

CRS-XBB

バッテリーレスアプ
24v
パルス
モーター
200v
ACサーボ
モーター

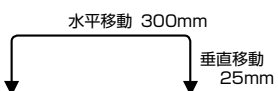
■型式項目

CRS - XBB **WA** **B** **R1**

シリーズ	タイプ	組合せ方向	エンコーダ種類	第1軸(X軸)	第2軸(Y軸)	第3軸(Z軸)	コントローラ	ケーブル長	ケーブルベア	オプション
1	下記	1	WA/バッテリーレスアプ	ストローク	ストローク	ストローク	R1 RSEL	1L 1m	第1配線 第2配線 第3配線	4B 下記
2	参照	2		5 50mm	5 50mm	10 100mm		3L 3m	下記	5VC オプション価格表
3	参照	3		110 1100mm (50mm毎)	30 300mm (50mm毎)	20 200mm (50mm毎)		5L 5m	ケーブルベア価格表 参照	5WCS 参照

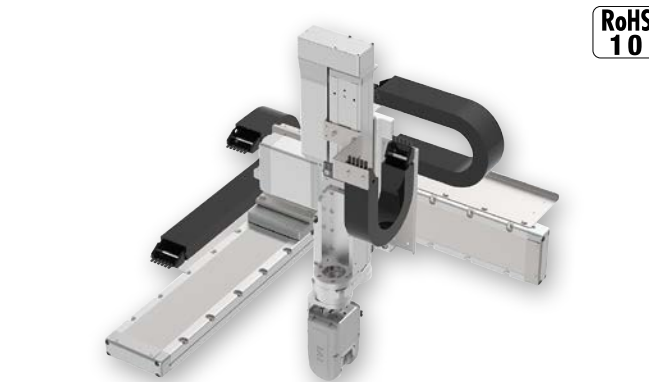
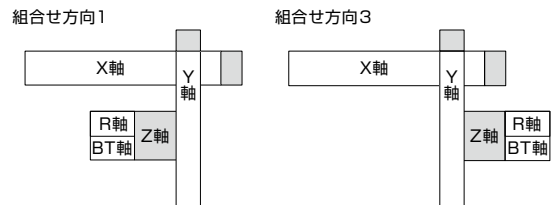
最大可動範囲	X軸 1100 mm	Y軸 300 mm	Z軸 200 mm
最大可搬質量	2 kg		
標準サイクルタイム	1.66 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



- POINT**
選定上の注意
- サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
 - 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は 1-280ページをご参照ください。
 - R 軸、BT 軸の RSEL ドライバユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
 - 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

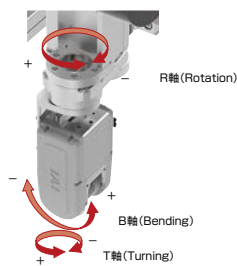
組合せ方向



RoHS
10

(注) 上写真は組合せ方向「1」、全軸ケーブルベア付の場合になります。

回転軸(R軸) / 手首軸(B軸/T軸)の動作方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm)	50~300	350~600	650~800	850~1100
Y軸ストローク(mm)				
50~150	-	-	-	-
200~300	-	-	-	-

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	-
	3L	3m	-
	5L	5m	-
	6L ~ 10L	6m ~ 10m	-
	11L ~ 15L	11m ~ 15m	-

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格	第1配線(X軸横)	第2配線(Y軸横)	第3配線(Z軸横)
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	-	-	-	-
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm)(注4)	CT	選択不可	-	-	-
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	-	-	-	-
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm)	CTL	-	-	-	-
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm)(注5)	CTXL	-	-	-	選択不可

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格	
X軸	ケーブル取出し方向変更(上側)(注3)	CJT	5-739	
	ケーブル取出し方向変更(右側)(注3)	CJR	5-739	
	ケーブル取出し方向変更(左側)(注3)	CJL	5-739	
	ケーブル取出し方向変更(下側)(注3)	CJB	5-739	
Z軸	ブレーキ(注4)	B	5-739	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	5-739	-
B軸/T軸	エア継手付き(注5)	5VC	5-739	-
	配線カラー付き	5WCS	5-739	-

