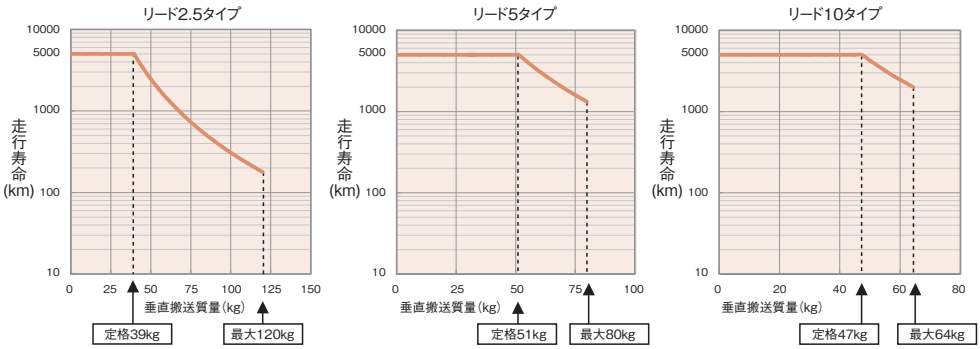
■垂直



許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.04G、速度167mm/s)

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

RCP5W-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいため、垂直設置の場合、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。
搬送質量と寿命のグラフを以下に示します。



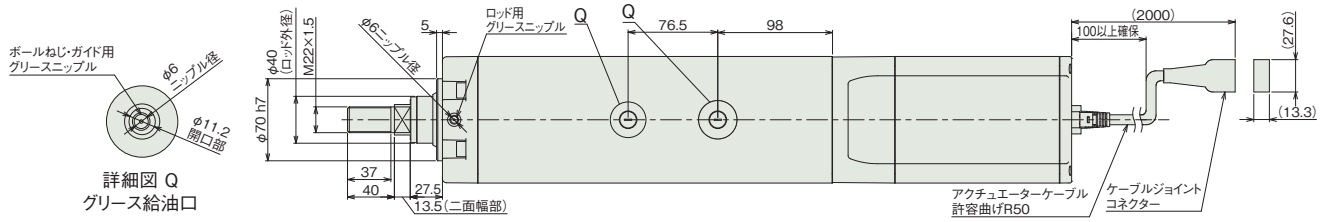
(注)　定格の数値は、走行寿命5,000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命がグラフのように減少しますのでご注意ください。

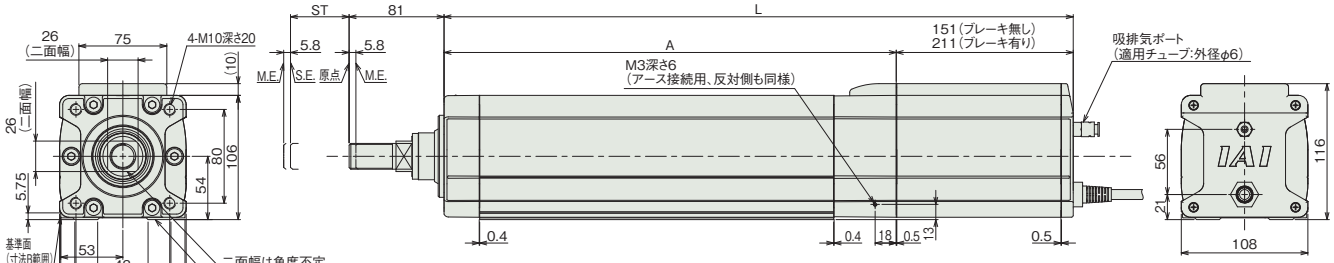
寸法図

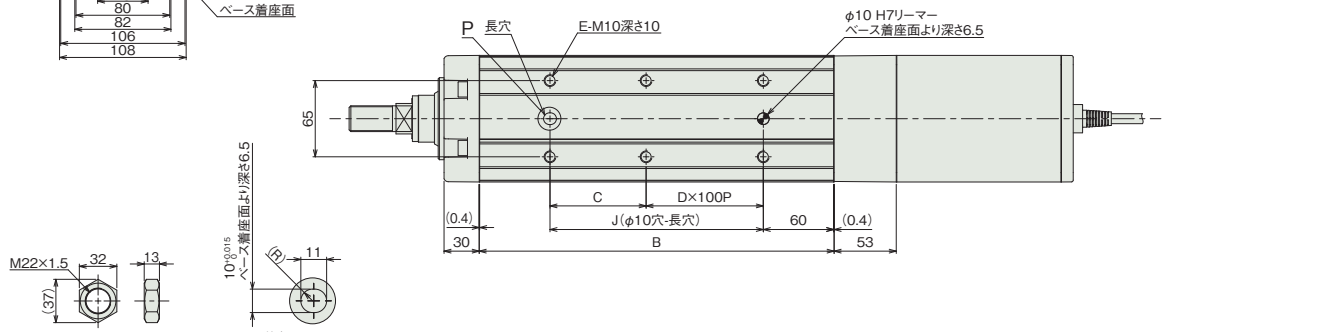
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド







■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	486.8	536.8	586.8	636.8	686.8	736.8	786.8	836.8	886.8	936.8	986.8	1036.8	1086.8	1136.8	1186.8	1236.8
	ブレーキ有り	546.8	596.8	646.8	696.8	746.8	796.8	846.8	896.8	946.8	996.8	1046.8	1096.8	1146.8	1196.8	1246.8	1296.8
A		335.8	385.8	435.8	485.8	535.8	585.8	635.8	685.8	735.8	785.8	835.8	885.8	935.8	985.8	1035.8	1085.8
B		252.8	302.8	352.8	402.8	452.8	502.8	552.8	602.8	652.8	702.8	752.8	802.8	852.8	902.8	952.8	1002.8
C		132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		132	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882
ロッド先端静的許容荷重(N)		316.9	268.4	232.6	205.1	183.4	165.7	151.0	138.6	128.1	119.0	111.0	103.9	97.7	92.1	87.0	82.5
ロッド先端動的許容負荷荷重(5000km寿命)(N)	オフセット0mm	119.1	99.1	84.7	73.8	65.3	58.5	52.8	48.1	44.0	40.5	37.5	34.8	32.4	30.2	28.3	26.5
	オフセット100mm	100.7	85.9	74.9	66.3	59.3	53.6	48.8	44.7	41.2	38.1	35.4	32.9	30.8	28.8	27.0	25.4
ロッド先端静的許容トルク(N·m)		31.8	27.0	23.4	20.7	18.5	16.8	15.3	14.1	13.1	12.2	11.4	10.7	10.1	9.6	9.1	8.6
ロッド先端動的許容トルク(N·m)		10.1	8.6	7.5	6.6	5.9	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8	3.5	3.3	3.1	2.9	2.7	2.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量(kg)	ブレーキ無し	12.5	13.2	13.9	14.6	15.3	16	16.7	17.4	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.6	22.3	23
	ブレーキ有り	14.1	14.8	15.5	16.2	16.9	17.6	18.3	19	19.7	20.4	21.1	21.8	22.5	23.2	23.9	24.6

■主要部材質

①	フレーム	アルミ押し出し材(A6N01SS-T5相当)　白色アルマイト処理
②	ベース	アルミ押し出し材(A6N01SS-T5相当)　白色アルマイト処理
③	フロントブラケット	アルミダイカスト
④	リアブラケット	アルミダイカスト
⑤	リアカバー	アルミダイカスト
⑥	モーターカバー	アルミ押し出し材(A6063SS-T5相当) 白色アルマイト処理
⑦	ロッド	アルミ引抜管(A6063TD-T83相当)　バフ研磨仕上げ+硬質アルマイト処理
⑧	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
⑨	吸排気ポート	ポリフェニレンサルファイド(PPS)

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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 (86Pモーター対応タイプ)		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)　MSEL-PCF/PGFの3、4軸目は接続できません。

防塵防滴仕様

ロッド　RCA2

サーボモーター 24V				
RCA2W	細小型ロッド	RCA2W-RN3NB	7-559	
		RCA2W-RP3NB	7-561	
		RCA2W-GS3NB	7-563	
		RCA2W-GD3NB	7-567	
		RCA2W-SD3NB	7-571	
		RCA2W-RN4NB	7-575	
		RCA2W-RP4NB	7-577	
		RCA2W-GS4NB	7-579	
		RCA2W-GD4NB	7-583	
		RCA2W-SD4NB	7-587	

RCA2W-RN3NB

防塵・防滴 | 細小型 | モーターストレート | 本体幅 30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - RN3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応　外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(5) 垂直仕様の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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。

(7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	**CNS**	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-728	–
省電力対応	**LA**	7-729	–
吸引用継手L字仕様 (注1)	**VL**	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様 (オプション型式：CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

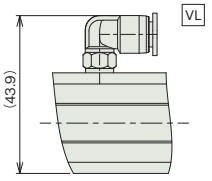
項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	–
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度		–
走行寿命		リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

寸法図

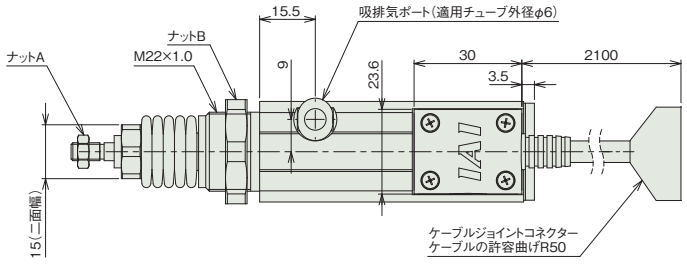
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

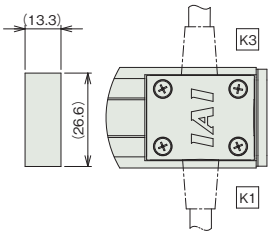
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

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

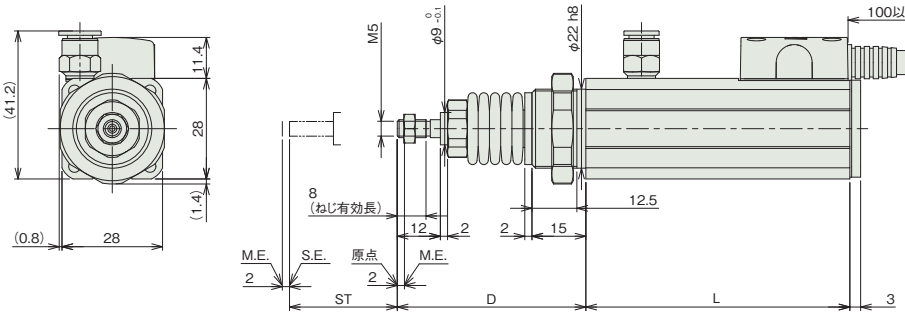


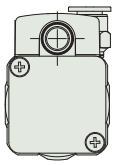
吸引用継手オプション

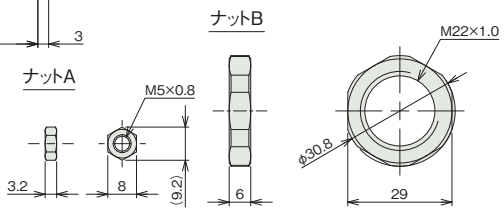




ケーブル取出し方向オプション







■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	73.5	93.5
D	52.5	58.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.30	0.34

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク　※選択														
							DV	CC	CIE	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。

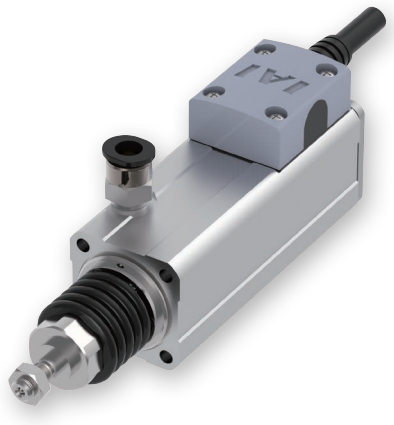
RCA2W-RP3NB

防塵・防滴 | 細小型 | モーターストレート | 本体幅30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - RP3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応　外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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。

(7) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	**CNS**	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-728	–
省電力対応	**LA**	7-729	–
吸引用継手L字仕様 (注1)	**VL**	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

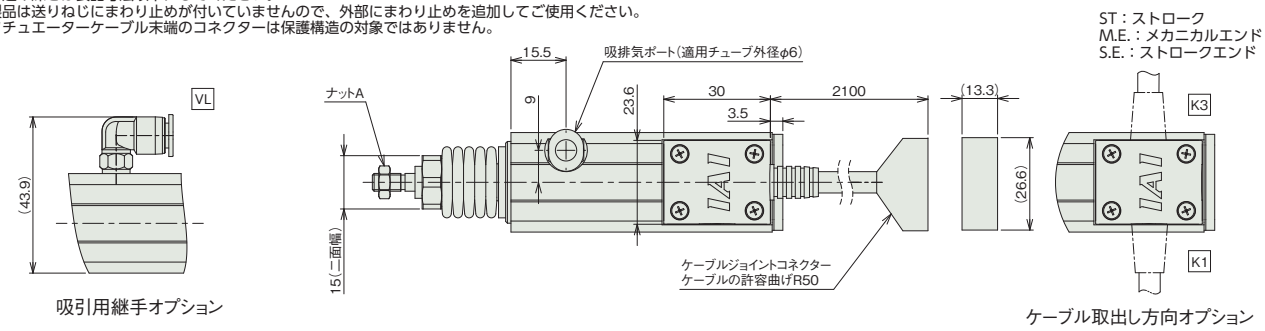
項目			内容		
送りねじ種類			ボールねじ		
リード		ボールねじリード(mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	42.7	85.5	170.9
ストロ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

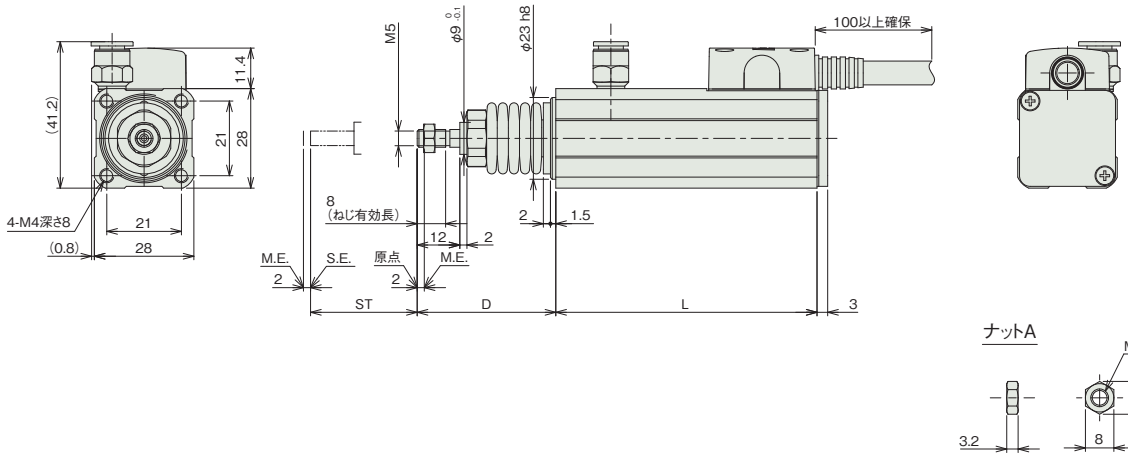
項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	–
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度		–
走行寿命		リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

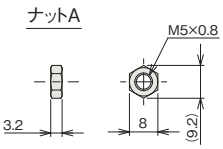
寸法図

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

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







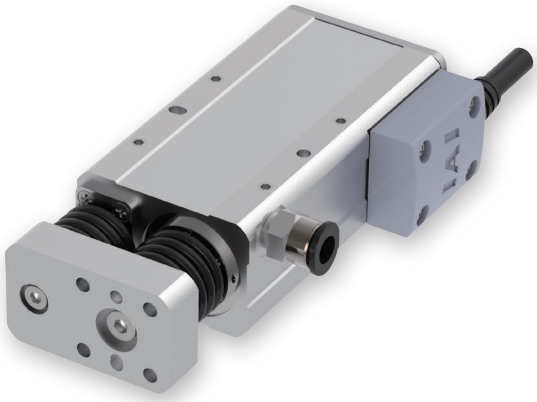
RCA2W-GS3NB

防塵・防滴 | 細小型 | シングルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - GS3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。

(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	**CNS**	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-728	–
省電力対応	**LA**	7-729	–
吸引用継手L字仕様（注1）	**VL**	7-735	–

（注1）吸排気ポートです。

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

（注） A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

（注） 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

項目		内容
駆動方式		ボールねじφ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±0.05度
走行寿命		リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

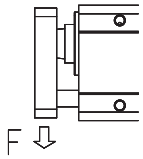
(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

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

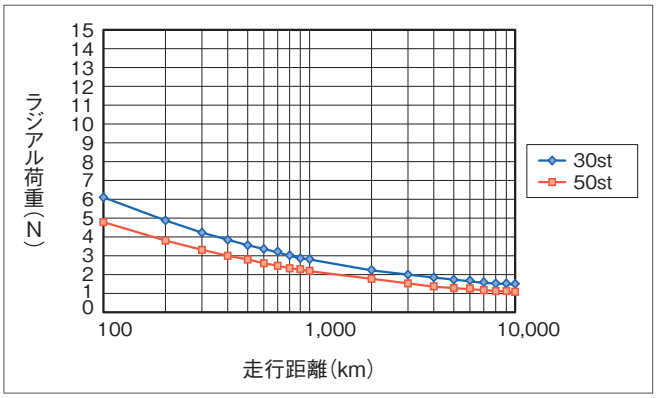
(単位はmm/s)

走行寿命、先端たわみ量

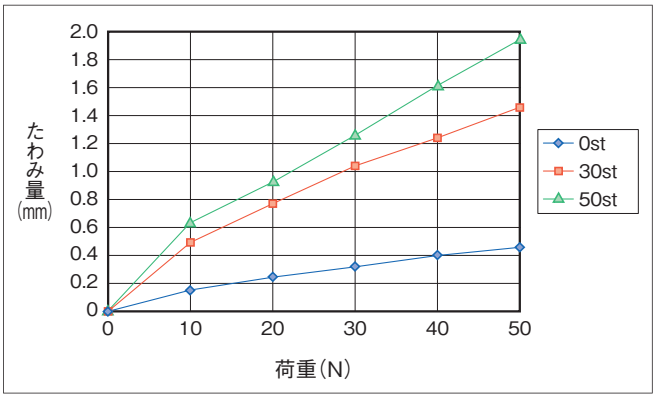


※　シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量

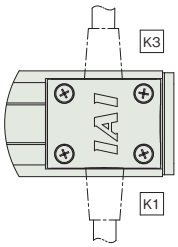


寸法図

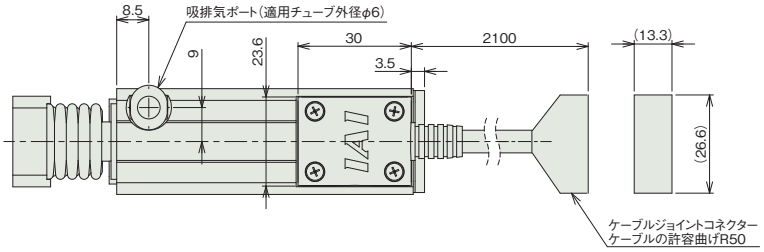
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

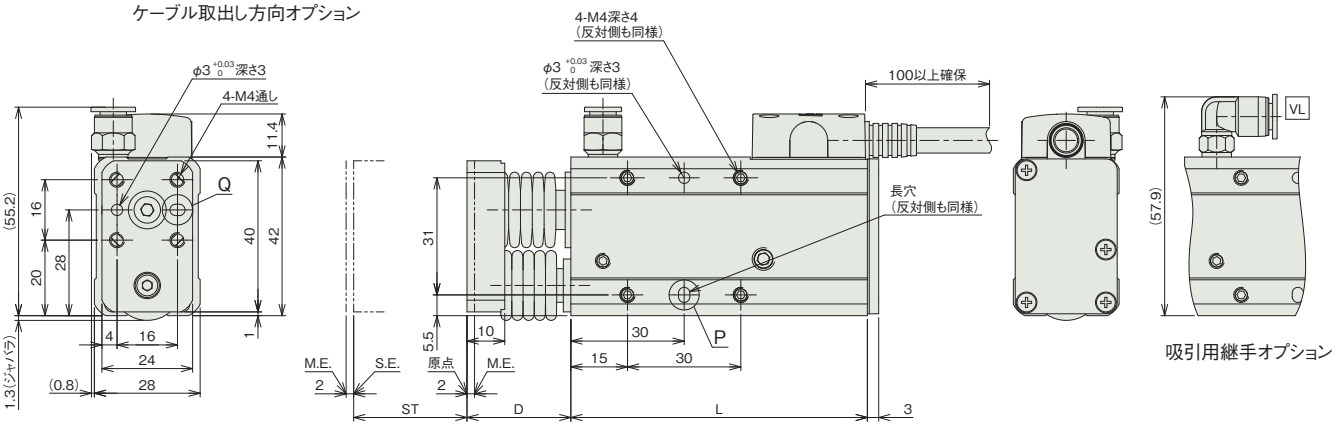
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

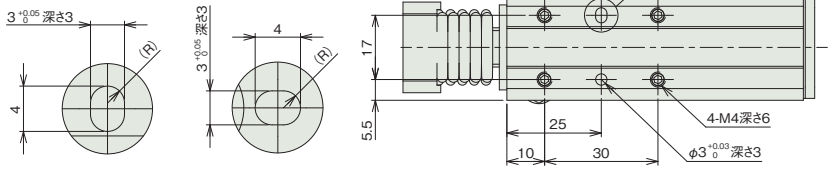


ケーブル取出し方向オプション





吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細

詳細図 Q
長穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.34	0.39

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2W-GD3NB

防塵・防滴 | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - GD3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(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) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-728	–
省電力対応	LA	7-729	–
吸引用継手L字仕様（注1）	VL	7-735	–

（注1）吸排気ポートです。

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

（注） A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

（注） 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±0.05度
走行寿命		リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

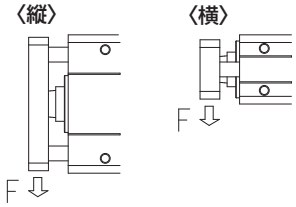
ストロークと最高速度

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

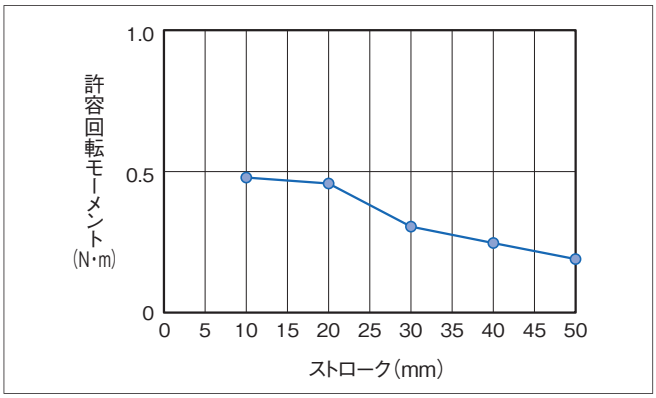
(単位はmm/s)

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

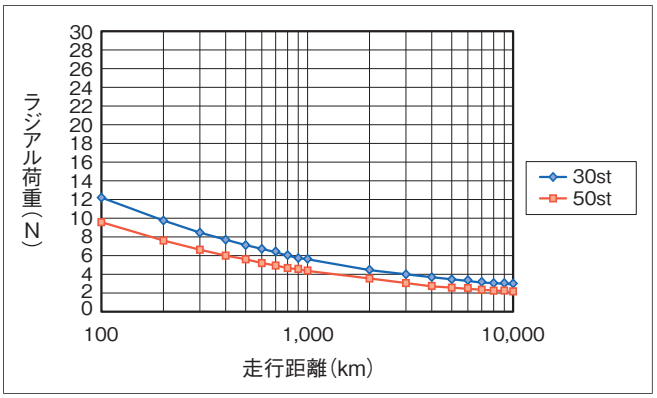
〈縦〉　〈横〉



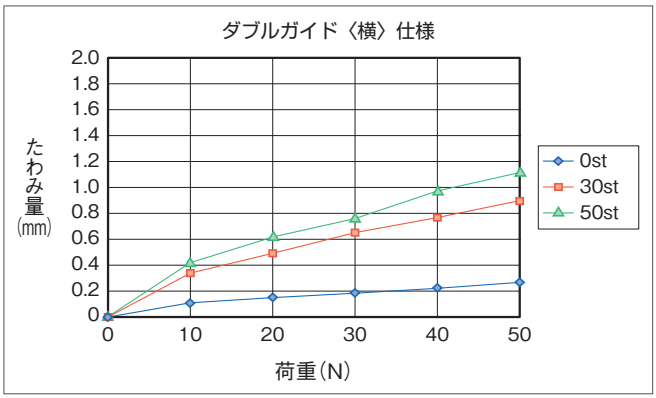
■ロッド先端静的許容トルク



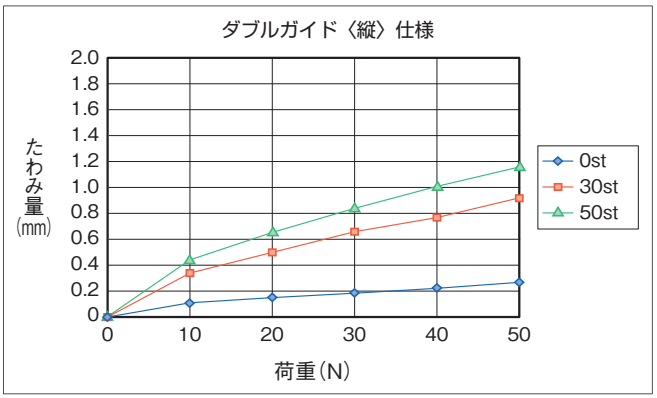
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

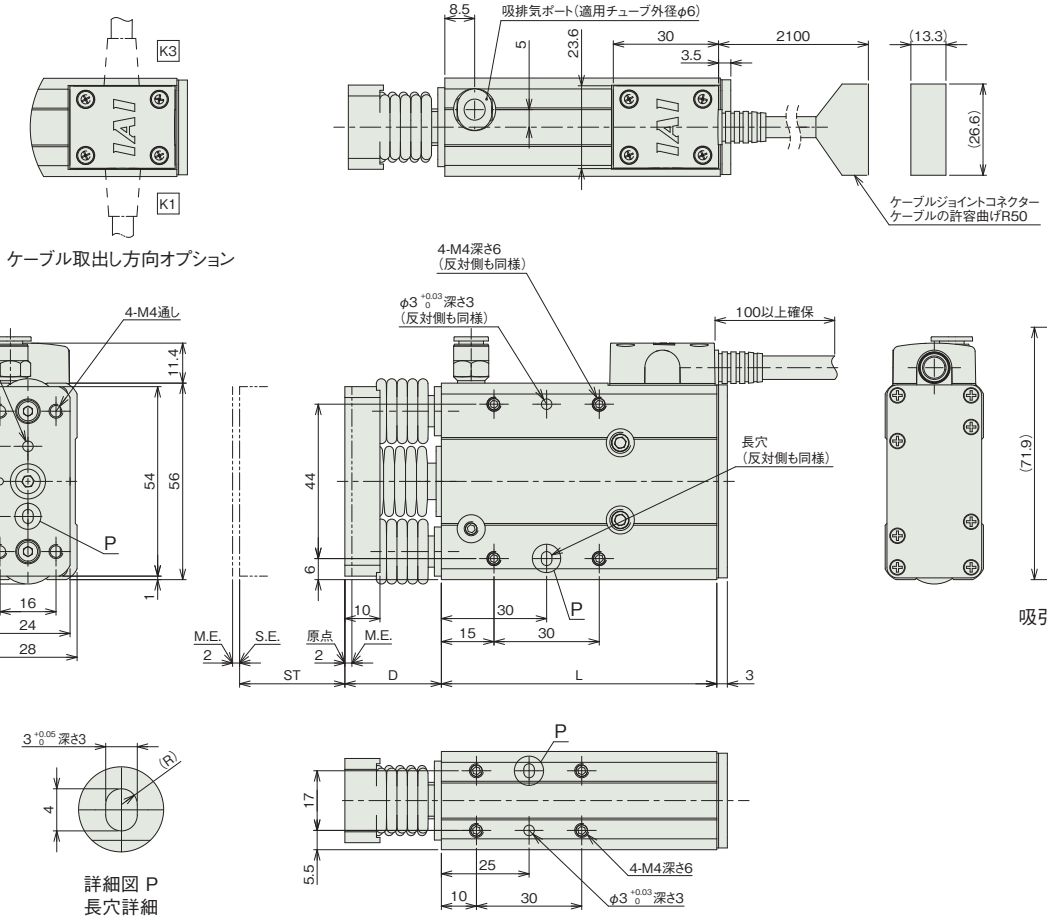


寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	78.5	98.5
D	27.5	33.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.44	0.54

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2W-SD3NB

防塵・防滴 | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅60mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - SD3NB - I - 10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	10 サーボモーター 10W	4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm 1 ボールねじ1mm	25 25mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。

(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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。

(4) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(5) 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。

(6) 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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	–
50	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-722	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-728	–
省電力対応	LA	7-729	–
吸引用継手L字仕様(注1)	VL	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

(注) 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容		
送りねじ種類			ボールねじ		
リード		ボールねじリード(mm)	4	2	1
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.75	1.5	3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量(注2)	最大可搬質量(kg)	0.25	0.5	1
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100	50
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	42.7	85.5	170.9
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	50	50	50
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

(注2) 本体側固定の場合の数値です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ4mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUJ2
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)		±0.05度
走行寿命		リード1　3000kmもしくは5000万往復 リード2、4　5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/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		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

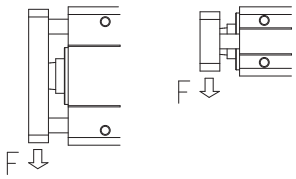
ストロークと最高速度

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

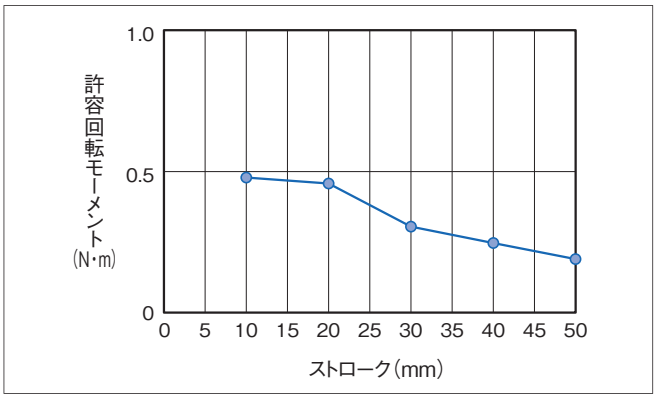
(単位はmm/s)

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

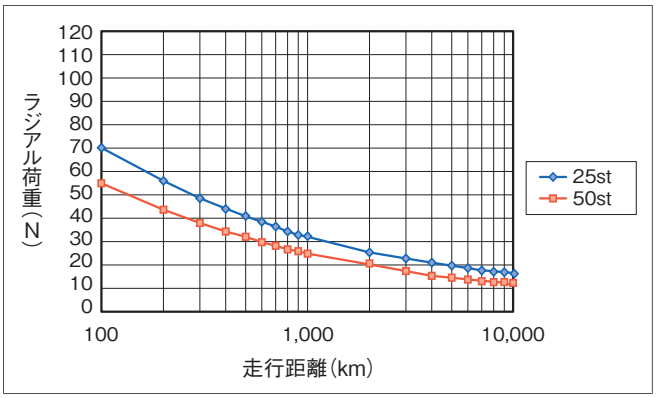
〈縦〉　〈横〉



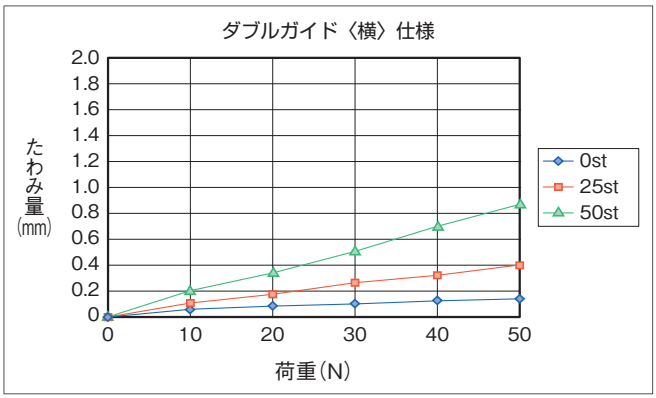
■ロッド先端静的許容トルク



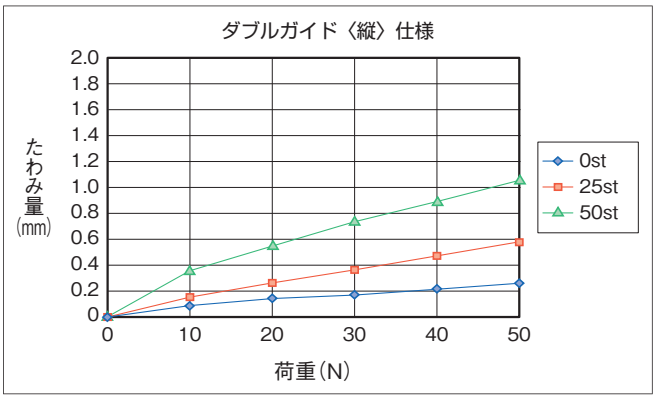
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

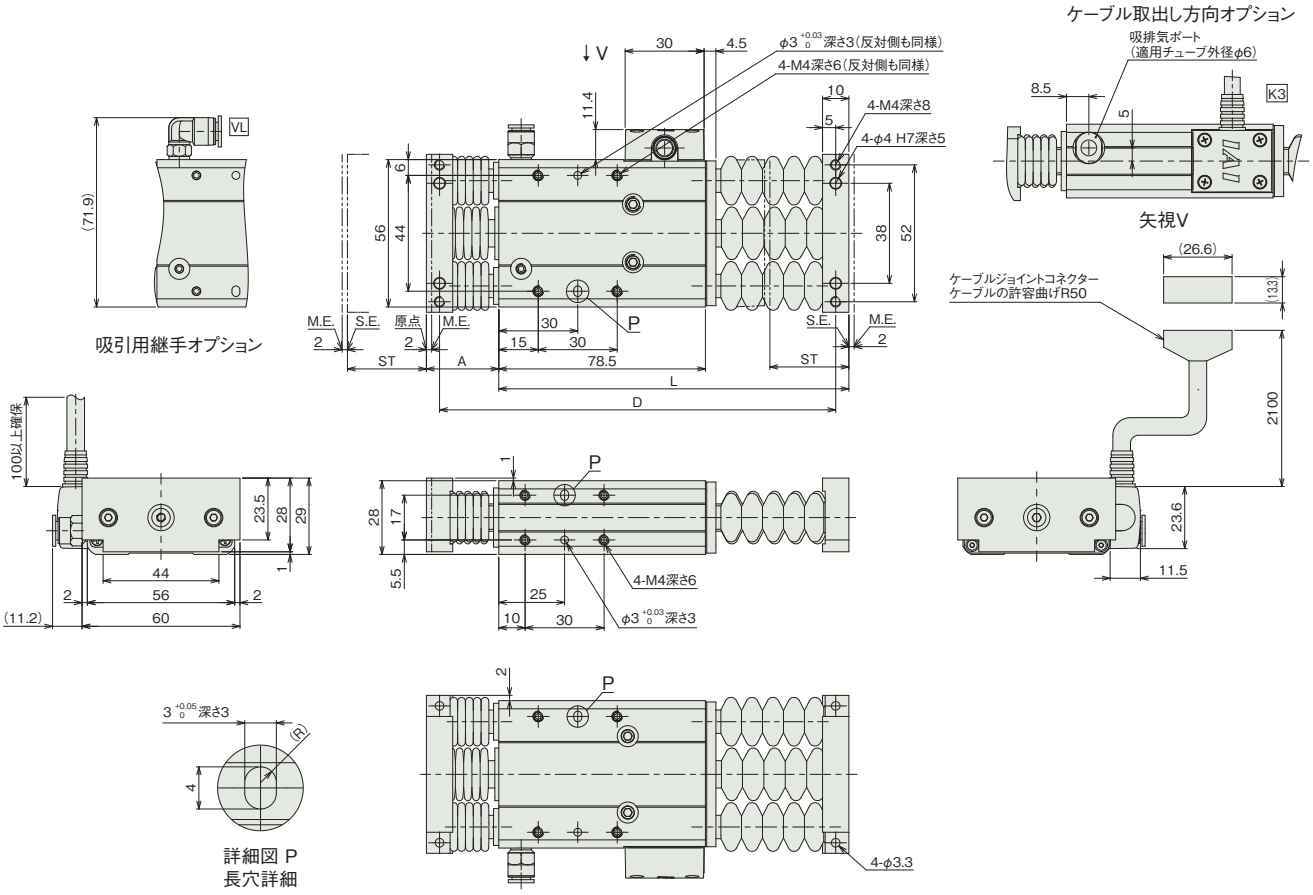


寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	133	164
A	27.5	33.5
D	150.5	187.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量(kg)	0.52	0.54

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2W-RN4NB

防塵・防滴 | 細小型 | モーターストレート | 本体幅30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - RN4NB - I - 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
		I インクリメンタル	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応　外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 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) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(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。
(7) 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。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-728	–
省電力対応	LA	7-729	–
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

■ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

■ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様 (オプション型式：CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

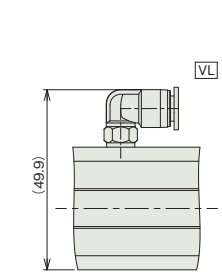
項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	–
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度		–
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

寸法図

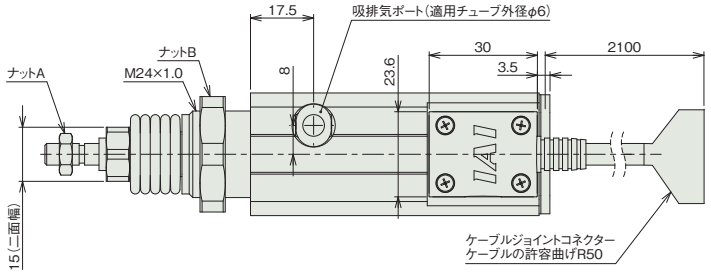
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

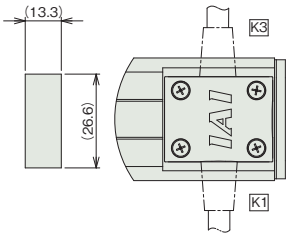
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD　3次元CAD

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

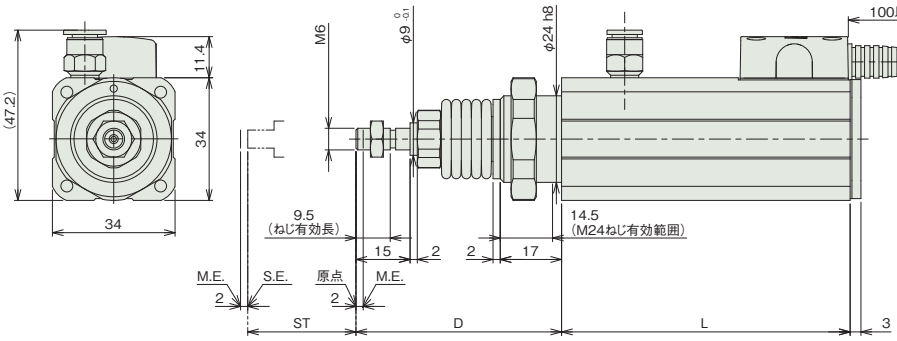


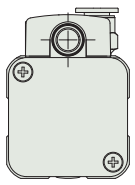
吸引用継手オプション

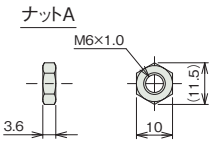


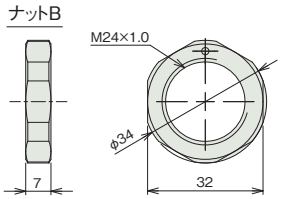


ケーブル取出し方向オプション









■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100
D	57	63

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.44	0.5

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク　※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCA2W-RP4NB

防塵・防滴 | 細小型 | モーターストレート | 本体幅 30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - RP4NB - I - 20 - [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	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応　外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用の時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。

(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。

(3) 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 をご確認ください。

(4) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。

(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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。

(7) 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。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-728	–
省電力対応	LA	7-729	–
吸引用継手L字仕様 (注1)	VL	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

ケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクター

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

(注) A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様 (オプション型式：CNS)

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

(注) 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

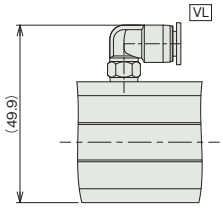
項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	−
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度		−
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

寸法図

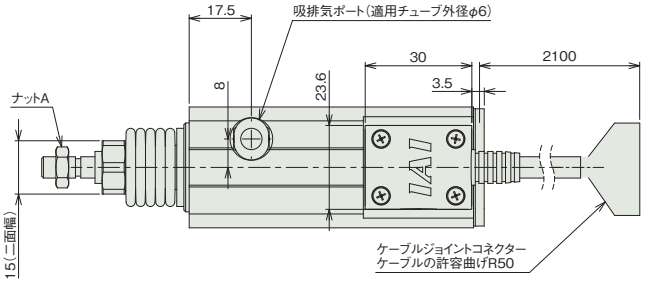
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは、製品により異なります。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

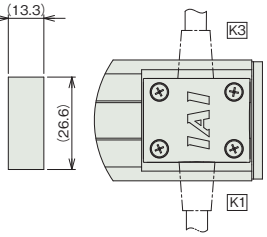
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

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

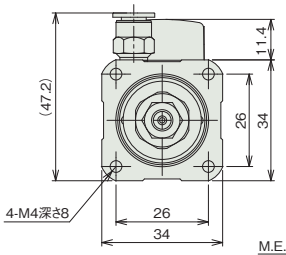


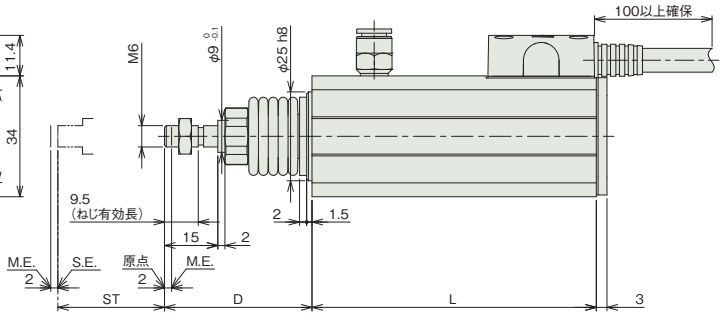
吸引用継手オプション

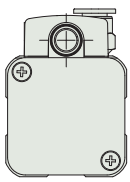


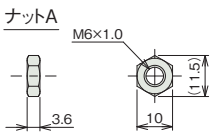


ケーブル取出し方向オプション









■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	80	100
D	41.5	47.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.36	0.42

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク　※選択														
							DV	CC	CIE	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。

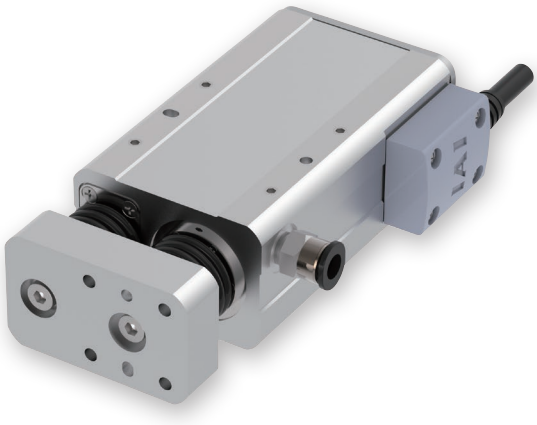
RCA2W-GS4NB

防塵・防滴 | 細小型 | シングルガイド付 | モーターストレート | 本体幅30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - GS4NB - I - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。

(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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) 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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-728	–
省電力対応	LA	7-729	–
吸引用継手L字仕様（注1）	VL	7-735	–

（注1）吸排気ポートです。

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

（注） A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	**P**(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	**X06**(6m) ～ **X10**(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ **X15**(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ **X18**(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ **R18**(18m)	–	–	–

（注） 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±0.05度
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

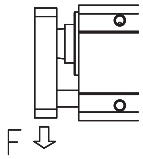
ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

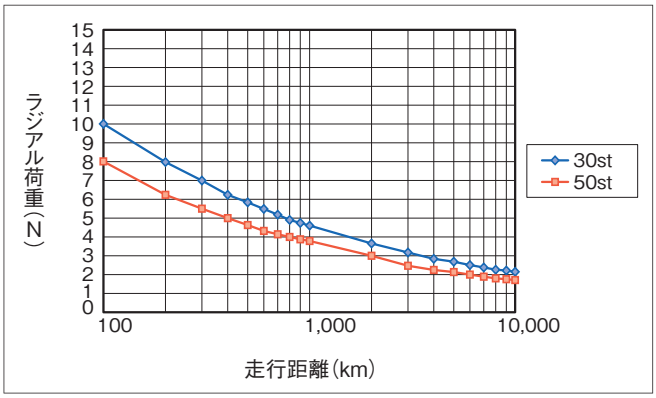
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

走行寿命、先端たわみ量

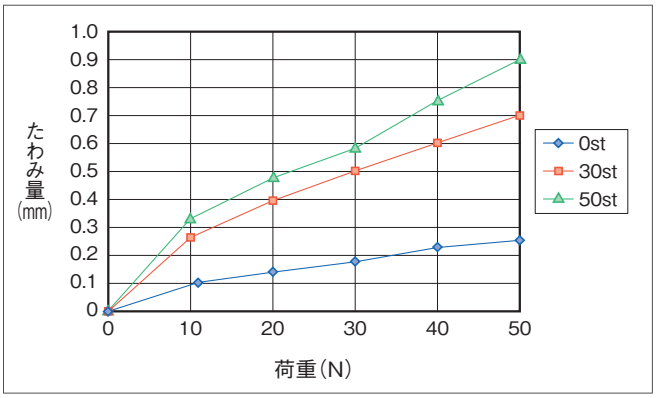


※　シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量

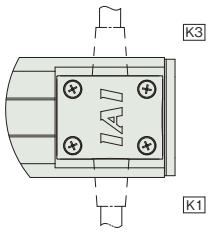


寸法図

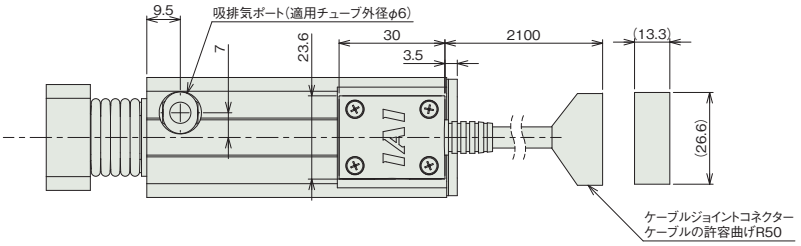
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

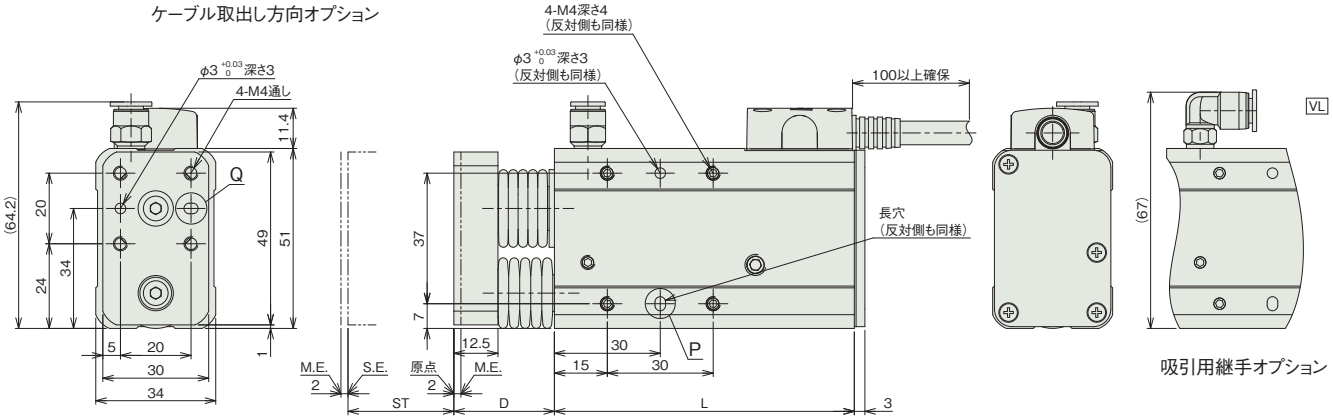
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

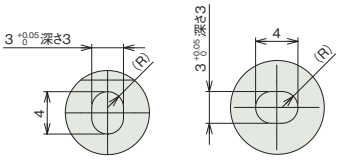


ケーブル取出し方向オプション



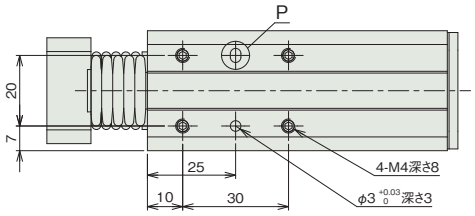


吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細

詳細図 Q
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)	0.64	0.7

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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。

RCA2W-GD4NB

防塵・防滴 | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅30mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - GD4NB - I - 20 - [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	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	30 30mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。

(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(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) 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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
30	–
50	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	K1	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-728	–
省電力対応	LA	7-729	–
吸引用継手L字仕様（注1）	VL	7-735	–

（注1）吸排気ポートです。

ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

（注） A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

（注） 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

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

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ6mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注2)		±0.05度
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注2) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

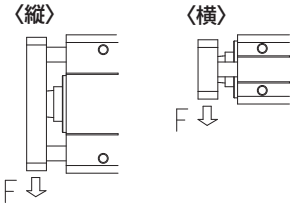
リード＼ストローク	30 (mm)	50 (mm)
6	270<220>	300
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

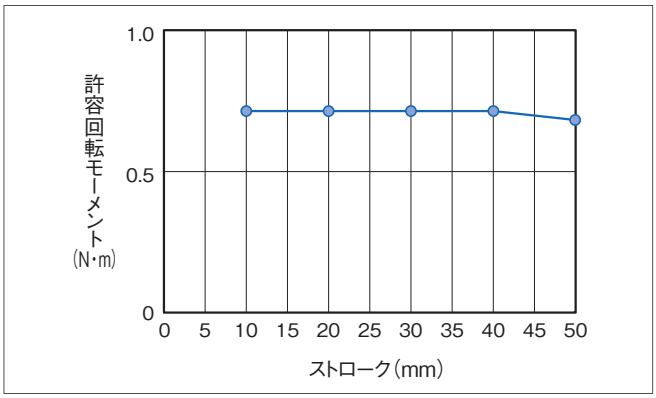
(注)　<　>内は垂直使用の場合です。

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

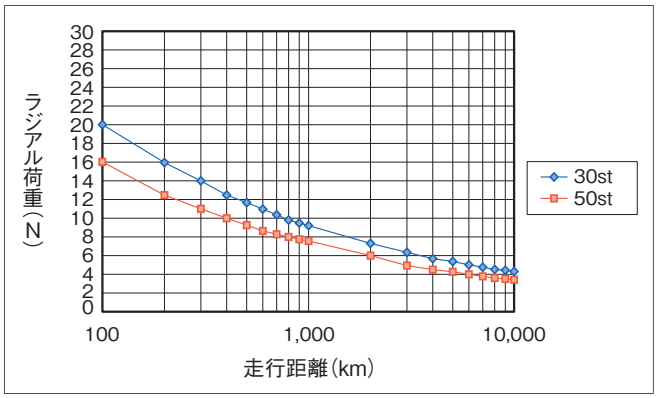
〈縦〉　〈横〉



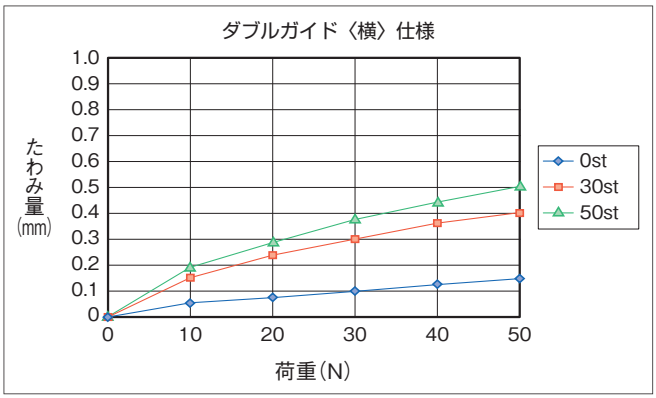
■ロッド先端静的許容トルク



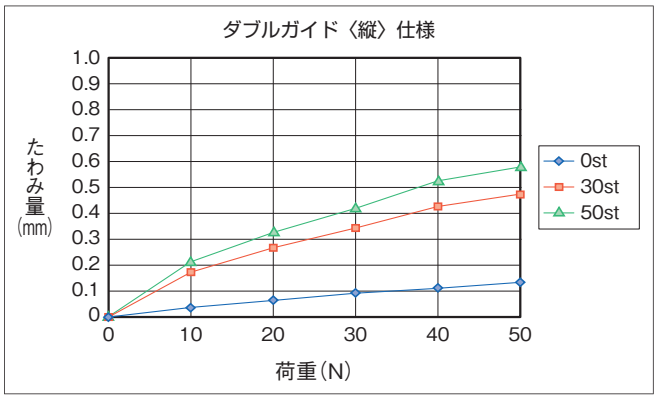
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

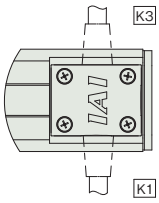


寸法図

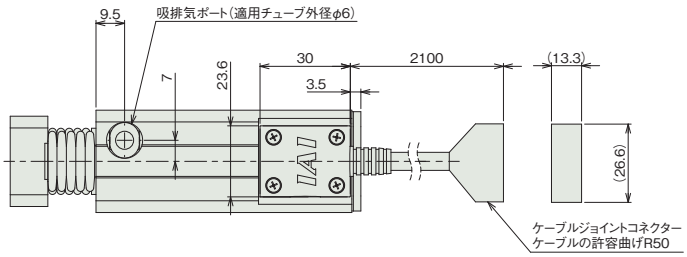
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

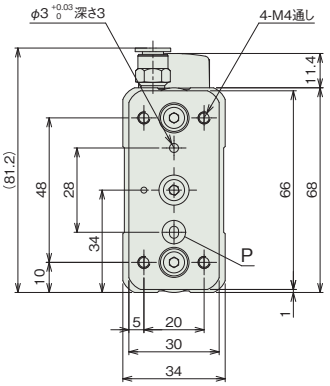
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

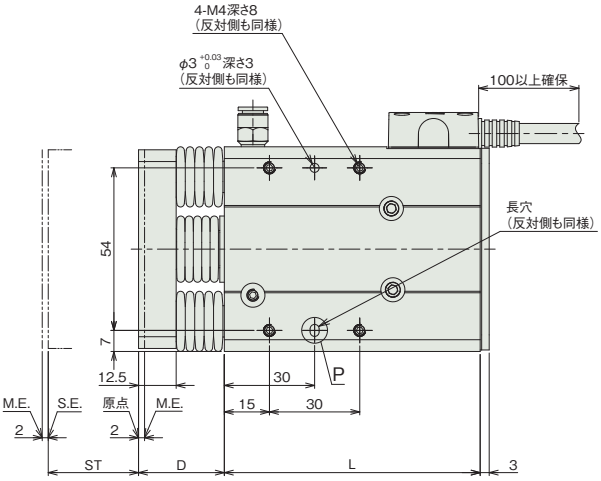
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

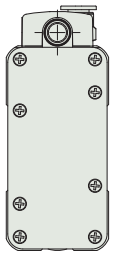


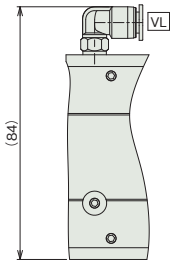
ケーブル取出し方向オプション



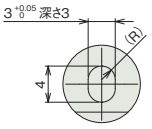




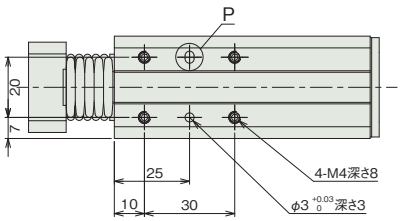




吸引用継手オプション



詳細図 P
長穴詳細



■ストローク別寸法

ストローク	30	50
L	85	105
D	28.5	34.5

■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量(kg)	0.72	0.86

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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。

RCA2W-SD4NB

防塵・防滴 | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 70mm | 24v ACサーボモーター

■型式項目

RCA2W - SD4NB - I - 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
		I インクリメンタル	20 サーボモーター 20W	6 ボールねじ6mm 4 ボールねじ4mm 2 ボールねじ2mm	25 25mm 50 50mm	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 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

省電力対応

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。

(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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた場合の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。

(4) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。

(5) 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。

(6) 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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
25	–
50	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
小型コネクター仕様	CNS	7-722	–
コネクターケーブル右側取出	K3	7-728	–
省電力対応	LA	7-729	–
吸引用継手L字仕様（注1）	VL	7-735	–

（注1）吸排気ポートです。

■ケーブル長価格表（標準価格）

■標準コネクター

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

（注） A3、A5はロボットケーブルです。

■小型コネクター仕様（オプション型式：CNS）

種類	ケーブル記号	A3	A5	A6
標準タイプ	P(1m)	–	–	–
	S(3m)	–	–	–
	M(5m)	–	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–	–
	X16(16m) ～ X18(18m)	–	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–	–
	R16(16m) ～ R18(18m)	–	–	–

（注） 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
A3/A5：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
A6　：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

項目			内容		
送りねじ種類			ボールねじ		
リード		ボールねじリード(mm)	6	4	2
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	2	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量(注2)	最大可搬質量(kg)	0.5	0.75	1.5
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	300	200	100
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	33.8	50.7	101.5
ストローク		最小ストローク(mm)	25	25	25
		最大ストローク(mm)	50	50	50
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

(注2) 本体側固定の場合の数値です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUJ2
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度(注3)		±0.05度
走行寿命		5000Kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1048pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注3) ロッドが最も本体に収納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

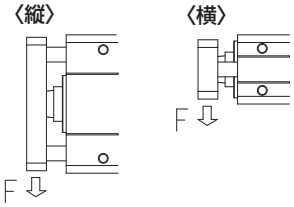
リード \ ストローク	25 (mm)	50 (mm)
6	240<200>	300
4	200	
2	100	

(単位は mm/s)

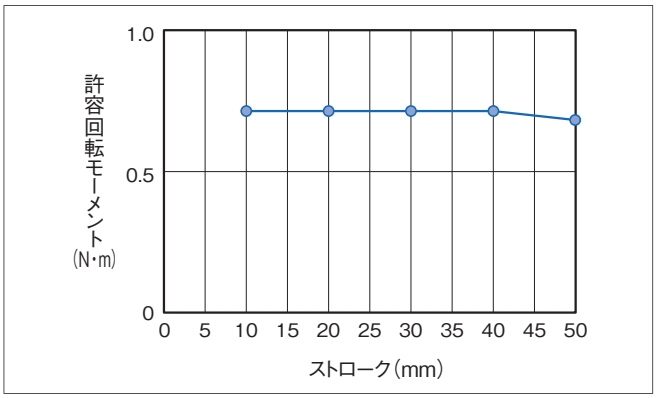
(注) < >内は垂直使用の場合です。

ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

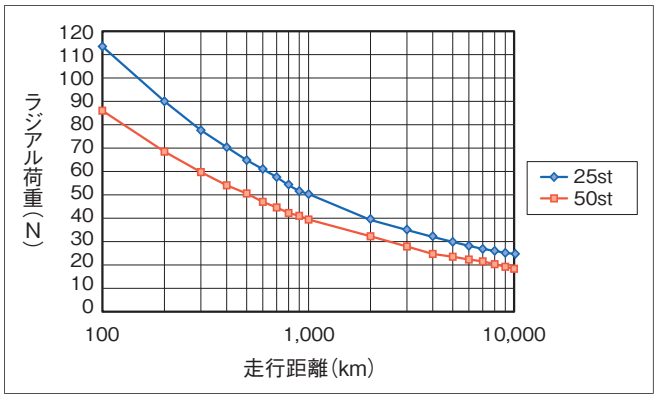
〈縦〉 〈横〉



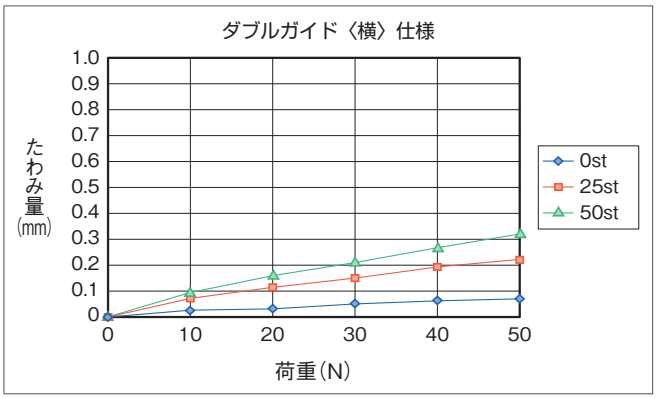
■ロッド先端静的許容トルク



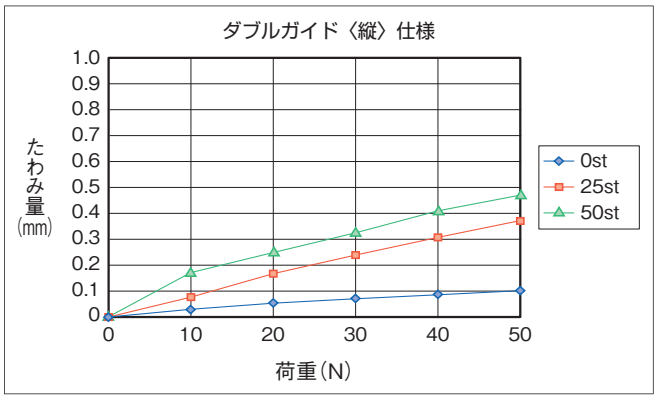
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

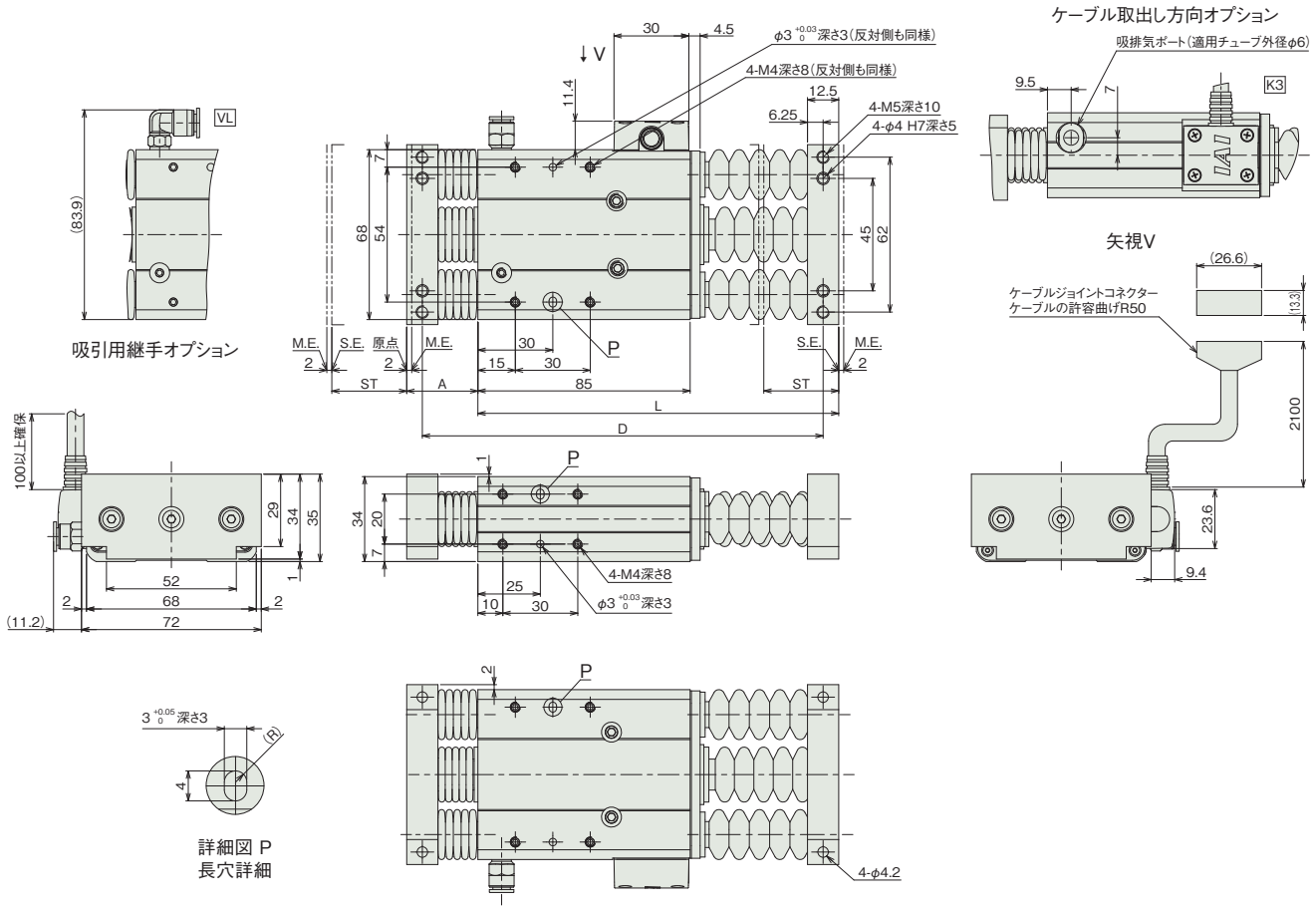


寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸引用継手オプションは吸排気ポートです。エアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	25	50
L	144.5	175.5
A	28.5	34.5
D	160.5	197.5

■ストローク別質量

ストローク	25	50
質量(kg)	0.86	0.88

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

防塵防滴仕様

ロッド　RCS2

サーボモーター 200V				
RCS2W	細小型ロッド	RCS2W-RN5NB	7-593	
		RCS2W-RP5NB	7-595	
		RCS2W-GS5NB	7-597	
		RCS2W-GD5NB	7-601	
		RCS2W-SD5NB	7-605	

RCS2W-RN5NB

防塵・防滴 | 細小型 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2W - RN5NB - I - 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
		I インクリメンタル	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) 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。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 取付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。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-728	–
吸引用継手L字仕様 (注1)	**VL**	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力 (N)	89	178	356
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	75	75	75
		ストロークピッチ (mm)	25	25	25

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	–
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度		–
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/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		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1600pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

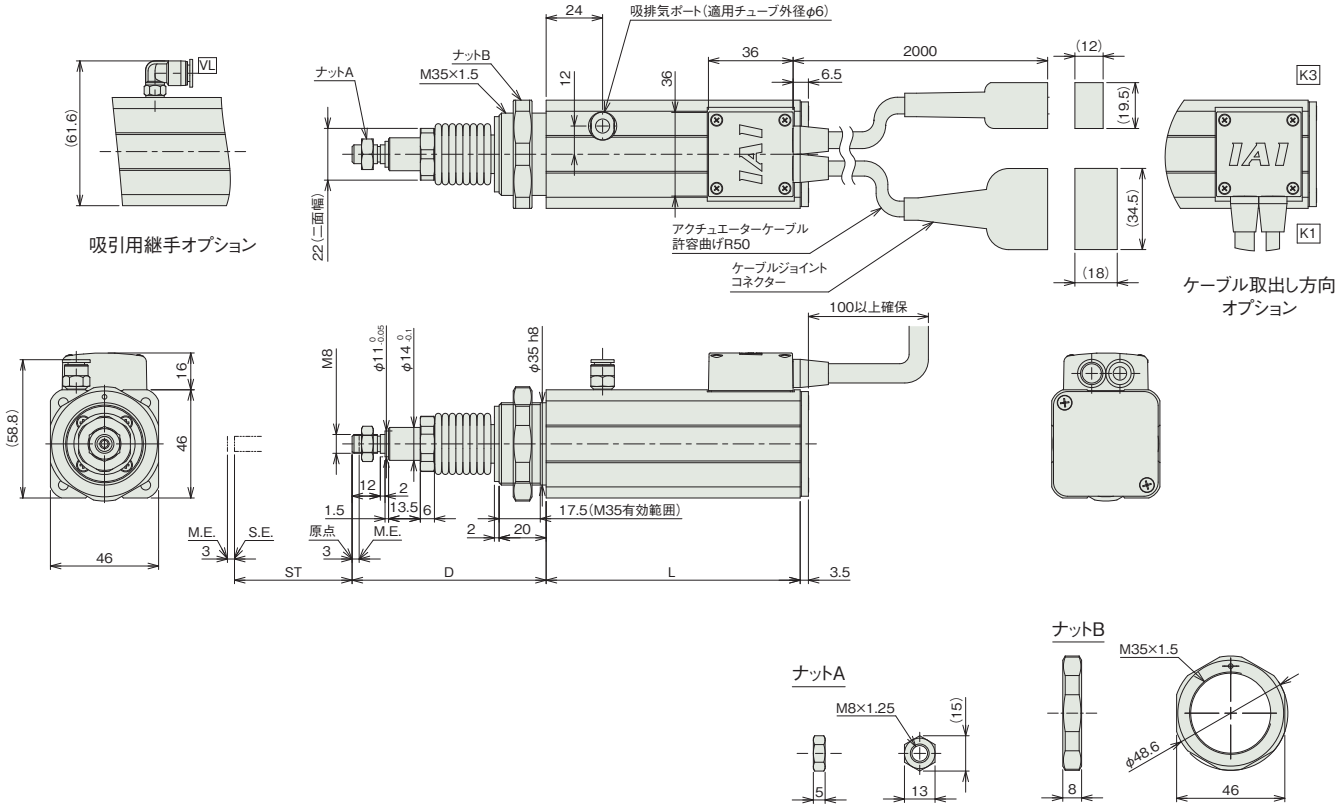
(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133
D	82.5	88.5

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	1.06	1.18

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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
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。

RCS2W-RP5NB

防塵・防滴 | 細小型 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2W - RP5NB - I - 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
		I インクリメンタル	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

外付けの回り止めが必要

選定上の注意

(1) 送りねじにまわり止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイドなどのまわり止め機構を追加してご使用ください。(まわり止めがないと送りねじが空転し前後に移動が出来ません) またまわり止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付け方法、条件などは 1-320 ページをご確認ください。
(2) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合の数値です。
(3) 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(4) 動作条件 (搬送質量、加減速度など) 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。
(5) ロッドにはロッド進行方向以外からの外力をかけないでください。
(6) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(7) 取付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。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-728	–
吸引用継手L字仕様 (注1)	**VL**	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力 (N)	89	178	356
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	75	75	75
		ストロークピッチ (mm)	25	25	25

項目		内容
駆動方式		ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	–
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度		–
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1600pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

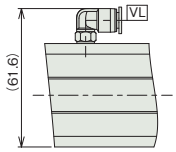
(注) < >内は垂直使用の場合です。

寸法図

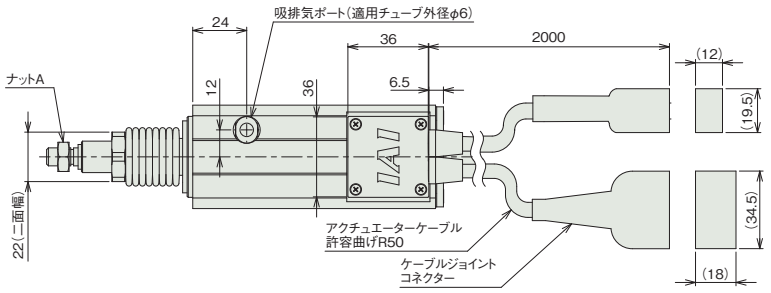
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

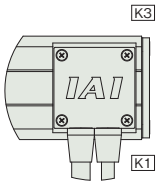
(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 二面幅の面の向きは製品により異なります。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) 本製品は送りねじにまわり止めが付いていませんので、外部にまわり止めを追加してご使用ください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

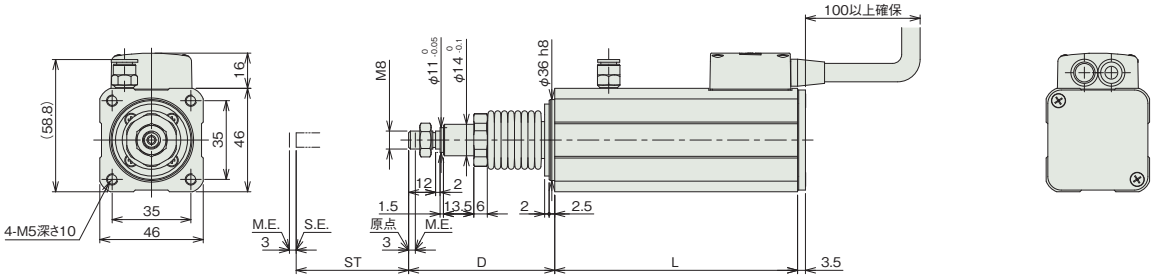


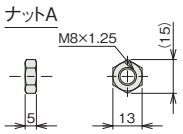
吸引用継手オプション





ケーブル取出し方向オプション





■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	108	133
D	65	71

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	0.91	1.08

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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
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。

