

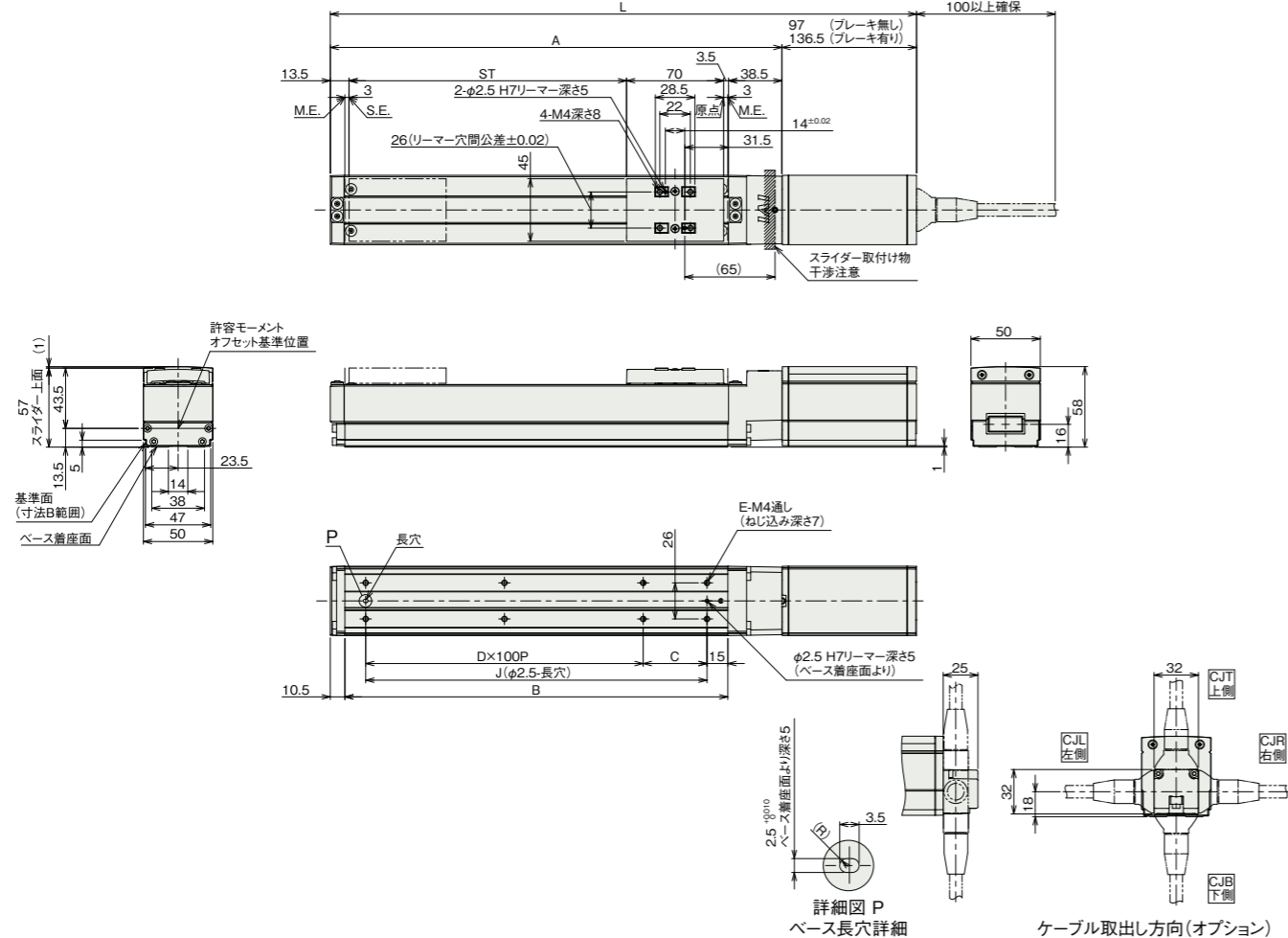
寸法図

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



■カバー有り

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-713ページをご参照ください。
(注) 原点復帰時はスライダが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。

