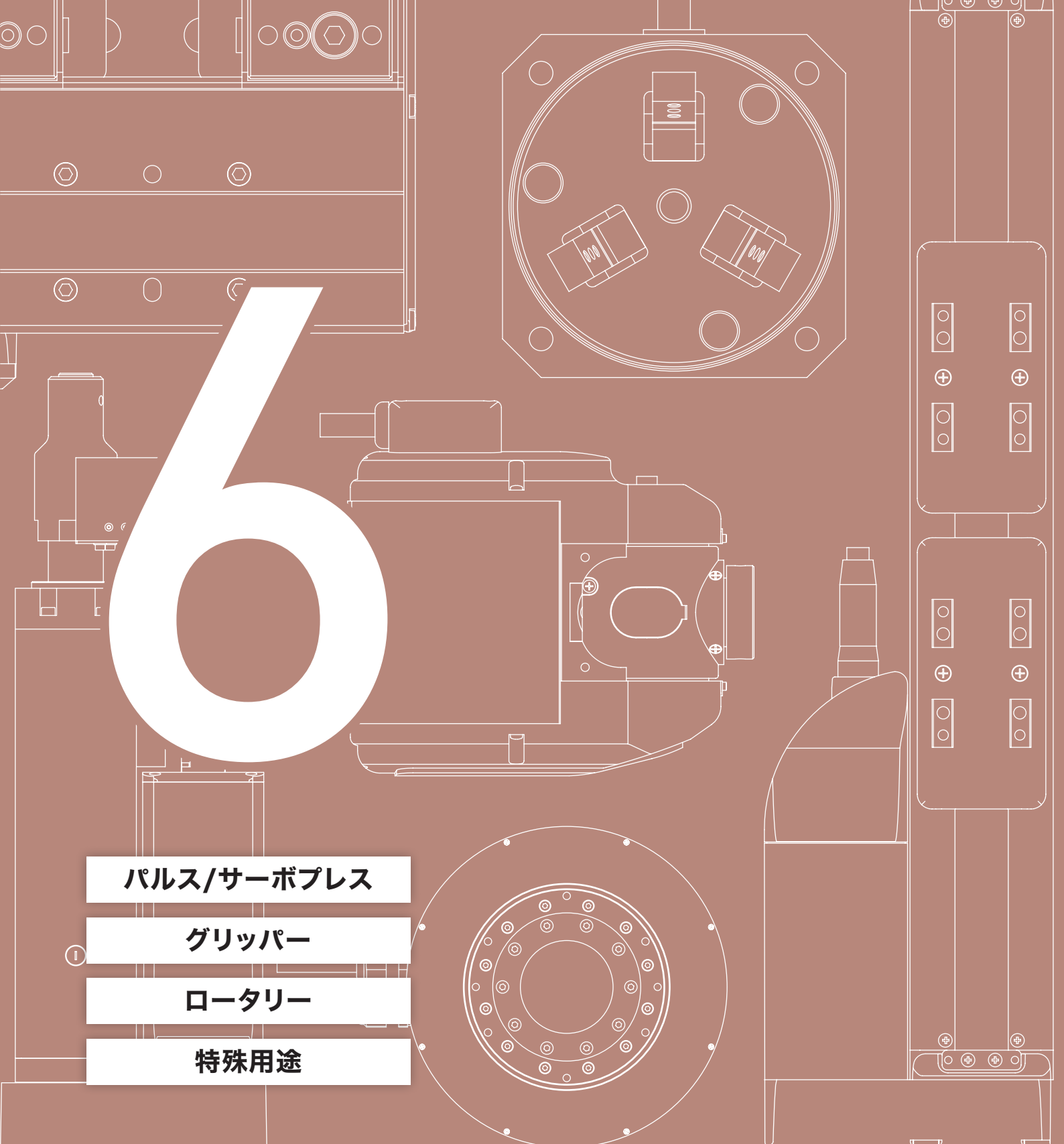




6

パルス/サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途

TOTAL CATALOG 2025

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



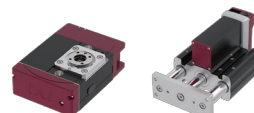
ロッド ラジアルシリンダー®



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



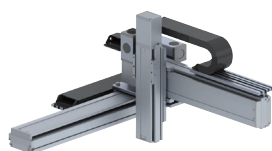
制御関連機器



5

直交 直交型6軸 テーブルトップ スカラ

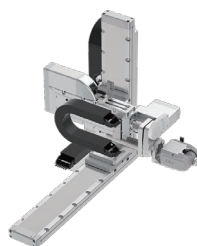
直交



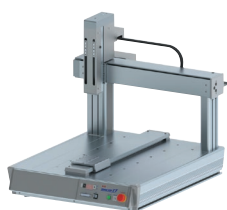
スカラ



直交型6軸



テーブルトップ



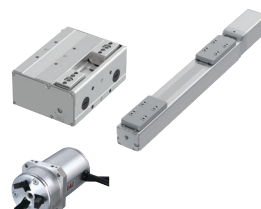
6

パルスプレス サーボプレス 特殊用途 グリッパー ロータリー

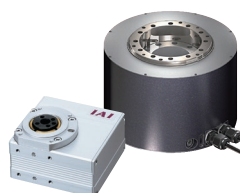
パルスプレス サーボプレス



グリッパー

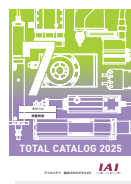
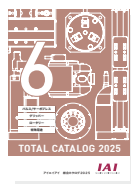
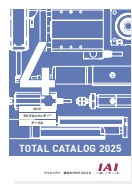
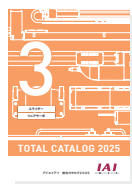
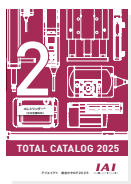
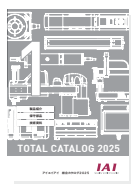


ロータリー



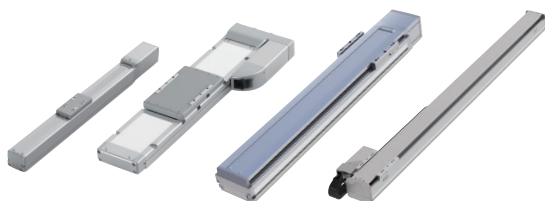
【特殊用途】 手首ユニット ロータリーチャック





3 スライダー リニアサーボ

スライダー

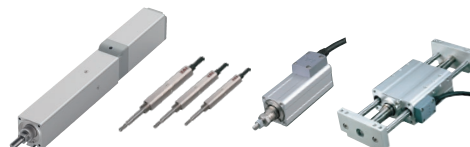


リニアサーボ

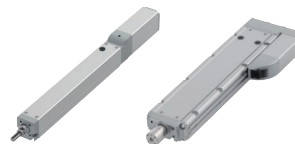


4 ロッド ラジアルシリンダー[®] テーブル

ロッド



ラジアルシリンダー[®]

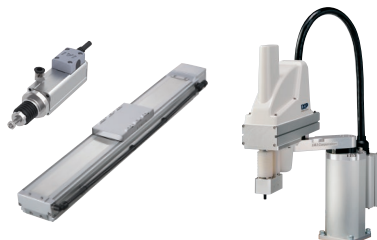


テーブル

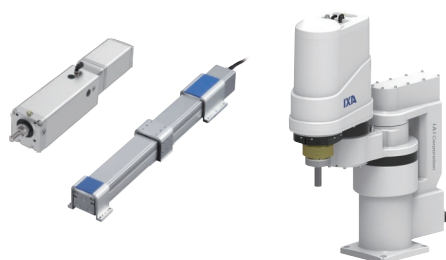


7 クリーン 防塵防滴

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

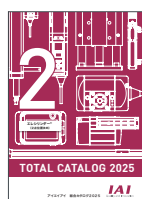
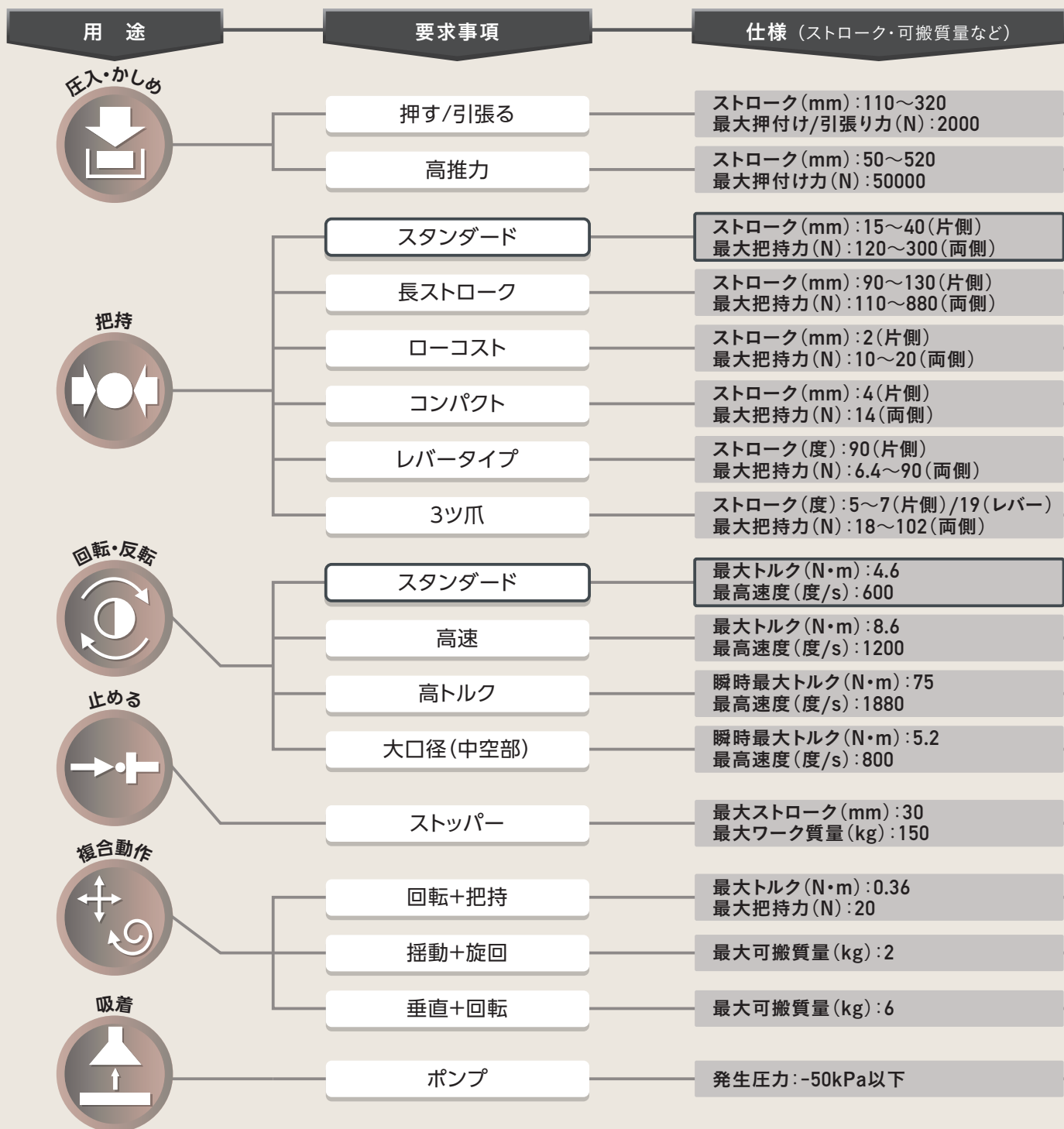


パソコン専用ソフト
ティーチングボックス



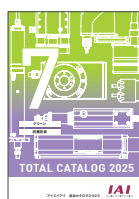
IAI 機種選定フロー ～用途から選ぶ～

～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～



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。

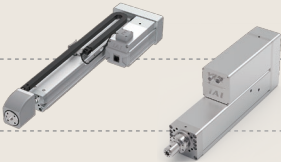
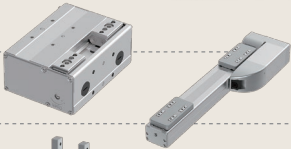
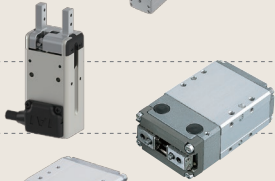
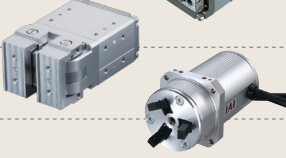
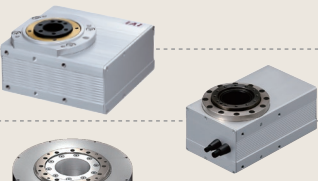
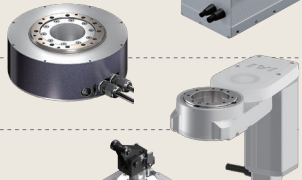
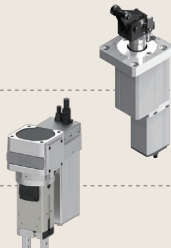
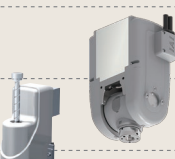


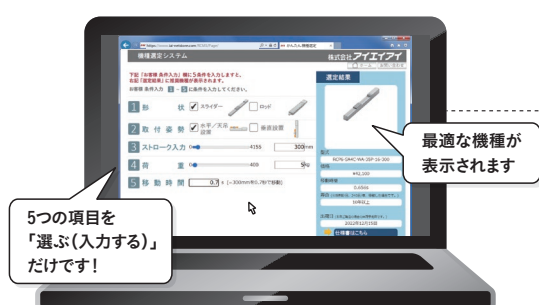
7巻 | クリーン・防塵防滴

クリーン、防塵防滴仕様のグリッパー・
ロータリーをお探しの方は、7巻を
ご覧ください。

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
RCP6-RRR		6 9
RCS2-RA/RCS3-RA		6 11
RCP6-GRT		6 13
RCP6-GRST		6 13
GRS		6 13
RCP2-GRSS		6 15
RCP2-GRLS/RCP4-GRL		6 17
RCP2-GR3		6 15 6 17
RCP2-RTB/RTC		6 19
RCS2-RTC		6 21
DDA		6 21
RCP6-RTFML		6 19
RCP4-ST		6 23
RCP6-RTCK		6 23
WU		6 24
ZR		6 24
RP		6 24



ロータリータイプをお探しのお客様、
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/>



“ストローク”と“最大把持力”から選ぶ

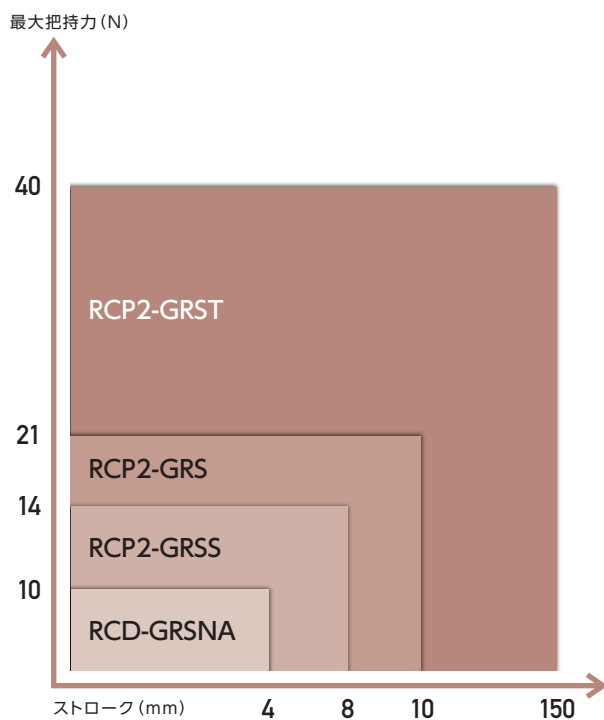
グリッパタイプ

スライド

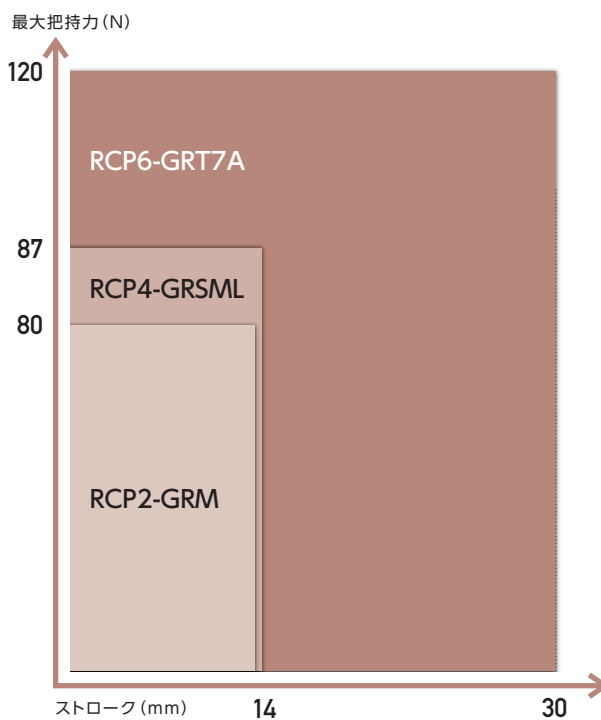
スライドタイプ(2ツ爪)



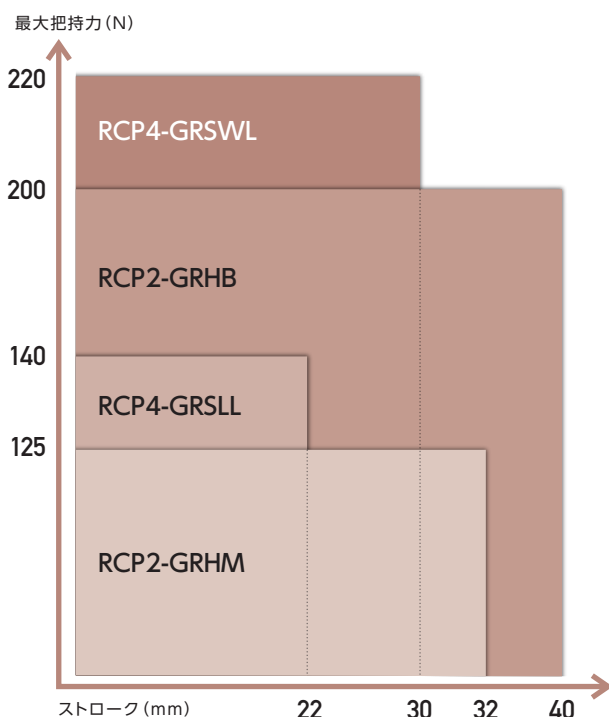
最大把持力 40N以下



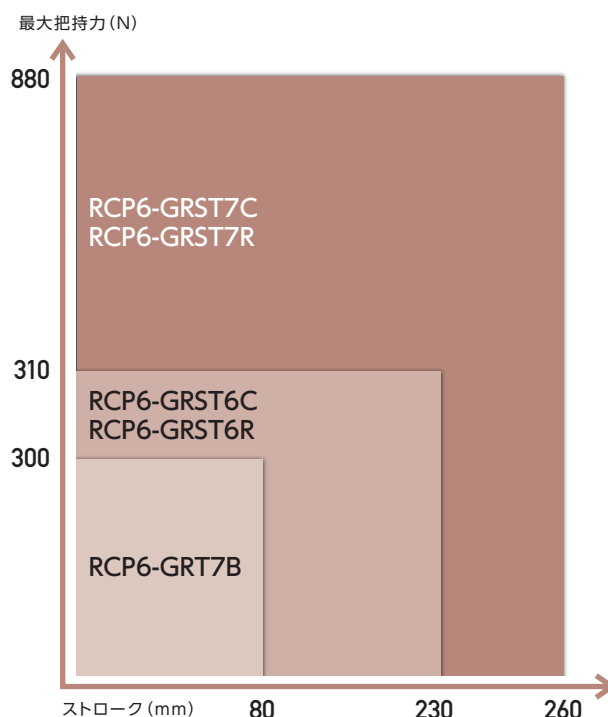
最大把持力 120N以下

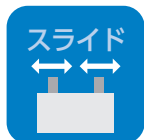


最大把持力 220N以下



最大把持力 880N以下

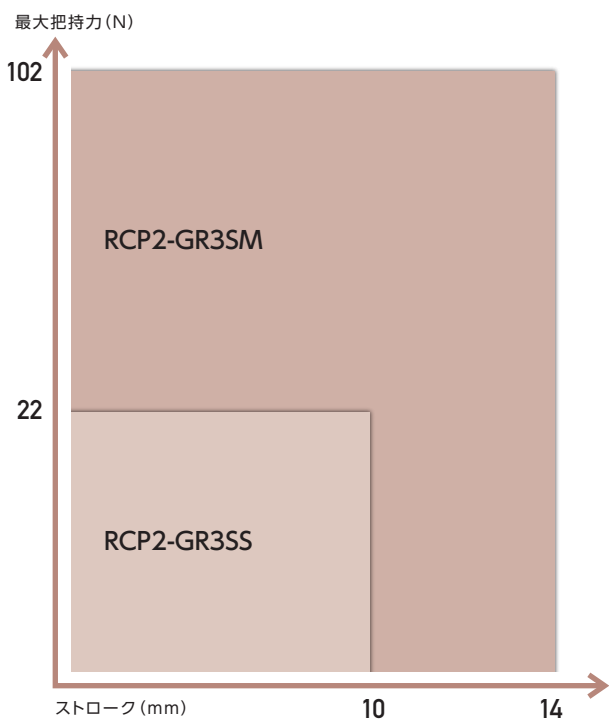




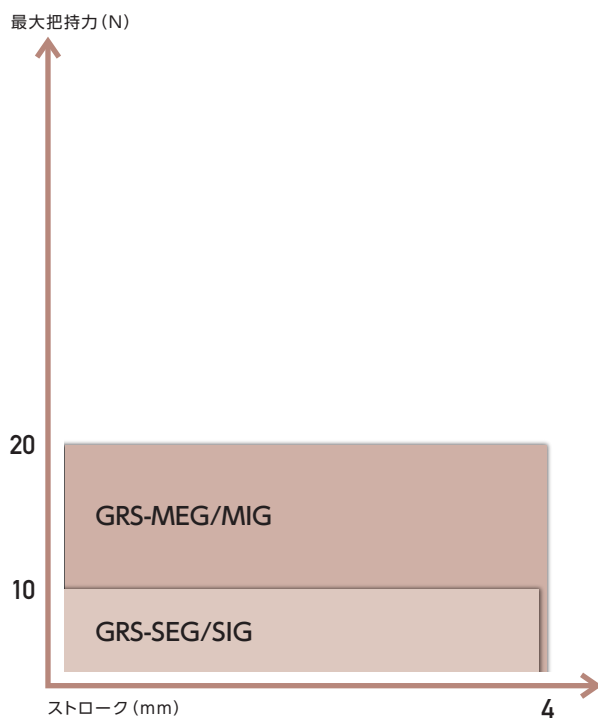
スライドタイプ(3ツ爪・ソレノイド)

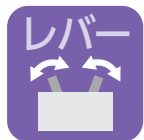


3ツ爪グリッパー



ソレノイドグリッパー



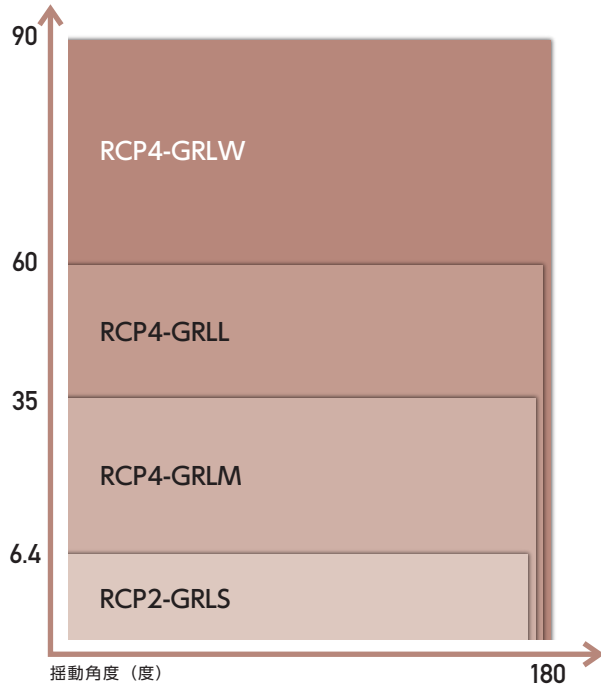


レバータイプ



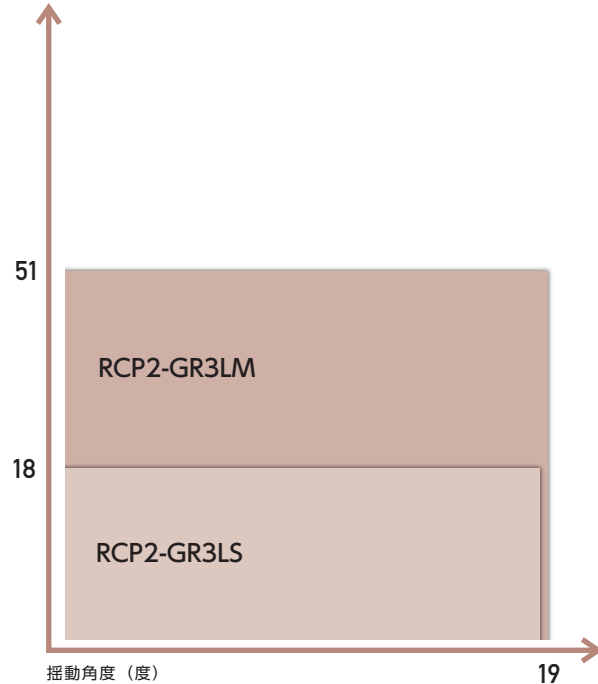
2ツ爪グリッパー

最大把持力 (N)



3ツ爪グリッパー

最大把持力 (N)



“動作範囲”と“最大トルク”から選ぶ

ロータリータイプ



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

動作範囲と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

RCP2

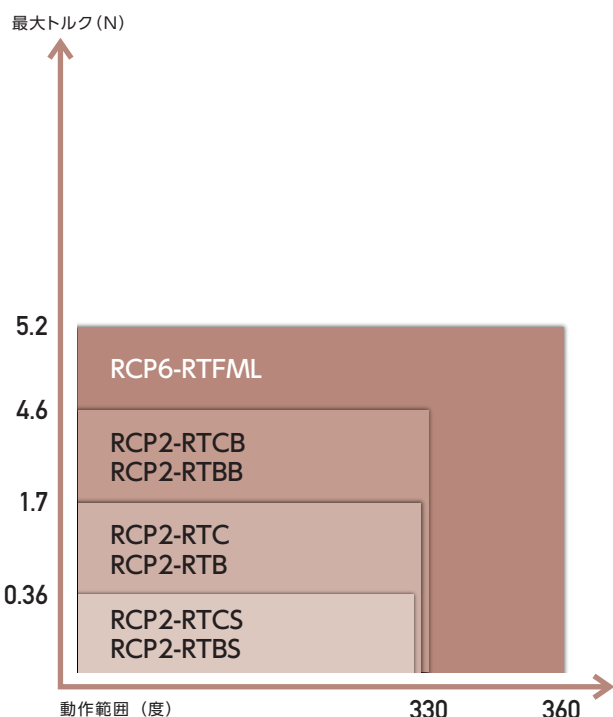
RCP6

RCS2

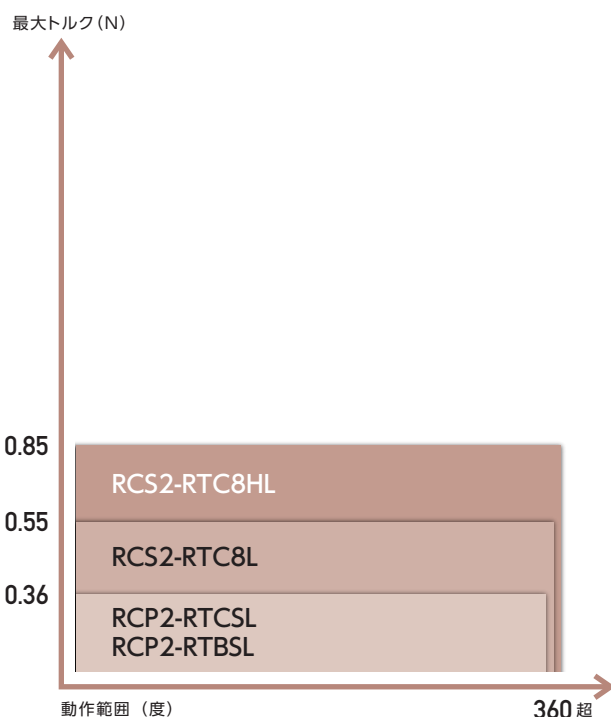
DDA

RS

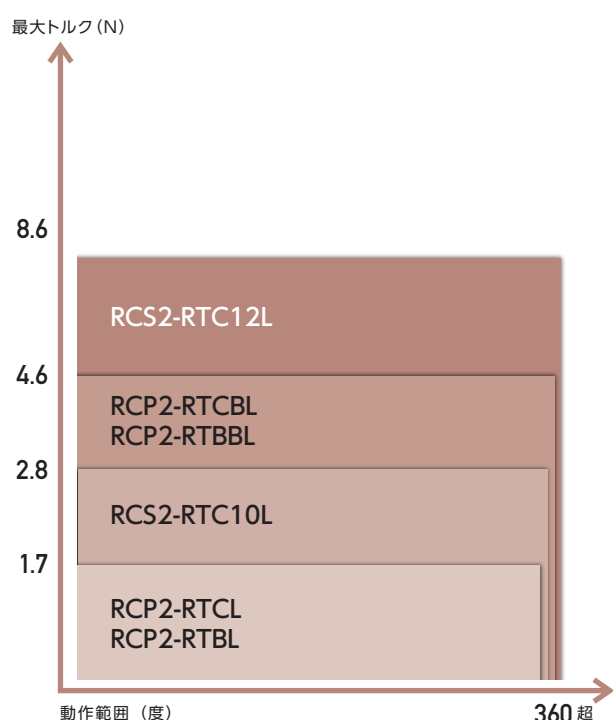
動作範囲 360度以下 最大トルク5.2N以下



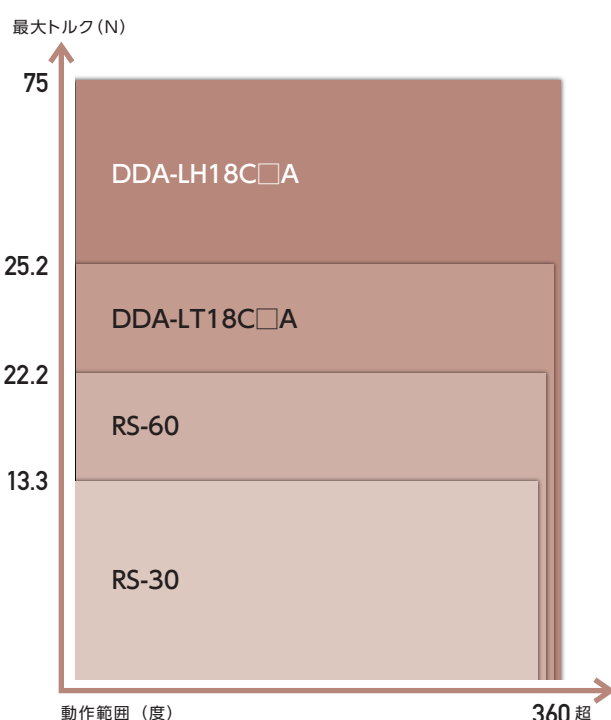
動作範囲 360度超(多回転) 最大トルク 0.85N以下



動作範囲 360度超(多回転) 最大トルク8.6N以下



動作範囲 360度超(多回転) 最大トルク 75N以下



パルスプレス

RCP6 シリーズ



バッテリーレスアプソ



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

RCP6-RRA4R

6 63



RCP6-RRA6R

6 67



RCP6-RRA7R

6 71



適応コントローラー

1軸

PCON コントローラー

8 211

(パルスプレス仕様)

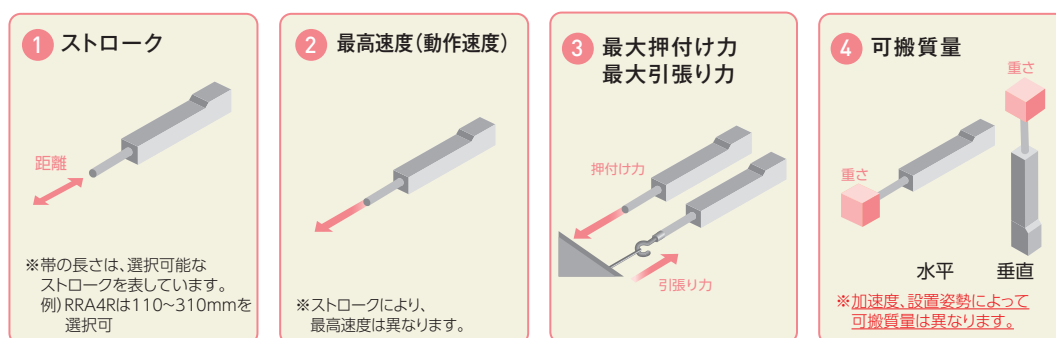


アクチュエーター

■ 1 軸

6-9

パルスプレス



タイプ	ストローク (mm)と最高速度 (mm/s)							リード (mm)	最大 押付け力 /引張り力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ
	※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												
	110	115	120	～ ストロークは50mm間隔で選択可能	～	310	315						
RRA4R	200							2.5	300	3	3	—	6 63
RRA6R	110							1.5	600	10	10	—	6 67
RRA7R	160							4	1000	10	10	—	6 71
	85							2	2000	10	10		

サーボプレス

RCS3/RCS2-RA シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



適応コントローラー

1軸

SCON/SCON2 コントローラー
(サーボプレス仕様)

8 257

8 303



アクチュエーター

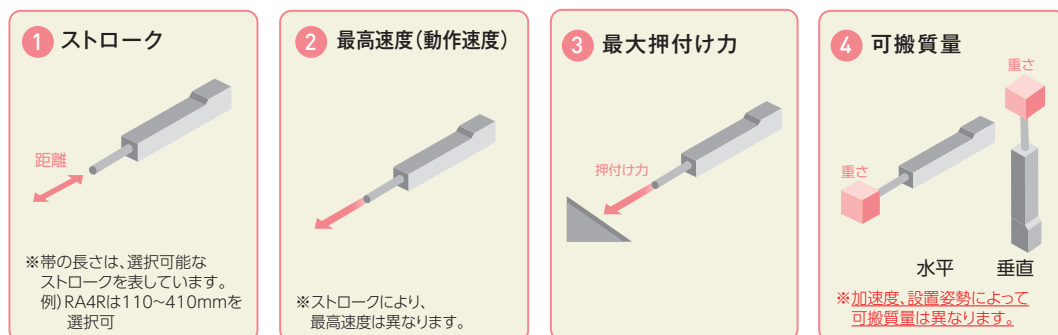
■ 1 軸

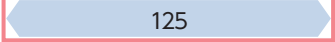
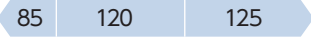
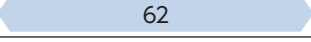
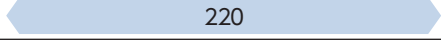
ストロークと
最大把持力
から選ぶ動作範囲と
最大トルク
から選ぶスペック
一覧選定の
ポイント

RCP6

RCS3

RCS2



シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と 最高速度 (mm/s)										リード (mm)	定格 推力 (N)	最大 押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		標準価格	掲 載 ページ
		※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	75	100	150	200	250	300	400	500	600							
RCS3	RA4R											2.5	126	200	3	3	—	
	RA6R											1.5	566	600	10	10	—	
	RA7R											2	849	1200	10	10	—	
	RA8R											2.5	1367	2000	10	10	—	
	RA10R											2.5	2713	6000	50	50	—	
RCS2	RA13R											2.5	5106	9800	100	100	—	
												1.25	10211	19600	200	200		
RCS3	RA15R											3.6	15577	30000	15	220	—	
	RA20R											4	25902	50000	15	220	—	

グリッパー

RCP6 シリーズ



バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー



GRS シリーズ



RCD シリーズ



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/DCON コントローラー

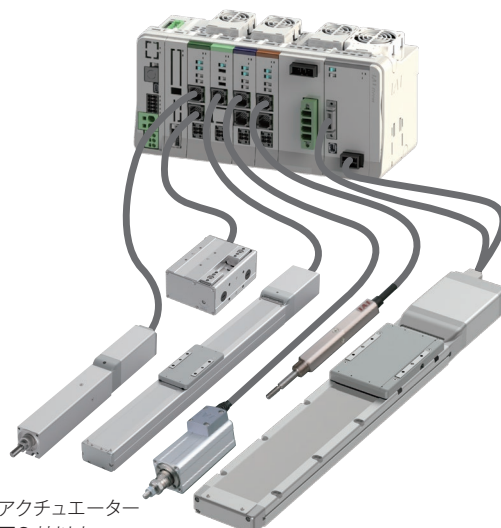
8 195 8 233

(注) GRS シリーズを動作させるためには、
ドライバーボックスが必要です。



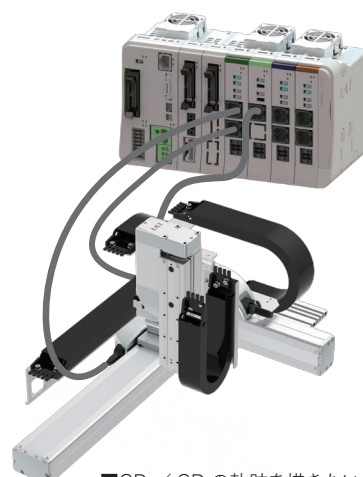
アクチュエーター
■ 1 軸

RCON コントローラー 8 57

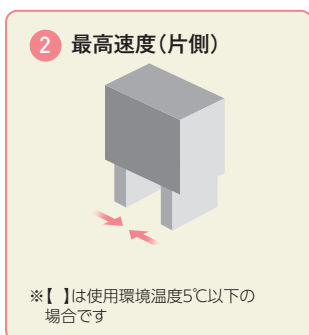
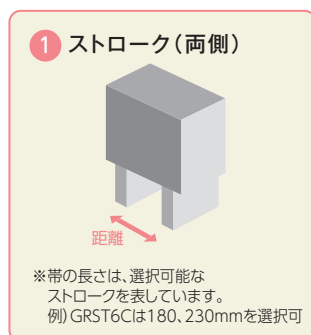