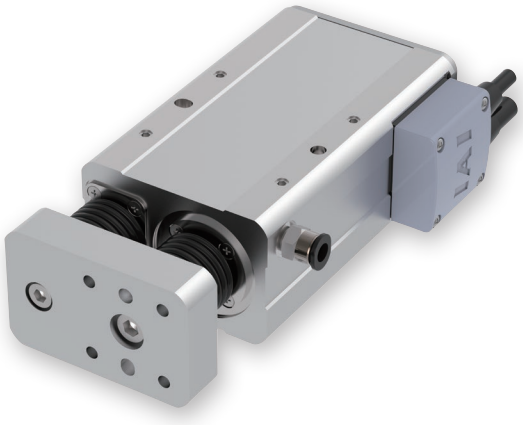
RCS2W-GS5NB

防塵・防滴 | 細小型 | シングルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2W - GS5NB - I - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからない様にガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合の値は、「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。また回転方向に力がかかる場合はシングルガイドタイプは使用出来ません。ダブルガイドタイプをご使用ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-728	–
吸引用継手L字仕様(注1)	**VL**	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	380	250	125
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	250	125
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	89	178	356
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	75	75	75
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度		–
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1600pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

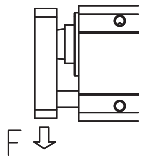
■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

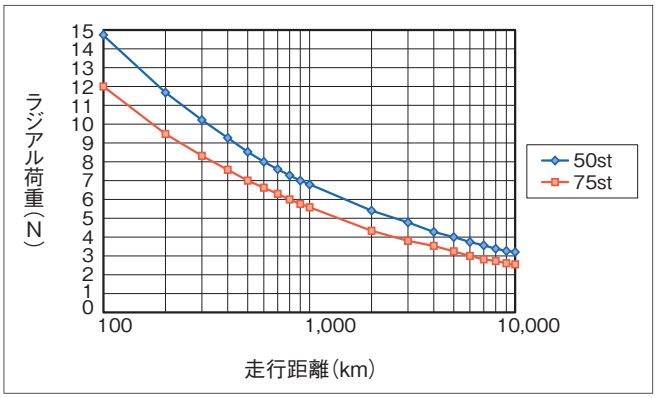
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■走行寿命、先端たわみ量

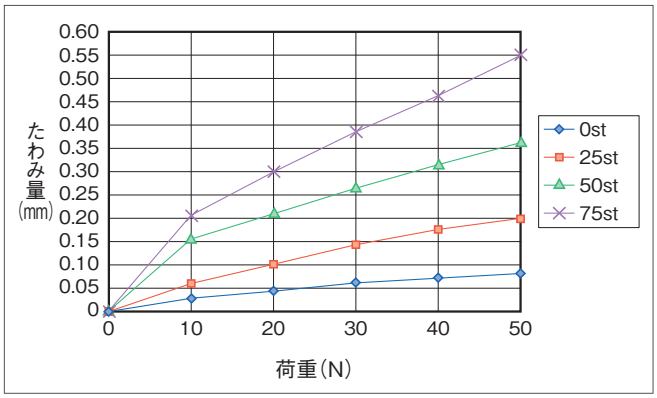


※ シングルガイド仕様は上下方向の荷重以外は受けられません。

■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量

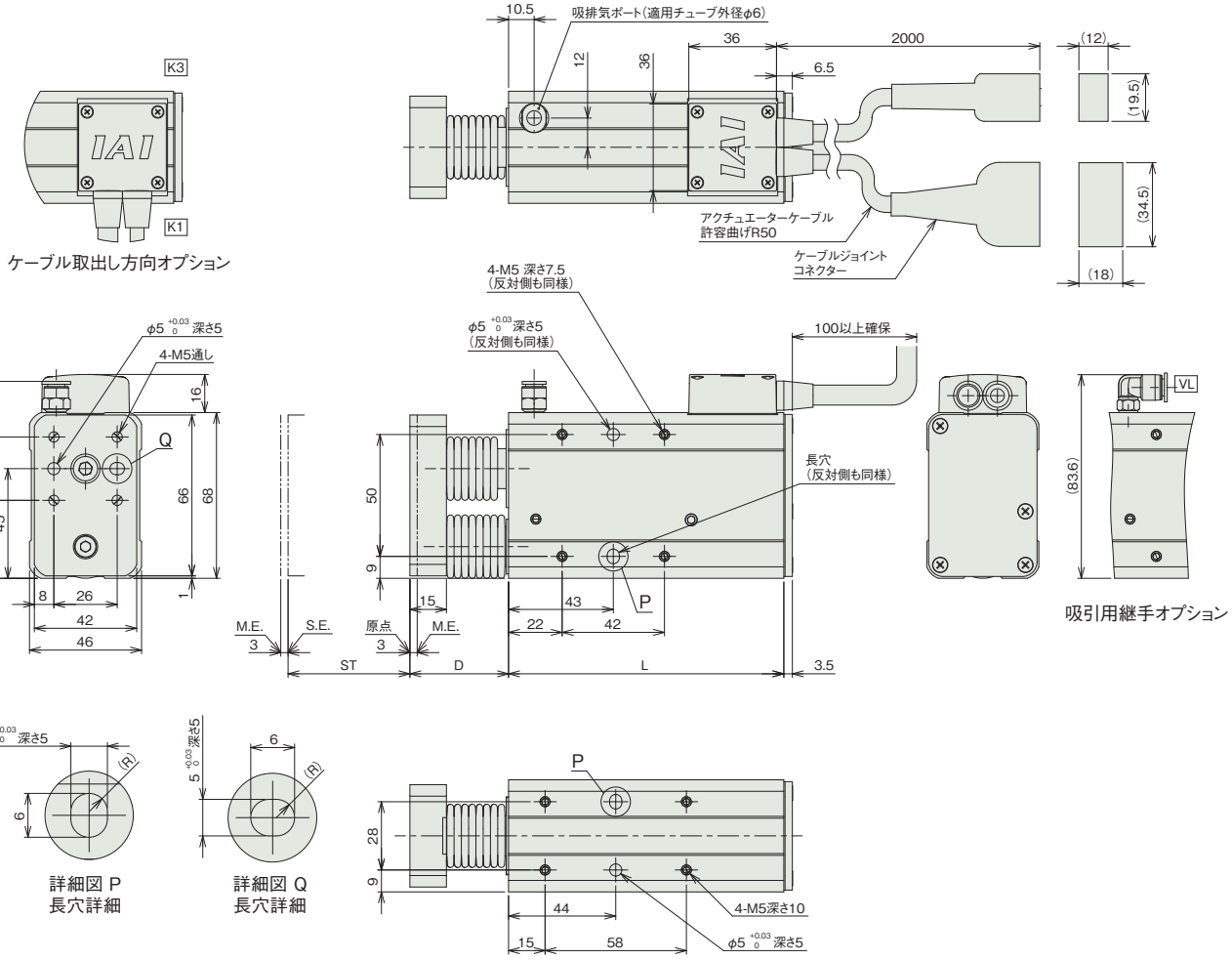


寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	1.38	1.48

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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
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。

RCS2W-GD5NB

防塵・防滴 | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 50mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2W - GD5NB - I - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(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) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-722	–
コネクターケーブル左側取出	**K1**	7-728	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-728	–
吸引用継手L字仕様(注1)	**VL**	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

■ケーブル長価格表（標準価格）

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

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード(mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	380	250	125
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度(G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	330	250	125
		定格加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度(G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力(N)	89	178	356
ストローク		最小ストローク(mm)	50	50	50
		最大ストローク(mm)	75	75	75
		ストロークピッチ(mm)	25	25	25

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUS440C
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム(CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
ロッド不回転精度		–
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1600pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

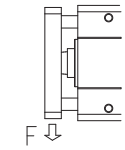
リード＼ストローク	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

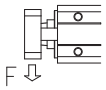
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

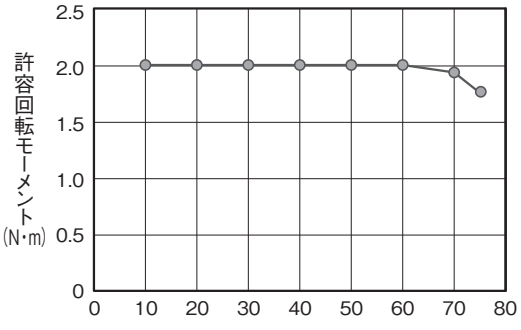
〈縦〉



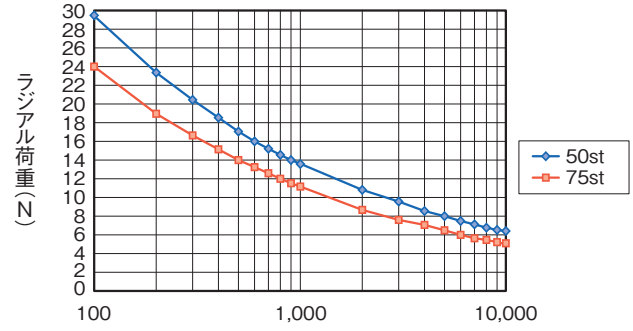
〈横〉



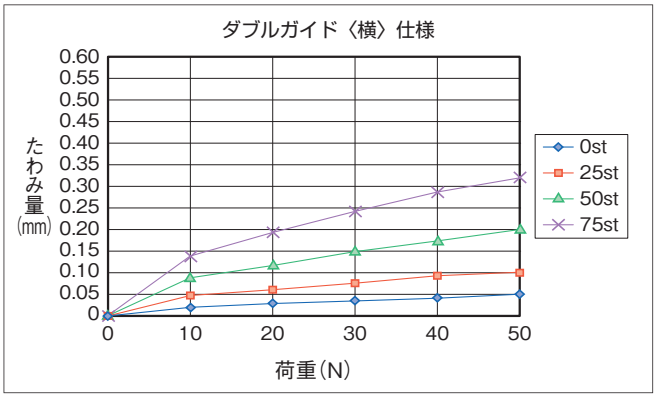
■ロッド先端静的許容トルク



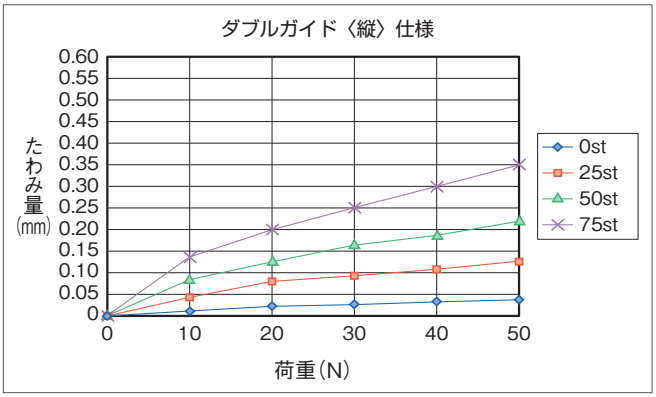
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量



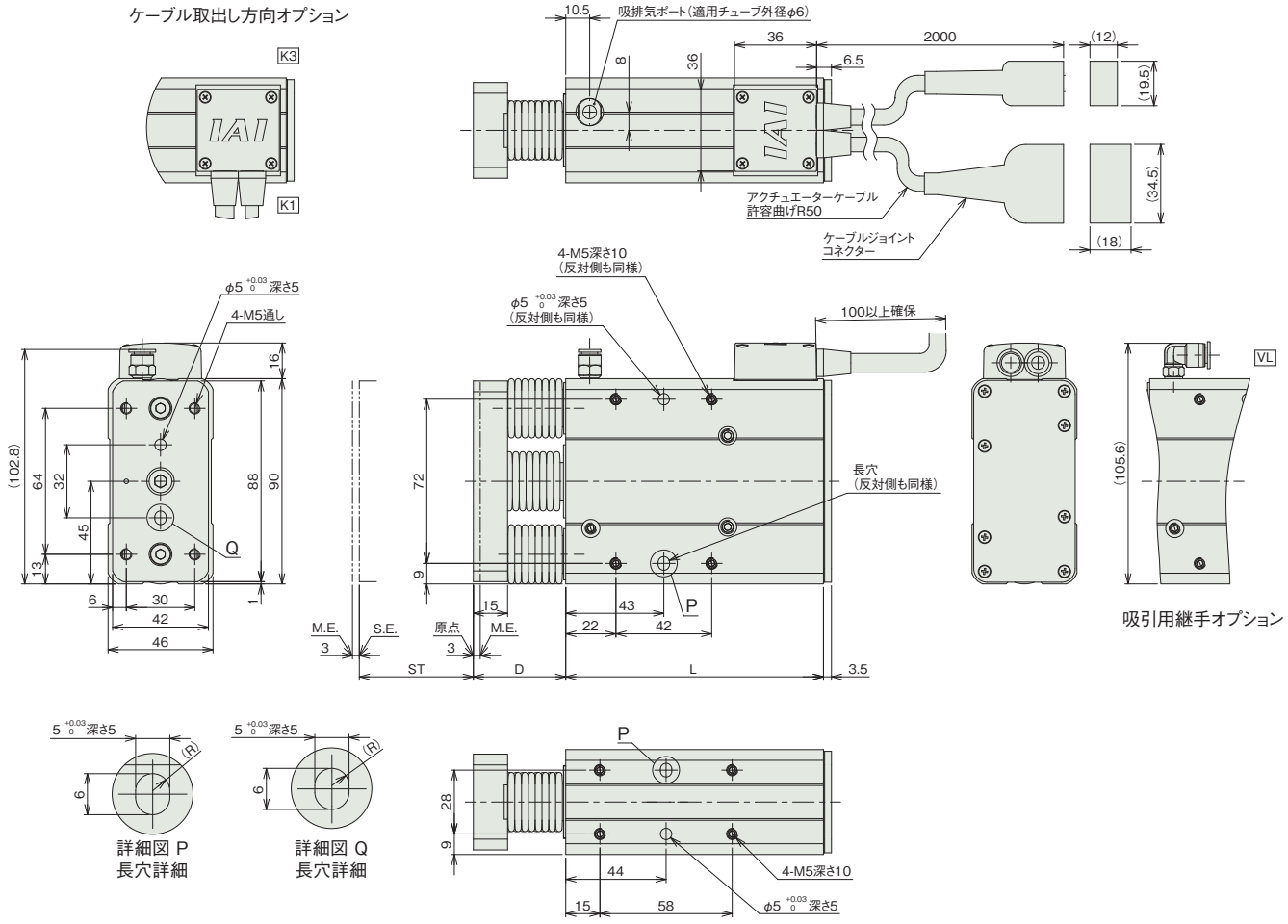
寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

ケーブル取出し方向オプション



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	1.80	2.06

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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
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。

RCS2W-SD5NB

防塵・防滴 | 細小型 | ダブルガイド付 | モーターストレート | 本体幅 90mm | 200V ACサーボモーター | 60W

■型式項目

RCS2W - SD5NB - I - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	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	60 サーボモーター 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON 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
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかからないようにガイドを併設した場合の値です。ガイドを併設しない場合の値は、「ロッド先端静的許容トルク」「先端許容荷重と走行寿命の関係」「ラジアル荷重と先端たわみ量」をご参照ください。
(2) 可搬質量は加速度が水平 0.3G（リード 2.5 は 0.2G）、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
(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) 垂直可搬質量は本体を固定しサイドブラケットを動作させた時の数値です。垂直動作の場合はサイドブラケットを固定して本体を動作させることは出来ませんのでご注意ください。
(5) 垂直使用の時は電源を切るとロッドが降下しますので干渉にご注意ください。
(6) 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。

■ストローク別価格表（標準価格）

ストローク (mm)	標準価格
50	–
75	–

■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)	–	–

■オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
CE対応仕様	**CE**	7-722	–
コネクターケーブル右側取出	**K3**	7-728	–
吸引用継手L字仕様 (注1)	**VL**	7-735	–

(注1) 吸排気ポートです。

■メインスペック

項目			内容		
リード		ボールねじリード (mm)	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380	250	125
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	1.5	3	6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330	250	125
		定格加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加減速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力		定格推力 (N)	89	178	356
ストローク		最小ストローク (mm)	50	50	50
		最大ストローク (mm)	75	75	75
		ストロークピッチ (mm)	25	25	25

(注2) 本体固定の場合の数値です。

項目		内容
駆動方式		ボールねじ　φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度		±0.02mm
ロストモーション		0.1mm以下
主要部材質	ロッド	SUJ2
	フレーム	アルミ、白色アルマイト処理
	ゴムカバー	クロロプレンゴム (CR)
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル (PVC)
ロッド不回転精度		–
走行寿命		5000kmもしくは5000万往復
エアパージ		行わないでください
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級		IP52
耐振動・耐衝撃		4.9m/s^2
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
エンコーダー種類		インクリメンタル
エンコーダーパルス数		1600pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

■ストロークと最高速度

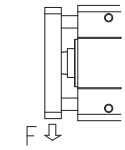
ストローク / リード	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位は mm/s)

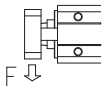
(注) < >内は垂直使用の場合です。

■ロッド先端静的許容トルク、走行寿命、先端たわみ量

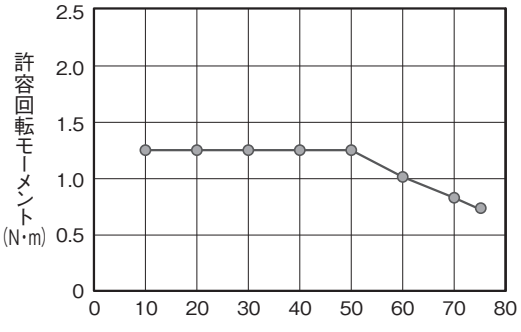
〈縦〉



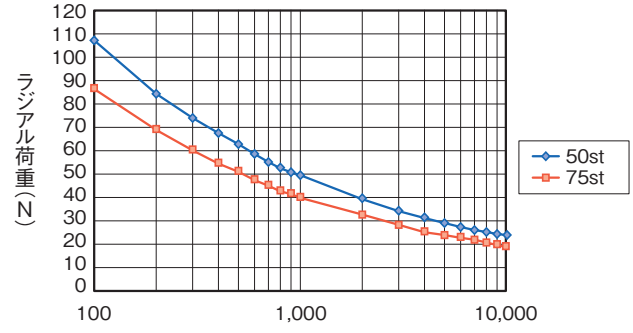
〈横〉



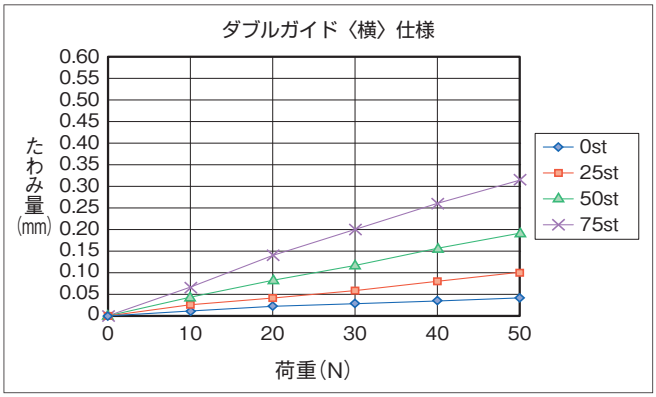
■ロッド先端静的許容トルク



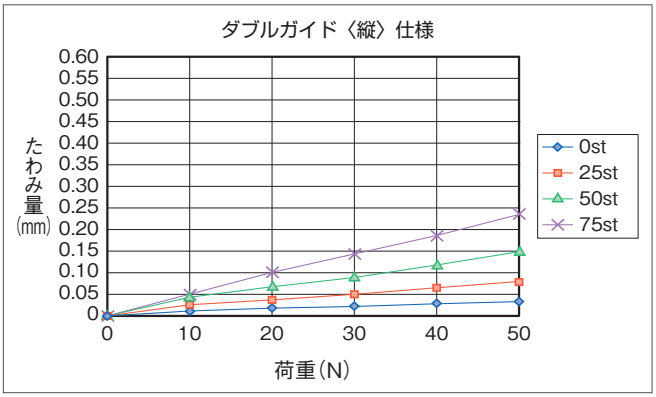
■先端許容荷重と走行寿命の関係



■ラジアル荷重と先端たわみ量



■ラジアル荷重と先端たわみ量

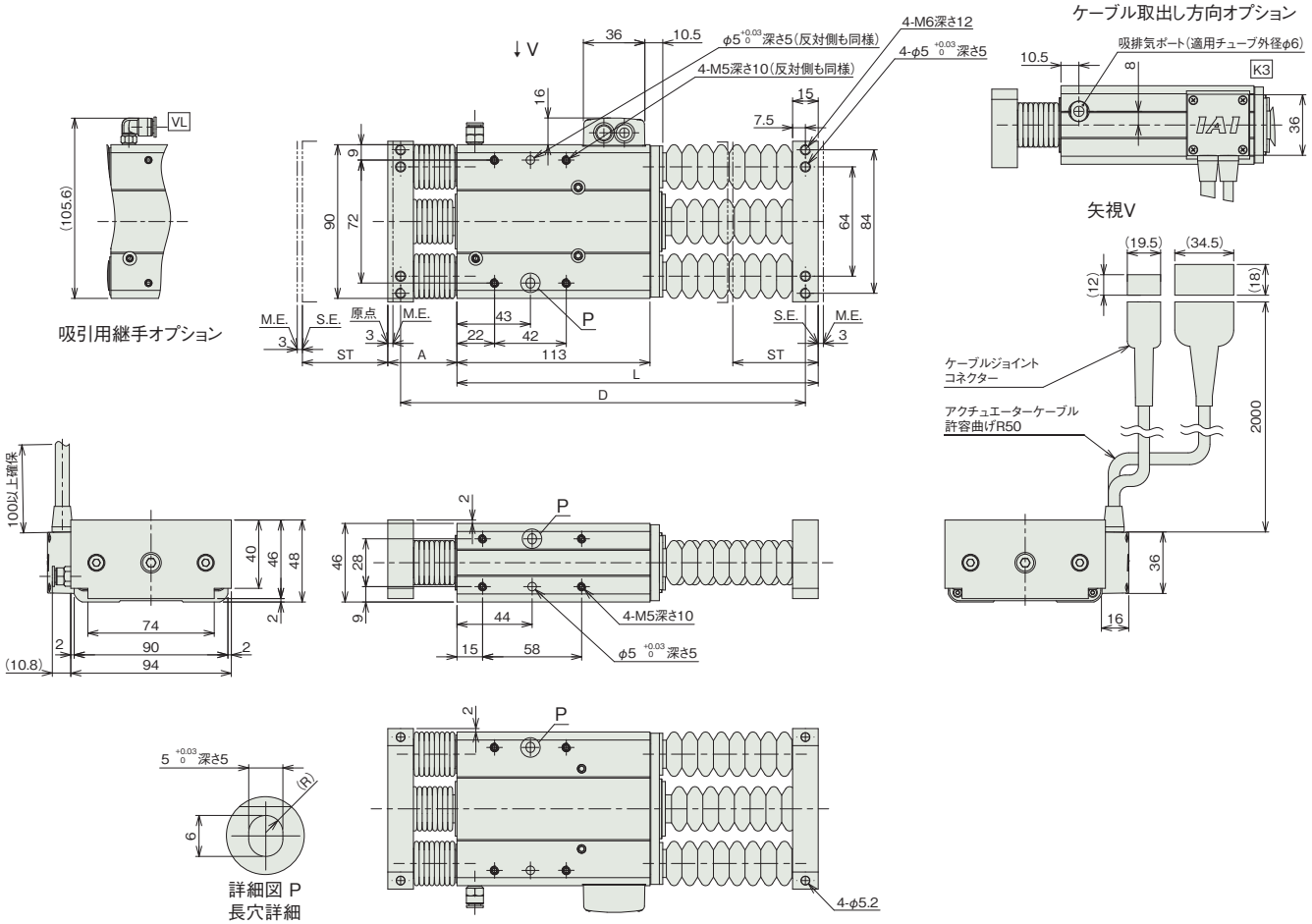


■寸法図

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

(注) 原点復帰を行う場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 吸排気ポートからエアパージは行わないでください。チューブを接続し、水や粉塵などがかからない場所まで伸ばしてください。
(注) アクチュエーターケーブル末端のコネクターは保護構造の対象ではありません。
(注) ねじ込み深さは表記寸法以下にしてください。

ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	211.5	242.5
A	40.5	46.5
D	237	274

■ストローク別質量

ストローク		50	75
質量(kg)	ブレーキ無し	2.17	2.23

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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
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。

防塵防滴仕様

グリッパー　RCP2

パルスモーター				
RCP2W	2 ツ爪スライド	RCP2W-GRSS	7-611	
		RCP2W-GRS	7-615	
		RCP2W-GRM	7-619	
	2 ツ爪レバー	RCP2W-GRLS	7-623	
	3 ツ爪スライド	RCP2W-GR3SS	7-625	
		RCP2W-GR3SM	7-629	

RCP2W-GRSS

防塵 スライド 2ツ爪 本体幅 40 mm 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - GRSS - I - 20P - 30 - 8 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	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	30 減速比 1/30	8 8mm (片側4mm)	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
8	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-730	–
フランジブラケット	FB	7-723	–
シャフトブラケット	SB	7-733	–

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」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。

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

(3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。

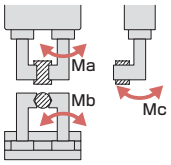
(4) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

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

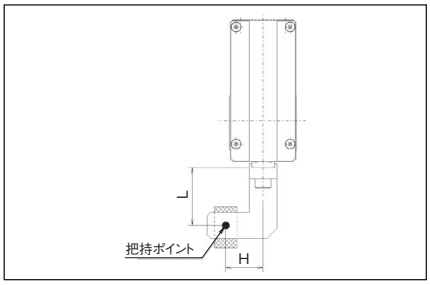
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+はすばギヤ+はすばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.2mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.5N·m
	Mb : 0.5N·m
	Mc : 1.5N·m
動的許容モーメント	–
	–
	–
垂直方向許容荷重	60N
クリーン度	–
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

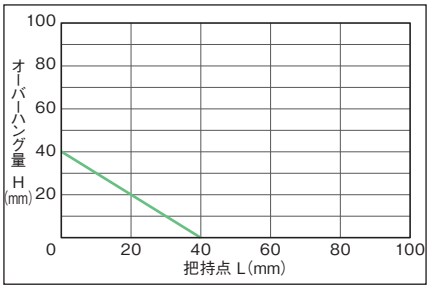
■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

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

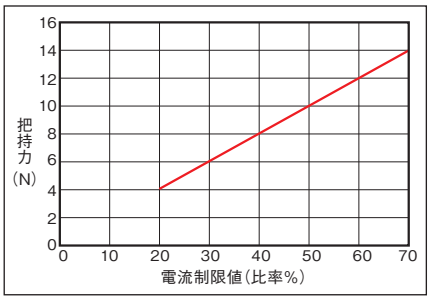




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

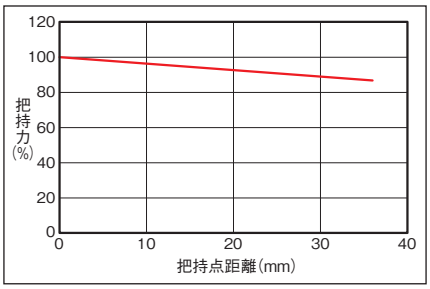
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

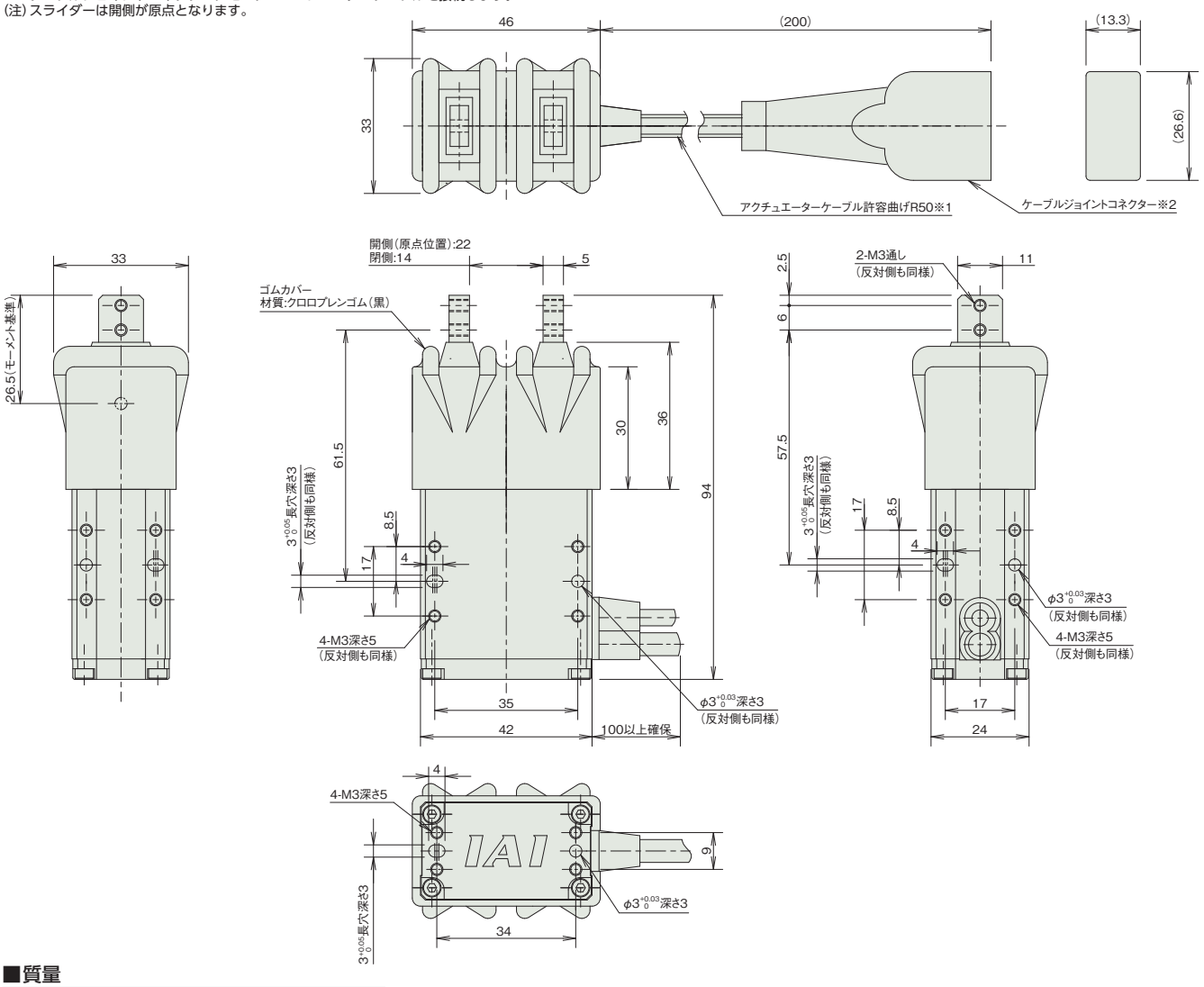


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.2kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP2W-GRS

防塵 スライド 2ツ爪 本体幅 70 mm 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - GRS - I - 20P - 1 - 10 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCP2W	GRS	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	1 減速比 1/1	10 10mm (片側5mm)	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
10	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-723	–
シャフトブラケット	SB	7-733	–

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7-747ページをご参照ください。

選定上の注意

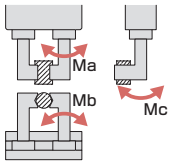
(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3) 選定方法は 7-55 ページをご参照ください。
(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「 I 」になります。

メインスペック

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

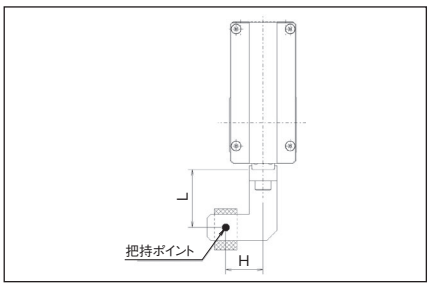
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：6.3N·m Mb：6.3N·m Mc：7.0N·m
動的許容モーメント	– – –
垂直方向許容荷重	253N
クリーン度	–
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

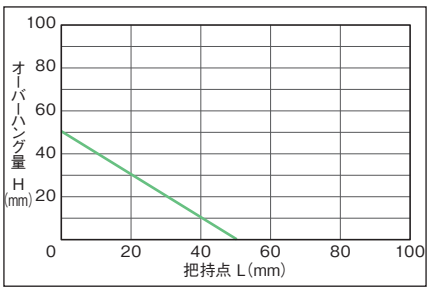
■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

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

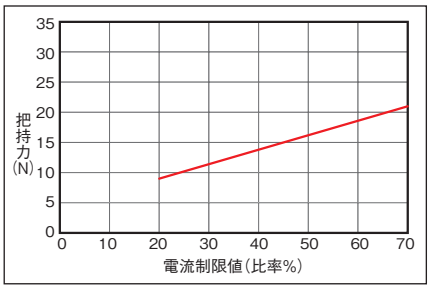




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

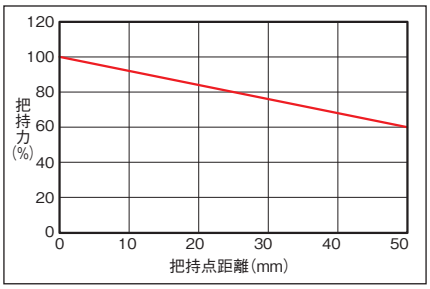
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

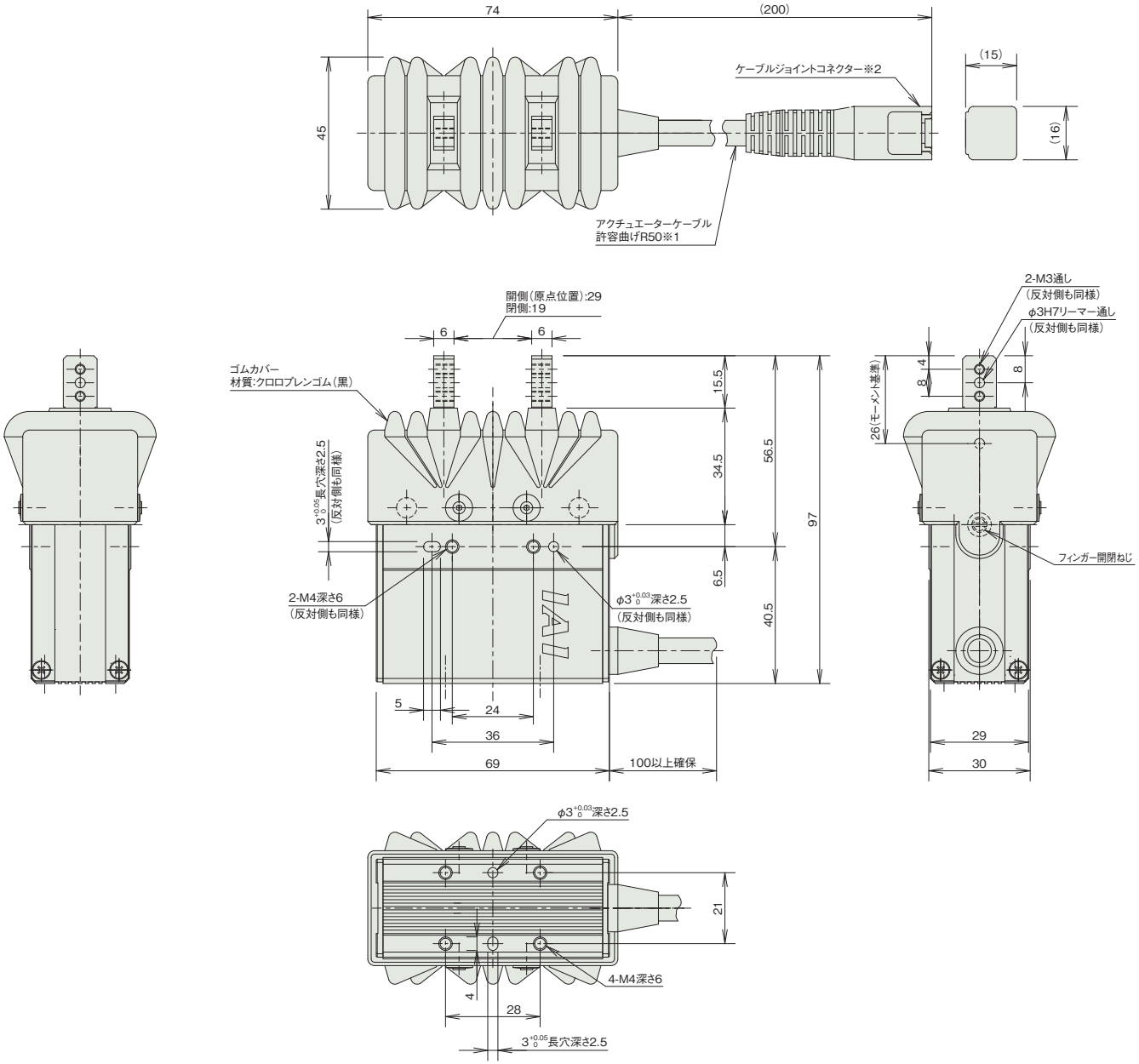


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.42kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
							DV	CC	CIE	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。

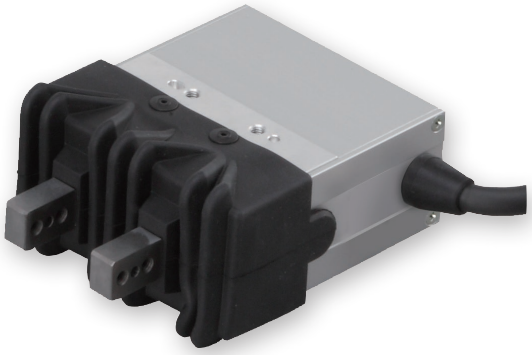
RCP2W-GRM

防塵 スライド 2ツ爪 本体幅 80mm 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - GRM - I - 28P - 1 - 14 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCP2W	GRM	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	1 減速比 1/1	14 14mm (片側7mm)	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
14	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-723	–
シャフトブラケット	SB	7-733	–

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7-747ページをご参照ください。

選定上の注意

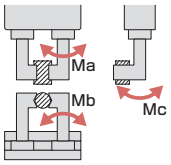
(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3) 選定方法は 7-55 ページをご参照ください。
(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「 I 」になります。

メインスペック

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

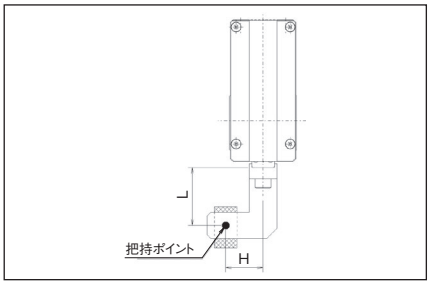
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：6.3N·m Mb：6.3N·m Mc：8.3N·m
動的許容モーメント	– – –
垂直方向許容荷重	253N
クリーン度	–
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

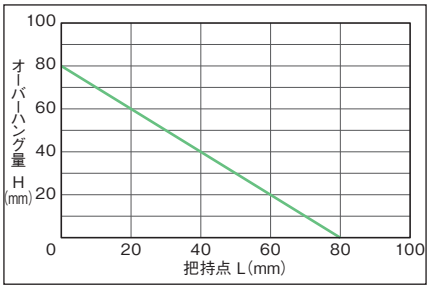
■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

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

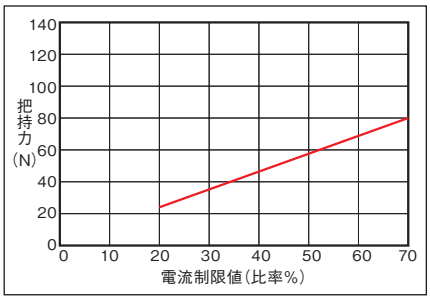




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

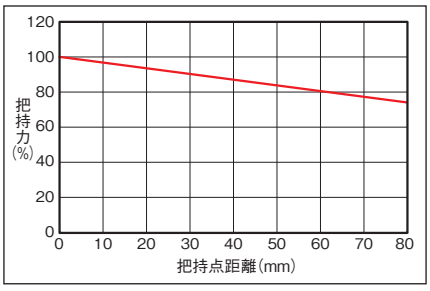
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

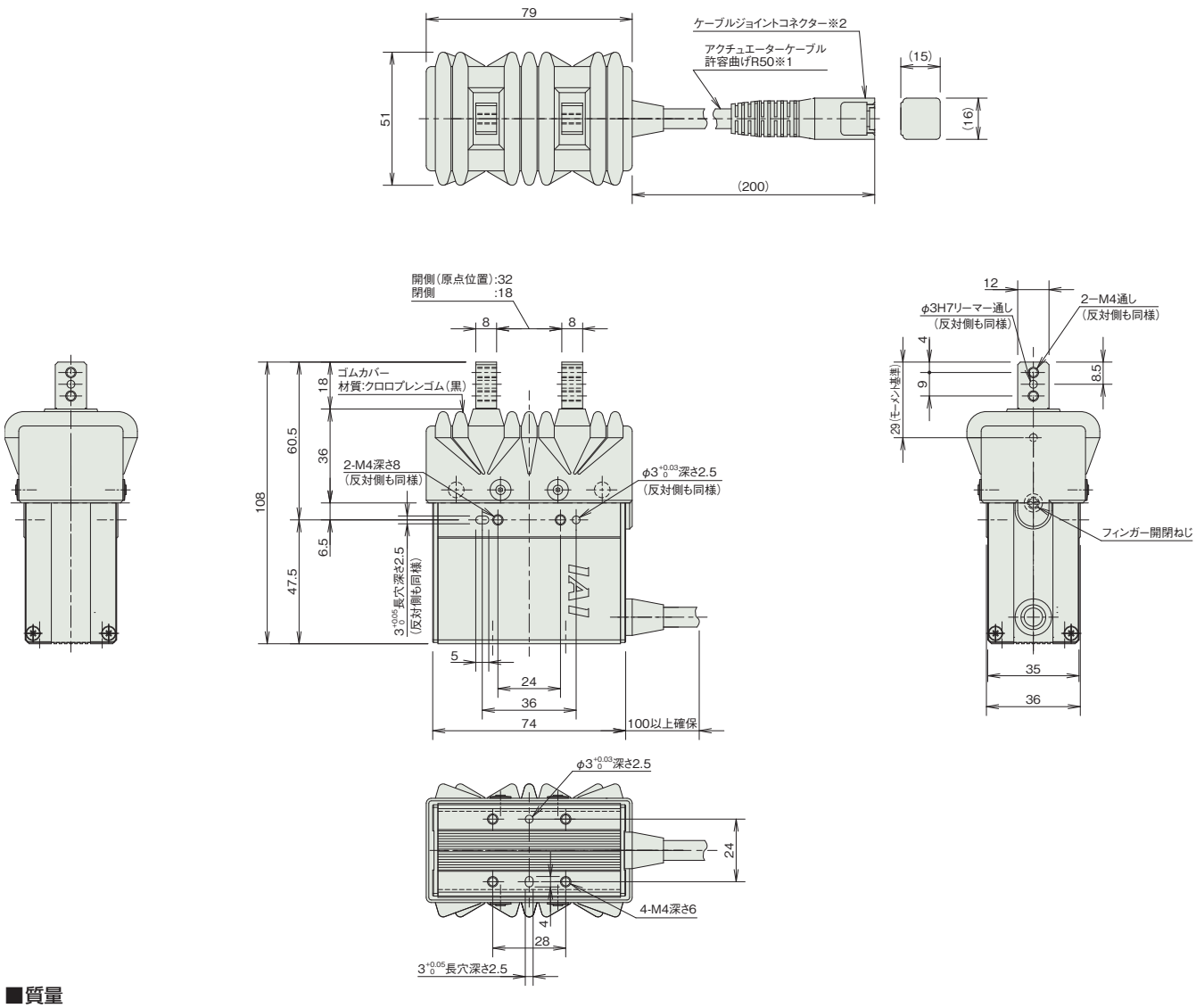


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.62kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

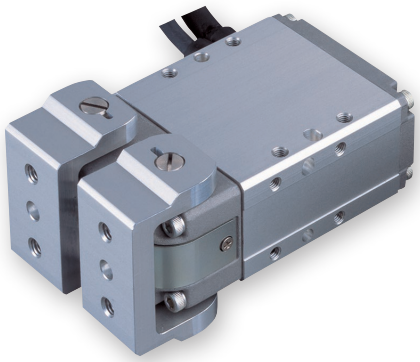
RCP2W-GRLS

防塵 | レバー | 2ツ爪 | 本体幅 40 mm | 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - GRLS - I - 20P - 30 - 180 - - - -

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	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	30 減速比 1/30	180 180度（片側90度）	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

選定上の注意

(1)「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。

(2)「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の、両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。

(3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-57 ページをご参照ください。

(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。

ストローク別価格表（標準価格）

ストローク（度）	標準価格
180	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	7-730	–
フランジブラケット	FB	7-723	–
シャフトブラケット	SB	7-733	–

ケーブル長価格表（標準価格）

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

(注) P3はロボットケーブルです。

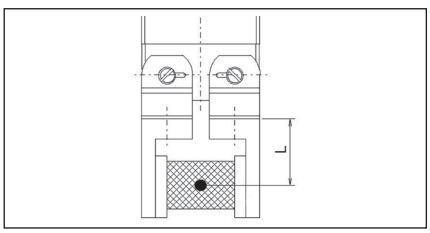
メインスペック

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

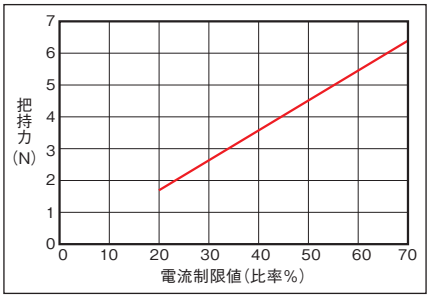
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+はすばギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側1度以下（ただしスプリングにより常時開側に加圧）
ロストモーション	片側0.1度以下
垂直方向許容荷重	15N
クリーン度	–
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は40mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図



(注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力(GRLS) = F × 15.5 / (L+15.5)

(注) 把持力は両フィンガーの合計値です。

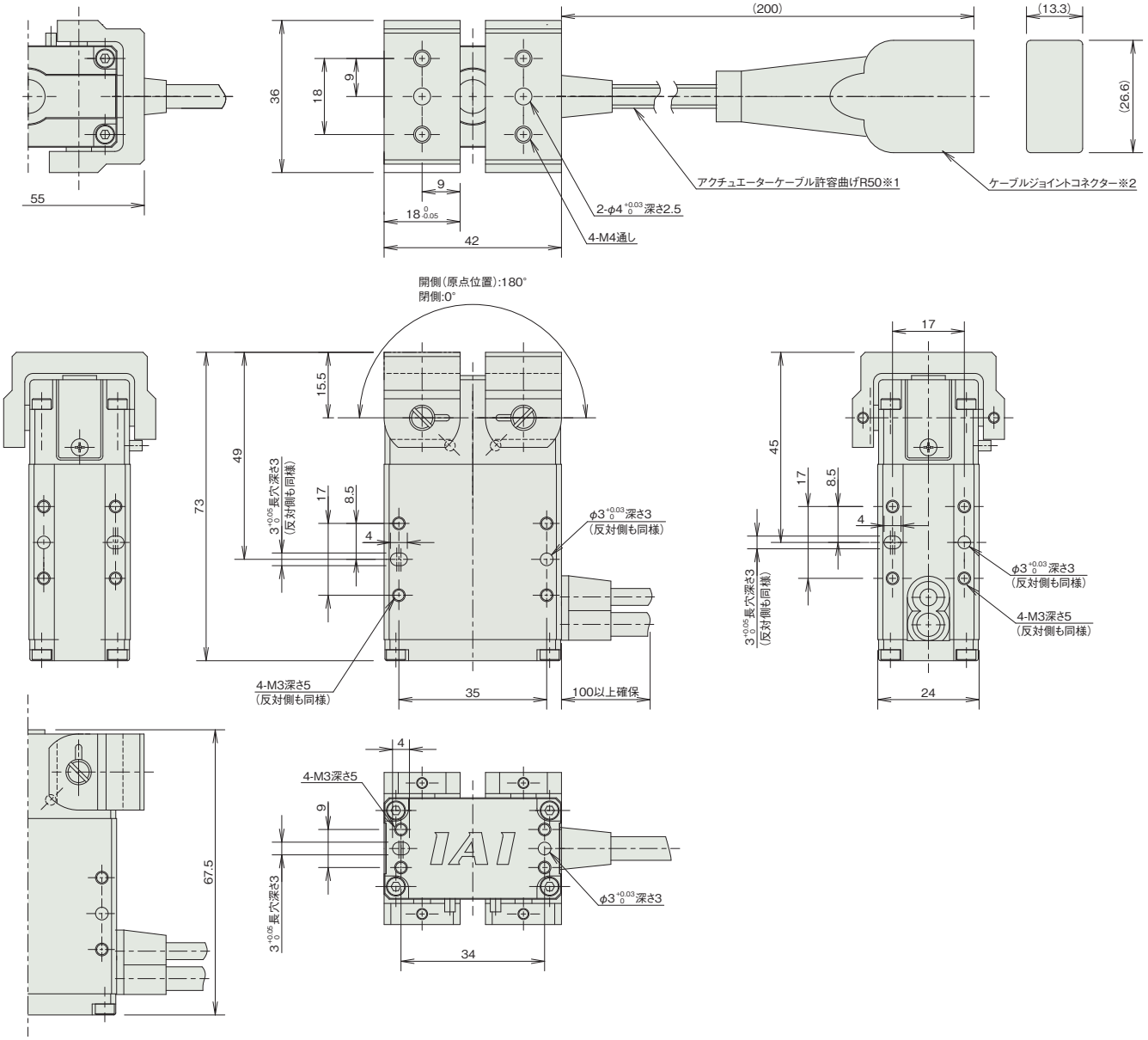
(注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。

(注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.2kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP2W-GR3SS

防塵 スライド 3ツ爪 本体幅 60mm 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - GR3SS - I - 28P - 30 - 10 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	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	30 減速比 1/30	10 10mm (片側5mm)	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



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
10	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-723	–
シャフトブラケット	SB	7-733	–

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7-747ページをご参照ください。

選定上の注意

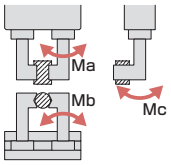
(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。
(3) 選定方法は 7-55 ページをご参照ください。
(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目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
減速比		1/30
リード	ボールねじリード(mm)	2.5相当
把持動作	最大把持力(N) (両側)	22
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	40
	最低速度(mm/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	5
	最大ストローク(mm) (片側)	5

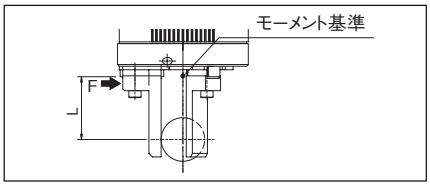
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：3.8N·m
	Mb：3.8N·m
	Mc：3.0N·m
動的許容モーメント	–
	–
	–
垂直方向許容荷重	169N
クリーン度	–
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

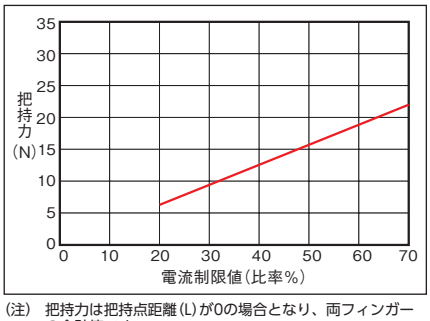
把持点距離(L)は50mm以下でご使用ください。



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

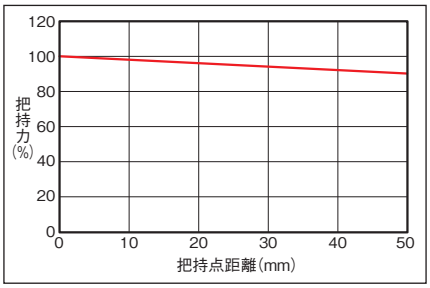
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

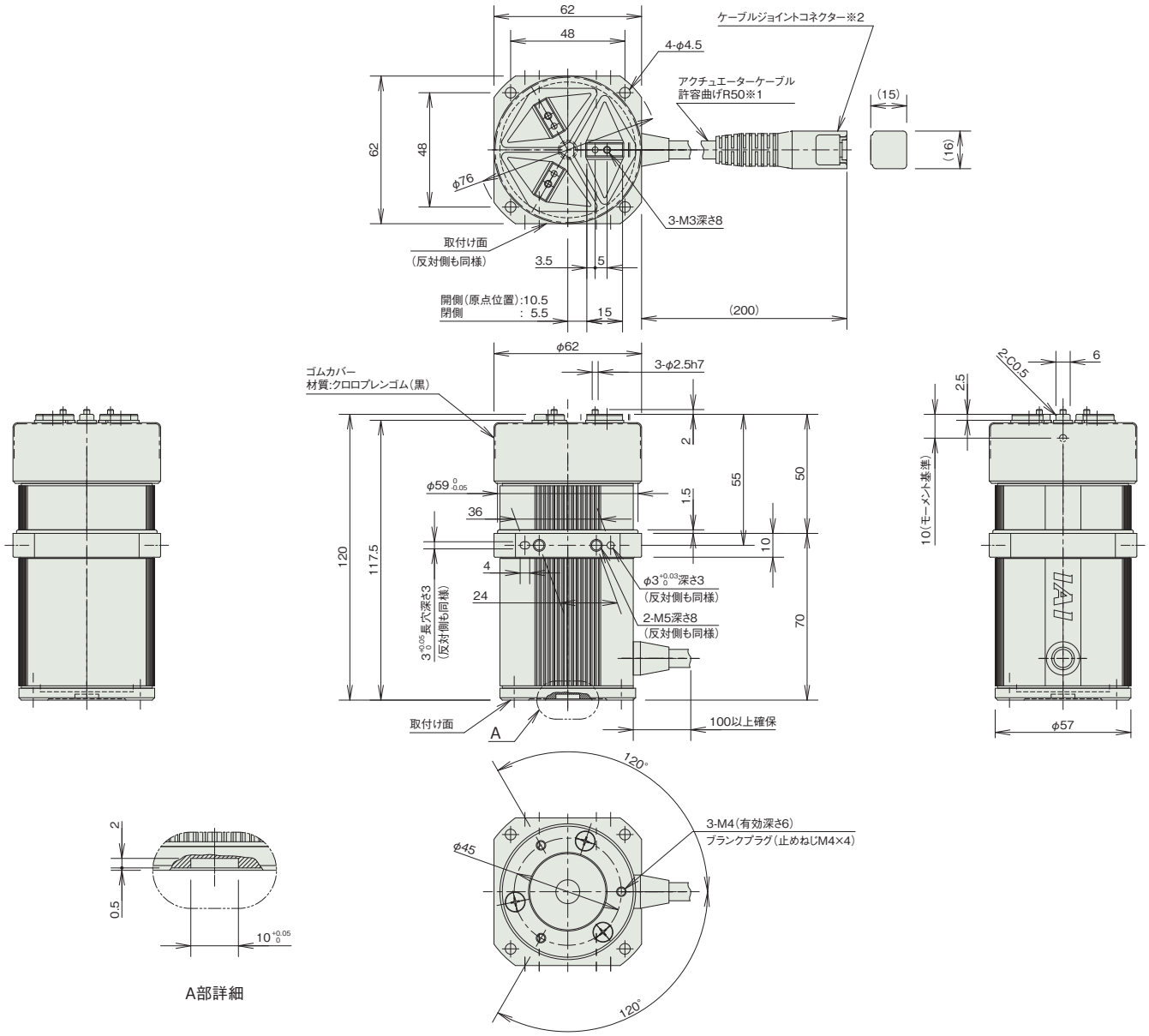


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	0.7kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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。

RCP4W
ISWA/ISPWA
RCP6W/RCP6SW
RCP5W
RCA2W
RCS2W
RCP2W
DDW
IXP
IXA

RCP2W-GR3SM

防塵 スライド 3ツ爪 本体幅 80 mm 24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - GR3SM - I - 42P - 30 - 14 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	開閉ストローク	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	30 減速比 1/30	14 14mm (片側7mm)	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
14	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	7-723	–
シャフトブラケット	SB	7-733	–

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7-747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」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。

(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
※把持ポイント距離 0 は寸法図のモーメント基準の位置となります。

(3) 選定方法は 7-55 ページをご参照ください。

(4) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 7-55 ページをご参照ください。

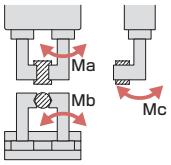
(5) 簡易アブソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。

メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
リード	ボールねじリード(mm)	3相当
把持動作	最大把持力(N) (両側)	102
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	50
	最低速度(mm/s) (片側)	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	7
	最大ストローク(mm) (片側)	7

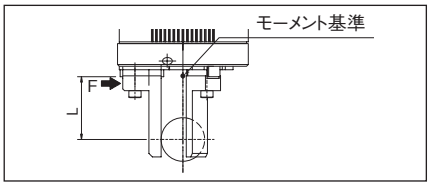
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	–
バックラッシ	片側0.3mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：6.3N·m Mb：6.3N·m Mc：5.7N·m
動的許容モーメント	– – –
垂直方向許容荷重	253N
クリーン度	–
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP50
耐振動・耐衝撃	4.9m/s^2
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

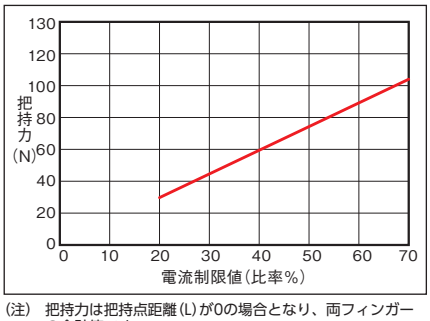
把持点距離(L)は80mm以下でご使用ください。



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

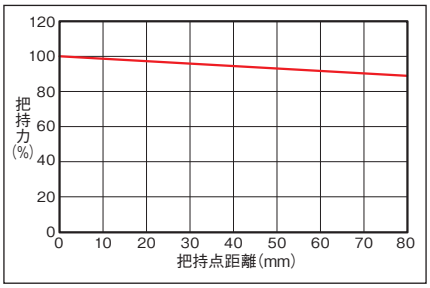
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



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

■把持点距離と把持力の目安

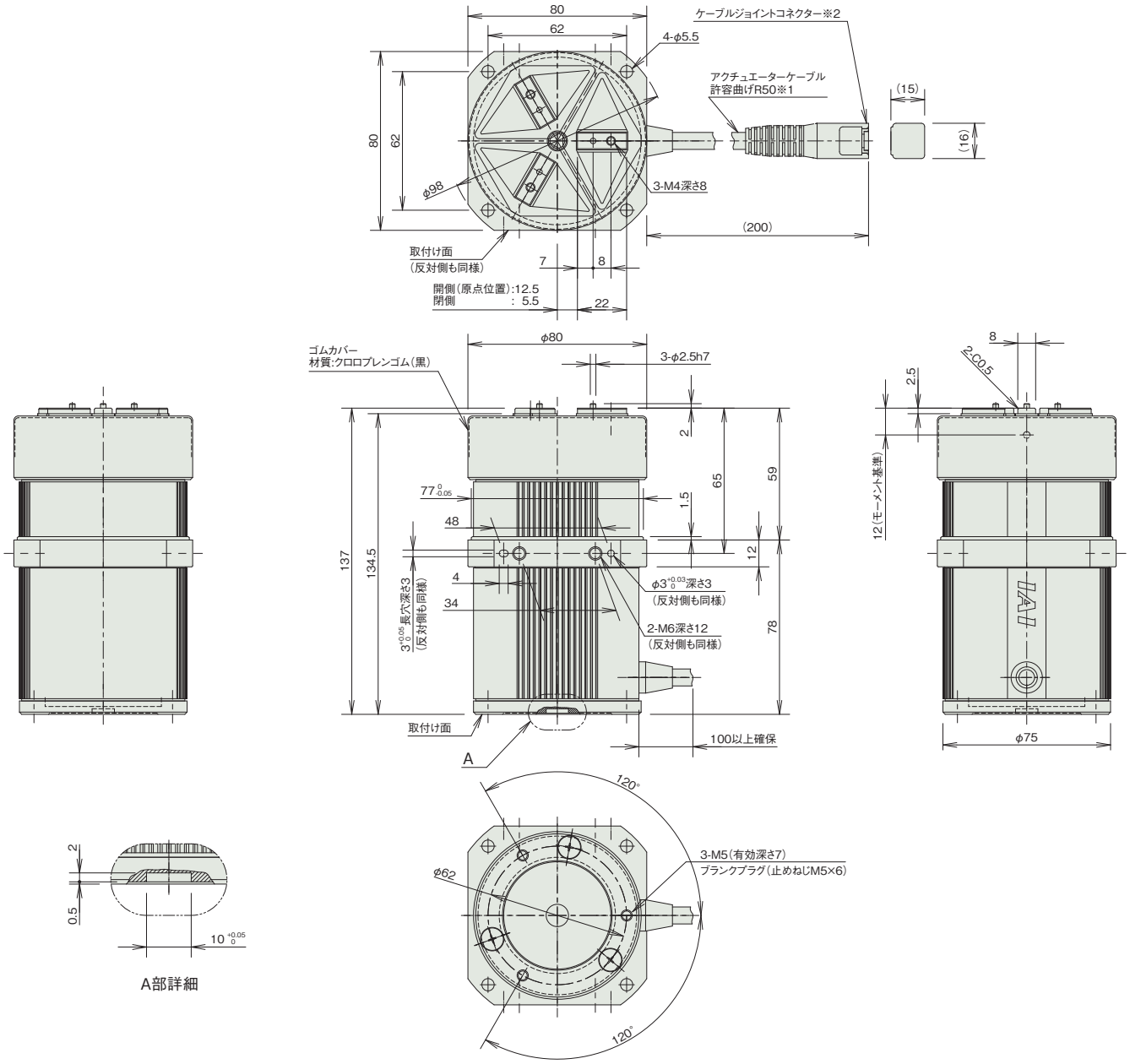


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

寸法図

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

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



■質量

項目	内容
質量	1.3kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				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。

防塵防滴仕様

ロータリー　RCP2 / DDW

パルスモーター				
RCP2W	ロータリー	RCP2W-RTBS/RTBSL	7-635	
		RCP2W-RTB/RTBL	7-639	
		RCP2W-RTBB/RTBBL	7-643	
		RCP2W-RTCS/RTCSL	7-647	
		RCP2W-RTC/RTCL	7-651	
		RCP2W-RTCB/RTCBL	7-655	
ダイレクトドライブモーター				
DDW	ロータリー	DDW-LH18C□A	7-659	

RCP2W-RTBS
RCP2W-RTBSL

防塵・防滴　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W – [ ] – I – 20P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTBS 330度回転仕様 RTBSL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	330 330度回転 (RTBS専用) 360 360度多回転 (RTBSL専用)	P3 PCON 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

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。

(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	**NM**	7-730	–
シャフトアダプター	**SA**	7-732	–
テーブルアダプター	**TA**	7-734	–

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7-747ページをご参照ください。

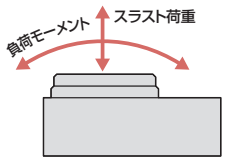
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/30	1/45
最大トルク(N·m)		0.24	0.36
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	400	266
	定格加減速度(G)	0.2	0.2
	最高加減速度(G)	0.2	0.2
エアパージ	流量(Nl/min)	15	
ブレーキ	ブレーキ仕様	–	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	–	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

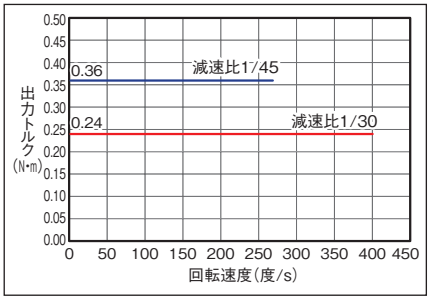
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度以内
	360度多回転仕様	±0.05度以内
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		30N
許容負荷モーメント		3.6N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg·m²
	減速比 1/45	0.0035kg·m²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP54
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

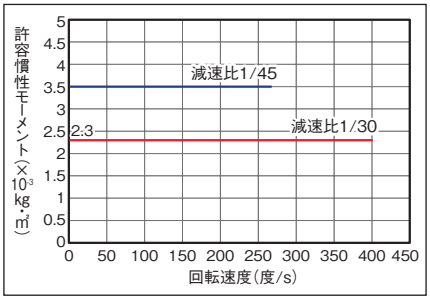


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

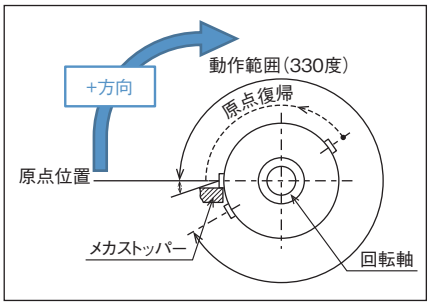


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



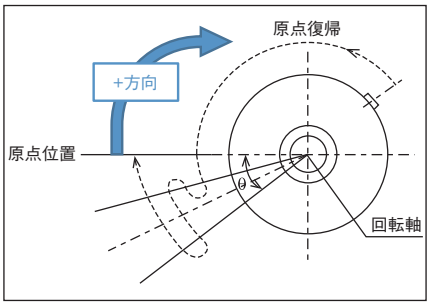
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

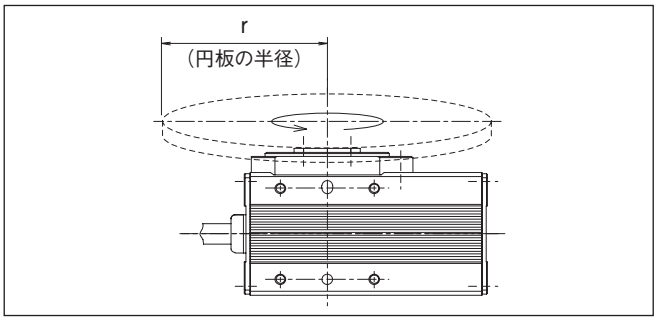
■360度多回転仕様

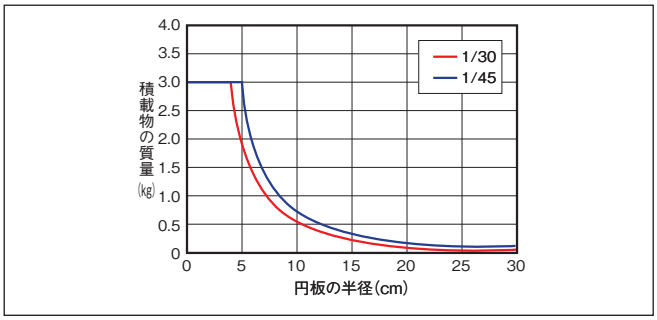


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

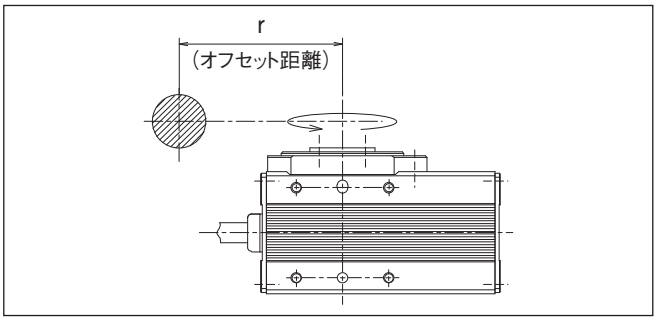
積載物形状と質量の目安

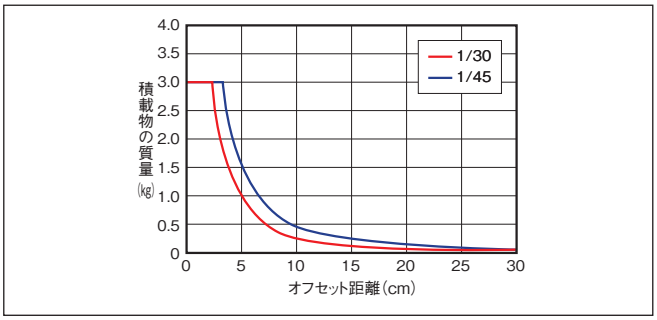
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

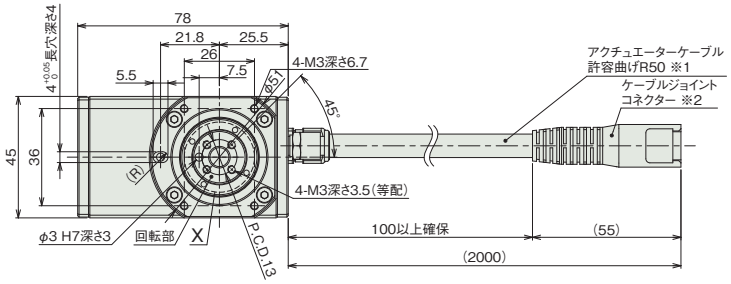


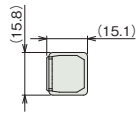


寸法図

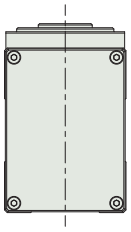
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

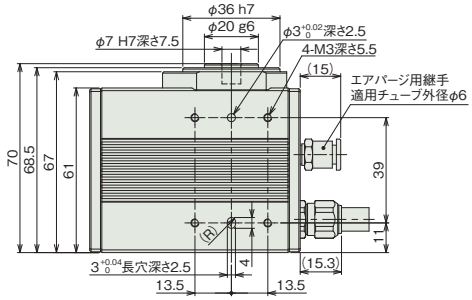
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。

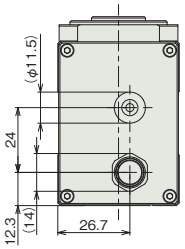


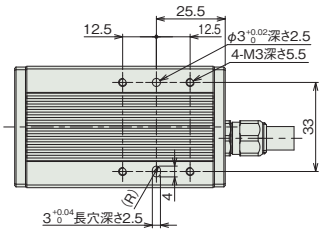


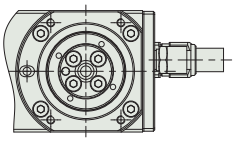
モーター・エンコーダーケーブル接続部

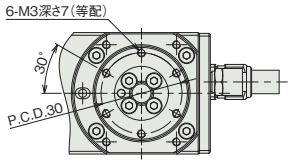


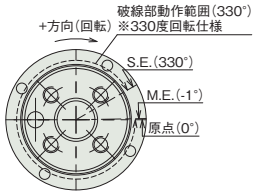




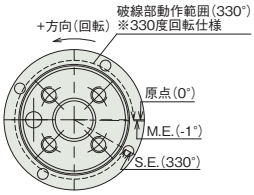




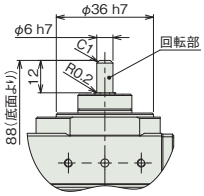




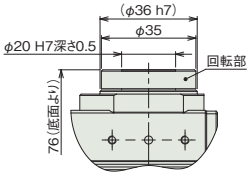
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目	内容
質量	0.6kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2W-RTB
RCP2W-RTBL

防塵・防滴　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - [ ] - I - 28P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTB 330度回転仕様 RTBL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTB専用) 360 360度多回転 (RTBL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。
(4) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
(5) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-722	–
逆回転仕様	**NM**	7-730	–
シャフトアダプター	**SA**	7-732	–
テーブルアダプター	**TA**	7-734	–

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7-747ページをご参照ください。

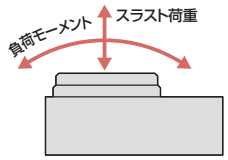
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/20	1/30
最大トルク(N·m)		1.1	1.7
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	600	400
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
エアパージ	流量(Nl/min)	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	0.4	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

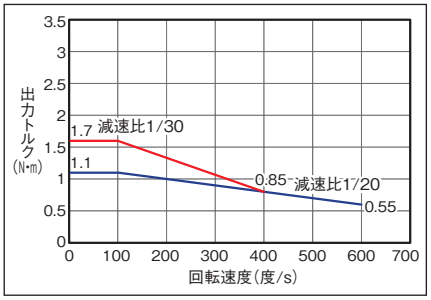
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		50N
許容負荷モーメント		3.9N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg·m²
	減速比 1/30	0.015kg·m²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP54
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

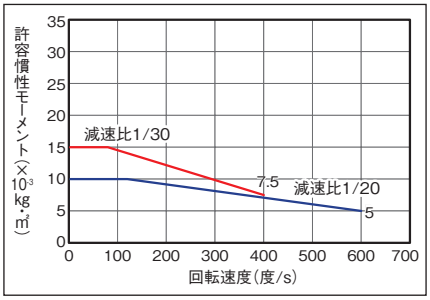


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

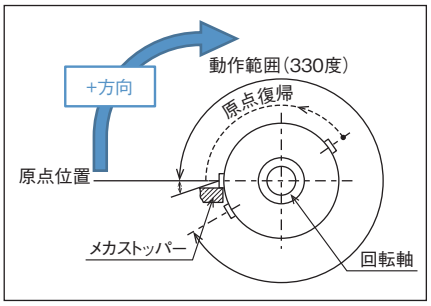


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



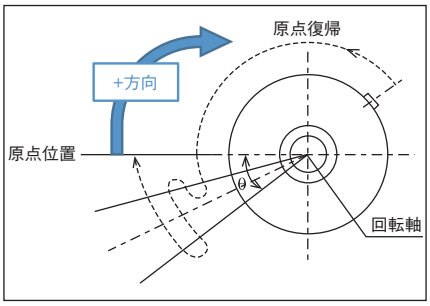
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