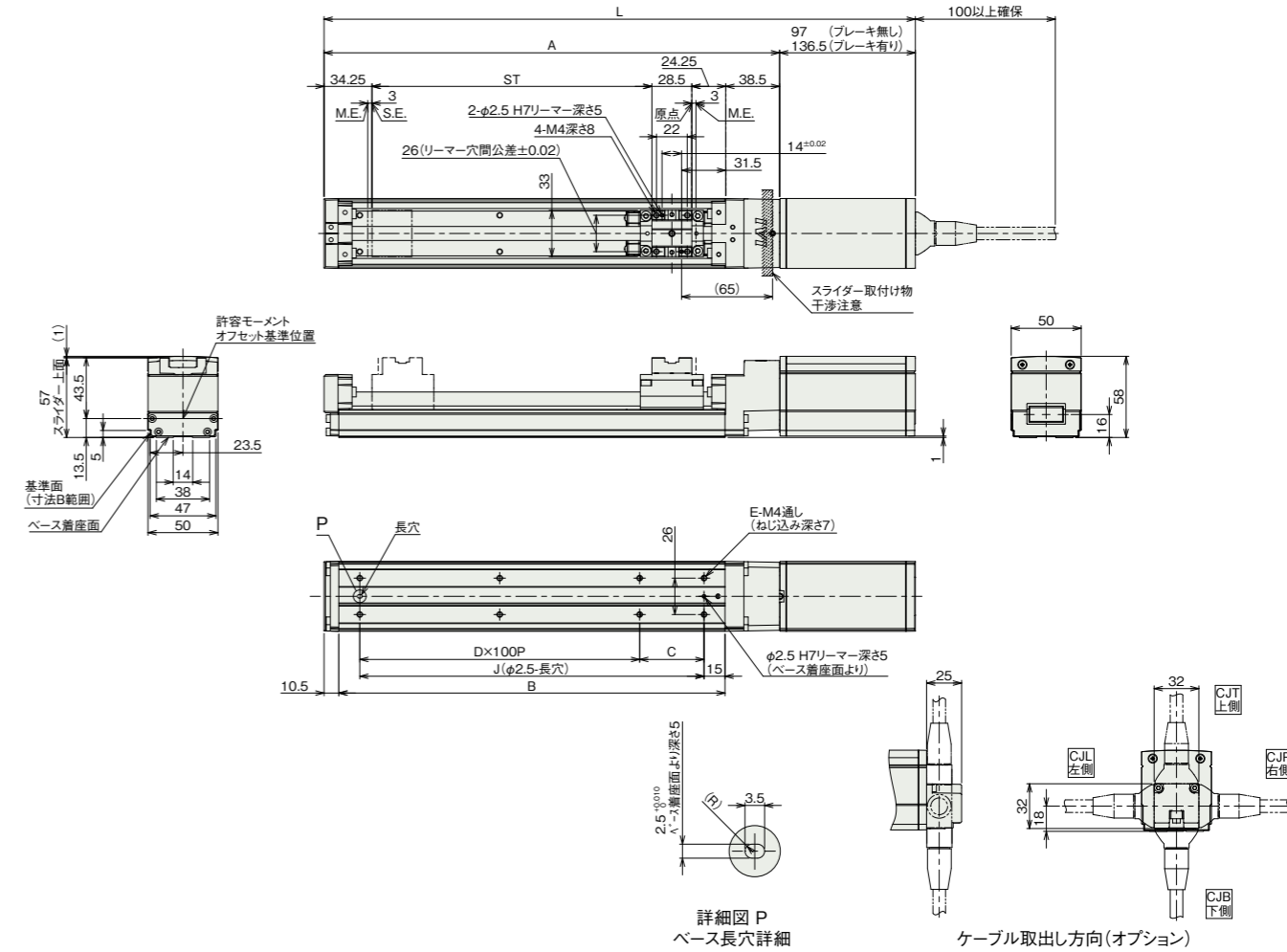


ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

■カバー無し

(注) 接続コネクタにモーター・エンコーダケーブル(一体型)を接続します。ケーブルの詳細は3-713ページをご参照ください。
(注) 原点復帰後はスライダが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。

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



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無し	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	1022.5
	ブレーキ有り	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	1012	1062
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B	126	176	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
C	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
カバー有り(ブレーキ無し)	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.8	3	3.2	3.3	3.4
カバー有り(ブレーキ有り)	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.8
カバー無し(ブレーキ無し)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3
カバー無し(ブレーキ有り)	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.4

■適応コントローラー

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

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V (ML3,SSN,ECMは8)	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30000	-	8-317		
PCON-CB/CGB		1		※選択	※選択	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-191	
PCON-CYB/PLB/POB		1		※選択	※選択	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	-	8-217	
RCON		16		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57	
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-103	

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