アクチュエーター
■ 2 軸以上

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



シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)											リード (mm)	最大 把持力 (両側) (N)	標準価格	掲 載 ページ
		※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														
		4	20	30	40	60	80	100	180	210	230	260				
RCP6	GRST6C								180		180		8	110	—	6 137
									45		45		2	310		
	GRST6R								180		180		8	110	—	6 145
									45		45		2	310		
	GRST7C								180 [140]		180 [140]		8	340	—	6 141
									45		45		2	880		
	GRST7R								180 [140]		180 [140]		8	340	—	6 149
								45		45		2	880			
	GRT7A		75										—	120	—	6 129
	GRT7B 《高速タイプ》			120		120							—	150	—	6 133
	GRT7B 《標準タイプ》			60		60							—	300	—	
RCD	GRSNA	67											—	10	—	6 127
GRS	SEG SIG	動作時間 【開/閉】 0.03s 以下											—	10	—	6 117
	MEG MIG	動作時間 【開/閉】 0.03s 以下											—	20	—	6 121

※ 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

グリッパー

RCP4/RCP2 シリーズ

スライド

24V
パルス
モーター

RCP4-GRSML

6 153



RCP4-GRSLL

6 157



RCP4-GRSWL

6 161



RCP2-GRSS

6 165



RCP2-GRS

6 169



RCP2-GRM

6 173



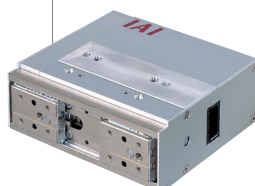
RCP2-GRHM

6 177



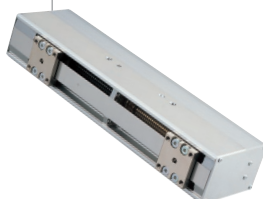
RCP2-GRHB

6 181



RCP2-GRST

6 185



RCP2-GR3SS

6 189



RCP2-GR3SM

6 193



適応コントローラー

1軸

PCON コントローラー

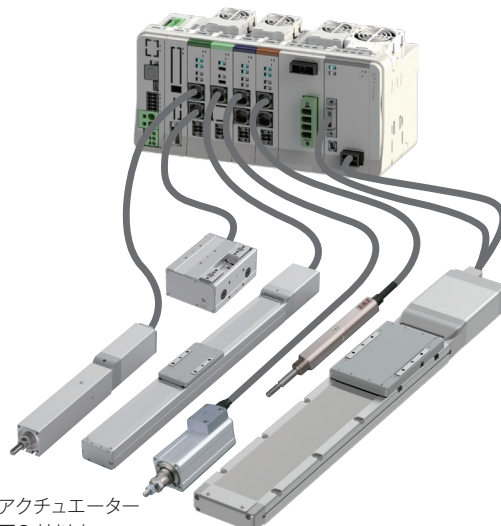
8 195



2軸以上

RCON コントローラー

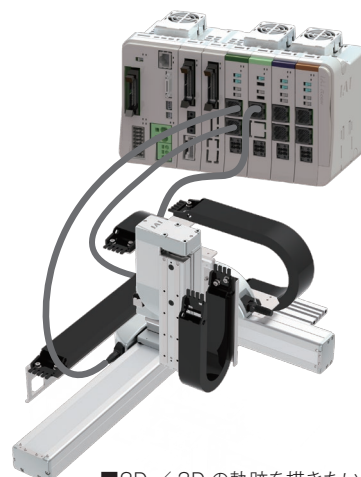
8 57



複雑な動作(プログラムタイプ)

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

ストロークと
最大把持力
から選ぶ動作範囲と
最大トルク
から選ぶスペック
一覧選定の
ポイント

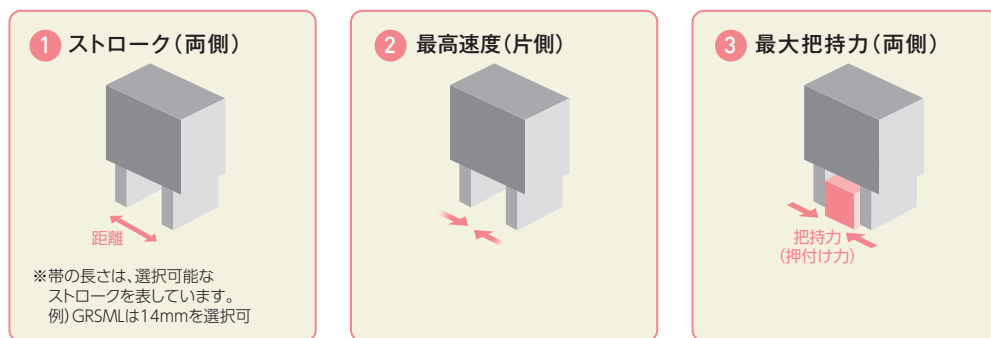
GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2



シリーズ	タイプ	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)											リード (mm)	最大 把持力 (両側) (N)	標準価格	掲 載 ページ
		※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														
		8	10	14	22	30	32	40	60	80	100	150				
RCP4	GRSML			94									—	87	—	6 153
	GRSLL				125								—	140	—	6 157
	GRSWL					157							—	220	—	6 161
RCP2	GRSS	78											—	14	—	6 165
	GRS		33										—	21	—	6 169
	GRM			36									—	80	—	6 173
	GRST 《高速タイプ》							75				—	20	—		6 185
	GRST 《標準タイプ》							34				—	40			
	GRHM					100						—	125	—		6 177
	GRHB							100				—	200	—		6 181
	GR3SS		40									—	22	—		6 189
	GR3SM			50								—	102	—		6 193

グリッパー

RCP4/RCP2 シリーズ

レバー

24V
パルス
モーター

RCP2-GRLS

6 199



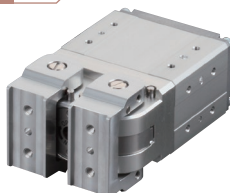
PCP4-GRLM

6 201



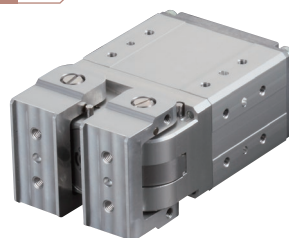
RCP4-GRL

6 203



RCP4-GRLW

6 205



RCP2-GR3LS

6 207



RCP2-GR3LM

6 209

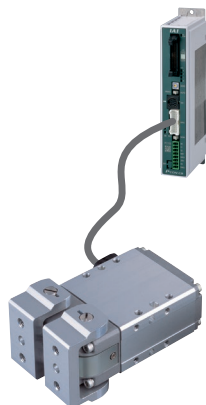


適応コントローラー

1軸

PCON コントローラー

8 195



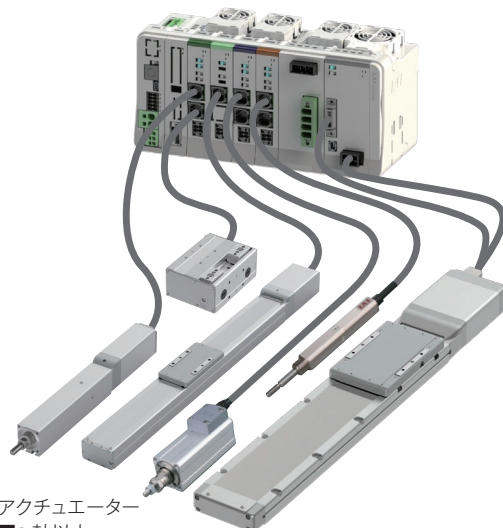
アクチュエーター

■1軸

2軸以上

RCON コントローラー

8 57



アクチュエーター

■2軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

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

ストロークと
最大把持力
から選ぶ動作範囲と
最大トルク
から選ぶスペック
一覧選定の
ポイント

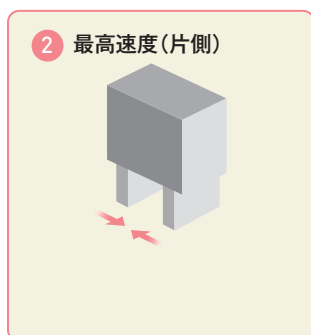
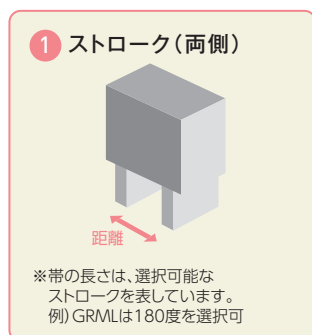
GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2



シリーズ	タイプ	ストローク (度) と 最高速度 (度/s)		リード (mm)	最大 把持力 (両側) (N)	標準価格	掲 載 ページ
		19度	180度				
RCP4	GRLM		600	—	35	—	6 201
	GRLL		600	—	60	—	6 203
	GRLW		643	—	90	—	6 205
RCP2	GRLS		600	—	6.4	—	6 199
	GR3LS	200		—	18	—	6 207
	GR3LM	200		—	51	—	6 209

ロータリー

RCP6/RCP2 シリーズ

バッテリー
レスアプソ24V
パルス
モーター

※RCP6 のみ

RCP2-RTBS/RTBSL

6 215



RCP2-RTB/RTBL

6 219



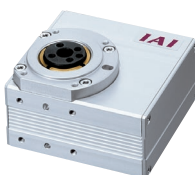
RCP2-RTBB/RTBBL

6 223



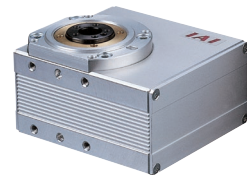
RCP2-RTCS/RTCSL

6 227



RCP2-RTC/RTCL

6 231



RCP2-RTCB/RTCBL

6 235



RCP6-RTFML

6 239



適応コントローラー

1軸

PCON コントローラー

8 195

2軸以上

RCON コントローラー

8 57

複雑な動作(プログラムタイプ)

RSEL コントローラー

8 105

ストロークと
最大把持力
から選ぶ動作範囲と
最大トルク
から選ぶスペック
一覧選定の
ポイント

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

アクチュエーター

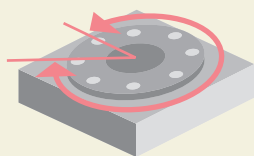
■ 1 軸

アクチュエーター

■ 2 軸以上

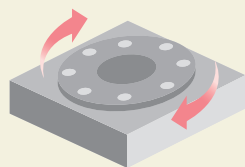
- 2D / 3D の軌跡を描きたい
- パレタイズ動作をさせたい
- 複数軸の動作を登録したい

1 動作範囲

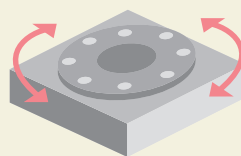


※帯の長さは、動作可能な
回転角度を表示しています。

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)				最大トルク (N・m)	許容慣性 モーメント (kg・m ²)	標準価格	掲 載 ページ
		※帯の長さ=動作範囲 ※帯の中の数字=最高速度							
		180	330	360	多回転				
RCP2	RTBS	400				0.24	0.0023	—	6 215
	RTCS	266				0.36	0.0035	—	6 227
	RTBSL	400				0.24	0.0023	—	6 215
	RTCSL	266				0.36	0.0035	—	6 227
	RTB	600				1.1	0.01	—	6 219
	RTC	400				1.7	0.015	—	6 231
	RTBL	600				1.1	0.01	—	6 219
	RTCL	400				1.7	0.015	—	6 231
	RTBB	600				3	0.02	—	6 223
	RTCB	400				4.6	0.03	—	6 235
RCP6	RTBBL	600				3	0.02	—	6 223
	RTCBL	400				4.6	0.03	—	6 235
RCP6	RTFML	800				5.2	0.08	—	6 239

ロータリー

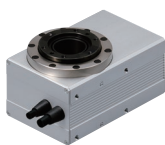
RCS2/RS シリーズ

DDA シリーズ

200V
ACサーボ
モーターダイレクト
ドライブ
モーター

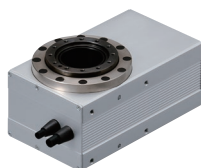
RCS2-RTC8L

6 245



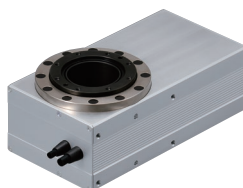
RCS2-RTC10L

6 249



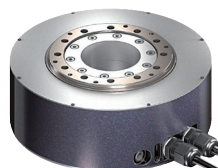
RCS2-RTC12L

6 253



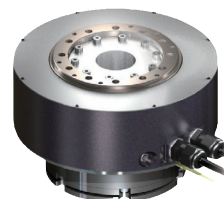
DDA-LT18C□A

6 259



DDA-LT18C□A-B

6 263



RS-30

6 277



RS-60

6 281



DDA-LH18C□A

6 267



DDA-LH18C□A-B

6 271



適応コントローラー

1軸

SCON/SCON2 コントローラー

8 257

8 287



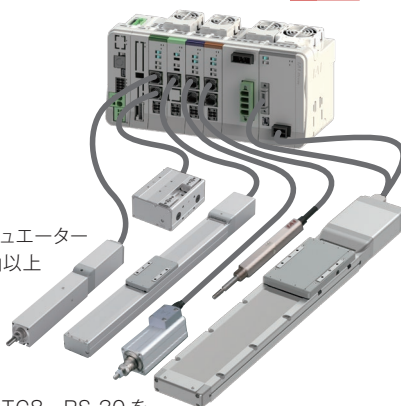
アクチュエーター

■ 1 軸

2軸以上

RCON コントローラー

8 57

アクチュエーター
■ 2 軸以上

RCS2-RTC8、RS-30 を
R-unit (RCON/RSEL) と接続するには、
拡張ユニット (RCON-EXT) と SCON が別途必要です。
【ご注意】 DDA 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。

複雑な動作(プログラムタイプ)

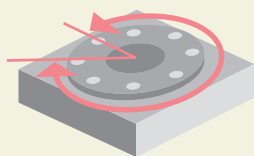
RSEL コントローラー

8 105



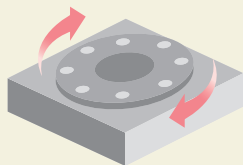
■ 2D / 3D の軌跡を描きたい
■ パレタイズ動作をさせたい
■ 複数軸の動作を登録したい

1 動作範囲

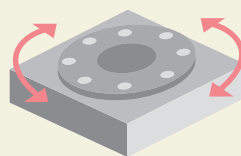


※帯の長さは、動作可能な
回転角度を表示しています。

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)				最大 トルク (N・m)	許容慣性 モーメント (kg・m ²)	標準価格	掲 載 ページ
		※帯の長さ=動作範囲 ※帯の中の数字=最高速度							
		180	330	360	多回転				
RCS2	RTC8L (12W)	750				0.55	0.011	—	6 245
	RTC8HL (20W)	1200				0.53	0.01	—	6 245
		750				0.85	0.017		
	RTC10L	1200				1.7	0.033	—	6 249
		750				2.8	0.054		
	RTC12L	800				5.2	0.1	—	6 253
600				8.6	0.17				
DDA	LT18C□A	1800				25.2	0.6	—	6 259
	LT18C□A-B	1800				25.2	0.6	—	6 263
	LH18C□A	1440				75	1.8	—	6 267
	LH18C□A-B	1440				75	1.8	—	6 271
RS	30	360				6.6	0.0578	—	6 277
		180				13.3	0.2303		
	60	360				11.17	0.108	—	6 281
		180				22.28	0.421		

特殊用途機種

RCP4 シリーズ

24v
パルス
モーター

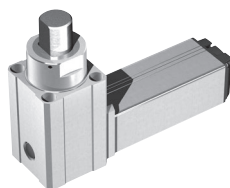
RCP4-ST

6 287



RCP4-ST4525E

6 289



RCP6 シリーズ

バッテリー
レスアプソ

スライド

ソレノイド
グリッパー

24v
パルス
モーター

RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI

6 303



RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI

6 307



RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI

6 311



RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI

6 315



適応コントローラー

1軸

PCON コントローラー 8 195

(注) RCP6-RTCK の把持部を動作させるためには、
ドライバーボックスが必要です。

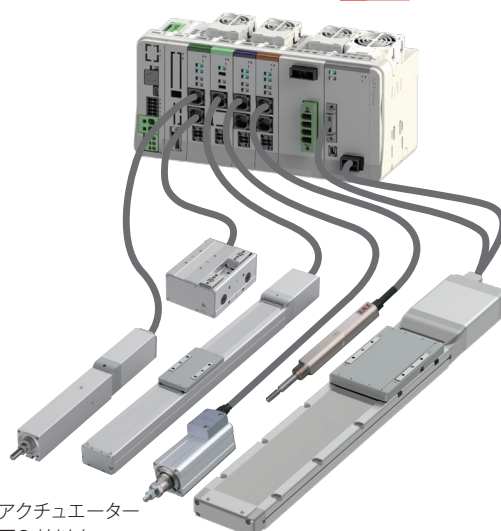


アクチュエーター

■ 1 軸

2軸以上

RCON コントローラー 8 57

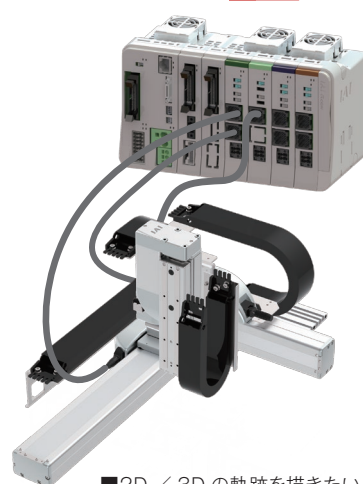


アクチュエーター

■ 2 軸以上

複雑な動作(プログラムタイプ)

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

WU シリーズ

バッテリー
レスアプソ

24v
パルス
モーター

WU-S

6 295



WU-M

6 299



ZR シリーズ

バッテリー
レスアプソ

200v
ACサーボ
モーター

ZR-S

6 291



ZR-M

6 293



RP シリーズ

24v
パルス
モーター

RP-VPM

6 321



適応コントローラー

各アクチュエーターページでご確認ください。

選定のポイント

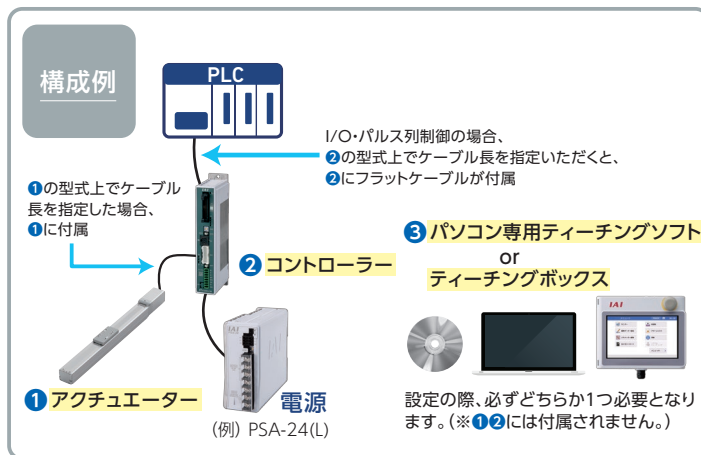


手配方法

■ はじめに

弊社製品を制御する際には、

- ①アクチュエーター
- ②コントローラー
- ③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

										①	②	③
(例) RCP6 - GRT7B - WA - 28P - 2 - 80 - P3 - M - AC3-CJTB-NM												
RCP6	GRT7B	WA	28P									
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 WA パッテリーレスアプソ	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比パターン 1 送りねじ リード2mm プーリー減速比1.25 2 送りねじ リード2mm プーリー減速比2.5	ストローク 40 40mm 80 80mm	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				

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 : RCP6-GRT7B-WA-28P-2-80-P3-M-AC3-CJTB-NM
 コントローラー : PCON-CB-28PWAI-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。

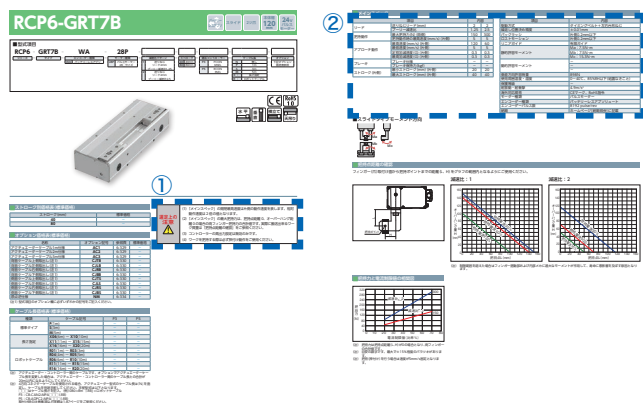
オプションを複数選択いただく場合、それぞれをハイフンで繋ぎ、アルファベット順にご記入ください。



選定時の留意点

■ カタログの見方

(例) RCP6-GRT7B



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』に記載されている速度、加減速度、押付け力、把持力、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。



よくあるお問い合わせ

■ パルス/サーボプレスについて

Q. ロードセル先端部の取付け穴の位置は固定ではないのですか？

A. カタログ寸法図に記載されているとおり、最大±22.5度ずれる可能性があります。

Q. ロードセルの校正はどのように依頼したら良いですか？

A. 取扱説明書に掲載されている『ロードセル校正依頼書』に必要事項を記入し、最寄りの弊社営業所または代理店にご依頼ください。

■ グリッパーについて

Q. 位置決めで把持を行っても良いですか？

A. ワークの寸法誤差吸収、ワークおよびアクチュエーター保護のため、押付け動作にてワークを把持してください。

■ 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。

Q. DDAの立上げを行っていますが、動作がかなり不安定なのです…

A. DDAは始めにゲインパラメーターの設定が必要となります。適正なパラメーターを設定するため、負荷イナーシャの計算が必要です。

運転条件の計算は、ダイレクトドライブ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>

選定のポイント



グripper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

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

- 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

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

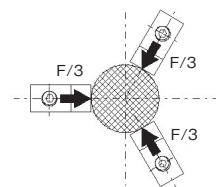
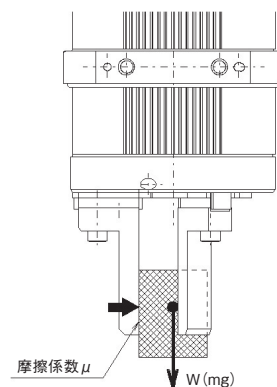
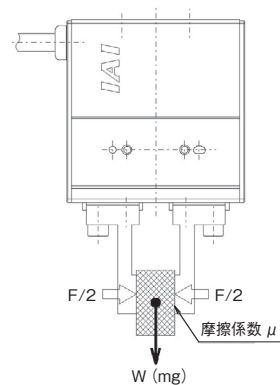
通常のワーク搬送の場合

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

※静摩擦係数が多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。

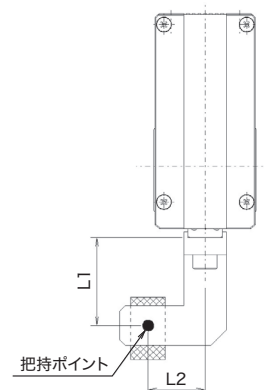
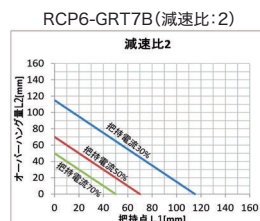
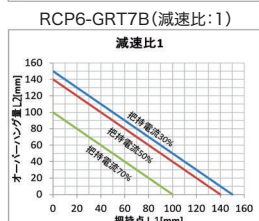
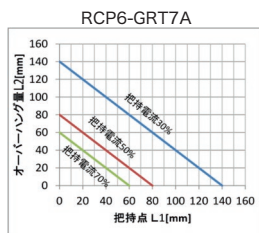
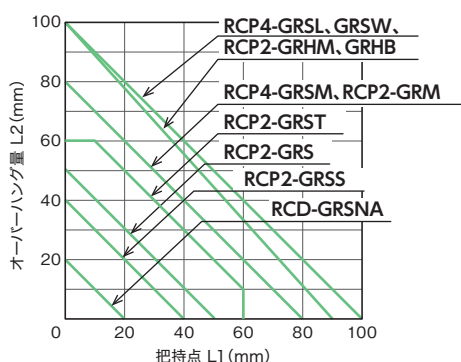


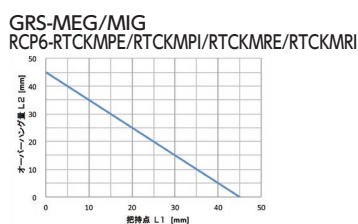
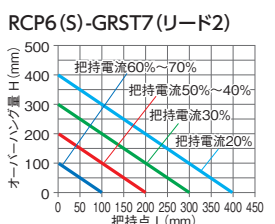
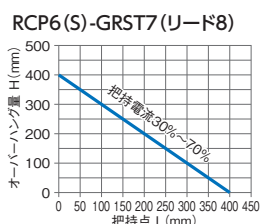
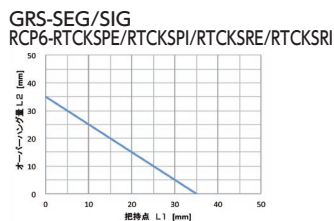
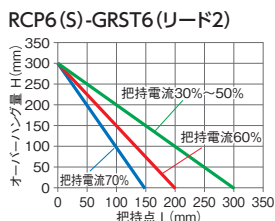
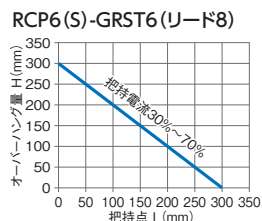
手順2 把持点距離の確認

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ツ爪グripperの場合





◆3ツ爪グリッパーの場合

RCP2-GR3SS ⇒ L50mm以下
RCP2-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

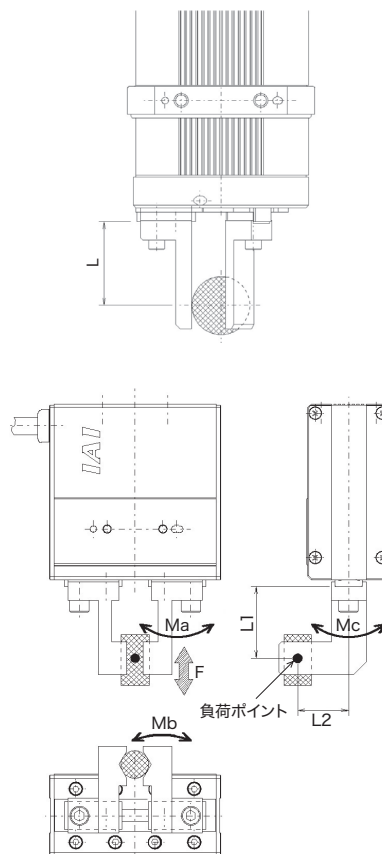
Ma、Mcは、L1、Mbは、L2で計算してください。各フィンガーに掛かるモーメントが最大許容負荷モーメント以下であることを確認してください。

●各爪にモーメント荷重が掛かった時の許容外力は

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

垂直方向許容荷重 $F[\text{N}]$ 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 $F[\text{N}]$ ($L1$ 、 $L2$ 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
RCP6-GRT7A	598	3.6	3.6	10.2
RCP6-GRT7B	898	7.5	7.5	15.3
RCP6(S)-GRST6	1080	48.5	69.3	103
RCP6(S)-GRST7	1400	115	115	229
RCP4-GRSML	356	1.9	2.7	4.6
RCP4-GRSLL	558	3.8	5.5	9.5
RCP4-GRSWL	651	5.1	7.2	12.4
RCP2-GRSS	60	0.5	0.5	1.5
RCP2-GRS	253	6.3	6.3	7.0
RCP2-GRM	253	6.3	6.3	8.3
RCP2-GRHM	390	11.7	16.7	46.5
RCP2-GRHB	502	15.7	26.4	59.8
RCP2-GRST	275	2.93	2.93	5.0
RCP2-GR3SS	169	3.8	3.8	3.0
RCP2-GR3SM	253	6.3	6.3	5.7
RCD-GRSNA	14	0.04	0.04	0.07
GRS-SEG/SIG	150	0.62	0.62	0.99
GRS-MEG/MIG	240	1.08	1.08	2.64

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

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

ストロークと
最大把持力
から選ぶ

動作範囲と
最大トルク
から選ぶ

スペック
一覧

選定の
ポイント

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

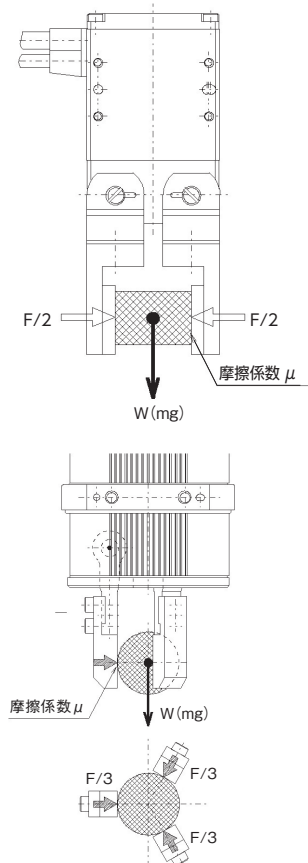
フィンガーに掛かる外力の確認

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]

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

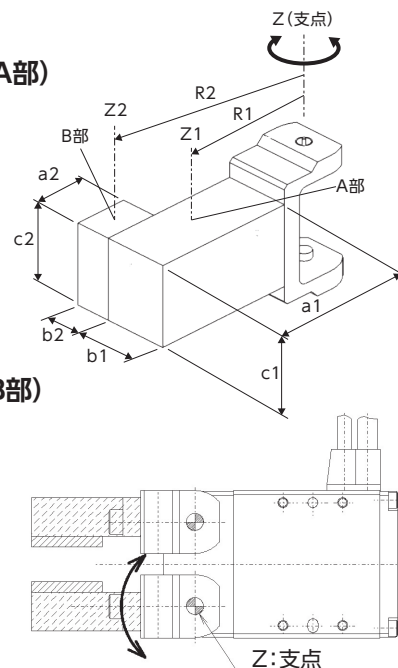
$$IZ1[\text{kg} \cdot \text{m}^2] = \frac{m1(a1^2 + b1^2) \times 10^{-6}}{12}$$

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]

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

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



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]

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

型 式	許容慣性モーメント[$\text{kg} \cdot \text{m}^2$]	質量(目安)[kg]
RCP2-GRLS	1.5×10^{-4}	0.07
RCP4-GRLM	6.0×10^{-4}	0.15
RCP4-GRLL	1.3×10^{-3}	0.25
RCP4-GRLW	3.0×10^{-3}	0.4
RCP2-GR3LS	3.0×10^{-4}	0.15
RCP2-GR3LM	9.0×10^{-4}	0.5

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。

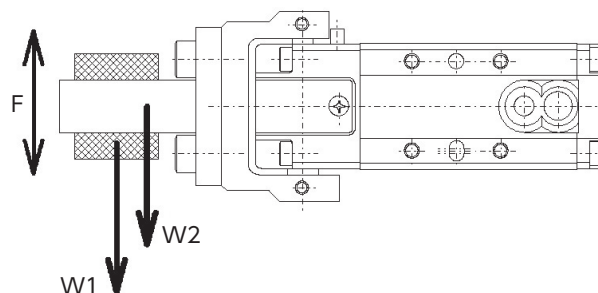
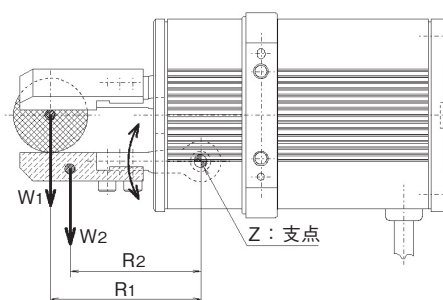
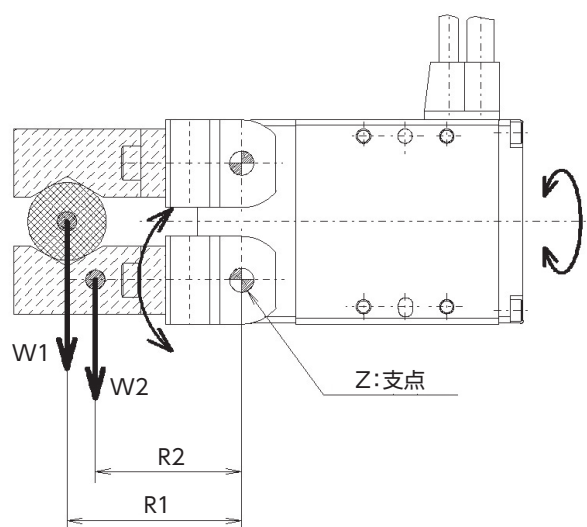
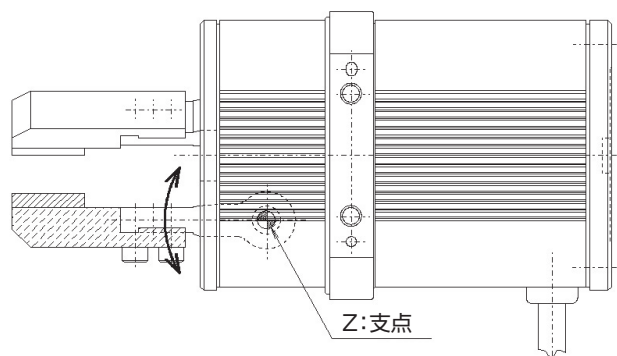
型 式	最大許容負荷トルクT[N・m]
RCP2-GRLS	0.05
RCP4-GRLM	0.35
RCP4-GRLL	0.70
RCP4-GRLW	1.50
RCP2-GR3LS	0.15
RCP2-GR3LM	0.4

② 垂直方向許容荷重

フィンガー開閉軸スラスト方向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]
RCP2-GRLS	15
RCP4-GRLM	20
RCP4-GRLL	25
RCP4-GRLW	30
RCP2-GR3LS	—
RCP2-GR3LM	—



ロータリーチャック
RCP6-RTCK

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4

許容慣性モーメントの確認

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

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

- 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μ 0.1～0.2の時

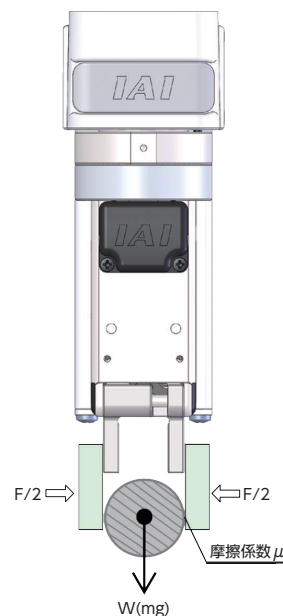
$$F > \frac{mg}{0.1 \sim 0.2} \times 2 = (10 \sim 20) \times mg$$

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

② ワーク移送時に大きな加減速、
衝撃力が加わる場合

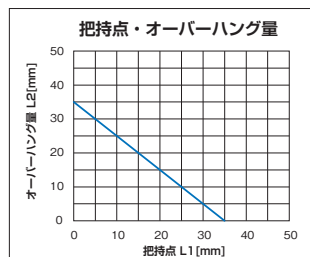
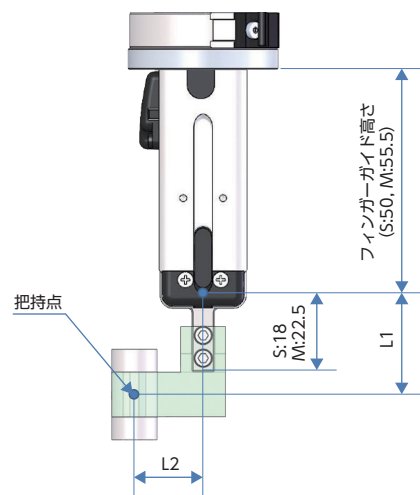
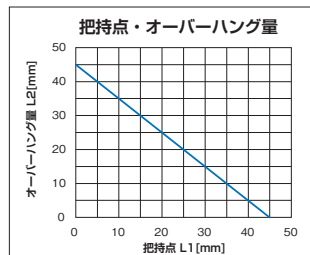
重力に加えてさらに大きな慣性力がワークに働きます。
 このような場合、さらに安全率(5～10目安)を大きくとって
 機種を選定してください。



※静摩擦係数が高いほど搬送できる
ワーク重量は大きくなりますが、安全
を見てワーク重量に対し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。

手順2 把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持点までの距離(L1、L2)を下記グラフ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。

RCP6-
RTCKSPE/
RTCKSPI/
RTCKSRE/
RTCKSRIRCP6-
RTCKMPE/
RTCKMPI/
RTCKMRE/
RTCKMRI

把持点距離が制限範囲内であっても、できるだけフィンガーアタッチメントを小形、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。

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

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

許容荷重 $F[\text{N}]$ は、L1、L2とも算出してください。

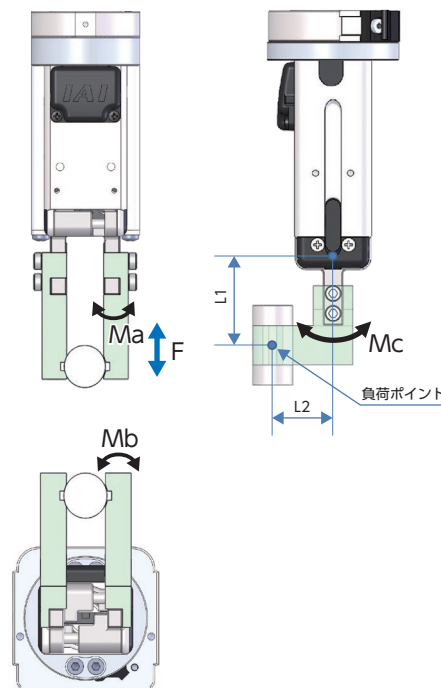
フィンガーに掛かる外力が算出した垂直方向許容荷重 $F[\text{N}]$ (L1、L2の小さい方の値) 以下であることを確認してください。