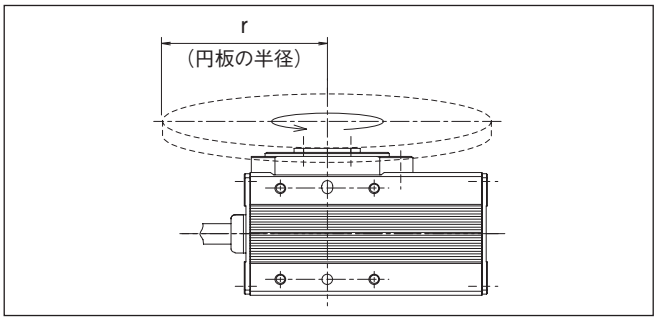
■360度多回転仕様

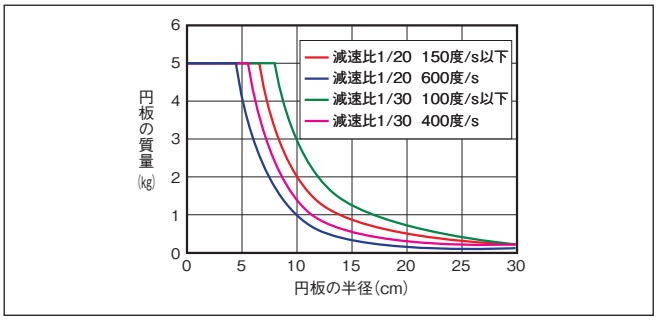


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

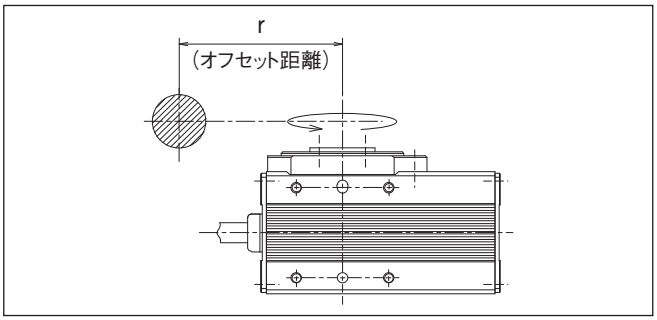
積載物形状と質量の目安

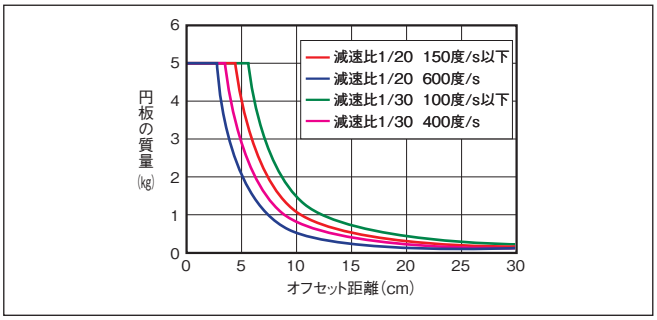
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

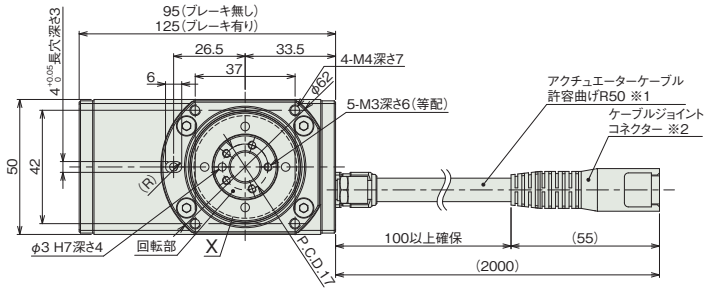


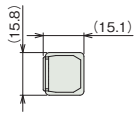


寸法図

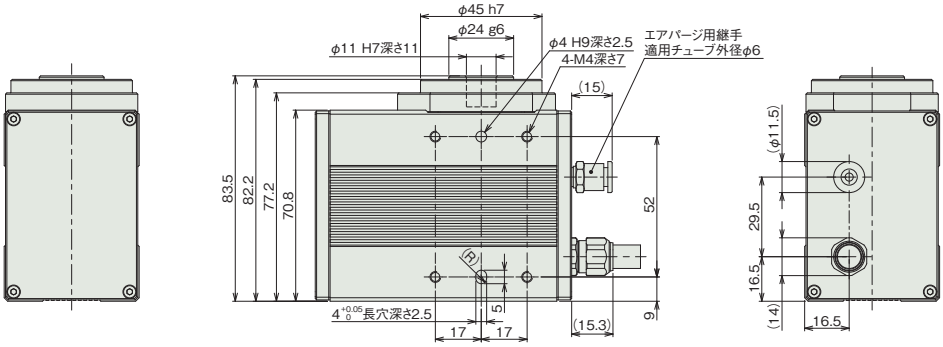
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

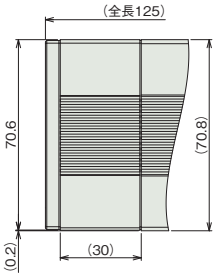
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



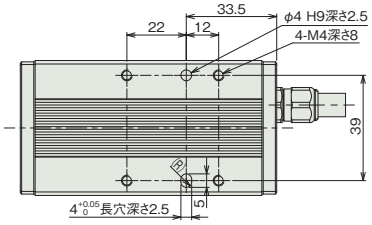


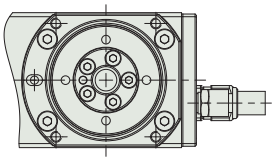
モーター・エンコーダーケーブル接続部

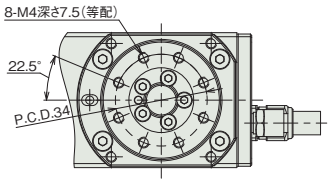


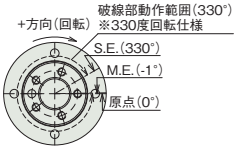


ブレーキ仕様

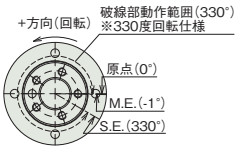




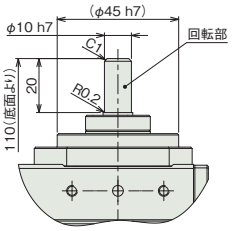




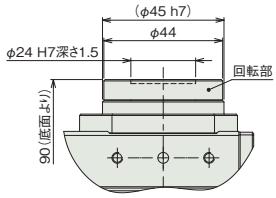
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	0.96kg
	ブレーキ有り	1.3kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2W-RTBB
RCP2W-RTBBL

防塵・防滴　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W - [ ] - I - 35P - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTBB 330度回転仕様 RTBBL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTBB専用) 360 360度多回転 (RTBBL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(3) 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。
(4) ブレーキは保持用です。制動 / 非常停止目的で使用しないでください。
(5) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-722	–
逆回転仕様	**NM**	7-730	–
シャフトアダプター	**SA**	7-732	–
テーブルアダプター	**TA**	7-734	–

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7-747ページをご参照ください。

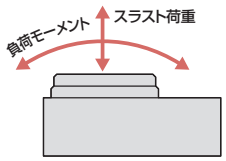
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/20	1/30
最大トルク(N·m)		3.0	4.6
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	600	400
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
エアパージ	流量(NL/min)	40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	2.9	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

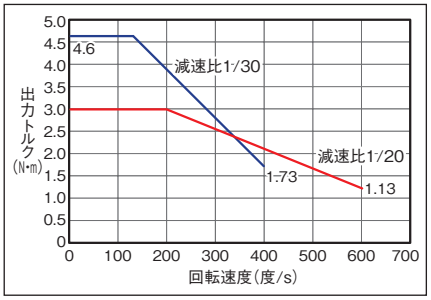
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		200N
許容負荷モーメント		17.7N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg·m²
	減速比 1/30	0.03kg·m²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP54
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

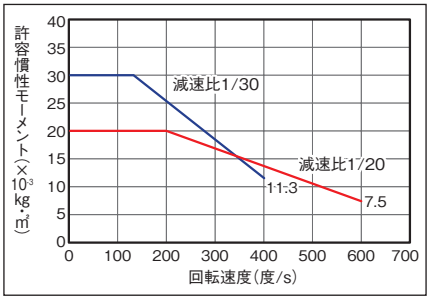


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

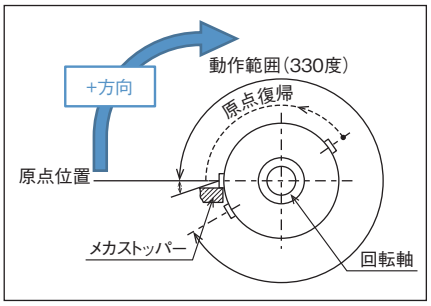


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



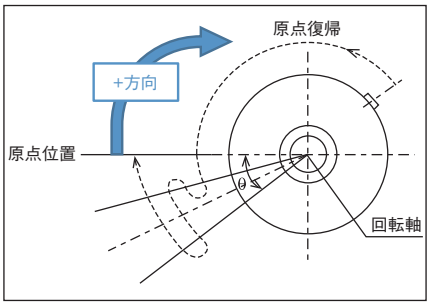
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

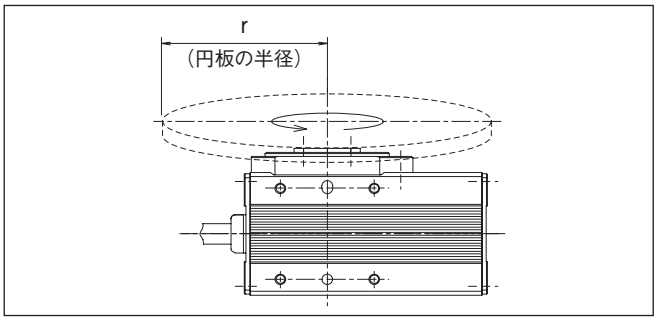
■360度多回転仕様

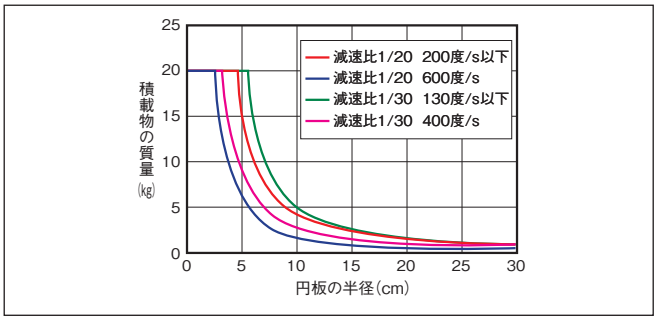


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

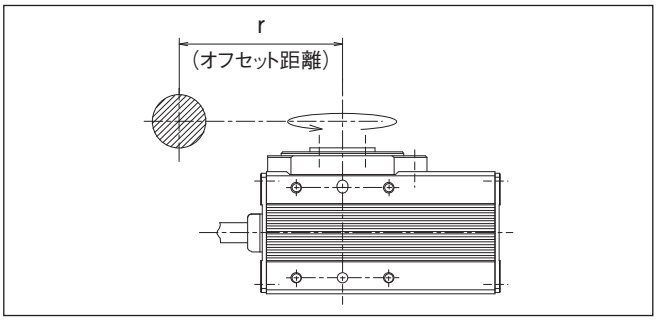
積載物形状と質量の目安

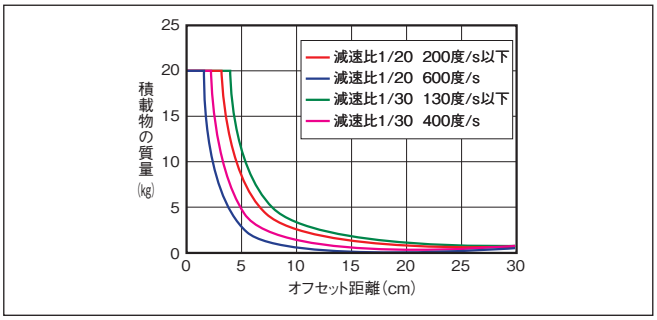
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

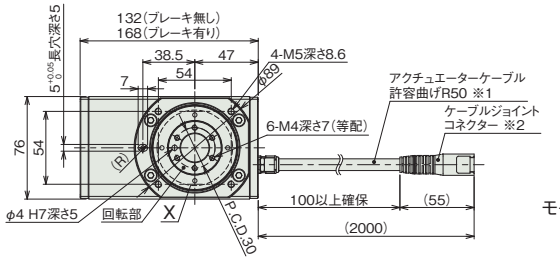


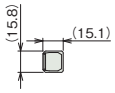


寸法図

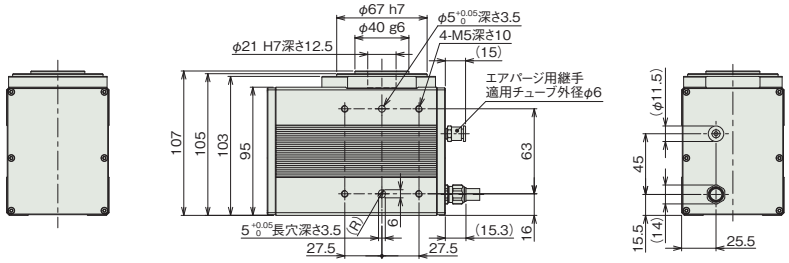
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

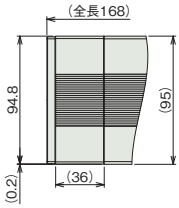
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



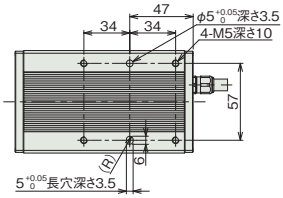


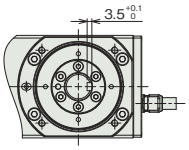
モーター・エンコーダーケーブル接続部

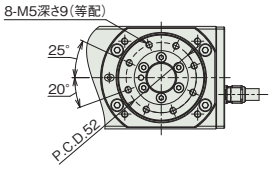


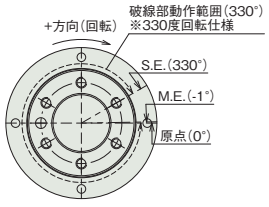


ブレーキ仕様

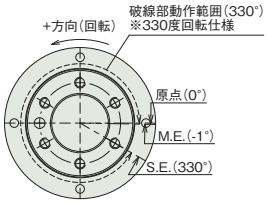




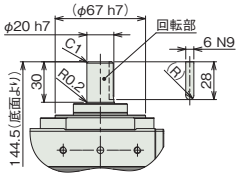




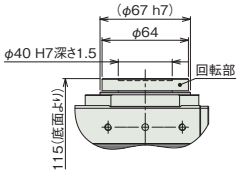
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	2.5kg
	ブレーキ有り	3.2kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2W-RTCS
RCP2W-RTCSL

防塵・防滴　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W – [ ] – I – 20P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTCS 330度回転仕様 RTCSL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	20P パルスモーター 20□サイズ	30 減速比 1/30 45 減速比 1/45	330 330度回転 (RTCS専用) 360 360度多回転 (RTCSL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。

(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。

(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
逆回転仕様	**NM**	7-730	–
シャフトアダプター	**SA**	7-732	–
テーブルアダプター	**TA**	7-734	–

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)	–	–

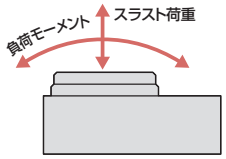
(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

項目		内容	
減速比		1/30	1/45
最大トルク(N·m)		0.24	0.36
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	400	266
	定格加減速度(G)	0.2	0.2
	最高加減速度(G)	0.2	0.2
エアパージ	流量(Nl/min)	15	
ブレーキ	ブレーキ仕様	–	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	–	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

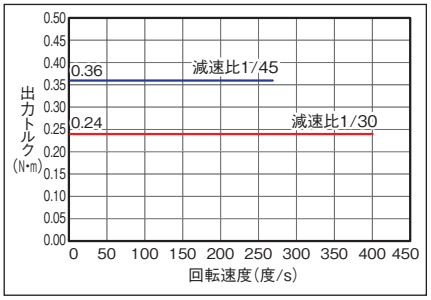
■ロータリータイプモーメント方向



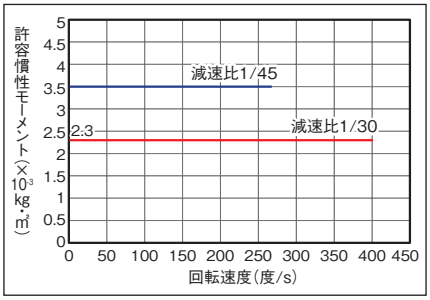
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.05度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		30N
許容負荷モーメント		3.6N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/30	0.0023kg·m²
	減速比 1/45	0.0035kg·m²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP54
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

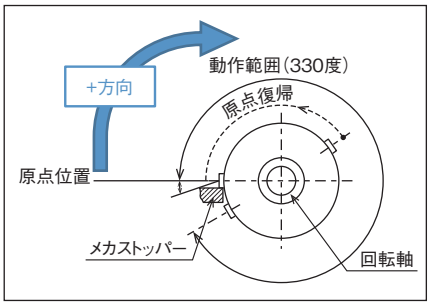


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



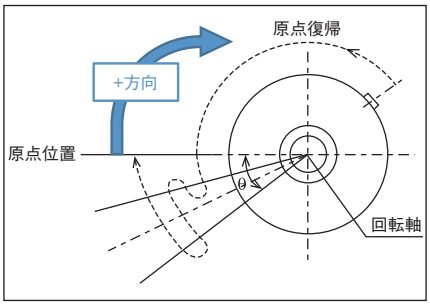
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

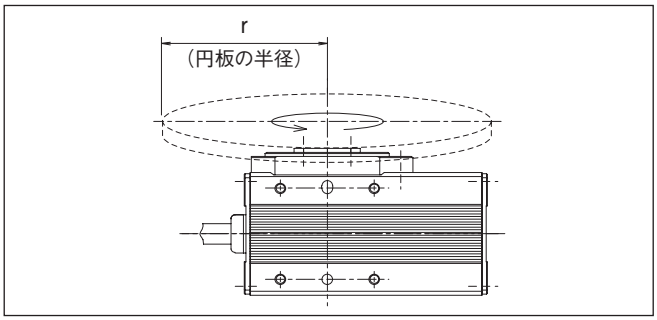
■360度多回転仕様

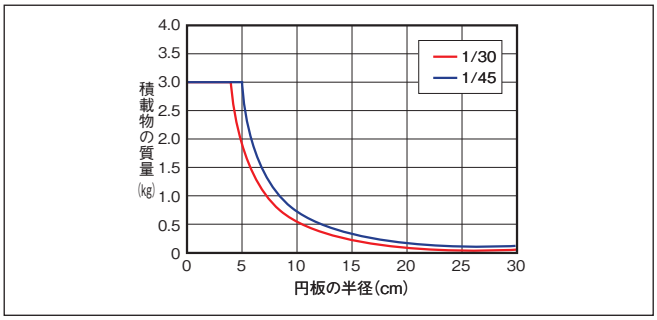


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

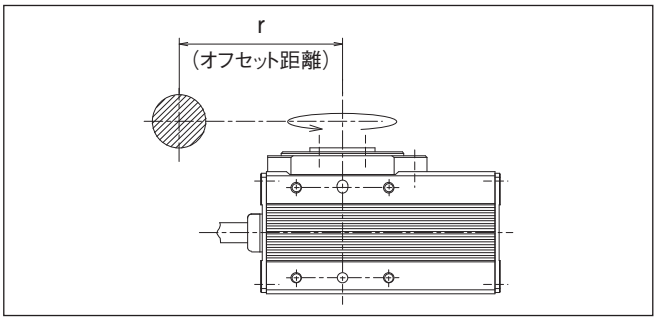
積載物形状と質量の目安

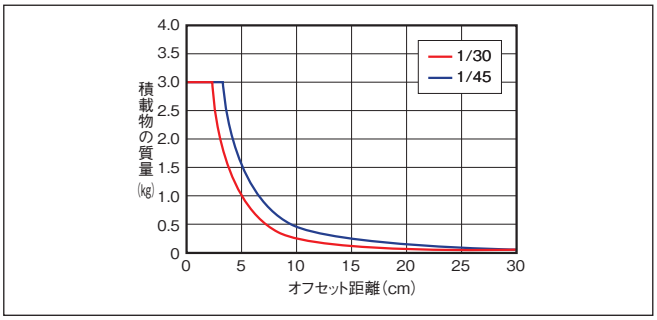
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

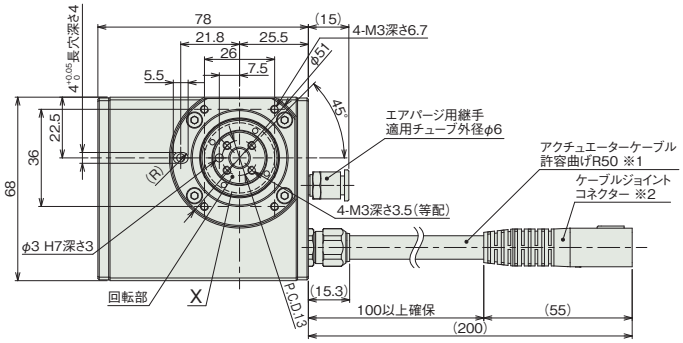


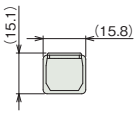


寸法図

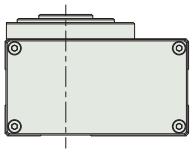
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

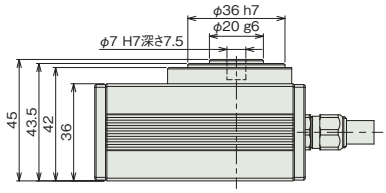
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。

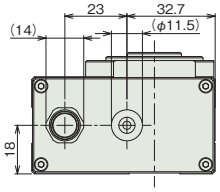


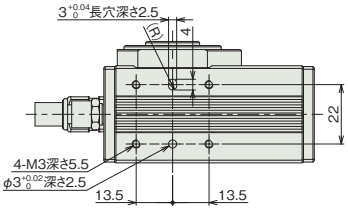


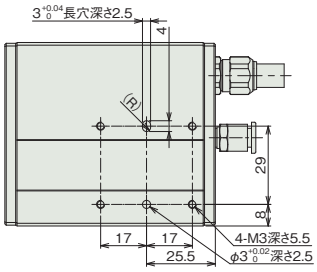
モーター・エンコーダーケーブル接続部

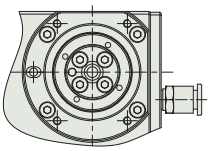


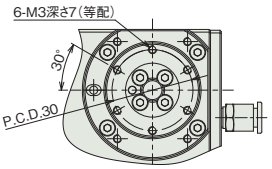


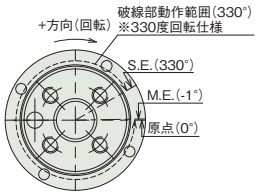




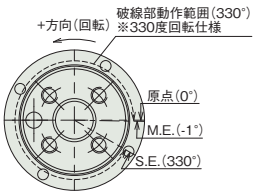




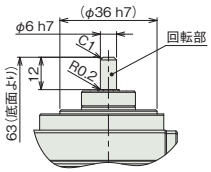




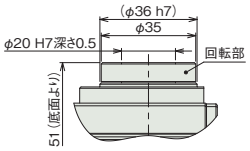
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目	内容
質量	0.54kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2W-RTC
RCP2W-RTCL

防塵・防滴　24v パルスモーター

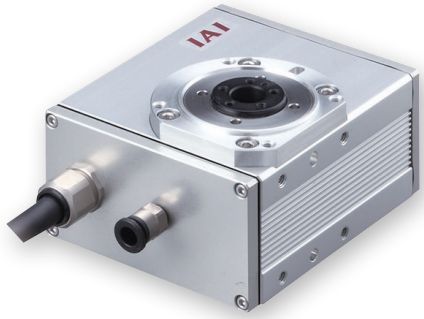
■型式項目

RCP2W – [ ] – I – 28P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTC 330度回転仕様 RTCL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	28P パルスモーター 28□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転 (RTC専用) 360 360度多回転 (RTCL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り



選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(3) 360 度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。
(4) ブレーキは保持用です。制動／非常停止目的で使用しないでください。
(5) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-722	–
逆回転仕様	**NM**	7-730	–
シャフトアダプター	**SA**	7-732	–
テーブルアダプター	**TA**	7-734	–

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7-747ページをご参照ください。

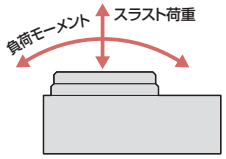
メインスペック

項目		内容	
減速比		1/20	1/30
最大トルク(N·m)		1.1	1.7
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	600	400
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
エアパージ	流量(Nl/min)	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	0.4	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

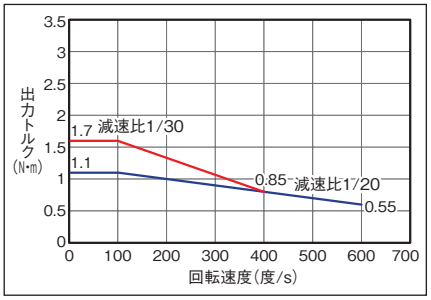
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度
	360度多回転仕様	±0.05度
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		50N
許容負荷モーメント		3.9N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.01kg·m²
	減速比 1/30	0.015kg·m²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP54
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

■ロータリータイプモーメント方向

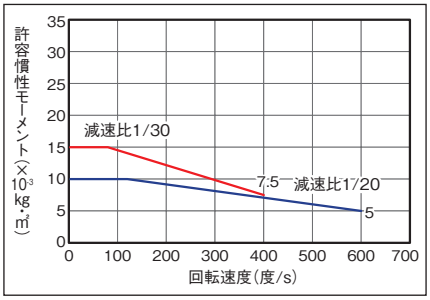


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

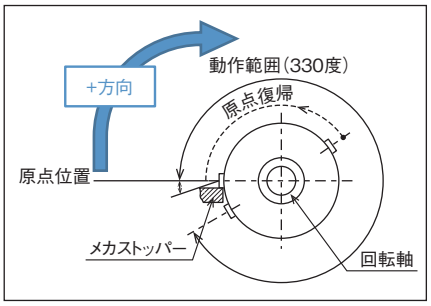


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



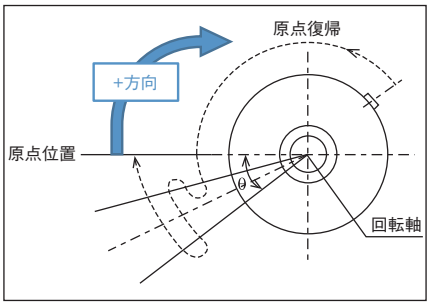
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

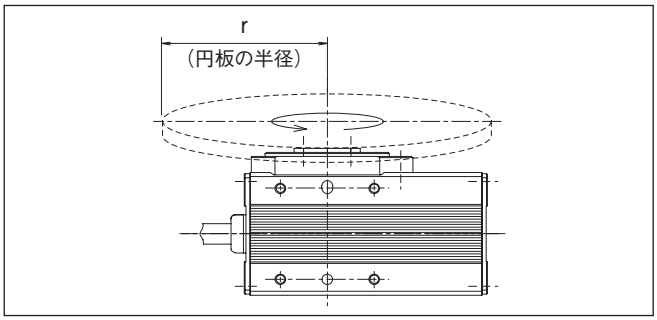
■360度多回転仕様

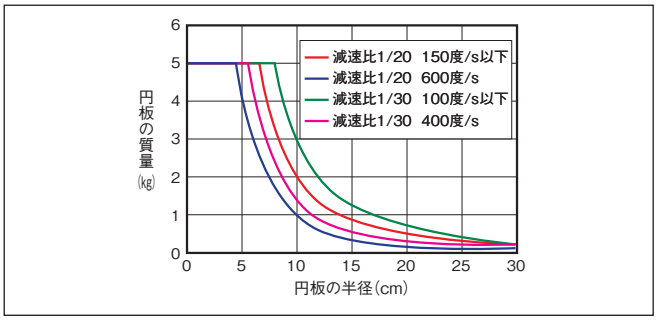


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

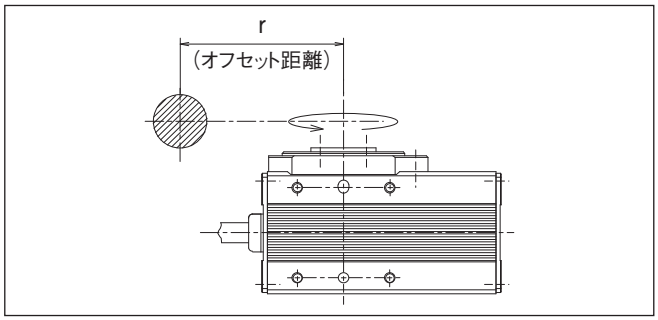
積載物形状と質量の目安

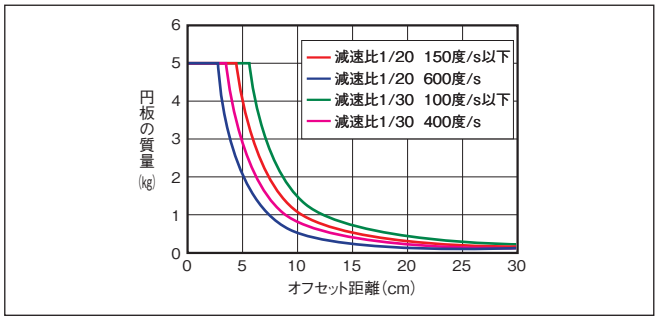
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

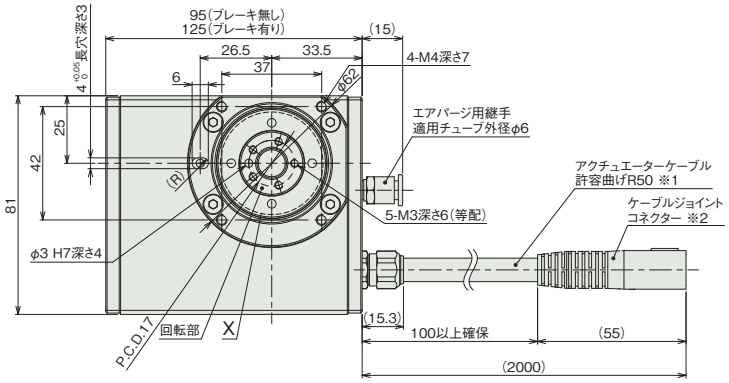


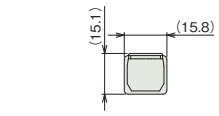


寸法図

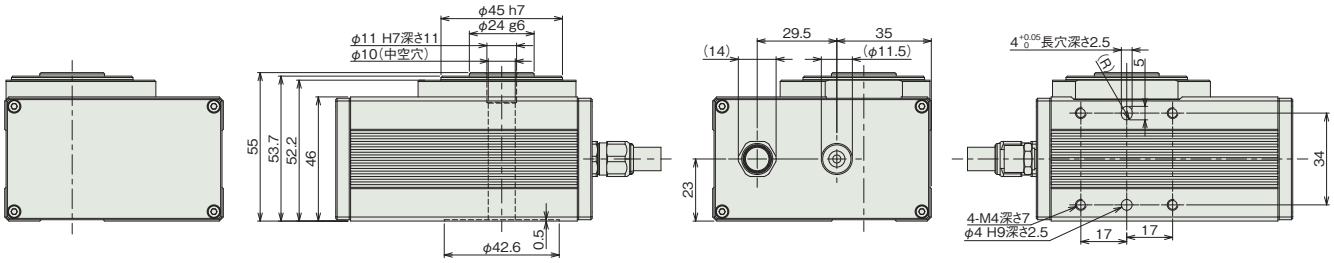
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

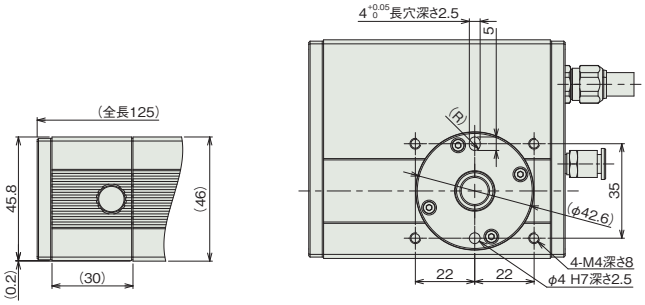
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。



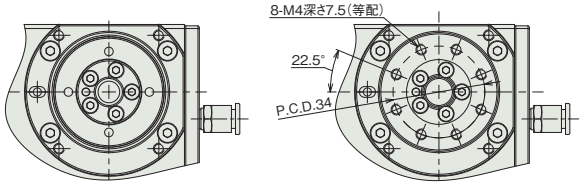


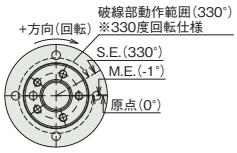
モーター・エンコーダーケーブル接続部



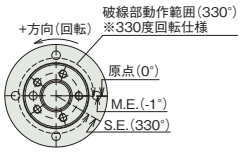


ブレーキ仕様

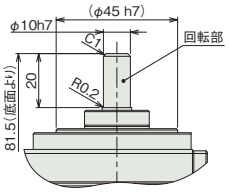




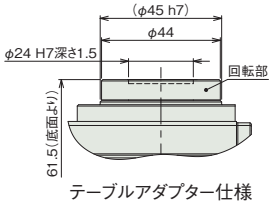
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	1.04kg
	ブレーキ有り	1.42kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

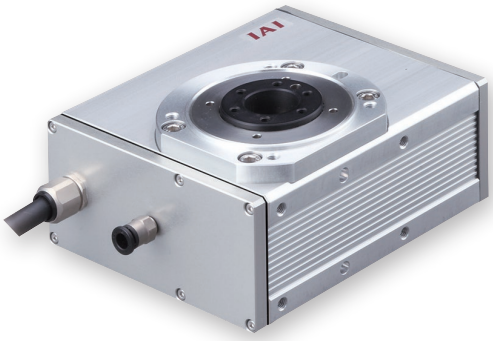
RCP2W-RTCB
RCP2W-RTCBL

防塵・防滴　24v パルスモーター

■型式項目

RCP2W – [ ] – I – 35P – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTCB 330度回転仕様 RTCBL 360度多回転仕様	I インクリメンタル	35P パルスモーター 35□サイズ	20 減速比 1/20 30 減速比 1/30	330 330度回転(RTCB専用) 360 360度多回転(RTCBL専用)	P3 PCON MSEL P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定 R□□ ロボットケーブル	下記オプション価格表参照



CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

選定上の注意

(1) 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(2) 回転させられるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。詳細は「速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図」でご確認ください。
(3) 360度多回転仕様は、コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項」をご参照ください。
(4) ブレーキは保持用です。制動／非常停止目的で使用しないでください。
(5) 許容イナーシャと許容ブレーキトルクは必ずしも両立しません。必ず負荷トルクが保持トルク以下であることを確認してください。
(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。

タイプ別価格表(標準価格)

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

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-722	–
逆回転仕様	**NM**	7-730	–
シャフトアダプター	**SA**	7-732	–
テーブルアダプター	**TA**	7-734	–

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)	–	–

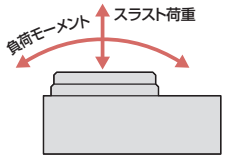
(注) 4方向コネクターケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は『N』を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例)080=8m [-RB]＝ロボットケーブル
P3：CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
P5：CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
取付け時の注意事項など詳細は7-747ページをご参照ください。

メインスペック

項目		内容	
減速比		1/20	1/30
最大トルク(N·m)		3.0	4.6
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	600	400
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
エアパージ	流量(NL/min)	40	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	2.9	
動作範囲(度)	330度回転仕様	330	
	360度多回転仕様	360	

(注1) 1G≒9807度/s²

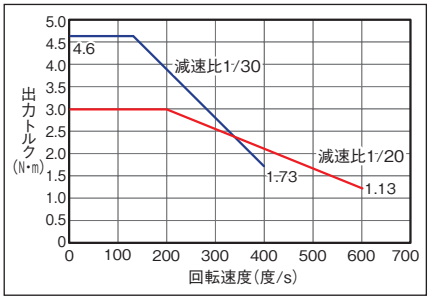
■ロータリータイプモーメント方向



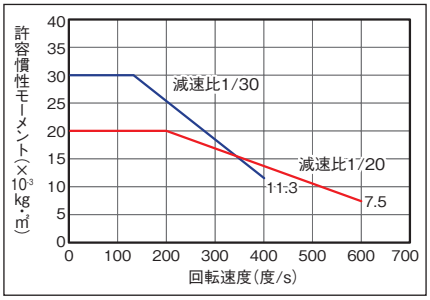
項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様	メカストッパー方式
	360度多回転仕様	近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様	±0.01度以内
	360度多回転仕様	±0.03度以内
ロストモーション		0.2度以下
許容スラスト荷重		200N
許容負荷モーメント		17.7N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/20	0.02kg·m²
	減速比 1/30	0.03kg·m²
主要部材質	回転部	レイデント処理
	フレーム	アルミ、アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP54
耐振動・耐衝撃		4.9m/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

速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図

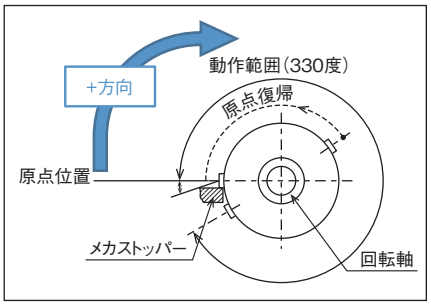


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



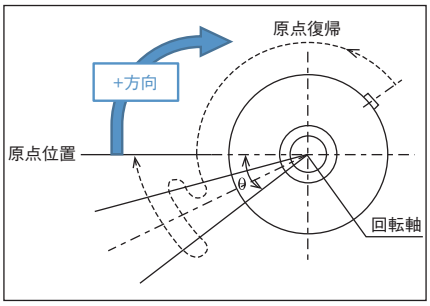
原点復帰方法と正回転方向

■330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。

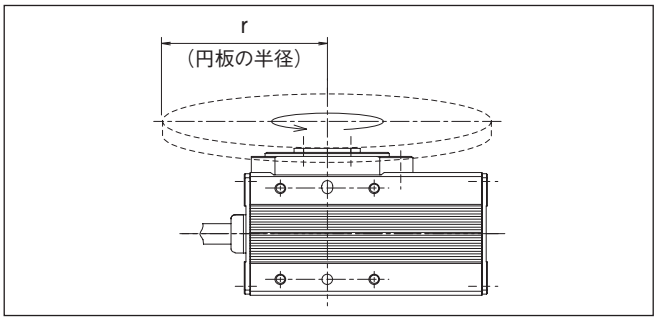
■360度多回転仕様

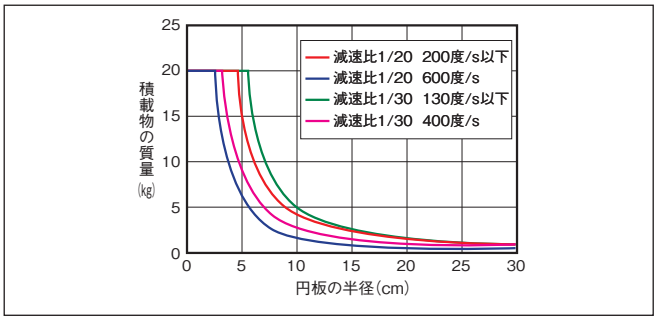


回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

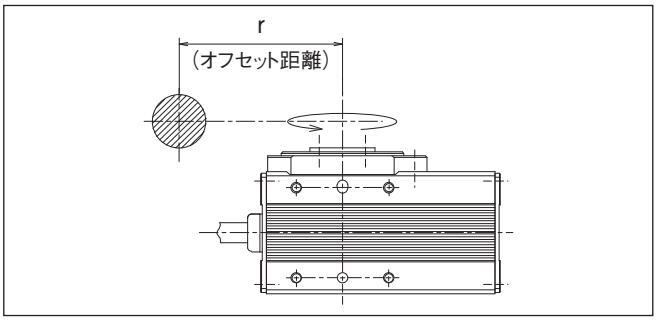
積載物形状と質量の目安

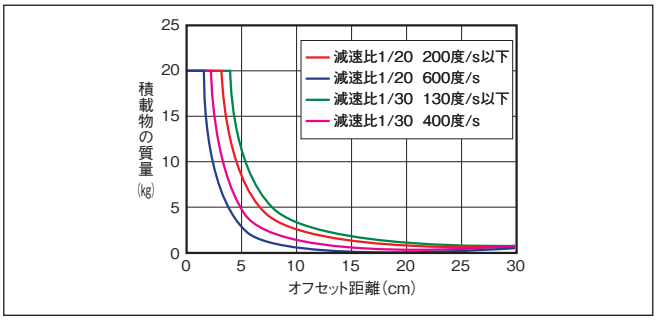
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

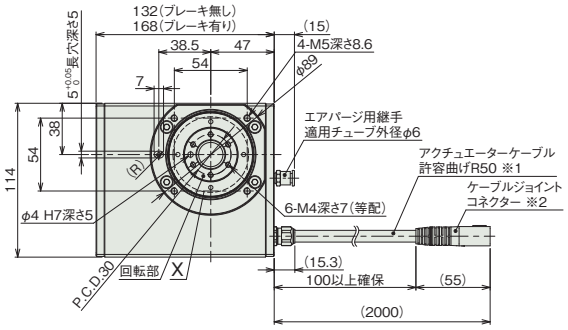


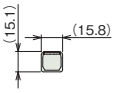


寸法図

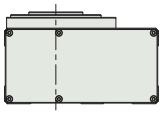
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

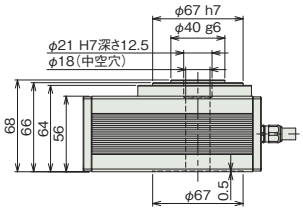
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。
※2 ケーブルジョイントコネクターにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。
原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。
逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。
出荷後に回転方向を変更することは構造上出来ませんので、ご注意ください。

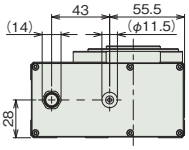


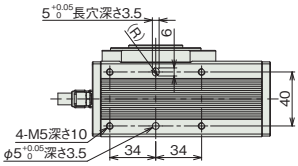


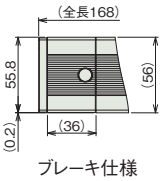
モーター・エンコーダーケーブル接続部



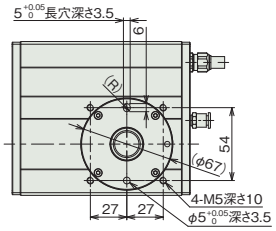


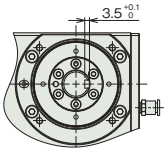


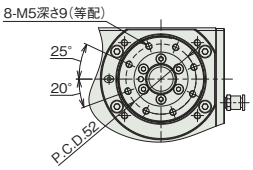


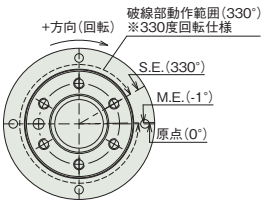


ブレーキ仕様

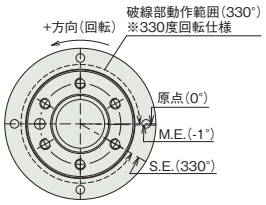




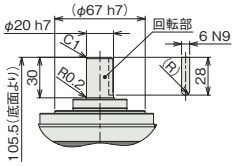




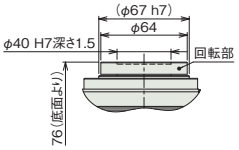
詳細図 X(標準仕様)



詳細図 X(原点逆仕様)



シャフトアダプター仕様



テーブルアダプター仕様

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	2.4kg
	ブレーキ有り	3.1kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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

動作モード	動作説明	動作範囲	簡易アブソ対応	コントローラー選定時の注意
インデックスモード (出荷時設定)	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は7-64をご参照ください。	0～359.99	可能	以下のタイプは対応不可 PCON-CB/CFBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3 PCON-PLB/POBコントローラー RCON、MCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。 0degに戻す為には、逆回転が必要です。	±9999.99(注3)	可能	

(注3) ソフトリミットのパラメーターの手動設定が必要です。

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。

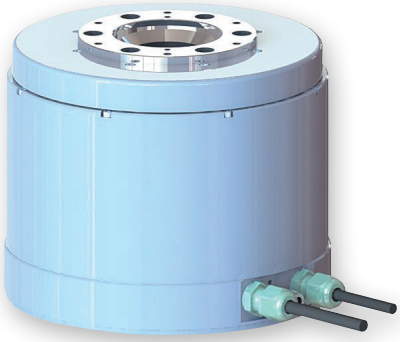
DDW-LH18C□A

防塵・防滴

■型式項目

DDW - LH18C [ ] A - [ ] - 600 - 360 - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーターW数	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
DDW	S 標準(17bit) P 高分解能(20bit)	AI インデックスアブソタイプ AM 多回転アブソタイプ	600 600W	360 360度	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	A0 ケーブル下側取出し A1 ケーブル側面取出し



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

タイプ別価格表(標準価格)

型式	標準価格
DDW-LH18CSA	–
DDW-LH18CPA	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル下側取出し(注1)	A0	7-722	–
ケーブル側面取出し(注1)	A1	7-722	–

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

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

(注) ロボットケーブルです。

選定上の注意

(1) 移動距離が短い場合、最高速度に到達しない場合があります。
(2) 「メインスペック」の許容負荷モーメントおよび許容スラスト荷重の負荷は、定格回転数で 1 日 8 時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が 5 年となる負荷です。
(3) パルス列制御時と MECHATROLINK- Ⅲ /EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアブソタイプを使用できません。
(4) 多回転アブソタイプでパルス列制御をする場合は、インクリメンタル仕様の動作になります。インデックスアブソタイプでパルス列制御をする場合は、パラメーター変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。
(5) インデックスアブソタイプで XSEL(2) を使用する場合は、近回り制御しかできませんのでご注意ください。
(6) 横立て設置時は、負荷重量を 18kg 以下にしてください。
(7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-318 ページをご参照ください。
(8) 最適な運転を行うため、初回立上げ時は積載する負荷イナーシャに応じたゲインパラメーターの調整が必要です。詳細は DDW の取扱説明書 (MJ0310) をご参照ください。
(9) 選定方法は 7-65 ページをご覧ください。
(10) 動作タイプや回生抵抗必要数、最大接続軸数などの注意事項があります。詳細は 6-42 をご参照ください。

メインスペック

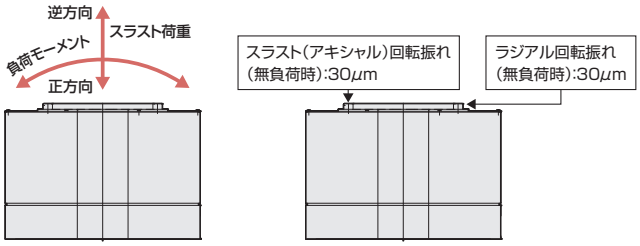
項目		内容
定格トルク(N·m)(注2)		12
瞬時最大トルク(N·m)		67
速度/加減速度(注3)	定格速度(度/s)	1080
	最高速度(度/s)	1440
	最高加減速度(G)	9.99
エアパージ	パージ圧力(MPa)	0.02
動作範囲	インデックスタイプ(度)	0～359.99
	多回転アブソタイプ(度)(注4)	±9999

(注2) 弊社定格放熱板に取付け時の特性です。詳細は1-318ページをご覧ください。
(注3) 1G≒9807度/s²
(注4) SCON(2)と高分解能タイプ(20bit)を接続した場合は±2520となります。

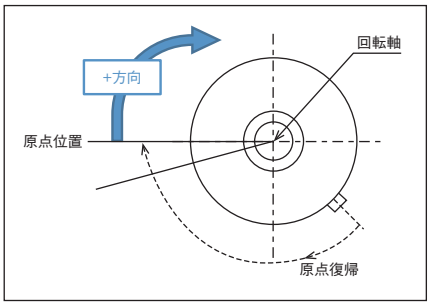
項目		内容
駆動方式		ダイレクトドライブ
繰返し位置決め精度	17bit	±19.8秒(±0.0055度)
	20bit	±3.7秒(±0.00103度)
割出し精度(注5)	17bit	±45秒(±0.01249度)
	20bit	±30秒(±0.00833度)
原点復帰方式		エンコーダー原点検出方式
原点復帰精度	17bit	±19.8秒(±0.0055度)
	20bit	±3.7秒(±0.00103度)
ロストモーション	17bit	39.6秒(0.011度)以下
	20bit	7.4秒(0.00206度)以下
許容スラスト荷重	正方向	3100N
	逆方向	250N
許容負荷モーメント		80N·m
ロータイナーシャ		0.0171kg·m²
許容慣性モーメント		1.6kg·m²
ラジアル回転振れ		0.03mm
スラスト回転振れ		0.03mm
主要部材質	ベース	アルミ　白色アルマイト処理
	回転部	ステンレス
	フレーム	アルミ　白色アルマイト処理
	アクチュエーターケーブル	塩化ビニル(PVC)
使用周囲温度・湿度		0～40℃、20～85%RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP66M(IEC60529/JIS0920)
耐振動・耐衝撃		4.9m/s²
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター出力		600W
エンコーダー種類		アブソリュート
エンコーダーパルス数	17bit	131,072 pulse/rev
	20bit	1,048,576 pulse/rev
納期		ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 割出し精度はSCON(2)/RCON-SCと接続した場合に対応します。

■ロータリータイプモーメント方向と出力軸の振れ



原点復帰方法と正回転方向



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。
原点位置を検出し、停止します。

コントローラー別　動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラーによって対応可能な動作タイプや分解能が異なります。それぞれのコントローラーで対応可能な内容をご確認のうえご使用ください。

コントローラー種類	SCON2・SCON				RCON				RSEL				XSEL2・XSEL-RA/SA			
動作タイプ	インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ		インデックスアブソ		多回転アブソ	
分解能	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)	標準(17bit)	高分解能(20bit)
最大動作範囲	0～359.999度		±9999度	±2520度	0～359.999度		—		0～359.999度		—		0～359.999度		±9999度	
1回の移動命令の最大移動量	360度		上記動作範囲内		360度		—		360度		—		180度(注7)		上記動作範囲内	
無限回転動作(注6)	可		不可		可		—		可		—		可(注8)		不可	
初回動作時・バッテリー交換後の原点復帰	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要	
アブソリュートバッテリー	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要	
パルス列制御	不可		可		不可		—		不可		—		不可			
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可			
補間動作	不可				不可		—		可		—		可			
シンクロ動作	不可				不可		—		不可		—		不可		可	

(注6) 無限回転動作の詳細は7-64をご参照ください。
(注7) XSEL(2)のインデックスアブソタイプは、現在位置から180度以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置および移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
(注8) インデックスアブソタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSEL(2)の1回の移動量は最大180度ですので、モーターのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。

移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

負荷イナーシャ下限(kg·m²)	0	0.005	0.01	0.02	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4
負荷イナーシャ上限(kg·m²)	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間(s)	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間(s)	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間(s)	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間(s)	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

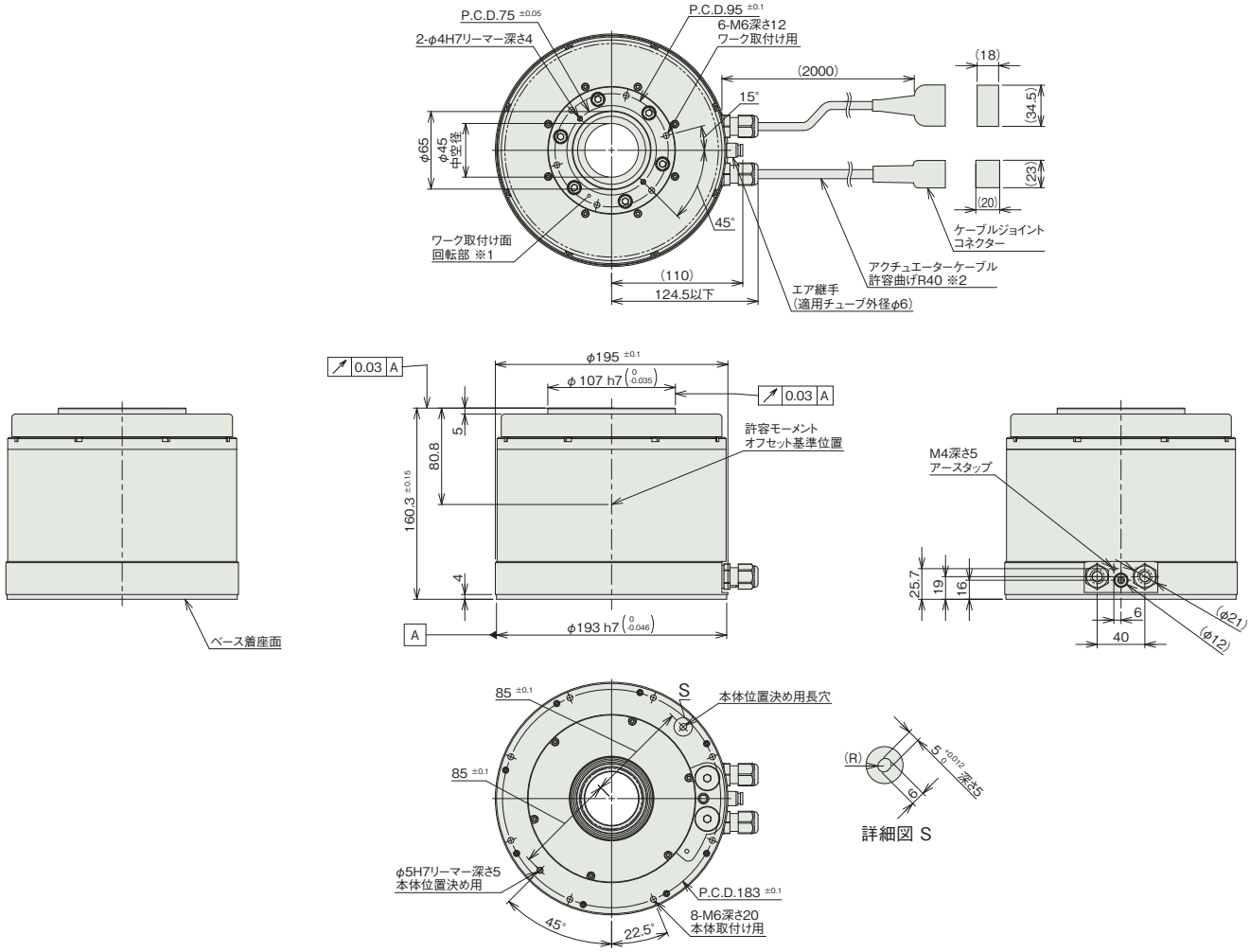
(注)　表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。
(注)　表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。(速度：最高速度、加減速度：負荷イナーシャによる推奨加減速度、負荷：各負荷イナーシャの下限)

寸法図

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

■ケーブル側面取出し（オプション記号A1）

※1 上面図回転部の位置が原点位置となります。原点位置には、合いマークとして原点位置マークシールが貼付されています。
※2 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。

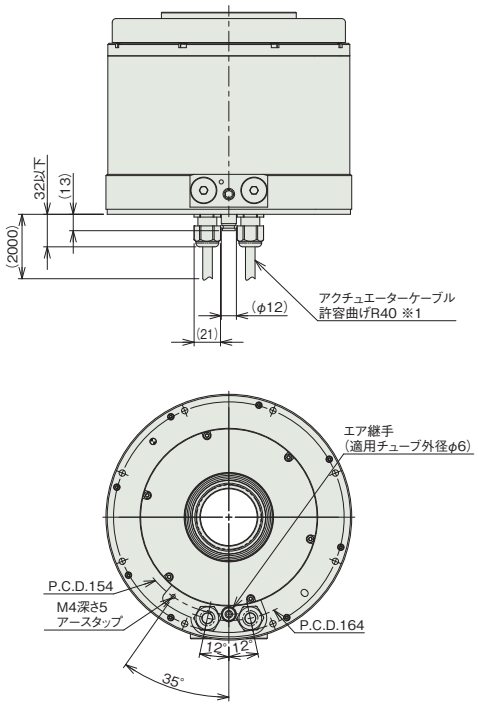


■質量

項目	内容
質量	18.8kg

■ケーブル下側取出し（オプション記号A0）

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。



適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	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) コントローラー選定上の注意点は6-42ページをご確認ください。
(注) 多回転アブソ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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。
(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。

防塵防滴仕様

スカラロボット　IXP

パルスモーター			
IXP	パワーコンスカラ	IXP-3W3515/4W3515	7-665
		IXP-3W4515/4W4515	7-671
		IXP-3W5520/4W5520	7-677
		IXP-3W6520/4W6520	7-681



IXP-3W3515
IXP-4W3515

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長 350mm

■型式項目

IXP - [ ] W 35 15 - WA - [ ] - P3

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー
IXP	3 3軸 4 4軸	W 防塵・防滴仕様	35 350mm	15 150mm	WA バッテリーレスアブソ仕様	3L 3m 5L 5m 下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W3515	—
4軸仕様	IXP-4W3515	—

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-2**	7-736	—

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)<1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	**3L**	3m	—
	5L	5m	—

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 7-721 ページをご参照ください。
(2) 上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-736 ページをご参照ください。

メインスペック

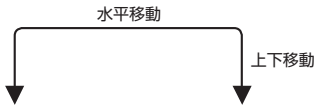
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			3	
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2399	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	207	
		第2アーム(度/s)	342	
		上下軸(mm/s)	270	
		回転軸(度/s)	−	1000
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
アーム長(mm)			350	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	160	
		第2アーム	190	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127	
		第2アーム(度)	±127	
		上下軸(mm)	150	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度(注3)	水平面内	±0.030 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	−	±0.020 度
ユーザー配線		無し	
ユーザー配管		無し	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	1.4 N·m	1.4 N·m
	許容負荷モーメント	2.9 N·m	
主要部材質		1-351ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃　湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)	
エアパージ圧力(注4)		1kPa	
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注5)		75dB以下	
海外対応規格		−	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	−	
	第2アーム	−	
	上下軸	−	
	回転軸	−	−
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.76秒
連続サイクルタイム	0.76秒

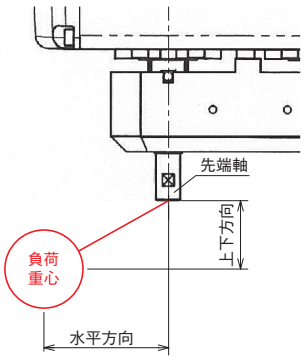
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.01 kg・m^2
4軸仕様	0.003 kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

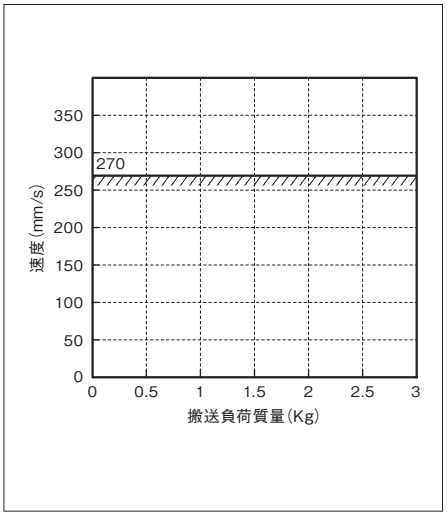
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

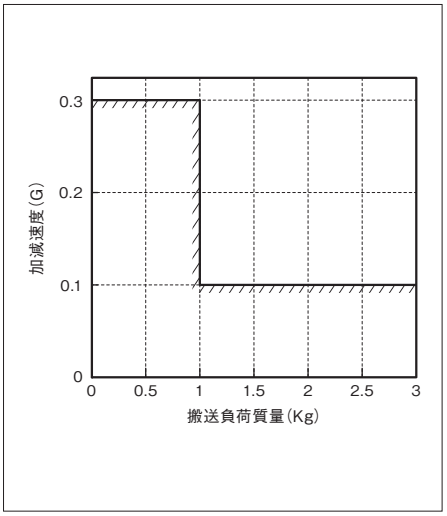
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

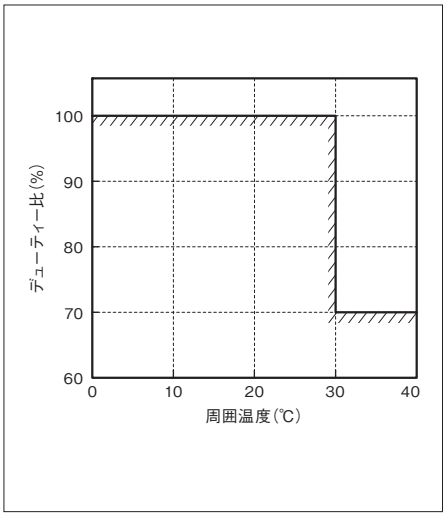




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。

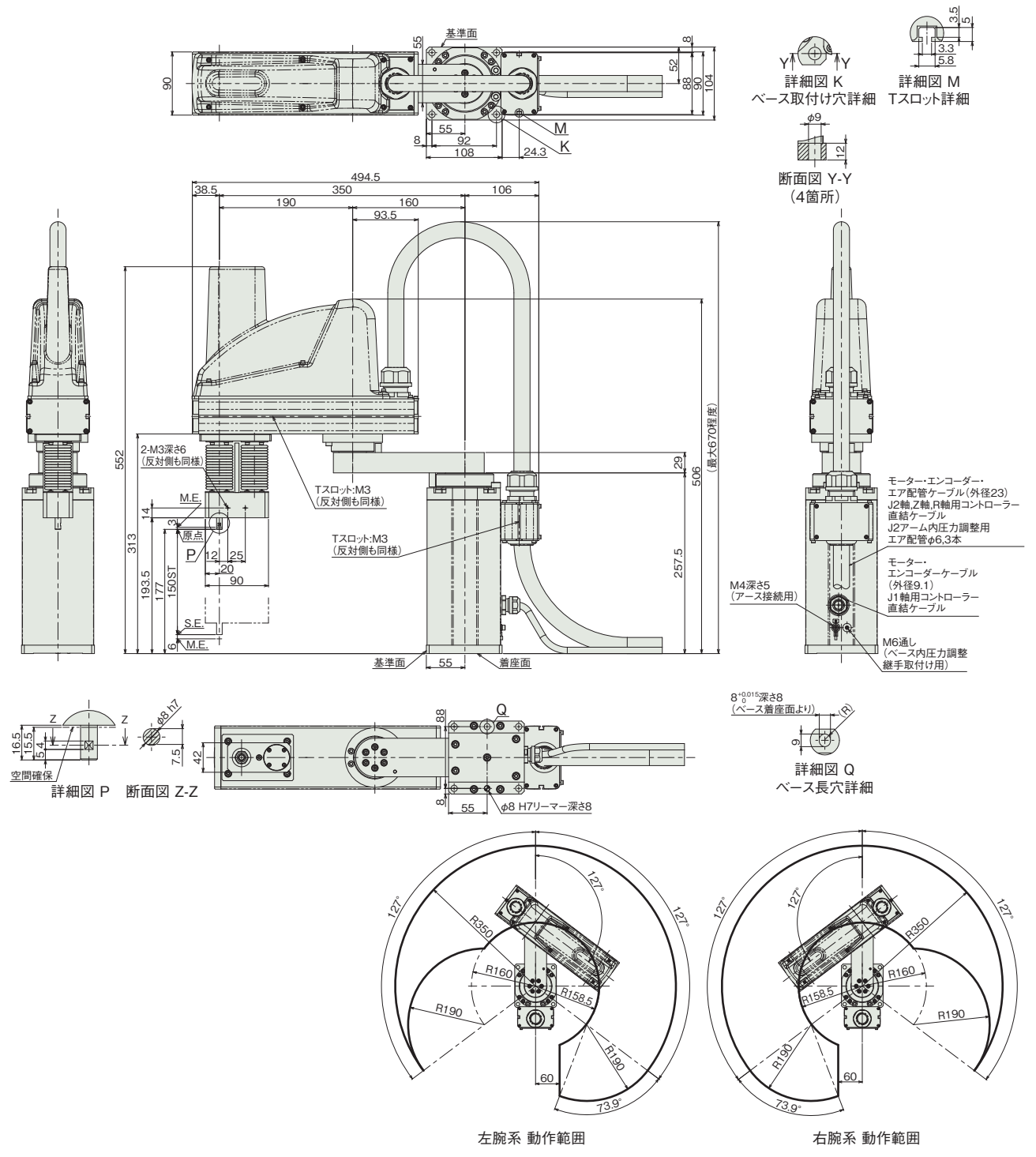


寸法図

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

■IXP-3W3515

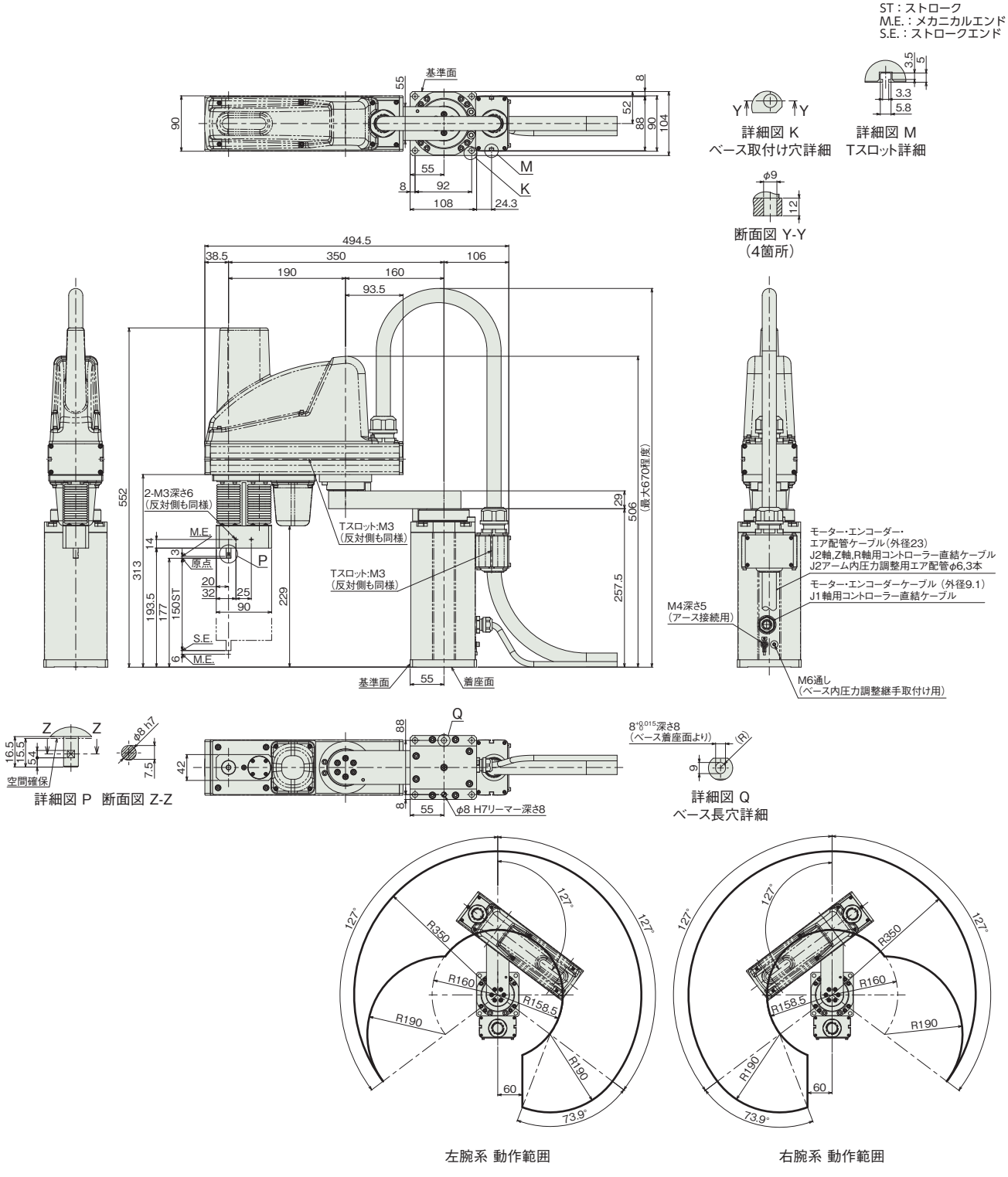
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	17.0kg

■IXP-4W3515



■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	18.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

（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。

IXP-3W4515
IXP-4W4515

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長 450mm

■型式項目

IXP - [ ] W 45 15 - WA - [ ] - P3

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー
IXP	3 3軸 4 4軸	W 防塵・防滴仕様	45 450mm	15 150mm	WA バッテリーレスアブソ仕様	3L 3m 5L 5m 下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W4515	–
4軸仕様	IXP-4W4515	–

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-2**	7-736	–

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)<1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	**3L**	3m	–
	5L	5m	–

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 7-721 ページをご参照ください。
(2) 上下軸のブレーキは付いていません。
独自の構造により、サーボ OFF 時でも、保持が可能です。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 60N 以下となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-736 ページをご参照ください。

メインスペック

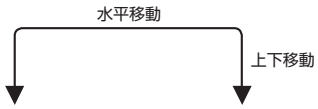
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			3	
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2194	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	135	
		第2アーム(度/s)	342	
		上下軸(mm/s)	270	
		回転軸(度/s)	−	1000
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
アーム長(mm)			450	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	260	
		第2アーム	190	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127	
		第2アーム(度)	±127	
		上下軸(mm)	150	
		回転軸(度)	−	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度(注3)	水平面内	±0.030 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	−	±0.020 度
ユーザー配線		無し	
ユーザー配管		無し	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	1.4 N·m	1.4 N·m
	許容負荷モーメント	2.9 N·m	
主要部材質		1-351ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃　湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)	
エアパージ圧力(注4)		1kPa	
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注5)		75dB以下	
海外対応規格		−	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	−	
	第2アーム	−	
	上下軸	−	
	回転軸	−	−
エンコーダー種類		バッテリーレスアブソリュート	
エンコーダーパルス数		8192 pulse/rev	
納期		ホームページ[納期照会]に記載	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.74秒
連続サイクルタイム	0.74秒

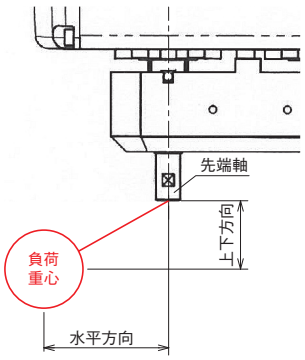
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
1kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.01 kg・m^2
4軸仕様	0.003 kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

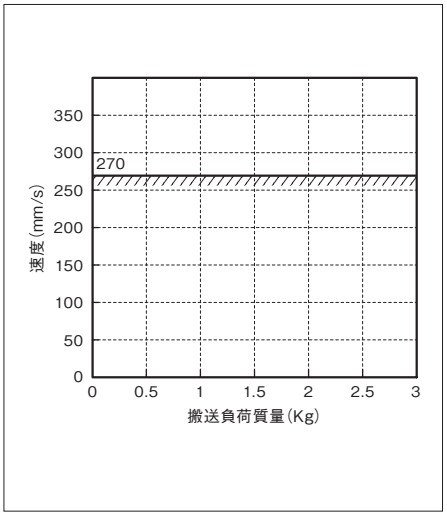
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

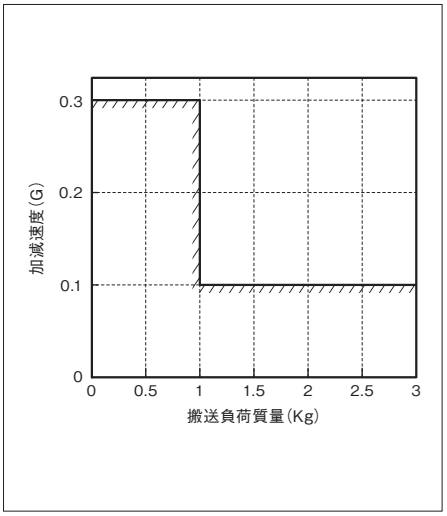
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

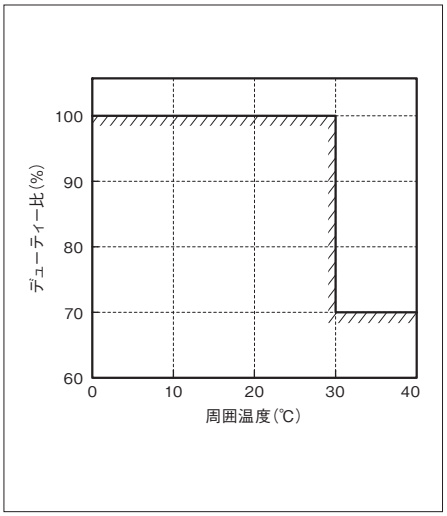




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

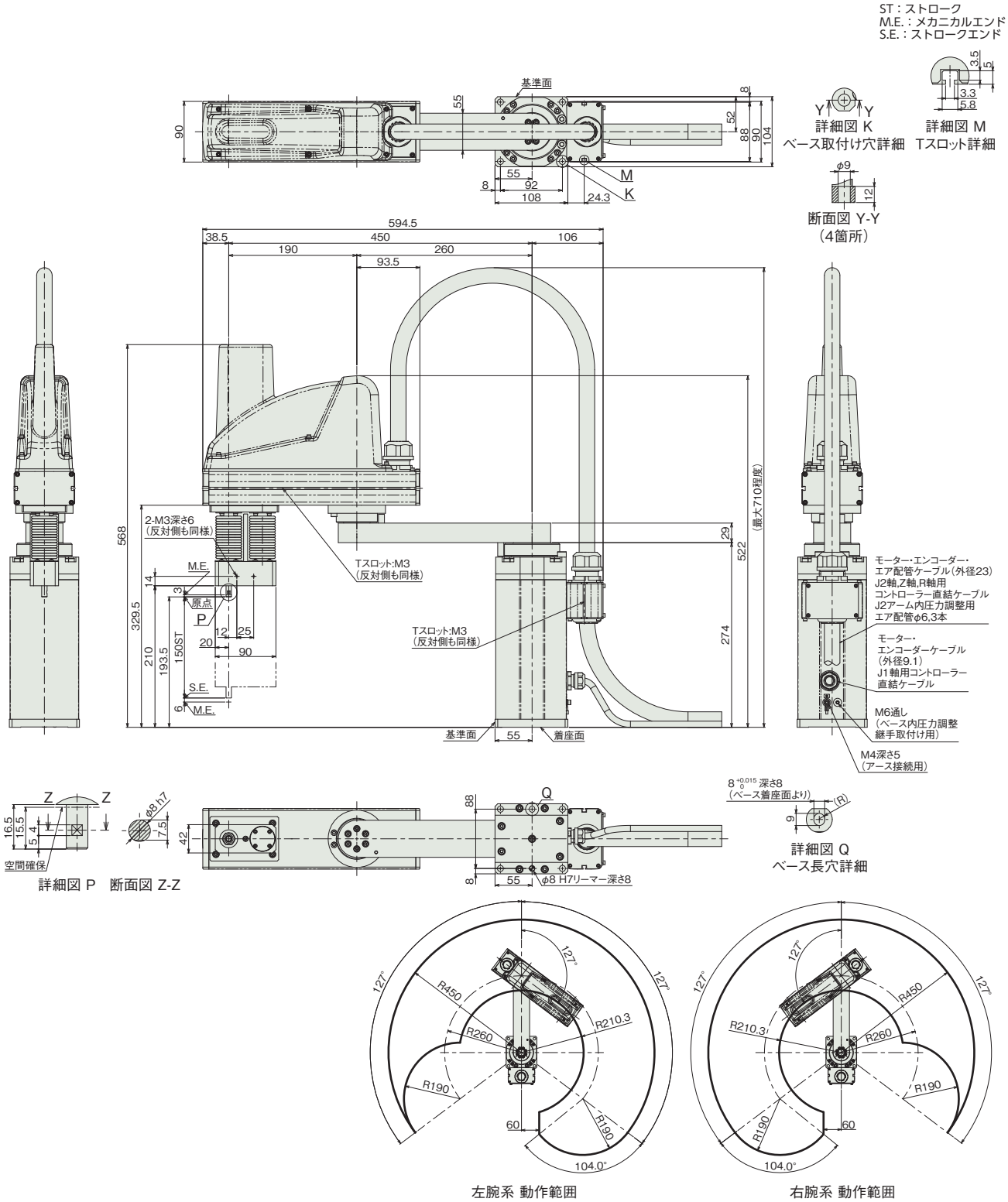
(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



