

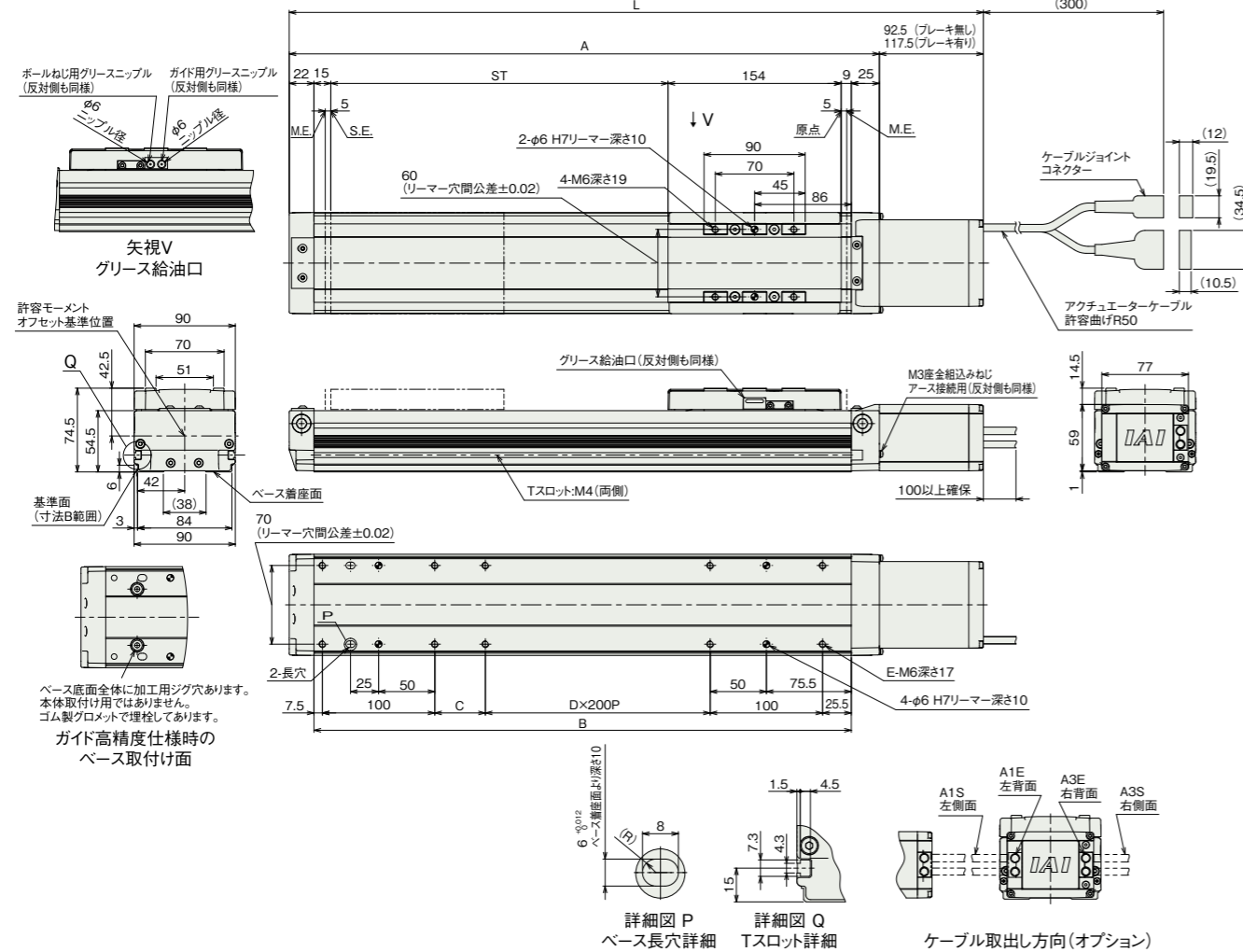
寸法図

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブル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。

ST: ストローク
M.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	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

■ストローク別質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)															
ブレーキ無し	4.1	4.4	4.8	5.2	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1
ブレーキ有り	4.3	4.6	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	9.0	9.3