型式	垂直方向許容荷重 $F[\text{N}]$	最大許容負荷モーメント $[\text{N}\cdot\text{m}]$		
		Ma	Mb	Mc
RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	150	0.62	0.62	0.99
RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI	240	1.08	1.08	2.64

(注) 上記許容値は静的な値を示します。(注) フィンガー1個当たりの許容値を示します。

※ フィンガーの質量およびワーク質量も外力の一部となります。

またワークアタッチメント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フィンガーに掛かる外力となります。



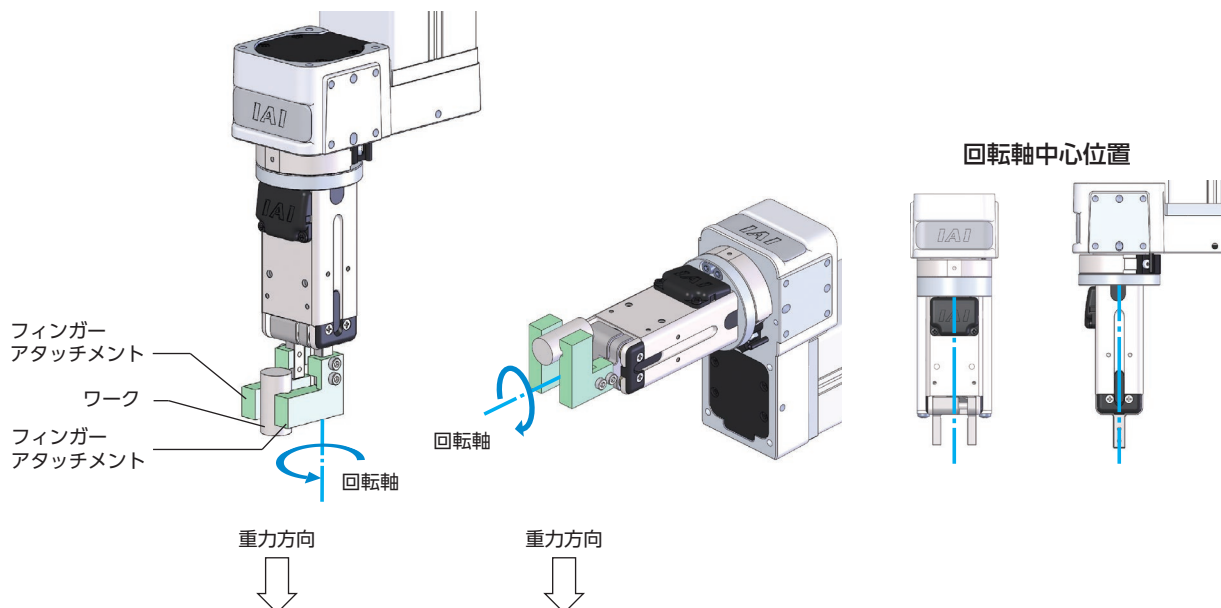
※ 上記負荷ポイントはフィンガーに掛かる負荷の位置を示します。負荷の種類により位置は異なります。

- ・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。

手順4 許容慣性モーメントの確認

ワークなど搬送物の慣性モーメントを計算し、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。算出方法は、6-34ページの代表的形状の慣性モーメント算出方法を参考にしてください。



許容慣性モーメント

型式	許容慣性モーメント $[\text{kg}\cdot\text{m}^2]$
RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI/RTCKSRE/RTCKSRI	2.30×10^{-4}
RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI/RTCKMRE/RTCKMRI	3.60×10^{-4}

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

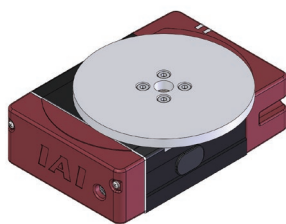
※ 慣性モーメントの確認は、負荷トルクを受けない場合と受ける場合とで確認方法が異なります。

(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。

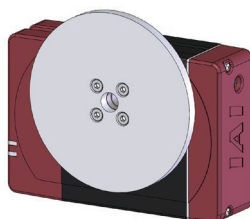
ご使用になるツールとワークの慣性モーメントは、代表的な形状の算出方法（次ページ参照）で計算してください。

例 1



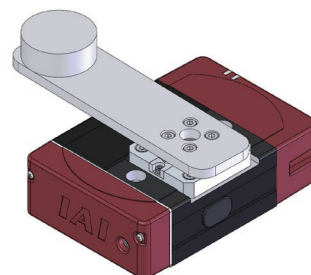
積載物の重心位置：出力軸中心
設置姿勢：水平・平置き／天吊り

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

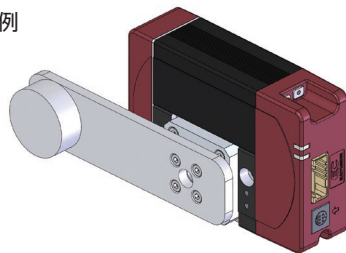


積載物の重心位置：出力軸中心からオフセット
設置姿勢：水平・平置き／天吊り

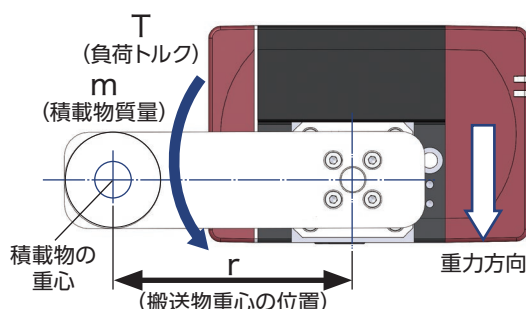
(2) 負荷トルクが作用する場合

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

$$C_j = \frac{T_{\max} - T}{T_{\max}}$$

T_{max}：出力トルク [N・m]

※出力トルク T_{max} 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 J_{tl} の計算

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

J_{max} : 許容慣性モーメント [$\text{kg} \cdot \text{m}^2$]

※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。

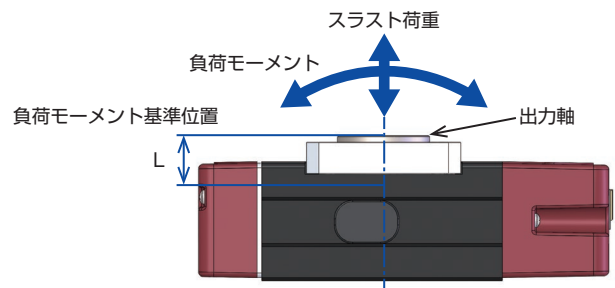
ステップ4 搬送物慣性モーメントの確認

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

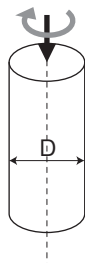
1. 回転軸が物体の中心を通る場合

(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

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times (D \times 10^{-3})^2 / 8$$

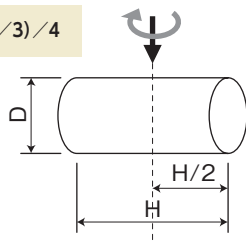
円柱の慣性モーメント : J ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
円柱の質量 : M (kg)
円柱の直径 : D (mm)



(2) 円柱の慣性モーメント2

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times ((D \times 10^{-3})^2 / 4 + (H \times 10^{-3})^2 / 3) / 4$$

円柱の慣性モーメント : J ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
円柱の質量 : M (kg)
円柱の直径 : D (mm)
円柱の長さ : H (mm)

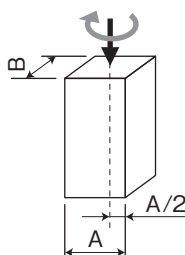


(3) 角柱の慣性モーメント1

※角柱の高さに関わらず（四方形板でも）、
同一の式を適用可

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times ((A \times 10^{-3})^2 + (B \times 10^{-3})^2) / 12$$

角柱の慣性モーメント : J ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
角柱の質量 : M (kg)
角柱の1辺 : A (mm)
角柱の1辺 : B (mm)



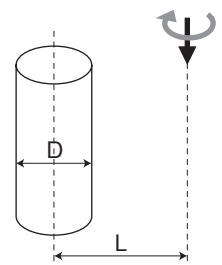
2. 物体の中心が回転軸からオフセットしている場合

(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

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times (D \times 10^{-3})^2 / 8 + M \times (L \times 10^{-3})^2$$

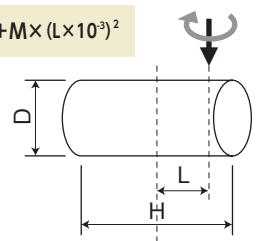
円柱の慣性モーメント : J ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
円柱の質量 : M (kg)
円柱の直径 : D (mm)
回転軸から中心までの距離 : L (mm)



(5) 円柱の慣性モーメント4

$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times ((D \times 10^{-3})^2 / 4 + (H \times 10^{-3})^2 / 3) / 4 + M \times (L \times 10^{-3})^2$$

円柱の慣性モーメント : J ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
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)

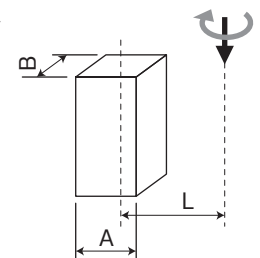


(6) 角柱の慣性モーメント2

※角柱の高さに関わらず（四方形の板）、
同一の式を適用可

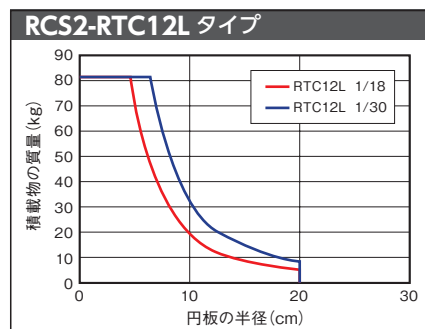
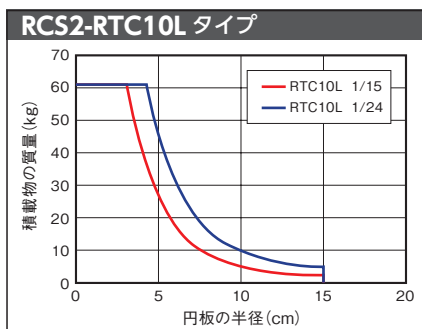
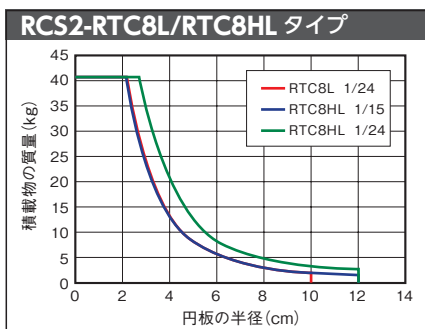
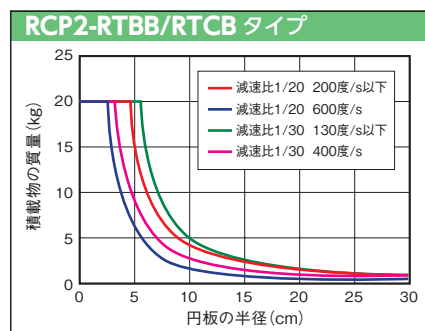
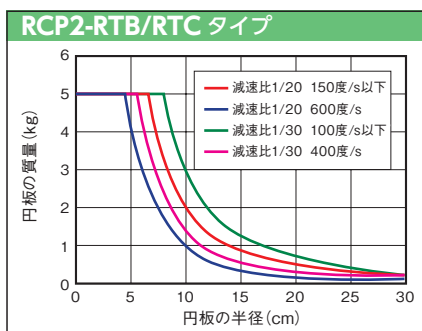
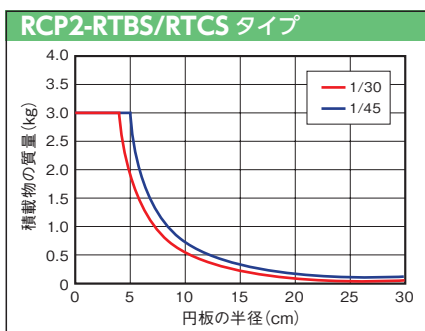
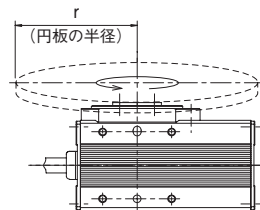
$$\langle \text{計算式} \rangle J = M \times ((A \times 10^{-3})^2 + (B \times 10^{-3})^2) / 12 + M \times (L \times 10^{-3})^2$$

角柱の慣性モーメント : J ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)
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)

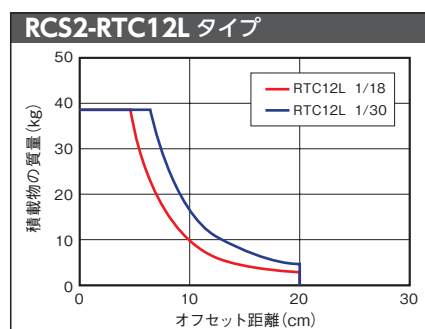
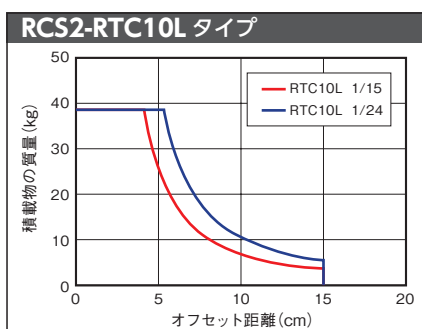
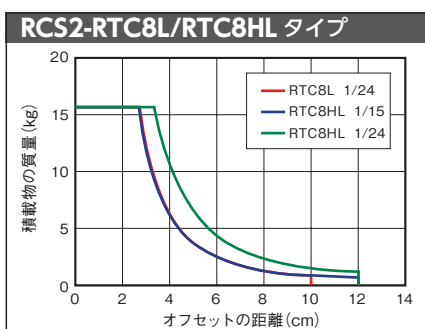
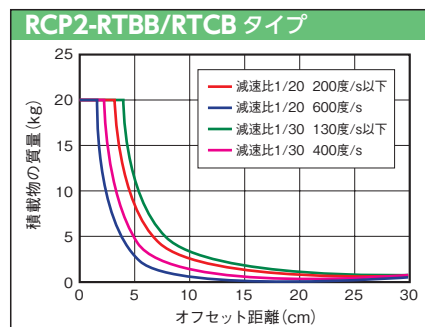
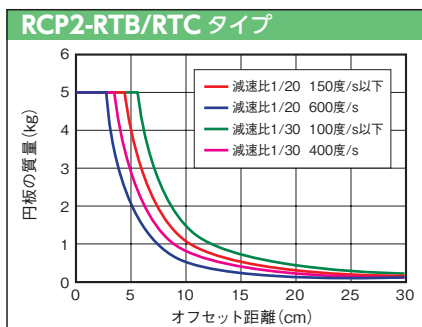
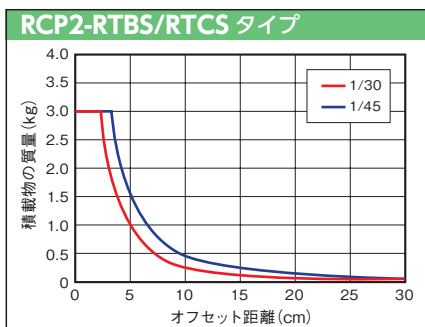
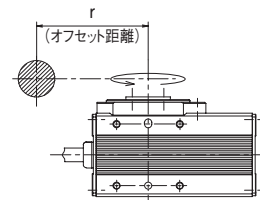


■ 積載物形状と質量の目安

A. 出力軸中心の円板状の積載物の場合



B. 出力軸中心からオフセットする積載物の場合



■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。

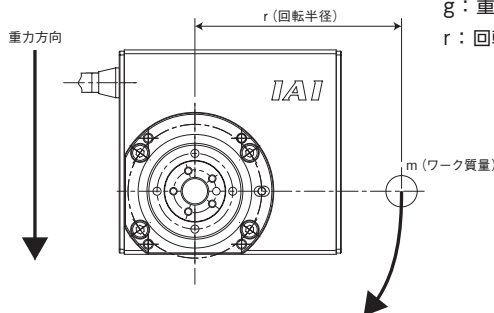
$$\Delta T = (T_{\max} - Wg) \cdots \cdots ② \quad T_{\max} : \text{出力軸最大トルク [N}\cdot\text{m]}$$

$$Wg = mgr [\text{N}\cdot\text{m}] \cdots \cdots ①$$

m : ワーク質量 [kg]

g : 重力加速度 [m/s^2]

r : 回転半径 [m]



機種	減速比	最大トルク
RCP2-RTBS, RCP2-RTCS	1/30	0.24
	1/45	0.36
RCP2-RTB, RCP2-RTC	1/20	1.1
	1/30	1.7
RCP2-RTBB, RCP2-RTCB	1/20	3.0
	1/30	4.6
RCS2-RTC8L	1/24	0.55
RCS2-RTC8HL	1/15	0.53
	1/24	0.85
RCS2-RTC10L	1/15	1.7
	1/24	2.8
RCS2-RTC12L	1/18	5.2
	1/30	8.6

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。

$\Delta T \leq 0$ 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。

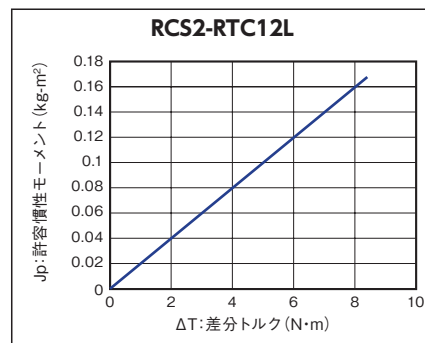
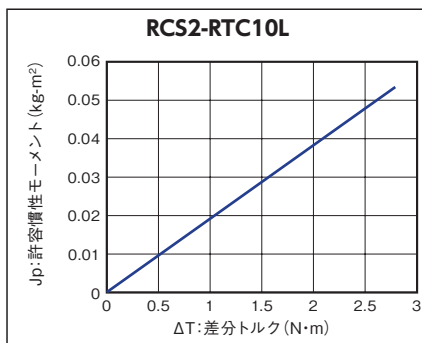
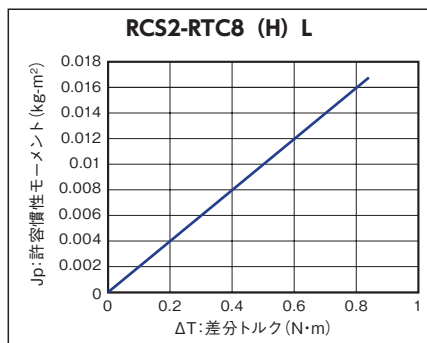
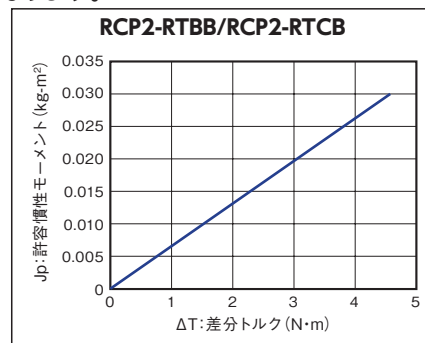
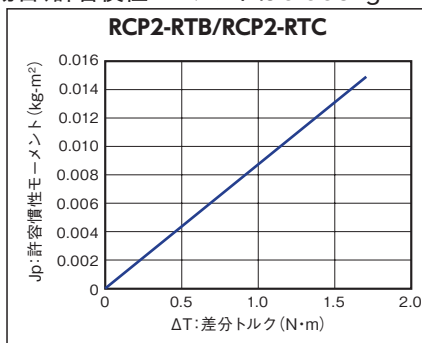
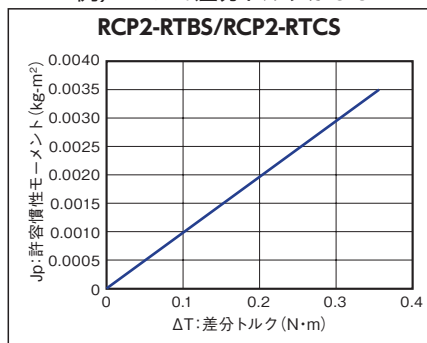
$\Delta T > 0$ 使用可能です。次の確認へ進んでください。

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 (J_p) 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 $0.6 \text{ N}\cdot\text{m}$ の場合、許容慣性モーメントは $0.005 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$ になります。



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 (J_p) がワークの慣性モーメント (J_w) より大きければ使用可能です。

許容慣性モーメント $J_p >$ 慣性モーメント J_w 使用可能です。

許容慣性モーメント $J_p \leq$ 慣性モーメント J_w 使用できません。

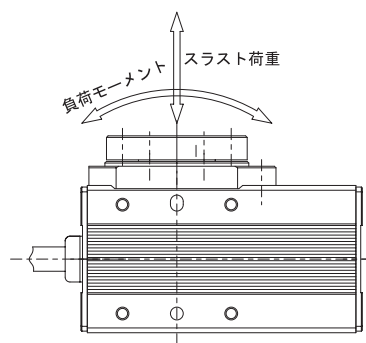
(高トルクの機種への変更もしくは質量、回転半径を小さくする必要があります。)

負荷モーメント

慣性モーメントが制御的（電氣的）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。



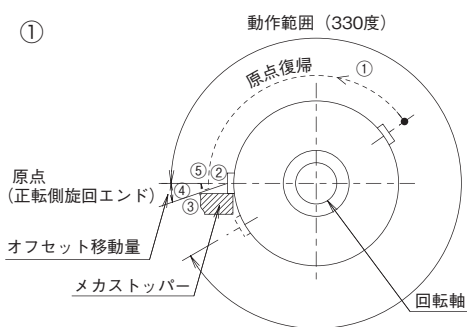
■RCP2ロータリータイプの原点に関する注意点

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。

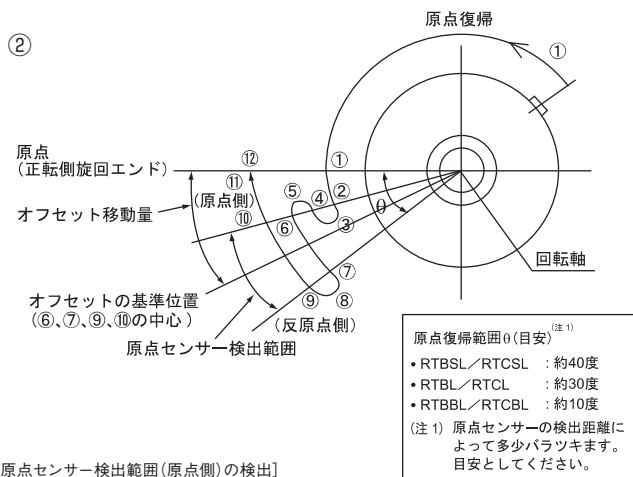
どちらも原点位置は共通ですが、原点復帰動作および動作（回転）方向を変更する場合に下記の点についてご注意ください。

		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探索）
- 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探索）
- ④ 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）
- 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。 一方方向に回転させ続ける用途で使します。	0～359.99	I(インクリメンタル) (※2) AI(インデックスアップ)	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(多回転アップ)	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 簡易アップも対応可能です。

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		
RCS2-RTC10L	I	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
RCS2-RTC12L		
RCS2-RTC8HL		
RCS2-RTC8L		
RS全機種	AI	
DD/DDA(CR) (W)全機種		

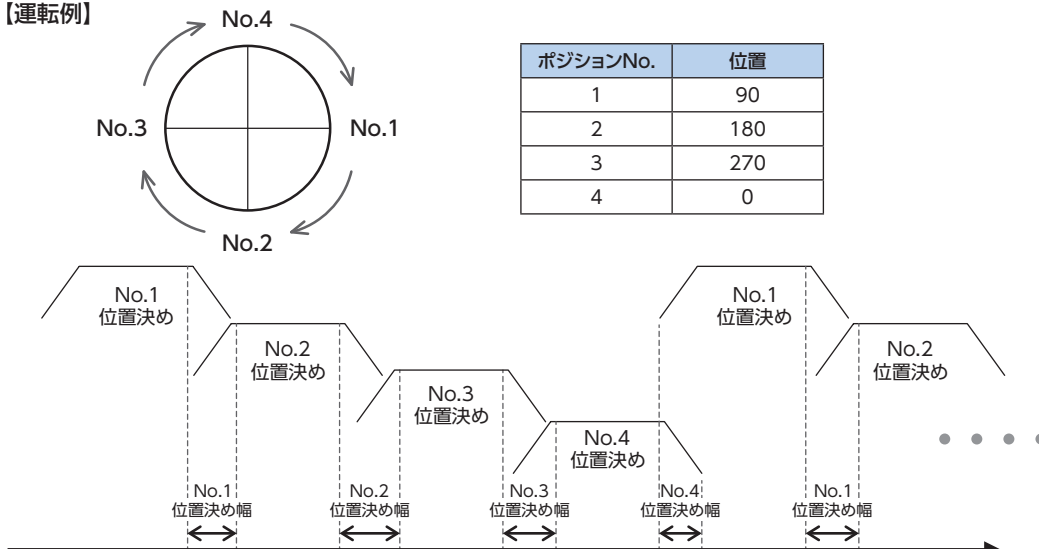
※1 コントローラーにより、選定できるネットワークは異なります。

■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で行うことで対応できます。

【運転例】



選定のポイント



中空ロータリー (RCP6-RTFML) 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。

手順 1

慣性モーメントの確認

(1) 負荷トルクを受けない場合

(2) 負荷トルクを受ける場合

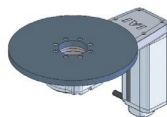
※ 慣性モーメントの確認は、負荷トルクを受けない場合と受ける場合とで確認方法が異なります。

(1) 負荷トルクを受けない場合

下図のように使用する場合は、重力による負荷トルクを受けないため、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。

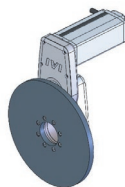
ご使用になるツールとワークの慣性モーメントは、代表的な形状の算出方法 (6-34 ページ) で計算してください。

例 1



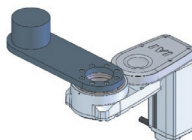
積載物の重心位置：出力軸中心
本体設置：出力軸上向きまたは下向き

例 2



積載物の重心位置：出力軸中心
本体設置：出力軸横向き

例 3



積載物の重心位置：出力軸中心からオフセット
本体設置：出力軸上向きまたは下向き

【速度加速度別許容慣性モーメント】

(単位は $\text{kg} \cdot \text{m}^2$)

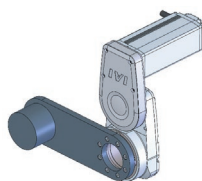
速度 (度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

(2) 負荷トルクを受ける場合

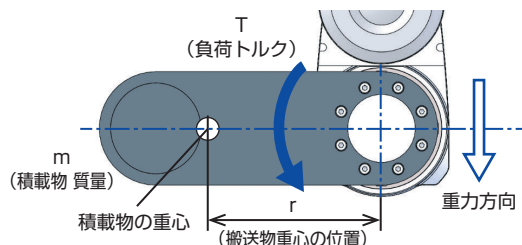
下図のように使用する場合は、重力による負荷トルクを受けるため、その分だけ許容慣性モーメントが低下します。

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。下図を例に計算例を記載します。

例



積載物：出力軸中心からオフセット
本体設置：出力軸横向き



(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/s^2]

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 C_j の計算

$$C_j = \frac{T_{\max} - T}{T_{\max}}$$

$T_{\max}$: 出力トルク [N・m]

※ 出力トルク $T_{\max}$ の値は以下の表を参照してください。

【速度別出力トルク $T_{\max}$ 】

(単位は $\text{N} \cdot \text{m}$)

速度 (度/s)	出力トルク
0	5.2
100	5.2
200	4.3
300	3.7
400	3.0
500	2.6
600	2.1
700	1.7
800	1.4

(ステップ3) 補正許容慣性モーメント J_{tl} の計算

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

 J_{max} : 許容慣性モーメント [$\text{kg} \cdot \text{m}^2$]

※許容慣性モーメント J_{max} の値は、以下の表を参照してください。

【速度加速度別許容慣性モーメント J_{max} 】(単位は $\text{kg} \cdot \text{m}^2$)

速度 (度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

(ステップ4) 搬送物慣性モーメントの確認

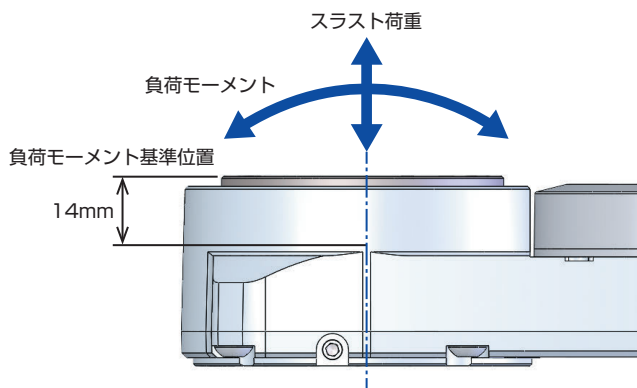
6-34 ページの「代表的な形状の慣性モーメント算出式」で、積載物の慣性モーメントを算出し、ステップ3で求めた補正許容慣性モーメント以下であることを確認してください。

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。

項目	内容
動的許容スラスト荷重	600N
動的許容負荷モーメント	30N・m



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

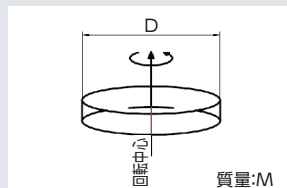
次の3点について、実際に使用する条件が製品の許容値以下かを確認します。

- | | |
|-------------|---------------------------|
| 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 |

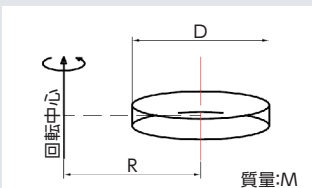
負荷条件の計算は、アクチュエーターに搭載する物の負荷イナーシャを算出し、DDモーター選定ソフトにてご確認ください。
次に代表的な形状の負荷イナーシャ計算式を掲載しますので参考にしてください。

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>

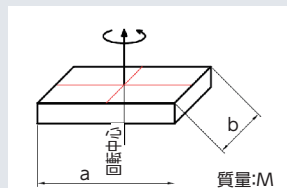
$$J = 1/8 \times M \times D^2$$



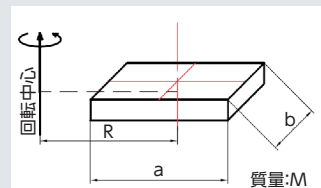
$$J = M \times R^2 + 1/8 \times M \times D^2$$



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



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



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。

DDA-LT18C

負荷イナーシャ下限[kg・m ²]	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
負荷イナーシャ上限[kg・m ²]	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[sec]	0.09	0.10	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.70	0.87	1.11
90度移動時間[sec]	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.20	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23
180度移動時間[sec]	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.60	0.89	1.01	1.22	1.42
270度移動時間[sec]	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1.00	1.14	1.36	1.68

(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)

DDA-LH18C

負荷イナーシャ下限[kg・m ²]	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・m ²]	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	インデックスアプソタイプ		多回転アプソタイプ	
コントローラ種類	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)	
アプソバッテリー	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のインデックスアプソタイプは、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) インデックスアプソタイプは、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) 多回転アプソは、最初の設定の時またはアプ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のインデックスアプソタイプで、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。

■ コントローラについて

- DDA-LT18□は200Wですが、SCON-CBコントローラの外形寸法は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コントローラのロボシリンド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



RSシリーズ選定方法

機種選定をする場合、動作や取付ける積載物等の負荷などから、次の点を考慮して決定します。

●各機種の速度と負荷イナーシャ

使用方法により必要な動作速度を求め、次に主軸先端に取付けるアーム・チャック等の重量と形状から負荷イナーシャを求め、カタログの負荷イナーシャで示された値が、この求めた負荷イナーシャより大きな機種をお使いください。

●モーターの負荷容量と負荷イナーシャ

負荷イナーシャは、質量、形状によって定まる物体固有の値、 $J = \int r^2 dM$ で求められ、簡単な形状のものは、 $J = MK^2$ で表されます。RSシリーズ（ロータリーアクチュエーター）は、積載物に回転力を与え、その結果、積載物を回転運動させるアクチュエーターです。その回転力を表すのはトルクが用いられ、トルクは力のモーメントとも呼ばれます。直線運動と回転運動を比較しますと、直線運動では、質量（慣性）に力を加えると、力の方向に加速度を生じます。

$$F = M \cdot a \quad \begin{array}{l} F: \text{力} \quad N \\ M: \text{質量} \quad kg \\ a: \text{加速度} \quad m/s^2 \end{array}$$

型 式	RS-30W		RS-60W	
減 速 比	1/50	1/100	1/50	1/100
定 格 速 度 (度/S)	360	180	360	180
負荷イナーシャ $kg \cdot m^2$	0.058	0.23	0.11	0.42

回転力では、この力、質量、加速度の関係が、トルク、負荷イナーシャ、角加速度になります。すなわち、負荷イナーシャを持つ物体にトルクを加えると、角加速度を生じます。従って、ロータリーアクチュエーターでは積載負荷容量をこの負荷イナーシャで表します。

$$T = J \cdot \dot{\omega} \quad \begin{array}{l} T: \text{トルク} \quad N \cdot m \\ J: \text{負荷イナーシャ} \quad kg \cdot m^2 \\ \dot{\omega}: \text{角加速度} \quad rad/s^2 \end{array}$$

●代表的形状の負荷イナーシャの算出方法

負荷イナーシャ J の算出 / J : 負荷イナーシャ $kg \cdot m^2$ M : 負荷質量 kg r, a, a_1, a_2, b : 距離 m

①円柱（薄い円板を含む）	②薄い長方形（直方体）	③薄い長方形板（直方体）
回転軸の位置：中心軸 $J = M \cdot \frac{r^2}{2}$	回転軸の位置：板の重心を通り、板に垂直（板を厚くした直方体の時も同じ） $J = M \cdot \frac{a^2 + b^2}{12}$	回転軸の位置：板に垂直で一端を通る $J = M_1 \cdot \frac{4a_1^2 + b^2}{12} + M_2 \cdot \frac{4a_2^2 + b^2}{12}$

RS シリーズラインナップ



RS-60W

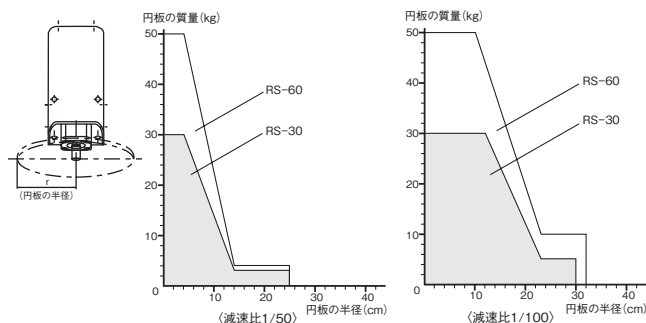


RS-30W

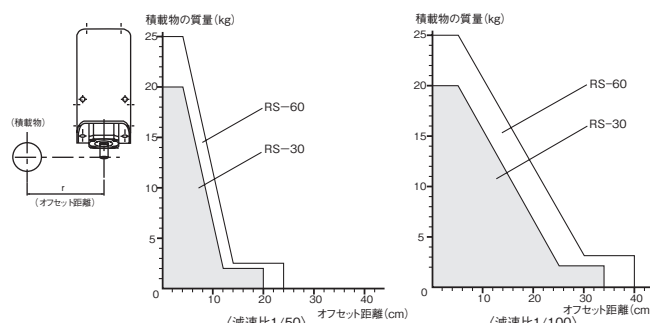
●機種選定の目安

回転軸出力シャフトにかかる積載物の荷重の状態により、次の図表を目安に機種を選定します。

A 回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



B 回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



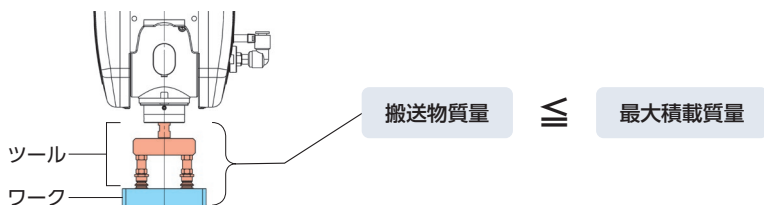


手首ユニット(WU)選定方法

手順1～4に沿って、確認を行ってください。選定例は次ページ以降を確認してください。

手順 1

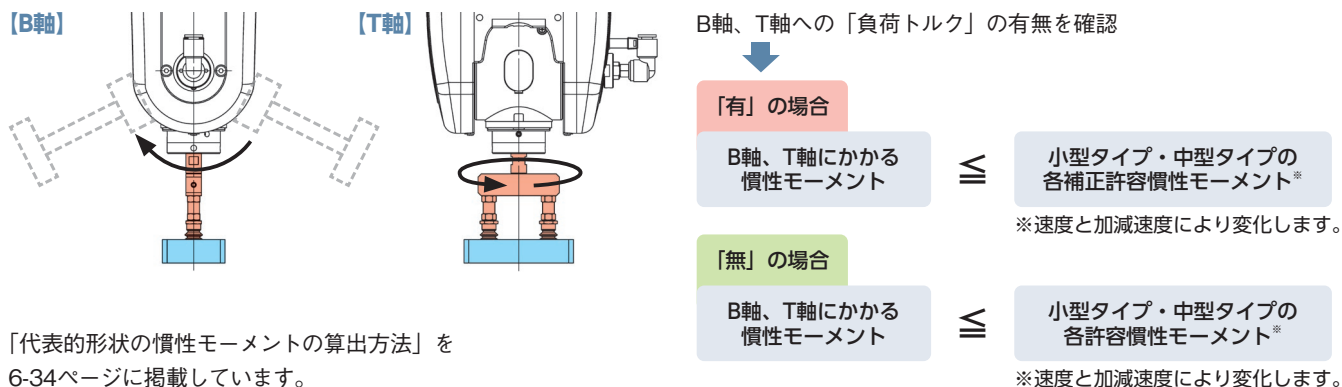
搬送物質の確認



手順 2

慣性モーメントの確認

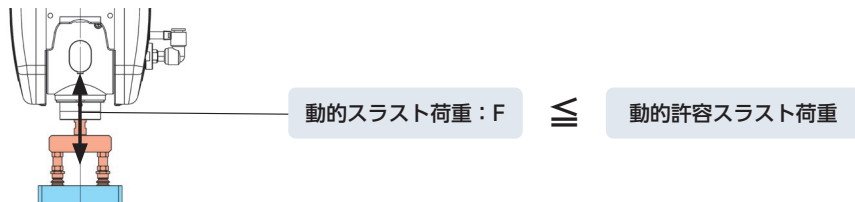
B軸、T軸へ負荷トルクがかかる場合、その分だけ手首ユニットの許容慣性モーメントが低下します。
まず、負荷トルクの計算を行い、補正許容慣性モーメントを求めてください。