寸法図

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

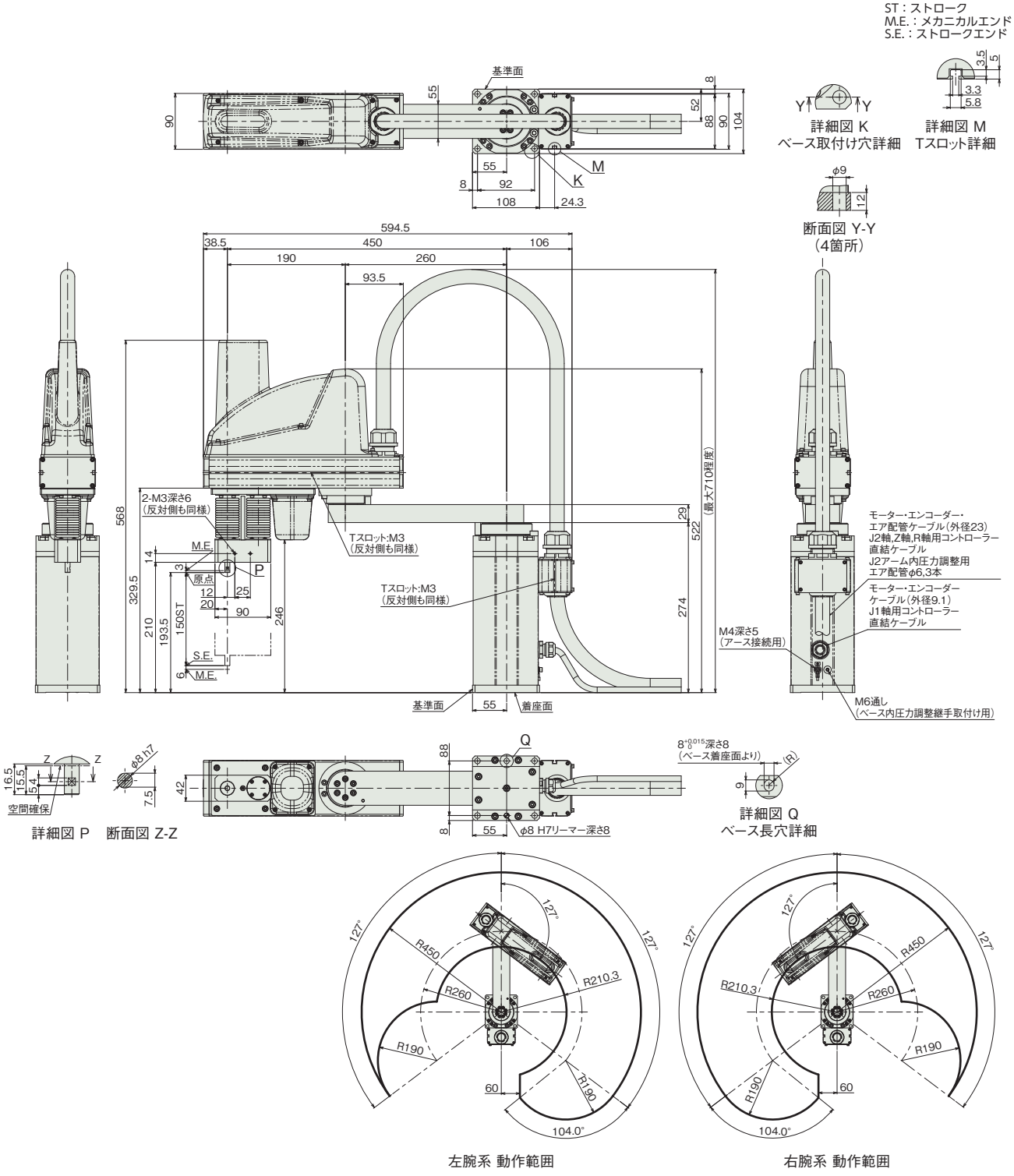
■IXP-3W4515



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	18.0kg

■IXP-4W4515



■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	19.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

（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。

IXP-3W5520
IXP-4W5520

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長 550mm

■型式項目

IXP - [ ] - W - 55 - 20 - WA - [ ] - [ ] - P3 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	エンコーダー種類	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXP	3 3軸 4 4軸	W 防塵・防滴仕様	55 550mm	20 200mm	WA バッテリーレスアブソ仕様	3L 3m 5L 5m 下記ケーブル長 価格表参照	P3 MSEL	下記オプション 価格表参照



（注） 写真は4軸仕様です。

価格表（標準価格）

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W5520	–
4軸仕様	IXP-4W5520	–

オプション価格表（標準価格）

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-722	–

（注） 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-3**	7-736	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）＜1台あたり＞

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	**3L**	3m	–
	5L	5m	–

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 5）は 7-721 ページをご参照ください。
(2) 搬送物が 4kg 以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 90N となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-736 ページをご参照ください。

メインスペック

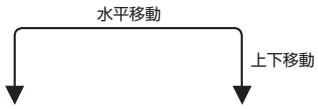
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			6	
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2501	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	153	
		第2アーム(度/s)	204	
		上下軸(mm/s)	240	
		回転軸(度/s)	-	700
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
アーム長(mm)			550	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	260	
		第2アーム	290	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127	
		第2アーム(度)	±127	
		上下軸(mm)	200	
		回転軸(度)	-	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度(注3)	水平面内	±0.040 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	ー	±0.020 度
ユーザー配線		無し	
ユーザー配管		無し	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	3.1 N·m	3.1 N·m
	許容負荷モーメント	9.4 N·m	
主要部材質		1-351ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃　湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)	
エアパージ圧力(注4)		1kPa	
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注5)		78dB以下	
海外対応規格		ー	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	ー	
	第2アーム	ー	
	上下軸	ー	
	回転軸	ー	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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.79秒
連続サイクルタイム	0.79秒

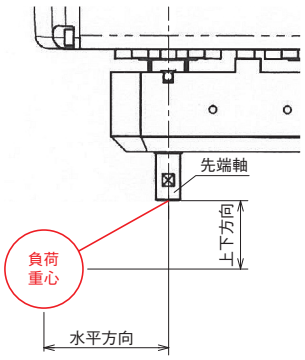
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.03 kg・m^2
4軸仕様	0.01 kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

■加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

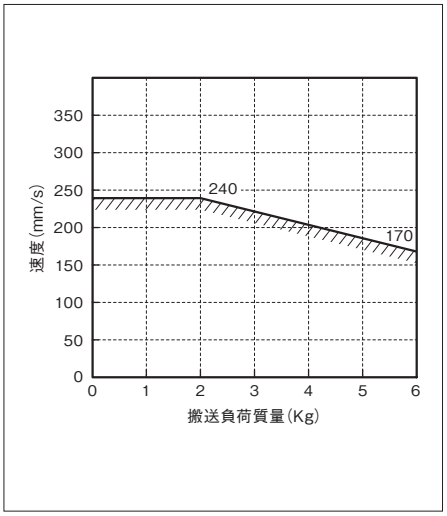
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100%として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

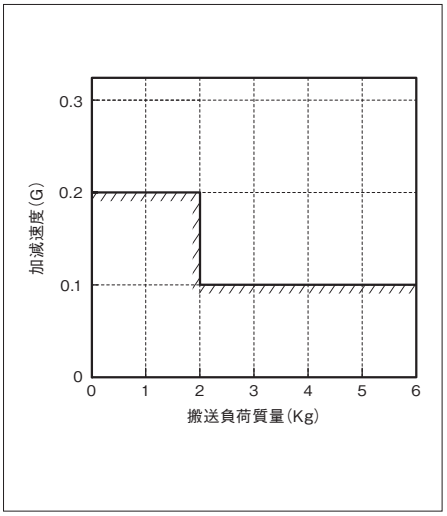
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

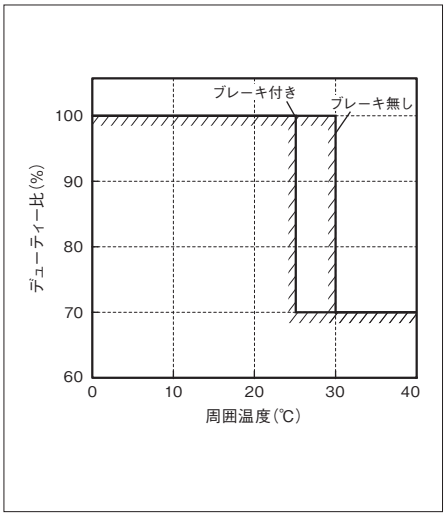




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を%で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

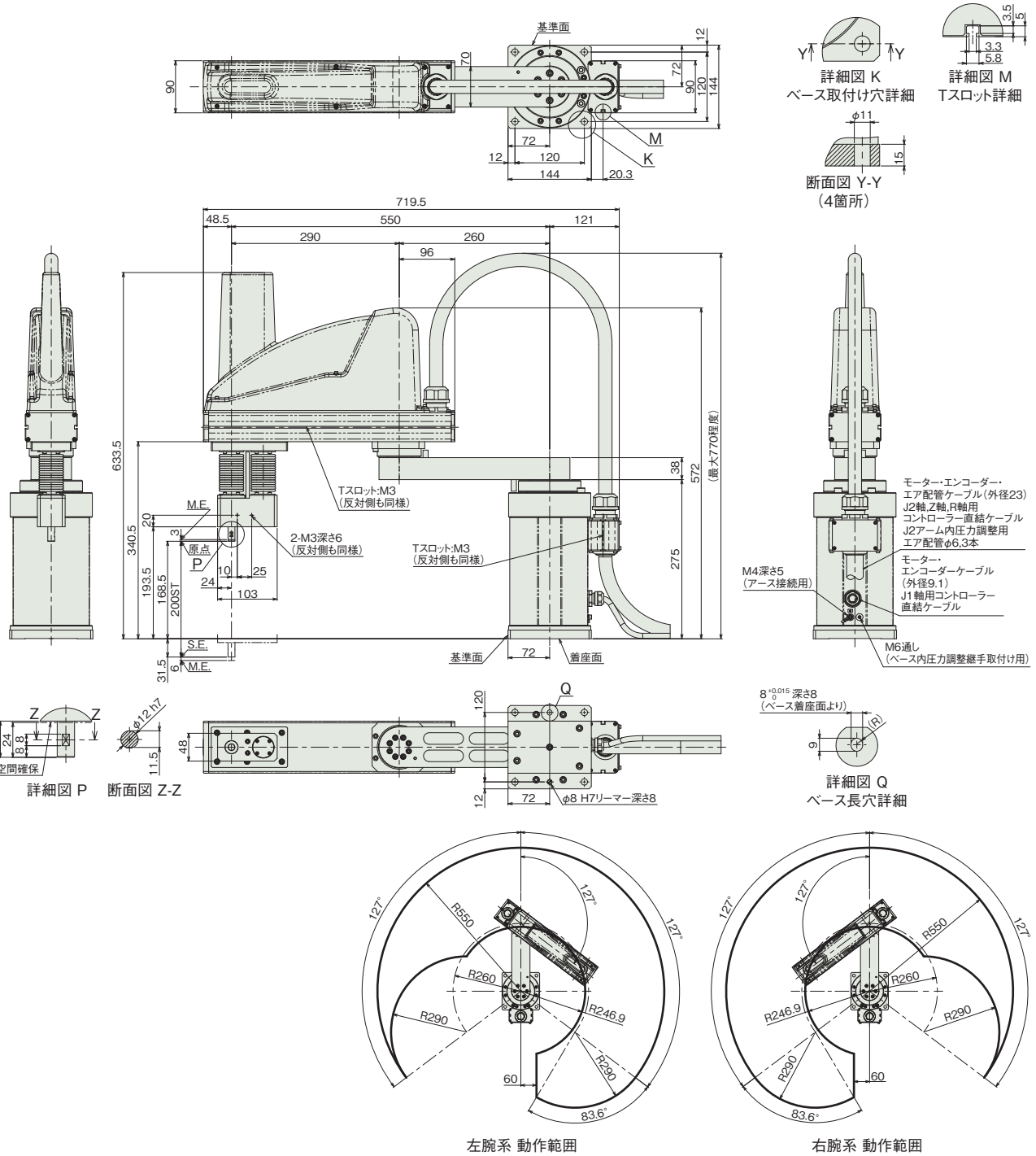
(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



寸法図

CAD図面がホームページよ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



左腕系 動作範囲

右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	25.0kg
	4軸仕様	27.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSEL-PCX/PGX		4	単相AC 100~230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

（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。

IXP-3W6520
IXP-4W6520

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長 650mm

■型式項目

IXP	-		W	65	20	-	WA	-		-	P3	-	
シリーズ		軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		エンコーダー種類		ケーブル長		適応コントローラー		オプション
		3 3軸 4 4軸	W 防塵・防滴仕様	65 650mm	20 200mm		WA バッテリーレスアブソ仕様		3L 3m 下記ケーブル長 5L 5m 価格表参照		P3 MSEL		下記オプション 価格表参照



(注) 写真は4軸仕様です。

価格表(標準価格)

仕様	型式	標準価格
3軸仕様	IXP-3W6520	–
4軸仕様	IXP-4W6520	–

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	**B**	7-722	–

(注) 搬送物が4kg以上の場合は、型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ	**IXP-FL-3**	7-736	–

(注) 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表(標準価格)<1台あたり>

種類	ケーブル記号	長さ	P3
標準タイプ	**3L**	3m	–
	5L	5m	–

選定上の注意

(1) (注 1) ～ (注 5) は 7-721 ページをご参照ください。
(2) 搬送物が 4kg 以上の場合は、必ずブレーキオプションを選択してください。
(3) 上下軸での押付け制御はできません。
(4) ツールや押付け側にバネなどのバッファーを設けた場合の許容押付け力は 90N となります。
(5) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。
(6) フランジオプションをご用意しています。詳細は 7-736 ページをご参照ください。

メインスペック

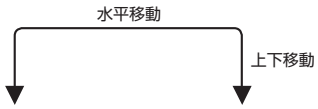
項目			内容	
			3軸仕様	4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			6	
速度(注2)	合成最高速度(mm/s)		2314	
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	113	
		第2アーム(度/s)	180	
		上下軸(mm/s)	240	
		回転軸(度/s)	-	700
押付け(N)		上限	不可	
		下限	不可	
アーム長(mm)			650	
各軸アーム長(mm)		第1アーム	360	
		第2アーム	290	
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±127	
		第2アーム(度)	±127	
		上下軸(mm)	200	
		回転軸(度)	-	±360

項目		内容	
		3軸仕様	4軸仕様
位置繰返し精度(注3)	水平面内	±0.040 mm	
	上下軸	±0.020 mm	
	回転軸	ー	±0.020 度
ユーザー配線		無し	
ユーザー配管		無し	
LED表示灯		無し	
ブレーキ解除スイッチ		無し	
先端軸	許容トルク	3.1 N·m	3.1 N·m
	許容負荷モーメント	9.4 N·m	
主要部材質		1-351ページをご確認ください。	
使用周囲温度・湿度		温度0~40℃　湿度20~85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)	
エアパージ圧力(注4)		1kPa	
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと	
騒音(注5)		78dB以下	
海外対応規格		ー	
モーター種類		パルスモーター	
モーター容量	第1アーム	ー	
	第2アーム	ー	
	上下軸	ー	
	回転軸	ー	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	

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.93秒
連続サイクルタイム	0.93秒

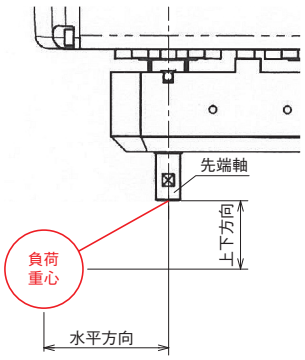
標準／連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
3軸仕様	0.03 kg・m^2
4軸仕様	0.01 kg・m^2

スカラロボットの先端軸(3軸仕様：上下軸、4軸仕様：回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
30mm以下	100mm以下

加減速度設定の目安

連続で動作が必要な場合は、加減速度設定とデューティーサイクル設定目安のグラフの範囲で動作をさせてください。

■PTP動作

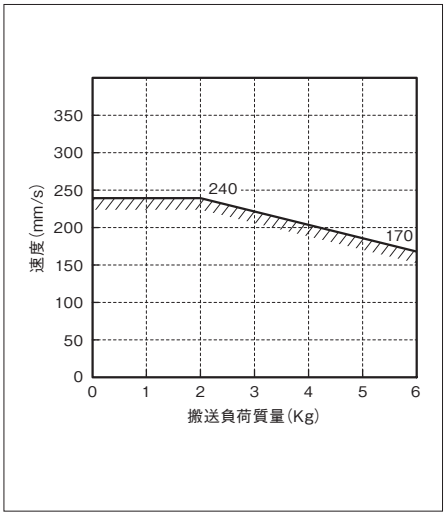
速度および加減速度は、搬送負荷により運転可能な値が100％として適用されます（最適速度・最適加減速度機能）。目的とする速度および加減速度になるように調整をしてください。

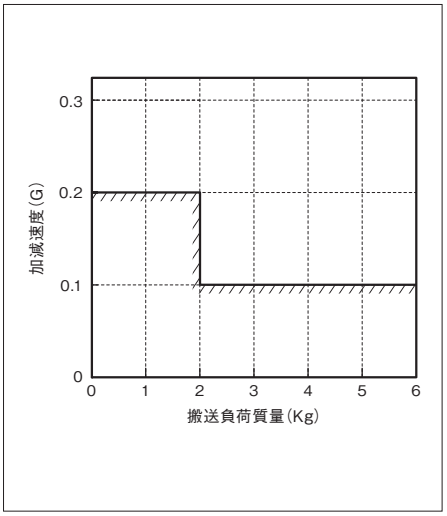
(1)最適速度・最適加減速度機能は、あらゆる動作パターンで動作可能であることを保証するものではありません。
(2)著しい振動が生じる場合は、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度や加減速度を落として使用してください。

■CP動作

速度および加減速度を下記グラフの値を上限として設定をしてください。

(1)著しい振動が生じる場合、故障および寿命の低下原因となりますので、適宜、速度、加減速度を落として使用してください。

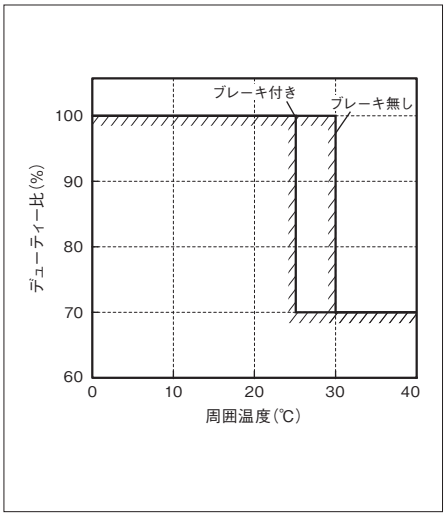




■デューティーサイクル設定

デューティーサイクルとは、1サイクル中にロボットが動作している時間を％で表した稼働率です。本ロボットにおいて、モーターユニットおよび減速機の発熱を抑えるため、周囲温度に応じたデューティーサイクルの制限を設けています。PTP動作、CP動作ともに、下記グラフの値を上限として運転してください。また、連続動作運転は30分以内にしてください。

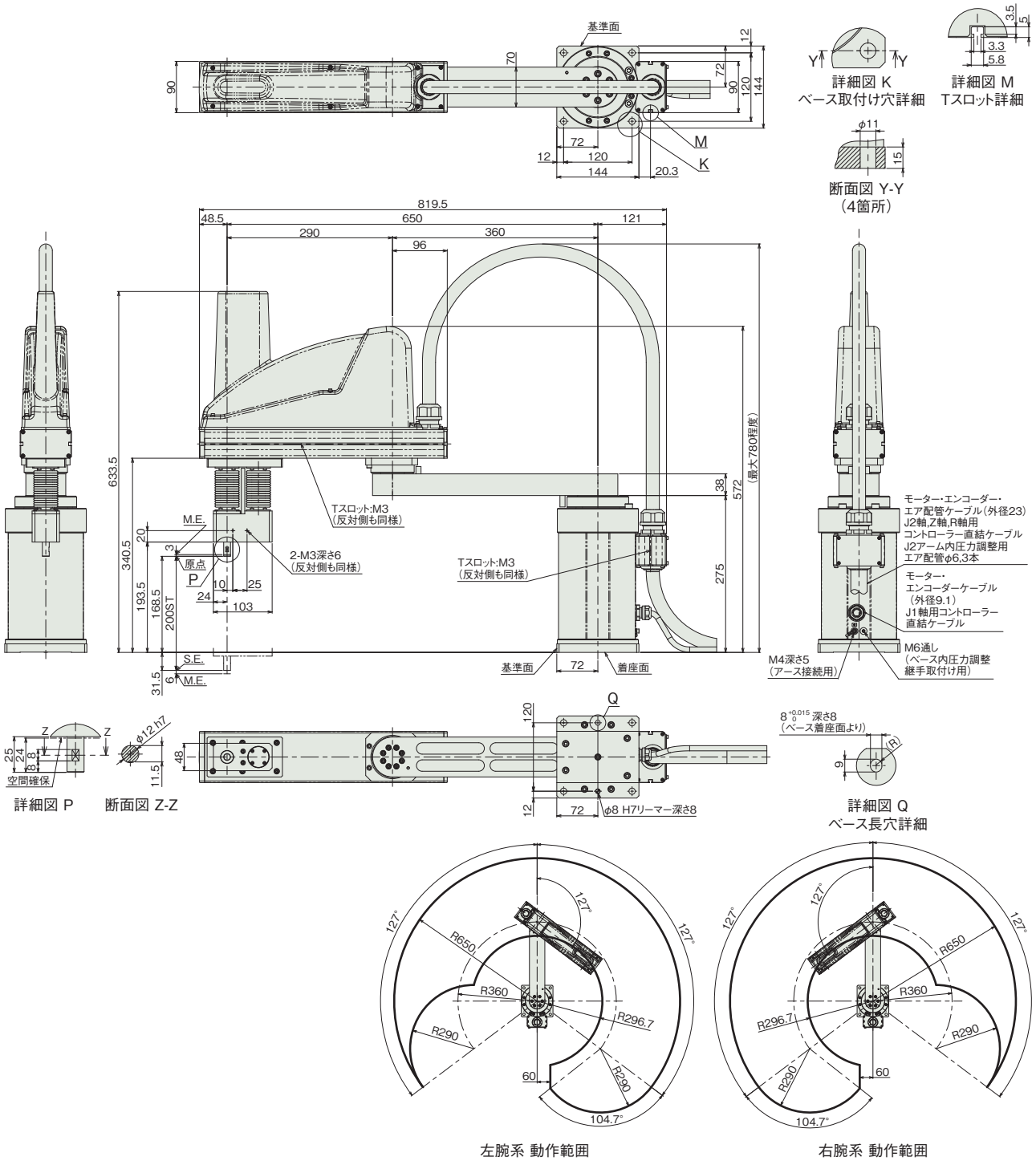
(1)モーターユニットおよび減速機の寿命が著しく低下する可能性がありますので、上限値以内のデューティーサイクルで運転してください。



寸法図

CAD図面がホームページよ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



■質量

項目		内容
質量	3軸仕様	27.0kg
	4軸仕様	29.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															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-PCX/PGX		4	単相AC 100～230V	–	–	●	●	●	–	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	30000	–	8-317

（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。

防塵防滴仕様

スカラロボット　IXA

サーボモーター 200V				
IXA	標準／高速	IXA-4NSW3015	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-4NSW3015

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長 300mm

■型式項目

IXA	-	4	NSW	30	15	-		-	T2
シリーズ		軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク		ケーブル長		適応コントローラー
		4 4軸	NSW 高速タイプ 防塵・防滴仕様	30 300mm	15 150mm		N 無し 5L 5m 10L 10m □L 長さ指定(1m単位)		T2 XSEL T4 XSEL2



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSW3015	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-737	–
ユーザー配線用メタルキャップ	**IXA-MC-1**	7-735	–
フランジ	**IX-FL-1**	7-736	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

（注） 下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 8）は、7-719 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ 16 エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。

(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

(5) ケーブルジョイント部は保護構造ではないため、水のかからない清浄なところに設置してください。

(6) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

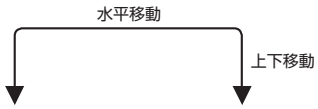
項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			6
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		5126
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	690
		第2アーム(度/s)	690
		上下軸(mm/s)	1500
		回転軸(度/s)	1600
押付け(N)(注3)		上限	128
		下限	23
アーム長(mm)			300
各軸アーム長(mm)		第1アーム	155
		第2アーム	145
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±121
		第2アーム(度)	±125
		上下軸(mm)	150
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
ブレーキ解除スイッチ(注5)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	4.5N·m
	許容負荷モーメント	7.1N·m
主要部材質		1-353ページをご確認ください
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)
エアパージ圧力(注6)		35kPa
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		80dB以下
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	600
	第2アーム	400
	上下軸	200
	回転軸	100
エンコーダー種類		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

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.69秒

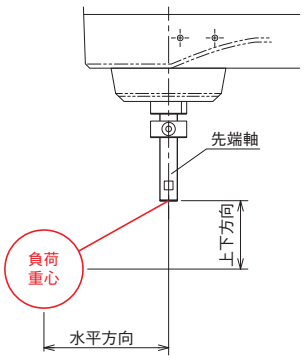
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m^2

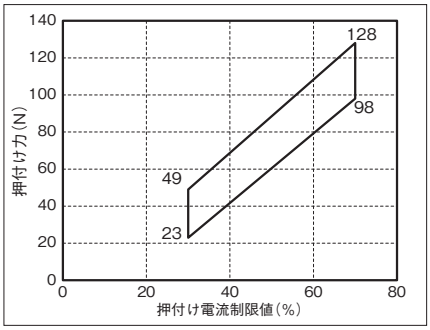
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

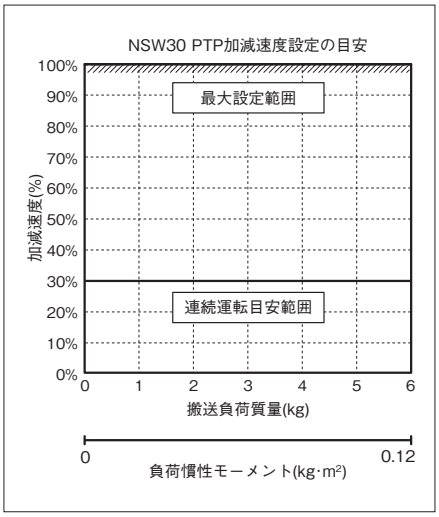


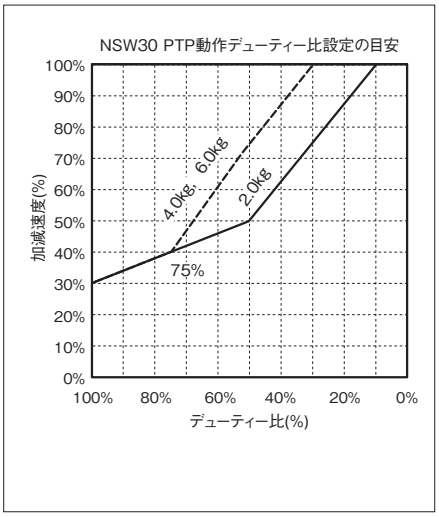
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、デューティー比設定の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、デューティー比設定の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

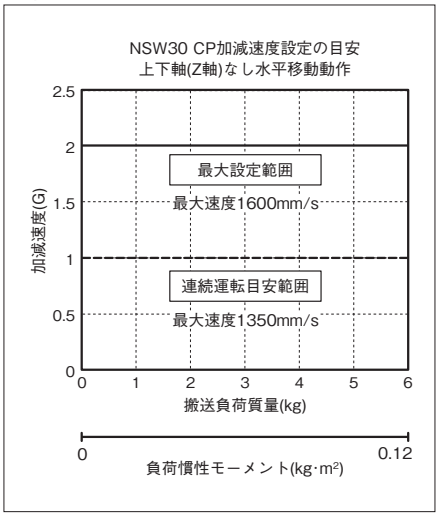
■PTP動作



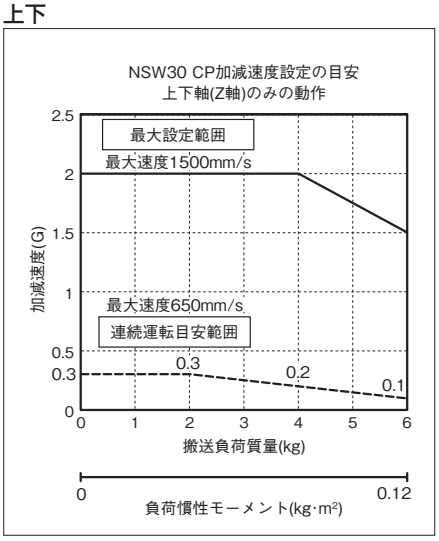


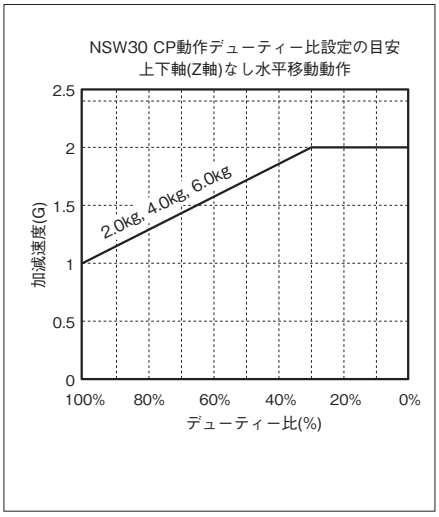
■CP動作

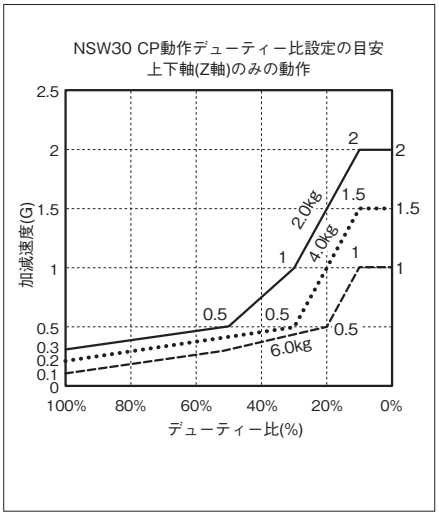
水平



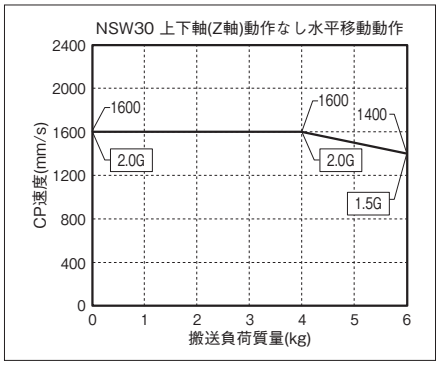
上下

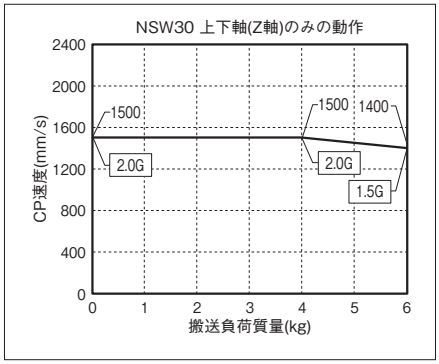






■CP動作 速度・加減速度制限





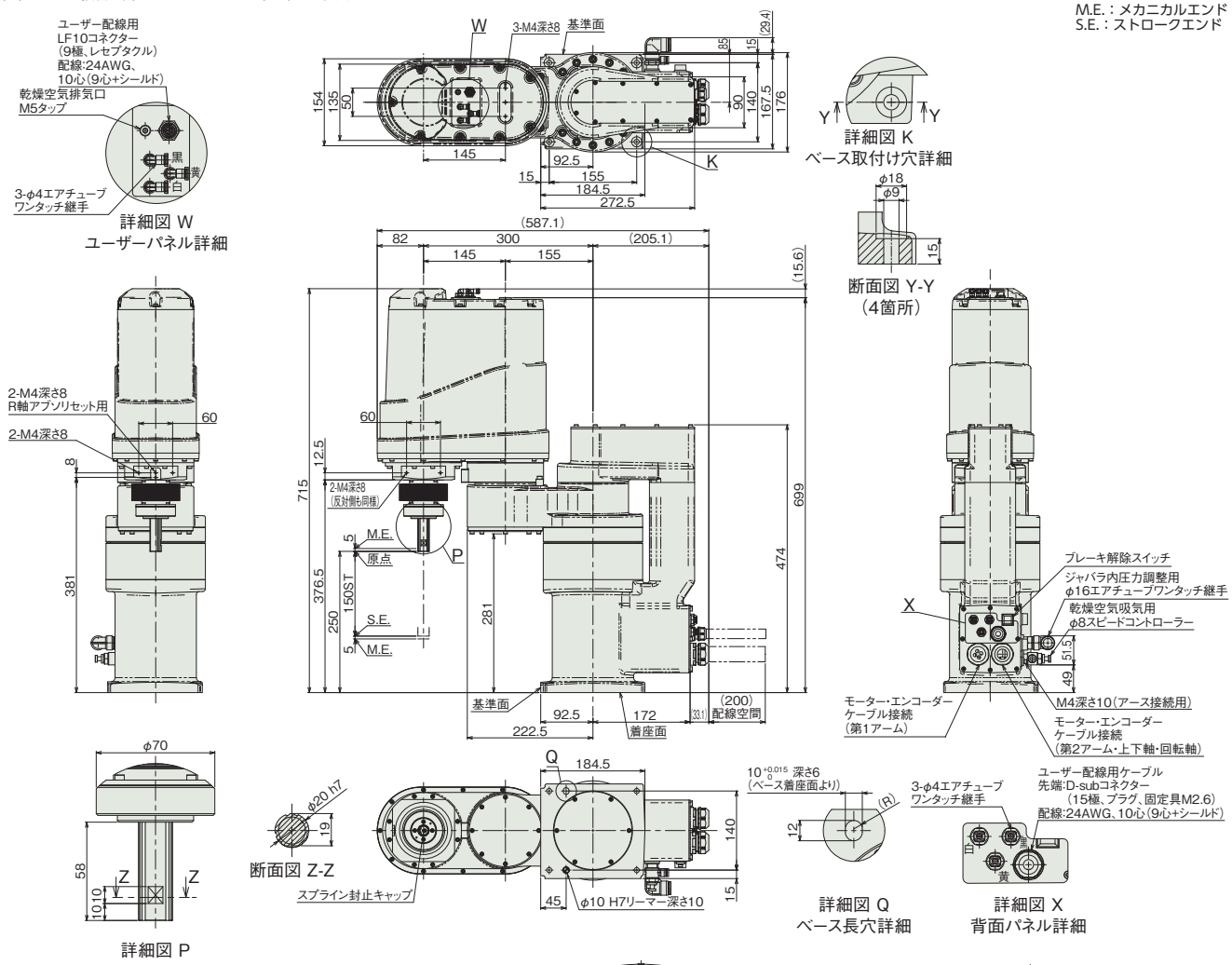
寸法図

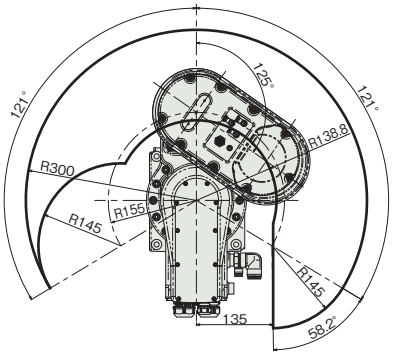
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NSW3015

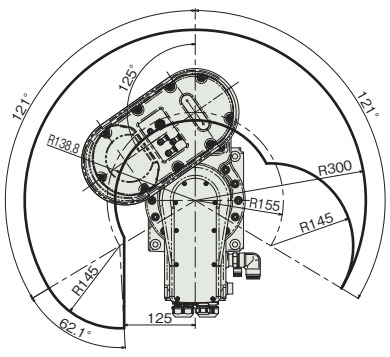
(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。

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





左腕系 動作範囲



右腕系 動作範囲

■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	48.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	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			
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-375
XSEL2-TSX(IX・IXA用)		4	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。

IXA-4NSW4518
IXA-4NSW4533

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長 450mm

■型式項目

IXA - 4 NSW 45 [ ] - [ ] - T2

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー
IXA	4：4軸	NSW：高速タイプ 防塵・防滴仕様	45：450mm	18：180mm 33：330mm	N：無し 5L：5m 10L：10m □L：長さ指定（1m単位）	T2：XSEL T4：XSEL2



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSW4518	–
IXA-4NSW4533	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-737	–
ユーザー配線用メタルキャップ	**IXA-MC-1**	7-735	–
フランジ	**IX-FL-1**	7-736	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

（注） 下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 8）は、7-719 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ 16 エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。

(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

(5) ケーブルジョイント部は保護構造ではないため、水のかからない清浄なところに設置してください。

(6) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

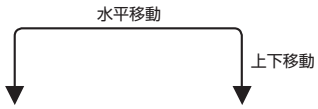
項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			8
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		6981
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	500
		第2アーム(度/s)	700
		上下軸(mm/s)	1600
		回転軸(度/s)	2000
押付け(N)(注3)		上限	110
		下限	25
アーム長(mm)			450
各軸アーム長(mm)		第1アーム	200
		第2アーム	250
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±133
		上下軸(mm)	180/330
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
ブレーキ解除スイッチ(注5)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N·m
	許容負荷モーメント	9.6N·m
主要部材質		1-354ページをご確認ください
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)
エアパージ圧力(注6)		35kPa
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		80dB以下
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	600W
	第2アーム	400W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
エンコーダー種類		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

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.55秒

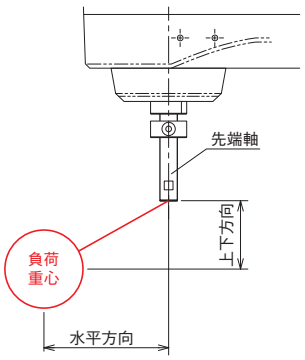
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m^2

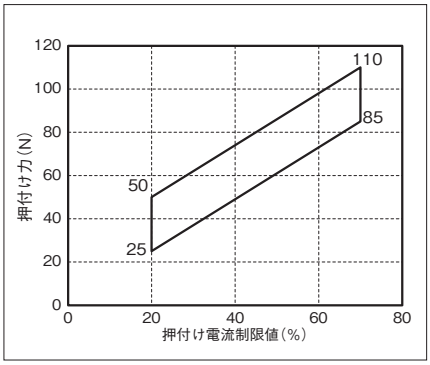
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

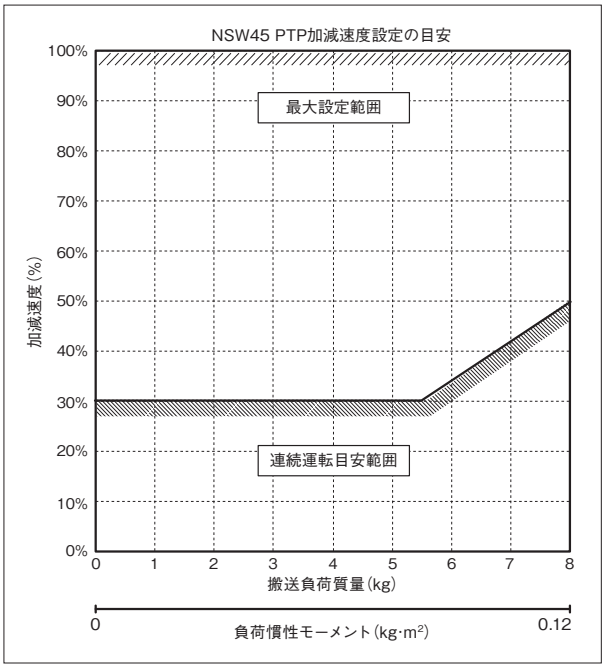


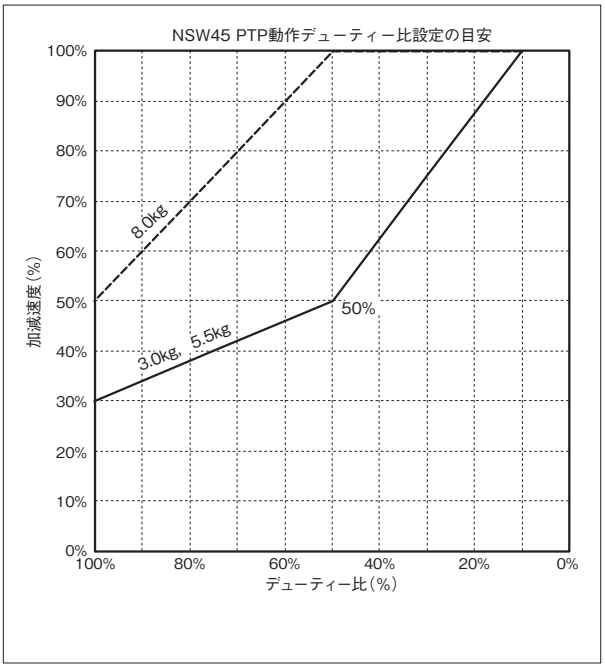
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、デューティー比設定の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、デューティー比設定の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

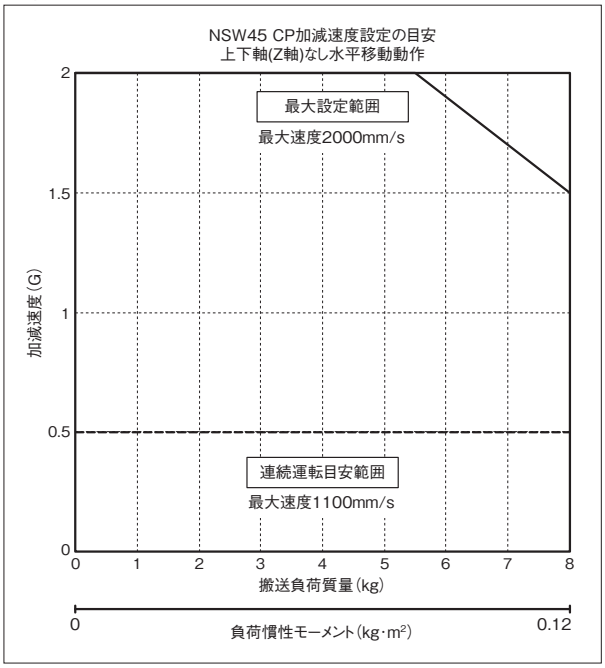
■PTP動作



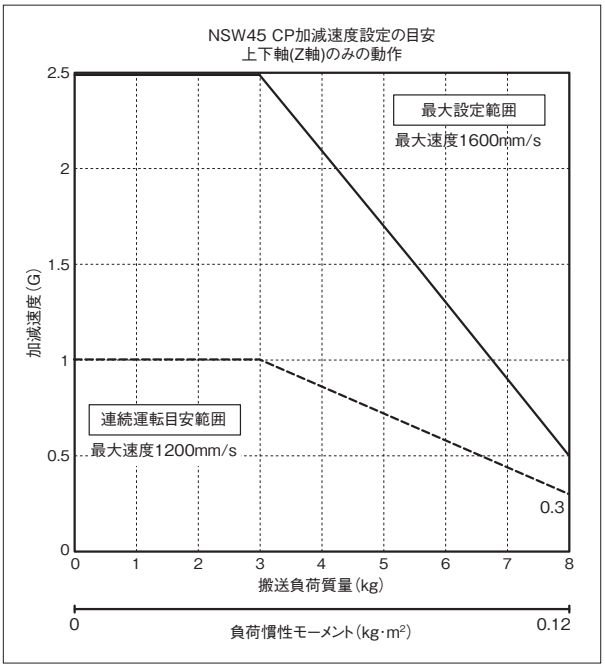


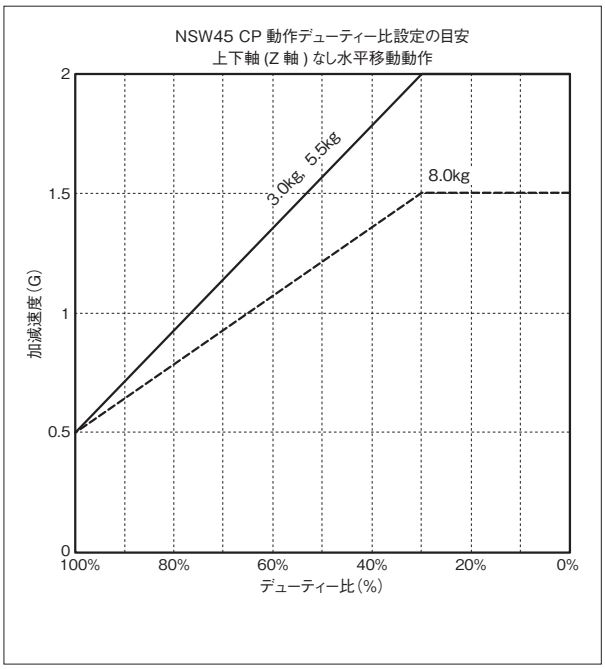
■CP動作

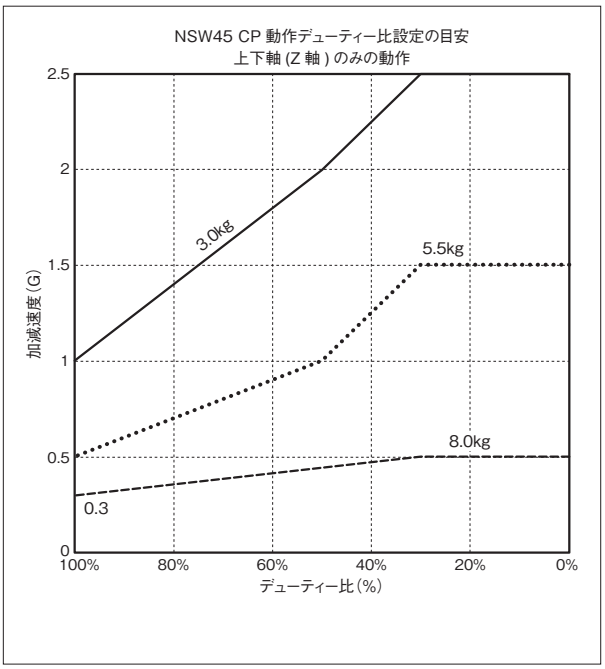
水平



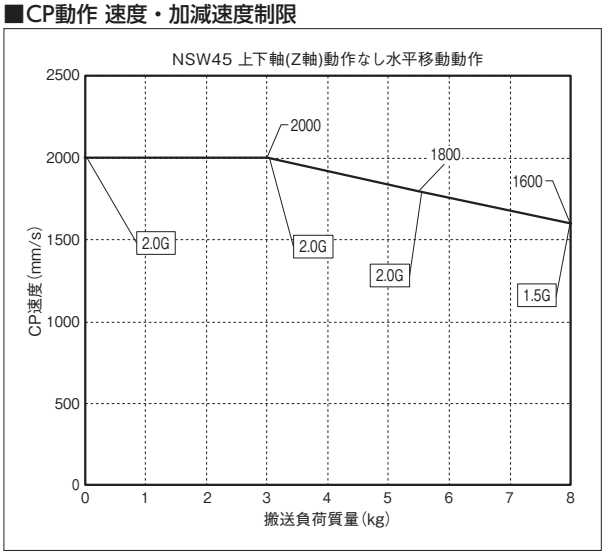
上下

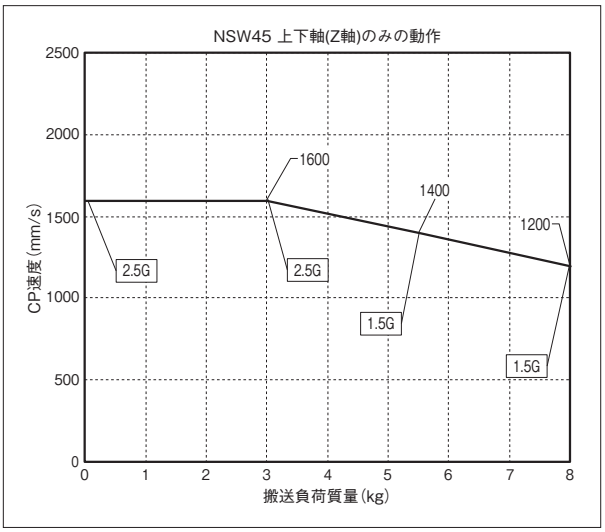






■CP動作 速度・加減速度制限





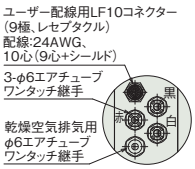
寸法図

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

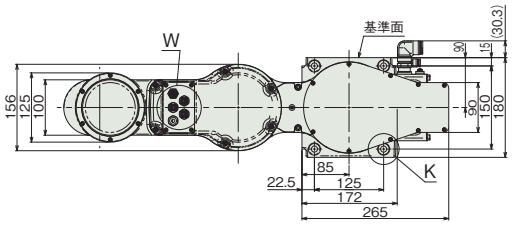
■IXA-4NSW4518

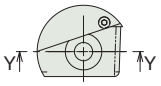
(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。

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

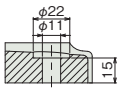


詳細図 W
ユーザーパネル詳細

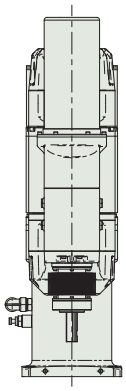


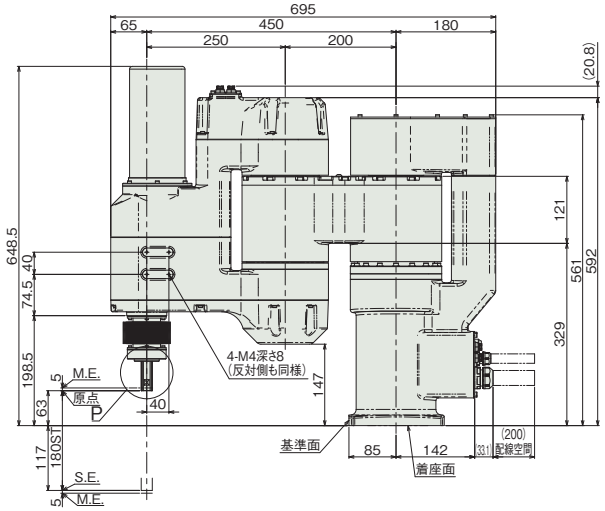


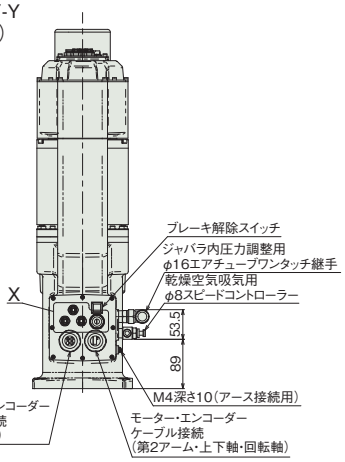
詳細図 K
ベース取付け穴詳細

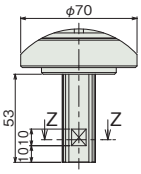


断面図 Y-Y
(4箇所)





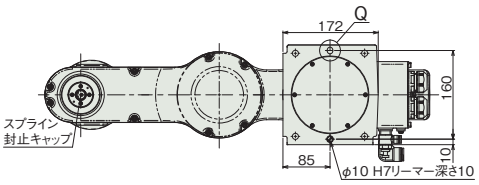


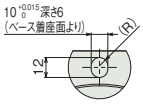


詳細図 P



断面図 Z-Z

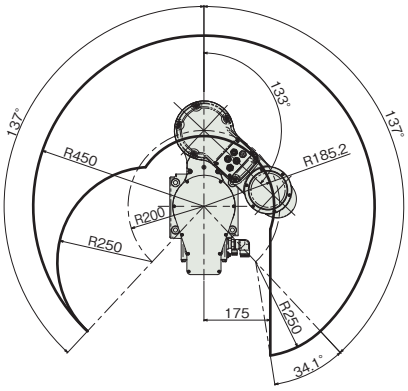




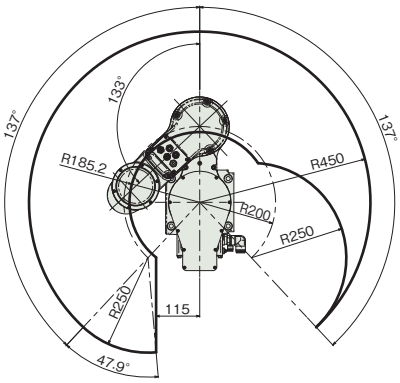
詳細図 Q
ベース長穴詳細



詳細図 X
背面パネル詳細



左腕系　動作範囲



右腕系　動作範囲

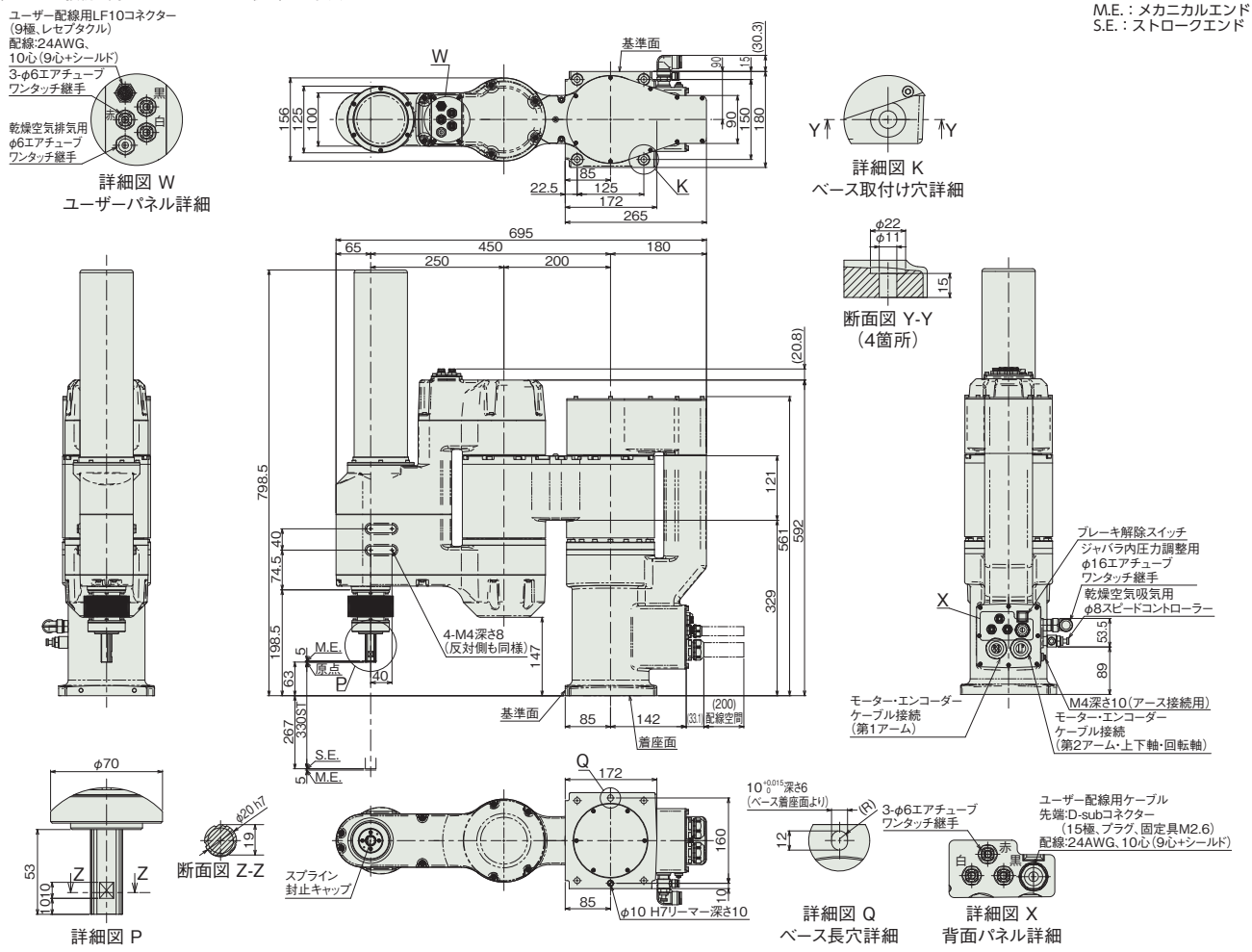
■質量

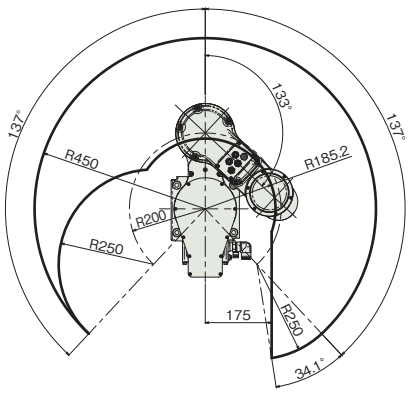
項目		内容
質量	4軸仕様	52.0kg

■IXA-4NSW4533

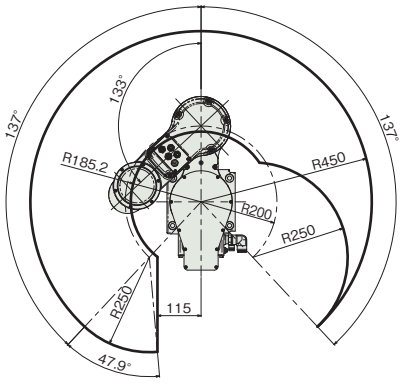
(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。

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





左腕系　動作範囲



右腕系　動作範囲

■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	53.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-375
XSEL2-TSX(IX・IXA用)		4	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。

IXA-4NSW6018
IXA-4NSW6033

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長600mm

■型式項目

IXA - 4 NSW 60 [ ] - [ ] - T2

シリーズ
IXA

軸数	
4	4軸

タイプ	
NSW	高速タイプ 防塵・防滴仕様

アーム長	
60	600mm

上下軸ストローク	
18	180mm
33	330mm

ケーブル長	
N	無し
5L	5m
10L	10m
□L	長さ指定（1m単位）

適応コントローラー	
T2	XSEL
T4	XSEL2



CE RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSW6018	–
IXA-4NSW6033	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル	**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-737	–
ユーザー配線用メタルキャップ	**IXA-MC-1**	7-735	–
フランジ	**IX-FL-1**	7-736	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

（注） 下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 8）は、7-719 ページをご参照ください。

(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。

(3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。ジャバラ給排気用継手にはφ 16 エアチューブを接続し、先端を清浄な空間に開放してください。

(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。

(5) ケーブルジョイント部は保護構造ではないため、水のかからない清浄なところに設置してください。

(6) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

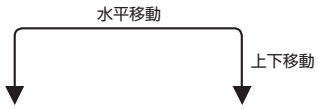
項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			10
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		6039
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	285
		第2アーム(度/s)	700
		上下軸(mm/s)	1600
		回転軸(度/s)	2000
押付け(N)(注3)		上限	110
		下限	25
アーム長(mm)			600
各軸アーム長(mm)		第1アーム	350
		第2アーム	250
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±133
		上下軸(mm)	180/330
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
ブレーキ解除スイッチ(注5)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	3.2N·m
	許容負荷モーメント	9.6N·m
主要部材質		1-354ページをご確認ください
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)
エアパージ圧力(注6)		35kPa
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		80dB以下
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	750W
	第2アーム	400W
	上下軸	200W
	回転軸	100W
エンコーダー種類		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

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.38秒
連続サイクルタイム	0.57秒

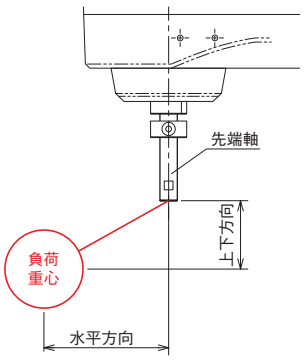
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.12 kg・m^2

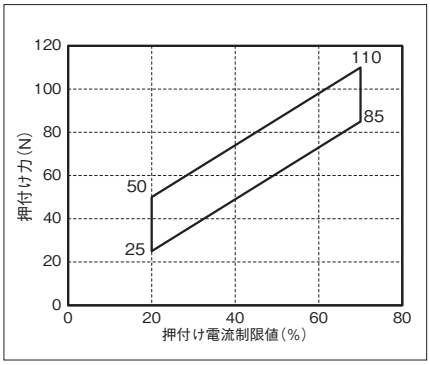
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

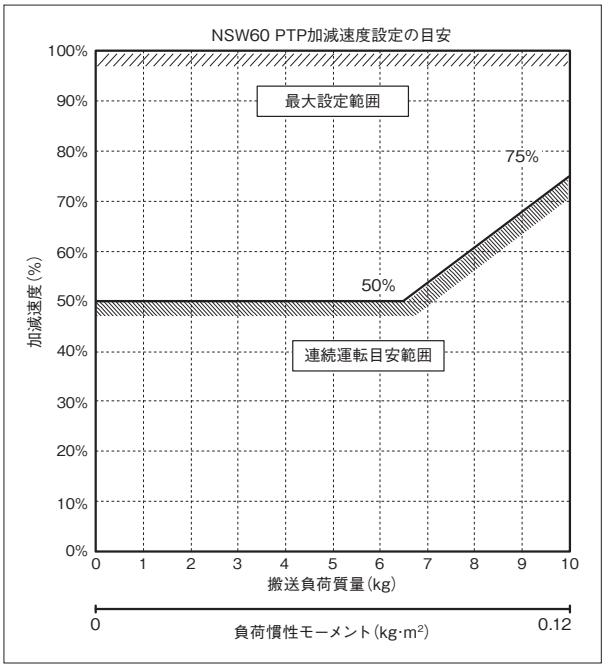


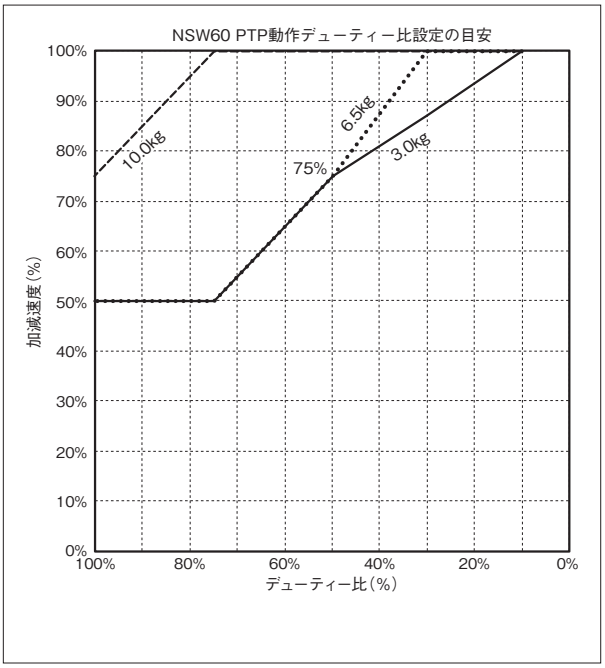
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、デューティー比設定の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、デューティー比設定の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

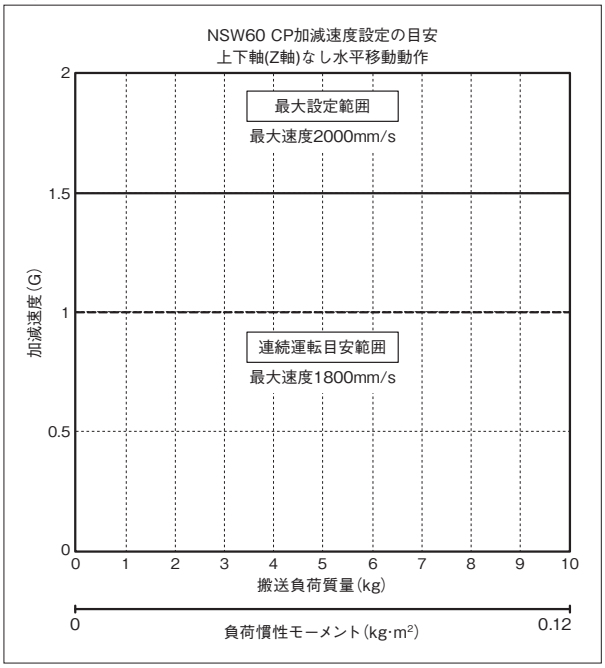
■PTP動作



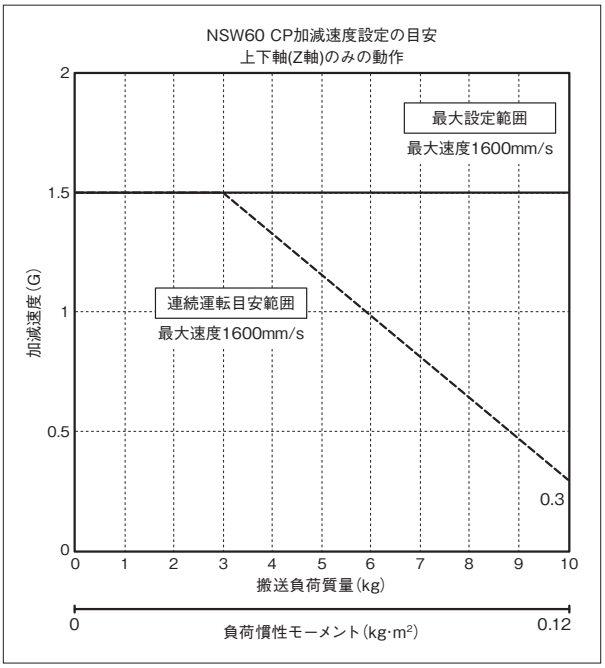


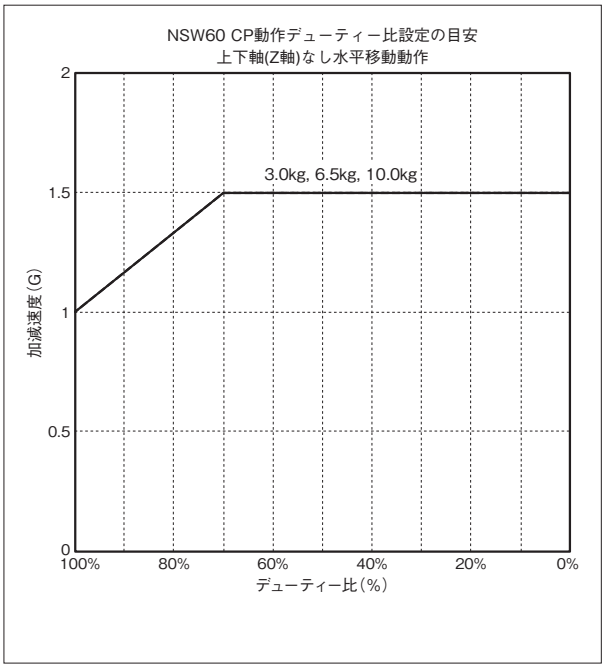
■CP動作

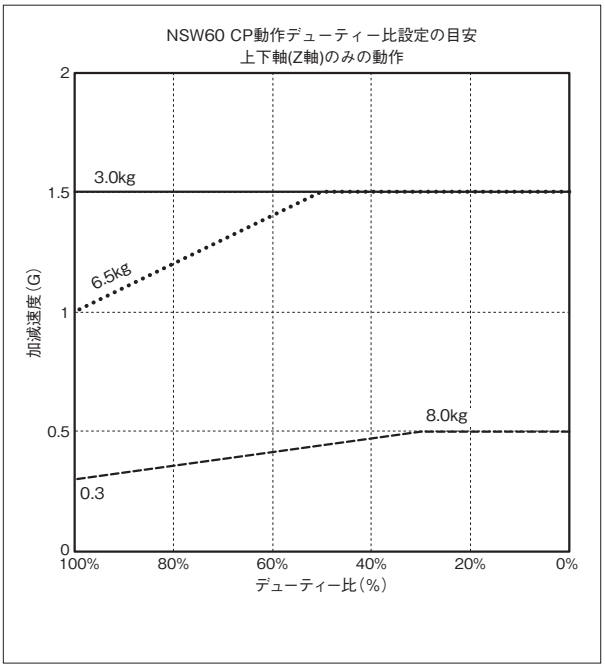
水平



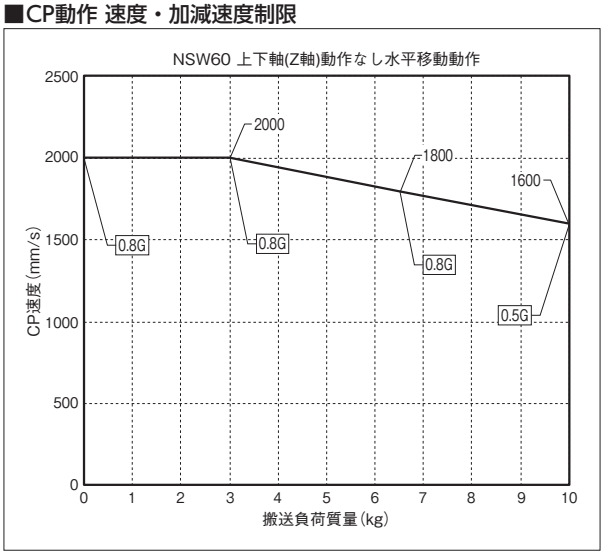
上下

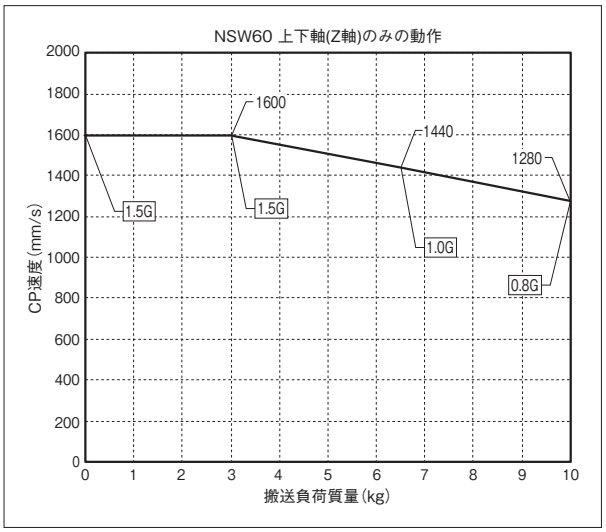






■CP動作 速度・加減速度制限





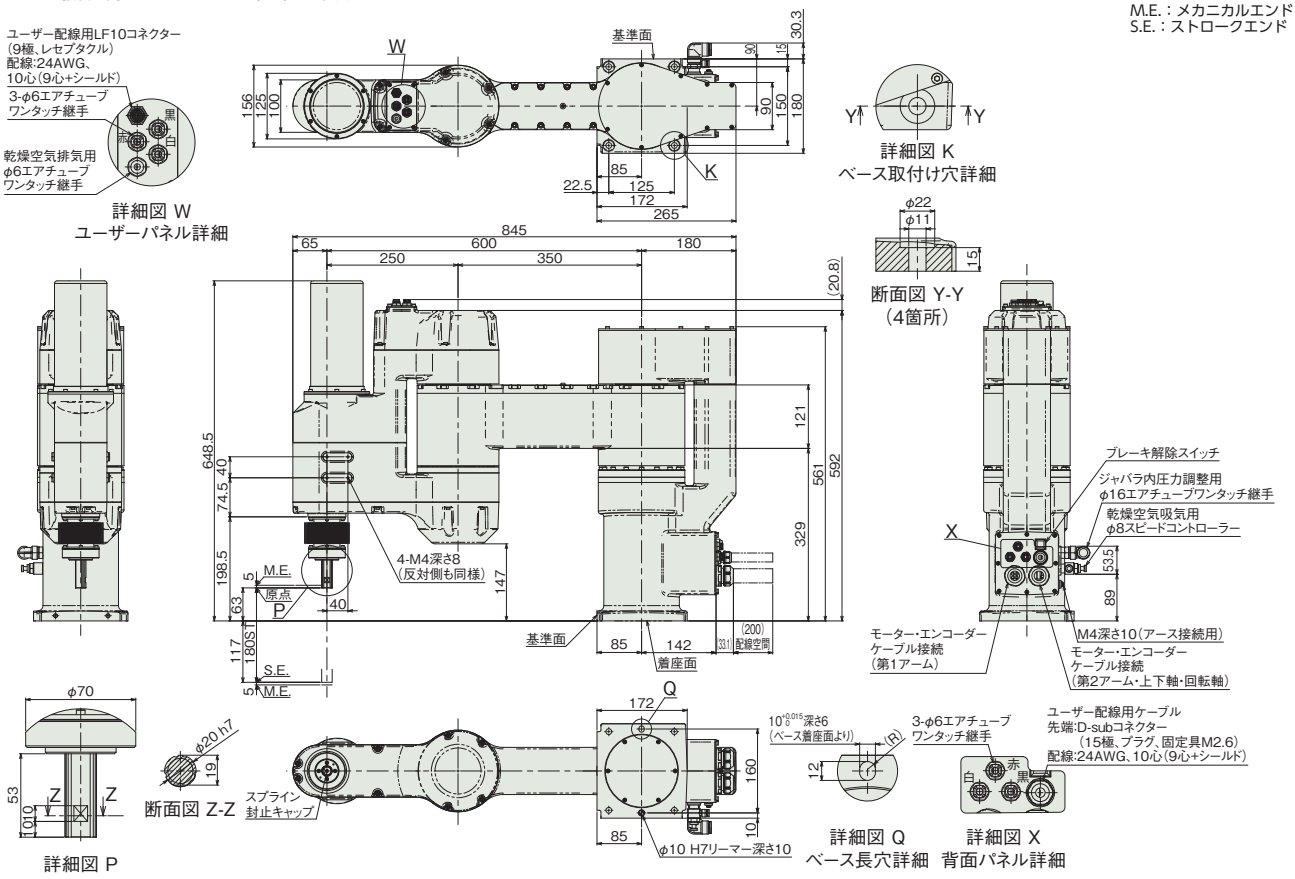
寸法図

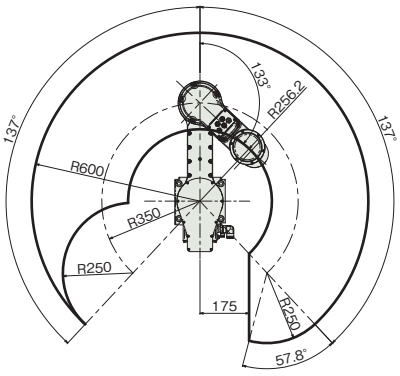
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

