

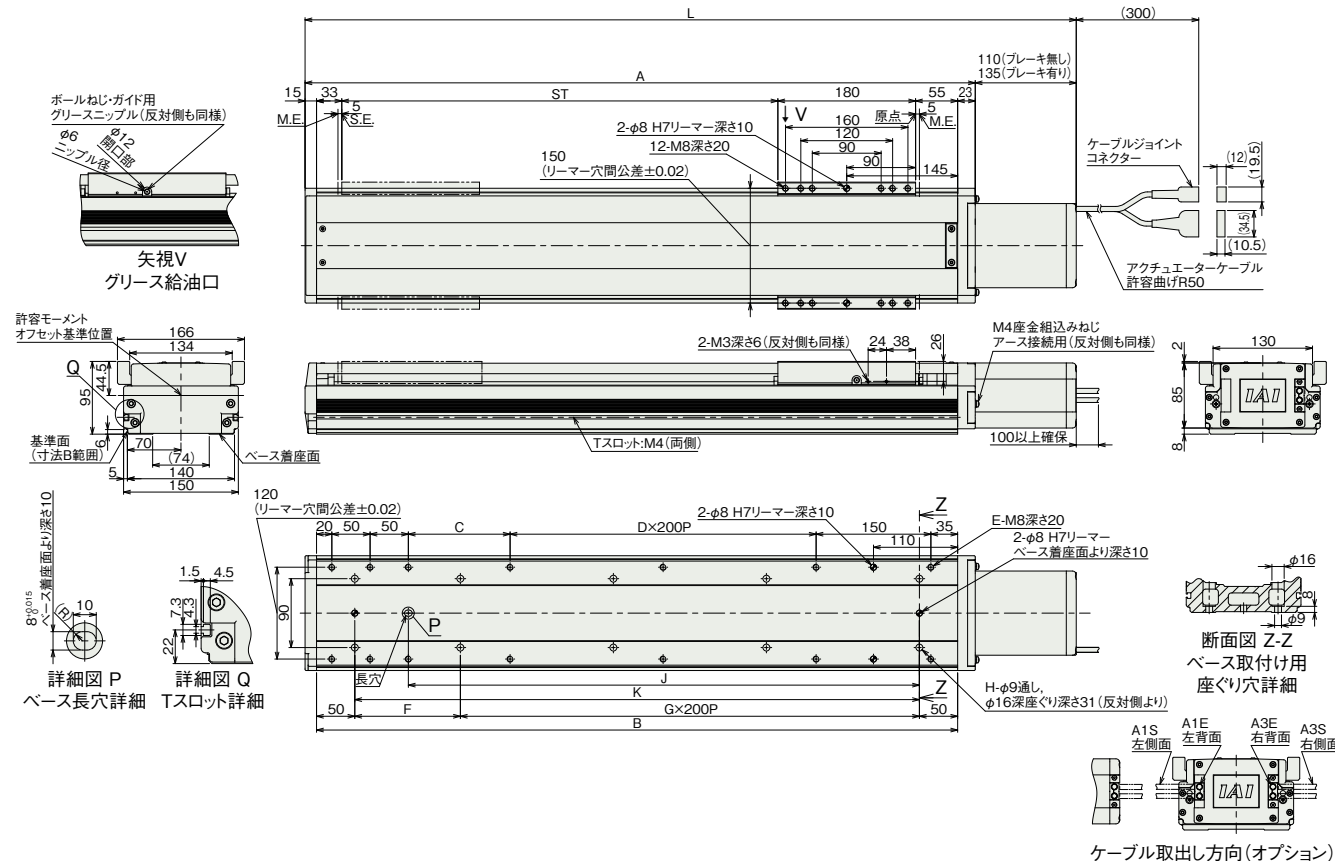
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-711ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。

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



■ ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	
L																									
ブレーキ無し	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686	
ブレーキ有り	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	
A	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	
B	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	
C	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	
D	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	
E	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
F	288	138	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	
G	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
H	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	
J	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	
K	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	

■ ストローク別質量

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	
質量 (kg)																									
ブレーキ無し	10.7	11.5	12.4	13.3	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.5	19.3	20.2	21.1	21.9	22.8	23.7	24.5	25.4	26.3	27.1	28.0	28.9	29.8	30.6	
ブレーキ有り	11.3	12.1	13.0	13.9	14.7	15.6	16.5	17.3	18.2	19.1	19.9	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.9	27.7	28.6	29.5	30.4	31.2	