手順 3

動的許容スラスト荷重の確認

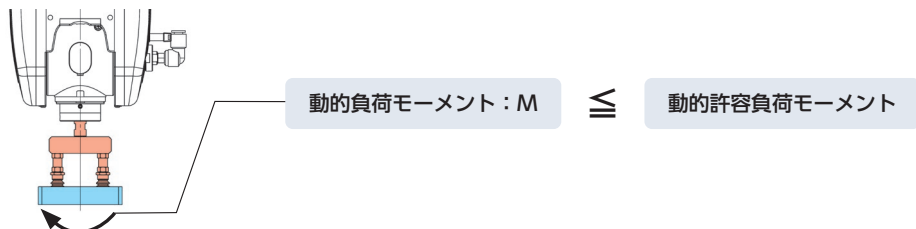
スラスト荷重（取付け面に対して垂直方向の荷重）が動的許容スラスト荷重以下であることを確認してください。



手順 4

動的許容負荷モーメントの確認

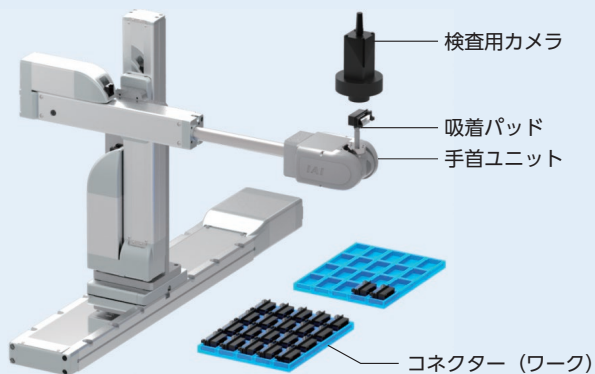
負荷モーメントが動的許容モーメント以下であることを確認してください。



■選定例

アプリケーション例「自動車用コネクタ検査装置」を元に機種選定例を記載します。

■自動車用コネクタの検査装置



【概要】

自動車用コネクタの外観をカメラで検査する装置です。手首ユニットでコネクタを回転させ、さまざまな角度から検査を行います。

動画はこちらからご覧ください。
<https://www.iai-robot.co.jp/case/new/wu/>



手順1 搬送物質量の確認

＜搬送物質量＝ツールの質量＋ワークの質量＞

	最大積載質量
WU-S：小型タイプ	1kg
WU-M：中型タイプ	2kg

搬送物＝

$$\begin{array}{|c|} \hline \text{配管・吸着パッド} \\ \hline \end{array}
 +
 \begin{array}{|c|} \hline \text{コネクタ} \\ \hline \end{array}
 = 0.033 \text{ [kg]}$$

0.02 [kg]
0.013 [kg]

WU-S（小型）、WU-M（中型）ともに使用可能

手順2 慣性モーメントの確認

B軸、T軸への「負荷トルク」の有無を確認

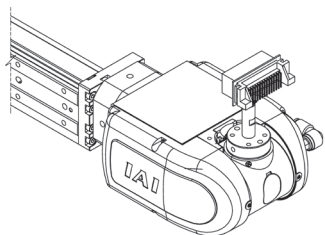
- 「有」の場合 → 負荷トルクの計算を行い、補正許容慣性モーメントを求める。その上で、慣性モーメントを計算し、許容値以下であることを確認。
- 「無」の場合 → 慣性モーメントの計算を行い、許容慣性モーメント以下であることを確認。

■負荷トルクを受ける条件

設置姿勢	負荷トルクの有無				
	①	②	③	④	⑤
①					
B軸	有り	有り	無し	有り	有り
T軸	無し	有り	無し	無し	有り

今回の事例「自動車用コネクタ検査装置」はこれらに該当するため、下記のとおり、B軸・T軸について計算、確認を行います。

自動車用コネクタの検査装置【事例】

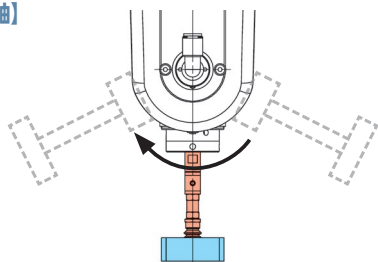


1 [B軸] 負荷トルク「有」

2 [T軸] 負荷トルク「無」

1. B軸の確認

【B軸】



負荷トルク「有」

B軸にかかる
慣性モーメント

<

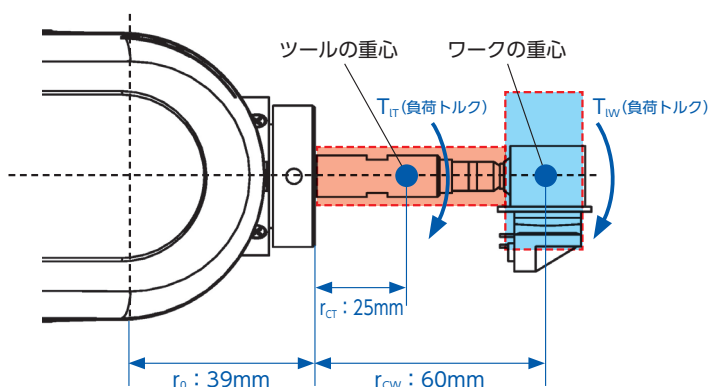
小型タイプ・中型タイプの
各補正許容慣性モーメント*

※速度と加減速度により変化します。

(1) 負荷トルク T_l の計算

T_{IT} : ツールの重量による負荷トルク [N・m]
 T_{IW} : ワークの重量による負荷トルク [N・m]
 m_T : ツールの質量 [kg]
 m_W : ワークの質量 [kg]
 g : 重力加速度 [m/s²]
 r_0 : 取付け面距離 [mm]
 r_{CT} : ツール重心の位置 [mm]
 r_{CW} : ワーク重心の位置 [mm]

$$\begin{aligned} T_l &= T_{IT} + T_{IW} \\ &= m_T \cdot g \cdot (r_0 + r_{CT}) \times 10^{-3} + m_W \cdot g \cdot (r_0 + r_{CW}) \times 10^{-3} \\ &= 0.02 \times 9.8 \times (39 + 25) \times 10^{-3} + 0.013 \times 9.8 \times (39 + 60) \times 10^{-3} \\ &= 0.025 \text{ [Nm]} \quad \text{計算結果} \end{aligned}$$



(2) 許容慣性モーメント補正係数 C_j の計算

$$C_j = \frac{T_{\max} - T_l}{T_{\max}}$$

$T_{\max}$: 出力トルク (右表) [Nm]
 T_l : 負荷トルク (1) の計算結果

【手首ユニットの動作条件】

B軸回転 速度 : 600 [度/s]
 加速度 : 0.3 [G]

まずは、小型 (s) の数値で計算

$$\begin{aligned} C_j &= \frac{T_{\max} - T_l}{T_{\max}} \\ &= \frac{0.58 - 0.025}{0.58} \\ &= 0.96 \quad \text{計算結果} \end{aligned}$$

■速度別出力トルク [Nm]

WU-S : 小型タイプ

速度 度/s	B軸	T軸
0	0.65	0.65
150	0.65	0.65
300	0.62	0.62
450	0.6	0.6
600	0.58	0.58
750	0.52	0.52
900		0.45
1050		0.45
1200		0.45

WU-M : 中型タイプ

速度 度/s	B軸	T軸
0	1.65	1.65
150	1.65	1.65
300	1.65	1.65
450	1.65	1.65
600	1.58	1.58
750	1.36	1.36
900	1.14	1.14
1050		0.96
1200		0.79

(3) 補正許容慣性モーメント J_{tl} の計算

$$J_{tl} = J_{\max} C_j \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$J_{\max}$: 許容慣性モーメント (右表) [kgm²]
 C_j : 許容慣性モーメント補正係数 (2) の計算結果

$$\begin{aligned} J_{tl} &= 0.008 \times 0.96 \\ &= 0.0077 \quad \text{計算結果} \end{aligned}$$

■速度加減速度別許容慣性モーメント [kgm²]

WU-S : 小型タイプ

速度 度/s	B軸	T軸
加減速度	0.3G	0.3G
0	0.008	0.0035
150	0.008	0.0035
300	0.008	0.0035
450	0.008	0.0035
600	0.008	0.0035
750		0.0035
900		0.0035
1050		0.0035
1200		0.0025

WU-M : 中型タイプ

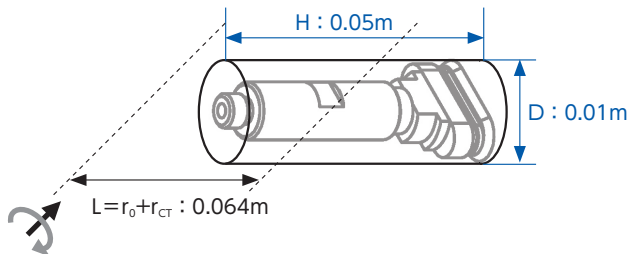
速度 度/s	B軸	T軸
加減速度	0.3G	0.3G
0	0.0150	0.0126
150	0.0150	0.0126
300	0.0118	0.0072
450	0.0055	0.0054
600	0.0055	0.0054
750		0.0054
900		0.0036
1050		0.0036
1200		0.0036

(4) 搬送物慣性モーメントの確認

代表的な形状の慣性モーメント算出式（6-34ページ）にて、ご使用になるツールとワークの慣性モーメントを算出し、(3) で求めた補正許容慣性モーメント以下 (4) $\leq$ (3) であることを確認してください。

①配管・吸着パッドの慣性モーメント： J_{BT}

円柱に単純化して計算



6-34ページ 2. (5) の式を使用

m_T : 円柱の質量 0.02 [kg]
D : 円柱の直径 0.01 [m]
H : 円柱の長さ 0.05 [m]

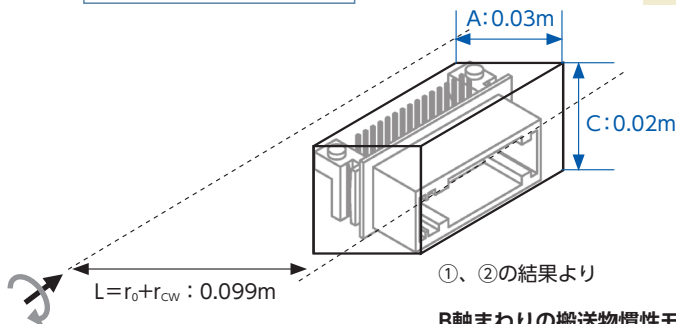
$$J_{BT} = \frac{m_T \left(\frac{D^2}{4} + \frac{H^2}{3} \right)}{4} + m_T (r_0 + r_{CT})^2$$

$$= \frac{0.02 \times \left(\frac{0.01^2}{4} + \frac{0.05^2}{3} \right)}{4} + 0.02 \times (0.039 + 0.025)^2$$

$$= 8.62 \times 10^{-5}$$

②コネクタの慣性モーメント： J_{BW}

直方体に単純化して計算



6-34ページ 2. (6) の式を使用

m_W : 直方体の質量 0.013 [kg]
A : 直方体の1辺 0.03 [m]
C : 直方体の1辺 0.02 [m]

$$J_{BW} = \frac{m_W (A^2 + C^2)}{12} + m_W (r_0 + r_{CW})^2$$

$$= \frac{0.013 \times (0.03^2 + 0.02^2)}{12} + 0.013 \times (0.039 + 0.06)^2$$

$$= 1.28 \times 10^{-4}$$

①、②の結果より

B軸まわりの搬送物慣性モーメント

$$= J_{BT} + J_{BW}$$

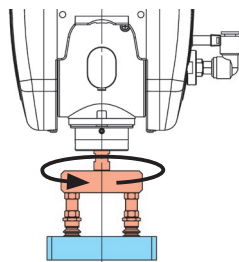
$$= 8.62 \times 10^{-5} + 1.28 \times 10^{-4}$$

$$= 2.1 \times 10^{-4}$$

(3) で求めた補正許容慣性モーメント以下のため使用可能

2. T軸の確認

【T軸】



負荷トルク「無」

T軸にかかる
慣性モーメント

<

小型タイプ・中型タイプの
各許容慣性モーメント*

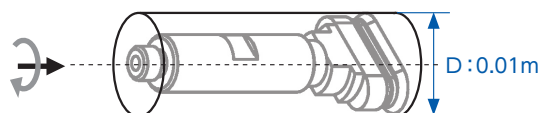
※速度と加減速度により変化します。

負荷トルクを受けない場合、代表的な形状の慣性モーメント算出式（6-34ページ）にて、ご使用になるツールとワークの慣性モーメントを算出し、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。

①配管・吸着パッドの慣性モーメント： J_{TT}

6-34ページ 2. (1) の式を使用

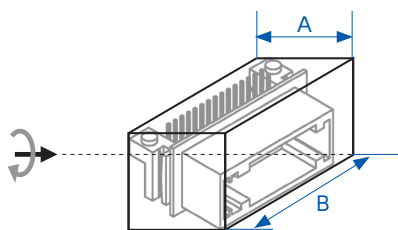
m_T : 円柱の質量 0.02 [kg]
D : 円柱の直径 0.01 [m]



$$J_{TT} = \frac{m_T \times D^2}{8}$$

$$= \frac{0.02 \times 0.01^2}{8}$$

$$= 2.50 \times 10^{-7}$$

②コネクタの慣性モーメント: J_{TW} 

6-34ページ 1. (3) の式を使用

$$J_{TW} = \frac{m_w(A^2 + B^2)}{12}$$

$$= \frac{0.013 \times (0.03^2 + 0.05^2)}{12}$$

$$= 3.68 \times 10^{-6}$$

m_w : 直方体の質量 0.013 [kg]
 A : 直方体の1辺 0.03 [m]
 B : 直方体の1辺 0.05 [m]

①、②の結果より

T軸まわりの搬送物慣性モーメント

$$= J_{TT} + J_{TW}$$

$$= 2.50 \times 10^{-7} + 3.68 \times 10^{-6}$$

$$= 3.9 \times 10^{-6} \text{ [kgm}^2\text{]}$$

許容慣性モーメント (右表) より、
WU-S (小型) 使用可能

【手首ユニットの動作条件】

T軸回転 速度: 600 [度/s]
 加速度: 0.3 [G]

■速度加速度別許容慣性モーメント [kgm²]

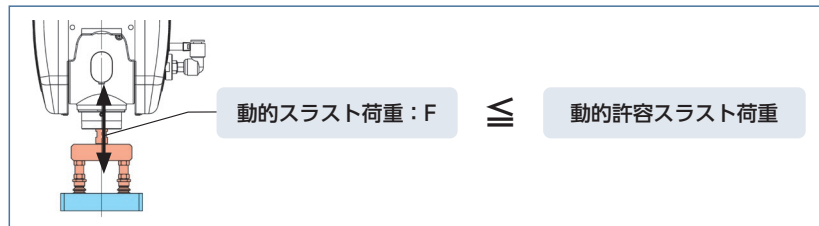
WU-S: 小型タイプ

速度	B軸		T軸	
	加減速度			
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
150	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
300	0.0085	0.005	0.0065	0.0035
450	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
600	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
750		0.005	0.0065	0.0025
900			0.0065	0.0025
1050			0.0065	0.0025
1200			0.0065	0.0025

WU-M: 中型タイプ

速度	B軸		T軸	
	加減速度			
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0150	0.0145	0.0165	0.0126
150	0.0150	0.0145	0.0165	0.0126
300	0.0150	0.0127	0.0165	0.0090
450	0.0099	0.0045	0.0126	0.0063
600	0.0090	0.0036	0.0108	0.0054
750		0.0036	0.0099	0.0054
900		0.0036	0.0099	0.0045
1050			0.0081	0.0045
1200			0.0081	0.0045

手順3 動的許容スラスト荷重の確認



$$F = (m_T + m_W) \cdot (a + g) \cdot 9.8 \text{ [N]}$$

$$F = (0.02 + 0.13) \times (0.3 + 1.0) \times 9.8$$

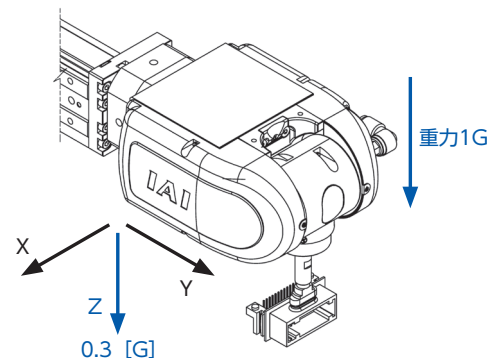
$$= 0.033 \times 1.3 \times 9.8$$

$$= 0.42 \text{ [N]}$$

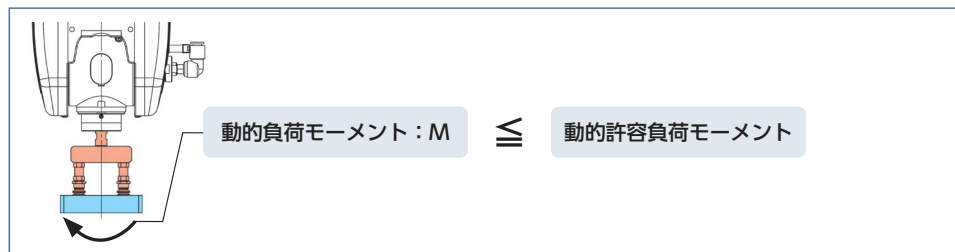
m_T : ツールの質量 0.02 [kg]
 m_W : ワークの質量 0.013 [kg]
 g : 重力加速度 1.0 [G]
 a : Z軸の移動加速度 0.3 [G]

■動的許容スラスト荷重

	許容スラスト荷重
WU-S: 小型タイプ	330N
WU-M: 中型タイプ	450N

動的許容スラスト荷重 (右表) より、
WU-S (小型) 使用可能

手順4 動的許容負荷モーメントの確認



$$M = m_T \cdot a \cdot 9.8 (L_0 + r_{CT}) \times 10^{-3} + m_W \cdot a \cdot 9.8 (L_0 + r_{CW}) \times 10^{-3} \text{ [Nm]}$$

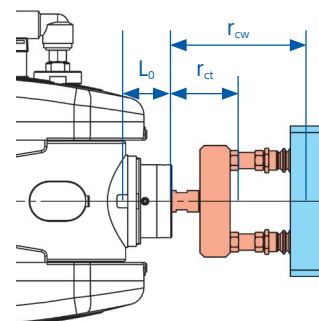
$$M = 0.02 \times 0.3 \times 9.8 \times (17.5 + 25) \times 10^{-3}$$

$$+ 0.013 \times 0.3 \times 9.8 \times (17.5 + 60) \times 10^{-3}$$

$$= 0.0025 + 0.0030$$

$$= 0.0055 \text{ [Nm]}$$

m_T : ツールの質量 0.02 [kg]
 m_W : ワークの質量 0.013 [kg]
 a : X軸の移動加速度 0.3 [G]
 L_0 : 許容モーメントオフセット基準位置
 WU-S (小型) 17.5 [mm]
 WU-M (中型) 21.5 [mm]
 r_{CT} : ツール重心の位置 25 [mm]
 r_{CW} : ワーク重心の位置 60 [mm]

動的許容モーメント (下表) より、
WU-S (小型) 使用可能

■動的許容負荷モーメント

	動的許容負荷モーメント
WU-S: 小型タイプ	1.4Nm
WU-M: 中型タイプ	4.2Nm

手順1~4の結果よりWU-S (小型) 使用可能

The background of the cover is a solid dark red color. Overlaid on this are faint, white line drawings of various industrial components. At the top left is a horizontal assembly with several rectangular modules. To its right is a circular component with internal parts. Below the top left is a vertical assembly with a rectangular module. At the bottom left is a large circular flange with many small holes. At the bottom center is a large, detailed drawing of a motor or actuator. At the bottom right is a vertical assembly with two rectangular modules, each having multiple connection points.

アイエイアイ 総合カタログ 2025

6

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場所に、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らす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ると、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100Ω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。
- 以下の場所を使用する場合は、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までとってください。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
 - ・稼働 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	6-55
2. 加速度／減速度	6-55
3. デューティー比	6-56
4. すべりねじ仕様の製品について	6-56
5. 原点	6-56
6. エンコーダー種類	6-56
7. エンコーダーパルス数	6-57
8. モーター	6-57
9. 取付け姿勢	6-57
10. 繰返し位置決め精度／ロストモーション	6-58
11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント	6-58
12. 張出し負荷長	6-58
13. 寿命	6-59
14. 本体精度	6-59
15. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)	6-59
16. 垂直設置での使用について	6-59
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	6-60
18. 防滴仕様のアクチュエーターについて	6-60
19. 海外規格への対応について	6-60

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

- ① 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。
- ② 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。
- ③ 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。
- ④ RCP5 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。
- ⑤ 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。
- ⑥ 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。

$$\text{デューティー比} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100\%$$

〈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時間稼働、年240日稼働の場合寿命は約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

- ①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。
- ②原点は標準がモーター側（グリッパは開側、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。
- ③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せんのでご注意ください。
- ④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、メカエンドから障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	全機種	131072
NSA		
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	全機種	16384
IXA-NSW		
IXA-NSN		
IXA-NHN		
IXA-NSC	全機種	131072
IX		
IXP		

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

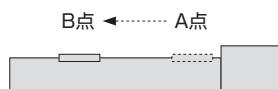
取付け姿勢は機種によって異なります。詳細については、1-313ページをご参照ください。

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。

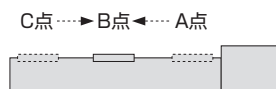
〈繰返し位置決め精度〉

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。



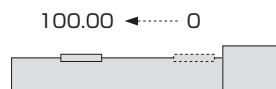
〈ロストモーション〉

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。

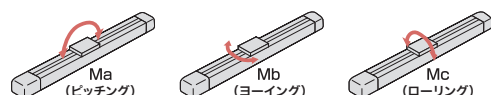
- ①繰返し動作中に電源遮断し、原点を再取得した場合。
- ②ティーチングポイントに対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源遮断したり、停止動作を行った場合。(スカラロボット)
- ③ティーチング時と異なる腕系(右腕系・左腕系)でティーチングポイントへ動作させた場合。(スカラロボット)
- ④周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ⑤アクチュエーター本体の温度が変化する場合。
- ⑥動作中に負荷条件が変動する場合。

11. 静的許容モーメント／動的許容モーメント (M_a 、 M_b 、 M_c)

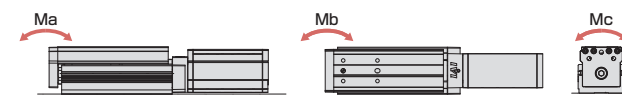
静的許容モーメントは、アクチュエーターが停止状態で一時的に許容できるモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエーターの走行寿命を5,000kmないしは10,000kmに設定した※場合に許容できるモーメントの数値です。詳細は1-279ページの技術資料をご参照ください。

※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。

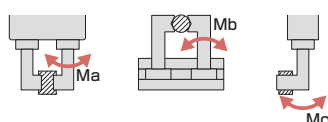
〈スライダタイプモーメント方向〉



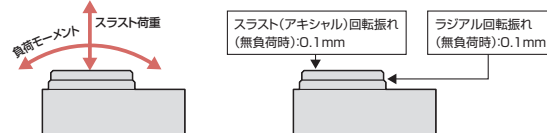
〈テーブルタイプモーメント方向〉



〈グリッパタイプモーメント方向〉

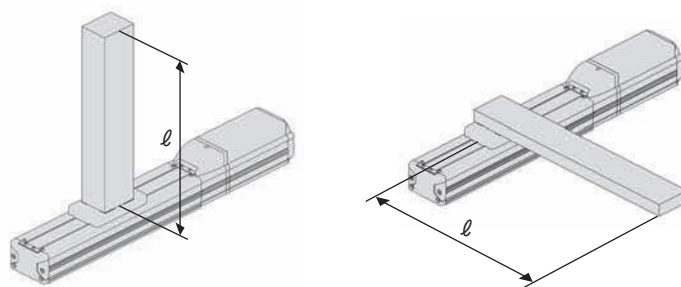


〈ロータリータイプモーメント方向〉



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

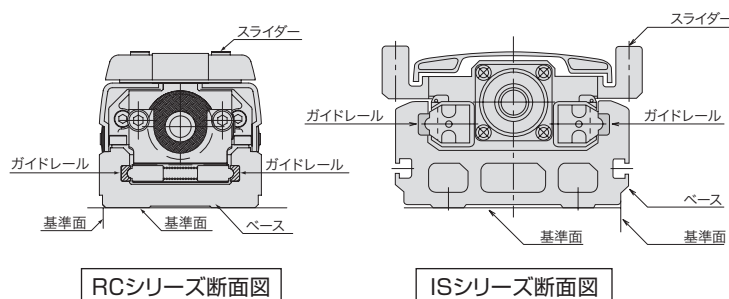
アクチュエーターの寿命は、アクチュエーターを構成する部品（ガイド、ボールねじ、モーター、すべりねじ、ベアリング、ブッシュ、減速機など）の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。

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了場合は、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。

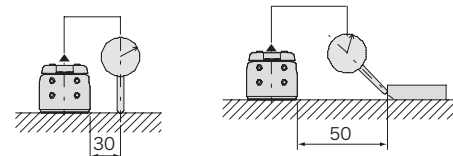


フレーム取付け時の平行度（平滑面上※1に固定した場合）

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覧ください。

※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。

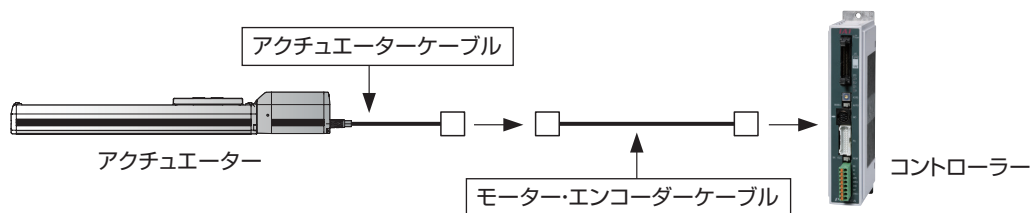
詳細は1-305ページの『ロッドタイプガイド併用時の注意点』をご参照ください。

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

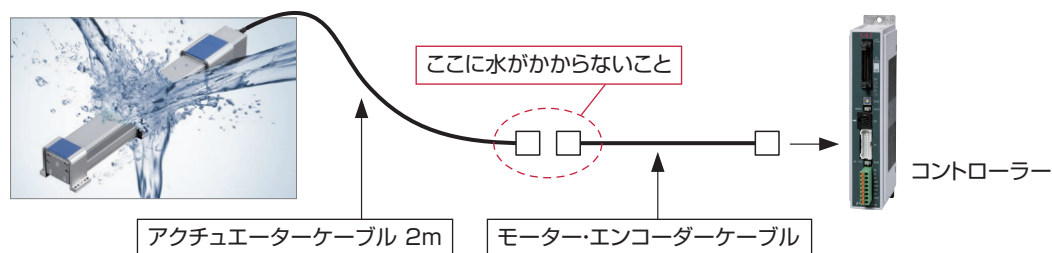
アクチュエーターのモーター後方部から出ているケーブルがアクチュエーターケーブルです。アクチュエーターケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエーターケーブルは動かないように固定してください。



アクチュエーターケーブルのコン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。ケーブルペ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、6-339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、ケーブル末端コンネクターは防滴処理されていないので、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是避けてください。



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、そちらでもご確認ください。

〈海外規格アイコン一覧〉



CE規格



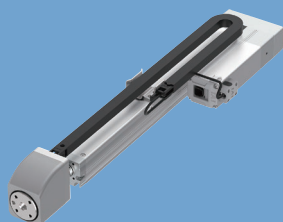
改正RoHS指令



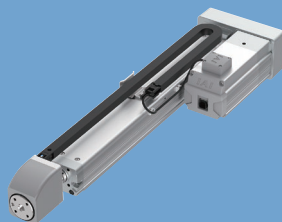
UL規格

パルスプレス／サーボプレス

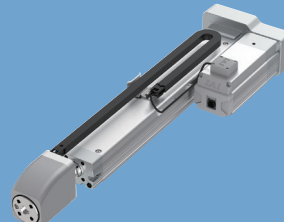
RCP6
RCS3
RCS2



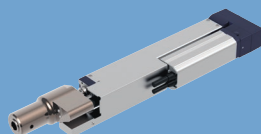
RCP6-RRA4R



RCP6-RRA6R



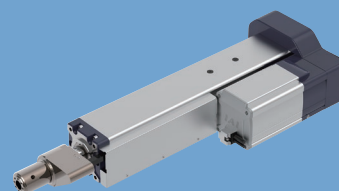
RCP6-RRA7R



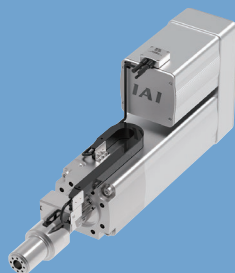
RCS3-RA4R



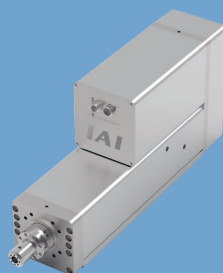
RCS3-RA8R



RCS3-RA10R



RCS2-RA13R



RCS3-RA20R

RCP6

RCS3

RCS2

RCP6 パルスモーター	パルスプレス	RCP6-RAA4R	6-63
		RCP6-RAA6R	6-67
		RCP6-RAA7R	6-71
RCS3 RCS2 サーボモーター200V	サーボプレス	RCS3-RA4R	6-75
		RCS3-RA6R	6-79
		RCS3-RA7R	6-83
		RCS3-RA8R	6-87
		RCS3-RA10R	6-91
		RCS2-RA13R	6-95
		RCS3-RA15R	6-99
		RCS3-RA20R	6-103
オプション		6-107	

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

RCP6-RAA4R

(パルスプレッス仕様)



■型式項目

RCP6	-	RAA4R	-	WA	-	35P	-	2.5	-		-	P3	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	-	モーター種類 35P パルスモーター 35□サイズ	-	リード 2.5 2.5mm	-	ストローク 110 110mm 310 310mm (50mmごと)	-	適応コントローラー P3 PCON	-	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。



- 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-112 ページをご参照ください。
- 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。
- ロードセルに関しては 6-112 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
110	—
160	—
210	—
260	—
310	—

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1)	B	6-107	—
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	—
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	—
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	—
フランジ (前) (注1)	FL	6-107	—
フット金具 (注2、3)	FT	6-109	—
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	—
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	—

- (注1) ストローク110mmでブレーキ (B) を選択する場合は、ケーブル取出し方向 (CJB/CJO/CJT) とフランジ (前) (FL) の選択はできません。
- (注2) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フット金具 (FT) を選択できません。
- (注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
- (注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
- (注5) 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	P3
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—
		—

- (注) 4方向コネクタ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。
- はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
- P3 : CB-CAN2-MPA□□□ (-RB)
- 取付け時の注意事項など詳細は6-347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)	2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
		3
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)
		3
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		200
		定格加減速度 (G)
		0.5
		最高加減速度 (G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
		3
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)
		3
		最高速度 (mm/s)
押付け	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		200
		定格加減速度 (G)
		0.5
		最高加減速度 (G)
引張り	押付け時最大推力 (N)	300
		押付け時最低推力 (N)
		60
	押付け最高速度 (mm/s)	10
		300
ブレーキ	引張り時最大推力 (N)	300
		引張り時最低推力 (N)
		60
	引張り最高速度 (mm/s)	10
		300
ストローク	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力 (kg)
		3
	最小ストローク (mm)	110
		最大ストローク (mm)
		310
	ストロークピッチ (mm)	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 8\text{mm}$ 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02\text{mm}$
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	$\phi 20\text{mm}$ 、材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	$\pm 0.2^\circ$ (注6)
ロードセル定格容量	600N
繰返し荷重精度 (注7)	$\pm 1.0\%$ F.S. (注8)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パルス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6) 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 (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

(注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。

(注8) F.S. : Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。

速度・加速度別可搬質量表

■ 高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.5	0.5
0	3	3
40	3	3
85	3	3
130	3	3
150	3	3
200	3	3

■ 高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

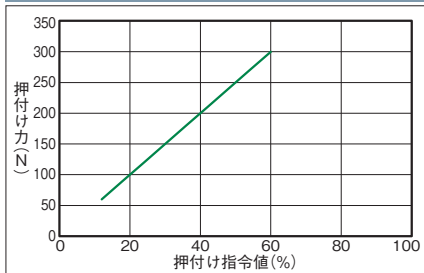
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.5	0.5
0	3	3
40	3	3
85	3	3
130	3	3
150	3	3

ストロークと最高速度

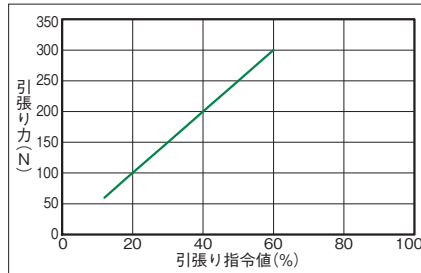
高出力設定	ストローク (mm)				
	110	160	210	260	310
有効			200		
無効			150		

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ
ー

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP6

RCS3

RCS2

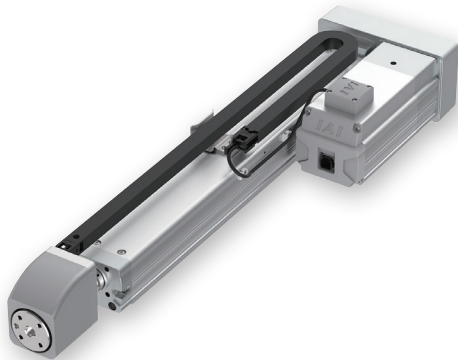
RCP6-RAA6R

(パルスブレス仕様)



■型式項目

RCP6	-	RAA6R	-	WA	-	42P	-	1.5	-		-	P3	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	-	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	-	リード 1.5 1.5mm	-	ストローク 115 115mm 315 315mm (50mmごと)	-	適応コントローラー P3 PCON	-	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



- (1) 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- (2) デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- (3) 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-112 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) ロードセルに関しては 6-112 ページをご参照ください。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
115	—
165	—
215	—
265	—
315	—

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	6-107	—
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-107	—
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-107	—
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-107	—
フランジ (前)	FL	6-107	—
フット金具 (注1、2)	FT	6-109	—
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-111	—
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-111	—

- (注1) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フット金具 (FT) を選択できません。
(注2) 付属する金具の数量については、6-110 ページをご参照ください。
(注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注4) 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	P3
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—
ロボットケーブル	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。
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□ (-RB)
取付け時の注意事項など詳細は6-347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)	1.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
		10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)
		10
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		110
		定格加減速度 (G)
		0.3
		最高加減速度 (G)
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)
		10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)
		10
		最高速度 (mm/s)
押付け	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
		110
		定格加減速度 (G)
		0.3
		最高加減速度 (G)
引張り	押付け時最大推力 (N)	600
		押付け時最低推力 (N)
		60
	押付け最高速度 (mm/s)	10
		引張り時最大推力 (N)
ブレーキ	引張り時最低推力 (N)	60
		引張り最高速度 (mm/s)
		10
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
		ブレーキ保持力 (kg)
ストローク	最小ストローク (mm)	115
		最大ストローク (mm)
		315
	ストロークピッチ (mm)	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ ϕ 10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	± 0.02 mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	ϕ 25mm、材質：アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	± 0.1 度 (注6)
ロードセル定格容量	600N
繰返し荷重精度 (注7)	$\pm 1.0\%$ F.S. (注8)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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6) 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(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

(注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。

(注8) F.S. : Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。

速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
100	10	10
110	10	10

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

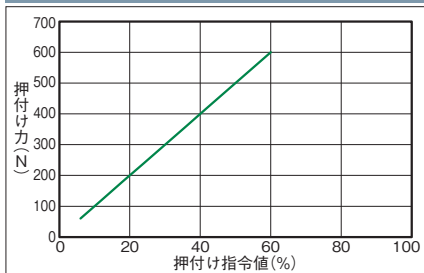
姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
80	10	10

ストロークと最高速度

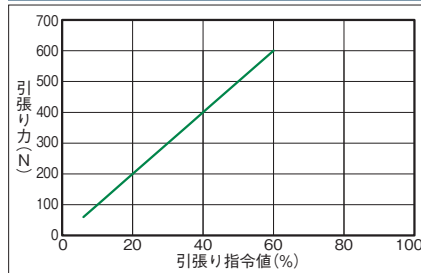
高出力設定	ストローク (mm)				
	115	165	215	265	315
有効	110				
無効	80				

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ
ー

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP6

RCS3

RCS2

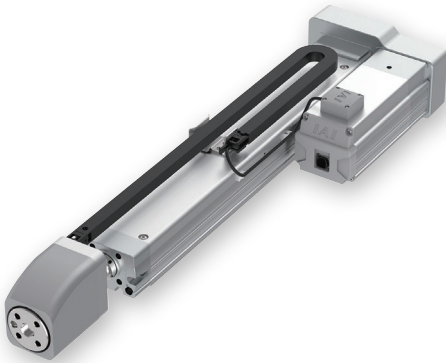
RCP6-RAA7R

(パルスプレッス仕様)