■IXA-4NSW6018

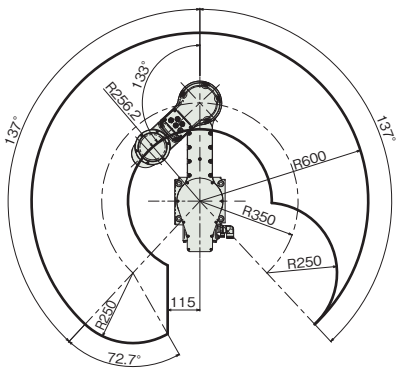
(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。

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





左腕系　動作範囲



右腕系　動作範囲

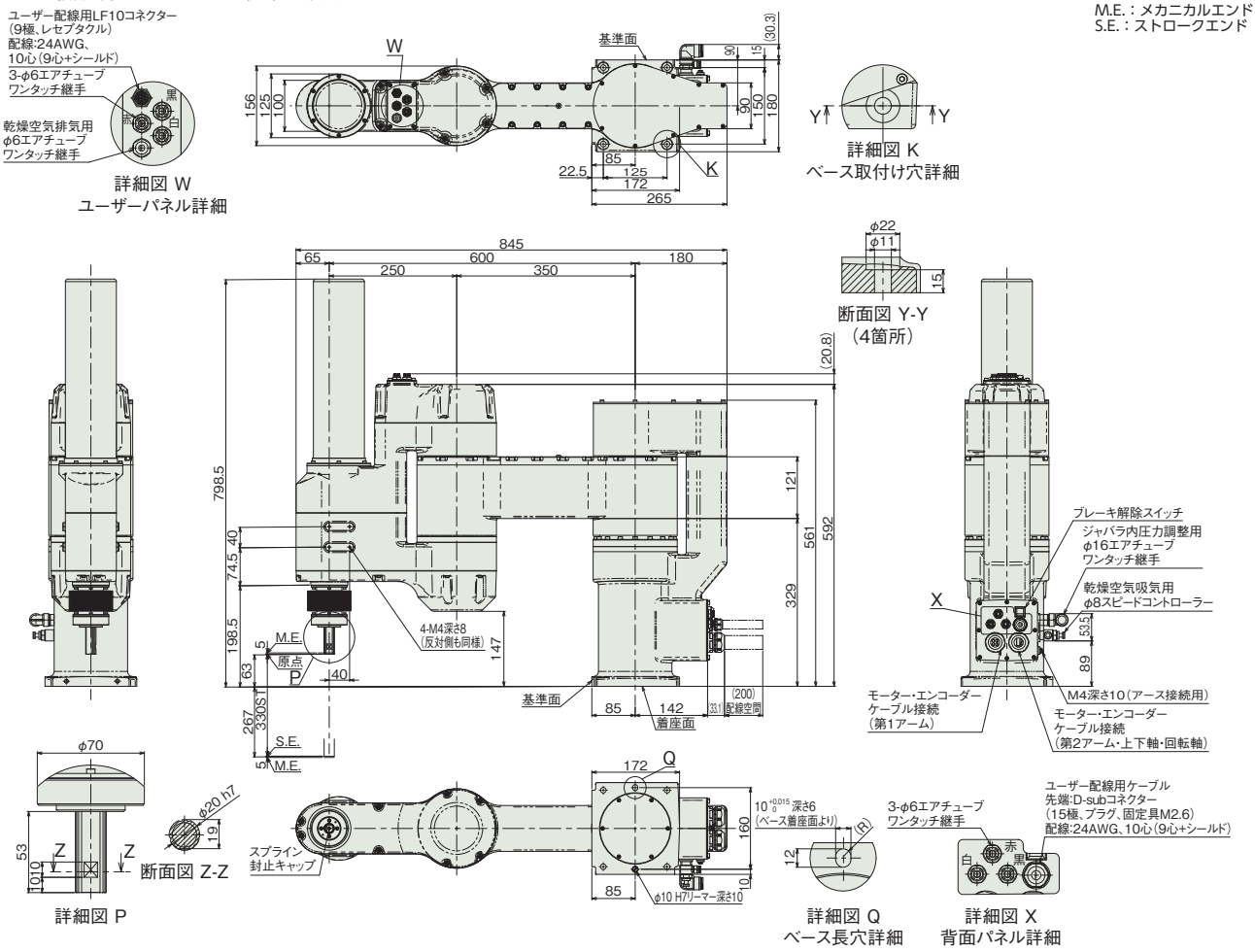
■質量

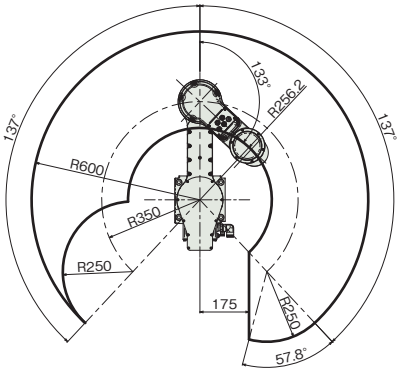
項目		内容
質量	4軸仕様	53.0kg

■IXA-4NSW6033

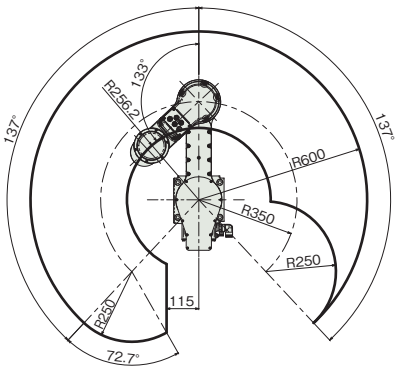
(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。

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





左腕系　動作範囲



右腕系　動作範囲

■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	54.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														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	
XSEL-RAX4/SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666 (タイプにより異なります)	–	8-375
XSEL2-TSX(IX・IXA用)		4	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。

IXA-4NSW8020
IXA-4NSW8040

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長 800mm

■型式項目

IXA - 4 NSW 80 [ ] - [ ] - T2 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク
IXA	4：4軸	NSW：高速タイプ 防塵・防滴仕様	80：800mm	20：200mm 40：400mm

ケーブル長	
N	無し
5L	5m
10L	10m
□L	長さ指定（1m単位）

適応コントローラー	
T2	XSEL

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

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSW8020	–
IXA-4NSW8040	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
樹脂カバーニッケルめっき仕様	**COP**	7-722	–
フッ素ゴムシール仕様	**SLF**	7-734	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称		型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル		**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-737	–
フランジ		**IXA-FL-1**	7-736	–
メタルキャップ		**IXA-MC-1**	7-735	–
外部配線保護フランジ		**IXA-PFL-EW-1**	7-737	–
Z軸配線側面ステー	Z軸200st	**IXAW-SST-ZW-1**	7-737	–
	Z軸400st	**IXAW-SST-ZW-2**	7-737	–
Z軸配線上面ステー	Z軸200st	**IXA-TST-ZW-1**	7-737	–
	Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	7-737	–

（注）　別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

（注）　下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1)（注 1）～（注 8）は、7-719 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。
(5) ケーブルジョイント部は保護構造ではないため、水のかからない清浄なところに設置してください。
(6) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			21
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		5724
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	220
		第2アーム(度/s)	380
		上下軸(mm/s)	2000/2800
		回転軸(度/s)	1300
押付け(N)(注3)		上限	350
		下限	40
アーム長(mm)			800
各軸アーム長(mm)		第1アーム	400
		第2アーム	400
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±142
		上下軸(mm)	200/400
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.02mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
ブレーキ解除スイッチ(注5)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	11.3N·m
	許容負荷モーメント	42N·m
主要部材質		1-355ページをご確認ください
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	1000W
	第2アーム	750W
	上下軸	600W
	回転軸	200W
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

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.30秒
連続サイクルタイム	0.60秒

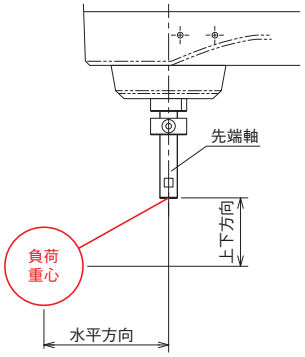
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.45 kg・m^2

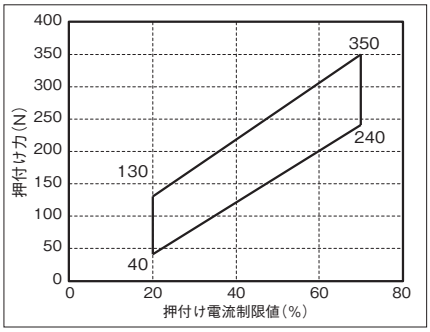
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

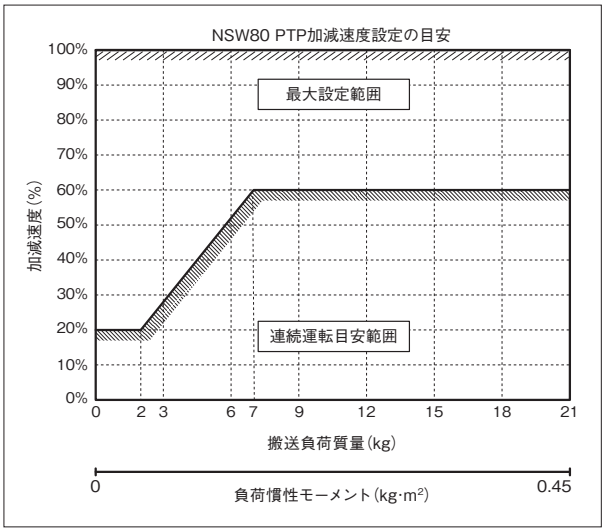


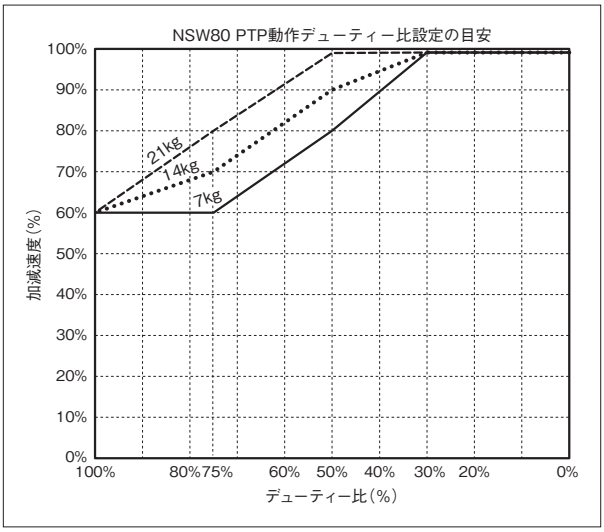
■加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、デューティー比設定の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、デューティー比設定の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

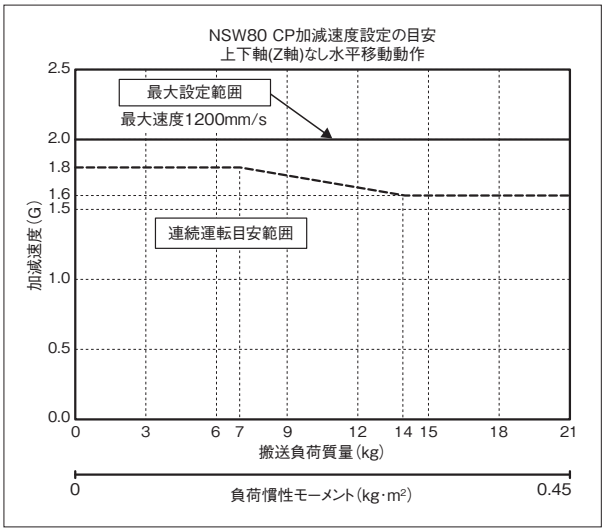
■PTP動作



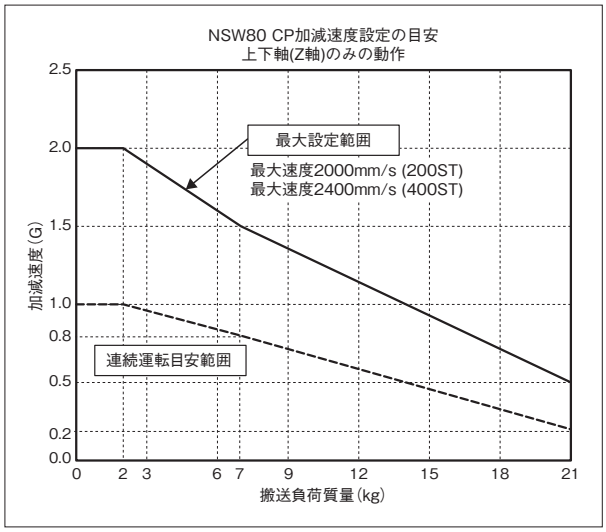


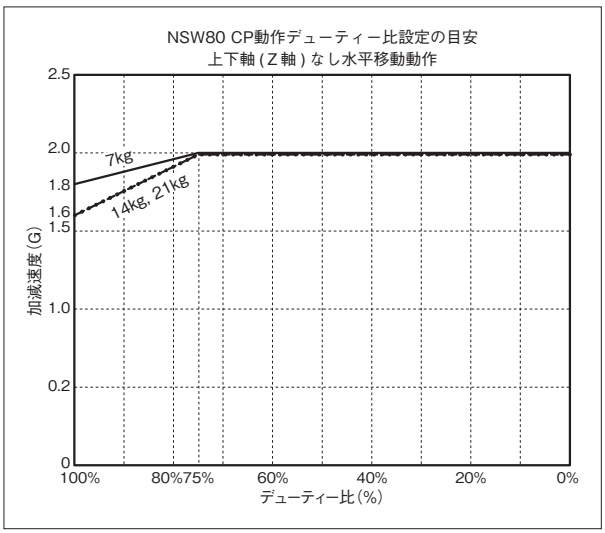
■CP動作

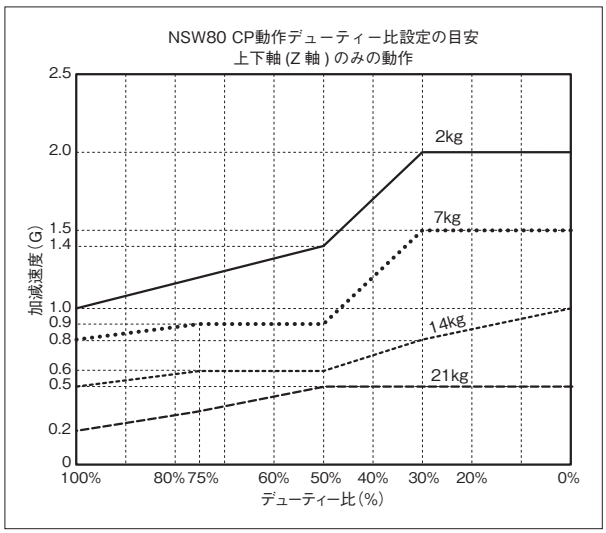
水平



上下

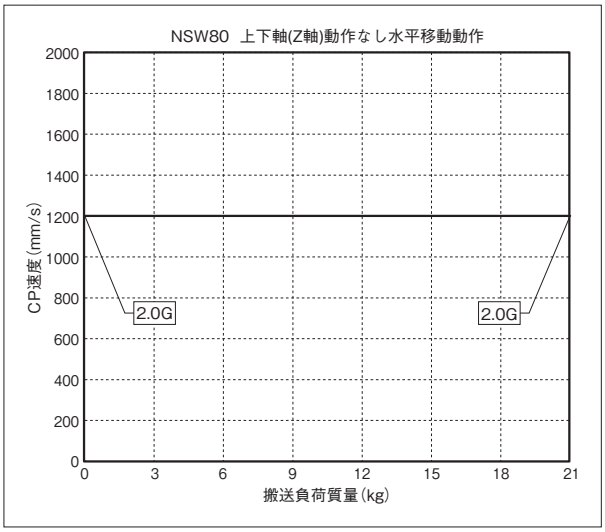




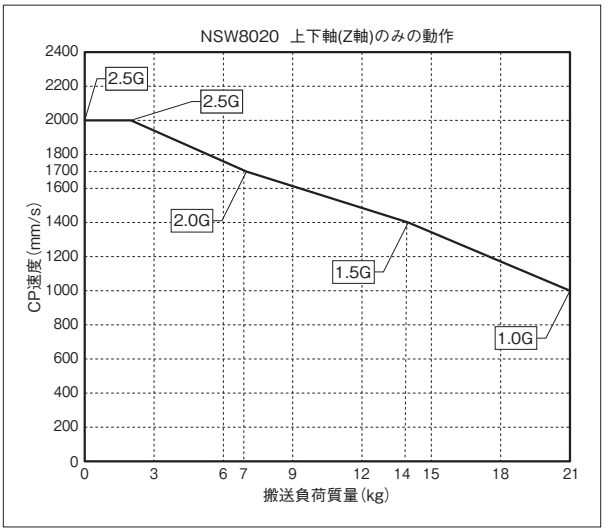


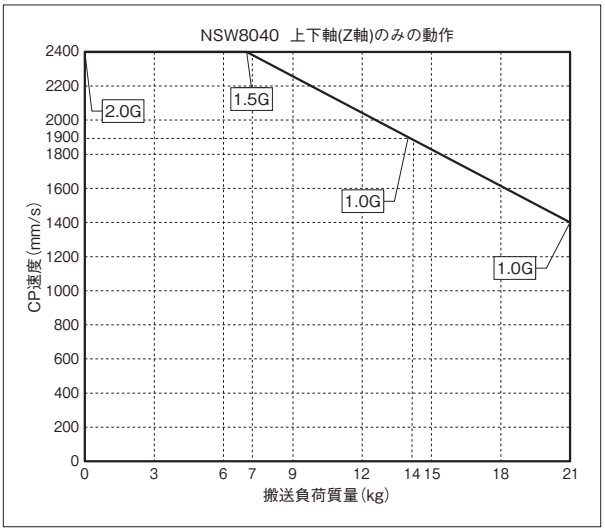
■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下





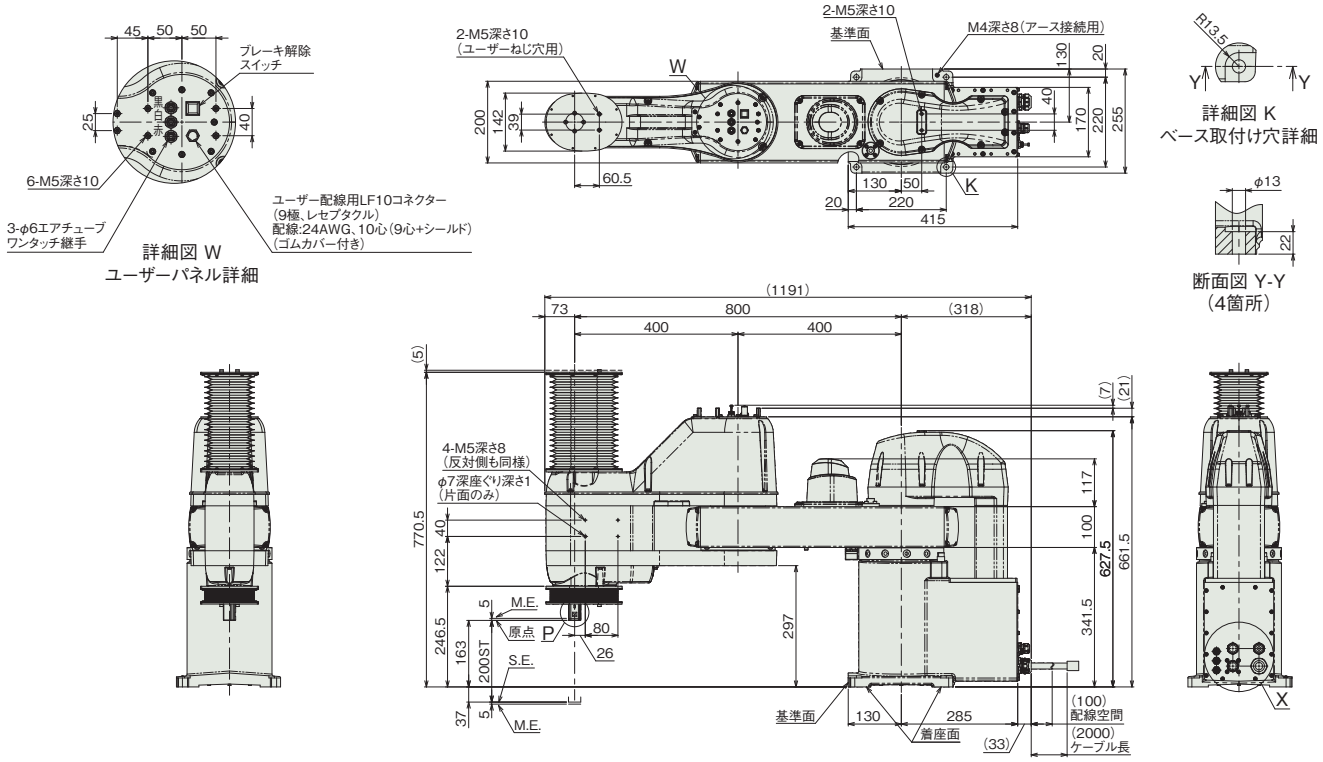
寸法図

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

■IXA-4NSW8020

(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)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

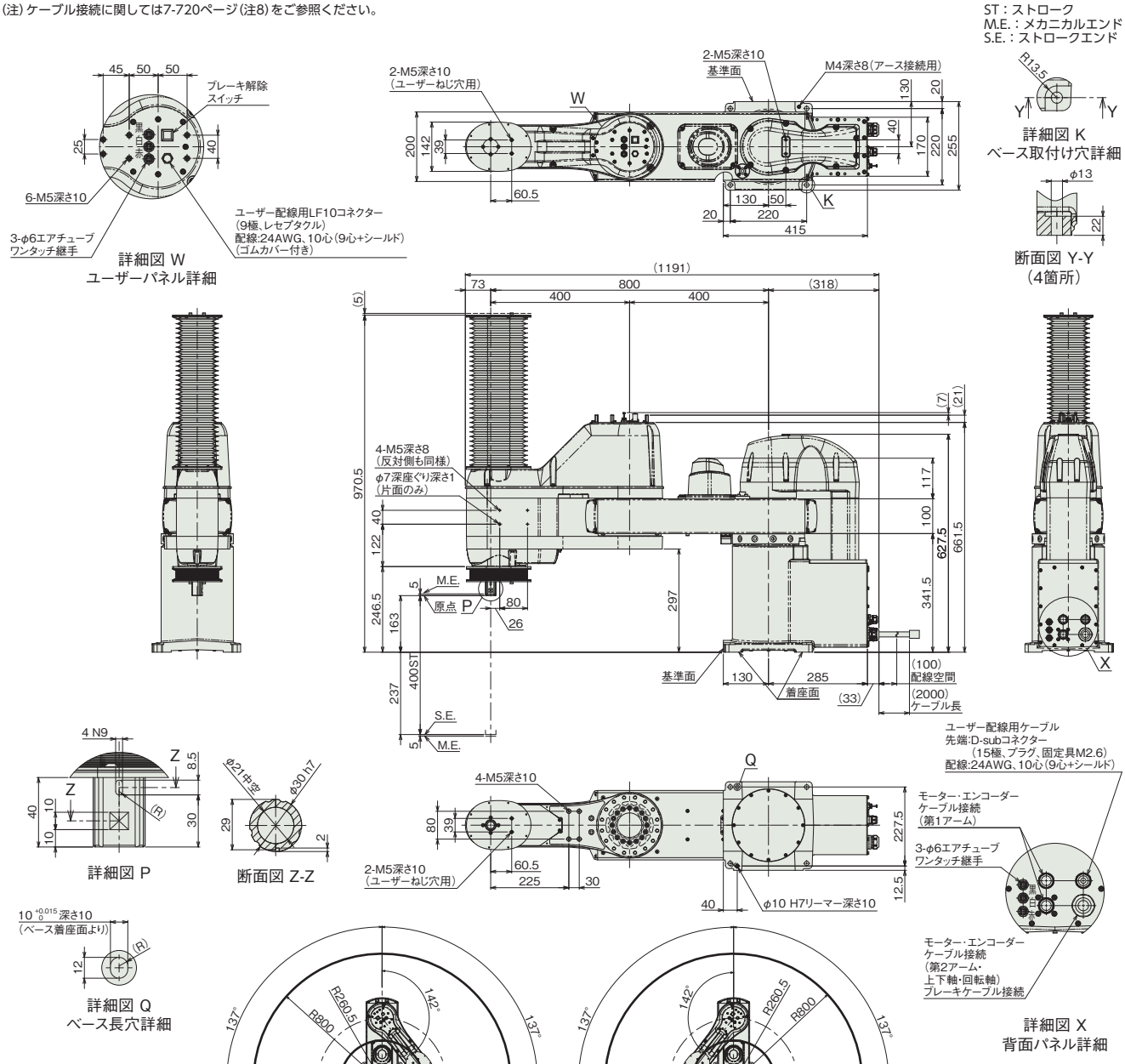


■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	79.0kg

■IXA-4NSW8040

(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。



■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	80.0kg

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-375

(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。

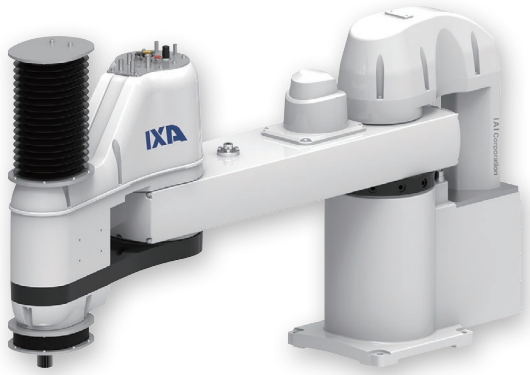
IXA-4NSW10020
IXA-4NSW10040

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長1000mm

■型式項目

IXA - 4 NSW 100 [ ] - [ ] - T2 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXA	4 4軸	NSW 高速タイプ 防塵・防滴仕様	100 1000mm	20 200mm 40 400mm	N 無し 5L 5m 10L 10m □L 長さ指定（1m単位）	T2 XSEL	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

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NSW10020	–
IXA-4NSW10040	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
樹脂カバーニッケルめっき仕様	**COP**	7-722	–
フッ素ゴムシール仕様	**SLF**	7-734	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称		型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル		**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-737	–
フランジ		**IXA-FL-1**	7-736	–
メタルキャップ		**IXA-MC-1**	7-735	–
外部配線保護フランジ		**IXA-PFL-EW-1**	7-737	–
Z軸配線側面ステー	Z軸200st	**IXAW-SST-ZW-1**	7-737	–
	Z軸400st	**IXAW-SST-ZW-2**	7-737	–
Z軸配線上面ステー	Z軸200st	**IXA-TST-ZW-1**	7-737	–
	Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	7-737	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

（注） 下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 8）は、7-719 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。
(5) ケーブルジョイント部は保護構造ではないため、水のかからない清浄なところに設置してください。
(6) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg) (注1)			21
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		6492
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	220
		第2アーム(度/s)	380
		上下軸(mm/s)	2000/2800
		回転軸(度/s)	1300
押付け(N) (注3)		上限	350
		下限	40
アーム長(mm)			1000
各軸アーム長(mm)		第1アーム	600
		第2アーム	400
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±142
		上下軸(mm)	200/400
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.025mm
	上下軸	±0.01mm
	回転軸	±0.005度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
ブレーキ解除スイッチ(注5)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	11.3N·m
	許容負荷モーメント	42N·m
主要部材質		1-355ページをご確認ください
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	1000W
	第2アーム	750W
	上下軸	600W
	回転軸	200W
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

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.33秒
連続サイクルタイム	0.60秒

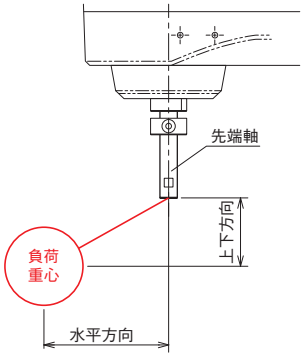
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.45 kg・m^2

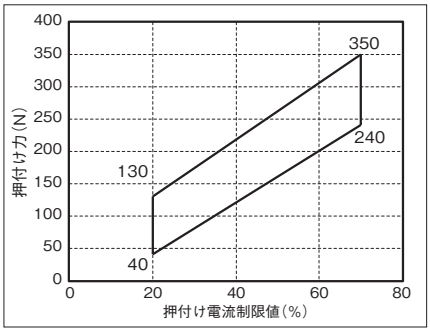
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

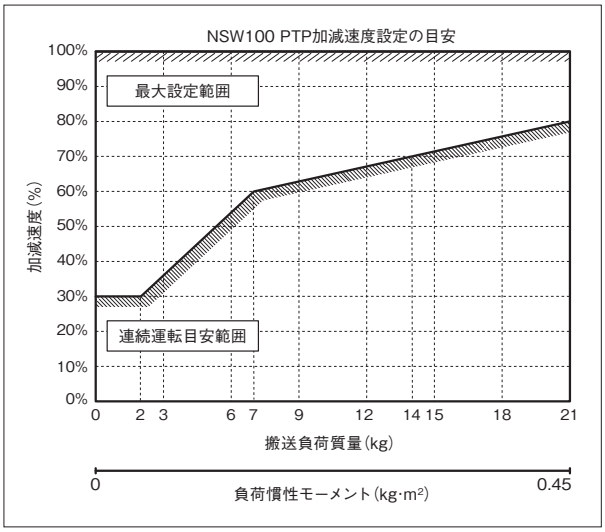


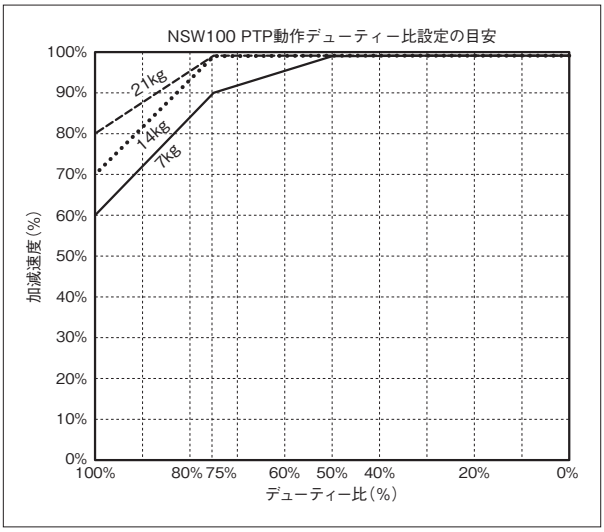
加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、デューティー比設定の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。
同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、デューティー比設定の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

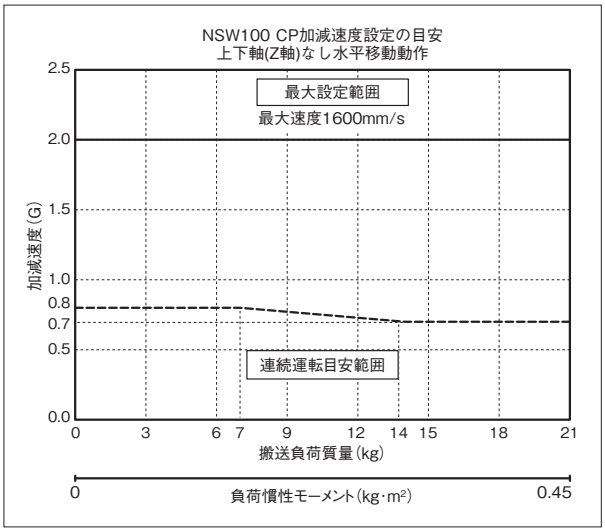
■PTP動作



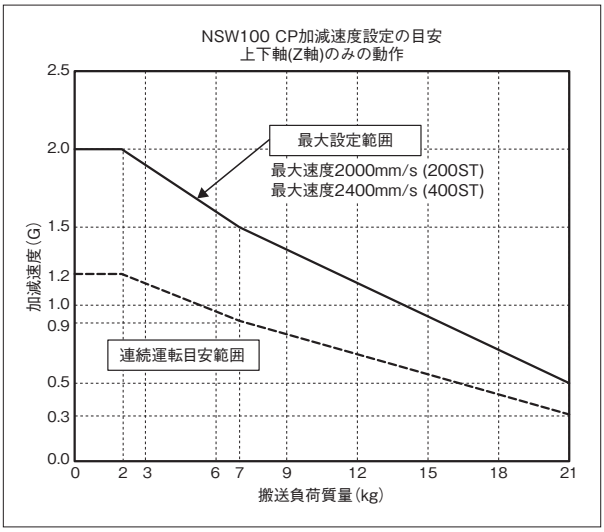


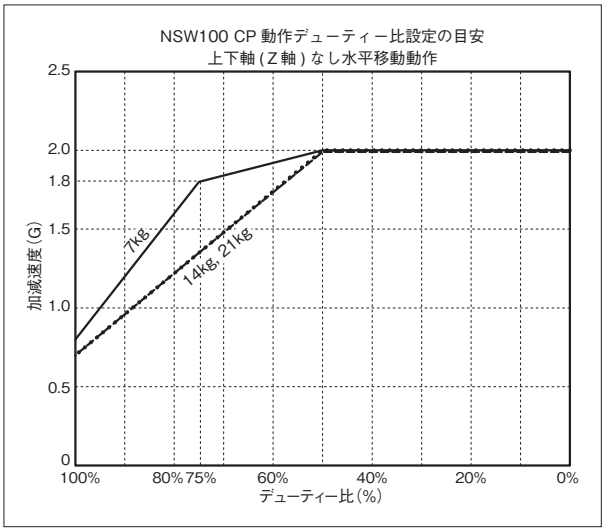
■CP動作

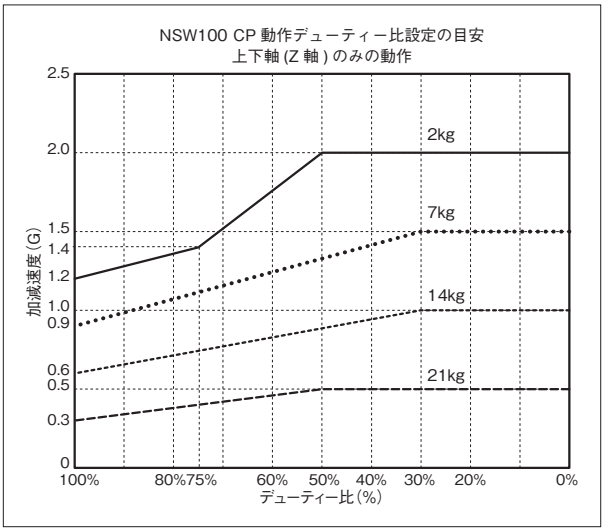
水平



上下

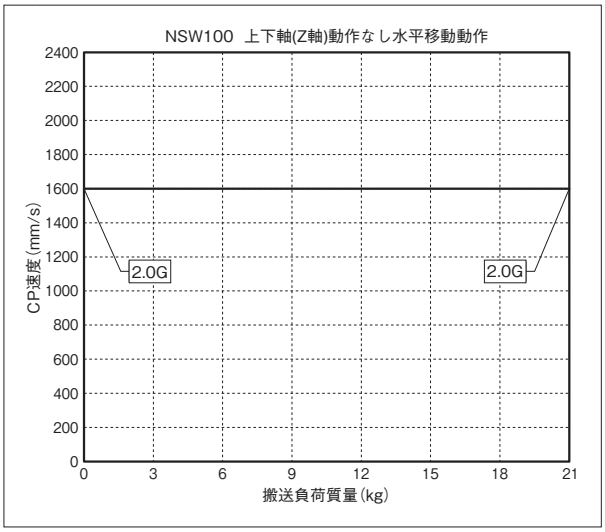




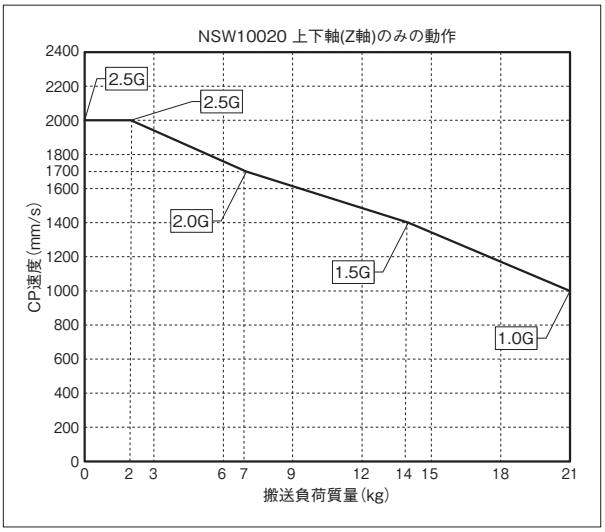


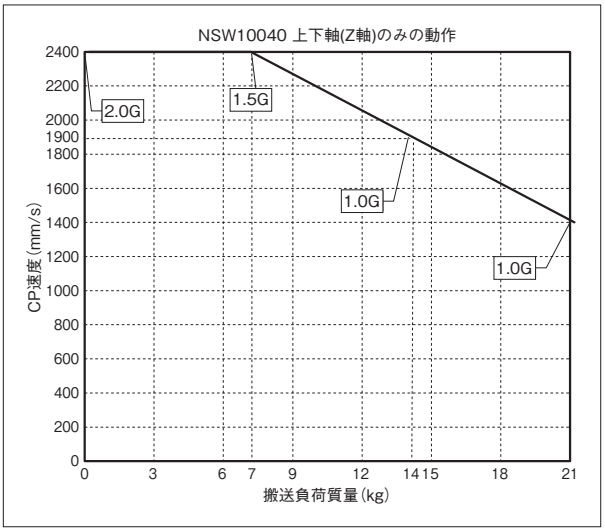
■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下





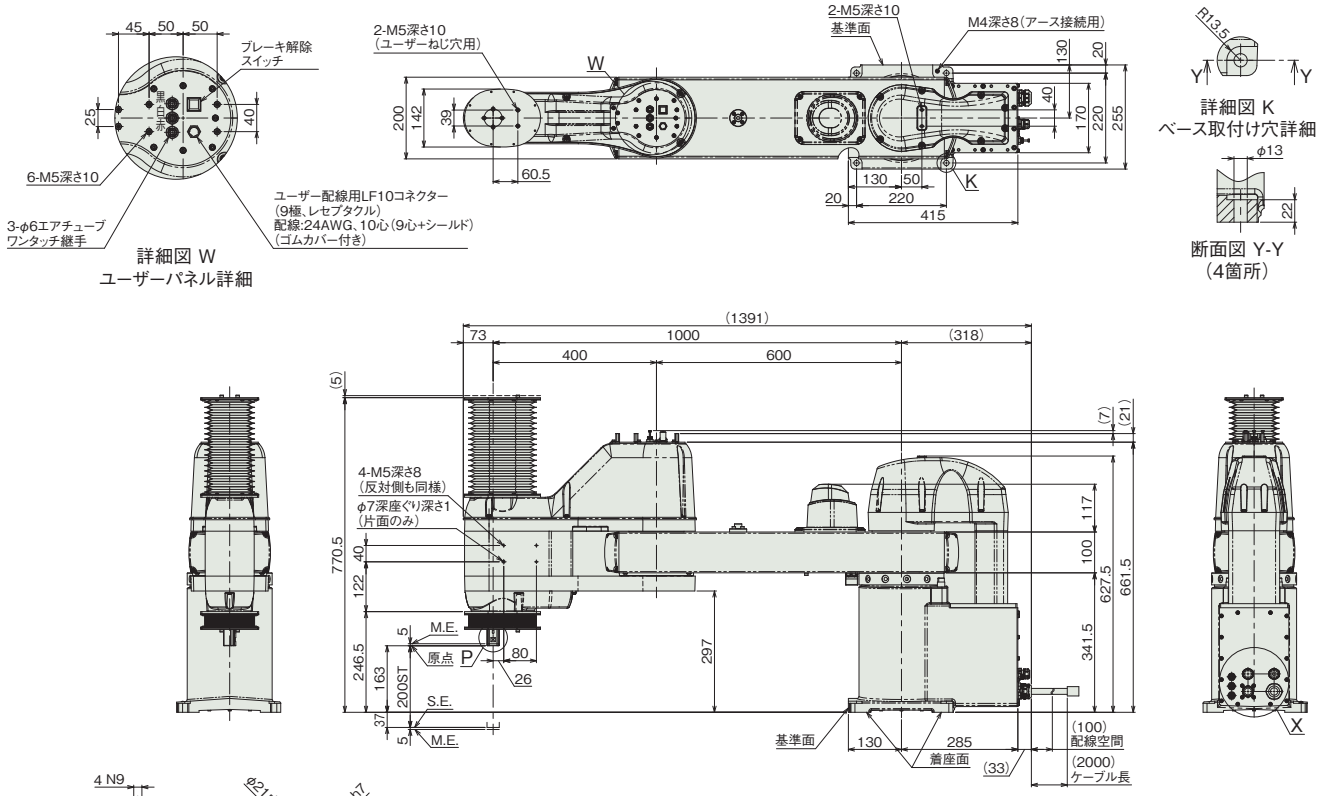
寸法図

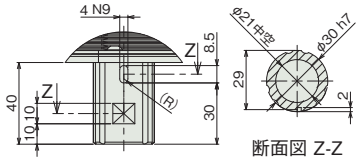
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

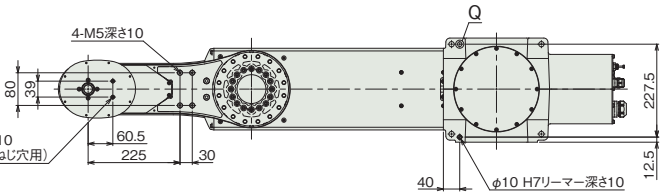
■IXA-4NSW10020

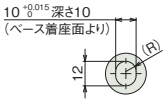
(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。

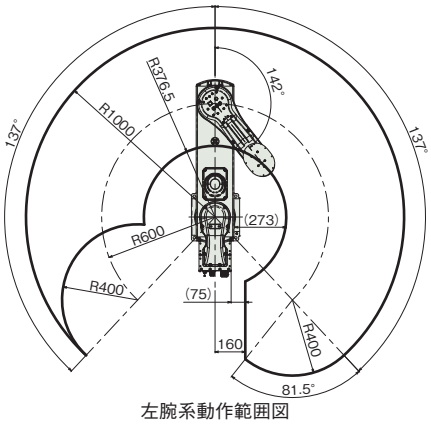
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



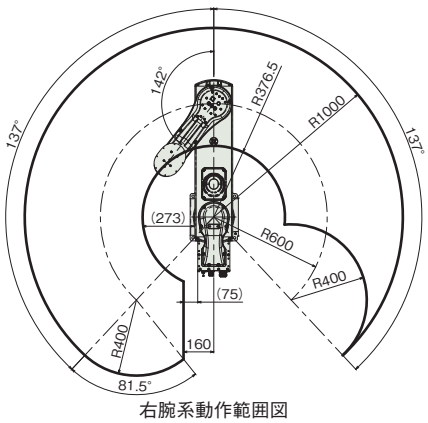




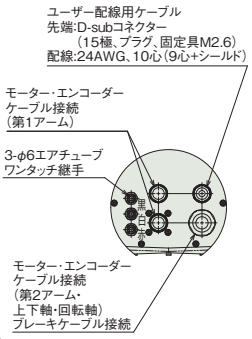




左腕系動作範囲図



右腕系動作範囲図



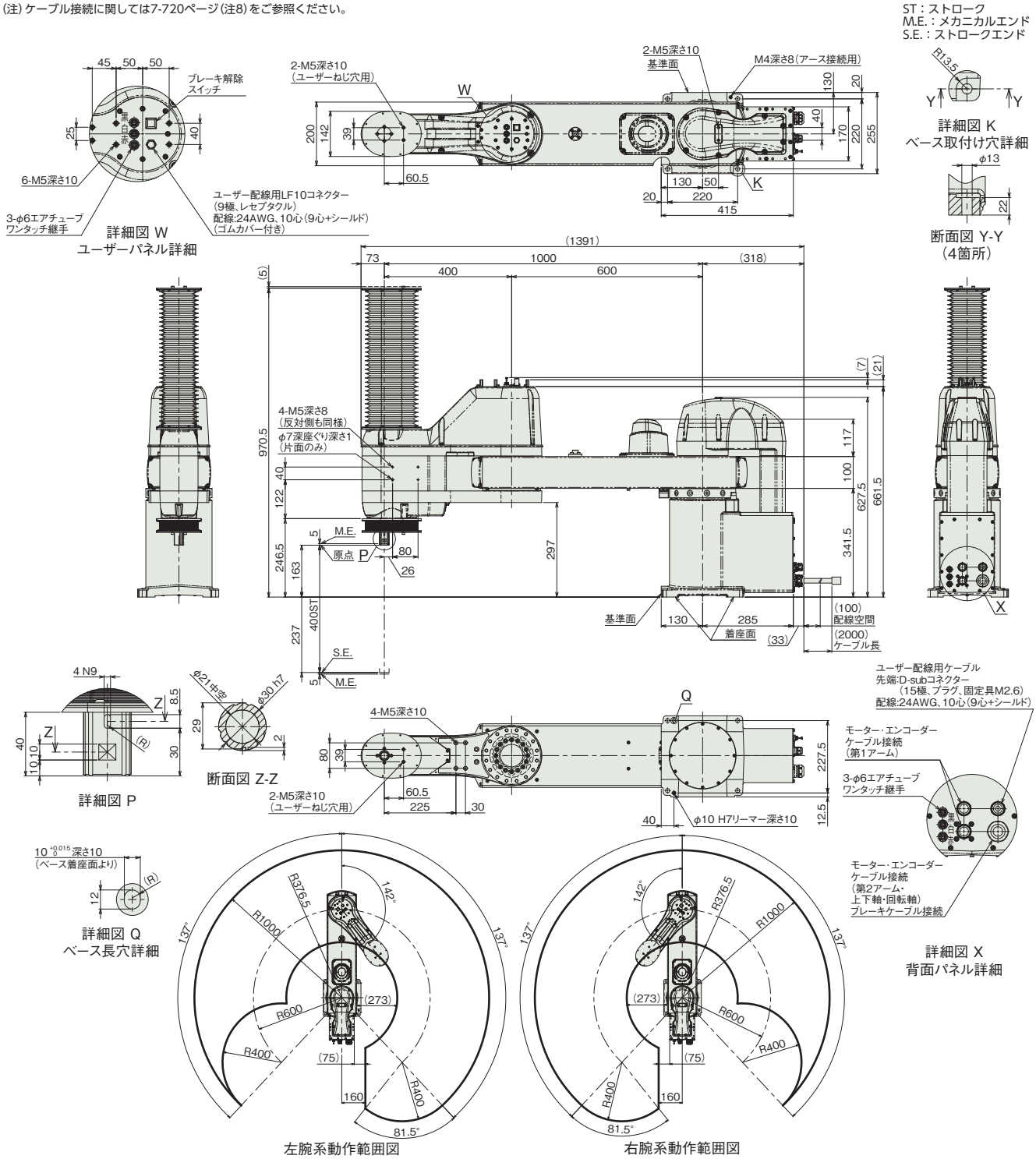
詳細図 X
背面パネル詳細

■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	82.0kg

■IXA-4NSW10040

(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。



■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	83.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-375

(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。

IXA-4NHW12040

防塵・防滴　バッテリーレスアブソ　アーム長 1200mm

■型式項目

IXA - 4 NHW 120 40 - [ ] - T2 - [ ]

シリーズ	軸数	タイプ	アーム長	上下軸ストローク	ケーブル長	適応コントローラー	オプション
IXA	4：4軸	NHW：高可搬タイプ 防塵・防滴仕様	120：1200mm	40：400mm	N：無し 5L：5m 10L：10m □L：長さ指定（1m単位）	T2：XSEL	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

価格表（標準価格）

型式	標準価格
IXA-4NHW12040	–

オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格
樹脂カバーニッケルめっき仕様	**COP**	7-722	–
フッ素ゴムシール仕様	**SLF**	7-734	–

別売オプション価格表（標準価格）

名称		型式	参照頁	標準価格
ユーザーケーブル		**CB-IXA-USR□□□-CS**	7-737	–
フランジ		**IXA-FL-1**	7-736	–
メタルキャップ		**IXA-MC-1**	7-735	–
外部配線保護フランジ		**IXA-PFL-EW-1**	7-737	–
Z軸配線側面ステー	Z軸400st	**IXAW-SST-ZW-2**	7-737	–
Z軸配線上面ステー	Z軸400st	**IXA-TST-ZW-2**	7-737	–

（注） 別途ご注文ください。

ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	4軸仕様
標準タイプ	**5L**(5m)	–
	10L(10m)	–
長さ指定	**1L**(1m) ～ **4L**(4m)	–
	6L(6m) ～ **9L**(9m)	–
	11L(11m)	–
	12L(12m)	–
	13L(13m)	–
	14L(14m)	–
	15L(15m)	–

（注） 下記ケーブルの合計金額となります。
モーターケーブル：4本・エンコーダーケーブル：4本・ブレーキケーブル：1本

選定上の注意

(1) （注 1）～（注 8）は、7-719 ページをご参照ください。
(2) 加減速度は、搬送する物の質量および移動距離、場所により最大設定値が変化します。また、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。連続動作を行う際は加減速値を下げるか、デューティー比（目安）を参考にして加減速後に停止時間を設けてください。
(3) ジャバラに直接噴流をかけないでください。
(4) スカラロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は「加減速度設定の目安」をご確認ください。
(5) ケーブルジョイント部は保護構造ではないため、水のかからない清浄なところに設置してください。
(6) 腕系切替の際は一旦アームが直線上に伸びるため、周辺機器との干渉にご注意ください。

メインスペック

項目			内容 4軸仕様
最大可搬質量(kg)(注1)			47
速度 (注2)	合成最高速度(mm/s)		8098
	各軸最高速度	第1アーム(度/s)	260
		第2アーム(度/s)	380
		上下軸(mm/s)	1200
		回転軸(度/s)	920
押付け(N)(注3)		上限	570
		下限	70
アーム長(mm)			1200
各軸アーム長(mm)		第1アーム	800
		第2アーム	400
各軸動作範囲		第1アーム(度)	±137
		第2アーム(度)	±142
		上下軸(mm)	400
		回転軸(度)	±360

項目		内容 4軸仕様
位置繰返し精度 (注4)	水平面内	±0.05mm
	上下軸	±0.02mm
	回転軸	±0.01度
ユーザー配線		10心(9心+シールド) AWG24(定格30V/MAX1A)
ユーザー配管		外径φ6 内径φ4 エアチューブ3本 (最高使用圧力0.6MPa)
ブレーキ解除スイッチ(注5)		上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ
先端軸	許容トルク	15N·m
	許容負荷モーメント	42N·m
主要部材質		1-355ページをご確認ください
使用周囲温度・湿度		0~40℃、20~85% RH以下(結露なきこと)
保護等級		IP65(ジャバラ部は除く)
耐振動・耐衝撃		振動・衝撃が加わらないこと
騒音(注7)		85dB未満
海外対応規格		CEマーク、RoHS指令
モーター種類		ACサーボモーター
モーター容量	第1アーム	1000W
	第2アーム	750W
	上下軸	600W
	回転軸	200W
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

サイクルタイム

項目	時間
標準サイクルタイム	0.61秒
連続サイクルタイム	0.72秒

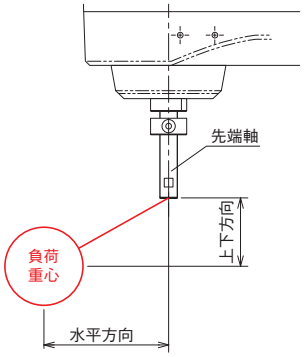
標準/連続サイクルタイムは下記の条件で、最速となる往復の動作設定にて動作をした場合の所要時間を表します。
2kg搬送、上下移動25mm、水平移動300mm(粗位置決めアーチモーション)
【標準サイクルタイム】
最速動作の場合の所要時間です。一般に高速性能の目安となります。最速動作での連続動作はできませんのでご注意ください。
【連続サイクルタイム】
連続動作を行う場合のサイクルタイムとなります。



先端軸許容慣性モーメント

軸数	先端軸許容慣性モーメント
4軸仕様	0.5 kg・m^2

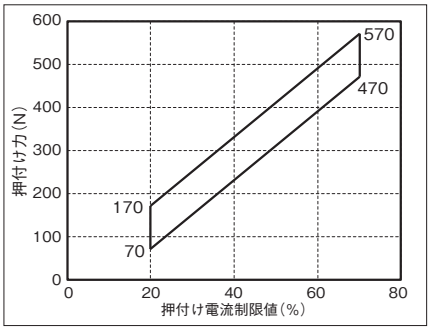
スカラロボットの先端軸(回転軸)中心換算の慣性モーメント許容値です。
先端軸中心からツール重心までのオフセット量は、以下の数値以内としてください。
ツール重心位置が先端軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。負荷や動作条件によって、張出し長は制限されます。



水平方向	上下方向
200mm以下	150mm以下

押付け力と電流制限値の相関図(参考値)

上下軸の先端部の押付け力です。(注3)

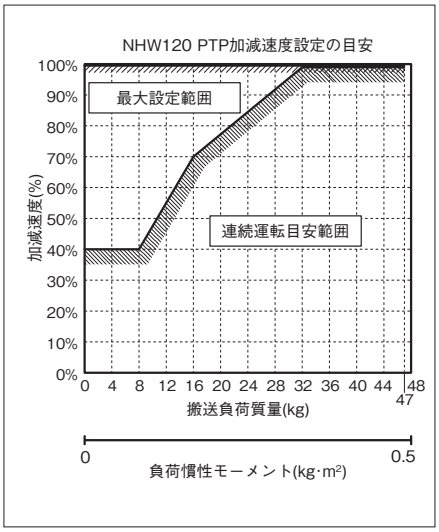


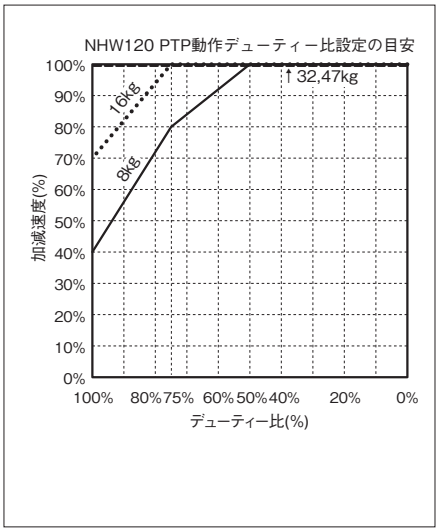
■加減速度設定の目安

スカラロボットIXAは、カタログの最大加減速度、最大速度での連続運転は出来ません。最大加減速度で動作する場合は、デューティー比設定の目安グラフを参考に停止時間を設けてください。連続で動作が必要な場合は、加減速度設定の目安グラフの連続運転目安範囲の設定で動作させてください。

(1) PTP動作の場合は必ずプログラム上にてWGHT命令を使って、質量、慣性モーメントを設定し動作させてください。スカラは各可搬質量で動作することの出来る最大加減速度を100%としています。同じ加減速度、速度設定でも可搬質量が異なると、動作時間も異なりますのでご注意ください。
(2) 加減速度は連続運転目安値より徐々に設定値を上げて調整するようにしてください。
(3) 過負荷エラーが出る場合は加減速度を適宜下げるか、デューティー比設定の目安を参考に停止時間を設ける調整を行ってください。
(4) デューティー比(%)＝(運転時間／(運転時間＋停止時間))×100
(5) ロボットを高速で水平移動させたい場合はできるだけ上下軸を上昇端付近で動作させてください。
(6) 慣性モーメント、可搬質量は許容値以下としてください。
(7) 可搬質量は回転軸中心の慣性モーメント、質量を示します。
(8) 質量、慣性モーメントに応じた適切な加減速度を守ってロボットを運転してください。守らなかった場合は、駆動部の早期寿命や破損、振動を招きます。
(9) 負荷の慣性モーメントが大きい場合、上下軸の位置によっては、上下軸に振動が発生する場合があります。振動が発生した場合は適宜加減速度を落として使用してください。

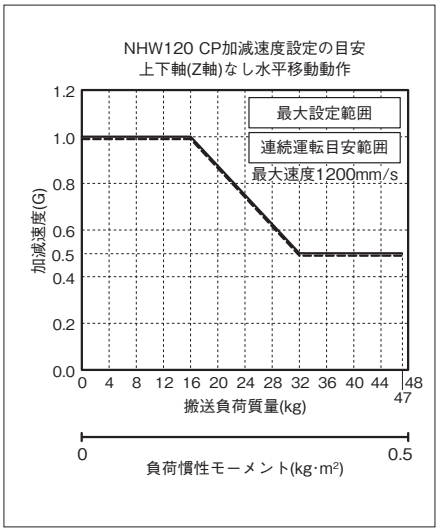
■PTP動作



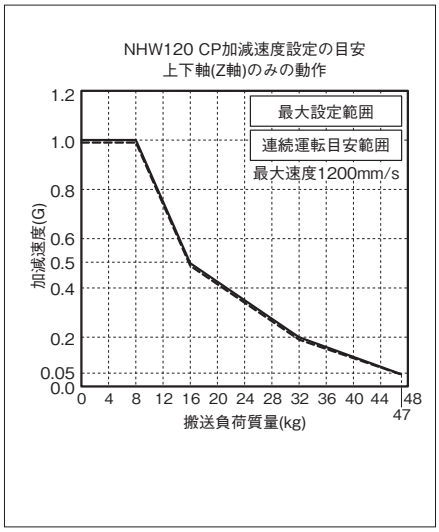


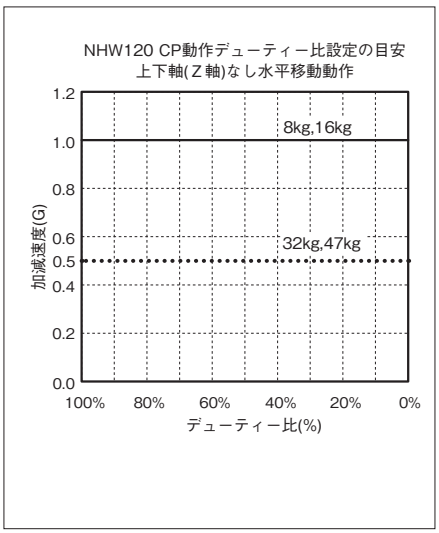
■CP動作

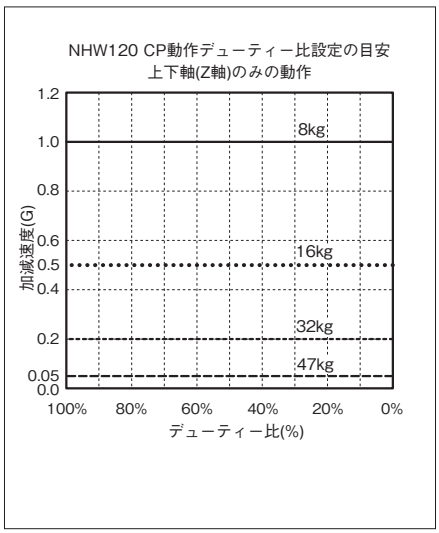
水平



上下

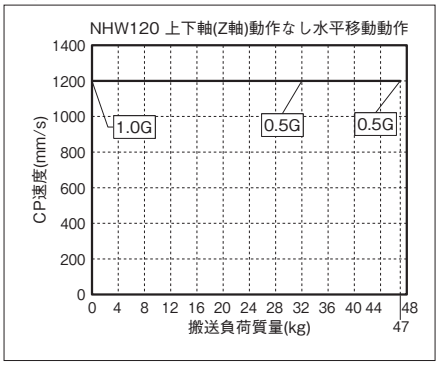




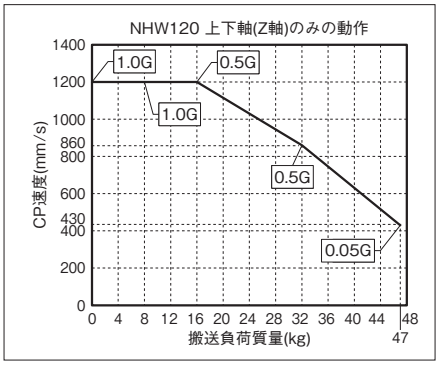


■CP動作 速度・加減速度制限

水平



上下



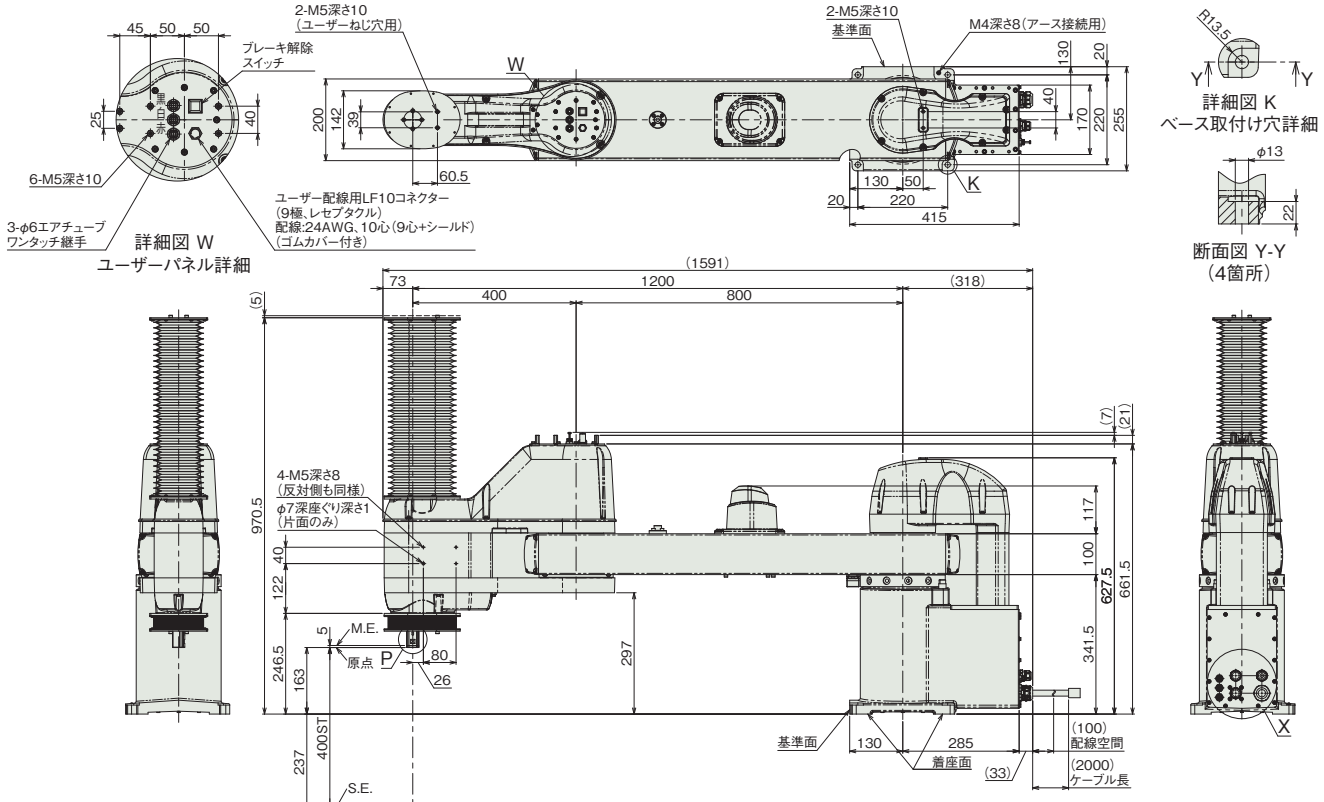
寸法図

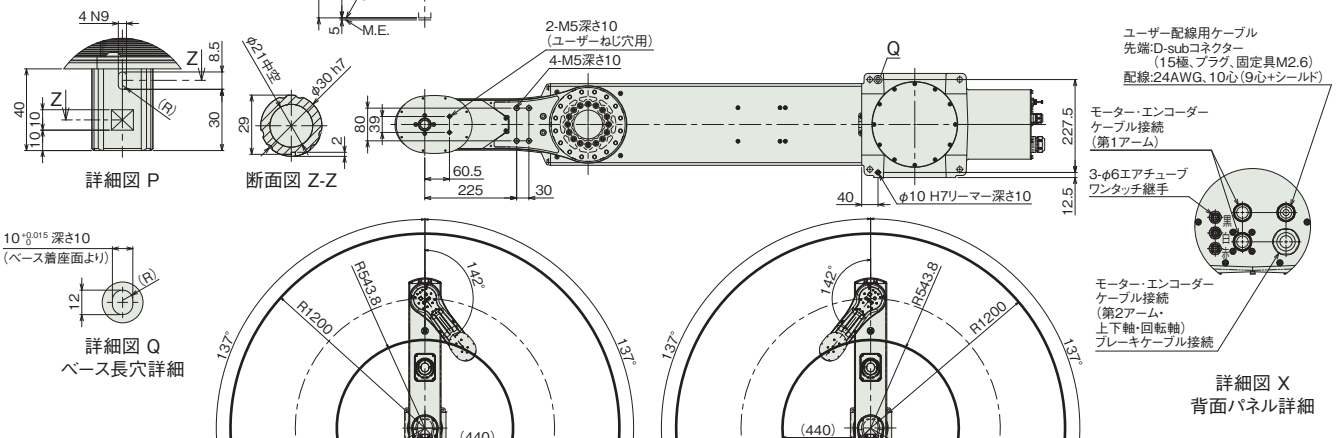
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

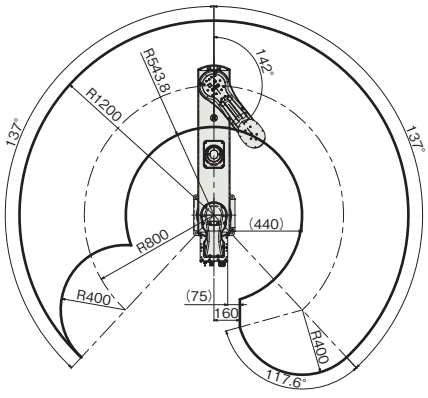
■IXA-4NHW12040

(注) ケーブル接続に関しては7-720ページ(注8)をご参照ください。

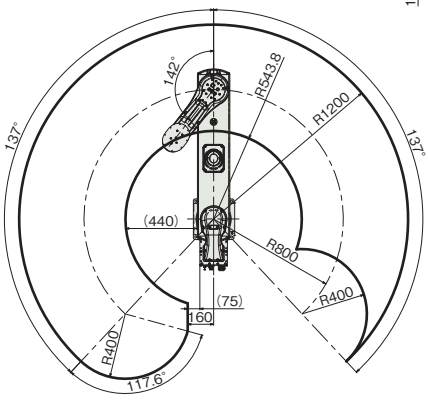
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド







左腕系動作範囲図



右腕系動作範囲図

■質量

項目		内容
質量	4軸仕様	88.0kg

適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法															最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択														
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-SAX4(IXA用)		4	三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	36666	–	8-375

(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。

防塵防滴仕様 注意事項

カタログスペックの注意点　＜スカラタイプ：IXA＞　※（注 1）～（注 8）は、本文ページの注記と対応しております。

（注 1）可搬質量

可搬質量は搬送可能な最大質量になります。
プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な加速度が設定されます。
負荷質量が大きくなるほど、加速度が落ちる設定となります。

（注 2）PTP 動作時最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、ＰＴＰ命令動作の場合です。
ＣＰ動作命令（補間動作）の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

（注 3）上下軸押付け力制御範囲

上下軸押付け力制御範囲は、上下軸先端部の押付け力です。
上下軸に何も取付けられていない無負荷時の押す力となります。
上限は押付け力の設定値が70%の場合の押付け力です。
下限は設定値が4NSW3015は30%、それ以外のタイプは20%の場合の押付け力です。
実際の押付け力は多少の誤差を生じます。

（注 4）位置繰返し精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します（JIS B 8432_周囲温度20℃一定時の値です）。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、位置繰返し精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

（注 5）ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチは下記の部分に配置されています。
・アーム長300/450/600：第1軸（J1）ベース背面
・アーム長800/1000/1200：ユーザーパネル部
ブレーキの解除を行うには、ブレーキ解除スイッチの使用・不使用にかかわらず、
コントローラーへのDC24V電源の供給が必要です。

（注 6）エアパージ圧力

Z軸の動作条件によって、ジャバラの潰れや蛇行が発生する恐れがあります。
このため、スピードコントローラーを介して、徐々に空気を本体に供給するように
バルブ調整を行ってください。
アーム長800/1000/1200のエアパージは不要です。

（注 7）騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。
騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。
（JIS B 6195）

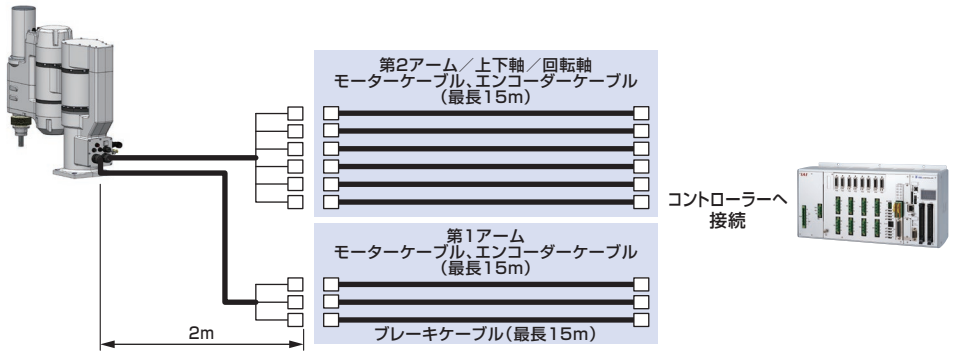
動作範囲

腕系切替えの際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

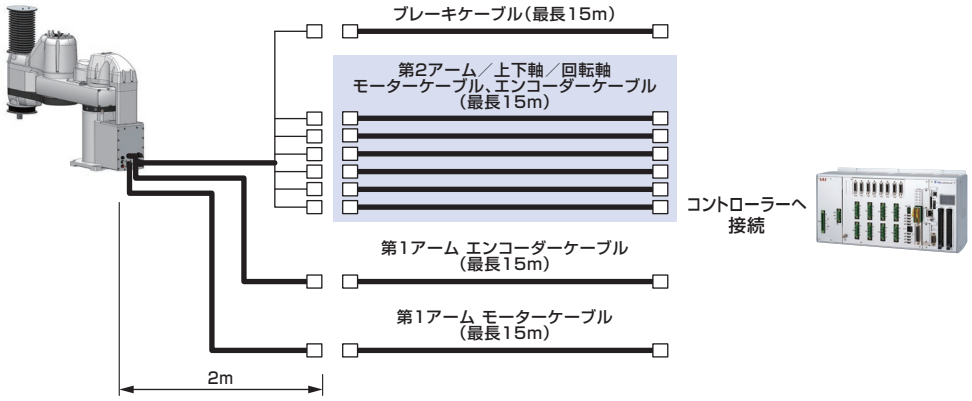
(注 8)
ケーブル

モーターケーブル、エンコーダーケーブル、ブレーキケーブルの接続は下記の通りとなります。

アーム長300/450/600



アーム長800/1000/1200



防塵防滴仕様

カタログスペックの注意点　＜スカラタイプ：IXP＞　※（注 1）～（注 5）は、本文ページの注記と対応しております。

（注 1）可搬質量

可搬質量には、定格可搬質量と最大可搬質量があります。定格可搬質量は最大速度、最大加速度で動作可能な最大質量です。最大可搬質量は速度、加速度を落とした場合に搬送可能な最大質量です。定格可搬質量以上の質量を搬送する場合は、プログラム上で負荷の質量、慣性モーメントを設定することで、自動で最適な速度・加速度が適用されます。