(注3) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 対応チューブ外径: φ6のエア継手が取付きます。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	2kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目	内容
使用環境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	XYZ軸 16384pulse/rev RBT軸 8192pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、5-739ページの値を目安としてください。

■X軸

項目	内容	
構成軸型式	RCS4-WSA16C-WA-400-20	
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.4
	ストローク(mm)	50~550 600 650 700 750 800 850 900 950 1000 1050 1100
ストローク	最高速度(mm/s)	1200 1120 990 880 780 715 645 590 535 490 450 415
	最小ストローク(mm)	50
モーター種類	最大ストローク(mm)	1100
	ストロークピッチ(mm)	50
	ACサーボモーター 400W	

■Y軸

項目	内容	
構成軸型式	RCS4-WSA14C-WA-200-16	
速度/加減速度	加減速度(G)	0.5
	最高速度(mm/s)	960
ストローク	最小ストローク(mm)	50
	最大ストローク(mm)	300
モーター種類	ストロークピッチ(mm)	50
	ACサーボモーター 200W	

■Z軸

項目	内容	
構成軸型式	RCS4-SA8R-WA-400-10-□-B-W(ダブルスライダ仕様)	
速度/加減速度	加減速度(G)	0.5
	最高速度(mm/s)	600
ストローク	最小ストローク(mm)	100
	最大ストローク(mm)	200
モーター種類	ストロークピッチ(mm)	50
	ACサーボモーター 400W	

■R軸

項目	内容	
構成軸型式	RCP6-RTFML-WA-42P-30-360	
速度/加減速度	加減速度(G)(注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)	±180	
最大トルク(N・m)(注7)	5.2	
最大許容慣性モーメント(kg・m ²)(注7)	0.08	
モーター種類	パルスモーター 42□サイズ	

(注6) 1G≒9807度/s²
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-740ページをご参照ください。