■型式項目

RCP6	-	RAA7R	-	WA	-	56P	-		-		-	P3	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアンプ	-	モーター種類 56P パルスモーター 56□サイズ	-	リード 4 4mm 2 2mm	-	ストローク 120 120mm 320 320mm (50mmごと)	-	適応コントローラー P3 PCON	-	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。



- 連続押付け時間および連続引き張り時間の制約はありません。
- デューティ比は 100% で連続動作可能です。
- 本体取付け方法によっては注意が必要です。詳細は 6-112 ページをご参照ください。
- 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。
- ロードセルに関しては 6-112 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	
	リード4 (1000N)	リード2 (2000N)
120	—	—
170	—	—
220	—	—
270	—	—
320	—	—

■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	6-107	—
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-107	—
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-107	—
ケーブル取出し方向 (上側)	CJT	6-107	—
フランジ (前)	FL	6-107	—
フート金具 (注1、2)	FT	6-109	—
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-111	—
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-111	—

- (注1) ケーブル取出し方向 (下側) (CJB) を選択する場合は、フート金具 (FT) を選択できません。
(注2) 付属する金具の数量については、6-110 ページをご参照ください。
(注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注4) 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	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)	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—

- (注) 4方向コネクタ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。
□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
P3 : CB-CAN2-MPA□□□ (-RB)
取付け時の注意事項など詳細は6-347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)	4	2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	10	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	10	10
		最高速度 (mm/s)	160	85
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3
水平	速度/加減速度	最高加減速度 (G)	0.3	0.3
		最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	10	10
		最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	10	10
		最高速度 (mm/s)	160	85
	垂直	可搬質量	定格加減速度 (G)	0.3
最高加減速度 (G)			0.3	0.3
最大可搬質量 (kg) (高出力有効)			10	10
最大可搬質量 (kg) (高出力無効)			10	10
速度/加減速度		最高速度 (mm/s)	160	85
	最大可搬質量 (kg) (高出力有効)	10	10	
	最大可搬質量 (kg) (高出力無効)	10	10	
	最高速度 (mm/s)	160	85	
押付け	押付け時最大推力 (N)	1000	2000	
	押付け時最低推力 (N)	200	200	
	押付け時最高速度 (mm/s)	10	10	
	引張り時最大推力 (N)	1000	2000	
引張り	引張り時最低推力 (N)	200	200	
	引張り時最高速度 (mm/s)	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 (kg)	10	10	
ストローク	最小ストローク (mm)	120	120	
	最大ストローク (mm)	320	320	
	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
		ロッド	φ30mm、材質：アルミ 硬質アルマイト処理
		ロッド不回転精度	±0.1度 (注6)
ロードセル	定格容量	2000N	
		繰返し荷重精度 (注7)	±1.0% F.S. (注8)
		使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パルス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6) 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 (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。
(注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注8) F.S. : Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。

速度・加速度別可搬質量表

■高出力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

リード4 (1000N)

姿勢 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
115	10	10
160	10	10

リード2 (2000N)

姿勢	水平		垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)		
	0.3	0.3	
0	10	10	
35	10	10	
70	10	10	
85	10	10	

■高出力設定無効 可搬質量の単位はkgです。

リード4 (1000N)

姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度 (G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
70	10	10
115	10	10

リード2 (2000N)

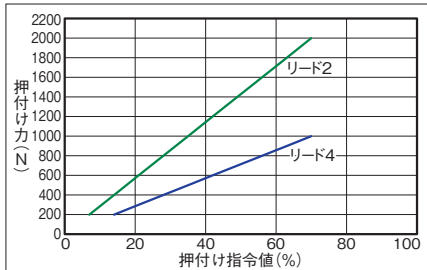
姿勢	水平	垂直
速度 (mm/s)	加速度(G)	
	0.3	0.3
0	10	10
35	10	10
60	10	10

ストロークと最高速度

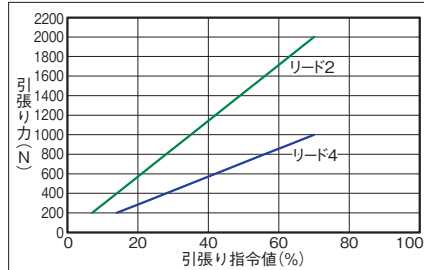
リード (mm)	押付け力 引張り力	高出力設定	ストローク (mm)				
			120	170	220	270	320
4	1000N	有効					160
		無効					115
2	2000N	有効					85
		無効					60

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



引張り力と引張り指令値の相関図



選定

注意事項

非掲載機種

パルスレス
サーボモーター

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ
ー

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP6

RCS3

RCS2

RCS3-RA4R

(サーボプレス仕様)

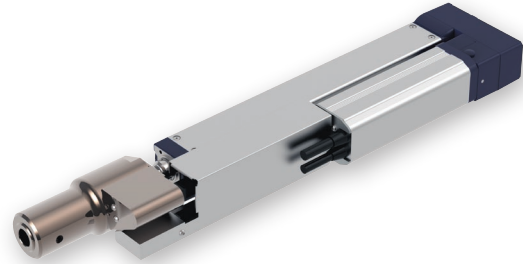


■型式項目

RCS3	-	RA4R	-	WA	-	30	-	2.5	-		-	T2	-		-	
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 バッテリーレスアプソ	-	30 サーボモーター 30W	-	2.5 2.5mm	-	110 110mm 410 410mm (50mmごと)	-	T2 SCON	-	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) CEはオプションになります。



- (1) 連続押付け時間の制約はありません。デューティー比も 100% で連続運転可能です。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-316 ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
110	—
160	—
210	—
260	—
310	—
360	—
410	—

■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	6-107	—
CE対応	CE	6-107	—
ケーブル取出し方向 (外側)	CJO	6-107	—
フランジ (前)	FL	6-107	—
フット金具 (注1)	FT	6-109	—
ロードセル付き (標準装備) (注2)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向 (左側) (注3)	ML	6-111	—
モーター折返し方向 (右側) (注3)	MR	6-111	—

(注1) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
(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) 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
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—
ロボットケーブル	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)	2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	125
	定格加減速度 (G)	0.5
水平	速度/加減速度	最高加減速度 (G)
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	125
	定格加減速度 (G)	0.5
垂直	速度/加減速度	最高加減速度 (G)
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	125
	定格加減速度 (G)	0.5
推力	速度/加減速度	最高加減速度 (G)
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	125
	定格加減速度 (G)	0.5
ブレーキ	速度/加減速度	最高加減速度 (G)
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	125
	定格加減速度 (G)	0.5
ストローク	速度/加減速度	最高加減速度 (G)
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	125
	定格加減速度 (G)	0.5

項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 8\text{mm}$ 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.01\text{mm}$
繰返し荷重精度 (注4)	$\pm 0.5\%$ F.S. (注5)
ロードセル定格容量	200N
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
ロッド	$\phi 20\text{mm}$ 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注6)	$\pm 0.2^\circ$
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パルス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

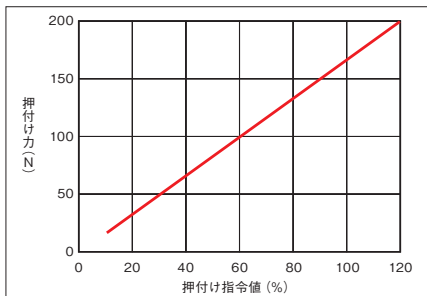
(注4) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注5) F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。
(注6) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
110~410 (50mmごと)	2.5
2.5	125

(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、12%以上でご使用ください。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ
ー

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP6

RCS3

RCS2

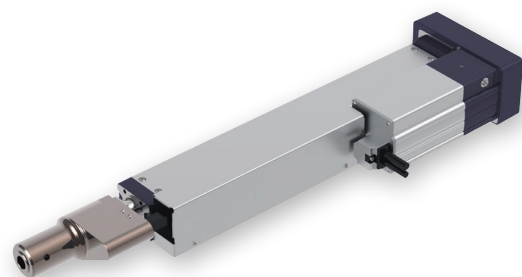
RCS3-RA6R

(サーボプレス仕様)



■型式項目

RCS3 - RA6R -		WA -		60 -		1.5 -				-				-				-	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプン		モーター種類 60 サーボモーター 60W		リード 1.5 1.5mm		ストローク 115 115mm 415 415mm (50mmごと)		適応コントローラー T2 SCON T4 SCON2		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			

選定上の
注意

- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティー比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-325 ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-316 ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
115	—
165	—
215	—
265	—
315	—
365	—
415	—

■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	6-107	—
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	—
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	—
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	—
フランジ (前)	FL	6-107	—
フート金具 (注2、3)	FT	6-109	—
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	—
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	—

(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) ストローク365mm以下の場合、ケーブル取出し方向下側 (CJB) とフート金具 (FT) は、互いに干渉するため併用できません。

(注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。

(注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

(注5) 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	P(1m)	—	—
	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—
	R21(21m) ~ R25(25m)	—	—

メインスペック

項目		内容
リード	ボールねじリード (mm)	1.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	75
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
水平	最高加減速度 (G)	0.3
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	75
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
垂直	最高加減速度 (G)	0.3
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	75
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
推力	最高加減速度 (G)	0.3
	定格推力 (N)	566
	最大押付力 (N)	600
	押付け最高速度 (mm/s)	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)	10
	最小ストローク (mm)	115
ストローク	最大ストローク (mm)	415
	ストロークピッチ (mm)	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 10\text{mm}$ 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.01\text{mm}$
繰返し荷重精度 (注6)	$\pm 0.5\%$ F.S. (注7)
ロードセル定格容量	600N
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
ロッド	$\phi 25\text{mm}$ 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	$\pm 0.1^\circ$
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パルス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

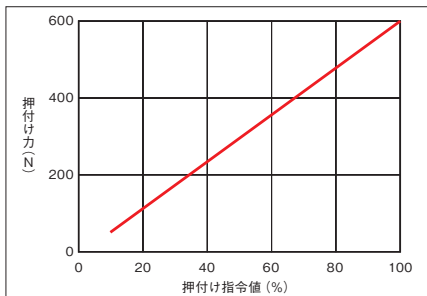
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注7) F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。
(注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	115~415 (50mmごと)
リード	75
1.5	75

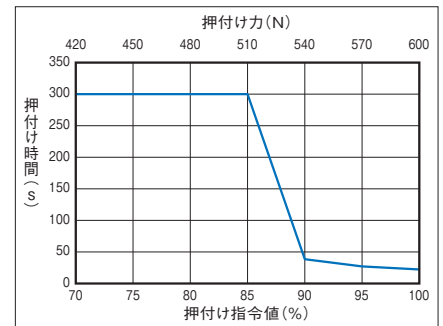
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、10%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~85	300
90	38
95	27
100	21



■ストローク別寸法

ストローク	115	165	215	265	315	365	415
L	291	341	391	441	491	541	591
A	255	305	355	405	455	505	555
B	222	272	322	372	422	472	522
D	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	8	8	10	10	12
G	1	2	2	3	3	4	4
H	4	6	6	8	8	10	10
J	85	85	185	185	285	285	385
K	100	100	200	200	300	300	400
S	93	70	49	27	—	—	—

■ストローク別質量

ストローク		115	165	215	265	315	365	415
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4
	ブレーキ有り	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6

■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	※選択															
							DV	CC	CIE	CT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	8-303
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1	単相AC100V	—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	8-257
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1	単相AC200V	—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	8-257

(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) プレスプログラムを使用する場合はプレスプログラム用のSCON/SCON2、使用しない場合は標準のSCON/SCON2を選択してください。プレスプログラムの詳細は各参照ページをご確認ください。

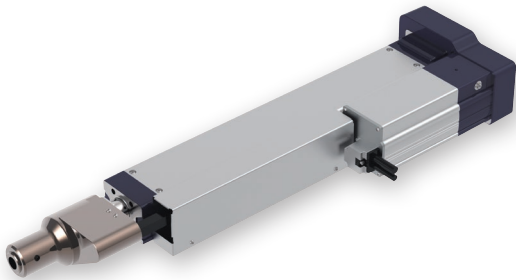
RCS3-RA7R

(サーボプレス仕様)



■型式項目

RCS3	-	RA7R	-	WA	-	100	-	2	-		-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	-	モーター種類 100 サーボモーター 100W	-	リード 2 2mm	-	ストローク 120 120mm 520 520mm (50mmごと)	-	適応コントローラー T2 SCON T4 SCON2	-	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



- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティー比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-325 ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-316 ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
120	—
170	—
220	—
270	—
320	—
370	—
420	—
470	—
520	—

■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	6-107	—
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	—
ケーブル取出し方向 (下側) (注1)	CJB	6-107	—
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	—
フランジ (前)	FL	6-107	—
フット金具 (注2)	FT	6-109	—
ロードセル付き (標準装備) (注3)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向 (左側) (注4)	ML	6-111	—
モーター折返し方向 (右側) (注4)	MR	6-111	—

(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) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
(注3) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注4) 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	P(1m)	—	—
	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
ロボットケーブル	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)	2
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
水平	最高加減速度 (G)	0.3
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
垂直	最高加減速度 (G)	0.3
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	100
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
推力	定格推力 (N)	849
	最大押付力 (N)	1200
	押付け最高速度 (mm/s)	10
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	10
	最小ストローク (mm)	120
ストローク	最大ストローク (mm)	520
	ストロークピッチ (mm)	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.01\text{mm}$
繰返し荷重精度 (注5)	$\pm 0.5\%$ F.S. (注6)
ロードセル定格容量	2000N
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
ロッド	$\phi 30\text{mm}$ 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注7)	$\pm 0.1^\circ$
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パルス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

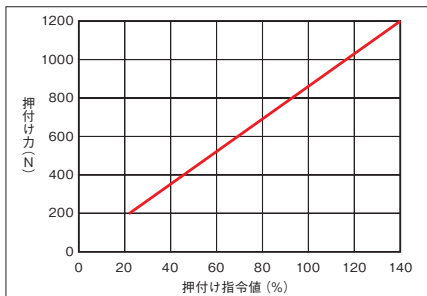
(注5) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
 (注6) F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。
 (注7) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク		120~520 (50mmごと)
リード	2	100

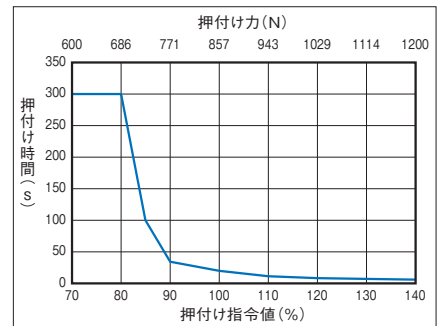
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、24%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~80	300
85	94
90	33
95	24
100	18
105	15
110	12
115	11
120	9
125	8
130	7
135	6
140	5



■ストローク別寸法

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680
B	218	268	318	368	418	468	518	568	618
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	100	100	200	200	300	300	400	400	500
S	83	60	39	17	—	—	—	—	—

■ストローク別質量

ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520
質量 (kg)	ブレーキ無し	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9
	ブレーキ有り	6.3	6.7	7.0	7.4	7.7	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				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287	
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	8-303	
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257	
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257	
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1	単相AC100V	—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	8-257	
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1	単相AC200V	—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	8-257	

(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) プレスプログラムを使用する場合はプレスプログラム用のSCON/SCON2、使用しない場合は標準のSCON/SCON2を選択してください。プレスプログラムの詳細は各参照ページをご確認ください。

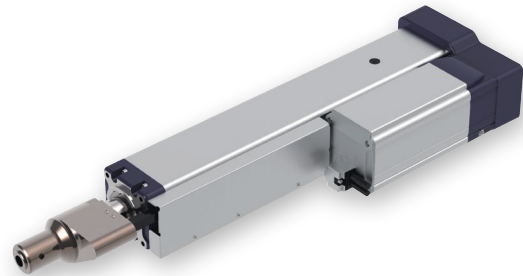
RCS3-RA8R

(サーボプレス仕様)



■型式項目

RCS3	-	RA8R	-	WA	-	200	-	2.5	-		-		-		-	
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 バッテリーレスアプソ	-	200 サーボモーター 200W	-	2.5 2.5mm	-	100 100mm 500 500mm (50mmごと)	-	T2 SCON T4 SCON2	-	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



- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティー比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-325 ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時および背面取付け時、150 ストローク以上の製品には、設置の際に支持台を設けてください。(1-316 ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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。

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

■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
ブレーキ	B	6-107	—
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-107	—
ケーブル取出し方向 (下側) (注1、2)	CJB	6-107	—
ケーブル取出し方向 (外側) (注1)	CJO	6-107	—
フランジ (前)	FL	6-107	—
フット金具 (注2、3)	FT	6-109	—
ロードセル付き (標準装備) (注4)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向 (左側) (注5)	ML	6-111	—
モーター折返し方向 (右側) (注5)	MR	6-111	—

(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) ストローク100mm以下の場合、ケーブル取出し方向下側 (CJB) とフット金具 (FT) は、互いに干渉するため併用できません。
(注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
(注4) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 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	P(1m)	—	—
	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
ロボットケーブル	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)	2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
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)
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
	速度/加減速度	最高加減速度 (G)
推力	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
	速度/加減速度	最高加減速度 (G)
ブレーキ	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
	速度/加減速度	最高加減速度 (G)
ストローク	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
	速度/加減速度	最高加減速度 (G)

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
繰返し荷重精度 (注6)	±0.5% F.S. (注7)
ロードセル定格容量	2000N
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
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パルス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

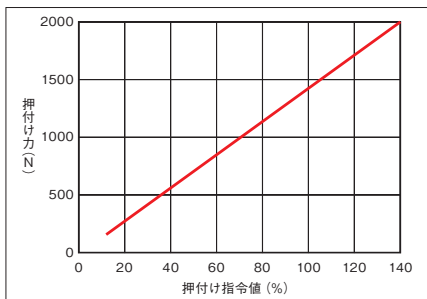
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注7) F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。
(注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (50mmごと)	125
2.5	125

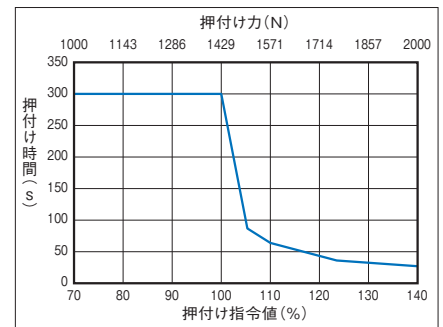
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、14%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~100	300
105	92
110	67
115	54
120	44
125	38
130	33
135	29
140	25

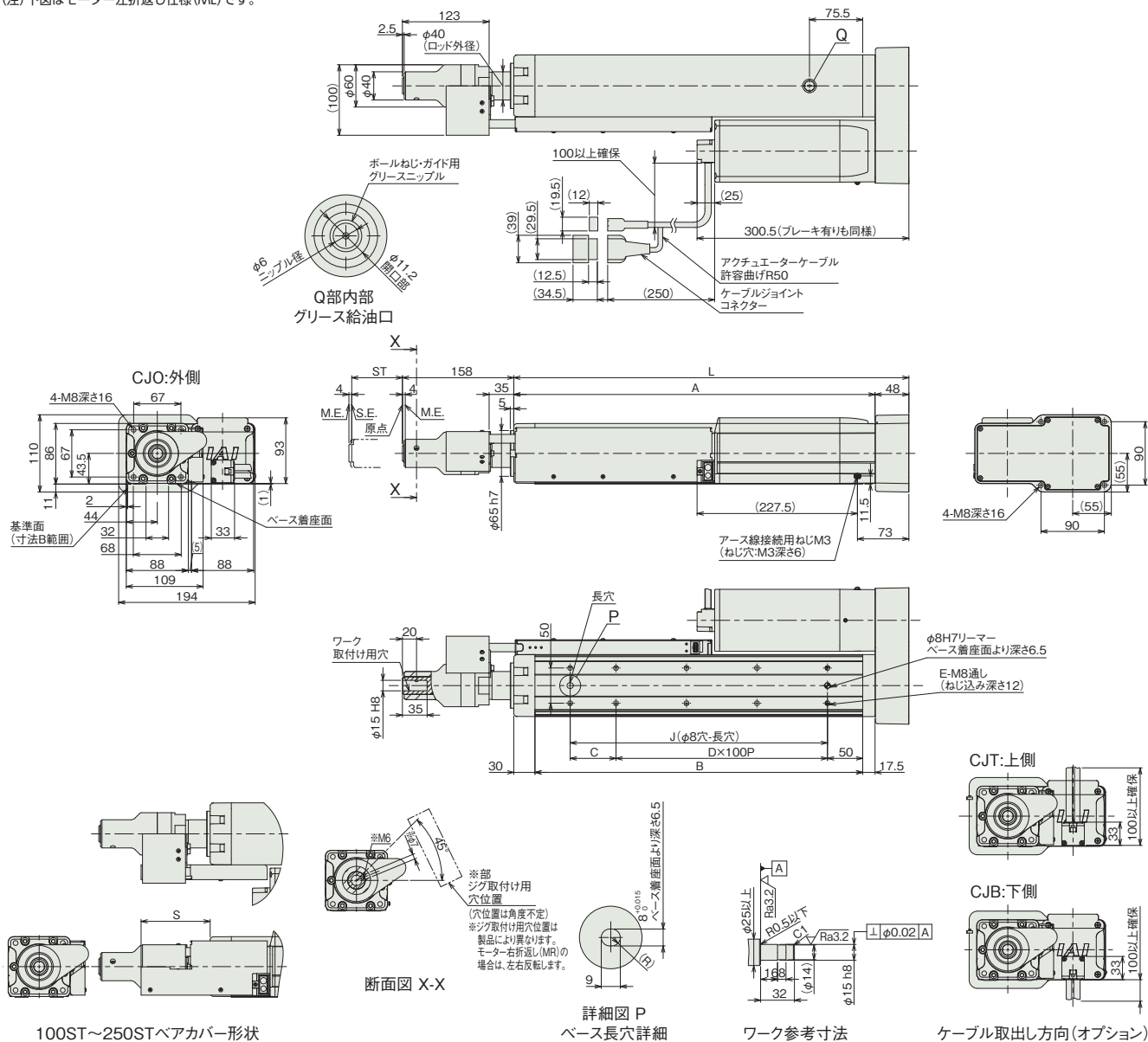


(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は6-343ページをご参照ください。

(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) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) 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
L	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	760.5
A	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
B	265	315	365	415	465	515	565	615	665
C	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	165	215	265	315	365	415	465	515	565
S	98	63	42	21	—	—	—	—	—

■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)	ブレーキ無し	10.2	10.8	11.3	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1
	ブレーキ有り	10.7	11.3	11.8	12.4	13.0	13.5	14.1	15.2

■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
				ポジションナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CI	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	8-303
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1	単相AC100V	—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	8-257
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1	単相AC200V	—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	8-257

(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) プレスプログラムを使用する場合はプレスプログラム用のSCON/SCON2、使用しない場合は標準のSCON/SCON2を選択してください。プレスプログラムの詳細は各参照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)	2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 50
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 125
		定格加減速度 (G) 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 50
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 125
		定格加減速度 (G) 0.2
		最高加減速度 (G) 0.2
推力	定格推力 (N)	2713
	最大押付力 (N)	6000
	押付け最高速度 (mm/s)	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)	50
ストローク	最小ストローク (mm)	100
	最大ストローク (mm)	500
	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
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注6)	±0.5% F.S. (注7)
ロードセル定格容量	6000N
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
ロッド	φ40mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パルス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

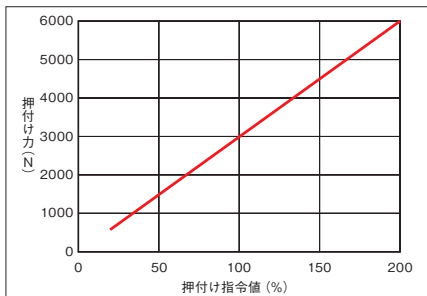
(注6) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注7) F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。
(注8) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク (1N・m) をかけた時のロッド先端変位角 (初期値目安) です。

ストロークと最高速度

ストローク	100~500 (50mmごと)
リード	2.5
	125

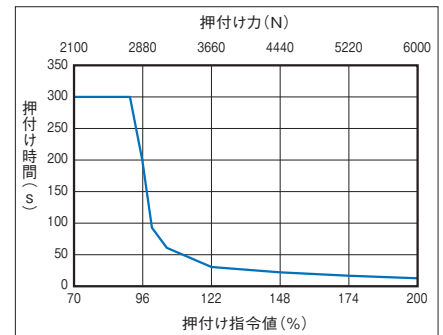
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
70以下	連続押付け可能
71~90	300
95	210
100	95
105	70
110	56
115	46
120	39
125	34
130	30
135	26
140	24
145	21
150	19
155	17
160	16
165	14
170	13
175	12
180	11
185	10
190	9
195	9
200	8



寸法図

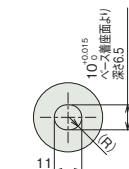
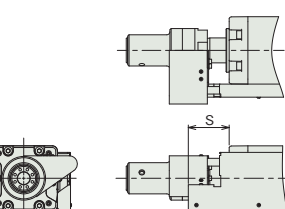
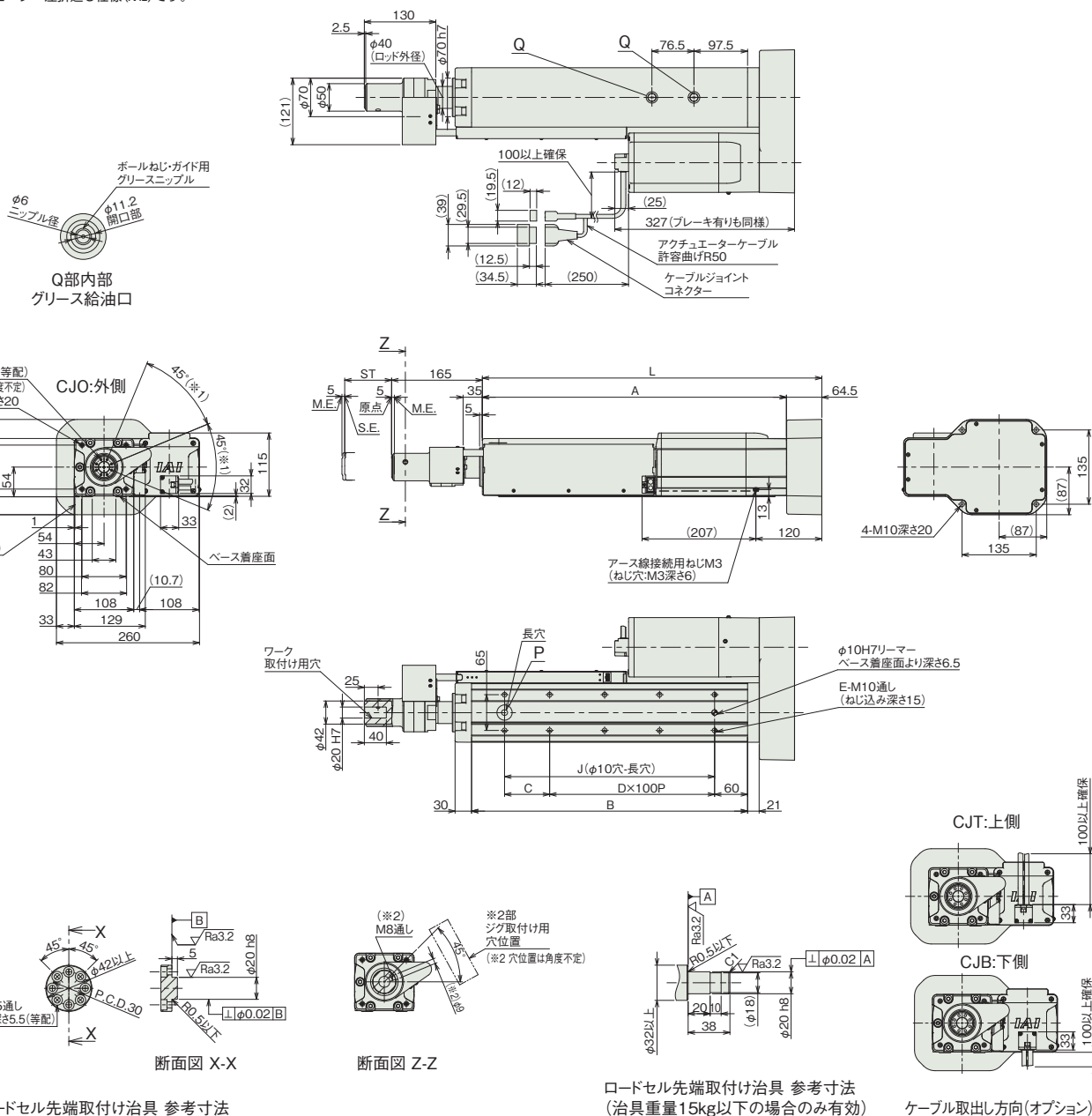
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

- ※1 ジグ取付け穴からの角度です。
※2 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。モーター右折返し仕様(MR)の場合は、左右反転します。
(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。ケーブルの詳細は6-343ページをご参照ください。
(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) 下図はモーター左折返し仕様(ML)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



RCP6

RCS3

RCS2

■ストローク別寸法

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5
A	353	403	453	503	553	603	653	703	753
B	302	352	402	452	502	552	602	652	702
C	82	132	82	132	82	132	82	132	82
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	182	232	282	332	382	432	482	532	582
S	65.5	41.5	11.5	—	—	—	—	—	—

■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)									
ブレーキ無し	17.1	17.9	18.7	19.5	20.4	21.2	22.0	22.9	23.7
ブレーキ有り	17.6	18.4	19.2	20.0	20.9	21.7	22.5	23.4	24.2

■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
				ポジションナー	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							
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287	
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	8-303
SCON2-CG		1		●	●	—	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257	
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1		—	—	● (プレスプログラム)	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	—	8-257

(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) プレスプログラムを使用する場合はプレスプログラム用のSCON/SCON2、使用しない場合は標準のSCON/SCON2を選択してください。プレスプログラムの詳細は各参照ページをご確認ください。

RCP6

RCS3

RCS2

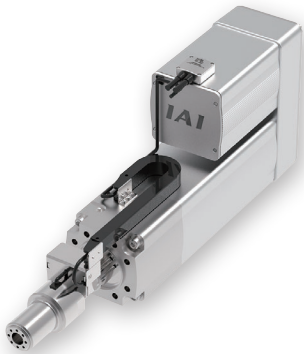
RCS2-RA13R

(サーボプレス仕様)



■型式項目

RCS2	-	RA13R	-	WA	-	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	-		-	
	-		-	WA バッテリーレスアップ	-	750 サーボモーター 750W	-	2.5 2.5mm 1.25 1.25mm	-	50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm (50mmごと)	-	T2 SCON T4 SCON2	-	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) 上写真はモーター上折返し、ケーブル上取出し仕様(MT1)です。



- (1) ロードセル無しタイプについては 4-363 ページをご参照ください。
- (2) 押付け動作を行なう場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さいこと、デューティ比 50% 以下であることを確認してください。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-325 ページをご参照ください。
- (3) 可搬質量はリード 2.5 が加速度 0.02G、リード 1.25 が加速度 0.01G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
- (4) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。水平可搬質量は外付けガイドを併用し、ロードに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- (5) ブレーキ有り (オプション) の場合は、本体とコントローラー以外にブレーキボックス (6-98 ページ参照) が必要となります。
- (6) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (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) 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイド併用の場合です。



■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	1tタイプ (リード2.5)	2tタイプ (リード1.25)
50	-	-
100	-	-
150	-	-
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
ブレーキ (ブレーキボックス付き)	B	6-107	-
ブレーキ (ブレーキボックス無し) (注1)	BN	6-107	-
フランジ (前) (注2)	FL	6-107	-
フット金具 (注3、6)	FT	6-109	-
ロードセル付き (配線用ケーブルペア付き) (注2、4)	LCT	6-111	-
ロードセル付き (配線用ケーブルペア無し) (注4)	LCN	6-111	-
モーター上側折り返し (注5)	MT1 / MT2 / MT3	6-111	-
モーター右側折り返し (注5、6)	MR1 / MR2	6-111	-
モーター左側折り返し (注5、6)	ML1 / ML3	6-111	-

(注1) ブレーキ (ブレーキボックス無し) [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は、別途ケーブルの購入が必要となります。詳細は8-306ページをご参照ください。
(注2) ロードセル付きオプション (配線用ケーブルペア付き) [LCT] とフランジオプション [FL] を同時に選択することは出来ません。
(注3) 付属する金具の数量については、6-110ページをご参照ください。
(注4) 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5) 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6) MR1/MR2/ML1/ML3とFTを同時に選択することは出来ません。

■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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	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)	2.5	1.25
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	100 200
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	125 62
		定格加減速度(G)	0.02 0.01
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	100 200
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	125 62
		定格加減速度(G)	0.02 0.01
		最高加減速度(G)	0.02 0.01
推力	定格推力(N)	5106 10211	
	最大押付け力(N)	9800 19600	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	10 10	
	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)	100 200	
	最小ストローク(mm)	50 50	
ストローク	最大ストローク(mm)	200 200	
	ストロークピッチ(mm)	50 50	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ32mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度(注7)	±0.5% F.S.(注8)
ロードセル定格容量	20000N
ロストモーション	0.2mm以下
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ50mm ボールスプライン
ロッド不回転精度(注9)	±0.1度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パルス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

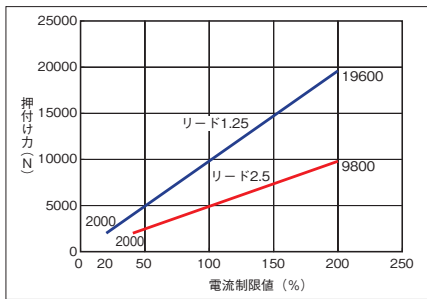
(注7) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注8) F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量(ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重)です。
(注9) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルク(1N・m)をかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

ストロークと最高速度

ストローク	50	100	150	200
リード				
2.5	85	120		125
1.25		62		

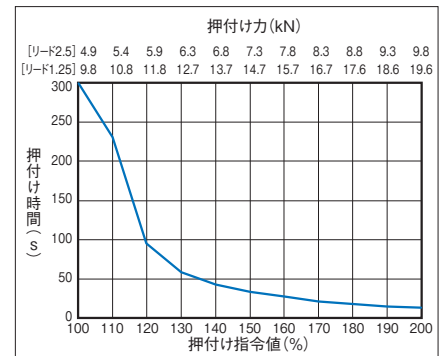
(単位:mm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



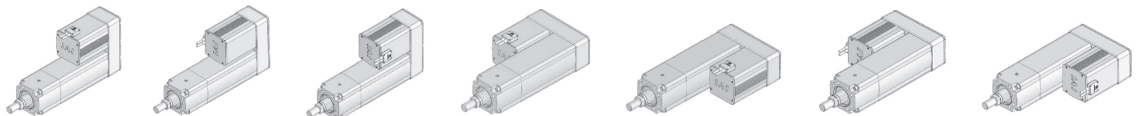
(注) 押付け力は目安の値です。実際の数字とは多少の誤差が生じます。電流制限値が低いと押付け力がばらつく場合があります。リード1.25は20%以上、リード2.5は41%以上でご使用ください。

押付け指令値(%)	最大押付け時間(s)
70以下	(連続押付可能)
71~100	300
110	230
120	95
130	58
140	43
150	33
160	27
170	21
180	18
190	15
200	13



モーター折返し方向／ケーブル取出位置(オプション)