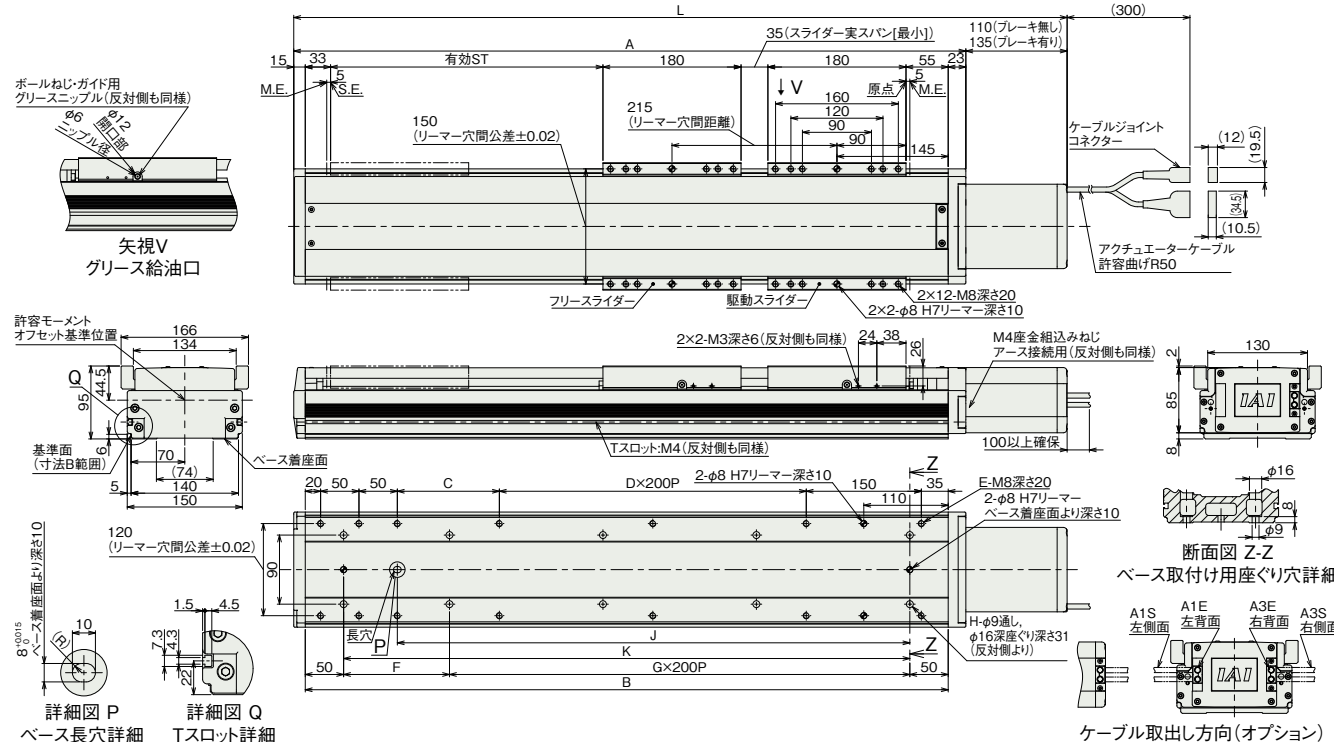
寸法図 (ダブルスライダー仕様)

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-711ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
(注) 下図はスライダ実スパンが最小の場合の寸法を示しています。

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



■ ストローク別寸法

有効ストローク	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270					
スライダ実スパン最小[35mm]	155	205	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055					
スライダ実スパン最大[150mm]	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940					
L	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686					
ブレーキ無し	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711					
ブレーキ有り	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576					
A	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538					
B	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033					
C	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5					
D	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20					
E	138	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038					
F	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6					
G	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16					
H	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368					
J	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438					
K																								

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

■ ストローク別質量

有効ストローク	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	
呼びストローク																				
スライダ実スパン最小[35mm]	155	205	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	
スライダ実スパン最大[150mm]	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	
質量 (kg)	18.5	19.4	20.2	21.1	22	22.8	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28	28.9	29.8	30.6	31.5	32.4	33.3	34.1	
ブレーキ無し	19.1	20	20.8	21.7	22.6	23.4	24.3	25.2	26	26.9	27.8	28.6	29.5	30.4	31.2	32.1	33	33.9	34.7	
ブレーキ有り																				

(注) シングルスライダー仕様にはフリースライダー-3.5kgを加えた質量です。

■ 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	外形	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択								その他								
RCON		16 (ML3, SSN, ECMIは8)	DC24V 単相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3, SSN, ECMIはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	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-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	—	8-345
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	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ECI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IMJ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。