（注 2）最高速度

メインスペックの最高速度は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令（補間動作）の場合は、速度に限界があります。詳細は各製品ページ「加減速度設定の目安」の「CP動作」をご確認ください。また、上下軸を下降端で動作させる場合は、速度・加速度を適宜落とす必要がありますのでご注意ください。

（注 3）位置決め精度

動作開始ポジションと位置決めポジションの2点間において、同じ速度、加減速度、腕系で繰返し動作させた時の位置決めの再現性を表します（周囲温度20℃一定時の値です）。絶対位置決め精度ではありませんのでご注意ください。また腕系を切替えた場合や、異なる複数のポジションから位置決めポジションに位置決めした場合、動作速度、加減速度設定などの運転条件を変化させた場合は、繰返し位置決め精度の仕様値を外れる場合がありますのでご注意ください。

（注 4）エアパージ圧力

エアチューブの先端保護キャップを取外し清浄な空間に開放することで、エアパージを行わなくてもIP65防塵滴性能を有しています。
ただし、エアチューブを開放しても、上下軸の動作による内圧変化を受けてジャバラのへこみが発生する場合があります。
その場合、乾燥エアを供給（エアパージ）することでジャバラのへこみを解消することができます。
エアパージの圧力は各タイプの仕様をご参照ください。なお、各仕様の流量を流せる配管としてください。

（注 5）騒音

全軸が最大速度で動作した時の測定値です。
騒音は、動作条件および周囲反射環境により変わる場合があります。（JIS B 6195）

動作範囲

腕系切替えの際は一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意ください。

防塵防滴仕様 オプション

ケーブル取出し方向

型 式 **A0 / A1 / A2 / A3 / AT**

説 明 アクチュエーターケーブルの取出し方向を変更したい場合に指定します。ケーブルの取出し位置は各アクチュエーターの寸法図をご確認ください。

アクチュエーターケーブル長変更

型 式 **AC5 / AC10 / AC15**

説 明 アクチュエーターケーブルの長さを変更する場合に指定します。AC5:5m、AC10:10m、AC15:15mとなります。

アルマイト処理追加

型 式 **AL**

説 明 アクチュエーター本体にはアルマイト処理が施されていますが、テーブルおよびフロント／リア取付けブラケットの加工部品は除去されています。その部分にアルマイト処理を追加するオプションです。(水がかかる場合は設定することをお勧めします)

ブレーキ

型 式 **B**

説 明 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、スライダーまたはロッドが移動しないように保持する機構です。
※電源 OFF またはサーボ OFF 時に Z 軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、本オプションの選択が必要です。

CE 対応

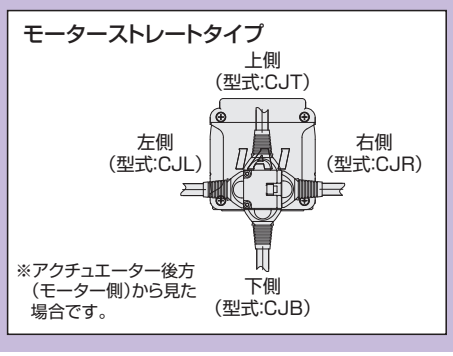
型 式 **CE**

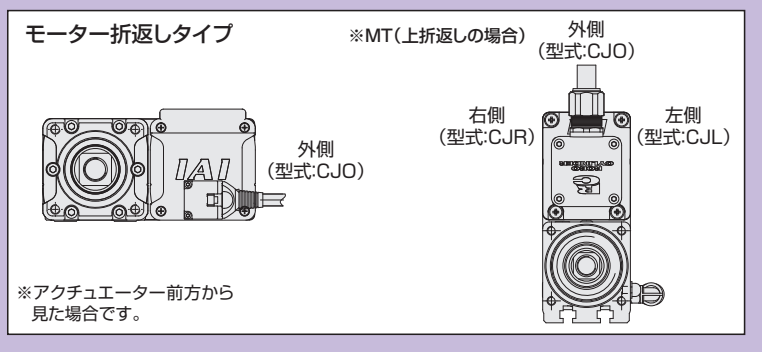
説 明 1-289 ページ CE マーク対応表をご参照ください。
標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定ください。

ケーブル取出し方向変更

型 式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

説 明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。
※選定上の注意(7-738ページ)を必ずご確認ください。

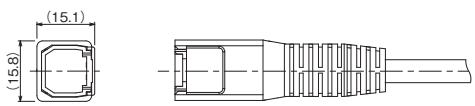




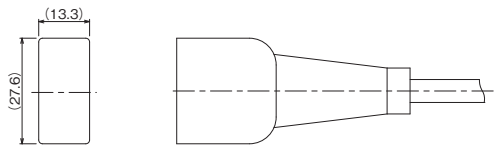
小型コネクター仕様

型 式 **CNS** 説 明 ケーブルジョイントコネクターを小型のものに変更することができます。

小型コネクター:CNS



標準:(無記入)



本体カバー

型 式 **CO** 説 明 防水スライダータイプのガイド部やスライダー部を保護するためのカバーです。

樹脂カバーニッケルめっき仕様

型 式 **COP**

説 明 樹脂カバーを、ニッケルめっき品に変更するオプションです。
水以外の溶液がロボットにかかる場合などは、使用環境により塗装が剥がれることが懸念されます。
溶液に強いめっきを施した樹脂カバーを選択することで耐食性が向上します。
※ニッケルめっき変更部品は、「主要部材質」(1-355 ページ) をご参照ください。

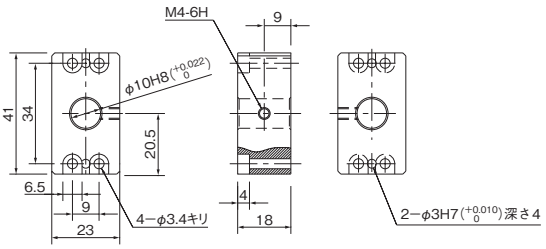
防塵防滴仕様

フランジブラケット

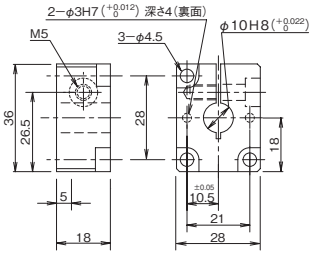
型 式 **FB**

説 明 グリッパー本体を固定するためのブラケットです。（組付け出荷）

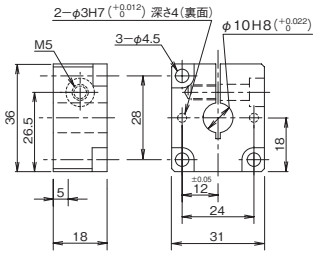
GRSS/GRLS用
単品型式　RCP2-FB-GRSS
（単品質量:0.05kg／材質:アルミ）



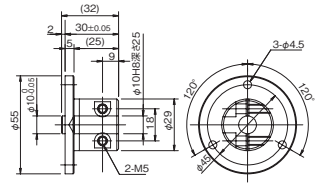
GRS用
単品型式　RCP2-FB-GRS
（単品質量:0.06kg／材質:アルミ）



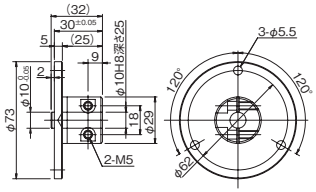
GRM用
単品型式　RCP2-FB-GRM
（単品質量:0.06kg／材質:アルミ）



GR3LS/GR3SS用
単品型式　RCP2-FB-GR3S
（単品質量:0.08kg／材質:アルミ）



GR3LM/GR3SM用
単品型式　RCP2-FB-GR3M
（単品質量:0.2kg／材質:アルミ）

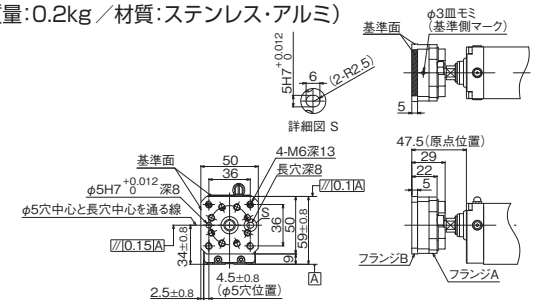


先端アダプター（フランジ）

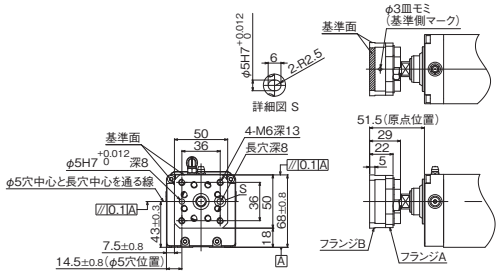
型 式 **FFA**

説 明 ロッド先端にジグなどをボルト4本で取付けるためのアダプターです。(組付け出荷)

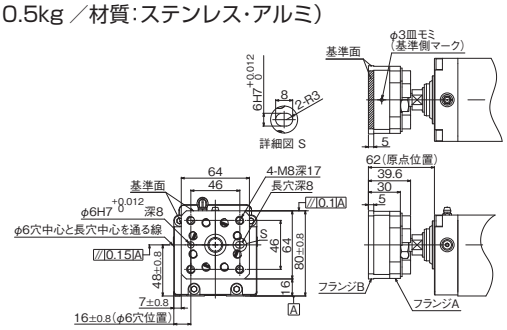
RCP6(S)W-RRA4□
単品型式　RCP6W-FFA-RRA4
（単品質量:0.2kg／材質:ステンレス・アルミ）



RCP6(S)W-RRA6□
単品型式　RCP6W-FFA-RRA6
（単品質量:0.2kg／材質:ステンレス・アルミ）



RCP6(S)W-RRA7□
単品型式　RCP6W-FFA-RRA7
（単品質量:0.5kg／材質:ステンレス・アルミ）

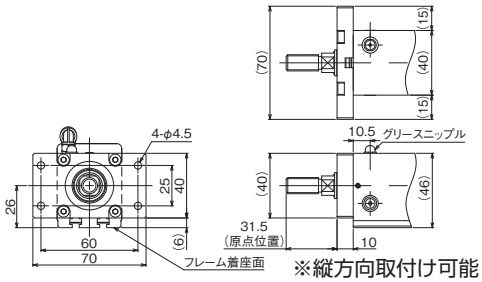


フランジ (前)

型 式 **FL**

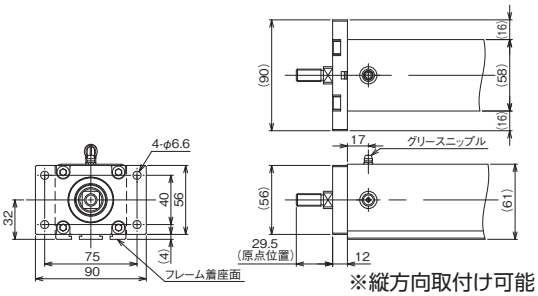
説 明 アクチュエーター本体側よりボルトで固定するための金具です。
※ RCP6(S) W シリーズは、組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。
ただし、先端アダプター（フランジ）「FFA」と合わせて選択した場合、フランジ前「FL」も組付けて出荷します。
※フランジは横方向取付けが基本となります。（寸法図は横方向取付けの場合です。）
ただし、ストロークやモーター取付け方向により取付けができない場合があります。詳細は 7-738 ページをご参照ください。

RCP6(S)W-RA4□
単品型式　RCP6W-FL-RA4
（単品質量:0.2kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）



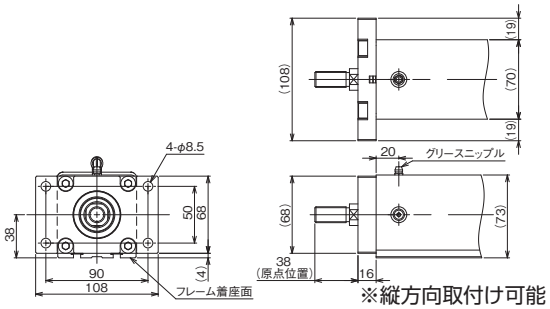
※縦方向取付け可能

RCP6(S)W-RA6□
単品型式　RCP6W-FL-RA6
（単品質量:0.4kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）



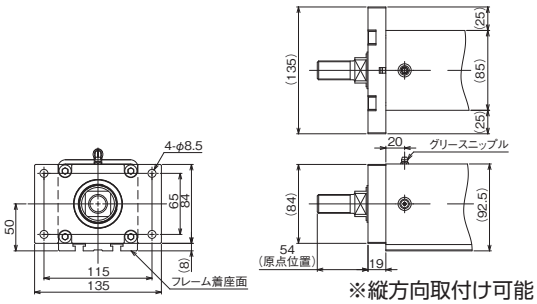
※縦方向取付け可能

RCP6(S)W-RA7□
単品型式　RCP6W-FL-RA7
（単品質量:0.7kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）



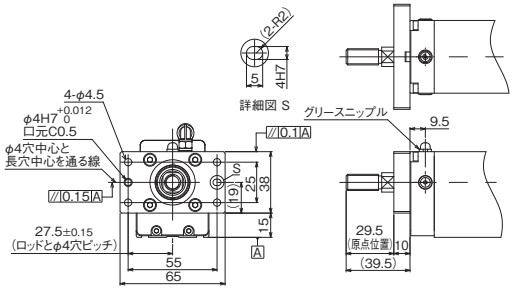
※縦方向取付け可能

RCP6(S)W-RA8□
単品型式　RCP6W-FL-RA8
（単品質量:1.3kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）

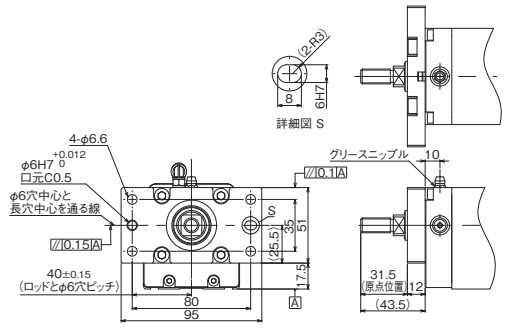


※縦方向取付け可能

RCP6(S)W-RRA4□
単品型式　RCP6W-FL-RRA4
（単品質量:0.2kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）

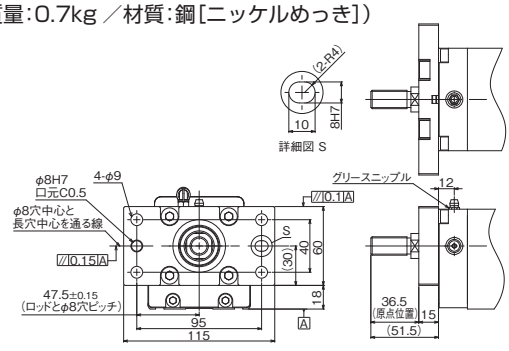


RCP6(S)W-RRA6□
単品型式　RCP6W-FL-RRA6
（単品質量:0.4kg ／材質:鋼[ニッケルめっき]）

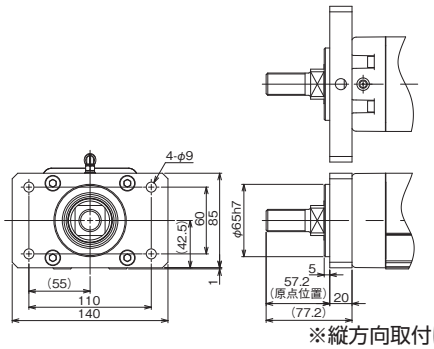


防塵防滴仕様

RCP6(S)W-RRA7□
単品型式　RCP6W-FL-RRA7
(単品質量:0.7kg／材質:鋼[ニッケルめっき])

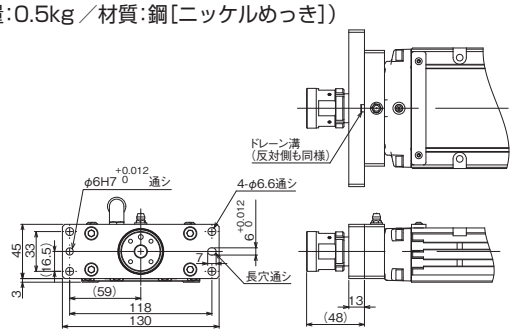


RCP6(S)W-RRA8□
単品型式　RCP6W-FL-RRA8
(単品質量:1.5kg／材質:鋼[ニッケルめっき])

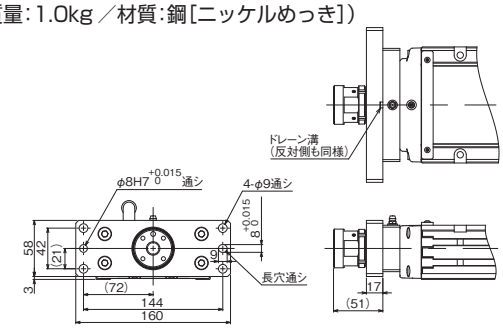


※縦方向取付け可能

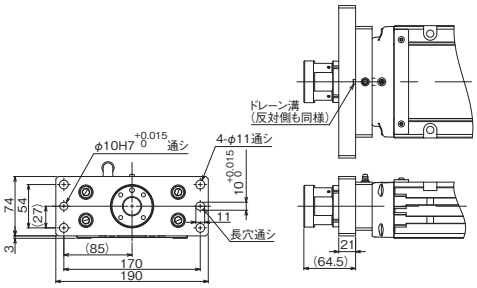
RCP6(S)W-WRA10□
単品型式　RCP6W-FL-WRA10
(単品質量:0.5kg／材質:鋼[ニッケルめっき])



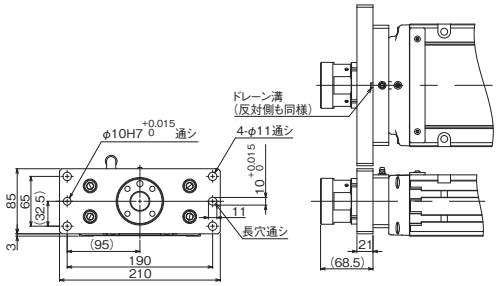
RCP6(S)W-WRA12□
単品型式　RCP6W-FL-WRA12
(単品質量:1.0kg／材質:鋼[ニッケルめっき])



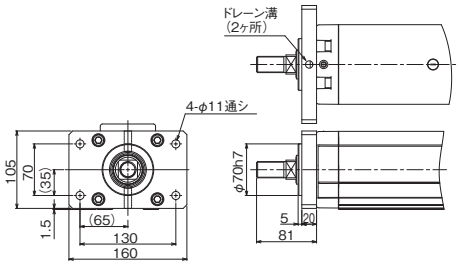
RCP6(S)W-WRA14□
単品型式　RCP6W-FL-WRA14
(単品質量:1.9kg／材質:鋼[ニッケルめっき])



RCP6(S)W-WRA16□
単品型式　RCP6W-FL-WRA16
(単品質量:2.4kg／材質:鋼[ニッケルめっき])



RCP5W-RA10C
単品型式　RCP5W-FL-RA10
(単品質量:2.2kg／材質:鋼[ニッケルめっき])

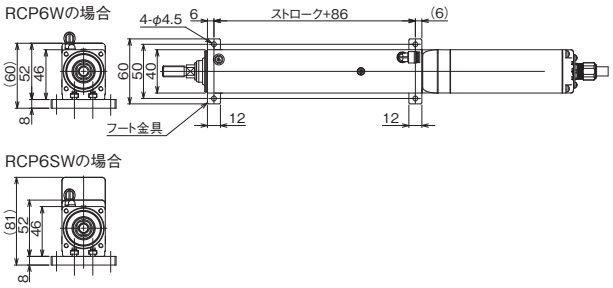


フート金具

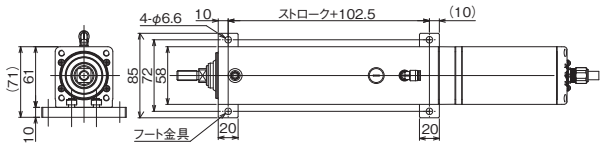
型 式 **FT**

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。

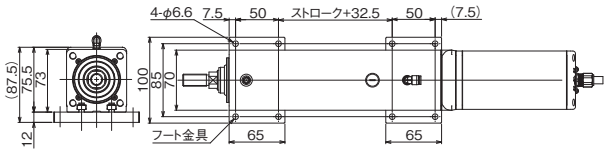
RCP6(S)W-RA4C
単品型式　RCP6W-FT-RA4C



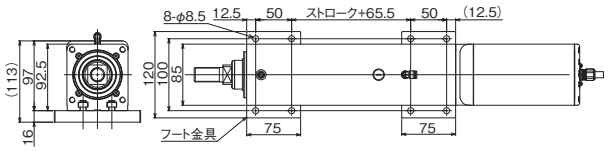
RCP6(S)W-RA6C
単品型式　RCP6W-FT-RA6C



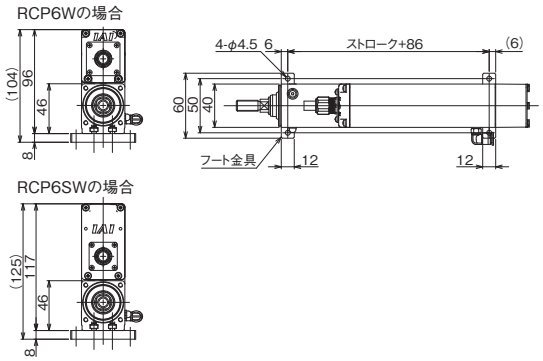
RCP6(S)W-RA7C
単品型式　RCP6W-FT-RA7C



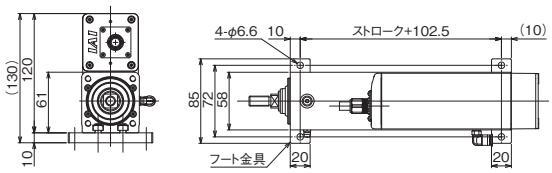
RCP6(S)W-RA8C
単品型式　RCP6W-FT-RA8C



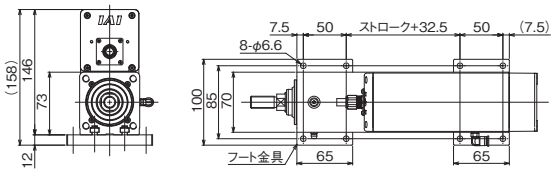
RCP6(S)W-RA4R
単品型式　RCP6W-FT-RA4R-1(モーター上折返し用)



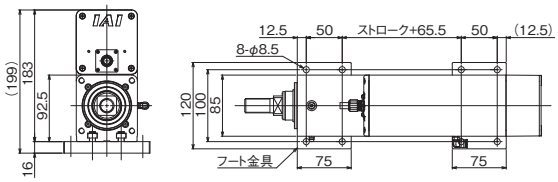
RCP6(S)W-RA6R
単品型式　RCP6W-FT-RA6R-1(モーター上折返し用)



RCP6(S)W-RA7R
単品型式　RCP6W-FT-RA7R-1(モーター上折返し用)

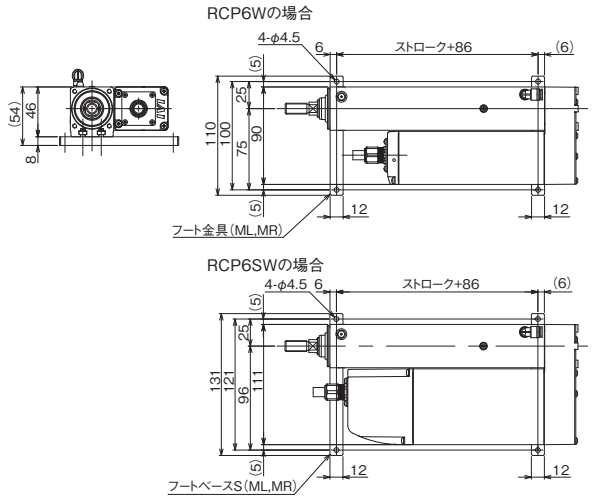


RCP6(S)W-RA8R
単品型式　RCP6W-FT-RA8R-1(モーター上折返し用)

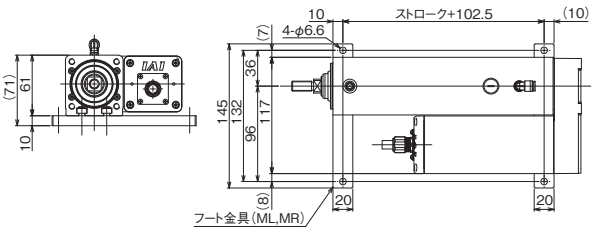


防塵防滴仕様

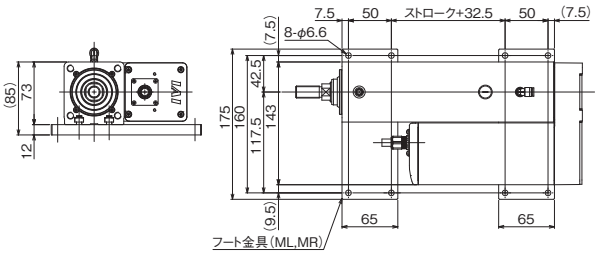
RCP6W-RA4R
単品型式　RCP6W-FT-RA4R-2(モーター右/左折返し用)
RCP6SW-RA4R
単品型式　RCP6W-FT-RA4R-3(モーター右/左折返し用)



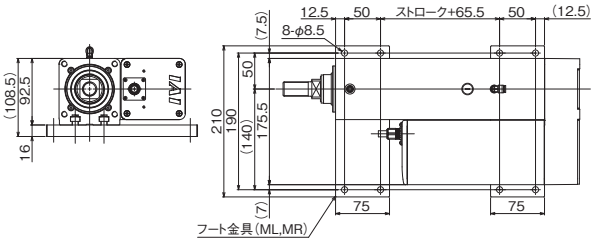
RCP6(S)W-RA6R
単品型式　RCP6W-FT-RA6R-2(モーター右/左折返し用)



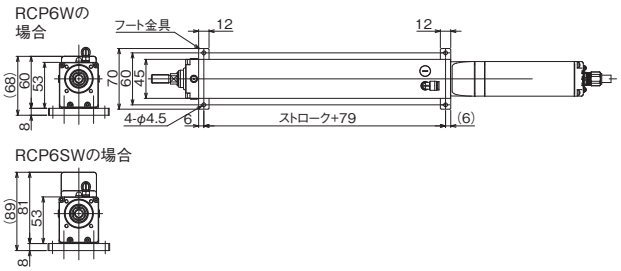
RCP6(S)W-RA7R
単品型式　RCP6W-FT-RA7R-2(モーター右/左折返し用)



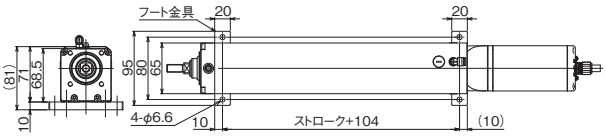
RCP6(S)W-RA8R
単品型式　RCP6W-FT-RA8R-2(モーター右/左折返し用)



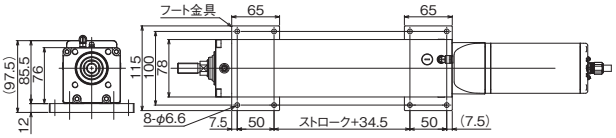
RCP6(S)W-RRA4C
単品型式　RCP6W-FT-RRA4



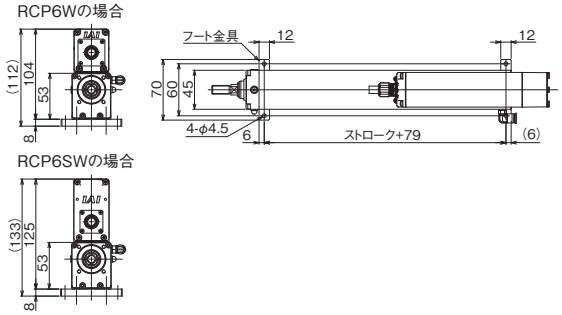
RCP6(S)W-RRA6C
単品型式　RCP6W-FT-RRA6



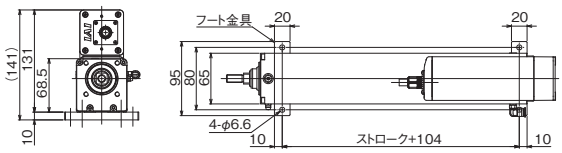
RCP6(S)W-RRA7C
単品型式　RCP6W-FT-RRA7



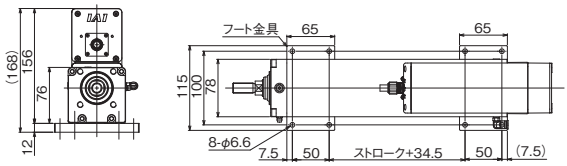
RCP6(S)W-RRA4R
単品型式　RCP6W-FT-RRA4(モーター折返し用)



RCP6(S)W-RRA6R
単品型式　RCP6W-FT-RRA6(モーター折返し用)



RCP6(S)W-RRA7R
単品型式　RCP6W-FT-RRA7(モーター折返し用)



食品用グリース

型　式　**GE**

説　明　アクチュエーター本体のガイドおよびボールねじには、通常工業用グリースが塗布されていますが、
これを食品用グリースに変更するオプションです。

指定グリース塗布仕様

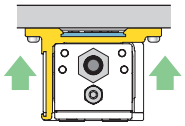
型　式　**G1 / G3 / G4**

説　明　アクチュエーターのボールねじ、リニアガイド、ロッド摺動面に塗るグリースを
クリーン環境用低発塵グリース(G1:クロダCグリース、G3:AFFグリース、G4:AFE-CAグリース)に変更します。

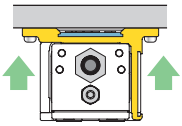
本体取付けブラケット(天吊り仕様)

型　式　**HFL / HFR**

説　明　RCP4Wスライダータイプを、天吊りで取付けるための本体固定用ブラケットです。
(設置姿勢の詳細は1-317ページ参照)



天吊り取付け
(ブラケット左取付け)
型式:HFL
(背面から見た場合)



天吊り取付け
(ブラケット右取付け)
型式:HFR
(背面から見た場合)

原点確認センサー

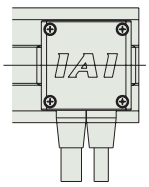
型　式　**HS**

説　明　原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダーが移動したかを確認するためのセンサーです。
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用できません。

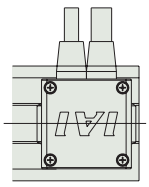
コネクターケーブル取出し方向変更

型　式　**K1 / K3**

説　明　コネクターケーブルの取出し方向を、左側／右側から選択ができます。



型式:K1
(左側取出)



型式:K3
(右側取出)

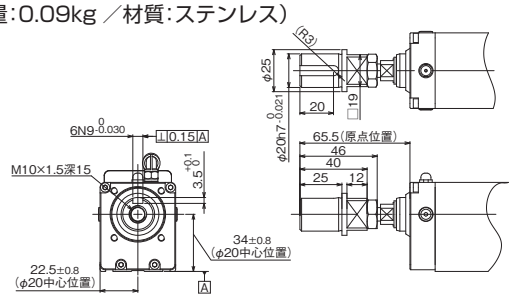
防塵防滴仕様

先端アダプター（キー溝）

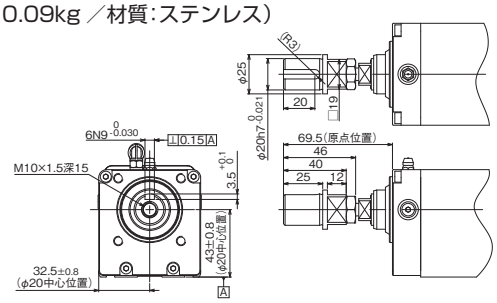
型 式 **KFA**

説 明 ロッド先端にジグなどをボルト1本と平行キーで取付けるためのアダプターです。(組付け出荷)

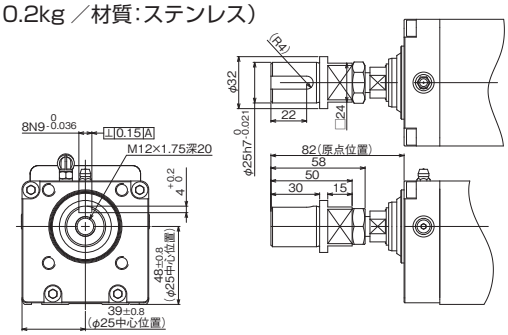
RCP6(S)W-RRA4□
単品型式　RCP6W-KFA-RRA4
(単品質量:0.09kg／材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RRA6□
単品型式　RCP6W-KFA-RRA6
(単品質量:0.09kg／材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RRA7□
単品型式　RCP6W-KFA-RRA7
(単品質量:0.2kg／材質:ステンレス)



省電力対応

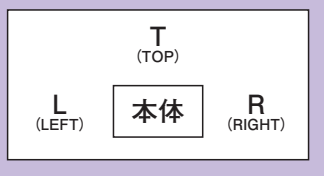
型 式 **LA**

説 明 コントローラーの電源容量を低減するオプションです。標準仕様／高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。(機種によって最大値は変化しますので、詳細はR-unit/ACONコントローラーの電源容量をご覧ください)

モーター折返し方向

型 式 **ML / MR / MT**

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

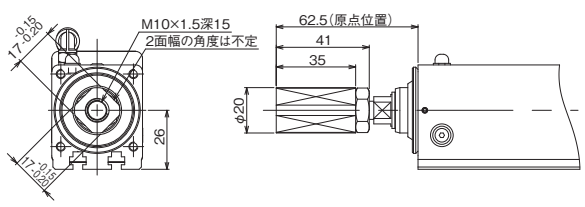


先端アダプター（雌ねじ）

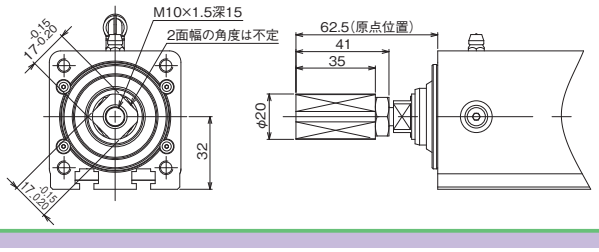
型 式 **NFA**

説 明 ロッド先端にジグなどをボルト1本で取付けるためのアダプターです。(組付け出荷)

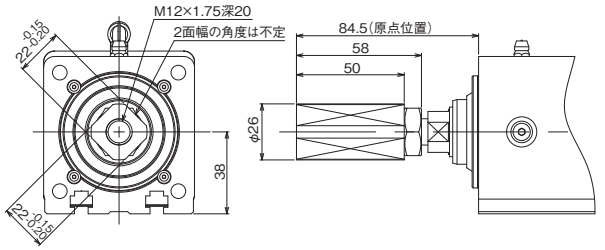
RCP6(S)W-RA4□
単品型式　RCP6W-NFA-RA4
(単品質量:0.06kg／材質:ステンレス)



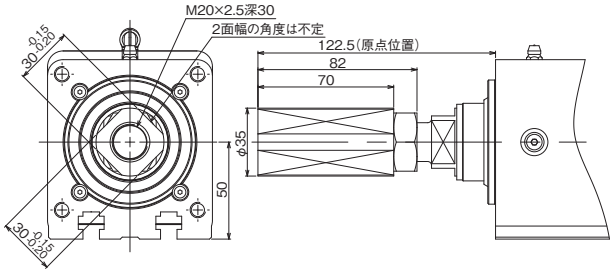
RCP6(S)W-RA6□
単品型式　RCP6W-NFA-RA6
(単品質量:0.06kg／材質:ステンレス)



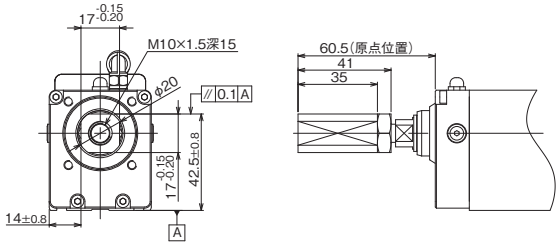
RCP6(S)W-RA7□
単品型式　RCP6W-NFA-RA7
(単品質量:0.2kg ／材質:ステンレス)



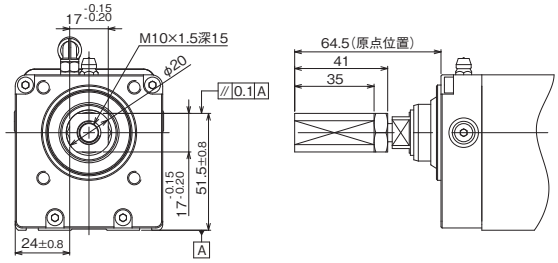
RCP6(S)W-RA8□
単品型式　RCP6W-NFA-RA8
(単品質量:0.4kg ／材質:ステンレス)



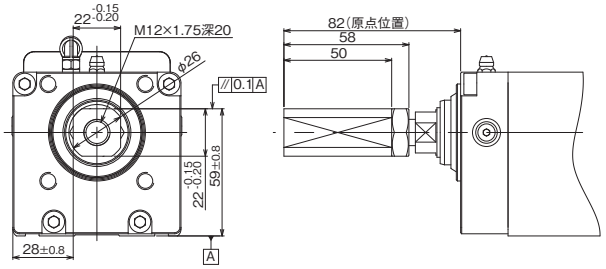
RCP6(S)W-RRA4□
単品型式　RCP6W-NFA-RRA4
(単品質量:0.06kg ／材質:ステンレス)



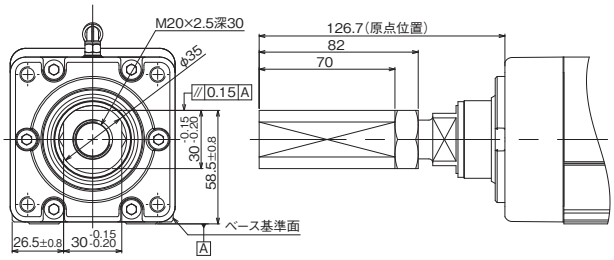
RCP6(S)W-RRA6□
単品型式　RCP6W-NFA-RRA6
(単品質量:0.06kg ／材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RRA7□
単品型式　RCP6W-NFA-RRA7
(単品質量:0.2kg ／材質:ステンレス)



RCP6(S)W-RRA8□
単品型式　RCP6W-NFA-RRA8
(単品質量:0.4kg ／材質:ステンレス)



原点逆仕様

型　式　**NM**

説　明　通常原点位置は、スライダー・ロッド共にモーター側に設定されていますが、装置のレイアウト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りますのでご注意ください)

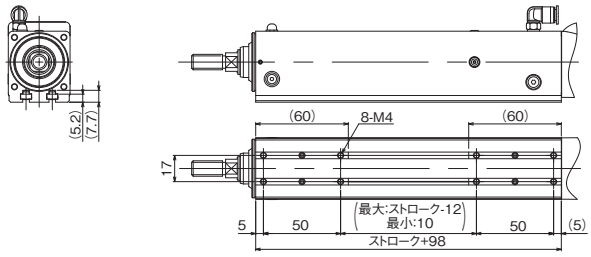
Tスロットナットバー

型 式 **NTB / NTBL / NTBR**

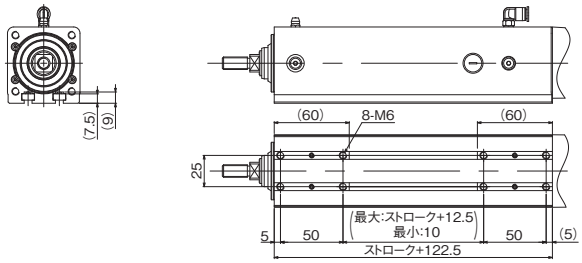
説 明 アクチュエーターのTスロットに挿込むバー状の金具です。
Tスロットナットバーには決められた位置にねじ穴があります。
Tスロットナットバーは、4本組込まれた状態で出荷されます。
ご使用の際は、ナットの中央にある六角穴付き止めねじを緩め、任意の位置へ移動してください。
NTBLはモーター側から見て左側に挿入され、NTBRはモーター側から見て右側に挿入されます。

※ロッドタイプ(RA)・ラジアルシリンダー(RRA4/6/7)はNTBのみ、ワイドラジアルシリンダー(WRA)はNTBL(モーター右折返し)/NTBR(モーター左折返し)が選択できます。
注 ワイドラジアルシリンダー(WRA)は、ナットバーと交差するベース上面の取付け穴は使用できません。
注 ワイドラジアルシリンダー(WRA)のNTBL、NTBRは納入後、お客様が取付けることはできません。

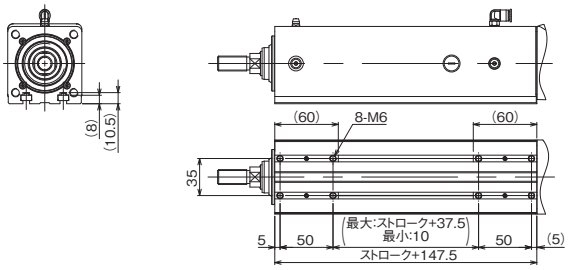
RCP6(S)W-RA4□
単品型式　RCP6W-NTB-RA4
(単品質量:0.05kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



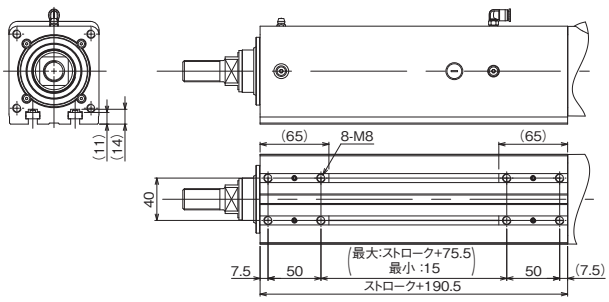
RCP6(S)W-RA6□
単品型式　RCP6W-NTB-RA6
(単品質量:0.09kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



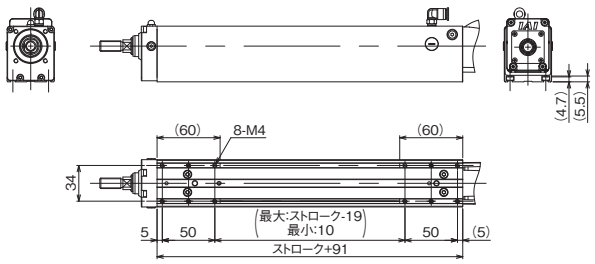
RCP6(S)W-RA7□
単品型式　RCP6W-NTB-RA7
(単品質量:0.09kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



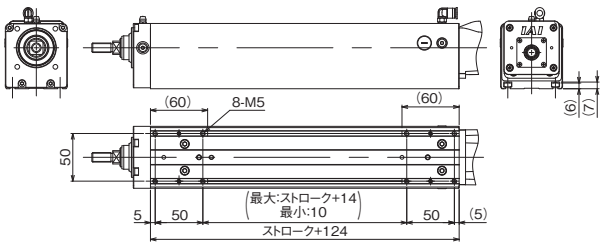
RCP6(S)W-RA8□
単品型式　RCP6W-NTB-RA8
(単品質量:0.2kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



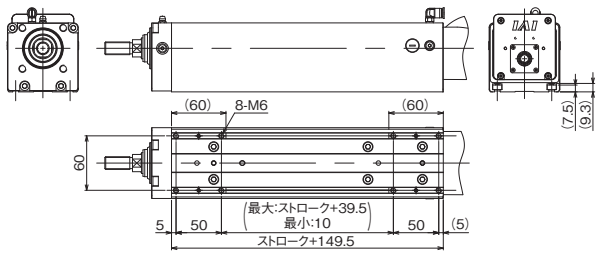
RCP6(S)W-RRA4□
単品型式　RCP6W-NTB-RRA4
(単品質量:0.05kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



RCP6(S)W-RRA6□
単品型式　RCP6W-NTB-RRA6
(単品質量:0.06kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])

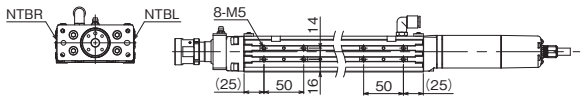


RCP6(S)W-RRA7□
単品型式　RCP6W-NTB-RRA7
(単品質量:0.09kg ／材質:鋼[ニッケルめっき])



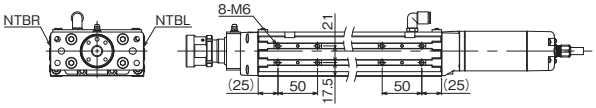
RCP6(S)W-WRA10□

※お客様での交換はできないため、単品での購入はできません。



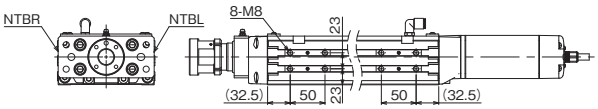
RCP6(S)W-WRA12□

※お客様での交換はできないため、単品での購入はできません。



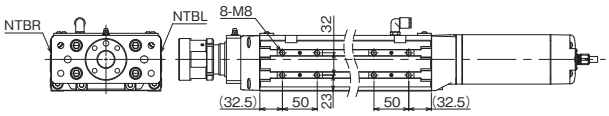
RCP6(S)W-WRA14□

※お客様での交換はできないため、単品での購入はできません。



RCP6(S)W-WRA16□

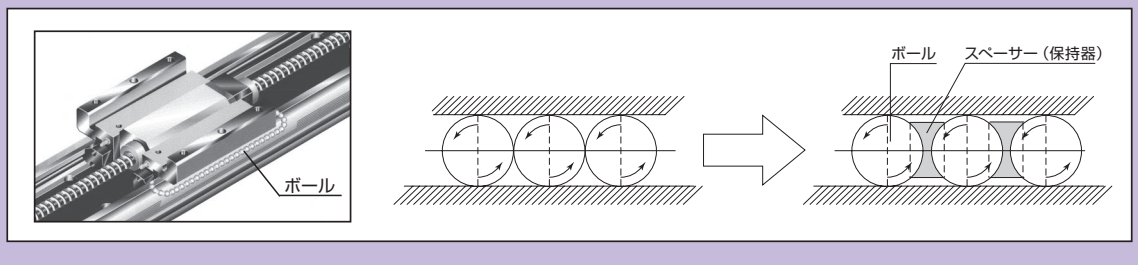
※お客様での交換はできないため、単品での購入はできません。



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。

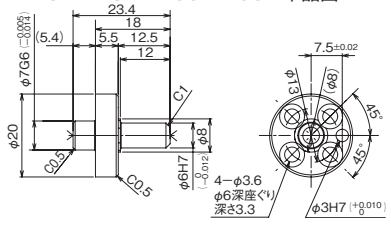


シャフトアダプター

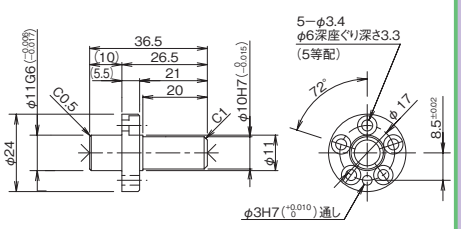
型 式 **SA**

説 明 ロータリーの回転部にジグなどを取付けるためのアダプターです。（組付け出荷）

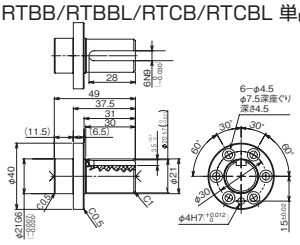
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図



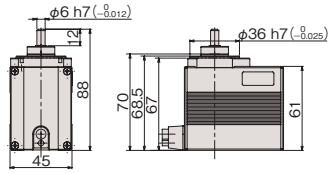
RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



防塵防滴仕様

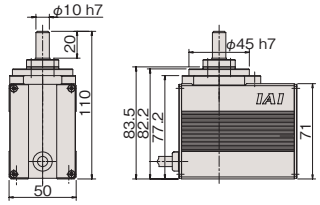
RCP2W-RTBS ／ RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])



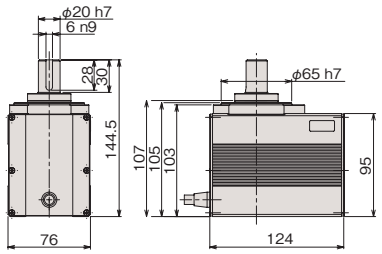
RCP2W-RTB ／ RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])



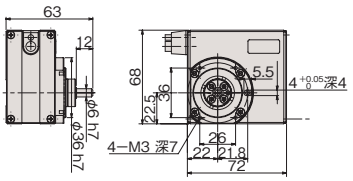
RCP2W-RTBB ／ RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])



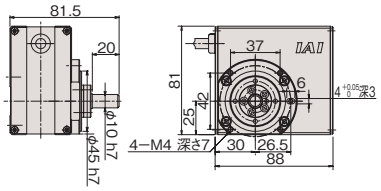
RCP2W-RTCS ／ RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])



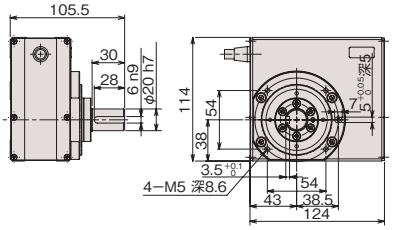
RCP2W-RTC ／ RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])



RCP2W-RTCB ／ RTCBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg／材質:鋼[黒色クロムめっき])

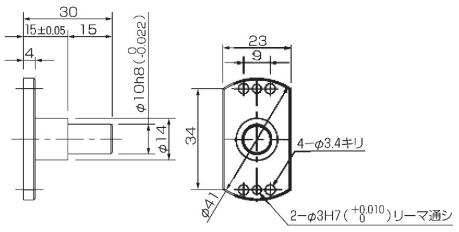


シャフトブラケット

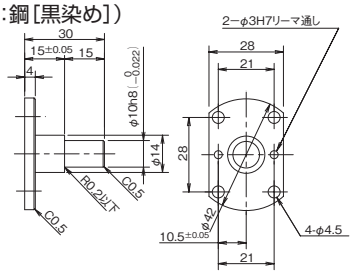
型 式 **SB**

説 明 グリッパー本体を取付けるための固定金具です。
(組付け出荷)

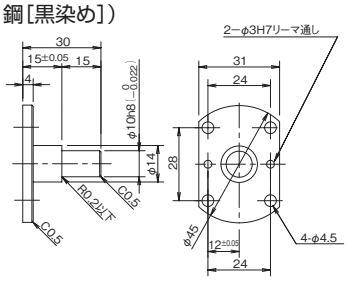
RCP2W-GRSS/GRLS用　単品型式 RCP2-SB-GRSS
(単品質量:0.06kg ／材質:鋼[黒染め])



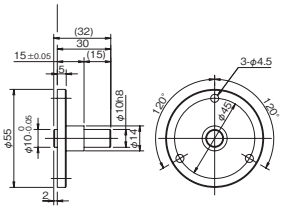
RCP2W-GRS用
単品型式 RCP2-SB-GRS
(単品質量:0.07kg ／材質:鋼[黒染め])



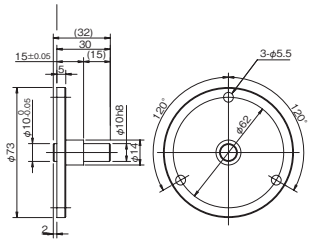
RCP2W-GRM用
単品型式 RCP2-SB-GRM
(単品質量:0.07kg ／材質:鋼[黒染め])



RCP2W-GR3LS/GR3SS用
単品型式 RCP2-SB-GR3S
(単品質量:0.2kg ／材質:鋼[黒染め])



RCP2W-GR3LM/GR3SM用
単品型式 RCP2-SB-GR3M
(単品質量:0.2kg ／材質:鋼[黒染め])



フッ素ゴムシール仕様

型 式 **SLF**

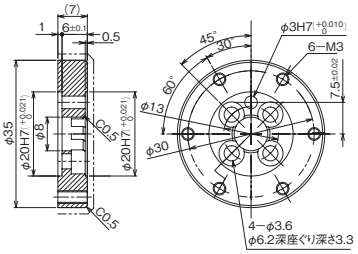
説 明 シール部品を NBR（ニトリルゴム）製から FKM（フッ素ゴム）製に変更します。（詳細は 1-356 ページ参照）

テーブルアダプター

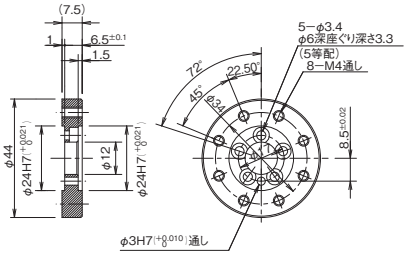
型 式 **TA**

説 明 ロータリータイプの回転部にジグなどを取付けるためのアダプターです。（組付け出荷）

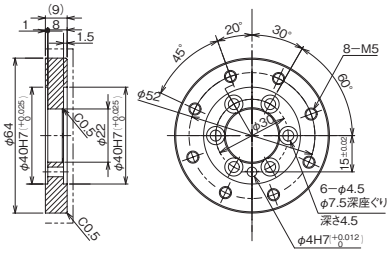
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

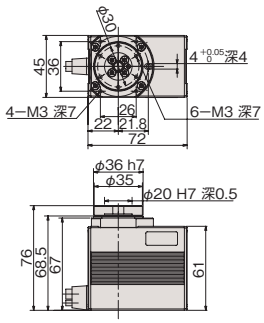


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



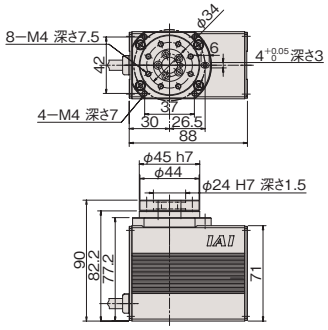
RCP2W-RTBS ／ RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
（単品質量:0.02kg／材質:アルミ）



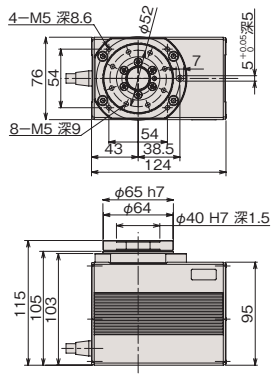
RCP2W-RTB ／ RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT
（単品質量:0.03kg／材質:アルミ）



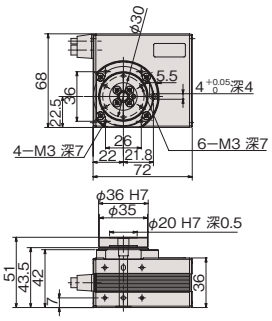
RCP2W-RTBB ／ RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
（単品質量:0.06kg／材質:アルミ）



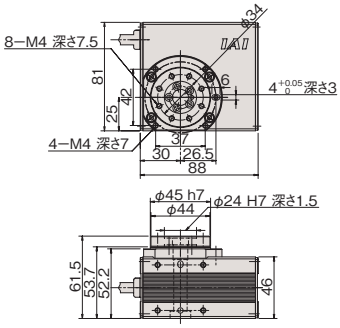
RCP2W-RTCS ／ RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
（単品質量:0.02kg／材質:アルミ）



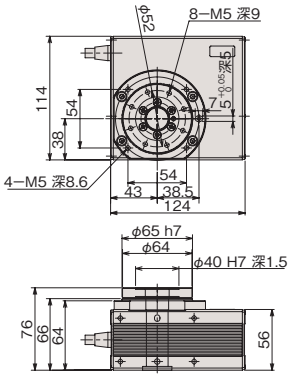
RCP2W-RTC ／ RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT
（単品質量:0.03kg／材質:アルミ）



RCP2W-RTCB ／ RTCBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
（単品質量:0.06kg／材質:アルミ）

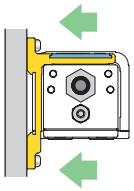


防塵防滴仕様

本体取付けブラケット（壁掛け仕様）

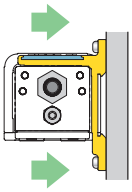
型 式 **TFL / TFR**

説 明 RCP4Wスライダータイプを、壁掛けで取付けるための本体固定用ブラケットです。（設置姿勢の詳細は1-317ページ参照）



左横壁取付け
型式:TFL

（背面から見た場合）



右横壁取付け
型式:TFR

（背面から見た場合）

吸排気ポート用継手Ｌ字仕様

型 式 **VL**

説 明 吸排気ポート用継手を、ストレートタイプからＬ字タイプに変更するものです。

機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータバックアップ用電池	アブソリュートリセット調整ジグ
IXP	3W3515/4W3515	バッテリー不要	本体付属
	3W4515/4W4515		
	3W5520/4W5520		
	3W6520/4W6520		
IXA	4NSW3015	バッテリー不要	－
	4NSW45□□		
	4NSW60□□		
	4NSW80□□		
	4NSW100□□		
	4NHW12040		

ユーザー配線用メタルキャップ（IXA 用）

上面パネルにあるユーザー用配線プラグにはめるキャップです。

単品型式 **IXA-MC-1**
（単品質量:0.01kg ／材質:亜鉛合金[ニッケルめっき]）



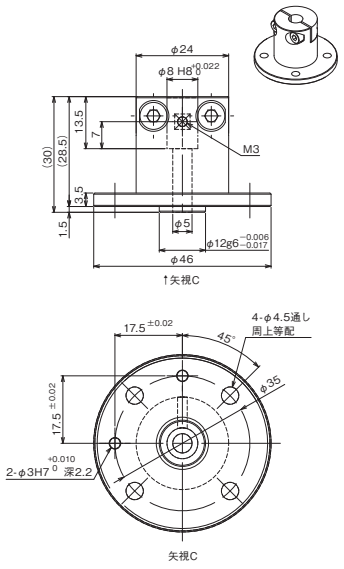
フランジ

上下軸アーム先端に物を取付ける場合にご使用ください。

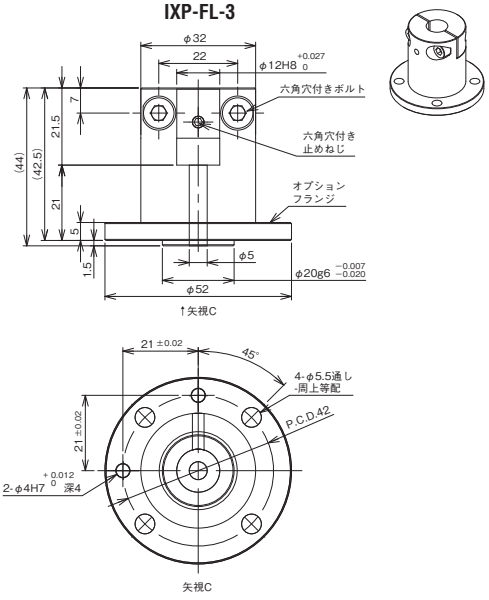
■ IXP シリーズ

型式			IXP-FL-2	IXP-FL-3
材質			鋼	鋼
質量 [kg]			0.13	0.3
価格			–	–
IXP	パワーコンスカラ	3W3515/4W3515	○	
		3W4515/4W4515		
		3W5520/4W5520		○
		3W6520/4W6520		

IXP-FL-2



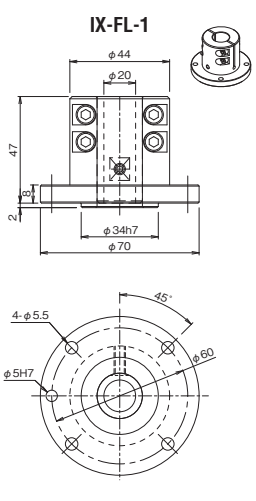
IXP-FL-3



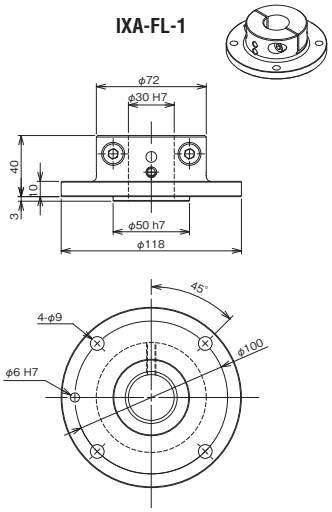
■ IXA シリーズ

型式			IX-FL-1	IXA-FL-1
材質			アルミ	鋼
質量 [kg]			0.21	2
価格			–	–
IXA	防塵防滴仕様	4NSW3015	○	
		4NSW45 □□		
		4NSW60 □□		
		4NSW80 □□		○
		4NSW100 □□		
		4NHW12040		

IX-FL-1



IXA-FL-1

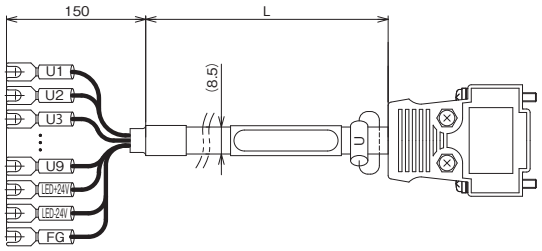


配線・配管用オプション（IXA アーム長 800/1000 のみ）

ユーザーケーブル

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するユーザーケーブルです。

■ 単品型式 **CB-IXA-USR□□□-CS** ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長15mまで対応　例)050=5m



[メカ側]

チューブ記号	識別	信号	ピンNo.
U1	青	U1	1
U2	白	U2	2
U3	黄	U3	3
U4	白	U4	4
U5	緑	U5	5
U6	白	U6	6
U7	赤	U7	7
U8	白	U8	8
U9	紫	U9	9
—	—	—	10~13
LED+24V	青	LED+24V	14
LED+24V	茶	LED-24V	15
FG	黒	FG	—

(白)

単線　半田　編組　シース

ピンNo.	信号	信号	チューブ記号
1	U1	3	U
2	U2	5	
3	U3	4	
4	U4	10	
5	U5	9	
6	U6	15	
7	U7	1	
8	U8	6	
9	U9	11	
10~13	—	16	
14	LED+24V	21	
15	LED-24V	7	
編組シールドはフードにクランプ			

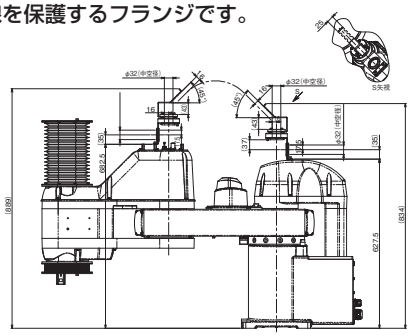
※防塵防滴仕様では、ピンNo.14/15は使用しません

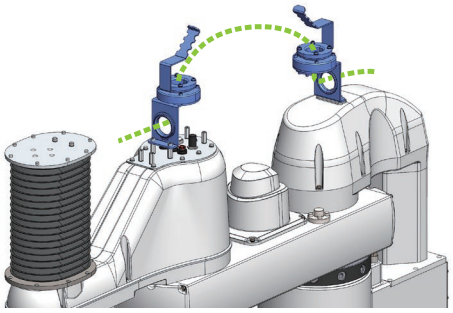
外部配線保護フランジ

ロボット外部にて配線を行う場合、配線を保護するフランジです。

■ 単品型式 **IXA-PFL-EW-1**
(単品質量 0.6kg/材質 アルミ、鋼)

(注)フランジ1個分の型式です。必要数量をご手配ください。

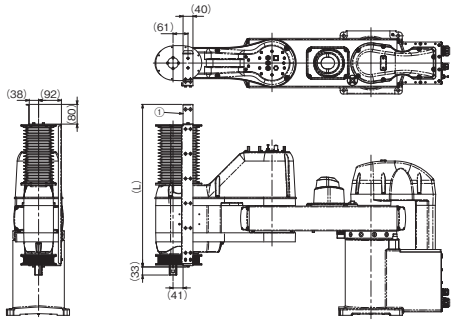


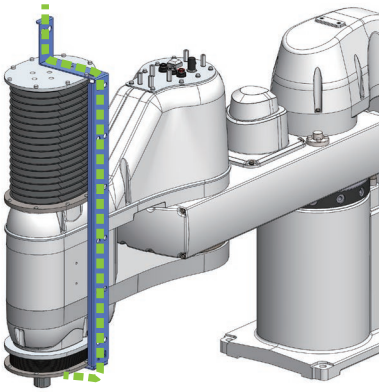


Z軸配線側面ステー

Z軸側面での配線を行うステーです。

■ 単品型式 **IXAW-SST-ZW-1** (Z軸ストローク200㎜)(単品質量 0.8kg/材質 鋼)
IXAW-SST-ZW-2 (Z軸ストローク400㎜)(単品質量 0.9kg/材質 鋼)



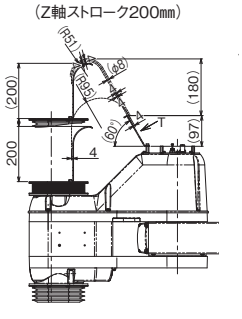


Z軸配線上面ステー

Z軸動作に合わせて、ユーザーパネルからジャバラナットプレートUに配線を補助するステーです。

■ 単品型式 **IXA-TST-ZW-1** (Z軸ストローク200㎜)(単品質量 0.2kg/材質 鋼)
IXA-TST-ZW-2 (Z軸ストローク400㎜)(単品質量 0.25kg/材質 鋼)

(Z軸ストローク200㎜)

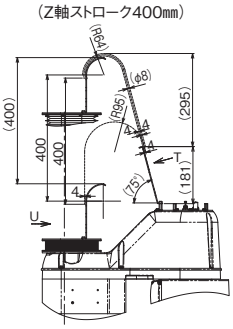


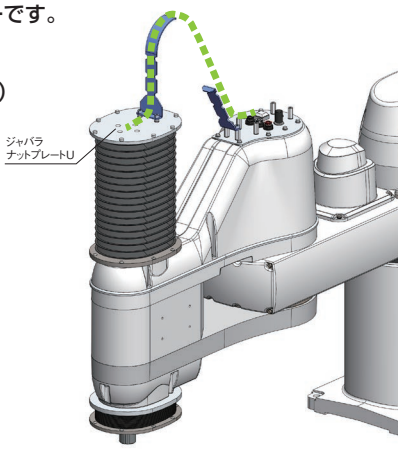
T矢視



U矢視

(Z軸ストローク400㎜)





ロッド取付けオプション選定時の注意

■RCP6W/RCP6SW

機種	オプション							
RCP6W	CJB	CJL	CJO	CJR	CJT	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	②	○	②	①	③④	—	—
RA6R	①	②	○	②	①	③④	—	—
RA7R	①	②	○	②	①	③④	—	—
RA8R	①	②	○	②	①	③④	—	—
RRA4R	—	○	○	○	—	—	—	—
RRA6R	—	○	○	○	—	—	—	—
RRA7R	—	○	○	○	—	—	—	—
RRA8R	○	—	○	—	○	⑦	—	—
WRA10R	○	—	○	—	○	⑧	⑫	⑬
WRA12R	○	—	○	—	○	—	⑫	⑬
WRA14R	○	—	○	—	○	⑧	⑫	⑬
WRA16R	○	—	○	—	○	—	⑫	⑬

機種	オプション							
RCP6SW	CJB	CJL	CJO	CJR	CJT	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	②	○	②	①	⑤⑥	—	—
RA6R	①	②	○	②	①	⑤⑥	—	—
RA7R	①	②	○	②	①	⑤⑥	—	—
RA8R	①	②	○	②	①	⑤	—	—
RRA4R	—	○	○	○	—	—	—	—
RRA6R	—	○	○	○	—	—	—	—
RRA7R	—	○	○	○	—	—	—	—
RRA8R	○	—	○	—	○	⑨	—	—
WRA10R	○	—	○	—	○	⑧	⑫	⑬
WRA12R	○	—	○	—	○	⑩⑪	⑫	⑬
WRA14R	○	—	○	—	○	⑩	⑫	⑬
WRA16R	○	—	○	—	○	⑩	⑫	⑬

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

①：ML/MR選択時に選択可能
②：MT選択時に選択可能
③：50ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可
④：100ST時、MT選択時は縦方向取付け時にCJ□を必ず選択、ML/MR選択時は横方向取付け時にCJ□を必ず選択してください
⑤：50～100ST時、MT選択時は縦方向取付け不可、ML/MR選択時は横方向取付け不可
⑥：150ST時、MT選択時は縦方向取付け時にCJ□を必ず選択、ML/MR選択時は横方向取付け時にCJ□を必ず選択してください
⑦：50ST時は横方向取付け不可
⑧：50ST時はCJ□を必ず選択してください
⑨：50～100ST時は横方向取付け不可
⑩：50ST時は選択不可
⑪：100ST時はCJ□を必ず選択してください
⑫：MR選択時のみ選択可能
⑬：ML選択時のみ選択可能

注 NTBL、NTBRは納入後、お客様が取付けることはできません。

●RCP6(S)W-RRA8Rにおいて、次のストロークを選定する場合、
ロッド取付けオプションのフランジ(前)は横方向の取付けはできません。

・RCP6(S)W-RRA8R　50～100ストローク(標準/ブレーキ付き)

●RCP6(S)W-RRA□Rにおいて、フランジを選定する場合、一部ストロークにおいてフランジとケーブルが干渉する恐れがあります。また、RCP6(S)W-RRA4R/RRA6R/RRA7Rにおいて、先端アダプターオプション(FFA、NFA、KFA)を選定する場合、一部ストロークにおいてワークとケーブルが干渉する恐れがあります。

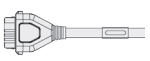
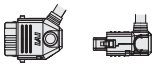
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

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

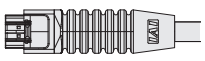
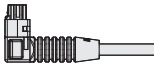
(注1) 高推力パルスモーター(56SP、60P、86P)を使用しているアクチュエーター
(注2) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。

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

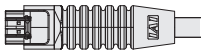
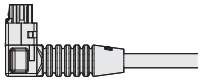
(注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。
(注2) ブレーキ付き(B/BN)の場合、ブレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。
(注3) RCLのブレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

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

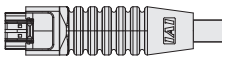
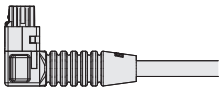
機種		ロボットケーブル対応
EC	全機種	○
RCP2W	RA4,6	×
	RA10	×
	GRSS,GRLS	×
	GRS,GRM	×
	GR3L,GR3S	×
	RT*S(小型)	○
	RT*　(中型)	○
	RT*B(大型)	○
RCP4W	SA5,6,7	○
	RA6,7	○
RCP5W	RA8,10	○
RCP6(S)W	全機種	○
RCAW	RA3,4	×
RCA2W	細小型	○
RCS2W	RA4	×
	細小型	○
ISWA	S,M,L	×
DDW	*18	○

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



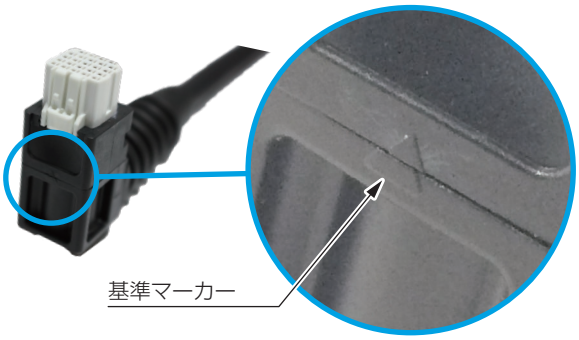
左90° 回転



右90° 回転



②ツメの位置を基準マーカーに合わせます。

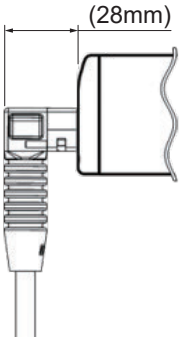


⚠ ご注意

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。



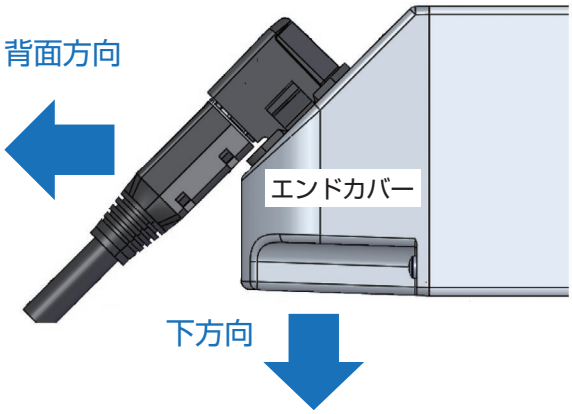
(例) RCP6-SA4R
CJOオプション選択時
上記画像の向きで取付けを行うことはできません。