モーター折返し方向／ケーブル取出位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。

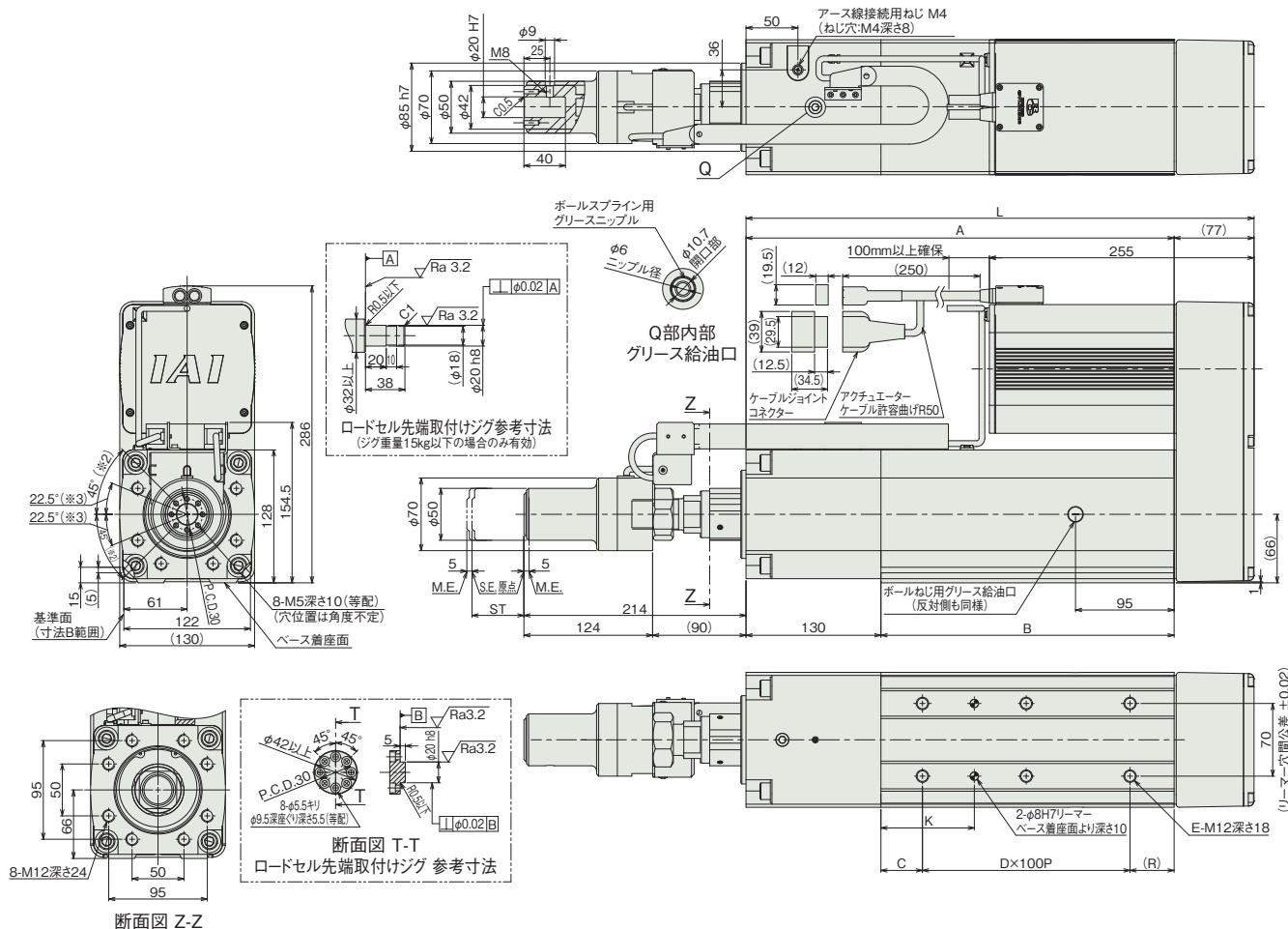


オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

■ブレーキ無し

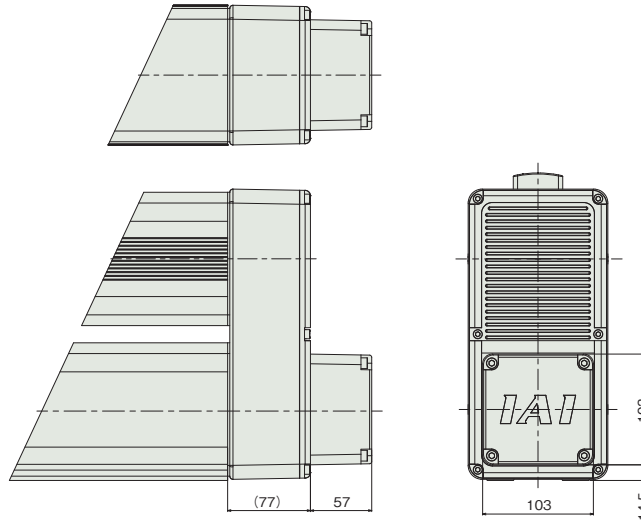
- ※1 ジグ取付け用穴(M8タップ)がある範囲です。
 ※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
 ※3 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
 (注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は6-343ページをご参照ください。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドがメカニカルエンドまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
 (注) 二面幅の向きは製品によって異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
 (注) ブレーキ有り仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。
 (注) ブレーキボックスにはDC24V(max1A)の電源が必要です。
 (注) 下図はモーター上側折り返し仕様(MT1)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



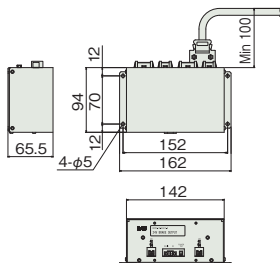
■ブレーキ有り

(注) ブレーキ有り仕様(オプション型式-B)にはブレーキボックスが必ず付属します。ブレーキ有り仕様のアクチュエーター本体だけ手配したい場合は、オプション型式-BNをご選択ください。
(注) ブレーキボックスにはDC24V (max1A) の電源が必要です。



■ブレーキボックス(付属品)

単品型式: RCB-110-RA13-0



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	489.5	539.5	589.5	639.5
A	412.5	462.5	512.5	562.5
B	282.5	332.5	382.5	432.5
C	40	65	40	65
D	2	2	3	3
E	6	6	8	8
K	90	115	90	115
R	42.5	67.5	42.5	67.5

■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	38.5	39.5	40.5	41.5
ブレーキ有り	40.5	41.5	42.5	43.5

■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
				ポジション	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							
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287	
SCON-CB/CGB (プレスプログラム用)		1		—	—	(プレスプログラム)	●	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	8-303
SCON2-CG		1		●	●	—	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257	
SCON2-CG (プレスプログラム用)		1		—	—	(プレスプログラム)	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	8-257

(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) プレスプログラムを使用する場合はプレスプログラム用のSCON/SCON2、使用しない場合は標準のSCON/SCON2を選択してください。プレスプログラムの詳細は各参照ページをご確認ください。

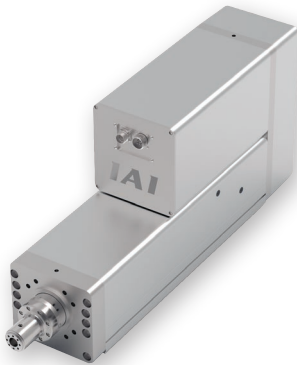
RCS3-RA15R

(サーボプレス仕様)



■型式項目

RCS3	-	RA15R	-	WA	-	3300	-	3.6	-		-	T3	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	-	モーター種類 3300 サーボモーター 3300W	-	リード 3.6 3.6mm	-	ストローク 100 100mm 500 500mm (100mmごと)	-	適応コントローラー T3 SCON-CGB (プレスプログラム用)	-	ケーブル長 N 無し P 1m 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



- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-325 ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時は、支持台を設けてください。(1-316 ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (5) 垂直設置時の可搬質量は、ロードセル先端の M5 タップ穴を使用した場合に、最大 220kg となります。ロードセル先端側面の M8 タップ穴を使用し止めねじで固定する場合、15kg 以下としてください。M8 タップ穴と M5 タップ穴は、どちらか一方のみ使用してください。
- (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
100	—
200	—
300	—
400	—
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	6-107	—
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-107	—
ケーブル取出し方向(右側)	CJR	6-107	—
ケーブル取出し方向(左側)	CJL	6-107	—
ロードセル付き(標準装備)(注1)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向(上側)(注1)	MT	6-111	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	—

(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)	3.6
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
垂直	最高加減速度 (G)	0.1
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)
	最高速度 (mm/s)	240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)
推力	最高加減速度 (G)	0.1
	定格推力 (N)	15577
	最大押付力 (N)	30000
	押付け最高速度 (mm/s)	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)	220
ストローク	最小ストローク (mm)	100
	最大ストローク (mm)	500
	ストロークピッチ (mm)	100

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ36mm 研削C7
繰返し位置決め精度	±0.01mm
繰返し荷重精度 (注2)	±0.5% F.S. (注3)
ロードセル定格容量	50000N
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
ロッド	φ60mm 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、5~85%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	パッシブ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) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注3) F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。

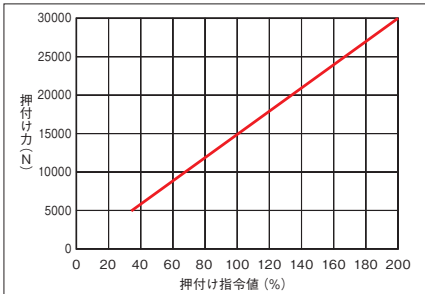
(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (100mmごと)	240
3.6	240

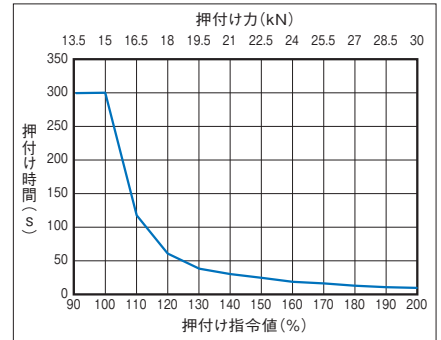
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図



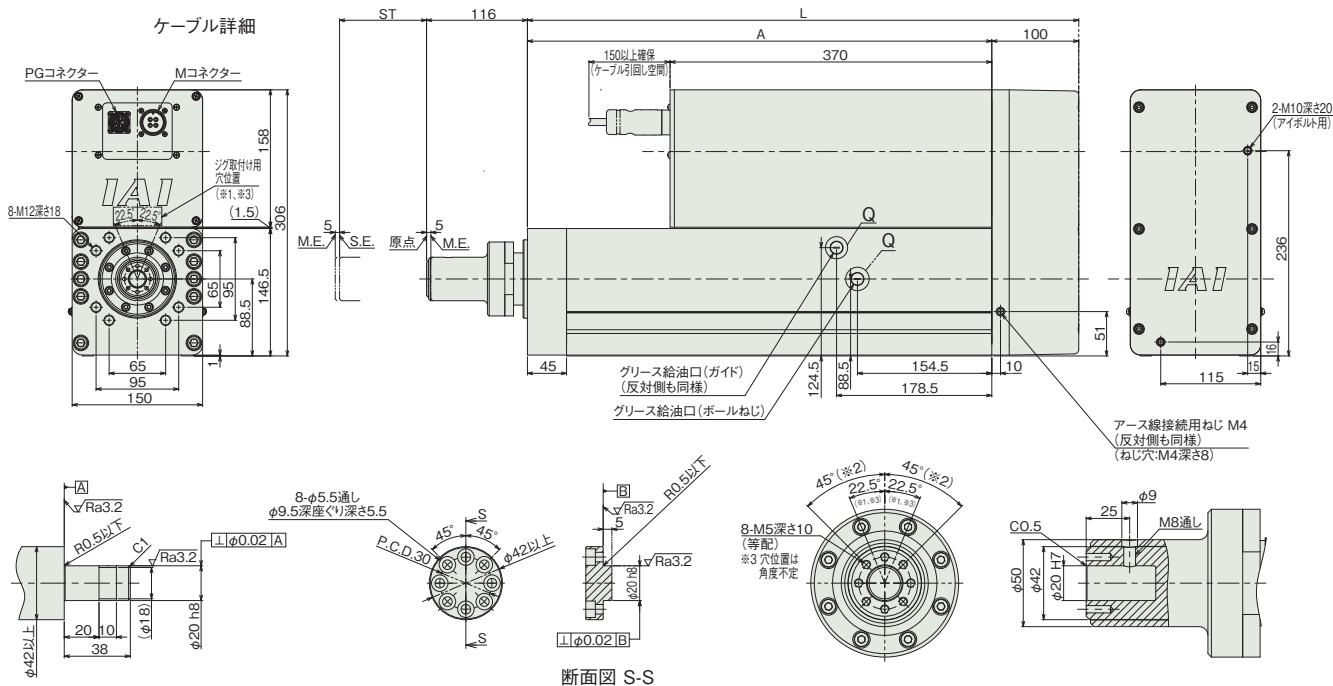
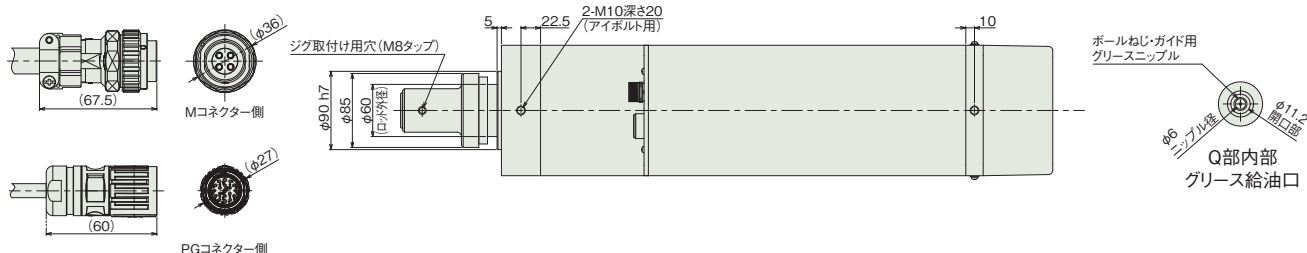
(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、34%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	118
120	58
130	40
140	30
150	25
160	20
170	16
180	13
190	10
200	9



※1 ジグ取付け用穴 (M8タップ) がある範囲です。
※2 ジグ取付け用穴からの角度です。
※3 ロードセル端面のM5タップ穴位置およびジグ取付け用穴位置は製品により異なります。
(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は6-343ページをご参照ください。
(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。

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

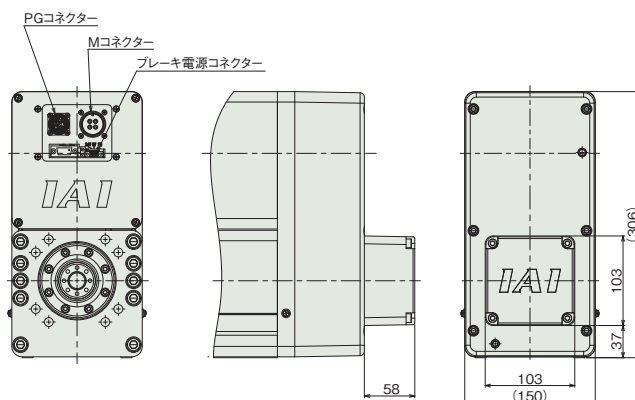


ロードセル先端取付けジグ 参考寸法
(ジグ重量15kg以下の場合のみ有効)

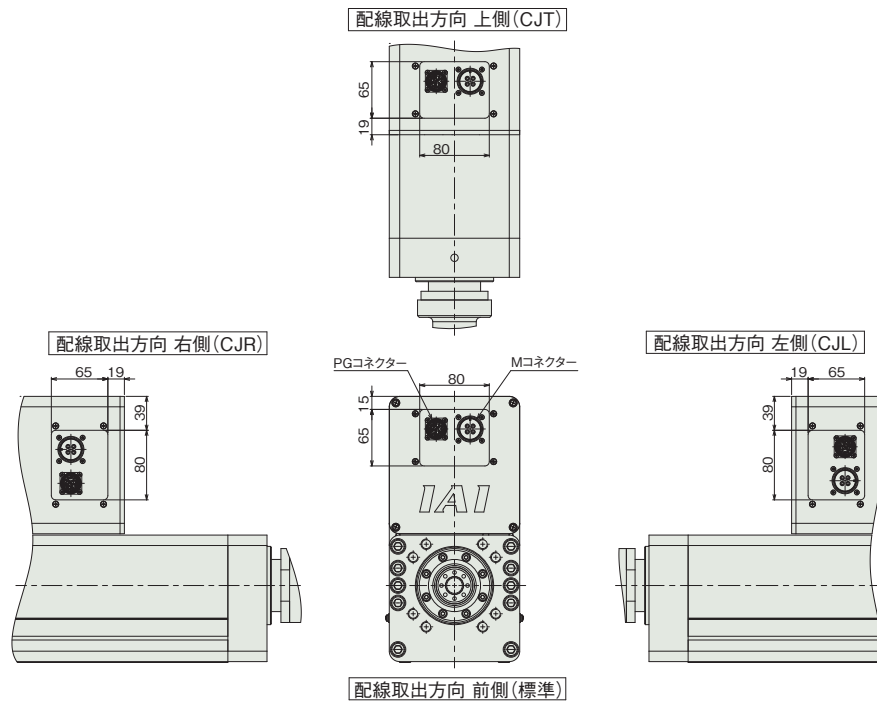
ロードセル先端取付けジグ 参考寸法

ロードセル先端取付け寸法

ブレーキ部分



■ケーブル取出し方向



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	534	634	734	834	934
A	434	534	634	734	834

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500
質量 (kg)					
ブレーキ無し	61.0	64.9	68.7	72.6	76.5
ブレーキ有り	63.0	66.9	70.7	74.6	78.5

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サイボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

■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							
SCON-CGB (プレスプログラム用)		1	三相AC200V	—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	8-303

(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。

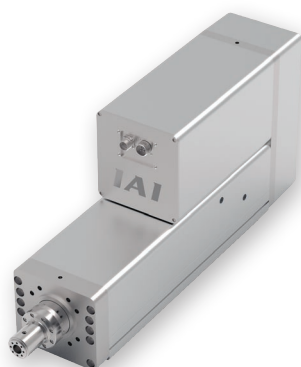
RCS3-RA20R

(サーボプレス仕様)



■型式項目

RCS3	-	RA20R	-	WA	-	3000	-	4	-		-	T3	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアップ	-	モーター種類 3000 サーボモーター 3000W	-	リード 4 4mm	-	ストローク 100 100mm 500 500mm (100mmごと)	-	適応コントローラー T3 SCON-CGB (プレスプログラム用)	-	ケーブル長 N 無し P 1m 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



選定上の
注意



- (1) 押付け動作を行う場合、設定した押付け力によって連続使用時間が決まっています。また、通常動作時も負荷やデューティ比を考慮した連続運転推力が、連続運転許容推力より小さい必要があります。詳細は「押付け力と押付け指令値の相関図」および 1-325 ページをご参照ください。
- (2) お客様のワーク取付け部がロードセル本体となります。ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重が加わらないよう、外部にガイドなどを設けてください。
- (3) 水平設置の正面取付け時は、支持台を設けてください。(1-316 ページ「取付け時の注意点」参照)
- (4) ロードセルに引張り方向の荷重が加わる動作では、使用できません。
- (5) 垂直設置時の可搬質量は、ロードセル先端の M5 タップ穴を使用した場合に、最大 220kg となります。ロードセル先端側面の M8 タップ穴を使用し止めねじで固定する場合、15kg 以下としてください。M8 タップ穴と M5 タップ穴は、どちらか一方のみ使用してください。
- (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
100	—
200	—
300	—
400	—
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	6-107	—
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-107	—
ケーブル取出し方向(右側)	CJR	6-107	—
ケーブル取出し方向(左側)	CJL	6-107	—
ロードセル付き(標準装備)(注1)	LCT	6-111	—
モーター折返し方向(上側)(注1)	MT	6-111	—

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T3
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)	—

(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	可搬質量	ボールねじリード (mm)	4
		最大可搬質量 (kg)	15
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	220
		定格加減速度 (G)	0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	220
		最高速度 (mm/s)	220
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.1
		最高加減速度 (G)	0.1
推力	定格推力 (N)		25902
	最大押付力 (N)		50000
	押付け最高速度 (mm/s)		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)		220
	最小ストローク (mm)		100
ストローク	最大ストローク (mm)		500
	ストロークピッチ (mm)		100

項目	内容
駆動方式	ボールねじ $\phi 40\text{mm}$ 研削
繰返し位置決め精度	$\pm 0.01\text{mm}$
繰返し荷重精度 (注2)	$\pm 0.5\%$ F.S. (注3)
ロードセル定格容量	50000N
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
ロッド	$\phi 80\text{mm}$ 材質: ステンレス
ロッド不回転精度 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40°C、5~85%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	パッシブ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) 繰返し動作による荷重のばらつきをロードセル定格容量に対する比率で表した値です。
(注3) F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量 (ロードセルが仕様を保って測定できる最大荷重) です。

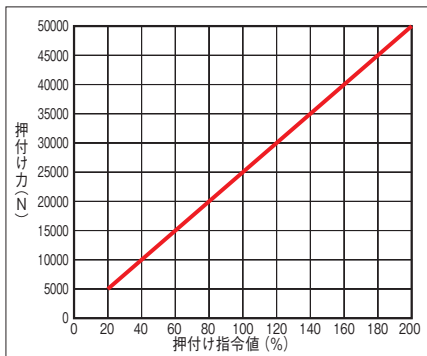
(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
100~500 (100mmごと)	220
リード	4

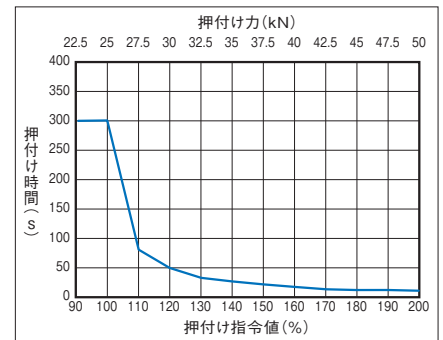
(単位はmm/s)

押付け力と押付け指令値の相関図

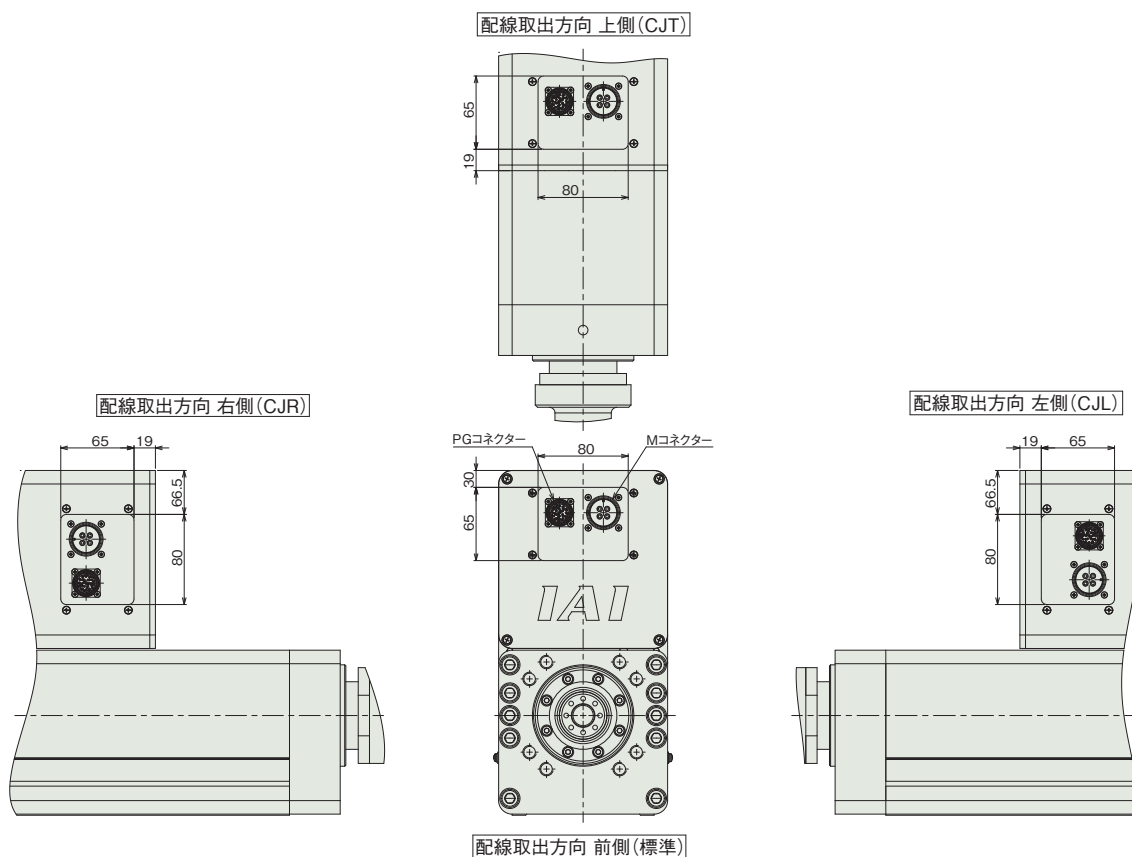


(注) 押付け力は目安の値ですので実際の数字とは多少の誤差が生じます。押付け指令値が低いと押付け力がばらつく場合がありますので、20%以上でご使用ください。

押付け指令値 (%)	最大押付け時間 (s)
90以下	連続押付け可能
91~100	300
110	80
120	50
130	36
140	28
150	22
160	18
170	15
180	13
190	11
200	10



■ケーブル取出し方向



■ストローク別寸法

ストローク	100	200	300	400	500
L	614.5	714.5	814.5	914.5	1014.5
A	479.5	579.5	679.5	779.5	879.5

■ストローク別質量

ストローク	100	200	300	400	500
質量 (kg)					
ブレーキ無し	93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
ブレーキ有り	96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サイボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

■適応コントローラ

本ページのアクチュエータ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																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
SCON-CGB (プレスプログラム用)		1	三相AC200V	—	—	● (プレスプログラム)	●	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

(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。

パルスプレス／サーボプレス オプション

ブレーキ

型 式 B / BN (ブレーキボックスなし)

説 明 アクチュエーター垂直設置時、電源 OFF またはサーボ OFF の際に取付け物が落下しないための保持機構です。

CE 対応

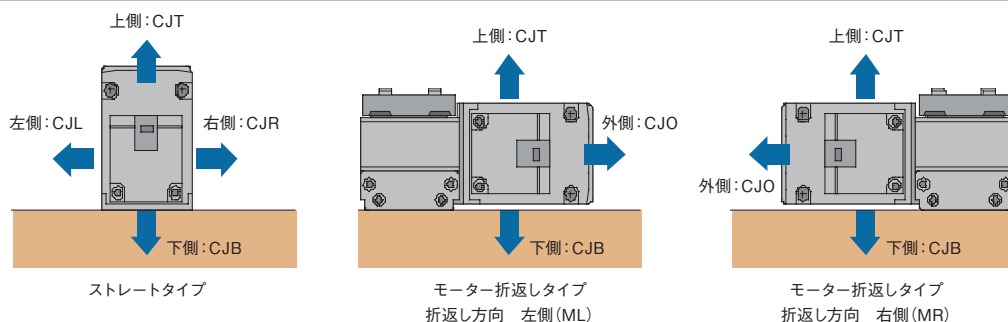
型 式 CE

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。

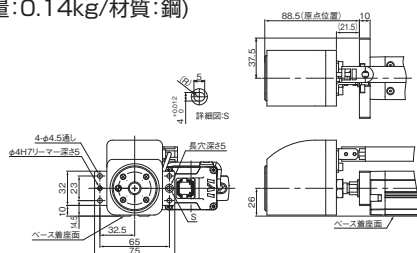


フランジ (前)

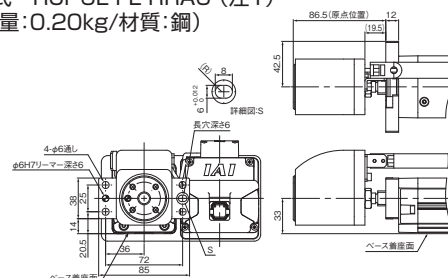
型 式 FL

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。組付け出荷となります。
※サーボプレス (RCS2/RCS3) の場合、出荷後、お客様で取付けることはできません。フランジ (前) が必要な場合は、ご発注時にオプション「FL」をご指定ください。

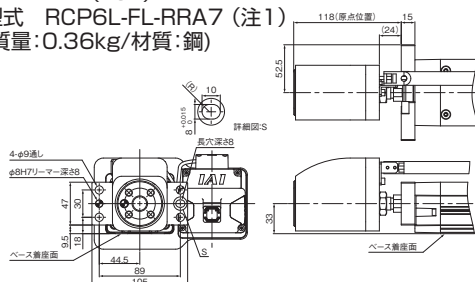
RCP6-RR44R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR44 (注1)
(単品質量:0.14kg/材質:鋼)



RCP6-RR46R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR46 (注1)
(単品質量:0.20kg/材質:鋼)



RCP6-RR47R(LCT)
単品型式 RCP6L-FL-RR47 (注1)
(単品質量:0.36kg/材質:鋼)



(注1)六角穴付きボルト4本付属 (単品手配の場合)

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

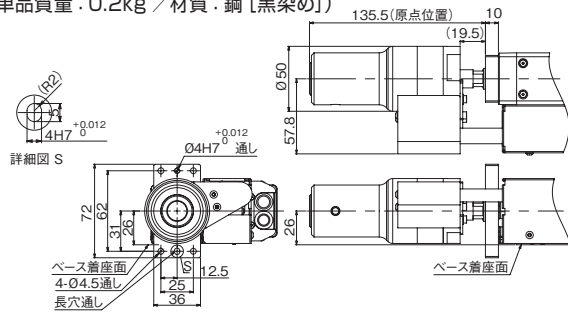
ケーブル型式
一覧表

RCP6

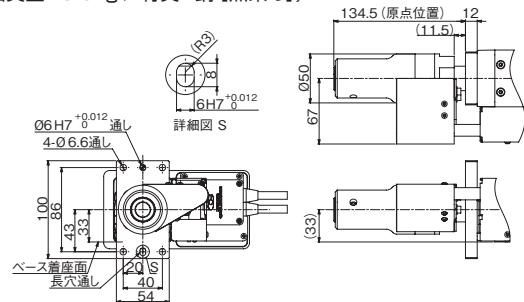
RCS3

RCS2

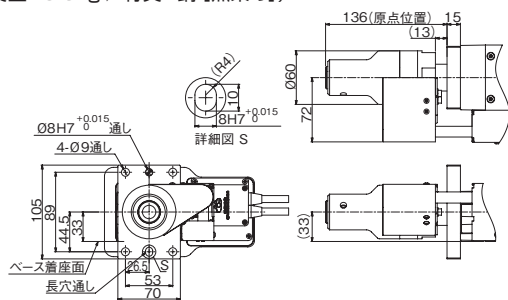
RCS3-RA4R
(単品質量：0.2kg／材質：鋼 [黒染め])



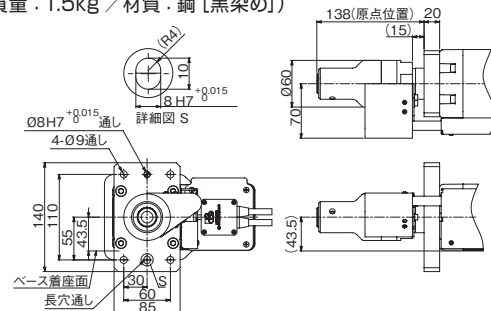
RCS3-RA6R
(単品質量：0.5kg／材質：鋼 [黒染め])



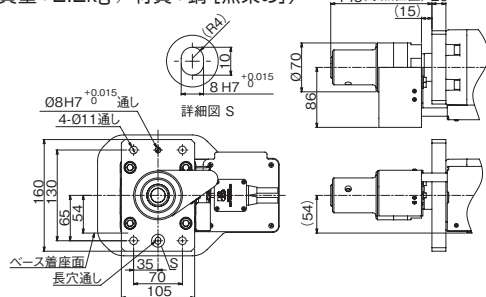
RCS3-RA7R
(単品質量：0.8kg／材質：鋼 [黒染め])



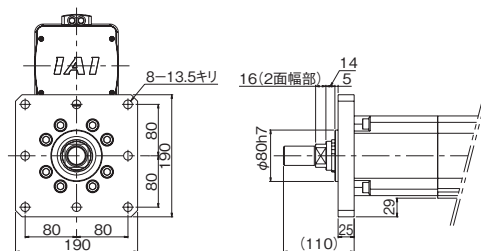
RCS3-RA8R
(単品質量：1.5kg／材質：鋼 [黒染め])



RCS3-RA10R
(単品質量：2.2kg／材質：鋼 [黒染め])



RCS2-RA13R
(単品質量：6.2kg／材質：鋼 [黒染め])

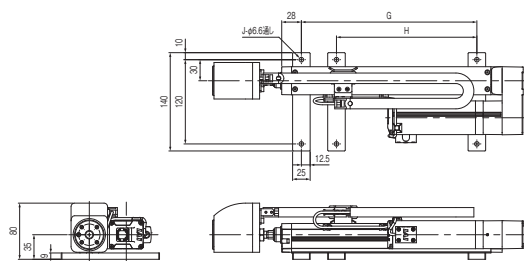


フート金具

型式 FT

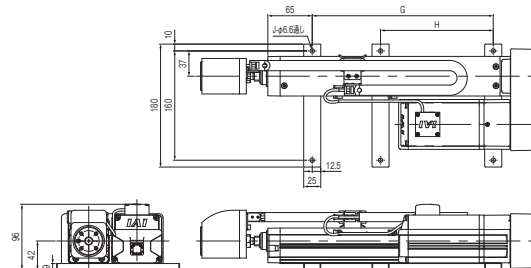
説明 アクチュエーター本体を上側よりボルトで固定するための金具です。
フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。
※フート金具間の取付けピッチ寸法はアクチュエーター図面の取付けピッチ寸法をご参照ください。

RCP6-RAA4R
単品型式 RCS3-FT-RA4-2 (注1)



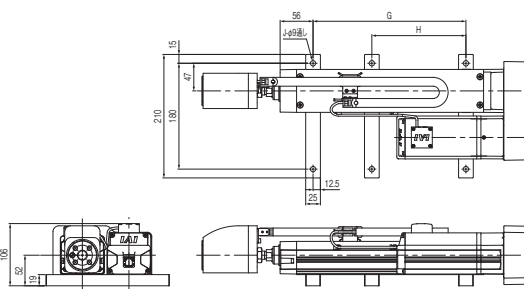
ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数
110	150	0	4	2 4
160	200	0	4	2 4
210	250	200	6	3 6
260	300	200	6	3 6
310	350	200	6	3 6

RCP6-RAA6R
単品型式 RCS3-FT-RA6-2 (注1)



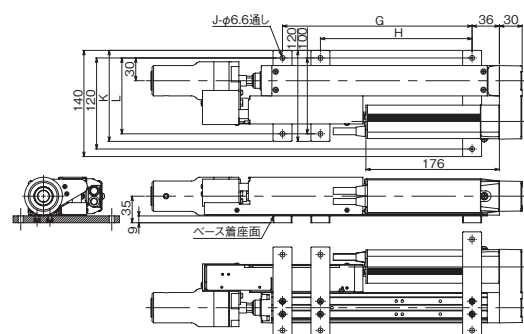
ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数
115	165	0	4	2 4
165	165	0	4	2 4
215	265	165	6	3 6
265	265	165	6	3 6
315	365	165	6	3 6

RCP6-RAA7R
単品型式 RCS3-FT-RA7-2 (注1)



ST	G	H	J	オプションで「FT」を選択した場合 フート金具数 六角取付けボルト付属数
120	160	0	4	2 4
170	160	0	4	2 4
220	260	160	6	3 6
270	260	160	6	3 6
320	360	160	6	3 6

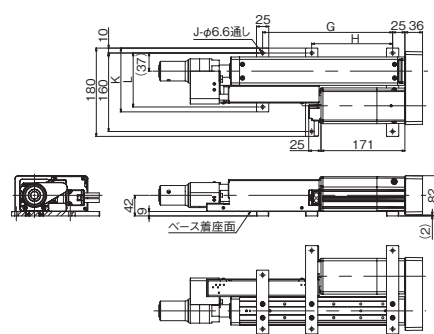
RCS3-RA4R
単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA4-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA4-2 (注1)



フート金具 標準取付け位置

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
G	150	200	250	300	350	400	450
H	0	0	200	200	200	200	200
J	4	4	6	6	6	6	6
K	140	120	120	120	120	120	120
L	120	100	100	100	100	100	100

RCS3-RA6R
単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA6-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA6-2 (注1)



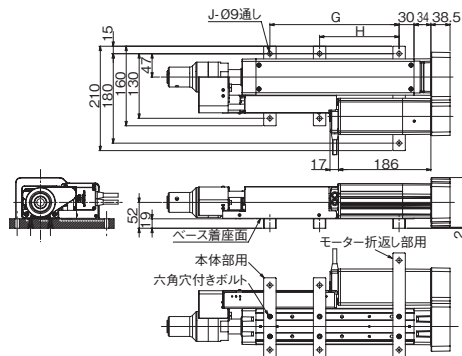
フート金具 標準取付け位置

ストローク	115	165	215	265	315	365	415
G	165	165	265	265	365	365	465
H	0	0	165	165	165	165	265
J	4	4	6	6	6	6	6
K	180	180	130	130	130	130	130
L	160	160	110	110	110	110	110

(注1)六角穴付きボルト2本付属

RCS3-RA7R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA7-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA7-2 (注1)

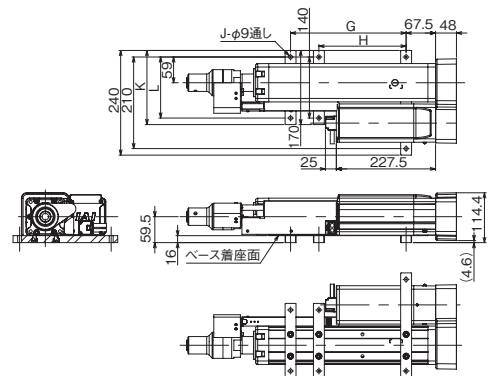


フート金具 標準取付け位置

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520
G	160	160	260	260	360	360	460	460	560
H	0	0	160	160	160	160	260	260	260
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6

RCS3-RA8R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA8-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA8-2 (注1)

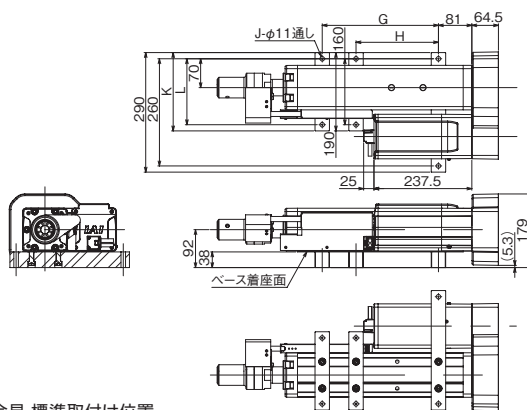


フート金具 標準取付け位置

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
G	165	215	265	315	365	415	465	515	565
H	0	0	200	200	200	200	200	300	300
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6
K	240	170	170	170	170	170	170	170	170
L	210	140	140	140	140	140	140	140	140

RCS3-RA10R

単品型式 ショートタイプ:RCS3-FT-RA10-1 (注1)
ロングタイプ:RCS3-FT-RA10-2 (注1)



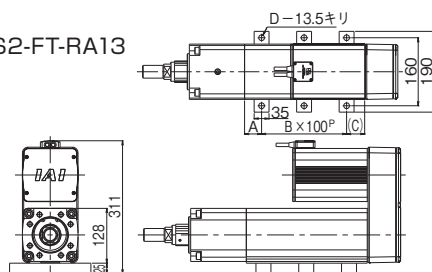
フート金具 標準取付け位置

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
G	182	232	282	332	382	432	482	532	582
H	0	0	200	200	200	200	200	300	300
J	4	4	6	6	6	6	6	6	6
K	290	190	190	190	190	190	190	190	190
L	260	160	160	160	160	160	160	160	160