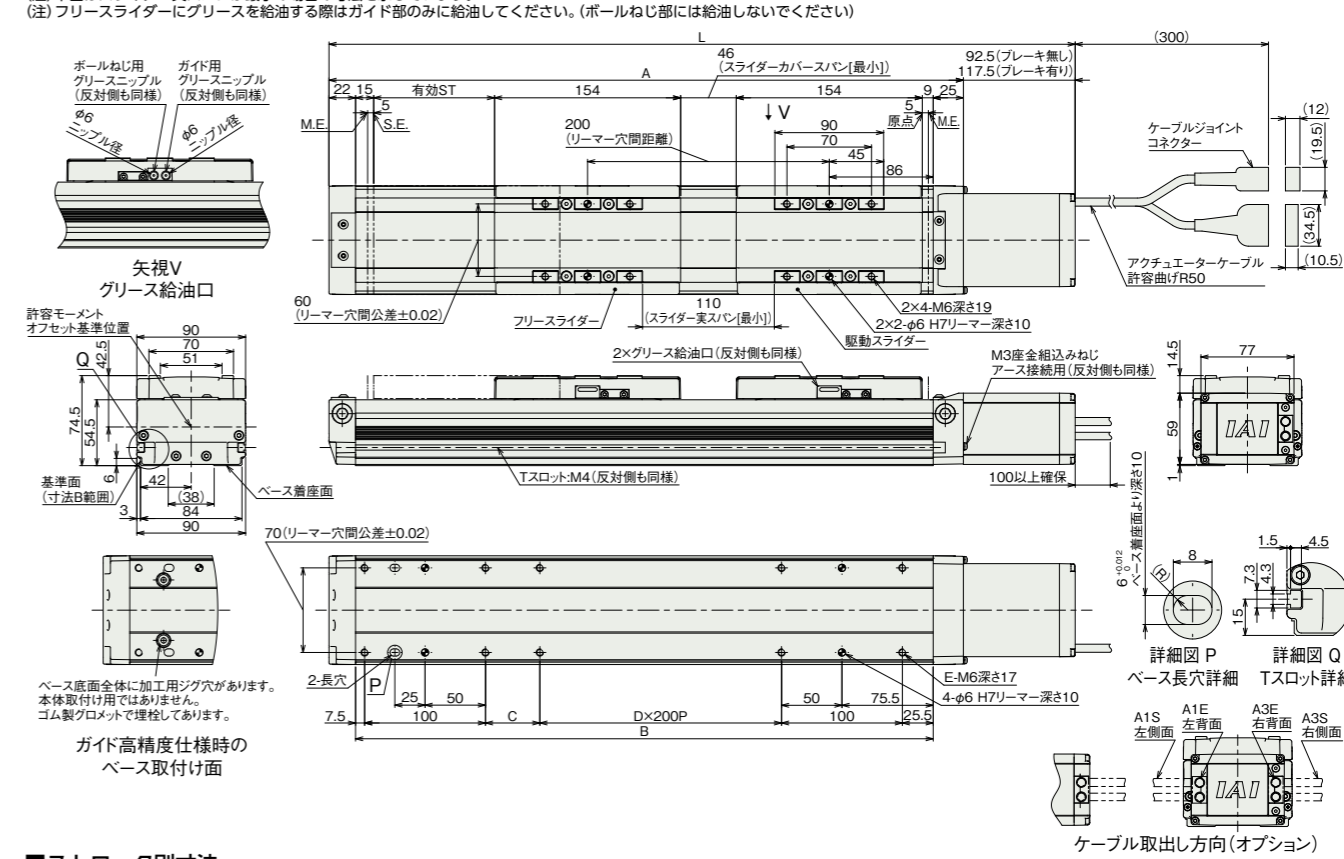
寸法図 (ダブルスライダー仕様)

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



(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) 下図はスライダー実スパンが最小の場合の寸法を示しています。
(注) フリースライダーにグリスを給油する際はガイド部のみに給油してください。(ボールねじ部には給油しないでください)

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



■ストローク別寸法

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L											
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
ブレーキ無し	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
ブレーキ有り	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
A	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
C	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545
D	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14

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

■ストローク別質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)											
呼びストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
ブレーキ無し	7.0	7.4	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.3	10.6
ブレーキ有り	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.5	10.8

(注) シングルスライダー仕様はフリースライダー1.5kgを加えた質量です。

■適応コントローラ

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

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,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	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/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	単相AC200V 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、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに[ML]が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。