■BT軸

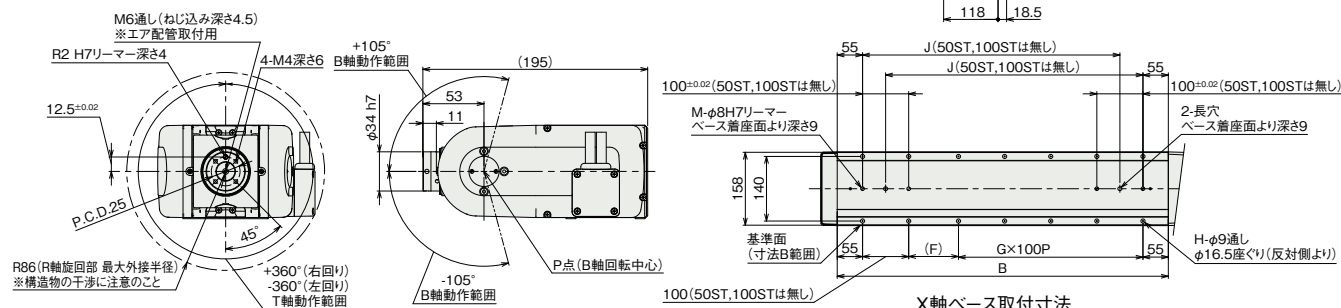
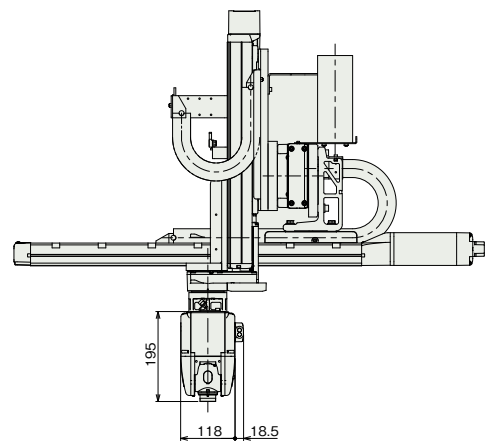
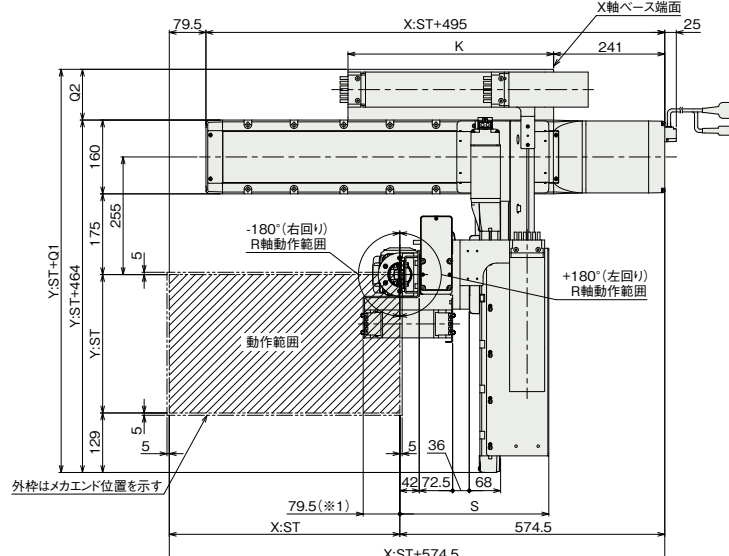
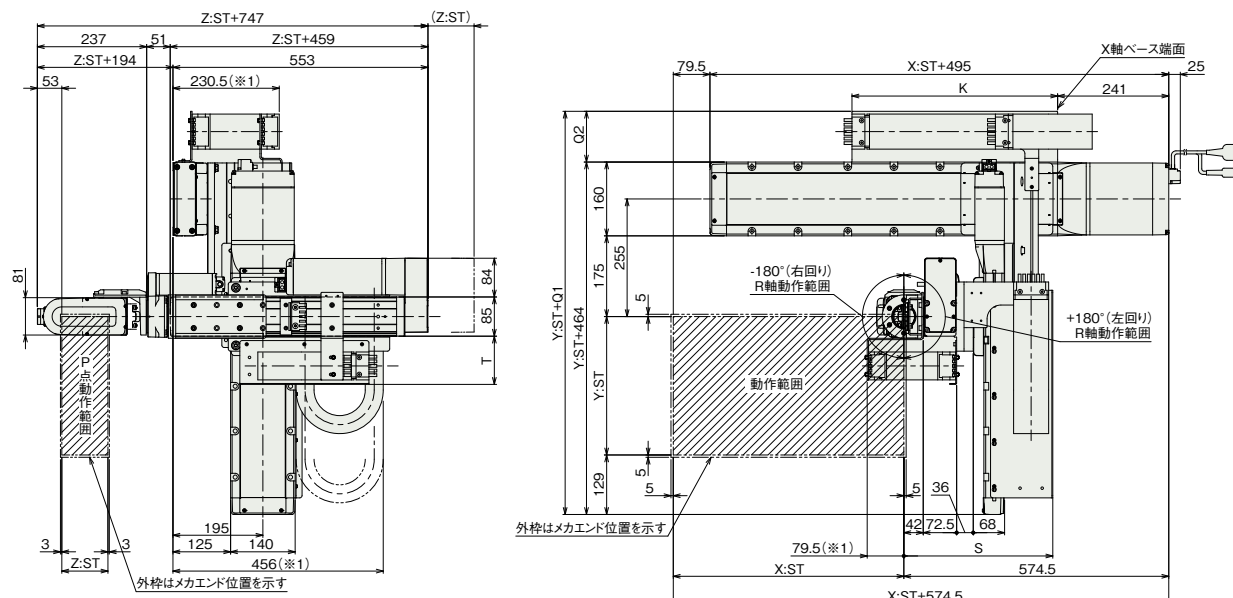
項目	内容	
軸構成	B軸(手首揺動)	T軸(手首回転)
構成軸型式	WU-M-WA	
速度/加減速度	加減速度(G)(注8)	0.3
	最高速度(度/s)	900
動作範囲(度)	単独動作	1200
	B軸・T軸 同時動作	600
モーター種類	±105	±360
最大トルク(N・m)(注9)	パルスモーター 35□サイズ	1.65
最大許容慣性モーメント(kg・m ²)(注9)		0.0165