(注1)六角穴付きボルト2本付属

RCS2-RA13R

単品型式 RCS2-FT-RA13



ストローク	50	100	150	200
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8

●付属数量

アクチュエーター購入時、オプションでフート金具(型式:FT)を選択した場合の付属数量は以下のとおりです。

機種	ストローク (mm)	フート金具	付属 数量	六角穴付きボルト 付属数量
RCS3-RA4R	110	ロングタイプ	2	4
	160	ショートタイプ	1	4
		ロングタイプ	1	4
RCS3-RA6R	210~410	ショートタイプ	2	6
	115~165	ロングタイプ	1	6
		ロングタイプ	2	4
RCS3-RA7R	215~415	ショートタイプ	1	6
	120~170	ロングタイプ	2	6
		ロングタイプ	1	4
RCS3-RA8R	220~520	ショートタイプ	2	6
	100	ロングタイプ	1	4
		ロングタイプ	1	4
RCS3-RA10R	200~500	ショートタイプ	2	6
	150	ロングタイプ	1	4
		ロングタイプ	1	4
RCS2-RA13R	50~100	ショートタイプ	3	6
	150~200	ロングタイプ	4	8
		—	4	8

ロードセル付き

型 式 **LCT / LCN**

説 明 ロッド先端にロードセルを装着し、力制御で動作させるためのオプションです。LCTはロードセル配線用ケーブルベア付き、LCNはお客様で配線をされるためのケーブルベアなしの仕様となります。
※RCP6・RCS3シリーズは、LCTを必ずご記入ください。



注意

RCS2-RA13Rを力制御で動作させる場合のコントローラーは、SCON-CBのみ対応となります。

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となります。

T
(TOP)

L
(LEFT)

本体

R
(RIGHT)

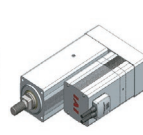
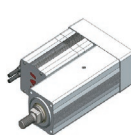
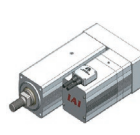
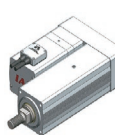
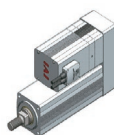
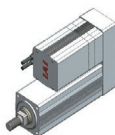
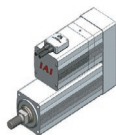
モーター折返し方向／ケーブル取出し位置

型 式 **MT□ / MR□ / ML□**

説 明 モーター折返し方向とケーブル取出し方向の組合わせを指定できます。

ご注意

モーター折返し方向／ケーブル取出し位置は必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。

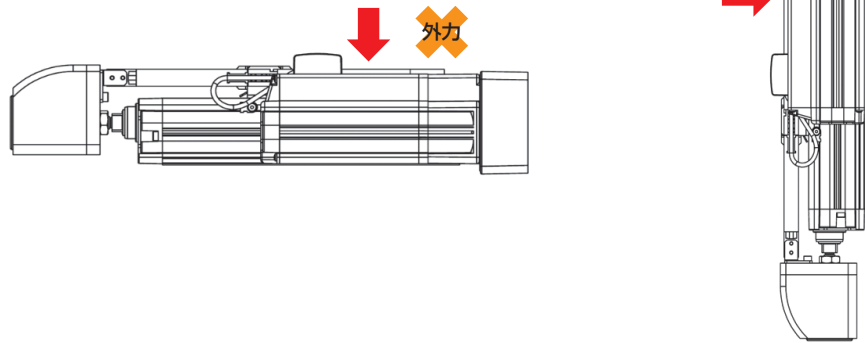


オプション記号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
モーター折返し方向	上側(標準)	上側	上側	右側	左側	右側	左側
ケーブル取出し位置	上側(標準)	右側	左側	上側	上側	右側	左側

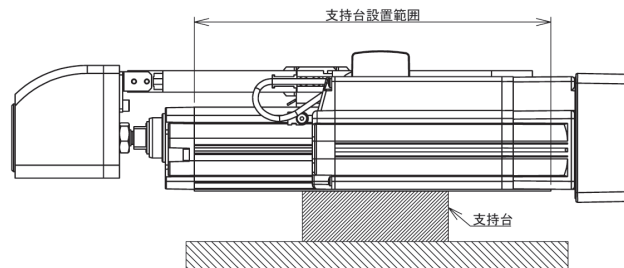
取付け上の注意事項

タップ穴固定やフート金具を使用して固定する場合は、以下のことに注意してください。

- 1 ロボシリンダー本体部に外力が作用しないようにしてください。
外力により動作不良や部品破損が生じる恐れがあります。

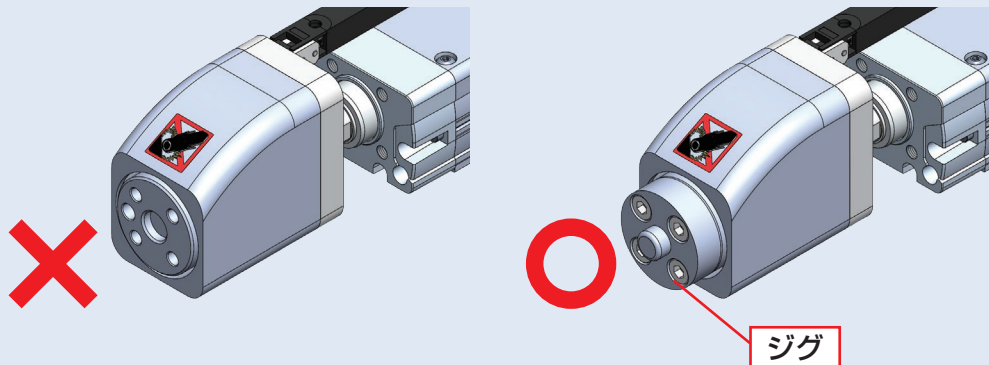


- 2 外力が作用しない場合でも水平設置でベース着座面を固定しない場合は、
下図のように支持台を設けて本体を支えるようにしてください。



ロードセル取扱いの注意

- 位置決め動作での押付け/引張りはロードセルが破損しますので絶対に行わないでください。
- ロードセルにジグを取付けて使用してください。



- ロードセル本体にラジアル荷重およびモーメント荷重を加えないでください。
- ロードセル本体に衝突などにより定格以上の衝撃を加えないでください。
特に取付け時にロードセル部を誤って衝突させないように十分注意してください。
- 製品の搬送時などにロードセル部を持たないように注意してください。
- ロードセルの校正を定期的に行う必要があります。
校正に関しては、取扱説明書を参照してください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP6

RCS3

RCS2

グリッパータイプ

スライドタイプ

ソレノイド

GRS-SEG/SIG 6-117

GRS-MEG/MIG 6-121



DCブラシレスサーボモーター

RCD-GRSNA 6-127



パルスモーター

RCP6-GRT7A 6-129

RCP6-GRT7B 6-133

RCP6/RCP6S-GRST6C 6-137

RCP6/RCP6S-GRST7C 6-141

RCP6/RCP6S-GRST6R 6-145

RCP6/RCP6S-GRST7R 6-149

RCP4-GRSML 6-153

RCP4-GRSLL 6-157

RCP4-GRSWL 6-161

RCP2-GRSS 6-165

RCP2-GRS 6-169

RCP2-GRM 6-173

RCP2-GRHM 6-177

RCP2-GRHB 6-181

RCP2-GRST 6-185



パルスモーター (3ツ爪)

RCP2-GR3SS 6-189

RCP2-GR3SM 6-193



レバータイプ

パルスモーター

RCP2-GRLS 6-199

RCP4-GRLM 6-201

RCP4-GRLL 6-203

RCP4-GRLW 6-205



パルスモーター (3ツ爪)

RCP2-GR3LS 6-207

RCP2-GR3LM 6-209



オプション

6-329

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いませんが、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/grip.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
グリップパー	RCS2-GR8	総合カタログ2018	○

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

選定
注意事項
非掲載機種
パルスプレス サーボプレス
グリッパ―
ロータリー
特殊用途機種
オプション／資料
ケーブル型式 一覧表

スライドタイプ

ソレノイド				
GRS	2 ツ爪スライド	GRS-SEG/SIG	6-117	
		GRS-MEG/MIG	6-121	
DCブラシレスサーボモーター				
RCD	2 ツ爪スライド	RCD-GRSNA	6-127	
パルスモーター				
RCP2 RCP4 RCP6	2 ツ爪スライド	RCP6-GRT7A	6-129	
		RCP6-GRT7B	6-133	
		RCP6/RCP6S-GRST6C	6-137	
		RCP6/RCP6S-GRST7C	6-141	
		RCP6/RCP6S-GRST6R	6-145	
		RCP6/RCP6S-GRST7R	6-149	
		RCP4-GRSML	6-153	
		RCP4-GRSLL	6-157	
		RCP4-GRSWL	6-161	
		RCP2-GRSS	6-165	
		RCP2-GRS	6-169	
		RCP2-GRM	6-173	
		RCP2-GRHM	6-177	
		RCP2-GRHB	6-181	
		RCP2-GRST	6-185	
	3 ツ爪スライド	RCP2-GR3SS	6-189	
		RCP2-GR3SM	6-193	

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ
ー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

GRS-SEG GRS-SIG

スライド 2ツ爪 ソレノイドグリップー 本体幅 30mm

■型式項目

GRS	-		-	4	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	ストローク	-	ドライバーボックス	-	ケーブル長	-	オプション
SEG	-	外径把持	-	4	-	DBN	-	N	-	無し
SIG	-	内径把持	-	4mm (片側2mm)	-	DBP	-	P	-	1m
								S	-	3m
								M	-	5m
						N	-	X□□	-	長さ指定
										オプション 下記オプション 価格表参照



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し 有り(付属)	— —

(注) ドライバーボックスの詳細は6-125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	AC2	6-329	—
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-329	—
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-330	—
ゴムカバー取付(クロロブレンゴム)	RCH	6-334	—
ゴムカバー取付(シリコーンゴム)	RSL	6-334	—
センサー1個取付(NPN仕様)(注1)	S1N	6-334	—
センサー2個取付(NPN仕様)(注1)	S2N	6-334	—
センサー1個取付(PNP仕様)(注1)	S1P	6-334	—
センサー2個取付(PNP仕様)(注1)	S2P	6-334	—

(注1) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	
標準タイプ	P(1m) S(3m) M(5m)	— — —
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m) X11(11m) ~ X15(15m)	— —



選定上の
注意

- (1) 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます(常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます(常時開形)。
- (2) 把持機構にはスプリングを使用しているため、把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- (3) ソレノイドグリップーを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。付属の有無は型式で選択します。詳細は 6-125 をご参照ください。
- (4) グリップーの選定方法は 6-27 をご参照ください。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

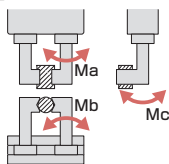
メインスペック

項目	内容
把持動作	最大把持力(N) (両側) 10
	把持動作時間(s) (両側) 0.03以下
	動作頻度(CPM) 120
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側) 2
	最大ストローク(mm) (片側) 2

CPM : Cycle per minute

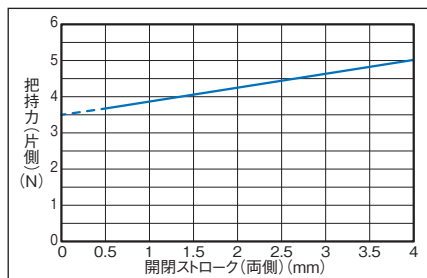
項目	内容
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
繰返し位置決め精度	±0.1mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.5mm以下
ロストモーション	—
フィンガーガイド	すべり案内
静的許容モーメント	Ma : 0.62N・m Mb : 0.62N・m Mc : 0.99N・m
動的許容モーメント	—
垂直方向許容荷重	150N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	—
エンコーダー種類	—
エンコーダーパルス数	—
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



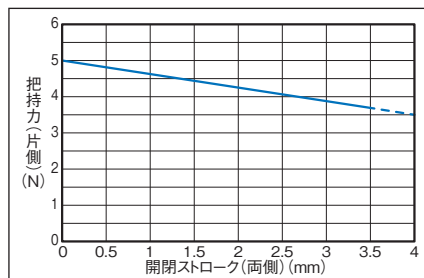
把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)



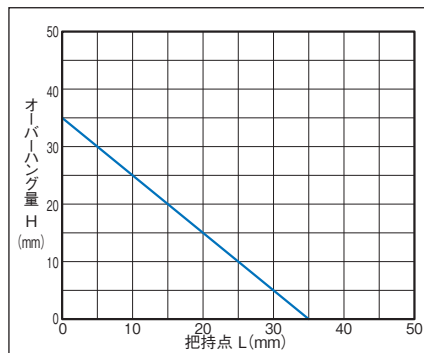
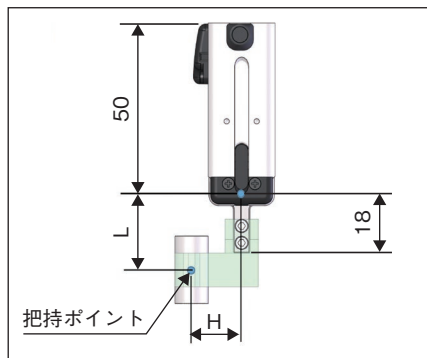
(注) 把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。

内径把持力(片側)



把持点距離の確認

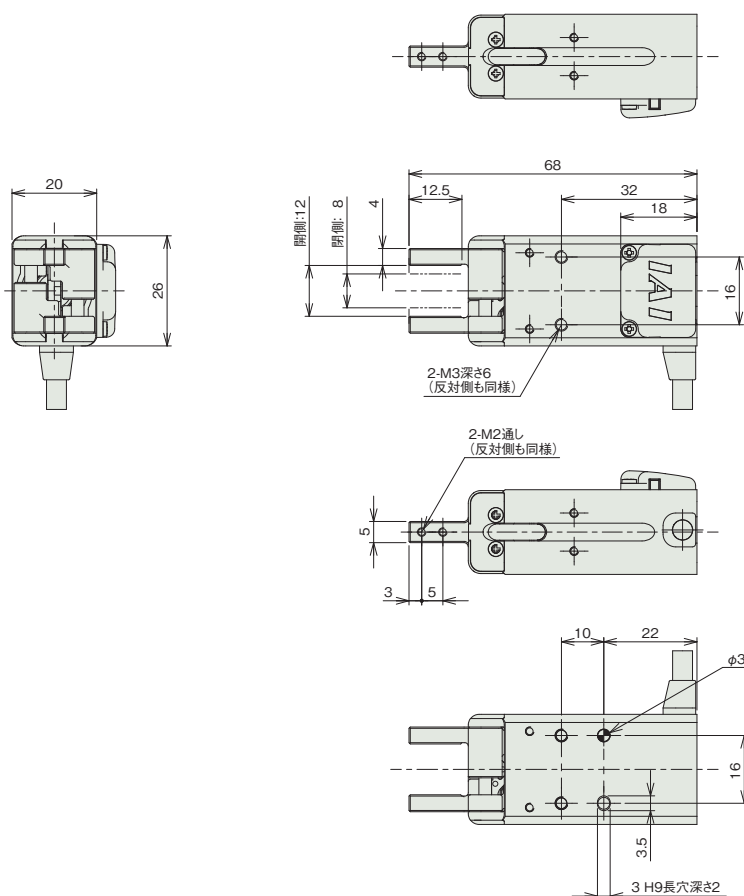
フィンガー(爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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のでご注意ください。

寸法図

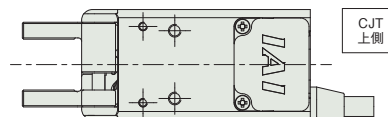
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/ AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



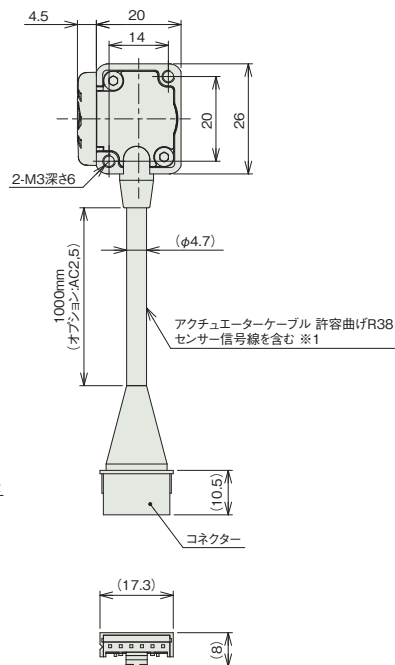
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

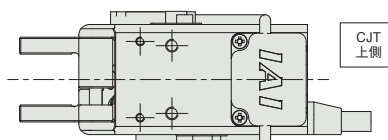
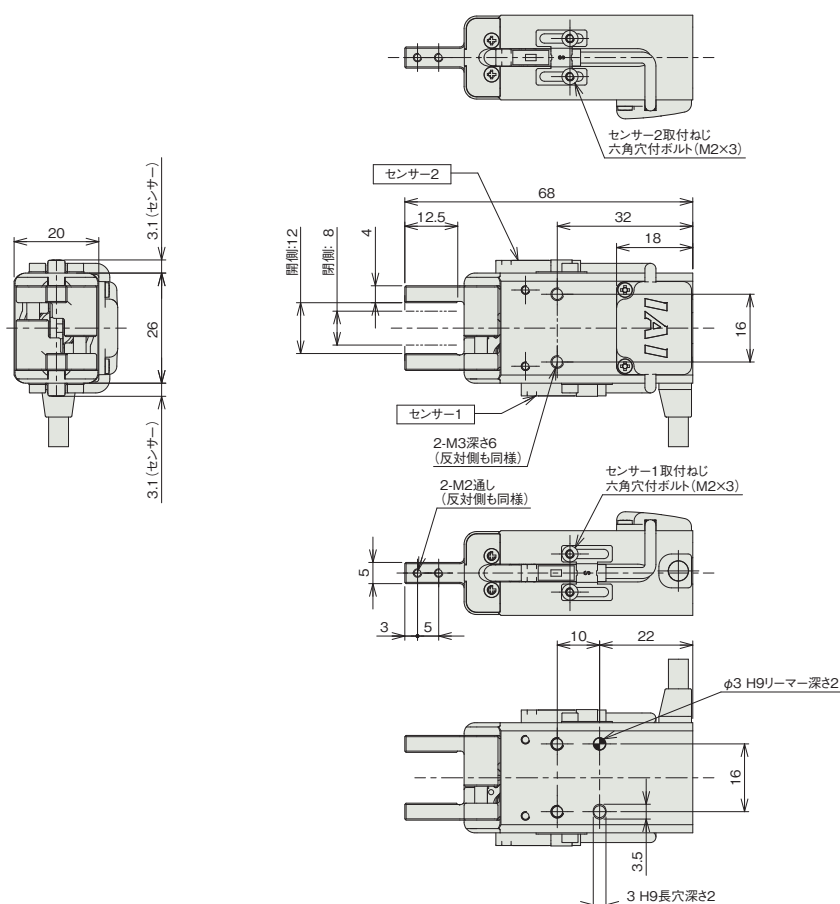


ケーブル取出し方向変更(オプション)

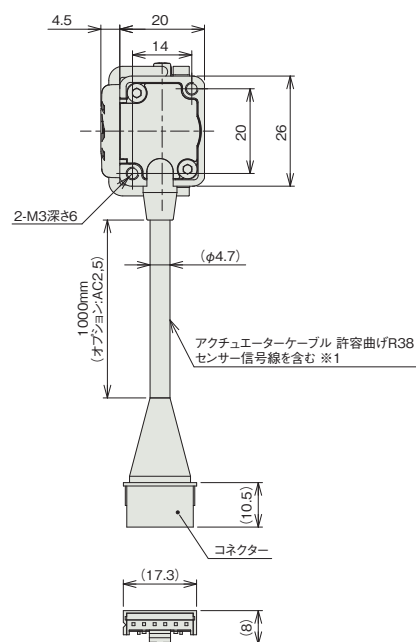


■センサー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/ AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。

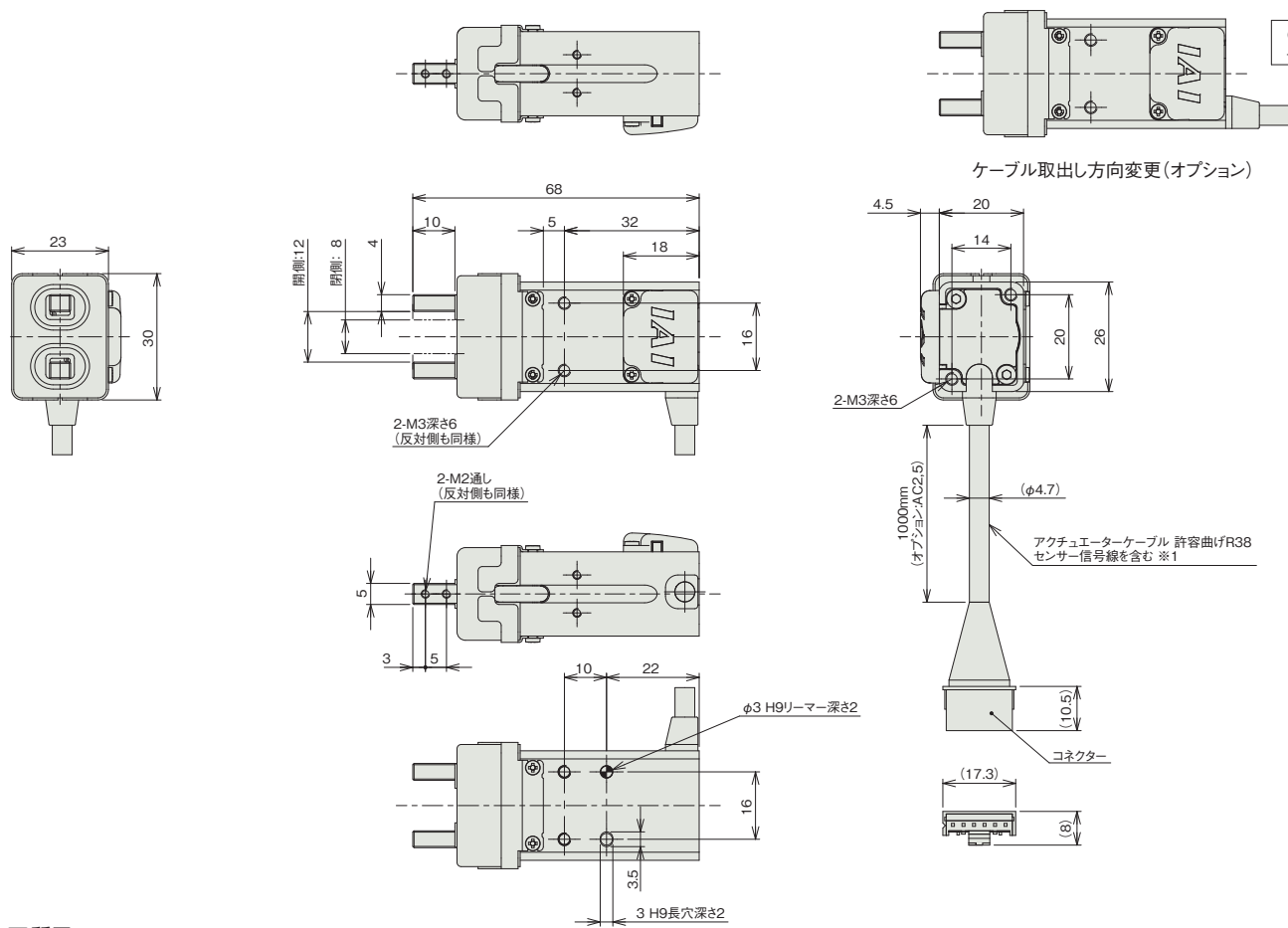


ケーブル取出し方向変更(オプション)



■ゴムカバー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



■質量

項目	内容
質量	0.16kg

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グripper

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

適応コントローラー

(注) GRSシリーズを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-125ページをご確認ください。

GRS-MEG
GRS-MIG

スライド

2ツ爪

ソレノイド
グリップー本体幅
30
mm

■型式項目

GRS

4

シリーズ	タイプ	ストローク	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション
MEG	外径把持	4	DBN	N	下記オプション 価格表参照
MIG	内径把持	4mm (片側2mm)	DBP	P	
				S	
				M	
			N	X10	長さ指定



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し	—
	有り(付属)	—

(注) ドライバーボックスの詳細は6-125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	AC2	6-329	—
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-329	—
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-330	—
ゴムカバー取付(クロロブレンゴム)	RCH	6-334	—
ゴムカバー取付(シリコーンゴム)	RSL	6-334	—
センサー1個取付(NPN仕様)(注1)	S1N	6-334	—
センサー2個取付(NPN仕様)(注1)	S2N	6-334	—
センサー1個取付(PNP仕様)(注1)	S1P	6-334	—
センサー2個取付(PNP仕様)(注1)	S2P	6-334	—

(注1) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	
標準タイプ	P(1m)	—
	S(3m)	—
	M(5m)	—
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	—
	X11(11m) ~ X15(15m)	—

選定上の
注意

- (1) 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます(常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます(常時開形)。
- (2) 把持機構にはスプリングを使用しているため、把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- (3) ソレノイドグリップーを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。付属の有無は型式で選択します。詳細は6-125をご参照ください。
- (4) グリップーの選定方法は6-27をご参照ください。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

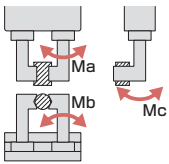
メインスペック

項目	内容
把持動作	最大把持力(N) (両側) 20 把持動作時間(s) (両側) 0.03以下 動作頻度(CPM) 120
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側) 2 最大ストローク(mm) (片側) 2

CPM : Cycle per minute

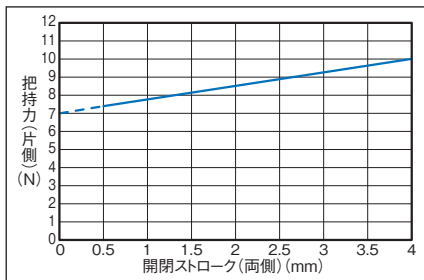
項目	内容
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
繰返し位置決め精度	±0.1mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.5mm以下
ロストモーション	—
フィンガーガイド	すべり案内
静的許容モーメント	Ma: 1.08N・m Mb: 1.08N・m Mc: 2.64N・m
動的許容モーメント	—
垂直方向許容荷重	240N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	—
エンコーダー種類	—
エンコーダーパルス数	—
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



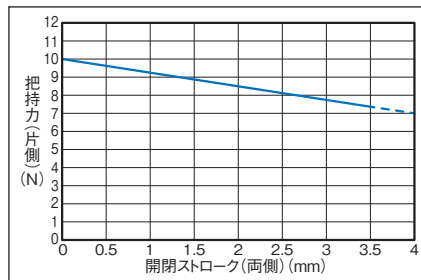
把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力(片側)



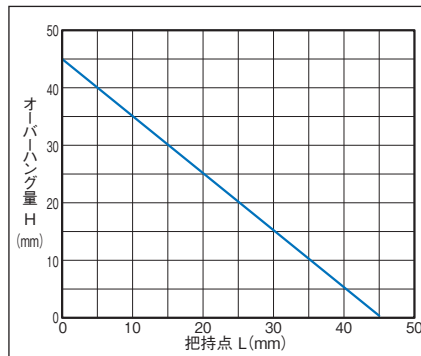
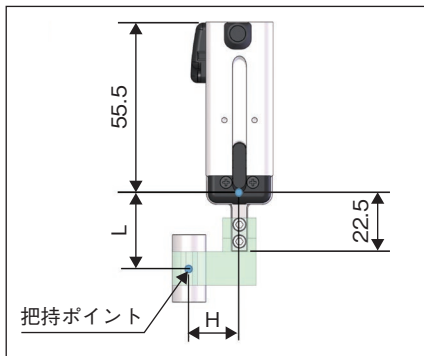
(注) 把持力はフィンガーの開閉ストロークにより変化します。

内径把持力(片側)



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振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のでご注意ください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

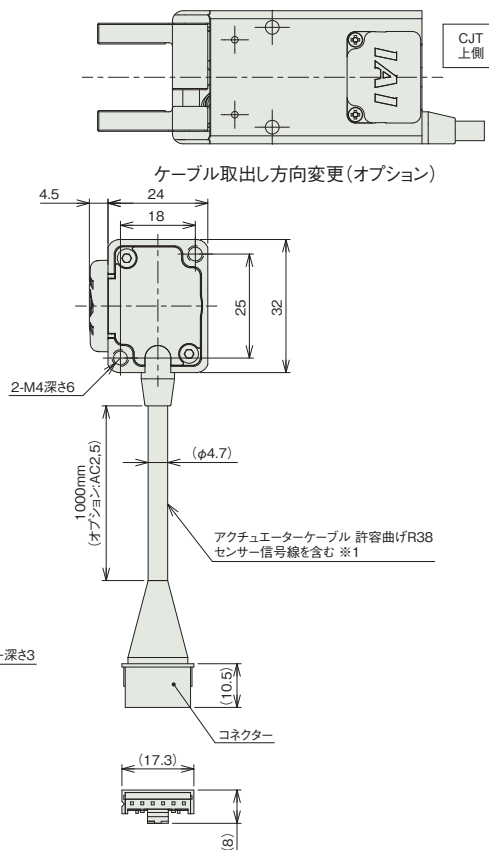
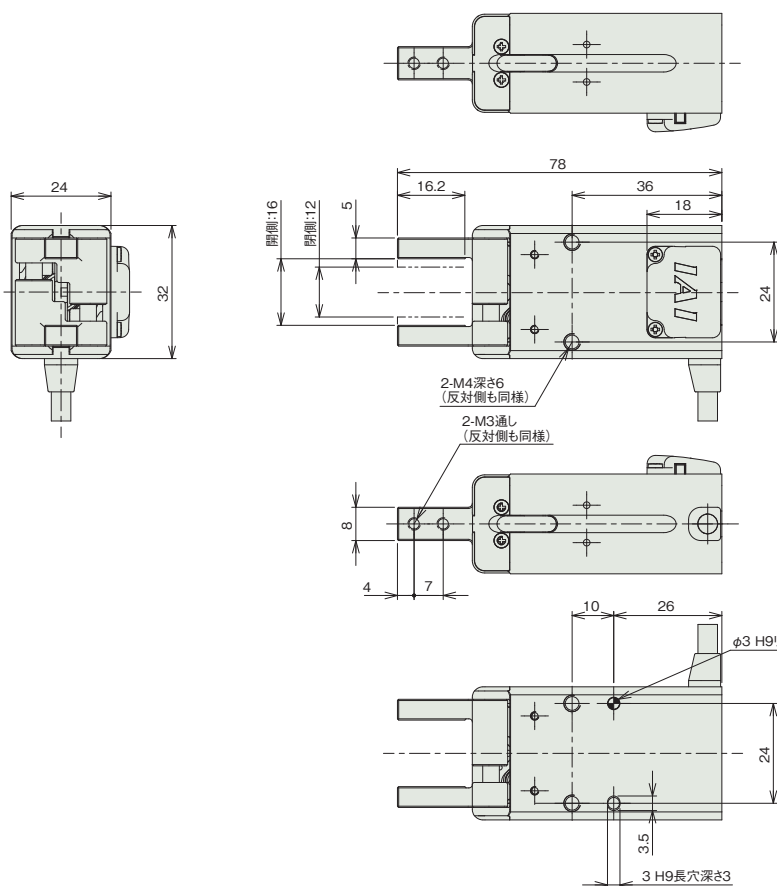
RCP4

RCP2

寸法図

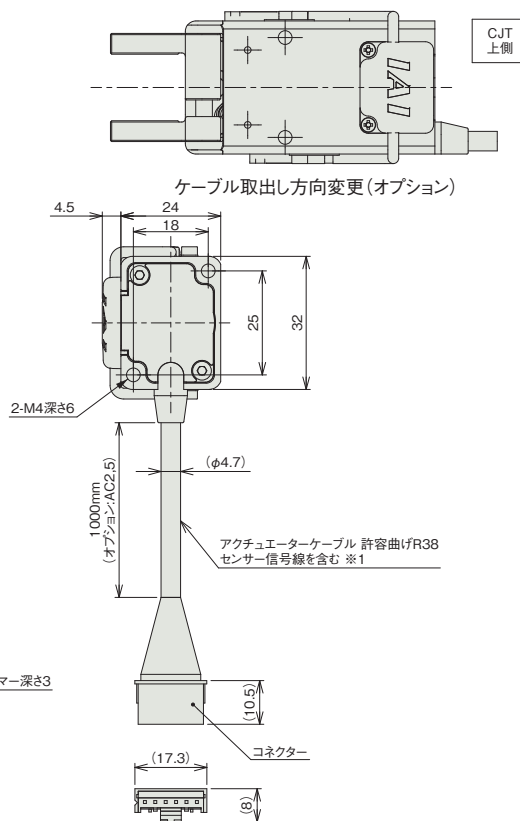
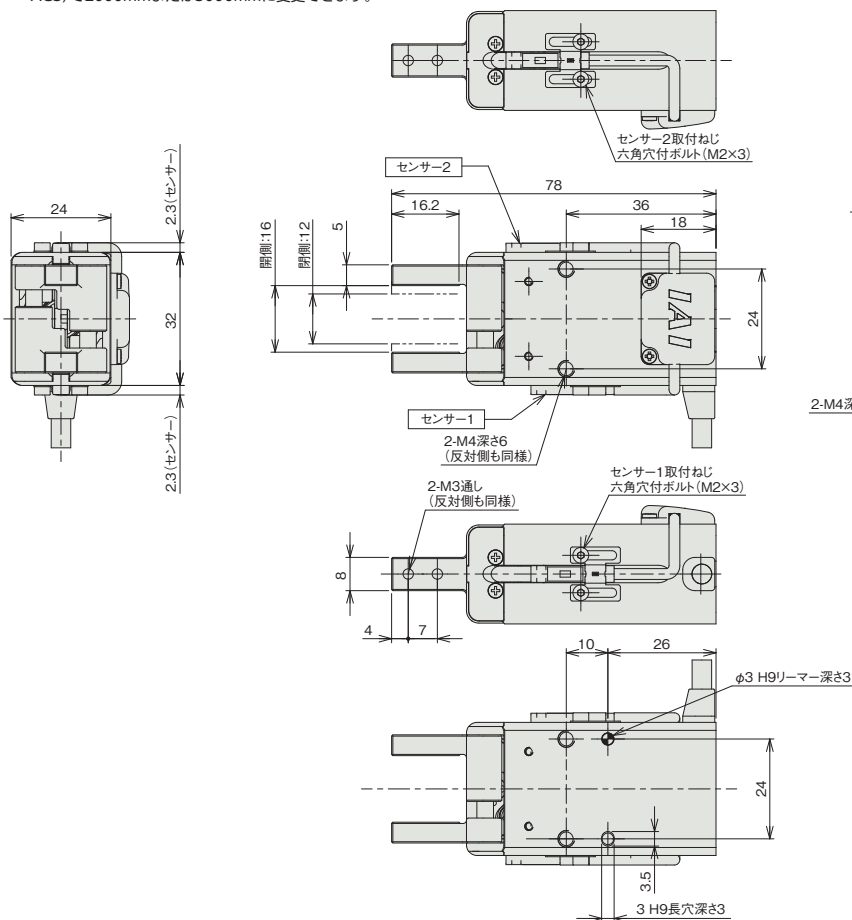
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。

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
CAD3次元
CAD

■センサー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

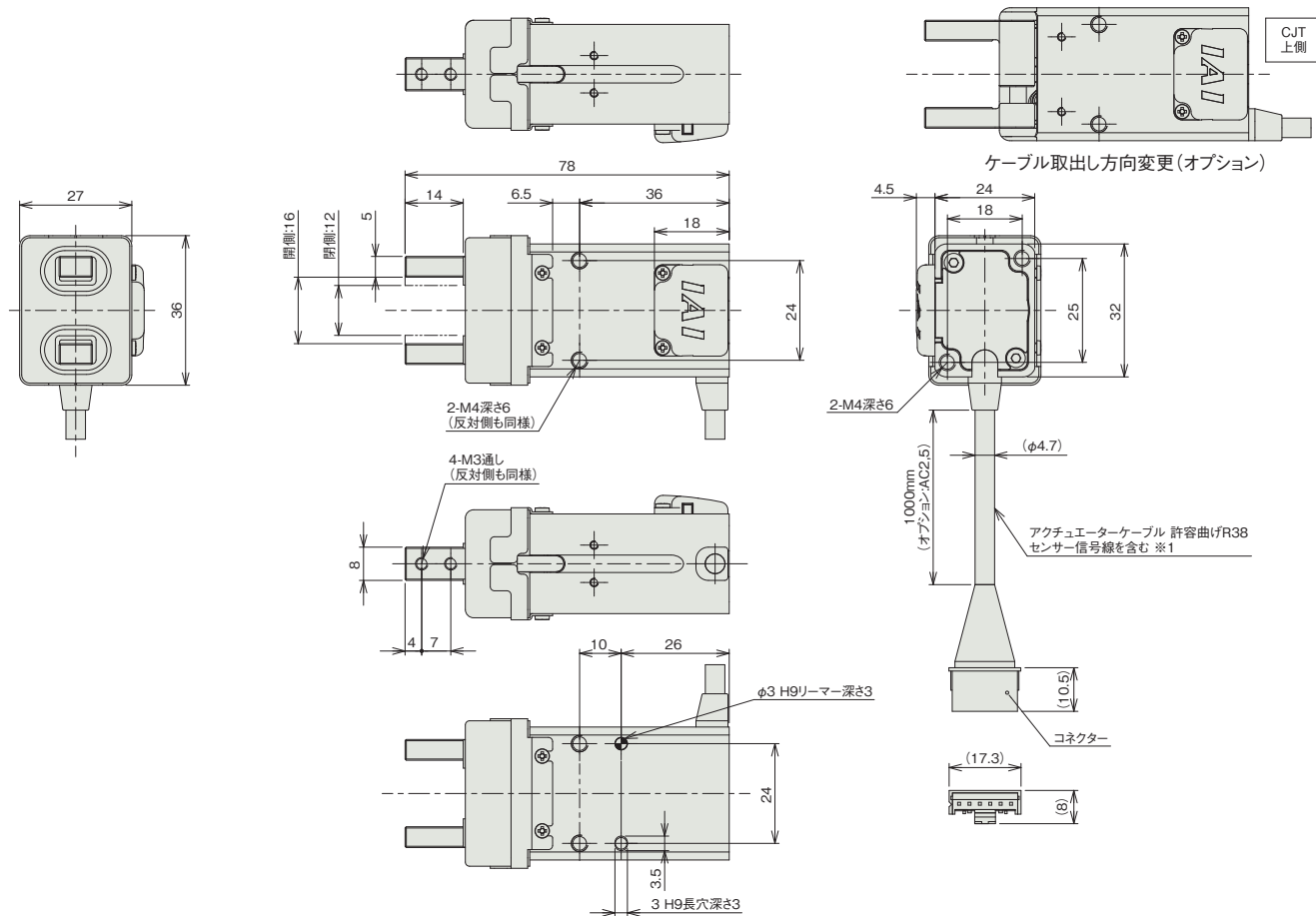
RCP6

RCP4

RCP2

■ゴムカバー取付(オプション)