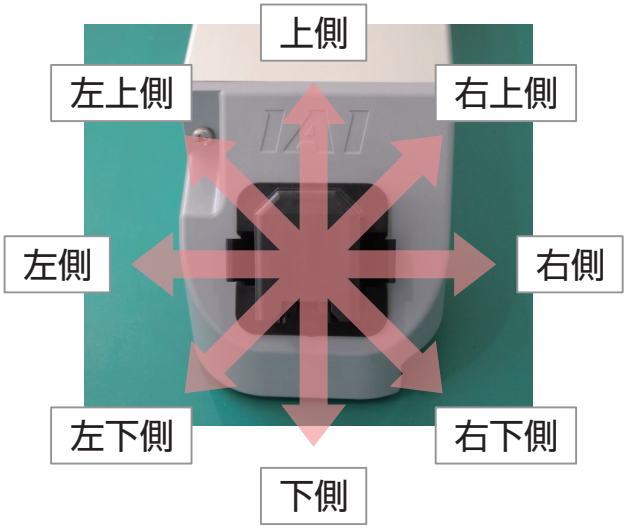
RCP6高剛性4列ガイド ケーブルコネクターについて

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)】

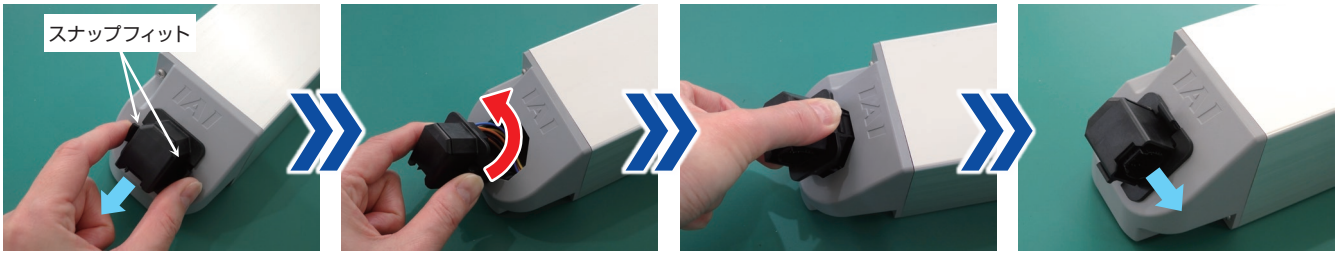


【ケーブル取出し方向(8方向)変更】



■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。

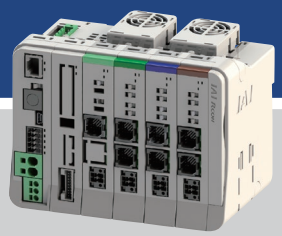
スナップフィットから「カチっ」と音がして止まるまで押込みます。

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。

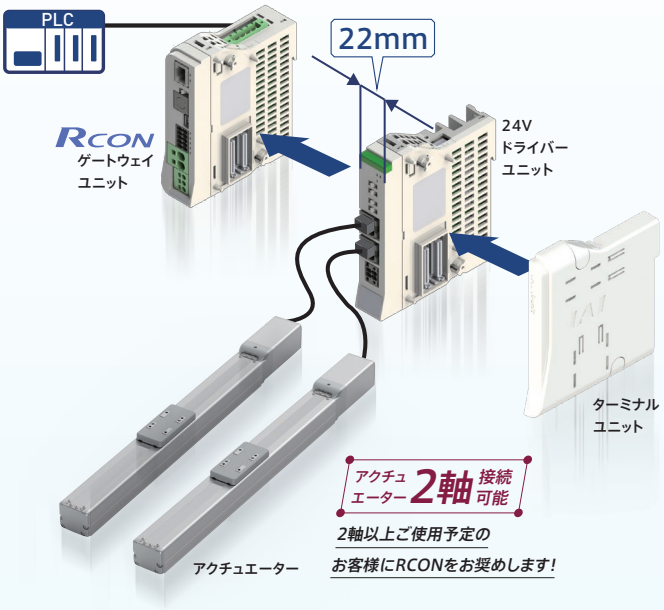
RCON

ユニット連結型
ポジションコントローラー



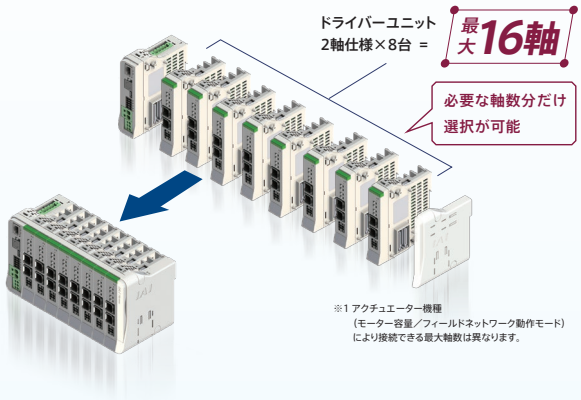
2軸以上のアクチュエーターには RCONがお奨めです。

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。



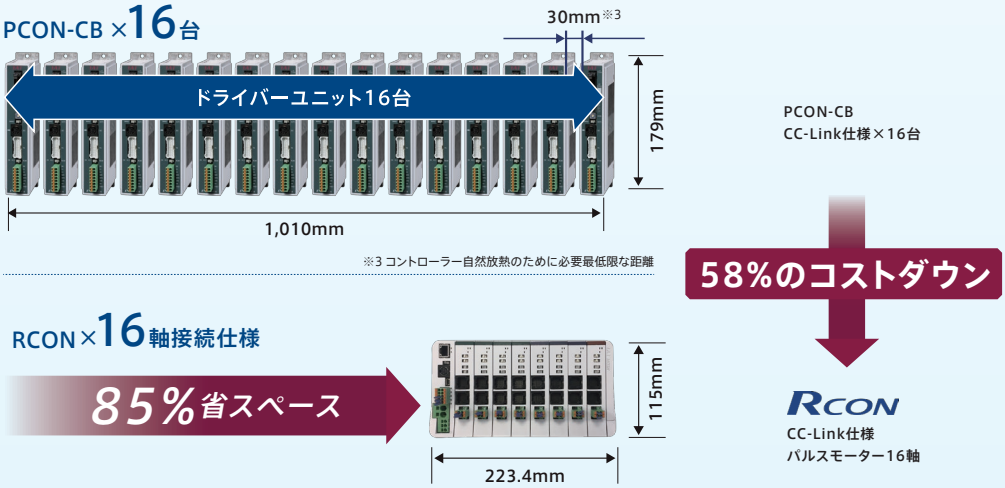
※1 アクチュエーター機種（モーター容量／フィールドネットワーク動作モード）により接続できる最大軸数は異なります。

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。

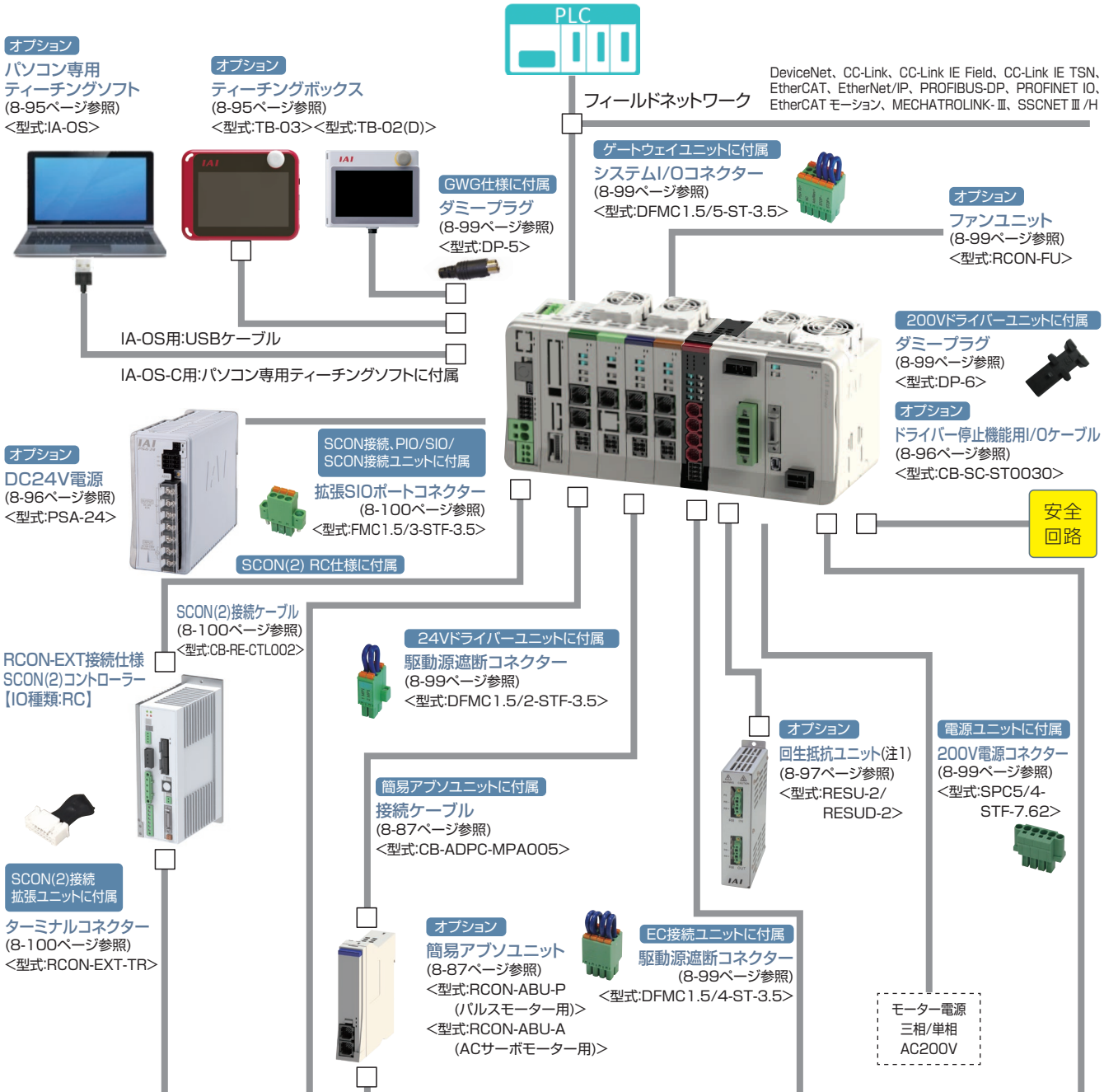
■接続認識

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



※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。

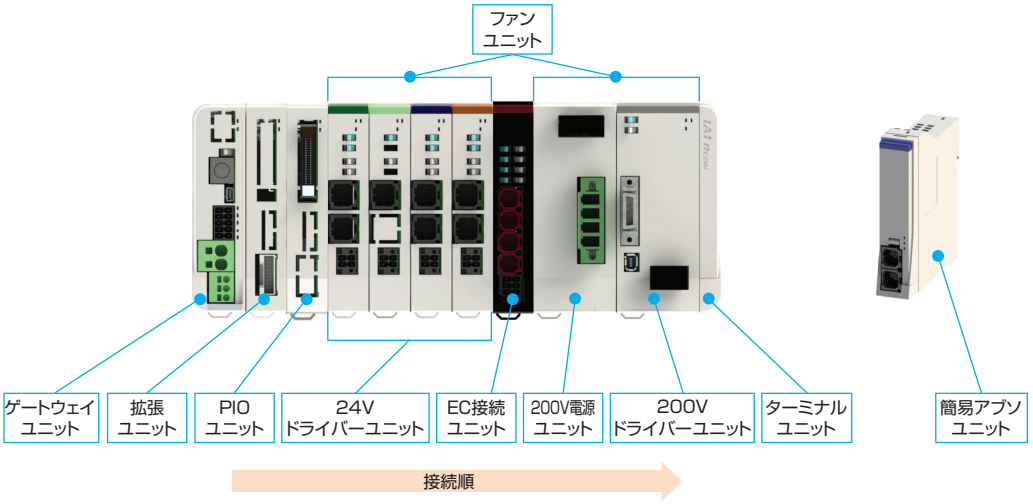
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。
また、機種や使用条件によっては回生抵抗ユニットが必要です。
詳細は8-97ページをご参照ください。

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

R-unit (RSEL) コントローラー

詳細は、第8巻・8-105ページ参照

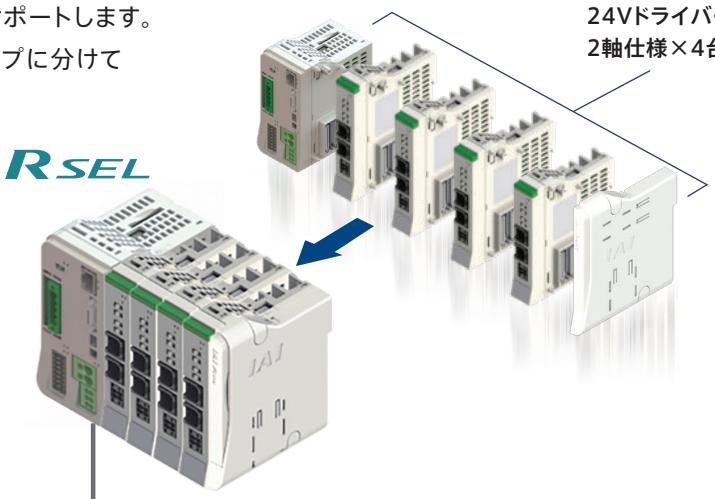
RSEL

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。

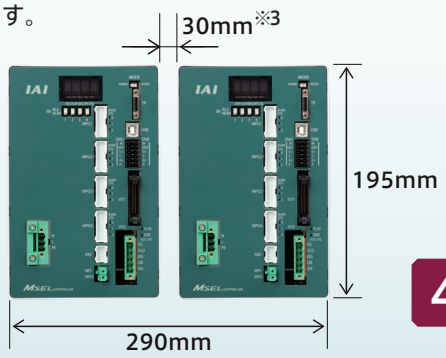


※1 アクチュエーター機種（モーター容量）により接続できる最大軸数は異なります。エレシリンダー® を接続する場合、最大 16 軸まで接続可能です。

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)

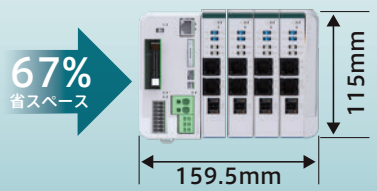


※3 コントローラー自然放熱のために必要最低限な距離

MSEL
CC-Link仕様
8軸（4軸×2台）

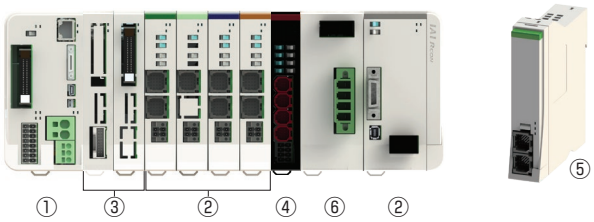
44%のコストダウン

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

<table>
<tr><td rowspan="2">マスターユニット</td><td>ユニット</td><td colspan="2">ドライバーユニット
24Vドライバーユニット
(RCON-PC/PCF/AC/DC)</td><td>200Vドライバーユニット
(RCON-SC)</td><td>拡張ユニット
SCON拡張ユニット/
PIO/SIO/SCON拡張ユニット
(RCON-EXT)</td><td>EC接続ユニット
(RCON-EC)</td></tr>
<tr><td>アクチュエーター</td><td colspan="2">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</td><td colspan="2">200V ACサーボモーター
搭載アクチュエーター</td><td>エレシリンダー</td></tr>
<tr><td colspan="2" rowspan="2">RSEL</td><td rowspan="2">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</td><td rowspan="2">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</td><td rowspan="2">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</td><td rowspan="2">オプション型式に
「ACR」がない
エレシリンダー</td></tr>
<tr><td colspan="2">直交型6軸ロボット:CRS</td></tr>
</table>

■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

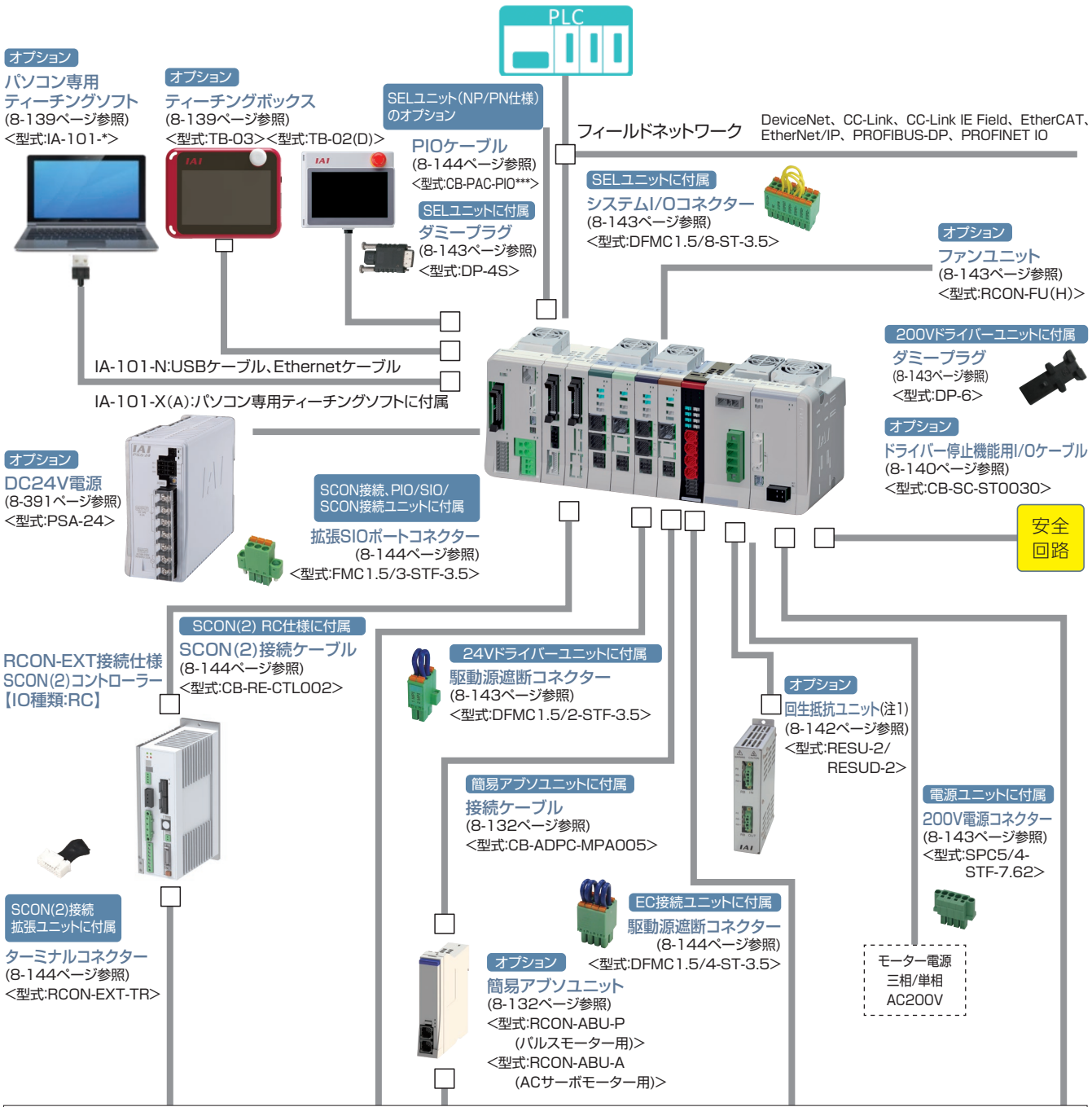
・拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■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	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

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。

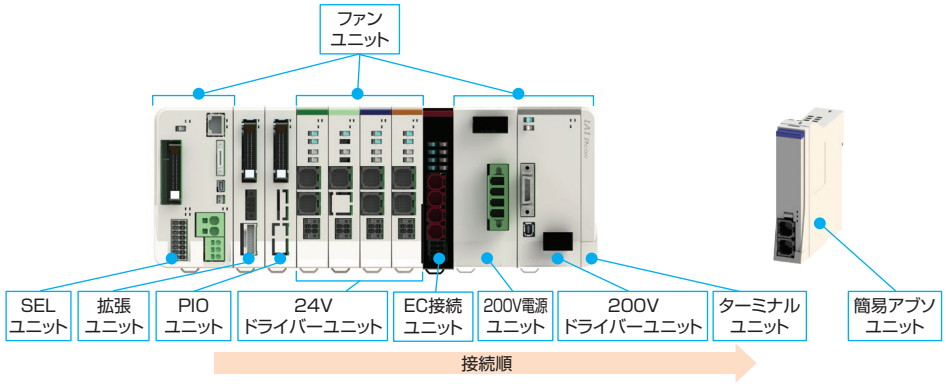
※3 ACサーボモーター搭載機種の場合、モーター駆動用DC電源が必須となります。
また、機種や使用条件によっては回生抵抗ユニットが必要です。
詳細は8-141ページをご参照ください。

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

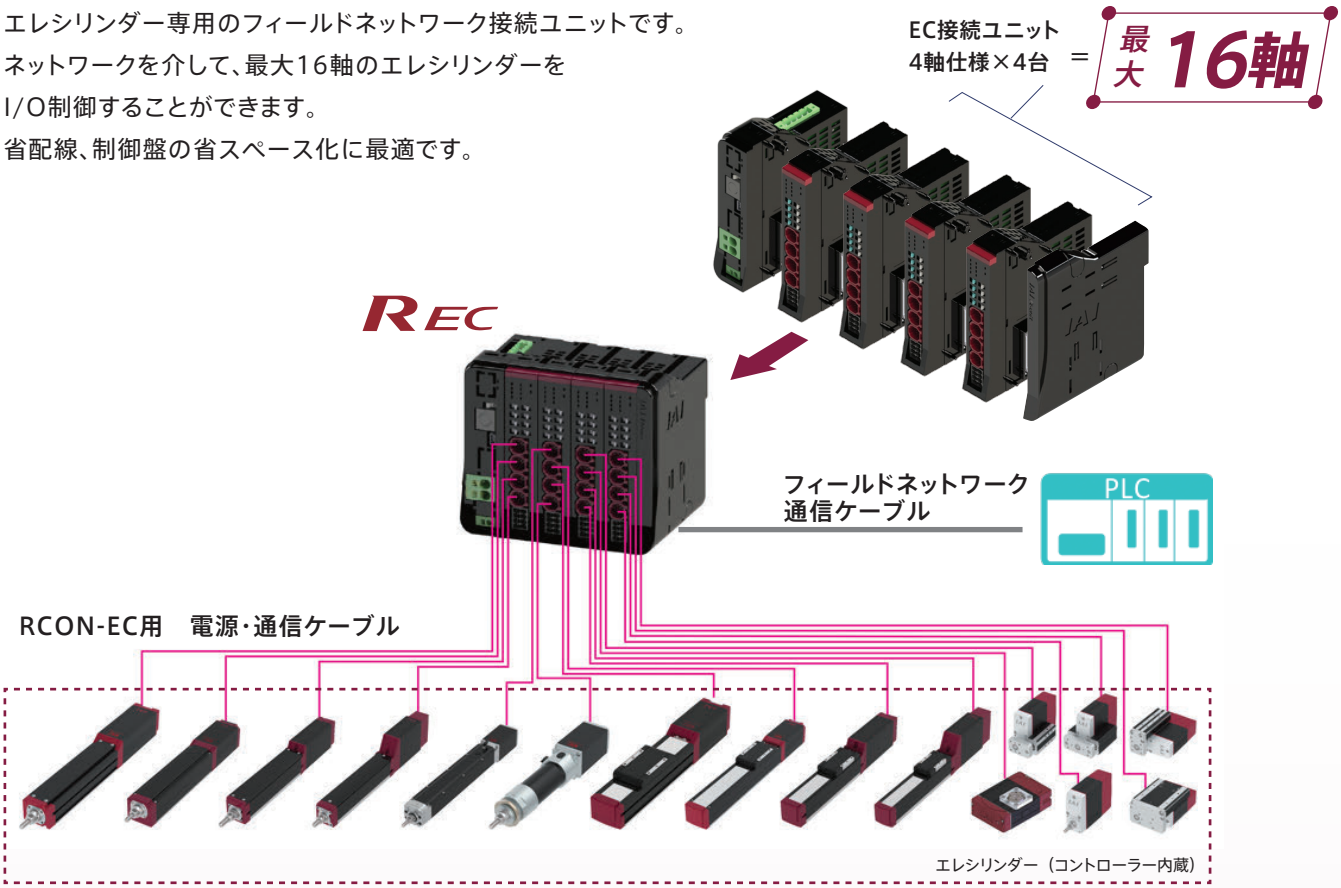
REC

エレシリンダー専用
駆動ユニット



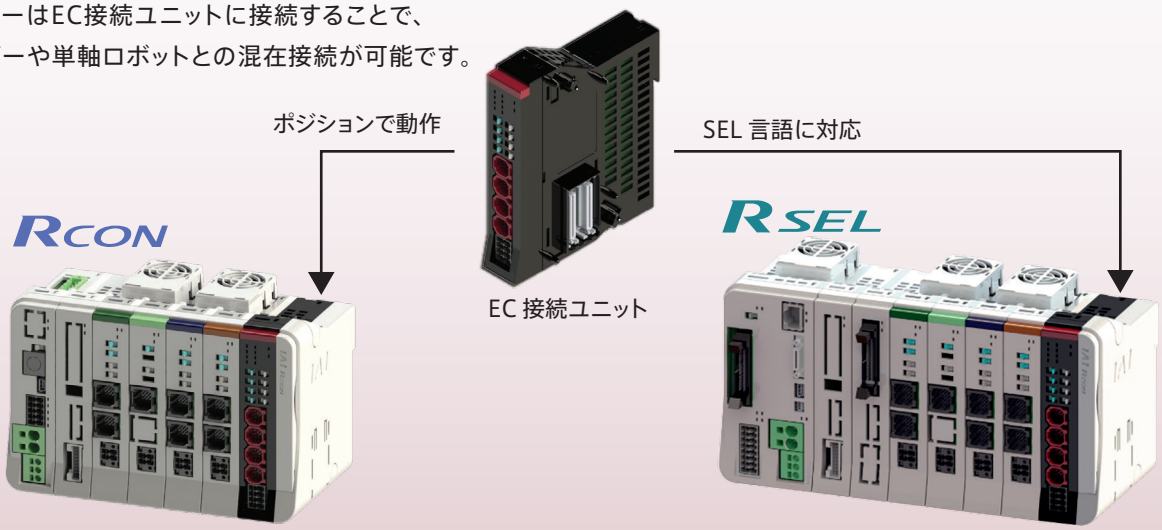
エレシリンダーをフィールドネットワークに接続

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。

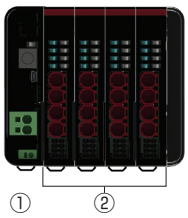


EC接続ユニットはRCON/RSELに接続するドライバーユニットとの混在接続が可能です

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

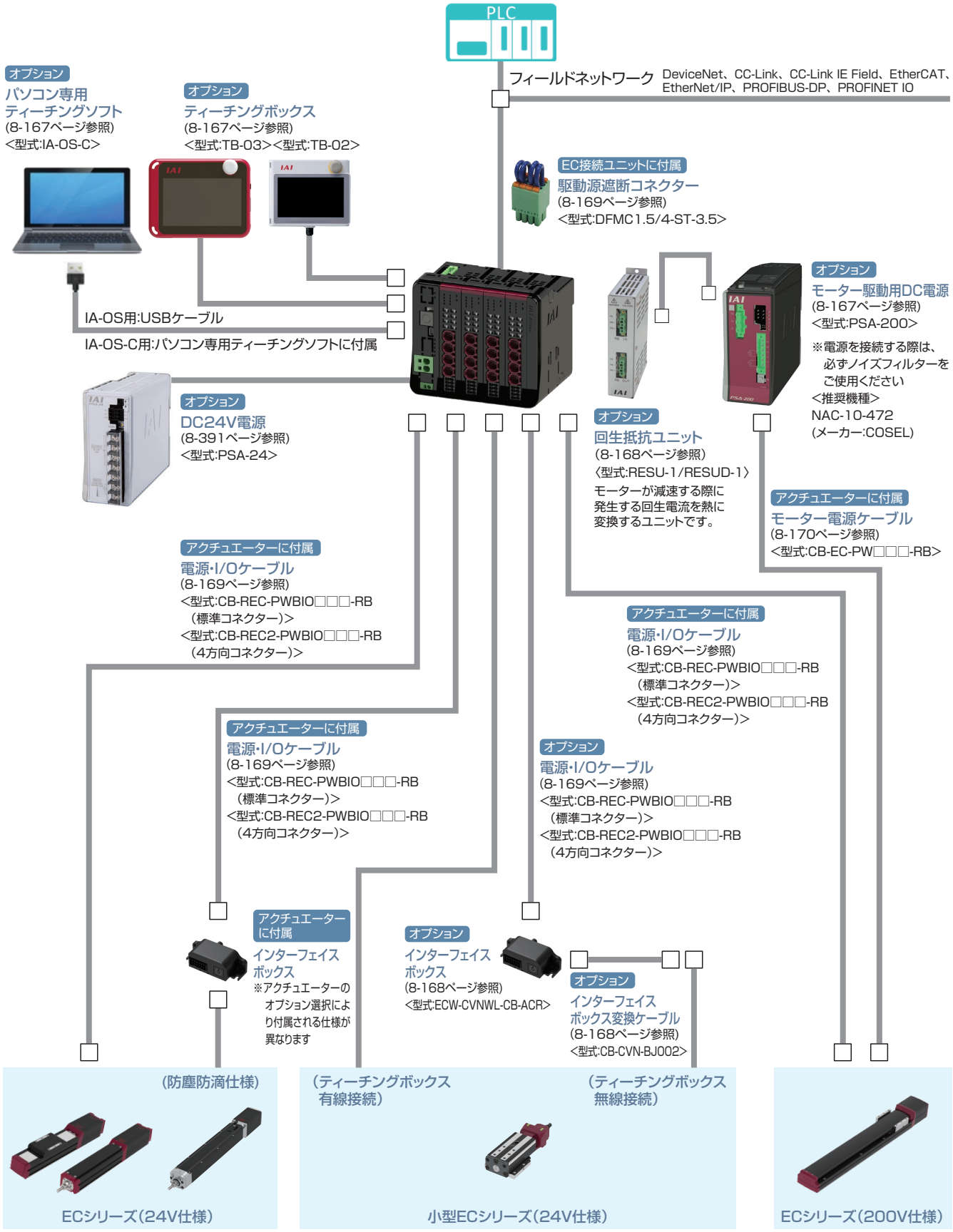
オプション「ACR」が付いていないエレシリンダー

■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

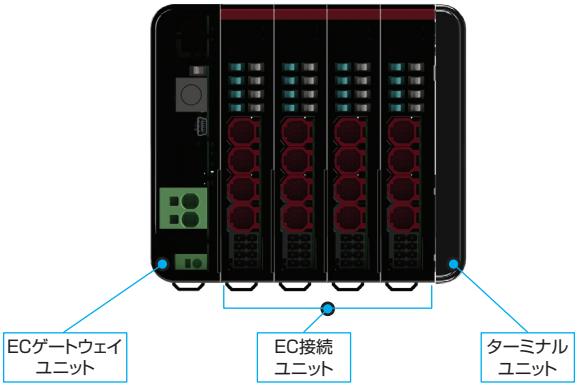
システム構成



(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

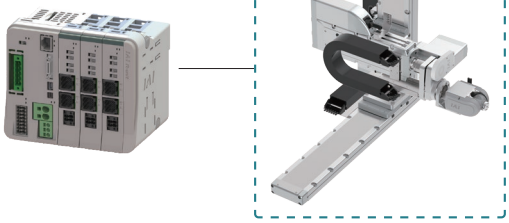


特長

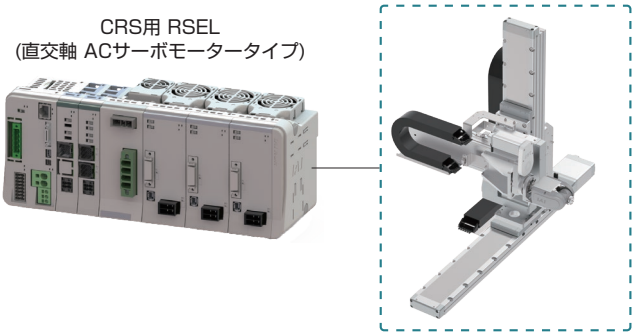
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

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）



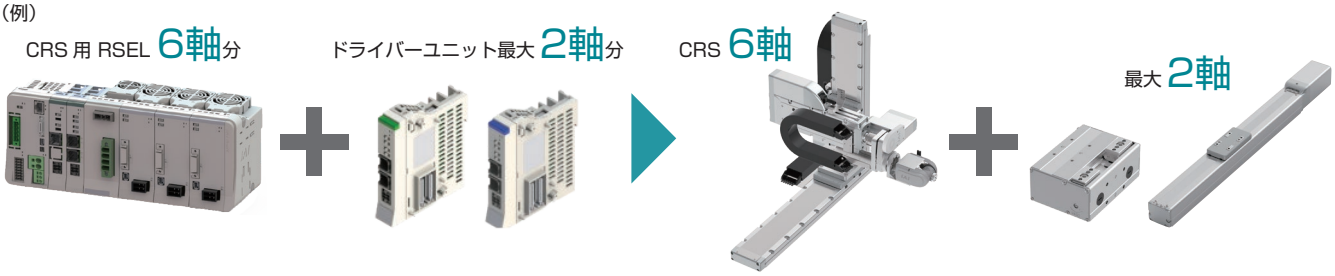
CRS用 RSEL
（直交軸 ACサーボモータータイプ）



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

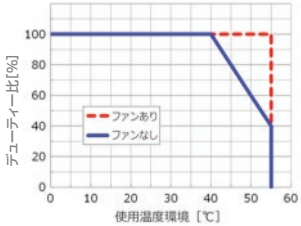
FN	ファンユニット

(※) 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。

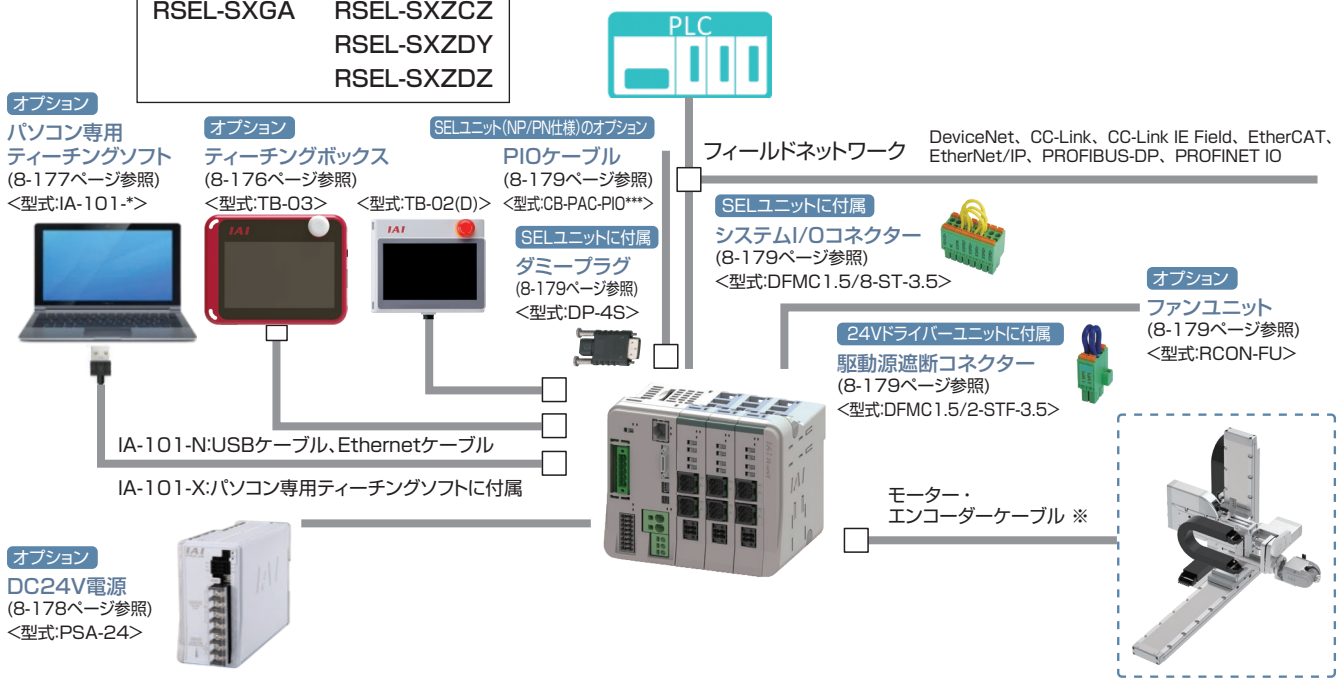
タイプ	ファンユニット数
SX□A SXZC□ SXZD□	3個
SX□B SXZE□	2個

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。

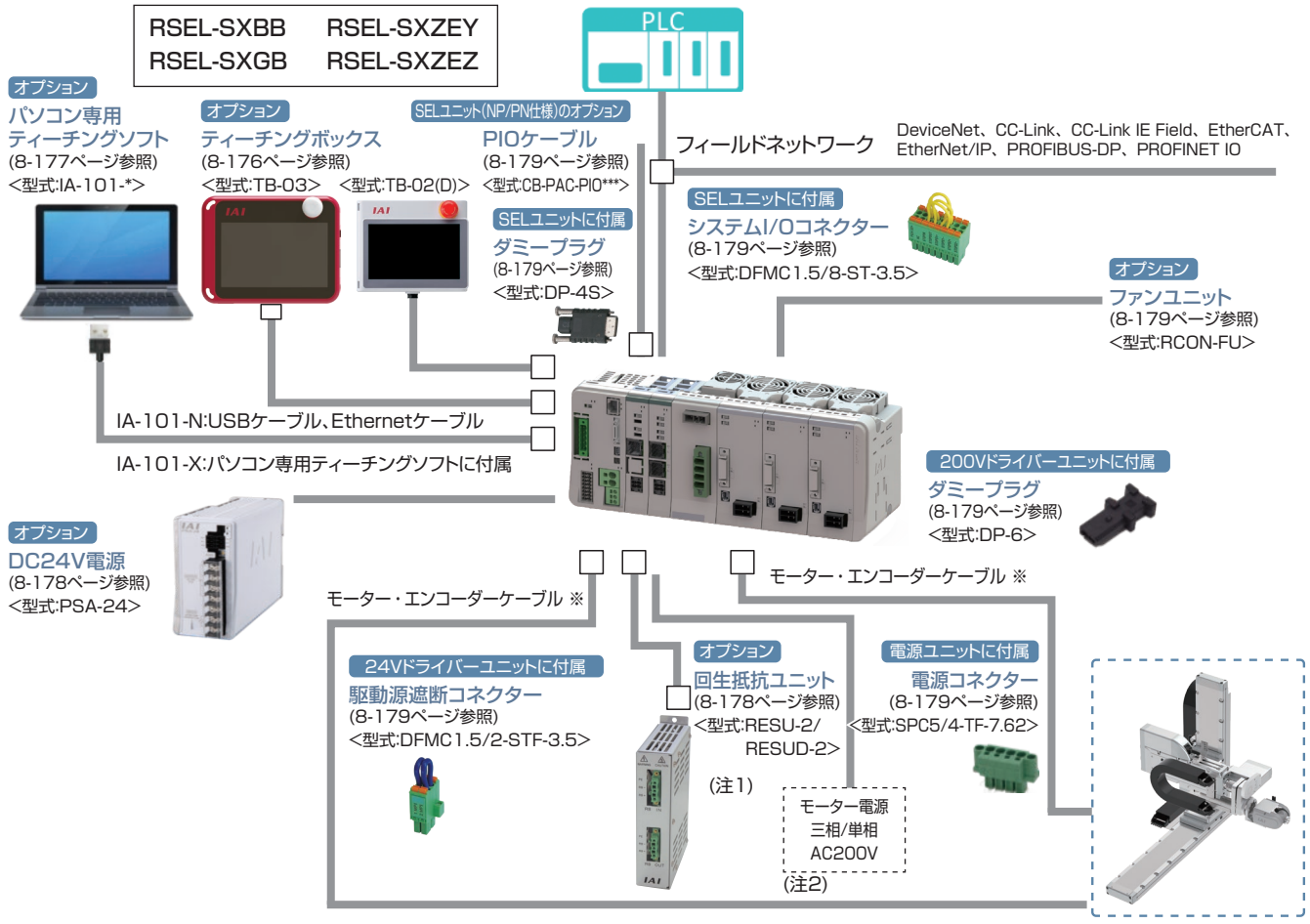


システム構成

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

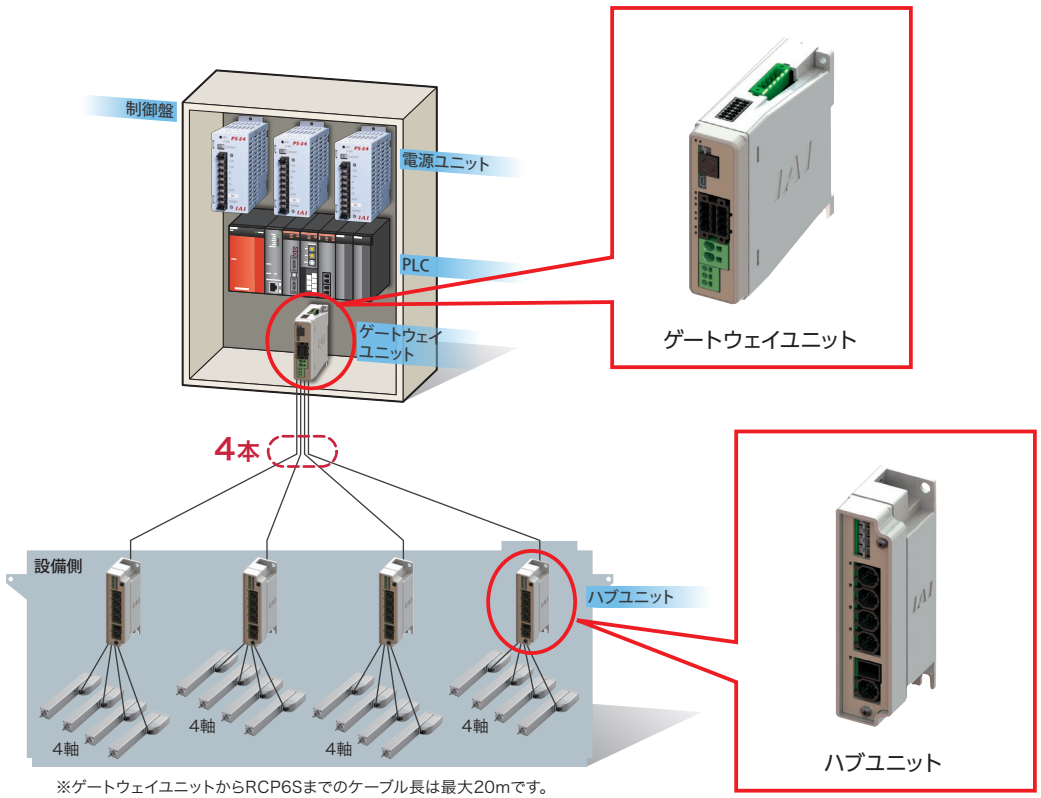
RCP6S　コントローラー内蔵型アクチュエーター
コントローラー仕様

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

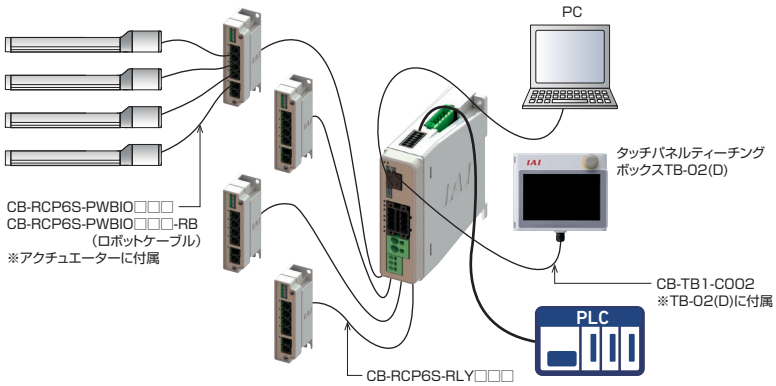
CC	CC-Link接続仕様
DV	DeviceNet接続仕様
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

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。

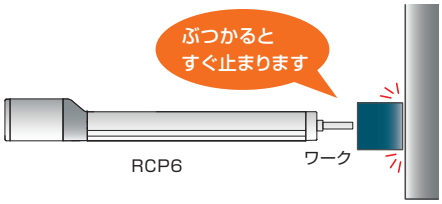


2 パワーコン®搭載

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

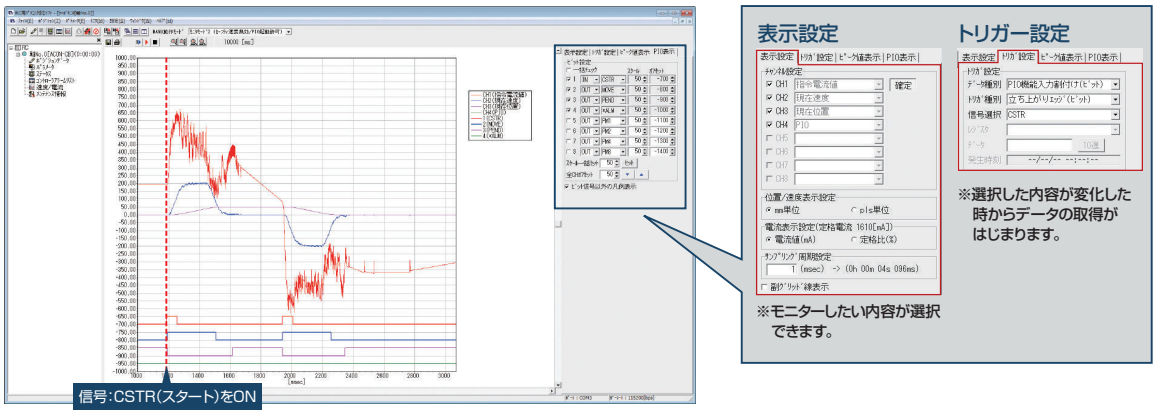
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、
速やかに停止する機能です。
負荷があまりかからず停止するので、
機械の損傷を軽減できます。



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	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		アブソバッテリーユニット付属	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
		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

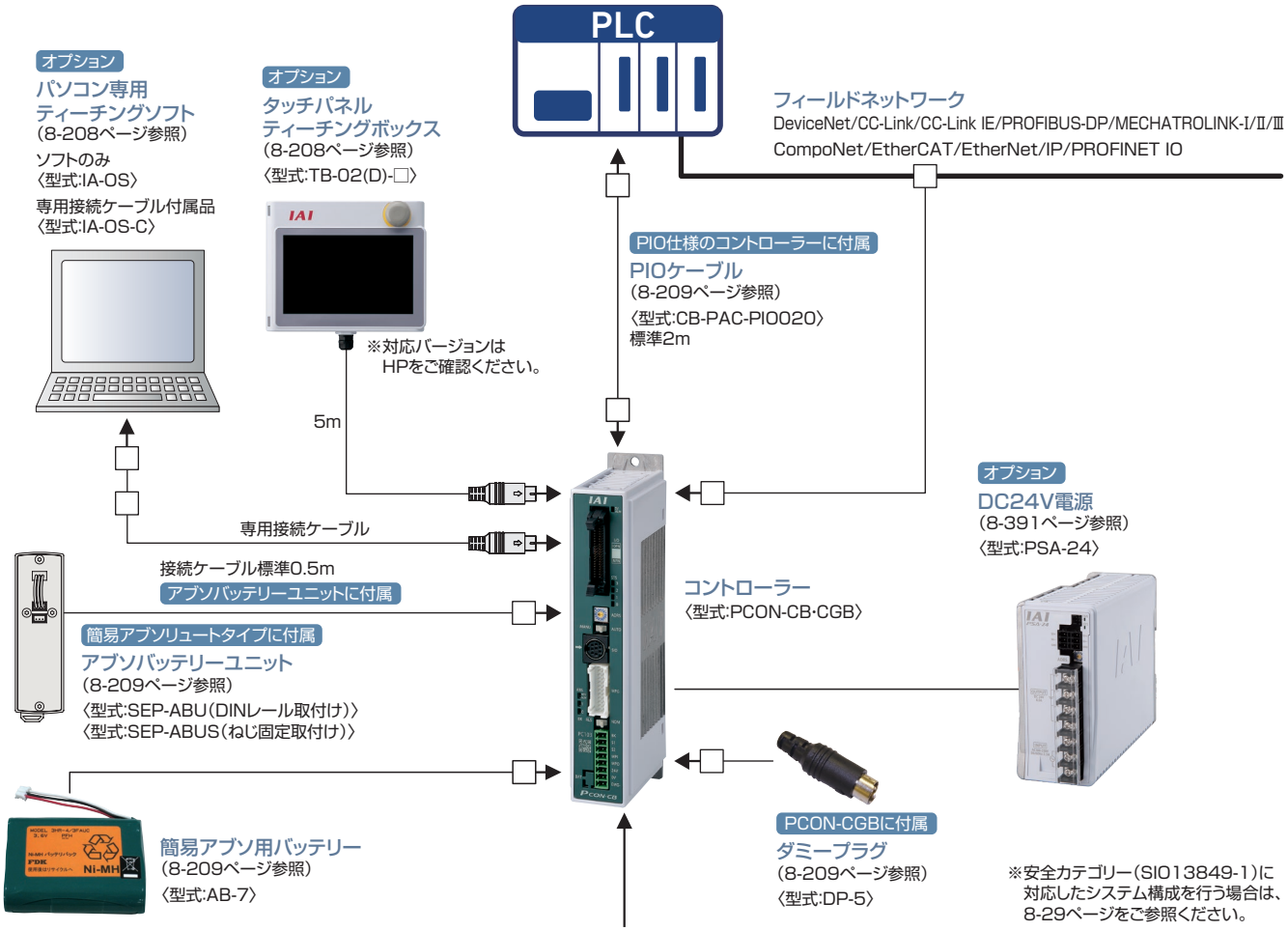
(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

※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。

PCON-CB/CFB コントローラー

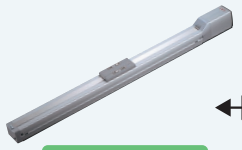
システム構成

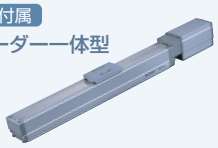
■〈PCON-CB･CGB〉



〈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。


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

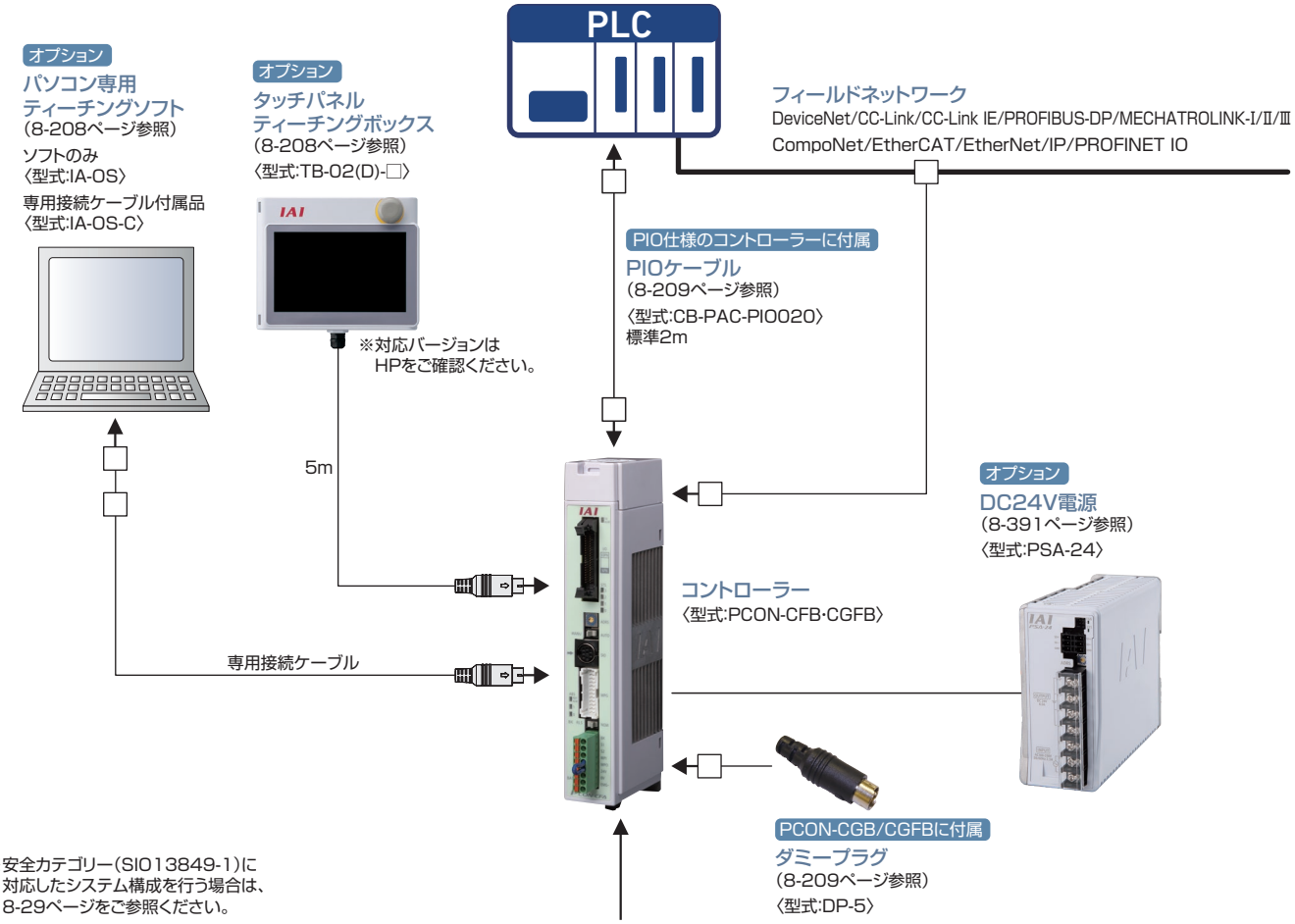

アクチュエーターに付属
モーター・エンコーダー一体型ケーブル
モーター・エンコーダー一体型ロボットケーブル
RCP5シリーズ


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
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
RCP6シリーズ

システム構成

■〈PCON-CFB･CGFB〉

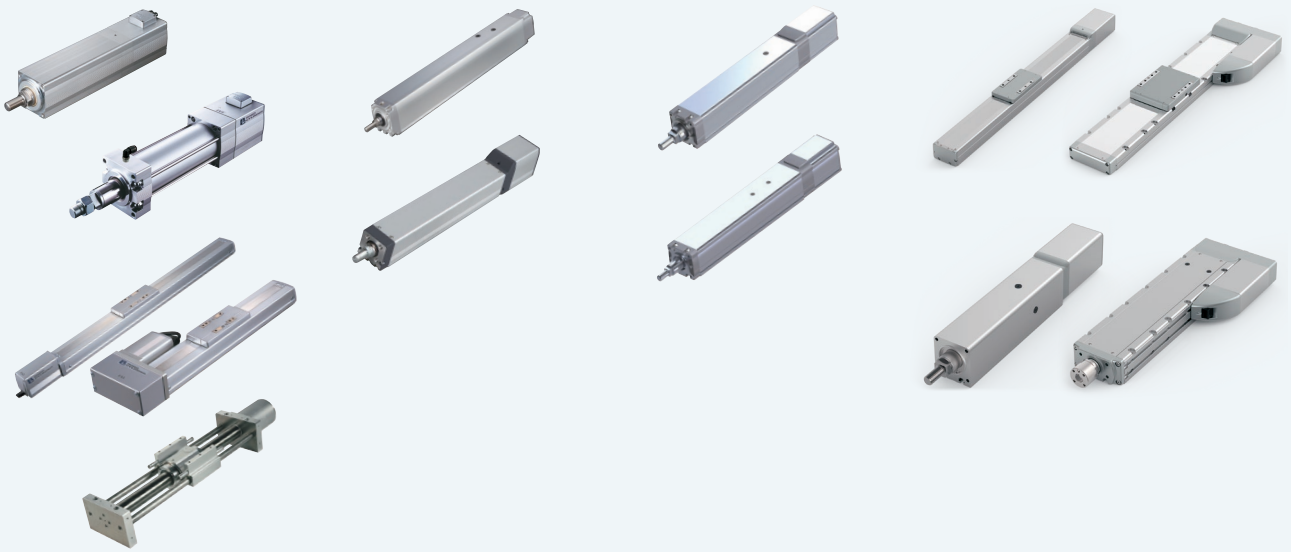


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に
対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

〈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。



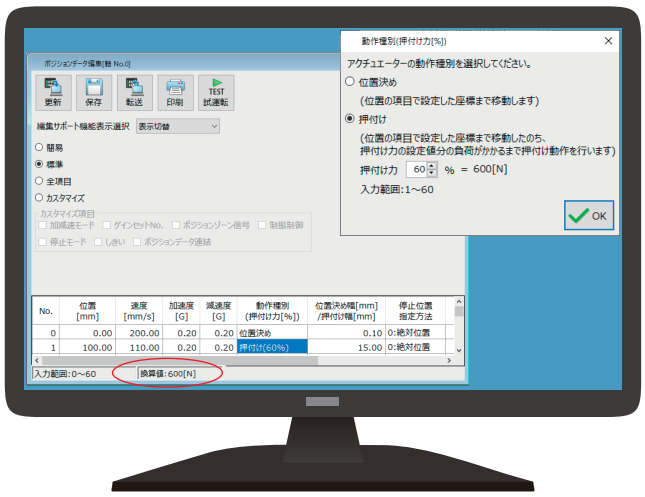
2 ロードセルを使用した力制御に対応

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

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

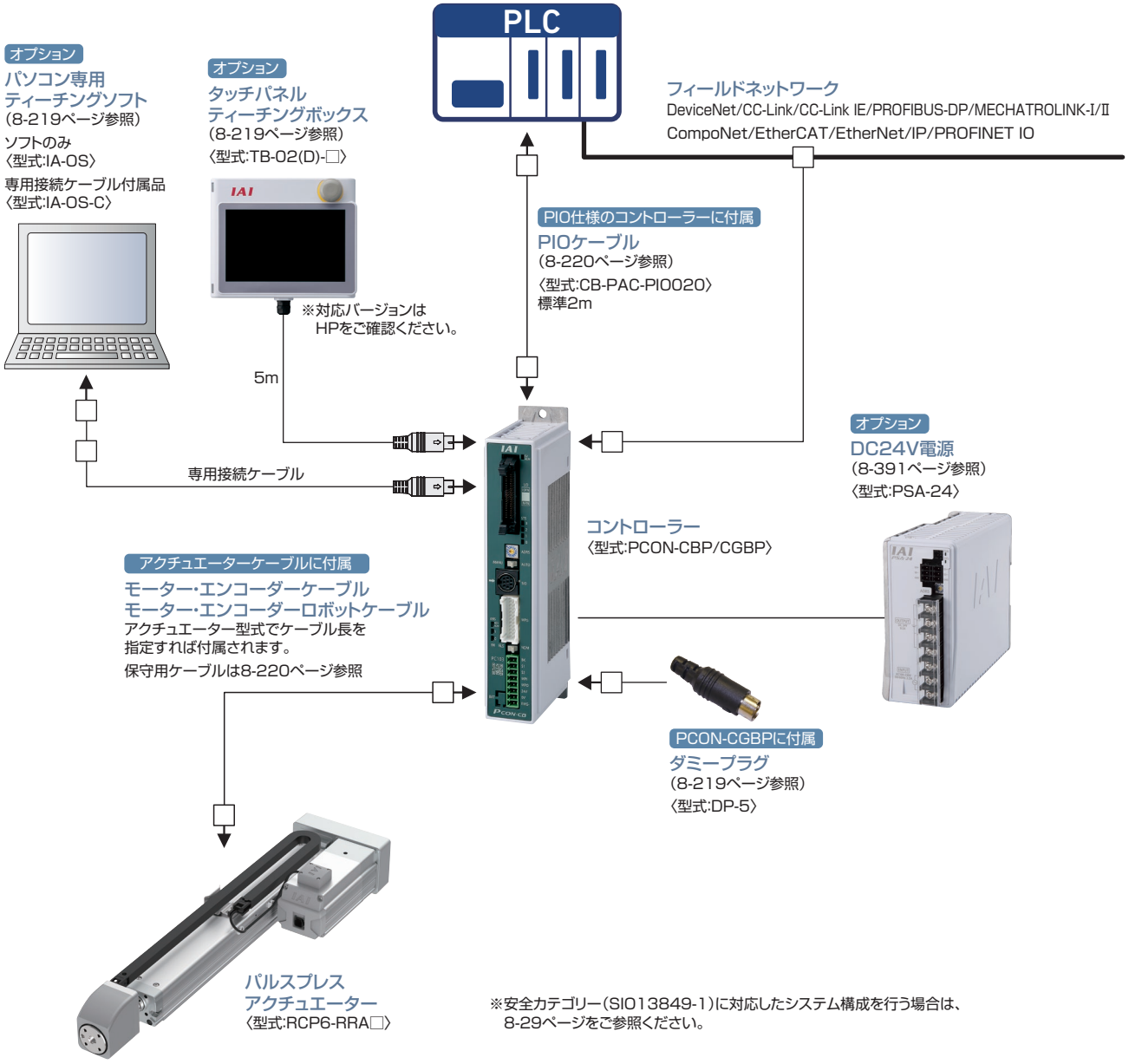
※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

無記入	ねじ固定仕様
DN	DIN レール取付け仕様

0	DC24V

WAI	バッテリーレスアブソリュート

システム構成

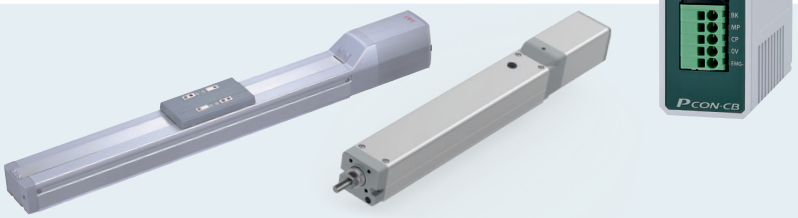


※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、
8-29ページをご参照ください。

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

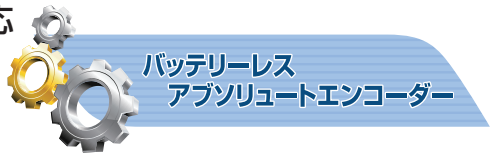




特 長

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。

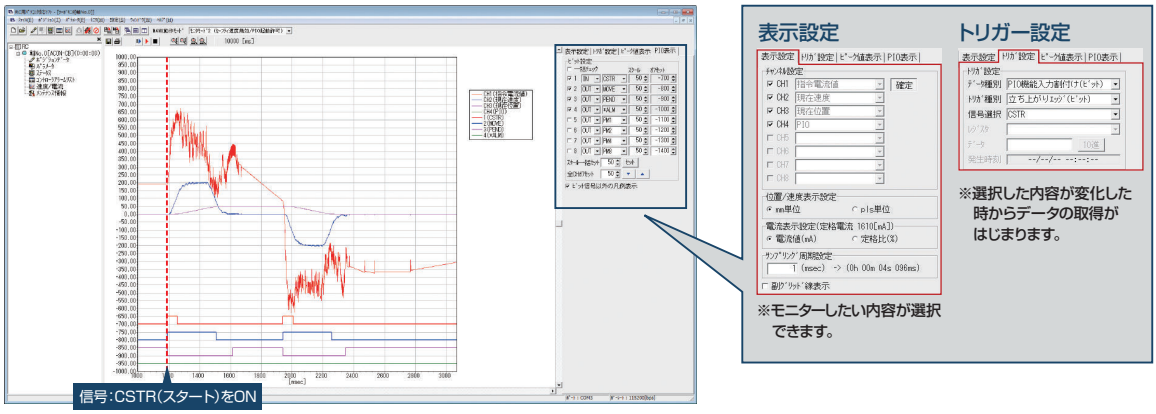
3 スマートチューニング機能を搭載

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** – □

シリーズ　タイプ　モーター種類　エンコーダー種類　I/O種類　I/Oケーブルの長さ　電源電圧　本体取付け仕様

CYB	ポジショナー／電磁弁タイプ
PLB	パルス列制御タイプ（差動レシーバー型）
POB	パルス列制御タイプ（オープンコレクター型）

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

WAI	バッテリーレスアブソ／インクリメンタル

NP	NPN仕様（標準）
PN	PNP仕様

0	DC24V

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

ご注意

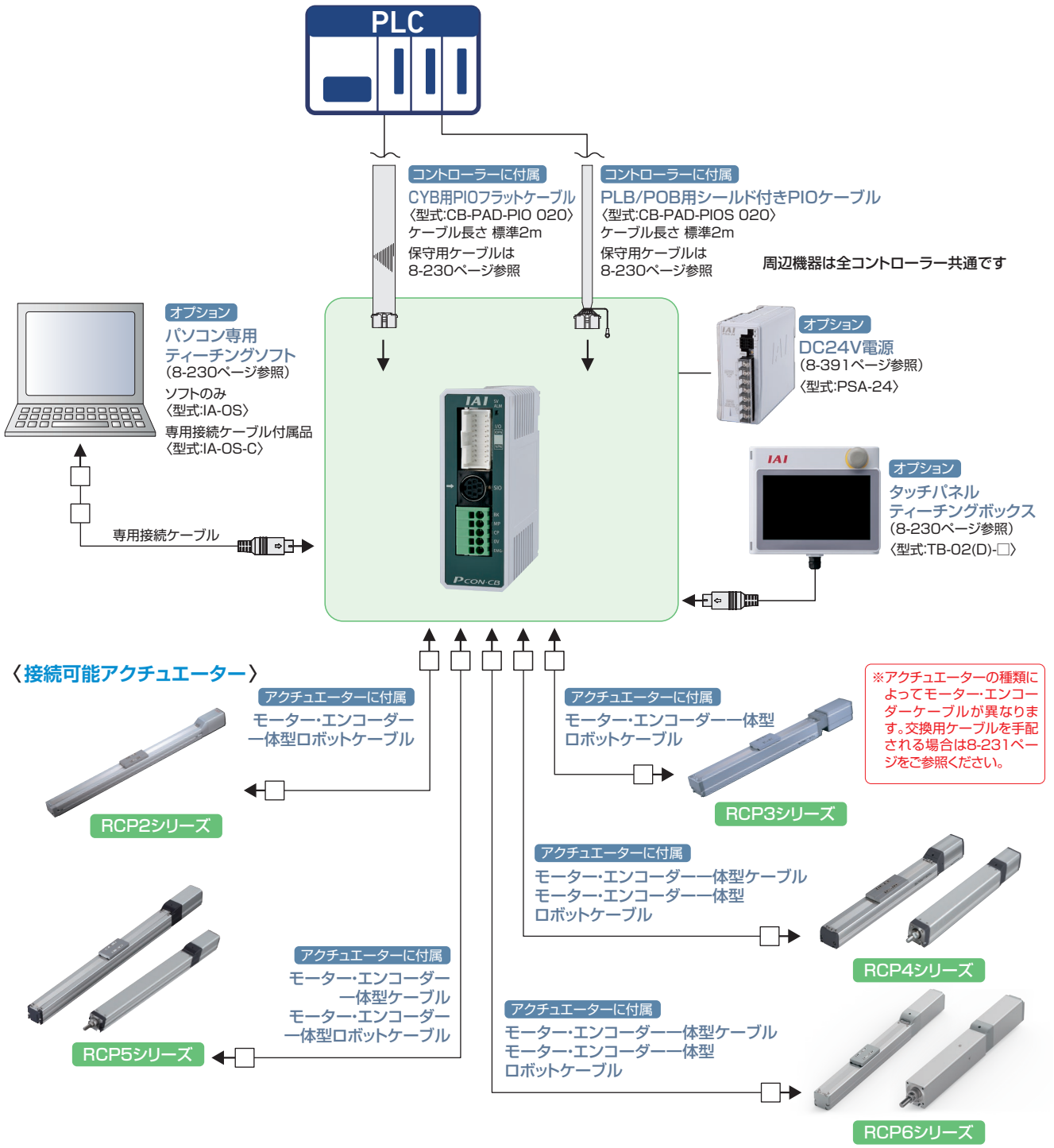
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。

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

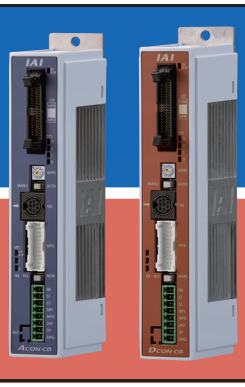

PLC
コントローラーに付属
CYB用PIOフラットケーブル
〈型式:CB-PAD-PIO 020〉
ケーブル長さ 標準2m
保守用ケーブルは
8-230ページ参照
コントローラーに付属
PLB/POB用シールド付きPIOケーブル
〈型式:CB-PAD-PIOS 020〉
ケーブル長さ 標準2m
保守用ケーブルは
8-230ページ参照
周辺機器は全コントローラー共通です
オプション
パソコン専用
ティーチングソフト
(8-230ページ参照)
ソフトのみ
〈型式:IA-OS〉
専用接続ケーブル付属品
〈型式:IA-OS-C〉
専用接続ケーブル
オプション
DC24V電源
(8-391ページ参照)
〈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

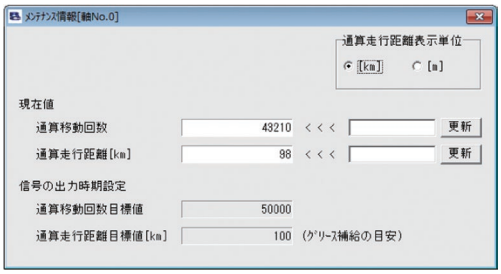
DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DP、PROFINET IO、CompoNet、MECHATROLINK、EtherCAT、EtherNet/IPに対応。
省配線の他、直値指定、ポジションNo.指定、現在位置の読取りなどが可能です。

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

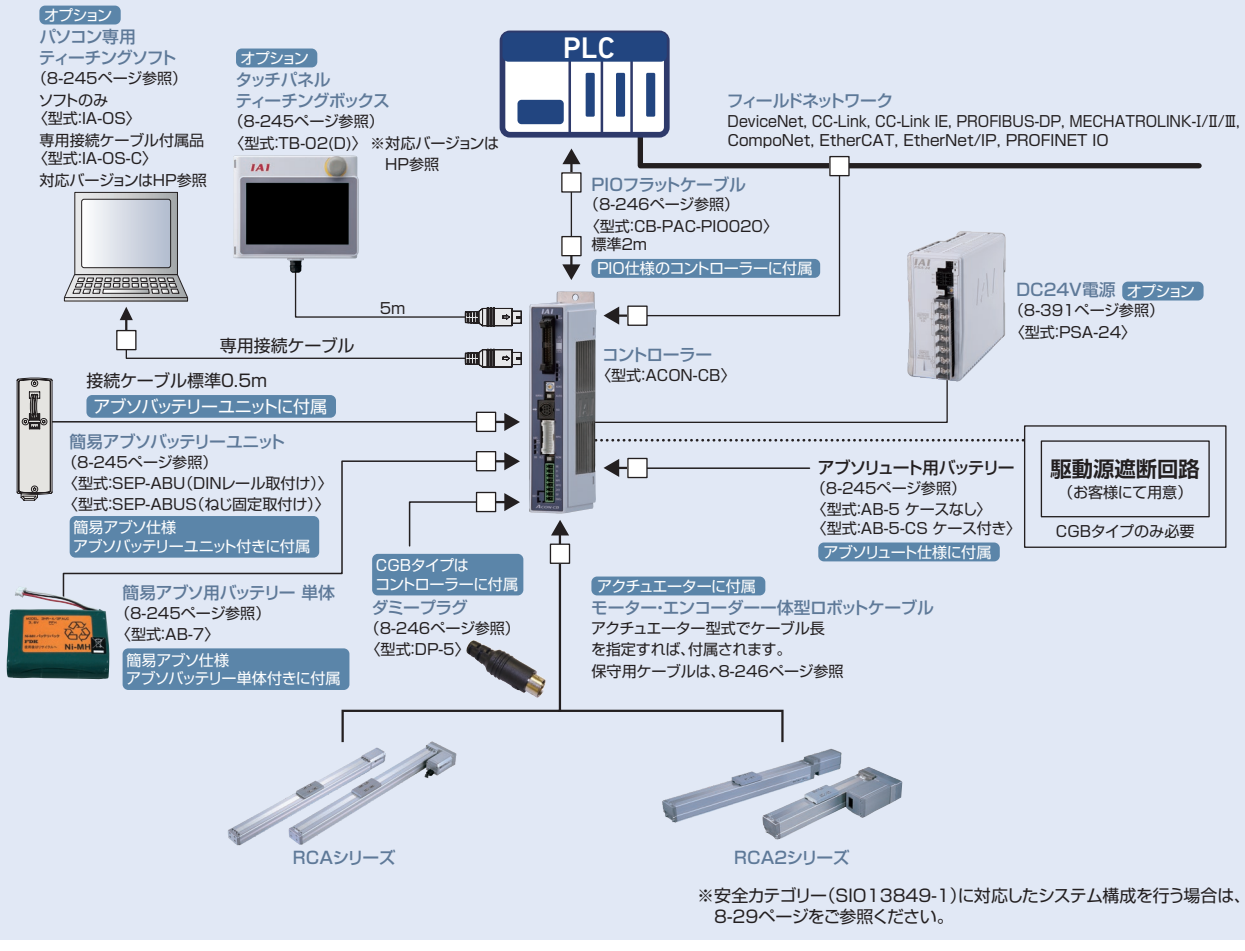
※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