(注8) 1G≒9807度/s²
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は5-740ページをご参照ください。
(注) BT軸はブレーキが標準装備です。

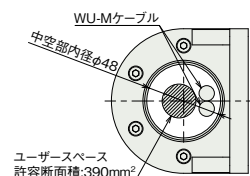
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
 (注) 図面の組合せ位置が原点となります。
 (注) 下記図面は、組合せ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
 その他の図面はホームページでご確認ください。

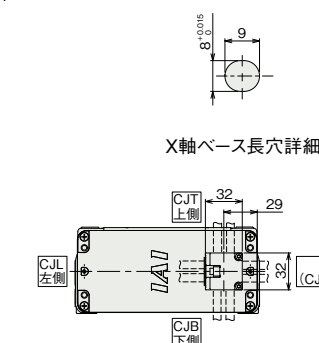
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp 2次元 CAD 3次元 CAD



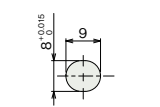
WU-M寸法詳細



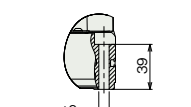
R軸中空部詳細



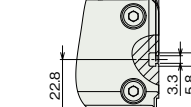
ケーブル取出し方向(オプション)
 ※標準のケーブル取出し方向は右側(CJR)



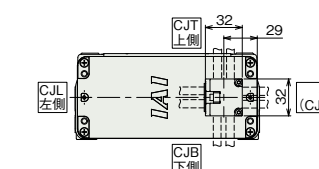
X軸ベース長穴詳細



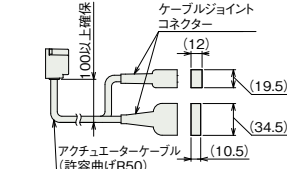
X軸ベース取付穴詳細



X軸側面Tスロット 詳細



X軸背面 詳細



X軸ケーブル接続部

■ストローク別寸法

X軸ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208
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
K	221	246	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596	621	646	671	696	721	746
M	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q1	-	574	591	611
Q2	-	110	127	147
S	312	323	340	-
T	104.5	115.5	132.5	-

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q1、Q2、S、Tの寸法が変わります。

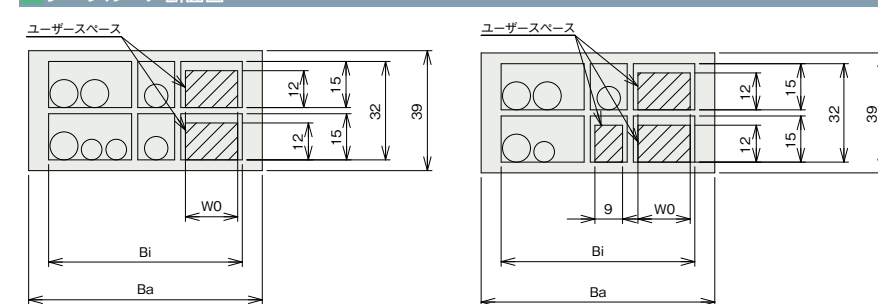
■ストローク別本体質量

Y軸ストローク(mm)	X軸ストローク(mm)		
	50~400	450~800	850~1100
50~150	46~53	52~59	58~64
200~300	48~55	54~61	60~66

(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

■ケーブルベア断面図



X-Y間ケーブルベア断面図

Y-Z間ケーブルベア断面図
 Z-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

■適用コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択						ECM							
RSEL-SXBB (CR5用)		8	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	36000	-	8-129

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