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

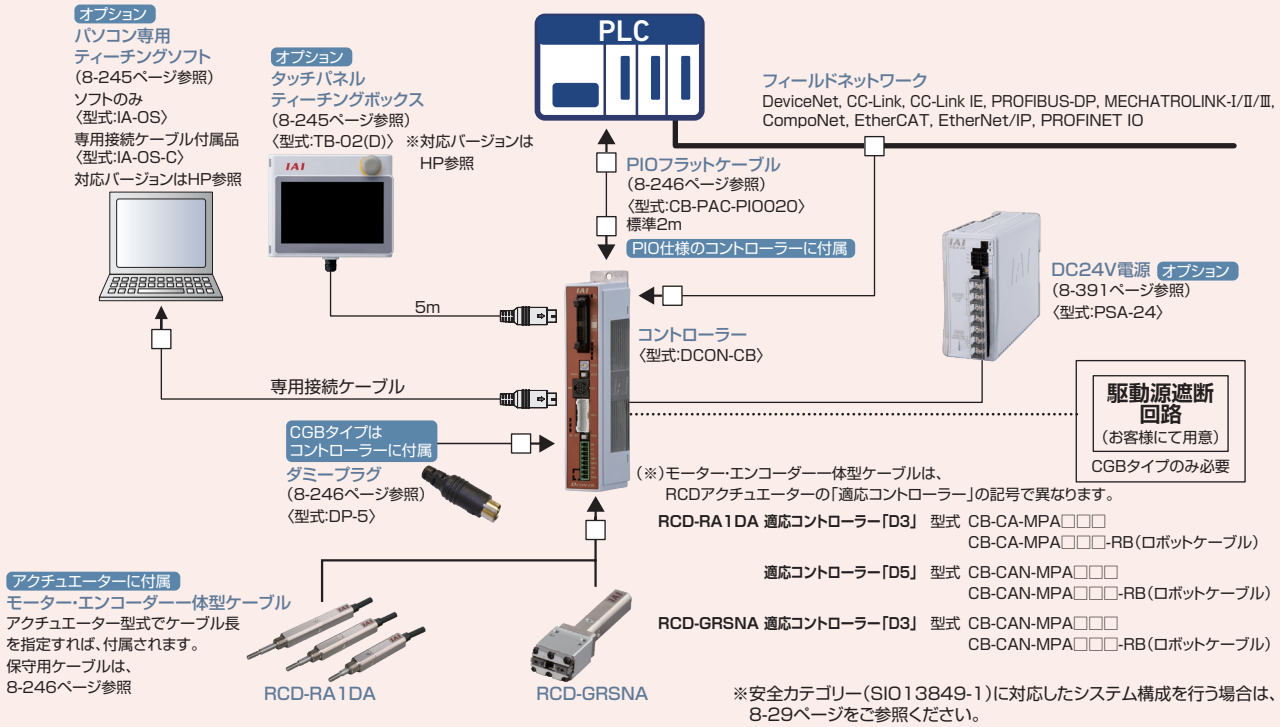
システム構成

〈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。

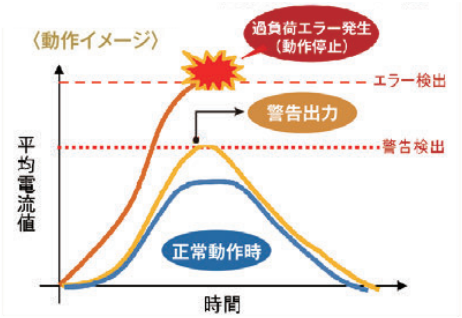


2 スマートチューニング機能を搭載（ACONのみ）

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

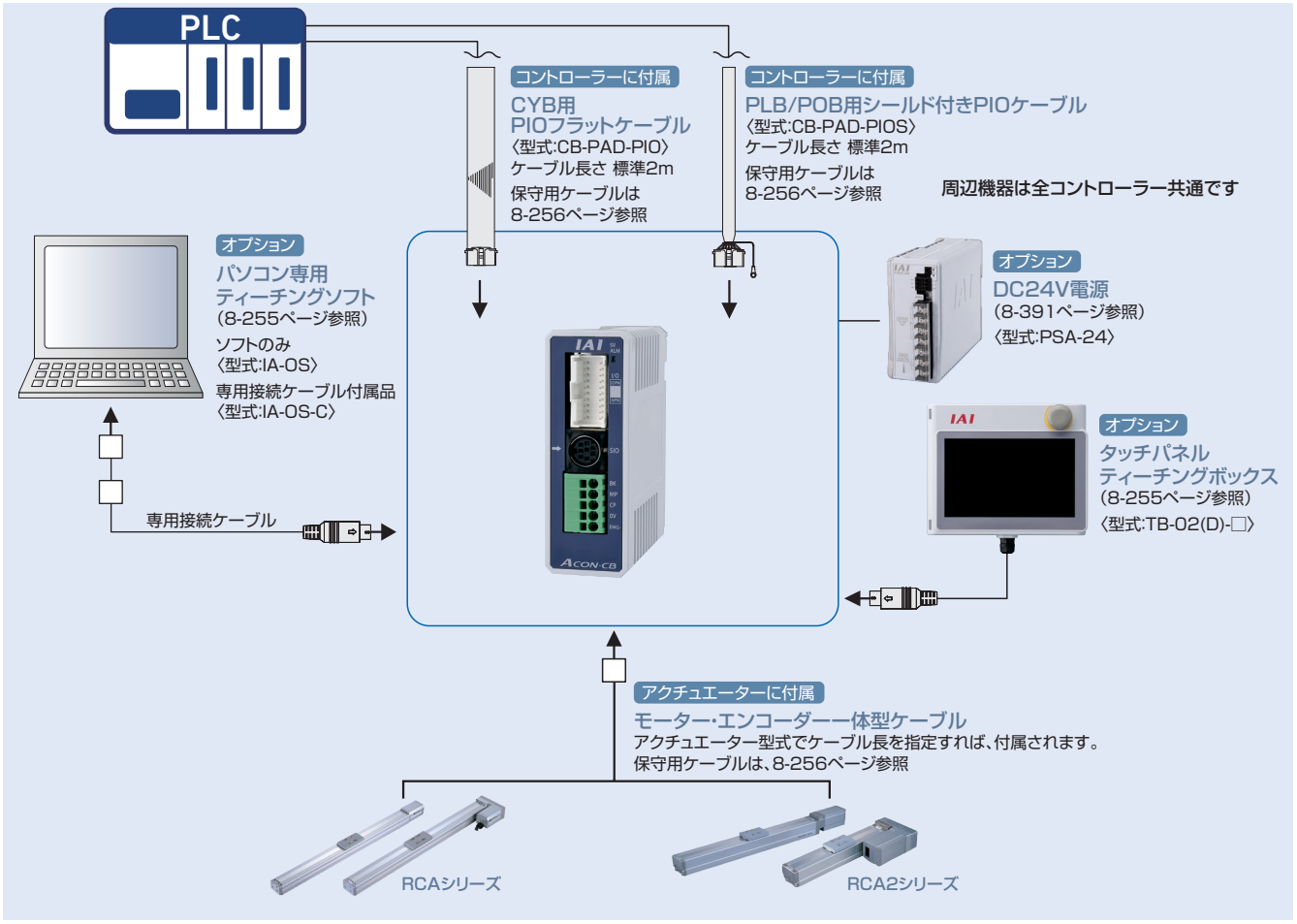
0	DC24V

本体取付け仕様

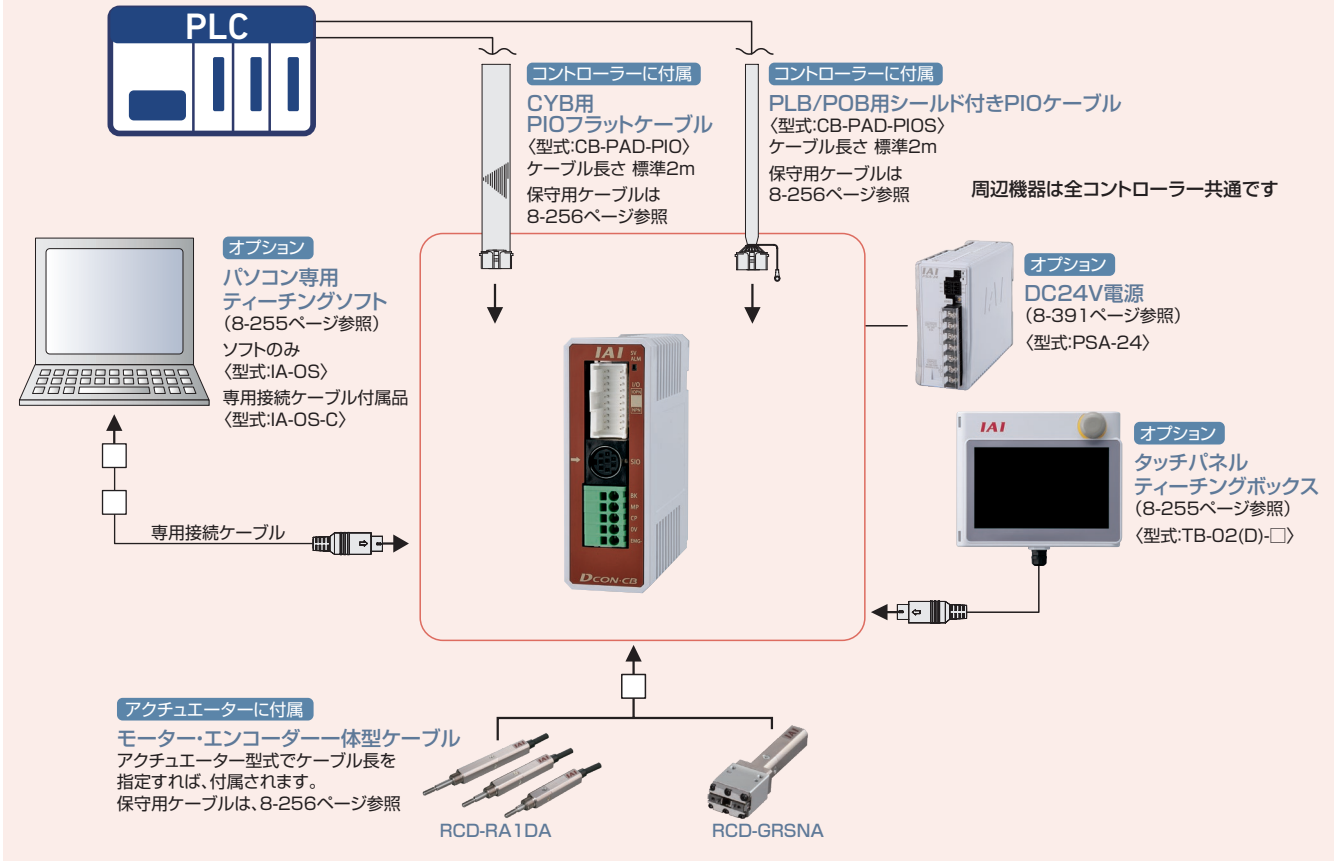
（無記入）	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

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



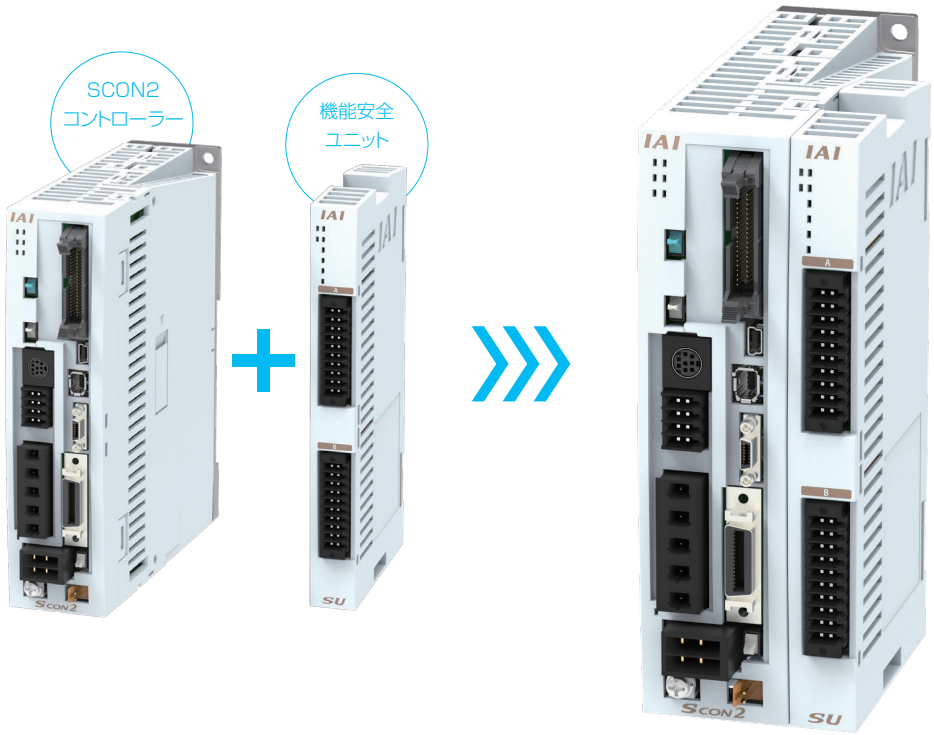
単軸ロボット／直交ロボット／リニアサーボ／
ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用ポジションコントローラー

CE RoHS 10 cULus

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。

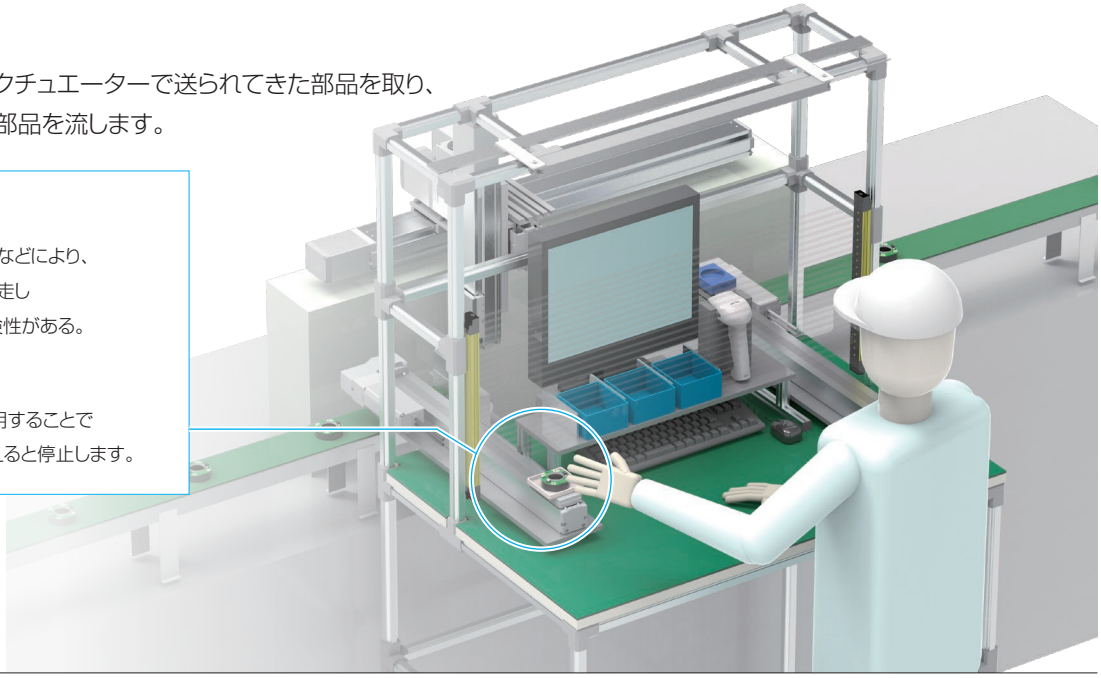
リスク

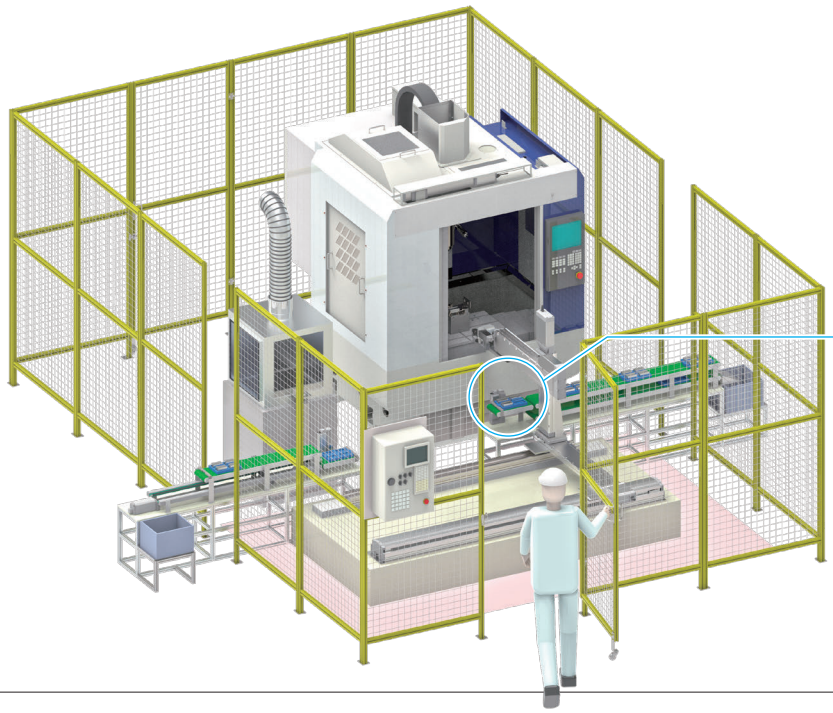
コントローラーの故障などにより、
アクチュエーターが暴走し
作業者が負傷する危険性がある。

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

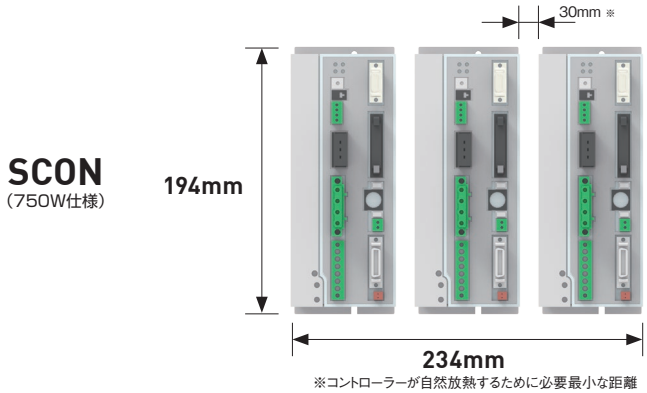
SS2-t(安全停止 2 時間制御)を使用。
メンテナンス中、アクチュエーターを
サーボON状態で動作しないことを監視。
万一停止位置から動作した場合は
駆動源を遮断します。

SCON2コントローラーの特長

サイズ

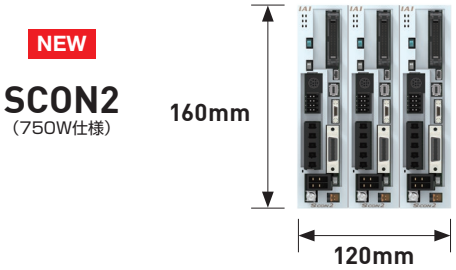
60Wから750Wの200Vサーボモーター搭載のアクチュエーターと接続可能。
ファンを内蔵しているため、設置間隔は1㎜と実質ゼロの間隔で設置でき、制御盤内の設置面積を大幅に削減できます。

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

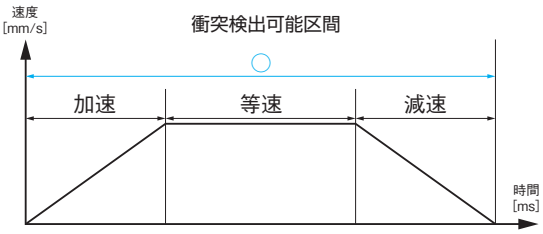


設置面積
19,200㎟

仕様

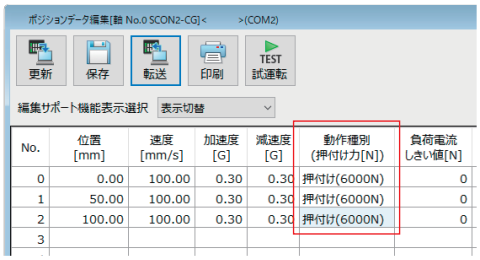
■ 衝突検出機能

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」

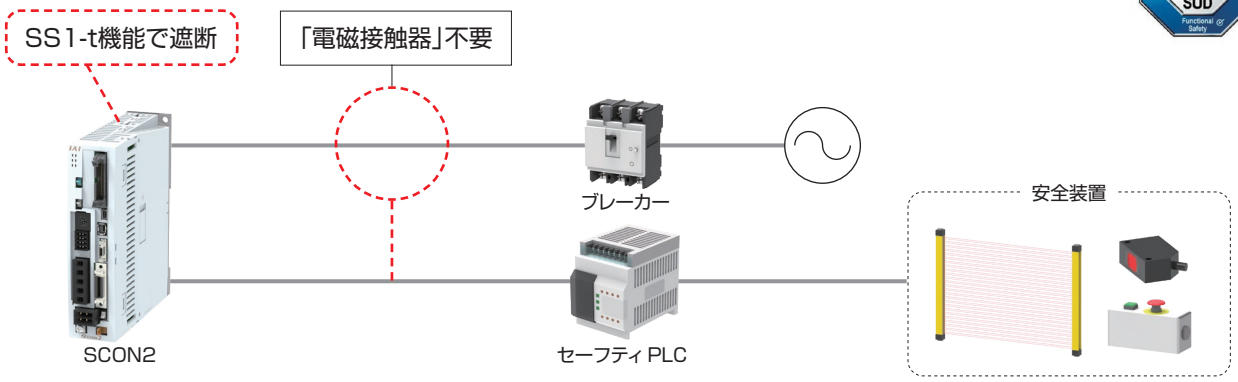
IA-OSで立上げからトラブル対応までサポートします。
市販のUSBケーブルでパソコンと接続することが可能です。

- 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

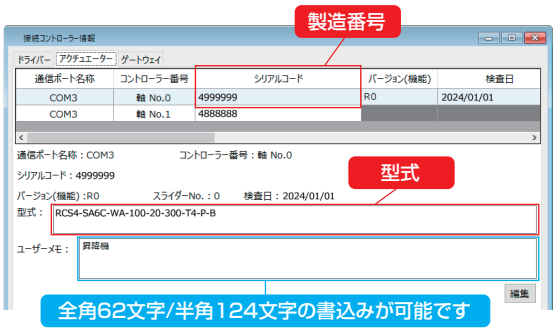
SS1-t機能をSCON2コントローラーに標準搭載しています。
電磁接触器が不要となり、設置スペースの削減と設備の長寿命化に貢献します。



保守・保全

■ アクチュエーター認識機能

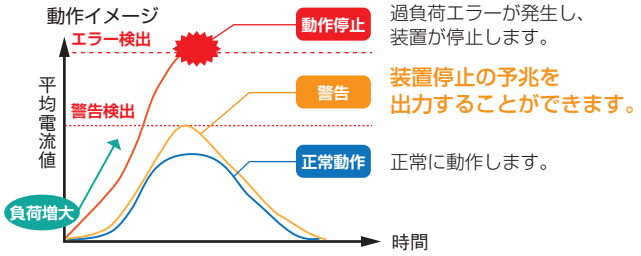
アクチュエーターの情報をティーチングツールで確認できるようになりました。
また、お客様で自由に書込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書込みが可能です。
※製品の「製造番号シール」に記載の"DATE"(製造年月日)が2024年以降かつ、
バッテリーレスアブソリュートエンコーダー搭載のアクチュエーターが対象です。





■ 予兆保全(モーター過負荷警告)

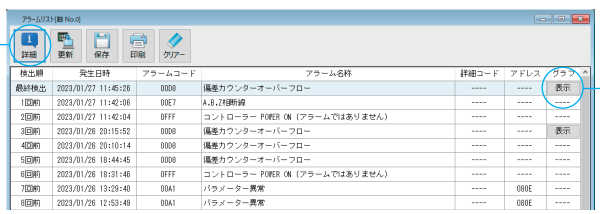
モーター温度変化をモニターし、モーター過負荷を検出し警告する機能を搭載しています。
警告出力後にメンテナンスを実施することで、故障や不具合を事前に防ぐことができます。



■ 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。

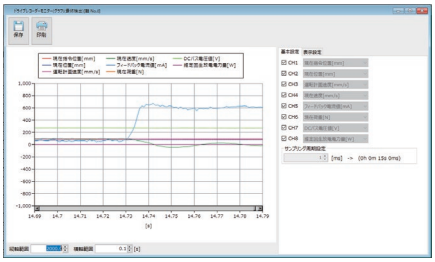
アラームリスト



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	RCON/RSEL接続仕様
			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	MECHATRO LINK-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〉

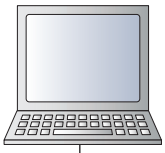


ご注意
PIO制御/パルス列制御とフィールドネットワークの併用はできません。

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

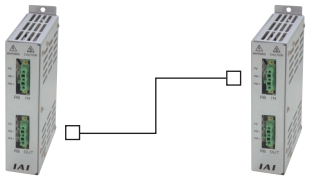
推奨機種 NAC-10-472(メーカー:COSEL)
※販売も可能です、詳しくはお問合せください。

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〉



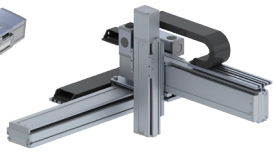
アクチュエーターに付属
モーターケーブル
モーターロボットケーブル
アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照

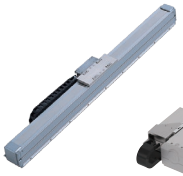
アクチュエーターに付属
エンコーダーケーブル
エンコーダーロボットケーブル
アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照

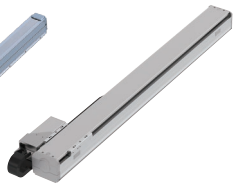
接続可能アクチュエーター


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

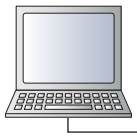
【注意】
・SCON2コントローラーは、ティーチングツールが組込まれたことを自動認識し、配線を切替えるリレーを搭載していません。
ティーチングツール未接続の場合は、ダミープラグ(DP-5)を接続してください。

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）

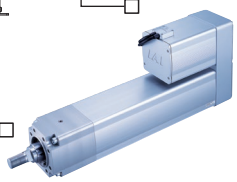


アクチュエーター
オプション指定にて付属
ブレーキボックス
（8-283ページ参照）
〈型式:RCB-110-RA13-0〉

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〉

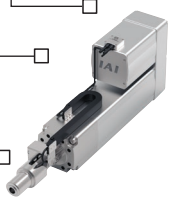
アクチュエーターに付属 ※
エンコーダーケーブル
<型式:CB-RCS2(X2)-PLA□□□>

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〉

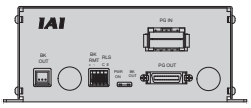
※アクチュエーター型式でケーブル長を指定すれば付属されます。
保守用ケーブルは8-286ページ参照



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。



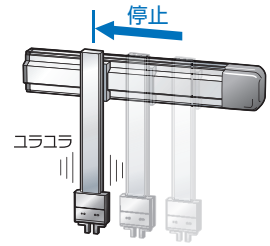
2 主要なフィールドネットワークに対応〈オプション機能〉

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。

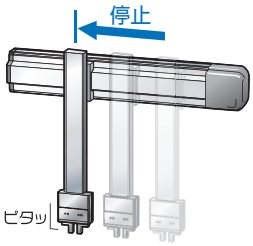
DeviceNet / PROFIBUS / CompoNet / CC-Link / EtherNet/IP / CC-Link IE Field / MECHATROLINK / EtherCAT / PROFINET

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。

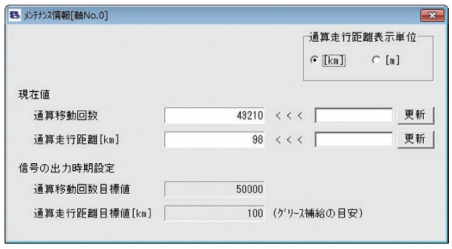


制振制御あり
停止後の振動がほとんどありません。

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。



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

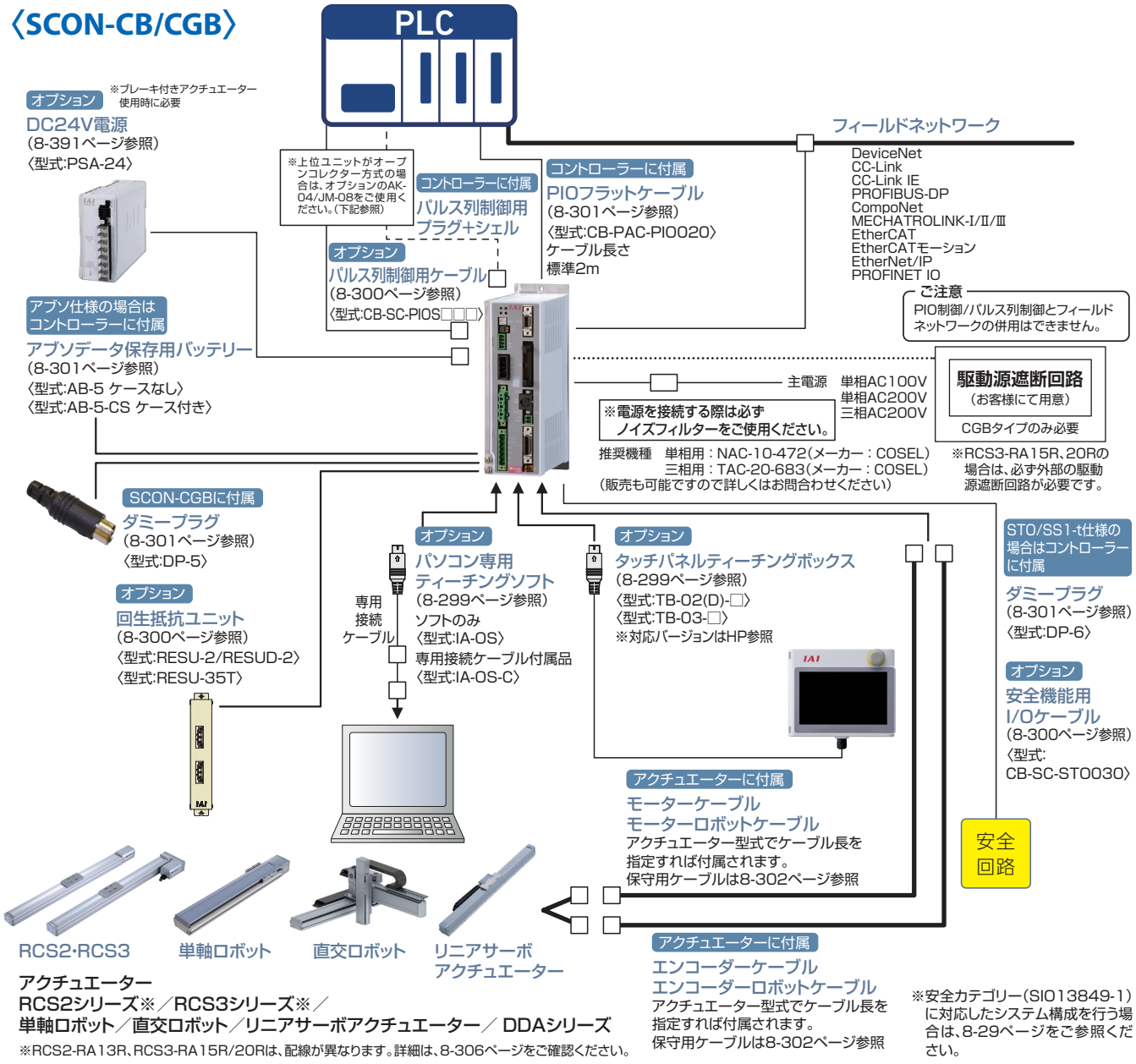
●コントローラーモーター種類「30R」
RS

●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。

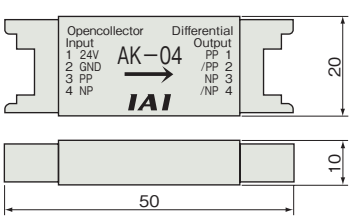
※安全カテゴリー(SIO13849-1)に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

■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

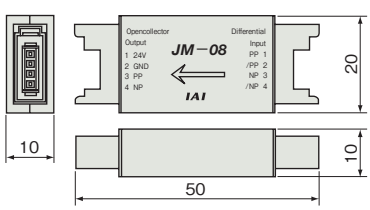


■パルス変換器:型式 JM-08

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-DP	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。

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。

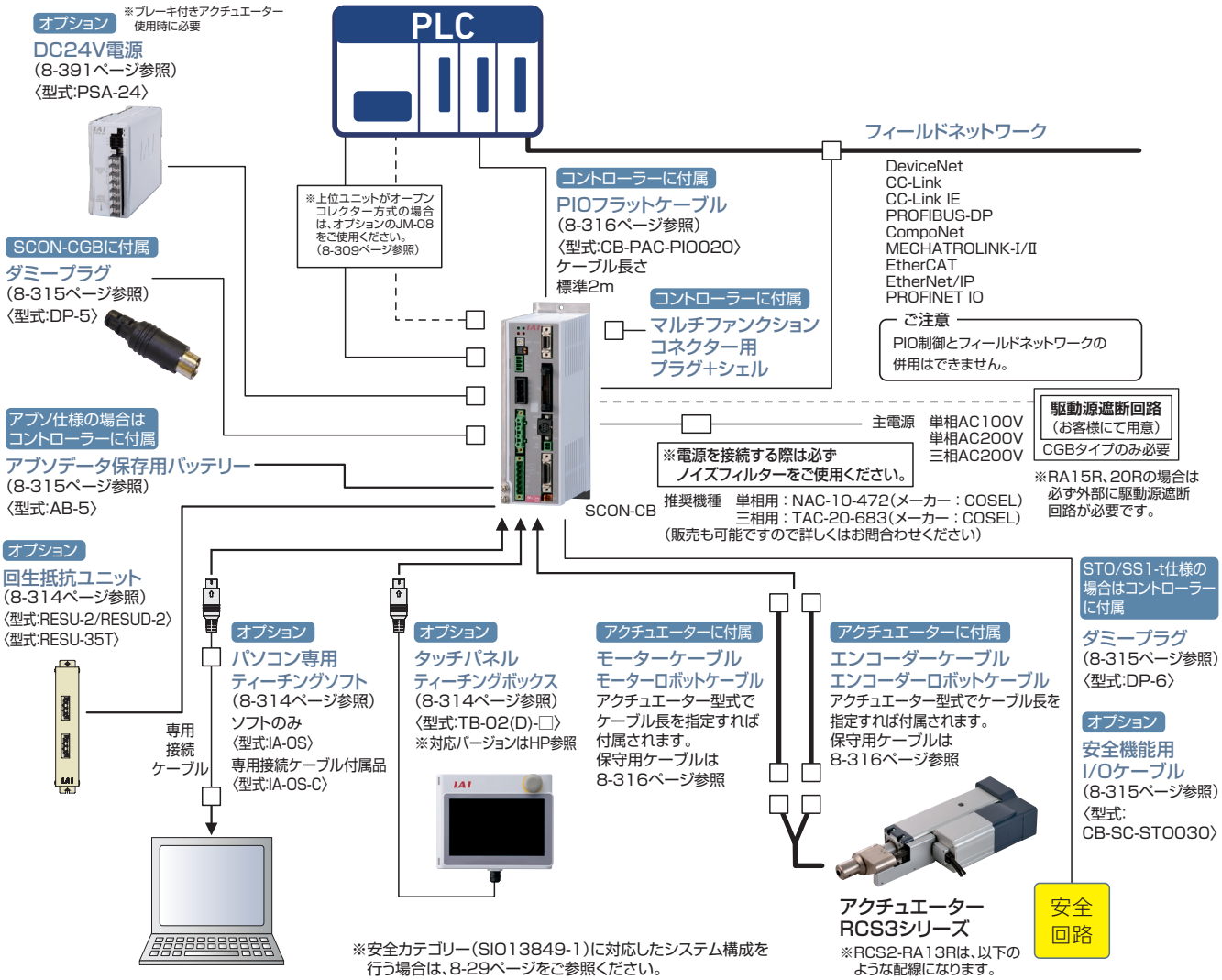
一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D・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

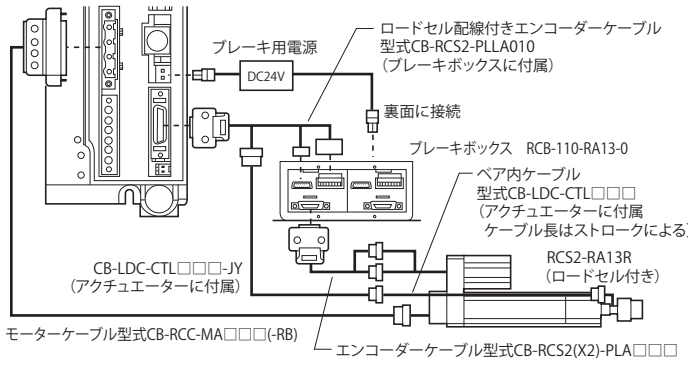


※安全カテゴリー（SIO13849-1）に対応したシステム構成を行う場合は、8-29ページをご参照ください。

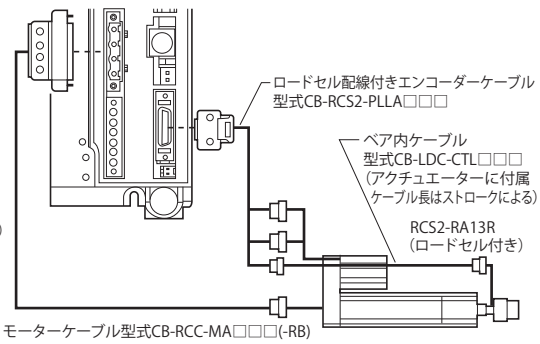
RCS2-RA13R配線

※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



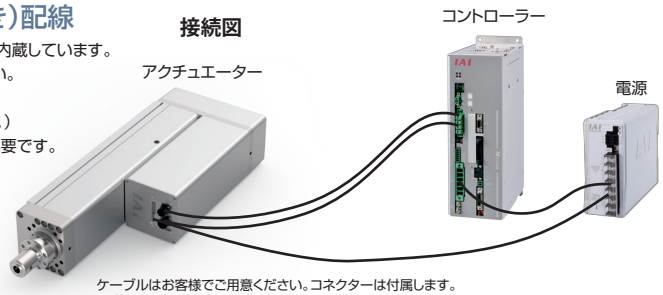
ブレーキなしの場合



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

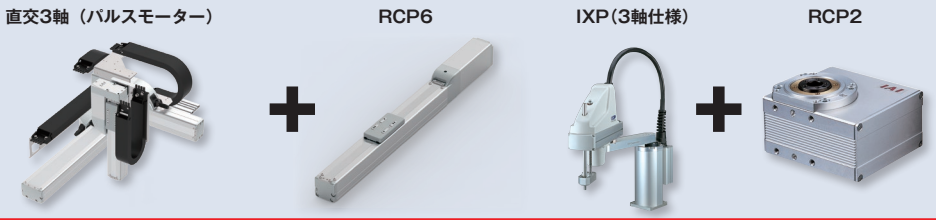


特　長

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

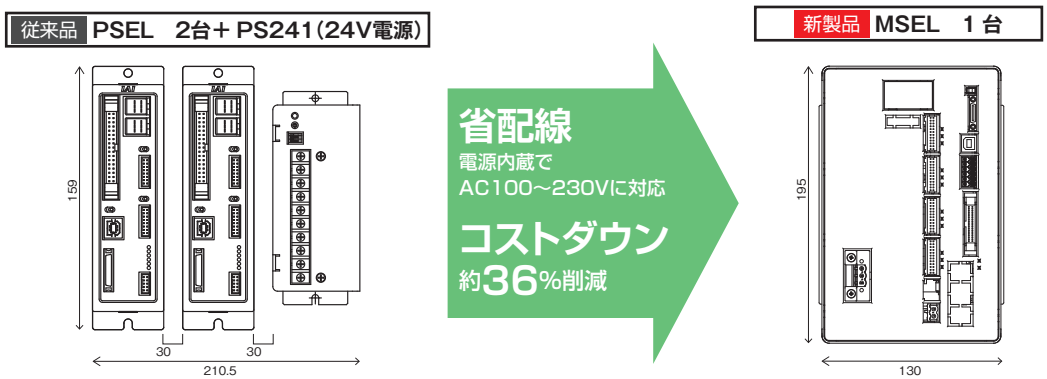
パワーコン対応により、高出力ドライバー対応ロボシリンダー RCP6・RCP5・RCP4を使用した補間動作が可能になりました。



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] [エンコーダー種類] [オプション] – [(2～4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] – 4 – [電源電圧] – [簡易アブソユニット] – [本体取付け仕様]

シリーズ

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) 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

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。

(1軸目内) オプション

B	ブレーキ

(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。

(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。

(2～4軸目内容) オプション

B	ブレーキ

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。

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

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

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

1	1軸仕様
2	2軸仕様
3	3軸仕様
4	4軸仕様

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。

B	ブレーキ

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。

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。

B	ブレーキ

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。

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。

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

B	ブレーキ

4	AC100～230

無記入	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

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。

0	ケーブルなし
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

システム構成

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)-□〉
※対応バージョン
PC/PG:Ver.1.00以降
PCF/PGF:Ver.1.60以降

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-PG/PGFに付属/
IA-101-X-USBSに付属)

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-*>
※対応バージョン
PC/PG:Ver.12.00.01.00以降
PCF/PGF:Ver.13.02.00.00以降

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〉

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

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-□-□〉

電磁接触器

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

アブソバッテリーボックスに付属
接続ケーブル
〈型式:CB-MSEL-AB005〉

オプション
アブソバッテリーボックス
(8-329ページ参照)
〈型式:MSEL-ABB〉
交換用バッテリー
(8-329ページ参照)
〈型式:AB-7〉

※コントローラー型式で簡易アブソリュートタイプを選択した場合はアブソバッテリーボックスが付属されます。(寸法は8-326ページ参照)

(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。

PROFIBUS DeviceNet PROFINET
CC-Link EtherNet/IP EtherCAT

〈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

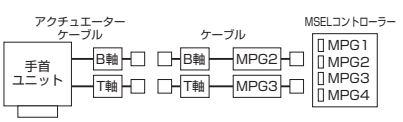
モーターエンコーダー一体型ケーブル
〈型式:CB-APSEP-MPA□□□〉
標準1m/3m/5m
アクチュエーターに付属
アクチュエーター
RCP3シリーズ

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

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]

※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。

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。

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

オプション

(無記入)	オプション無し
B	ブレーキ

標準I/O種類

NP	NPN仕様
PN	PNP仕様

拡張I/O種類

E	未使用
NP	拡張PIOボード(NPN仕様)
PN	拡張PIOボード(PNP仕様)
DV	DeviceNetボード
DV2	DeviceNetボード(二股コネクター付属)
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

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-*>

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

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



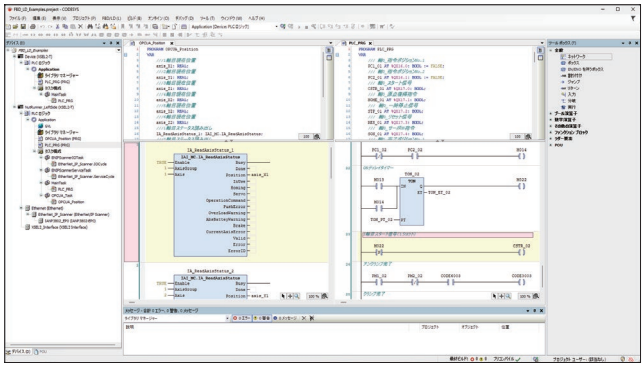
機能 1

PLCが不要です
CODESYS 搭載

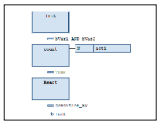
CODESYS (CODESYS for XSEL2)とは

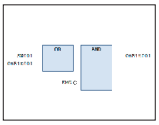
・CODESYS社(ドイツ)開発のPLCプログラム言語の国際標準規格IEC 61131-3に準拠した、ソフトウェアPLCおよび周辺機能のことです。
・周辺機能は、XSEL2ではEtherNet/IPスキャナーとOPC UAサーバーを採用しています。
・プログラミング用に専用ソフトウェア(統合開発環境)が用意されています。

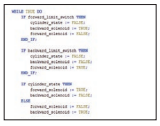
例) PLCプログラミング

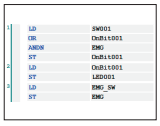



ラダー・ロジック (LD言語)


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

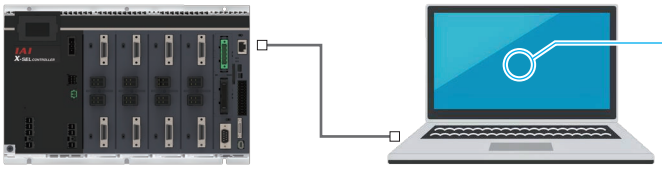
設備立上げの短縮が可能です
OPC UA サーバー標準搭載

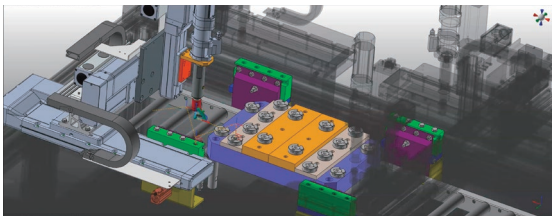
多くの産業用ネットワークの垣根(規格)を超えて通信することが可能です。

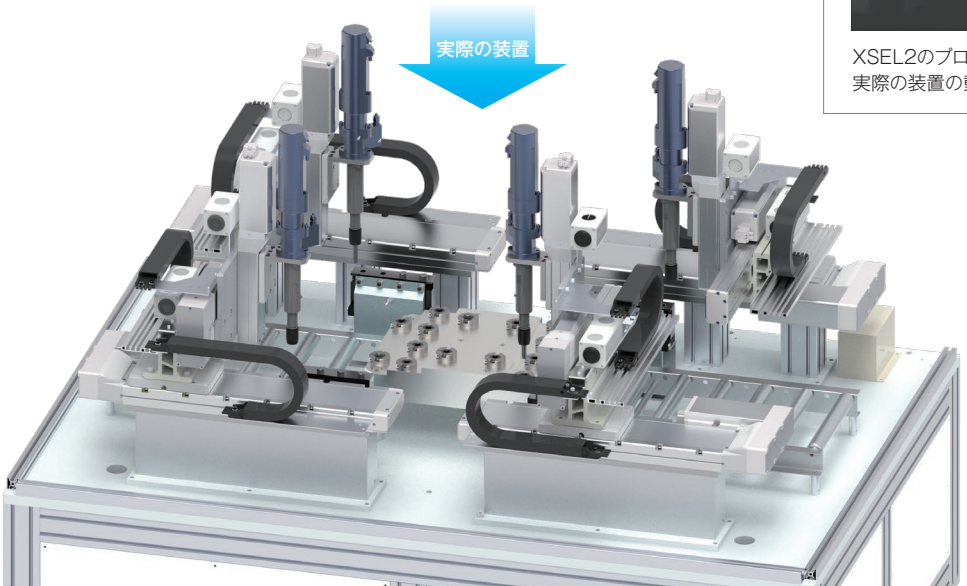
使用例

・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]

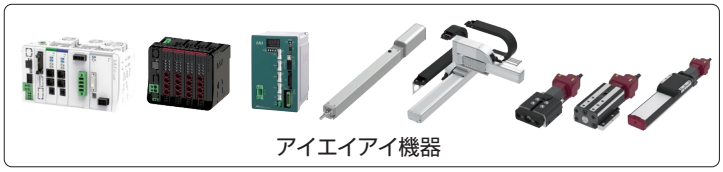
XSEL2をマスターとして、アイエイアイ機器を含む各種機器と接続が可能です。



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)



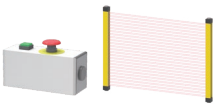
アイエイアイ機器



各種センサー



リモートI/O



各種周辺機器

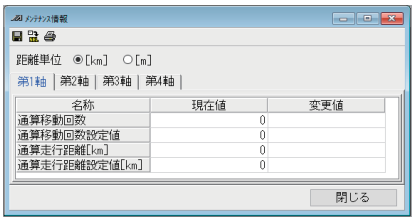
機能4

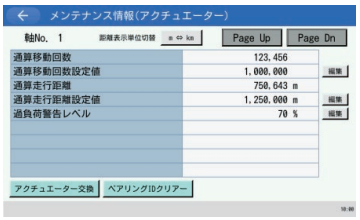
設備の停止を未然に防ぎます

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

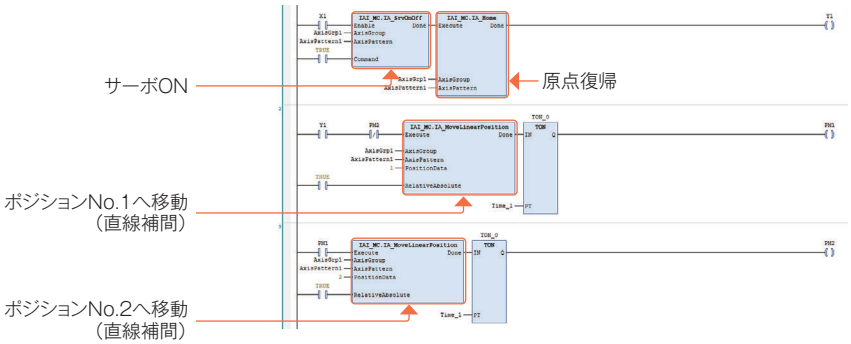
Library [ファンクションブロック対応]

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)



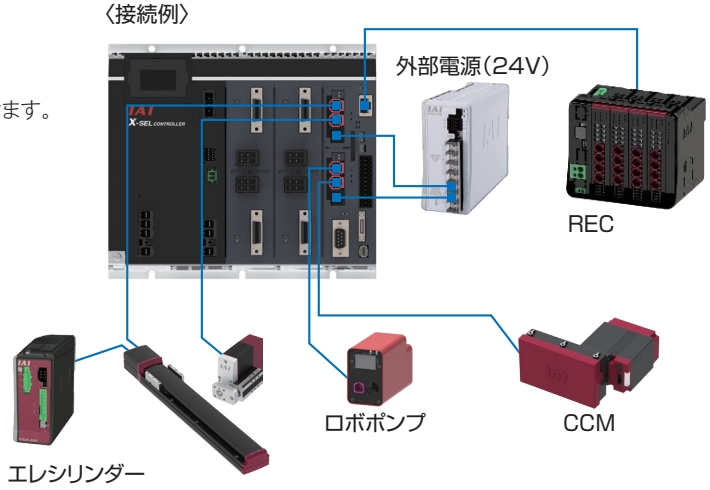
注意:ファンクションブロックの使用しない入出力は削除しています。

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

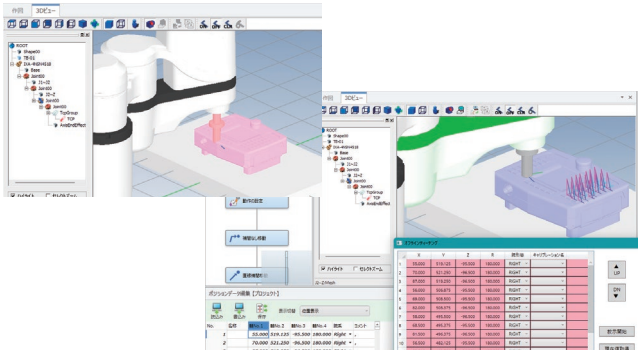
機能 7 ツール機能が拡張しました

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

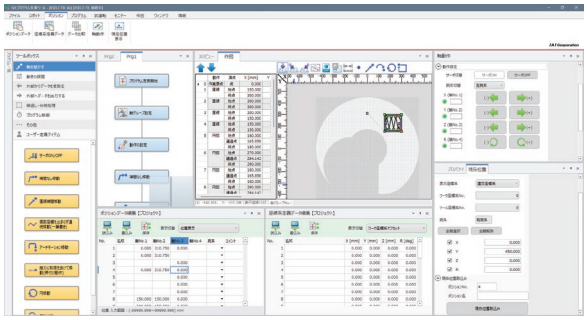
＜シミュレーター機能＞

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＞

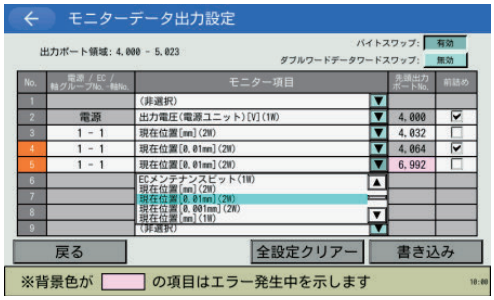
DXFデータを取込み、ポジション・プログラムに変換します。



●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＞

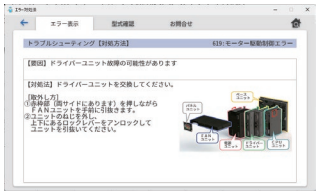
エラーコードを検索すると、エラー内容の詳細や
対処方法が表示されます。



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

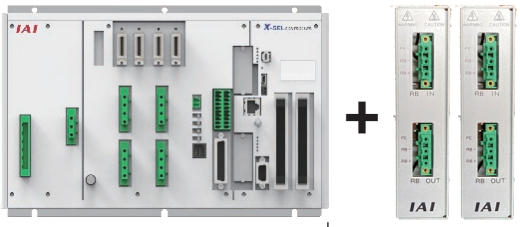
従来のXSELよりもパワーアップしました

Excellence [卓越した機能]

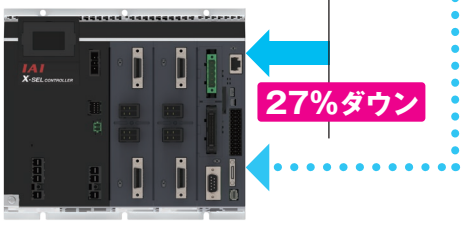
●コンパクトサイズ

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)

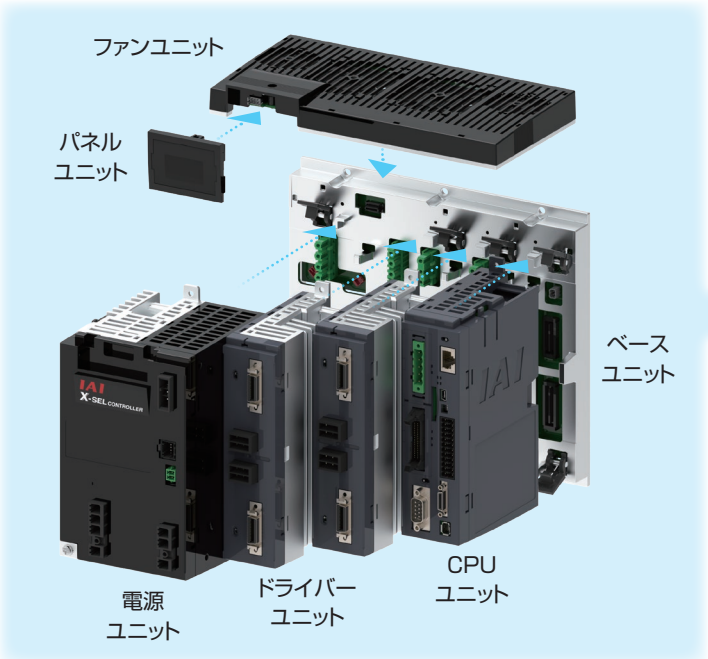


さらに!
外部回生抵抗ユニット2個分が内蔵

☆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。





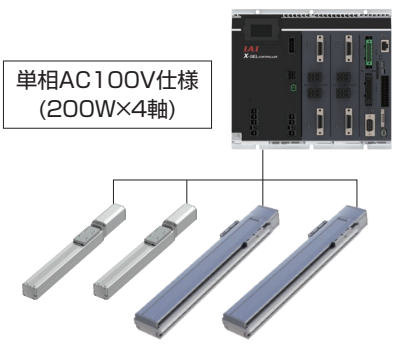
●モーター出力向上、電源AC100V仕様対応

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

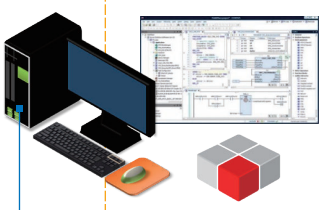
OPC UA、EtherNet/IP スキャナー機能

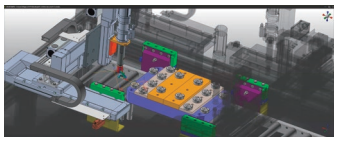


SELプログラムでの制御

・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



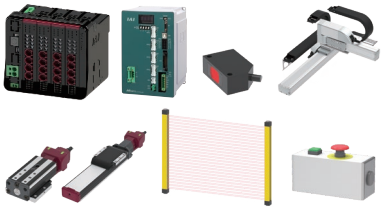


OPC UA
サーバー機能
・3Dシミュレーター
・監視制御
・表示器

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。

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。

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)
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

※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

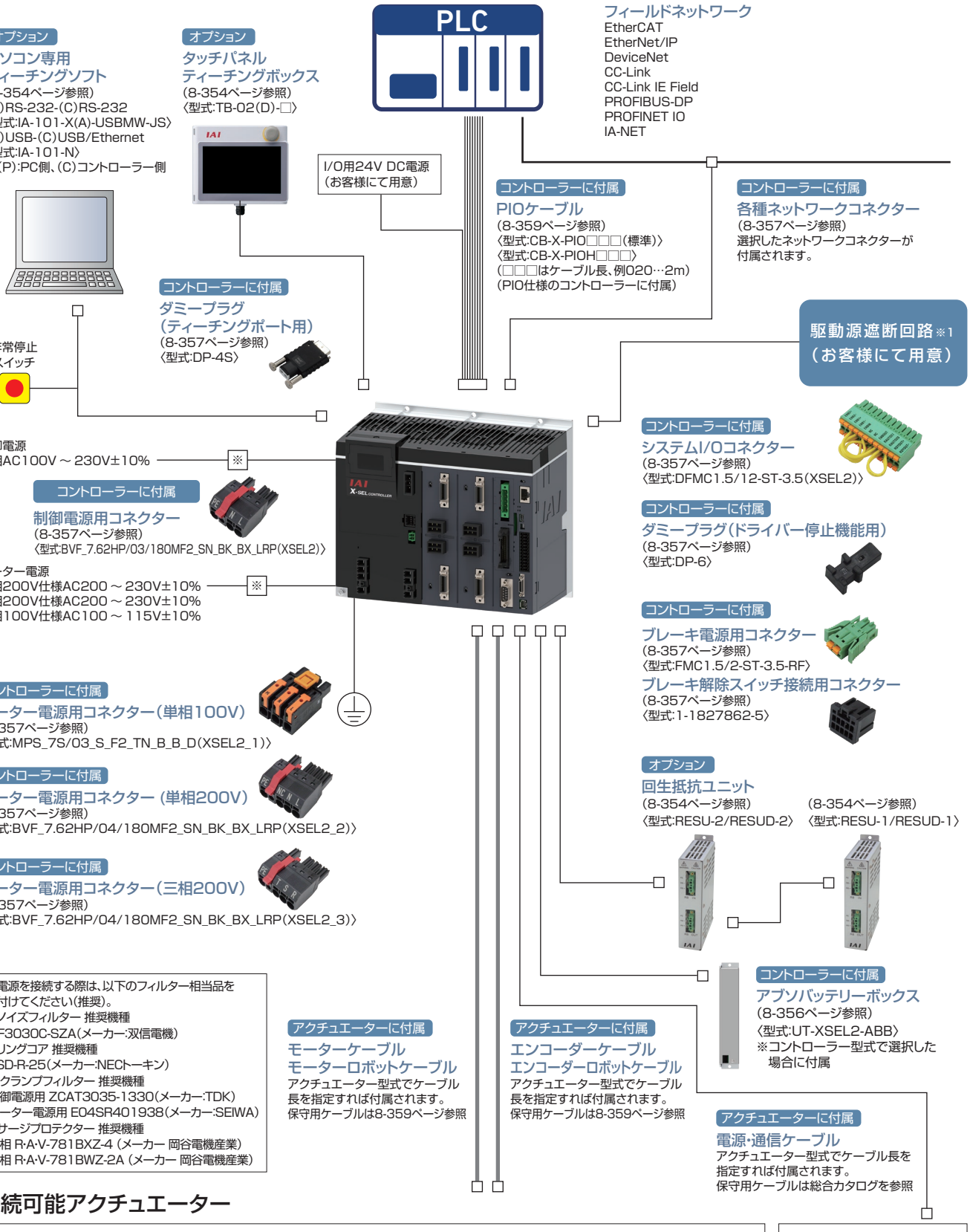
アクチュエーター形式	対応ドライバー出力 [W]	DD/DDA 最大接続台数[台]	コントローラーW数 計算用出力値 [W]
DD(CR/W)-TL18(C)□ DDA(CR)-LT18C□(A)	200	4	600
DD(CR/W)-LH18(C)□ DDA(CR/W)-LH18C□(A)	600	2	1,200

三相AC200V接続時のモーターW数換算

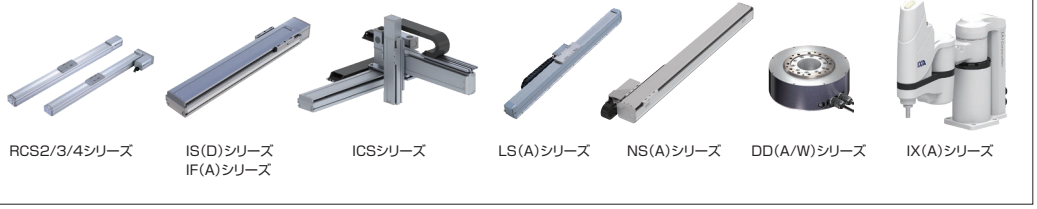
アクチュエーター形式	対応ドライバー出力 [W]	DD/DDA 最大接続台数[台]	コントローラーW数 計算用出力値 [W]
DD(CR/W)-TL18(C)□ DDA(CR)-LT18C□(A)	200	8	200
DD(CR/W)-LH18(C)□ DDA(CR/W)-LH18C□(A)	600	4	600

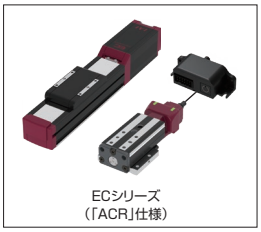
XSEL2 コントローラー

システム構成



接続可能アクチュエーター





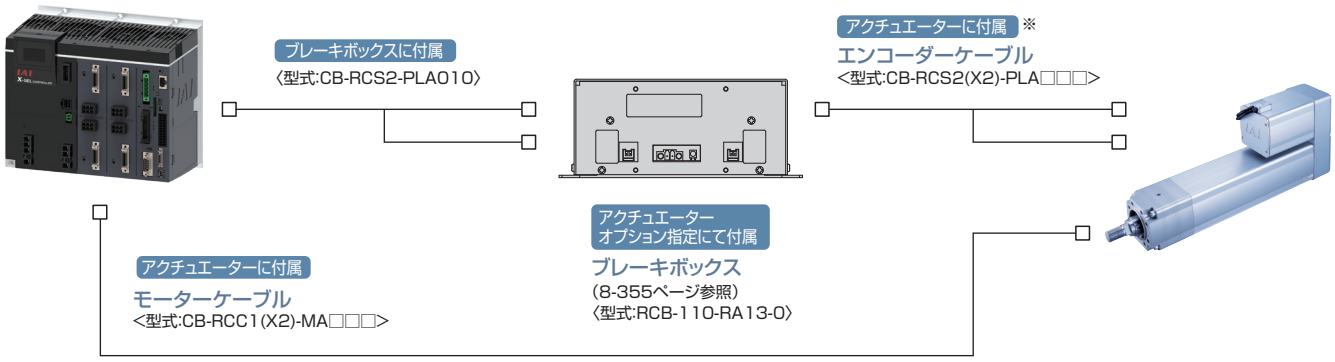
※1 安全カテゴリーB～4(ISO13849-1)まで対応させるためには、
・システムI/Oコネクターで外部回路を組んでください
・デッドマンスイッチ付きのティーチングボックス(TB-02D)をご使用ください

※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

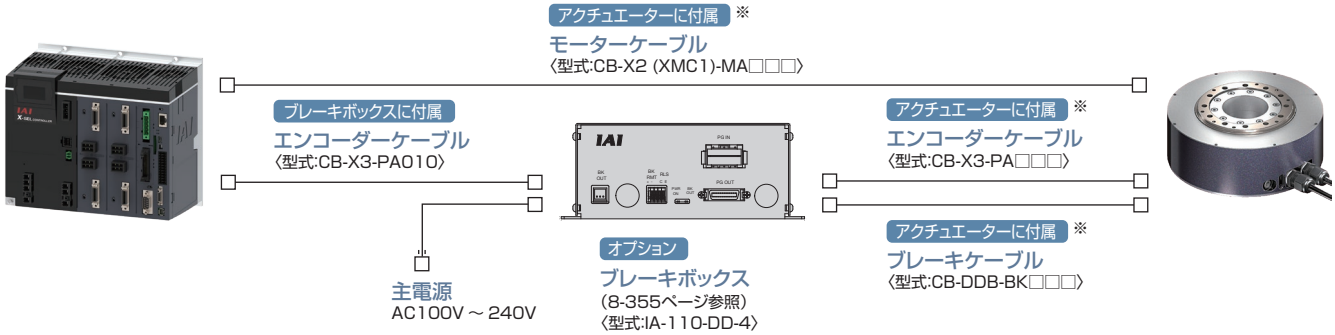
〈XSEL2とRCS2-RA13R(ブレーキ仕様)の接続〉

※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



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

I/Oスロット内容

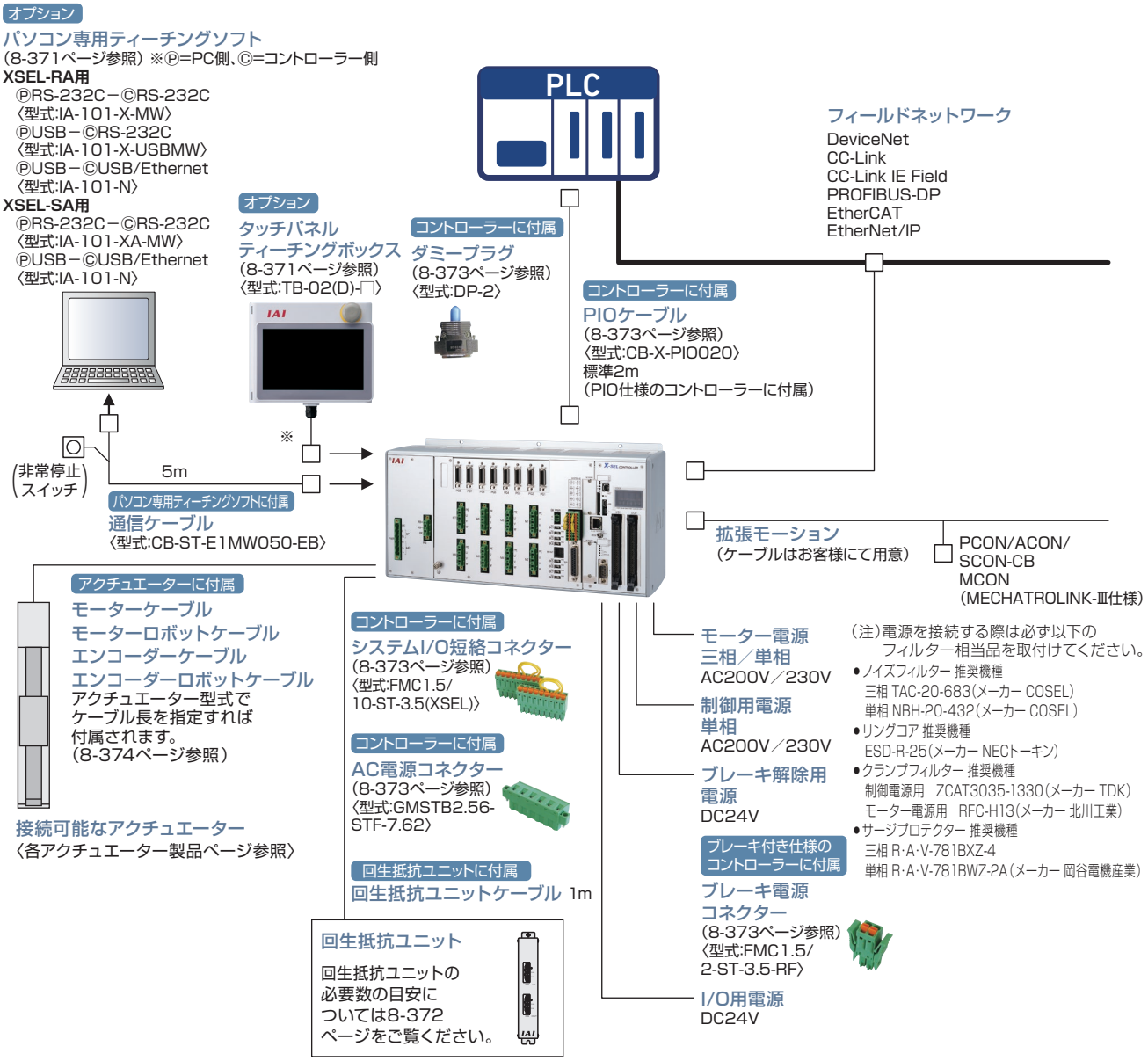
標準価格の一例	コントローラー機器構成	
※機器構成により価格が異なります。詳細はお問い合わせください。	接続アクチュエーター：200Wバッテリーレスアブソ仕様アクチュエーター×4軸 電源電圧：単相200V、オプション：入力32/出力16（NPN）I/O付き、ブレーキ無し仕様	
	XSEL-RA	XSEL-SA
	–	–

■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。

XSEL-RAX/SAX コントローラー

詳細は、第8巻・8-375ページ参照

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="5">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="18">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

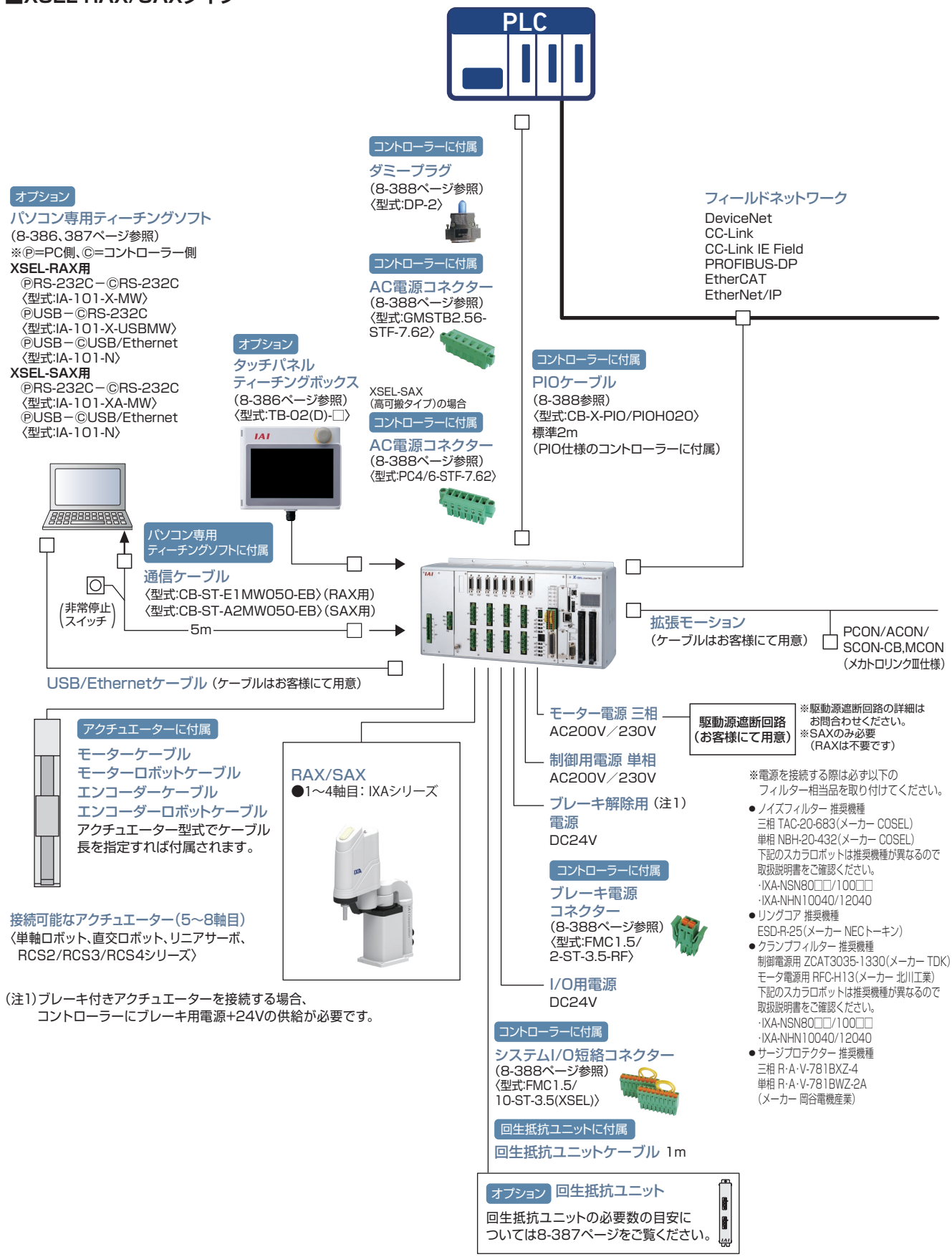
アクチュエーター型式	対応ドライバー出力[W]	DD/DDAモーター最大接続台数[台]	コントローラーW数計算用出力値[W]
LT18S/LT18CS	200	8	200
LH18S/LH18CS	600	2	600

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



(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		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
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		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		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□□□		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)		1-94
CB-CFA-MPA□□□(-RB)		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)		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□□□		1-107
CB-PAD-PIOS□□□		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□□□		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)		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	EC ロッド	2-443
EC-RR8		2-447
EC-RR10		2-451
EC-RR6□AH_DRR6□AH	EC ロッド	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		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	EC 防塵防滴仕様	2-773
EC-S7□D		2-781
EC-S6□W		2-777
EC-S7□W		2-785
EC-R6□W		2-789
EC-R7□W		2-793
EC-RR6□W		2-797
EC-RR7□W		2-801
EC-RTC9	EC ロータリー	2-651
EC-RTC12		2-655
EC-RTC18		2-659
EC-SL3	EC スライダー	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		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	EC スライダー	2-353
EC-S10X		2-357
EC-S13		2-361
EC-S13X		2-365
EC-S15		2-369
EC-S15X		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	EC クリーン仕様	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		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	EC ストッパー	2-663
EC-ST9		2-671
EC-STC9		2-667
EC-ST11		2-675
EC-ST15		2-679
EC-ST15ME		2-683
EC-TC3	EC テーブル	2-565
EC-TC4		2-569
EC-TC5		2-571
EC-TW3		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□	モーター	1-238
ERC3-MURA□-□-□		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
		6-103
RCS3-RA4R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-75
RCS3-RA6R		6-79
RCS3-RA7R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	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	RCS4 ロッドタイプ	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	側面取付けブラケット	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	マスターユニット(SELユニット)	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		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	TTA テーブルトップロボット	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
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。