※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。



■質量

項目	内容
質量	0.27kg

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

適応コントローラー

(注) GRSシリーズを動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-125ページをご確認ください。

ドライバーボックス（アクチュエーター付属品）

ドライバーボックスは、外部制御機器のON/OFF信号に従い、ソレノイドグリップパーの発熱を抑えるように電流を制御し、ソレノイドグリップパーを動作させます。保守用部品として単品購入も可能です。

■型式構成

GRS	—	DB	—	
シリーズ		タイプ		IO 種類
				NPN NPN仕様
				PNP PNP仕様

■仕様

項目	内 容	
制御対象	GRS-S	GRS-M
制御方式	PWM電流制御	
電源電圧	DC24V ± 10%	
最大出力電流 (解放初期瞬時 40ms)	2.8A	3.7A
最大消費電力 (解放初期瞬時 40ms)	74W	97W
解放保持消費電力 (解放状態維持)	2.0W	2.1W
保持状態消費電力	0W	0W
開閉信号入力	DC24V専用信号入力(NPN/PNP 選択)	
位置センサー信号出力	DC24V専用信号出力(NPN/PNP 選択)	
表示灯	解放動作時LED:点灯(緑) 保持動作時LED:消灯	
手動スイッチ	通常運転時OFF 開閉信号入力OFF時のみ手動スイッチON有効	
使用周囲温度	0~40℃	
使用周囲湿度	5% RH~85% RH以下(結露なきこと)	
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと	
保存周囲温度	-10~65℃	
保存周囲湿度	90% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP20	
質量	22g	
外形寸法	58mm(W) × 58.1mm(H) × 16mm(T)	
付属品 ※	ソレノイドドライバーケーブル (CB-GRS-PCS□□□□)	

※アクチュエーター型式で指定したケーブル長のケーブルが付属します。
ドライバーボックス単品手配の場合、ケーブルは付属しません。

■標準価格

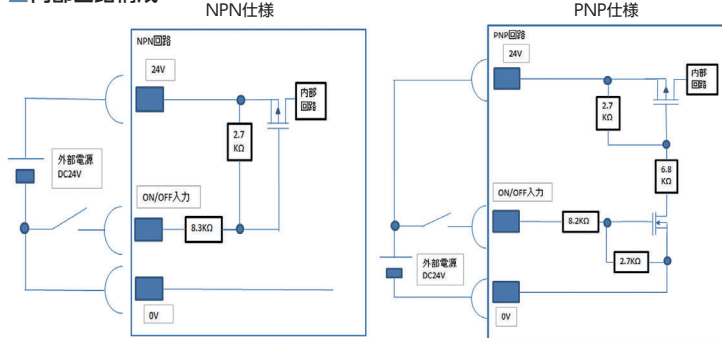
ドライバーボックス 型式	標準価格
GRS-DB-NPN(NPN仕様)	—
GRS-DB-PNP(PNP仕様)	—



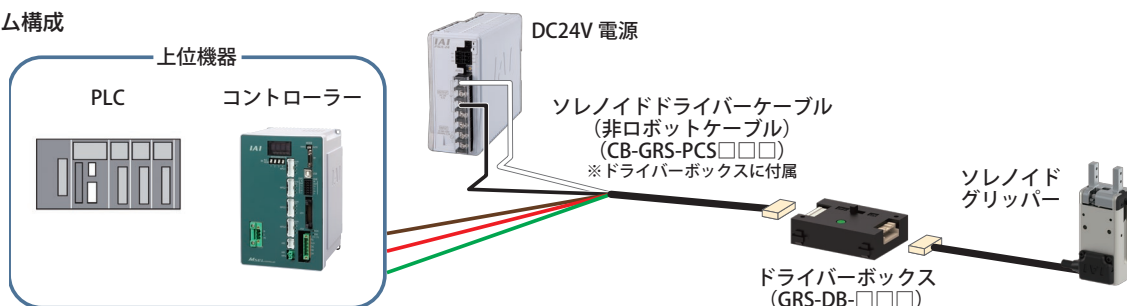
■開閉信号入力仕様

項目	NPN仕様	PNP仕様
入力電圧	24V ± 10%	24V ± 10%
入力電流	2mA	2mA
漏洩電流	0.25mA Max	0.25mA Max
動作電圧	ON 電圧: 6.0V 以下 OFF 電圧: 入力電圧 - 3.0V 以上	ON 電圧: 18.0V 以上 OFF 電圧: 入力電圧 3.0V 以下
絶縁方式	非絶縁	非絶縁

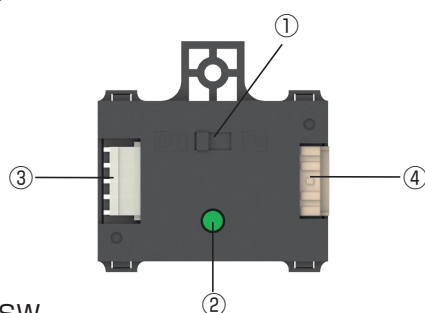
■内部回路構成



■システム構成



■各部の名称



①スライド SW

手動で保持・解放を行います。
(外部機器からの開閉信号が OFF の場合のみ有効です)

② LED 表示

外部制御機器からの信号により点灯します。
また、スライドSWによる強制ON時にも、点灯状態となります。

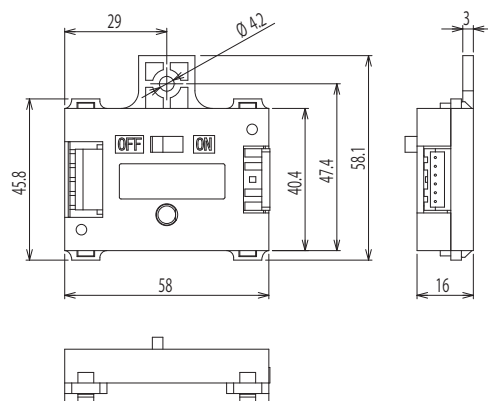
③電源・制御機器側コネクタ

電源の供給、上位機器と制御を行うケーブルを接続します。

④グリップパー側コネクタ

ソレノイドグリップパーを接続します。

■外観図



■信号名称(電源・制御機器側)

ワイヤー色	信号名称	内容
白	24V	ドライバーボックス、ソレノイドグリップパーセンサー用のDC24V ± 10%電源入力
黒	0V	0V (GND)
茶	ON/OFF	ソレノイドグリップパーの開閉信号入力
赤	センサー1	ソレノイドグリップパー センサー1の出力
緑	センサー2	ソレノイドグリップパー センサー2の出力

MEMO

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

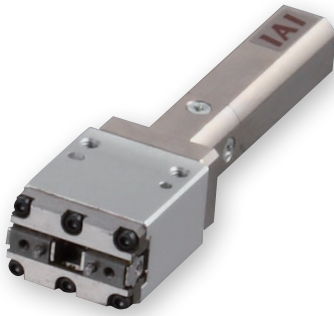
ケーブル型式
一覧表

RCD-GRSNA

スライド 2ツ爪 本体幅 20mm 24V DCブラシレスモーター

■型式項目

RCD	-	GRSNA	-	I	-	3	-	2	-	4	-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 II インクリメンタル	-	モーター種類 3W	-	すべりねじリード 2 2mm	-	ストローク 4 4mm (片側2mm)	-	適応コントローラー D3 DCON D6 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



CE RoHS 10

水平 垂直 横立 天吊り



- (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の距離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。実際に搬送できるワークの質量は「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6-27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
4	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

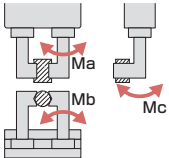
種類	ケーブル記号	D3	D6
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-

(注) 4方向コネクタ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
 D3: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 D6: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は6-347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) 2
把持動作	最大把持力(N) (両側) 10
	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) 67
	最低速度(mm/s) (片側) 5
	定格加減速度(G) (片側) 1
	最高加減速度(G) (片側) 1
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) 2
	最大ストローク(mm) (片側) 2

■スライドタイプモーメント方向



項目	内容
駆動方式	すべりねじ+溝カム
繰返し位置決め精度	±0.05mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.4mm以下
ロストモーション	片側0.25mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 0.04N・m
	Mb: 0.04N・m
	Mc: 0.07N・m
動的許容モーメント	-
	-
	-
垂直方向許容荷重	-
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	DCブラシレスモーター
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	480 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

GRS

RCD

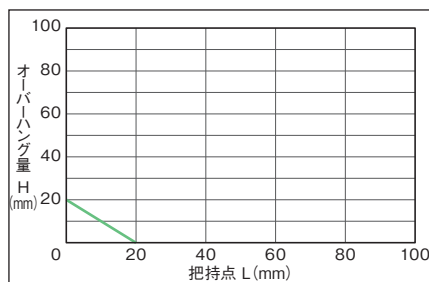
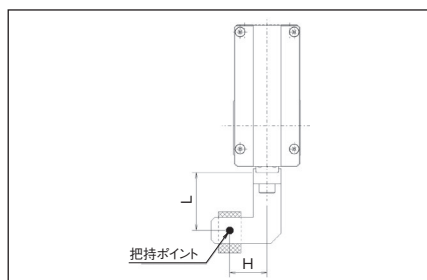
RCP6

RCP4

RCP2

把持点距離の確認

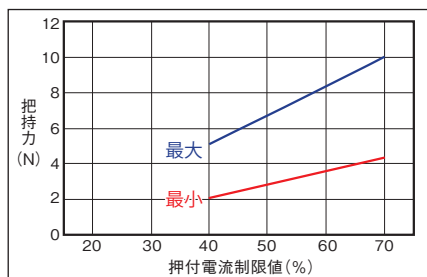
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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

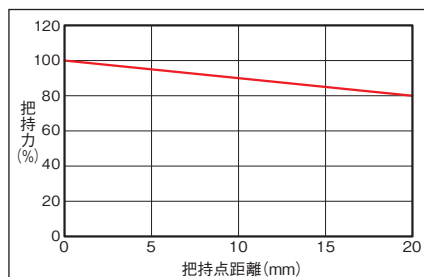


(注) 把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

(注) 目安の数字です。

(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。

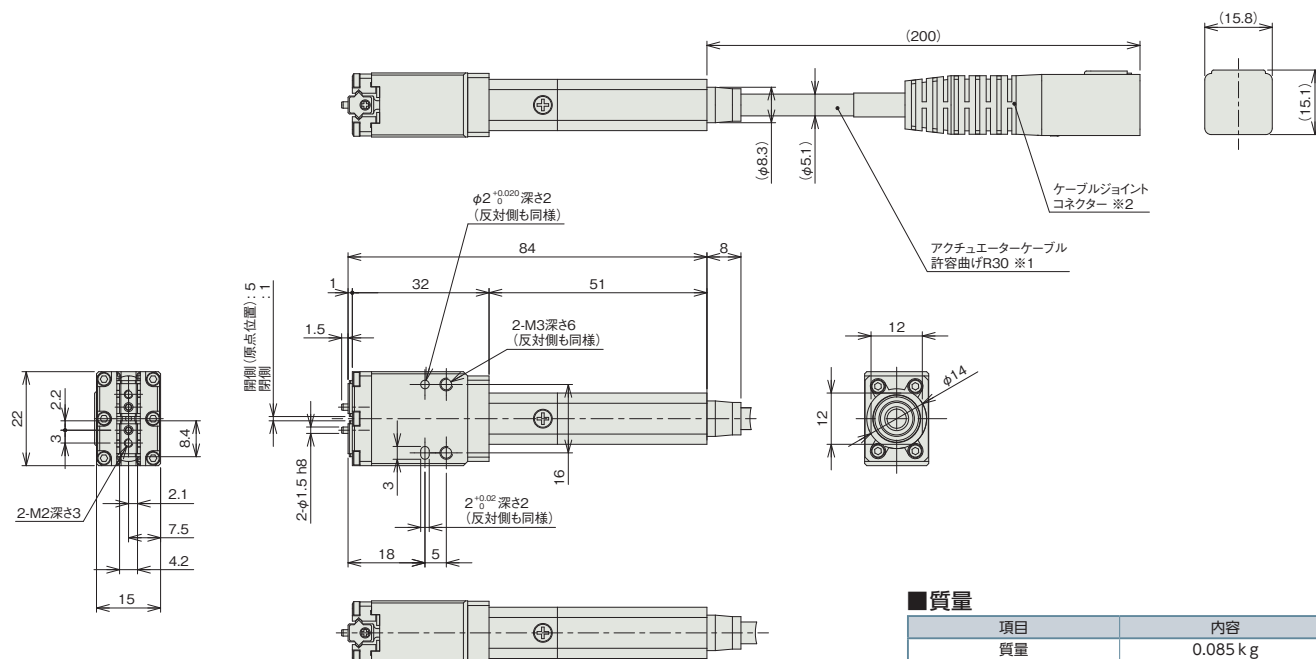
寸法図

※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 モーター・エンコーダーケーブルに接続します。

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



■ 質量

項目	内容
質量	0.085 kg

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			
DCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	—	—	512	—	8-233	
DCON-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。

(注) 簡易アブソユニットの対応はありません。

RCP6-GRT7A

バッテリー
レスアプソ

スライド

2ツ爪

本体幅
90
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP6	-	GRT7A	-	WA	-	28P	-	1	-	30	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 WA バッテリーレスアプソ	-	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	-	減速比パターン 1 送りねじ リード1.5mm プーリー減速比1.5	-	ストローク 30 30mm	-	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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

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1m仕様	AC1	6-329	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-329	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-329	-
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	6-330	-
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	6-330	-
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	6-330	-
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	6-330	-
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	6-330	-
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	6-330	-
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	6-330	-
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	6-330	-
原点逆仕様	NM	6-334	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいづ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	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

(注) アクチュエーター・コントローラー間のケーブルです。オプションでアクチュエーターケーブル長を変更した場合は、アクチュエーター・コントローラー間のケーブル長との合計が20m以内になるようにしてください。

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



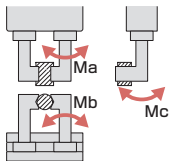
- (1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
- (2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
- (3) コントローラーの高出力設定は無効のみです。
- (4) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。

メインスペック

項目	内容
リード	送りねじリード (mm) 1.5
	プーリー減速比 1.5
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 120
	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) 75
	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) 15
	最大ストローク (mm) (片側) 15

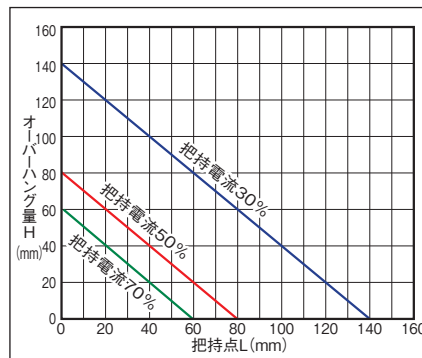
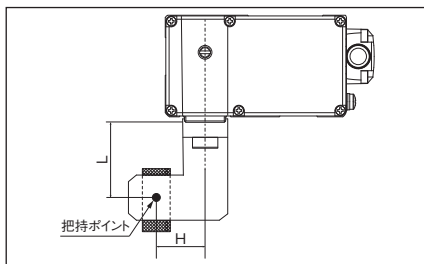
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 3.6N・m
	Mb: 3.6N・m
	Mc: 10.2N・m
動的許容モーメント	-
垂直方向許容荷重	598N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向



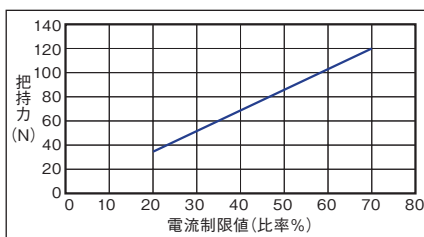
把持点距離の確認

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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

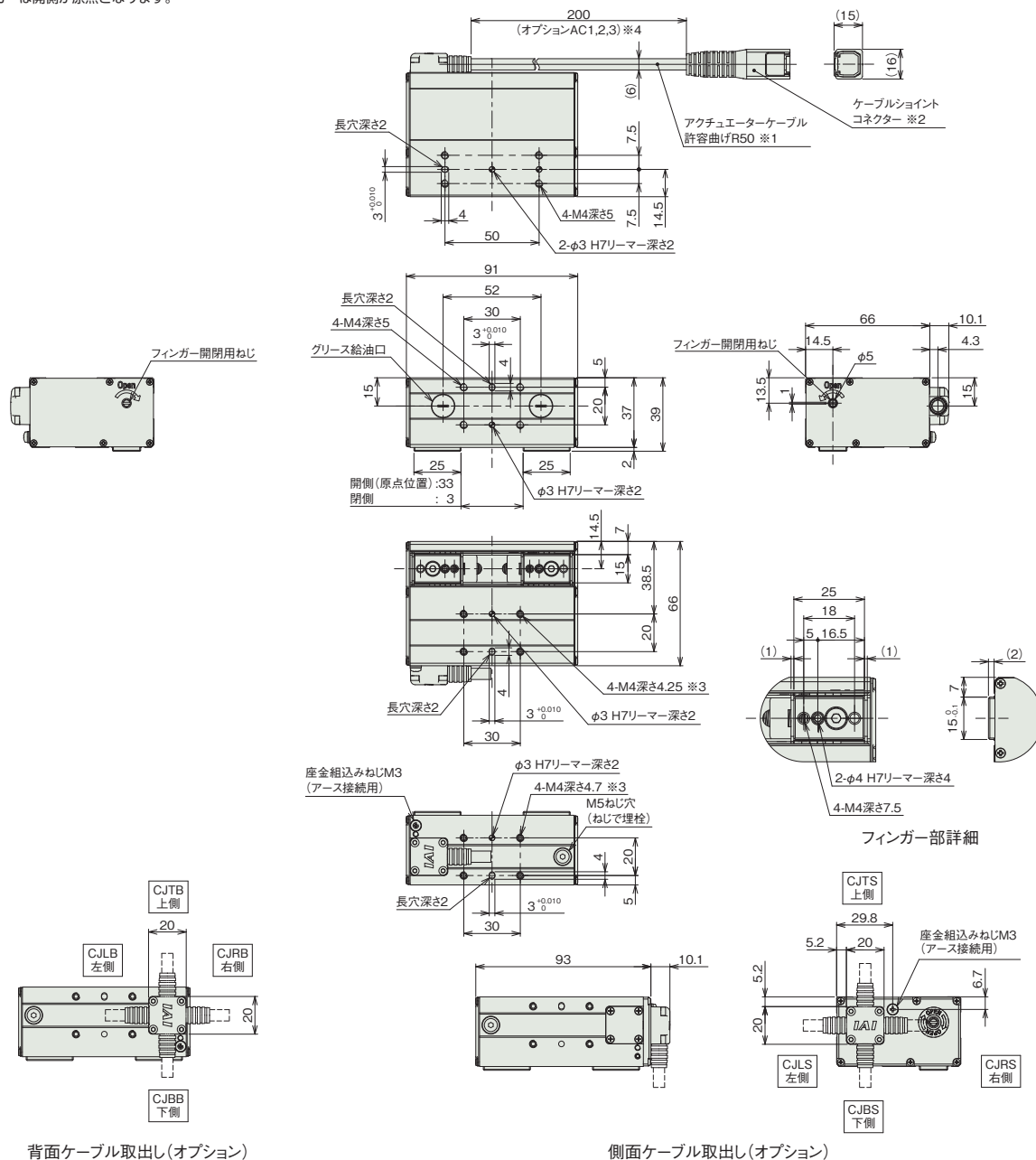
RCD

RCP6

RCP4

RCP2

- ※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にエンコーダケーブルを接続します。
 ※3 異物侵入防止のため、セツトスクリューで埋栓されています。取付け面として使用の場合は取外してください。
 ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
 (注) フィンガーは開側が原点となります。



■質量

項目	内容
質量	0.46kg

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	ポジションナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							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 DC24V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1		● ※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,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	—	8-57
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—

(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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP6-GRT7B



■型式項目

RCP6	-	GRT7B	-	WA	-	28P	-		-		-		-		-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類	-	モーター種類	-	減速パターン	-	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	-	28P	-	1	-	40	-	P3	-	N	-		-		-	
	-		-	バッテリーレスアプソ	-	パルスモーター 28□サイズ	-	送りねじ リード2mm プーリー減速比1.25	-	40mm	-	PCON MSEL	-	無し	-		-		-	
	-		-		-		-	2	-	80	-	P5	-	S	-		-		-	
	-		-		-		-	送りねじ リード2mm プーリー減速比2.5	-	80mm	-	RCON RSEL	-	3m	-		-		-	
	-		-		-		-		-		-		-	M	-		-		-	
	-		-		-		-		-		-		-	長さ指定	-		-		-	
	-		-		-		-		-		-		-	R	-		-		-	
	-		-		-		-		-		-		-	ロボットケーブル	-		-		-	



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
40	-
80	-

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1m仕様	AC1	6-329	-
アクチュエーターケーブル2m仕様	AC2	6-329	-
アクチュエーターケーブル3m仕様	AC3	6-329	-
背面ケーブル上側取出し(注1)	CJTB	6-330	-
背面ケーブル左側取出し(注1)	CJLB	6-330	-
背面ケーブル右側取出し(注1)	CJRB	6-330	-
背面ケーブル下側取出し(注1)	CJBB	6-330	-
側面ケーブル上側取出し(注1)	CJTS	6-330	-
側面ケーブル左側取出し(注1)	CJLS	6-330	-
側面ケーブル右側取出し(注1)	CJRS	6-330	-
側面ケーブル下側取出し(注1)	CJBS	6-330	-
原点逆仕様	NM	6-334	-

(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	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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

(注) アクチュエーター・コントローラー間のケーブルです。オプションでアクチュエーターケーブル長を変更した場合は、アクチュエーター・コントローラー間のケーブル長との合計が20m以内になるようにしてください。

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



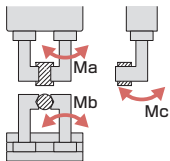
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。
- ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。

メインスペック

項目	内容
リード	送りねじリード (mm) 2 2
保持動作	ブリー減速比 1.25 2.5
	最大保持力 (N) (両側) 150 300
	保持動作時の最高速度 (mm/s) (片側) 5 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側) 120 60
	最低速度 (mm/s) (片側) 5 5
	定格加減速度 (G) (片側) 0.3 0.3
	最高加減速度 (G) (片側) 0.3 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) 20 20
	最大ストローク (mm) (片側) 40 40

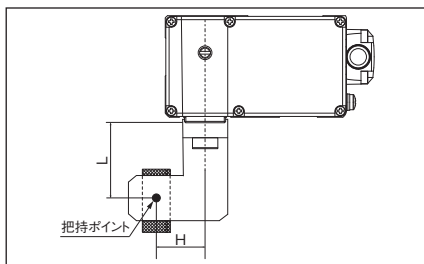
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	片側0.2mm以下
ロストモーション	片側0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 7.5N・m Mb: 7.5N・m Mc: 15.3N・m
動的許容モーメント	-
垂直方向許容荷重	898N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

■スライドタイプモーメント方向

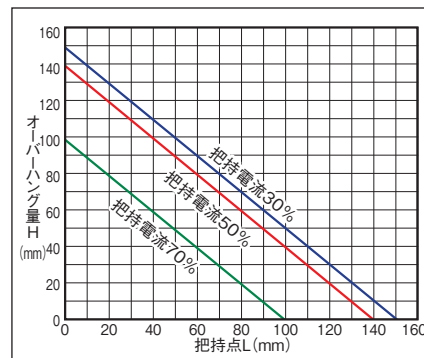


把持点距離の確認

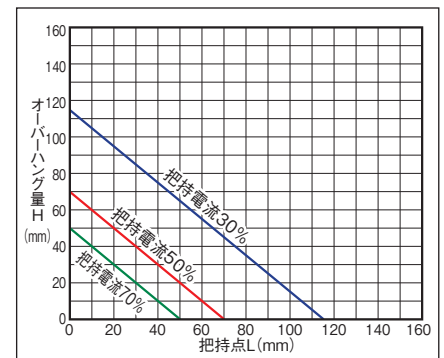
フィンガー (爪) 取り付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



減速比：1

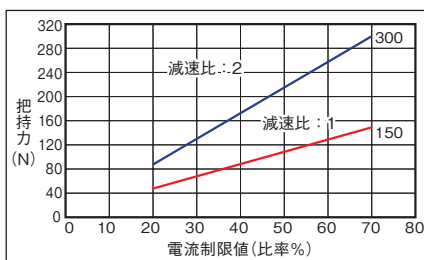


減速比：2



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

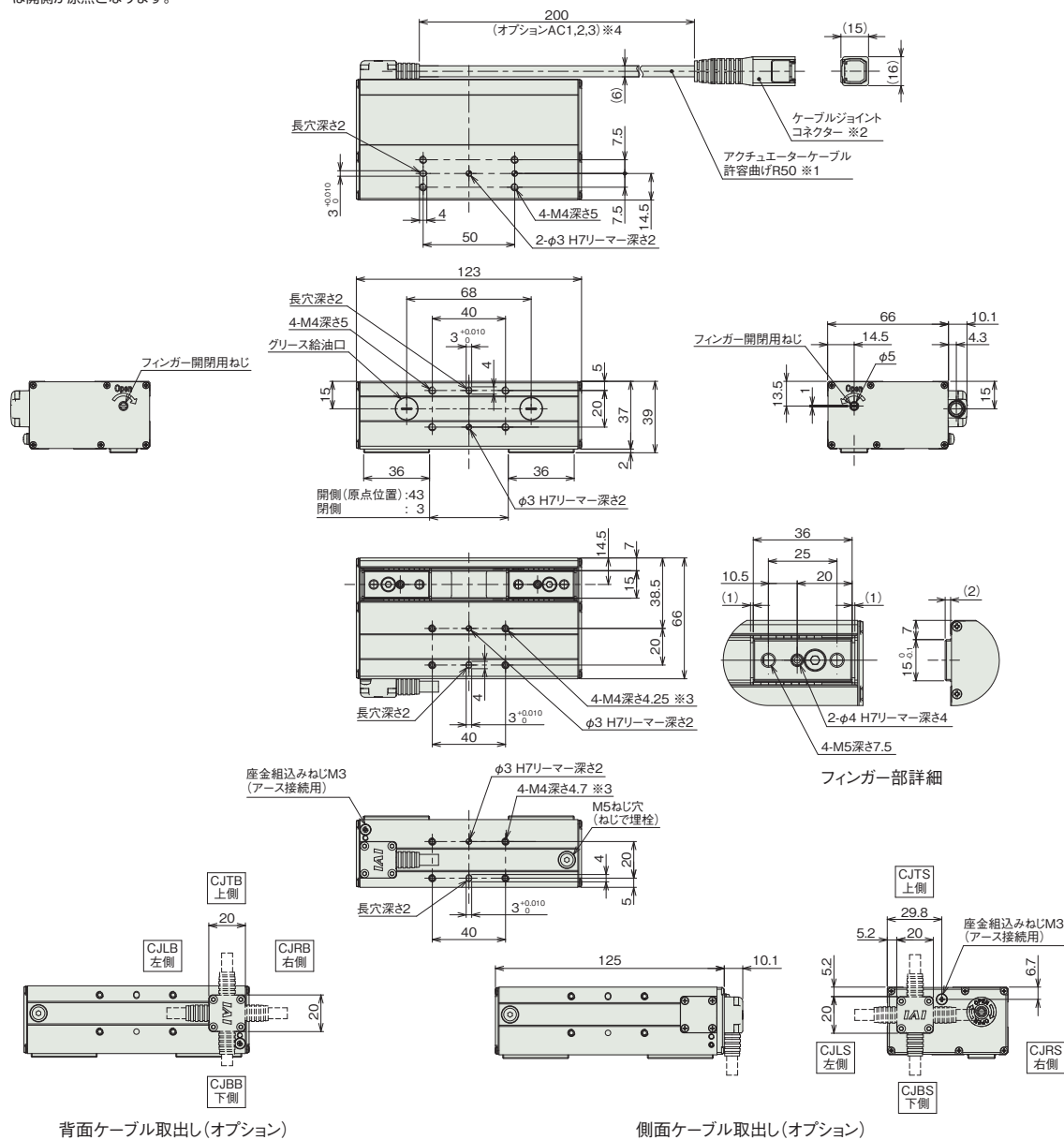
RCP6

RCP4

RCP2

■40ストローク

- ※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にエンコーダーケーブルを接続します。
 ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
 ※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
 (注) フィンガーは開側が原点となります。



背面ケーブル取出し(オプション)

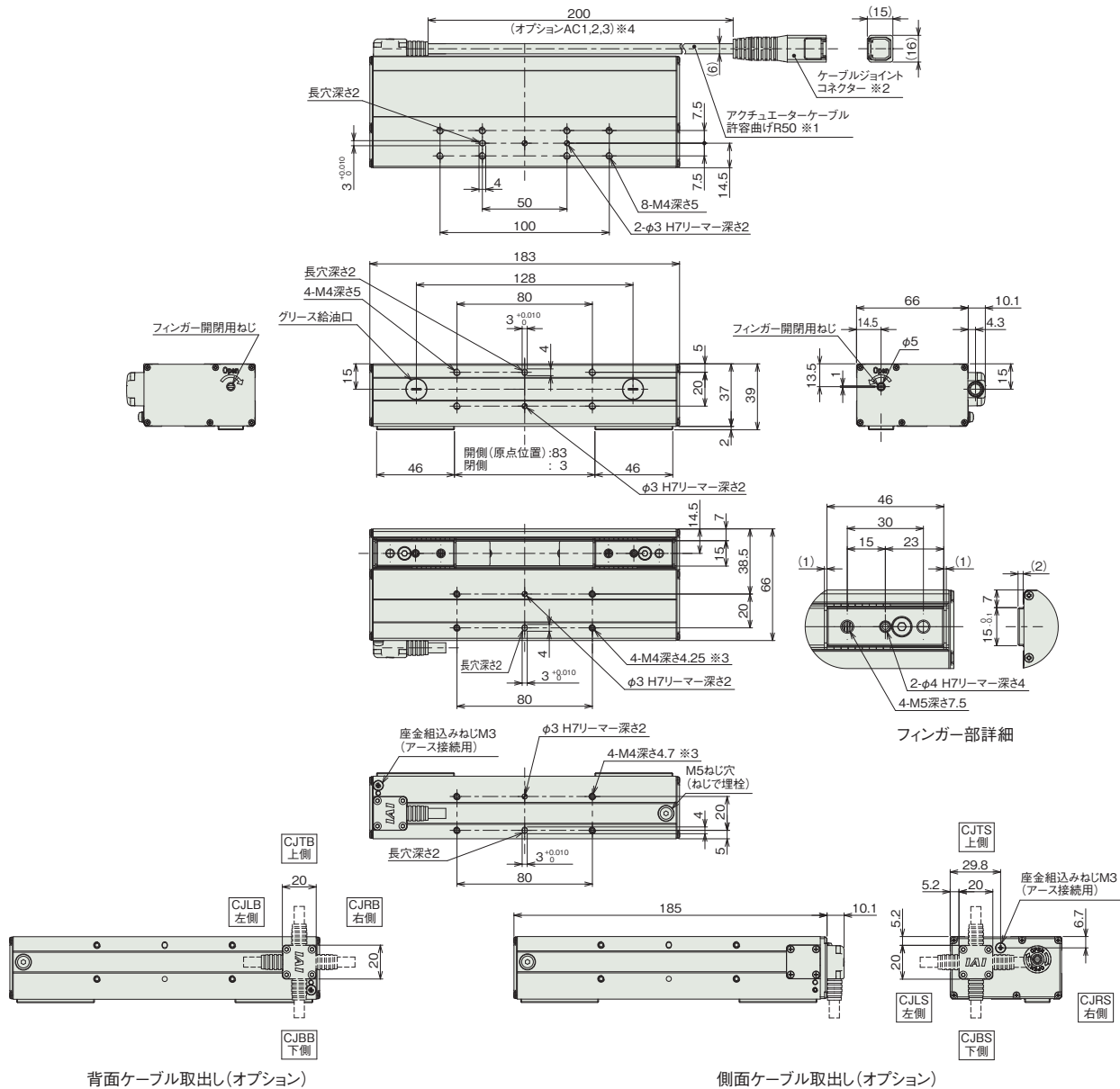
側面ケーブル取出し(オプション)

■質量

ストローク	40
質量(kg)	0.68

■80ストローク

- ※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にエンコーダケーブルを接続します。
※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
※4 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプションで長さを変更できます。
(注) フィンガーは開側が原点となります。



■質量

ストローク	80
質量 (kg)	0.84

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	ポジションナー	パルス列	プログラム	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							DV	CC	CIE	CIT	ネットワーク			※選択			EP	PRT	SSN			
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,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

RCP6-GRST6C
RCP6S-GRST6C

簡易防塵 | バッテリーレスアプソ | スライド | 2ツ爪 | モーターストレート | 本体幅 60 mm | 24V パルスモーター

■型式項目

	GRST6C	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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	42P パルスモーター 42□サイズ	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
180	—	—
230	—	—

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	6-329	—
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-330	—
ケーブル取出し方向(右側)	CJR	6-330	—
ケーブル取出し方向(左側)	CJL	6-330	—
ケーブル取出し方向(下側)	CJB	6-330	—
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-333	—
原点逆仕様	NM	6-334	—
スライダ部ローラー仕様	SR	6-336	—

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST6C		RCP6S-GRST6C
		P3	P5	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)	—	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—	—

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- (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」の最大把持力はスライダ上面(把持位置0mm、オーバーハング量0mm)の場合の両スライダ把持力の合計値です。
- (3) 「把持力と電流制限値の相関図」のバラツキは±25%(F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量)(目安)です。
- (4) 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6-58ページの説明をご確認ください。
- (5) リード2はセルフロックにより、サーボOFFやコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード8はセルフロックがありません。
- (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) コントローラーの高出力設定は無効のみです。
- (8) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。

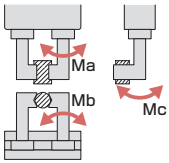
メインスペック

項目	内容
リード	送りねじリード (mm)
把持動作	最大把持力 (N) (両側)
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)
	最低速度 (mm/s) (片側)
	定格加減速度 (G) (片側)
	最高加減速度 (G) (片側)
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)
	最大ストローク (mm) (片側)

項目	内容
駆動方式	左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm: 片側0.3mm以下、リード2mm: 片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm: 片側0.3mm以下、リード2mm: 片側0.25mm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
	Ma: 48.5N・m
静的許容モーメント	Mb: 69.3N・m
	Mc: 103N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・m
垂直方向許容荷重	1080N
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

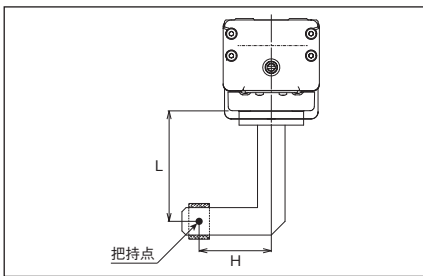
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

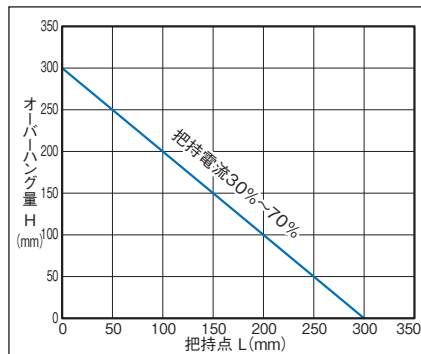


把持点距離の確認

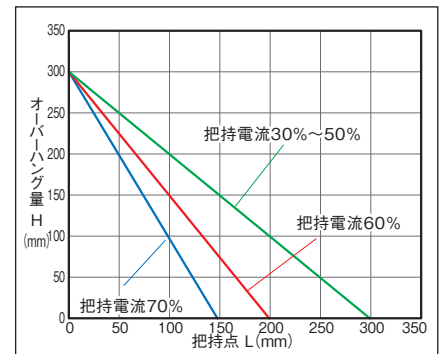
フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



リード8



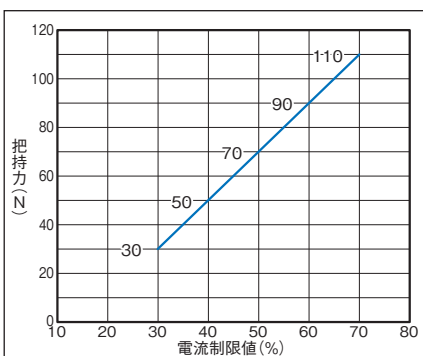
リード2



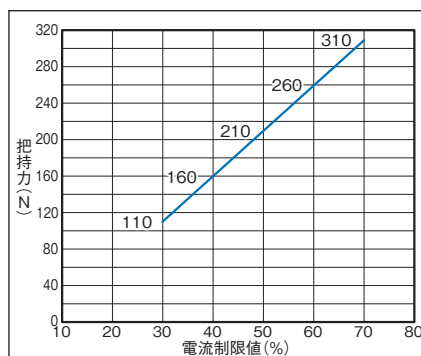
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2

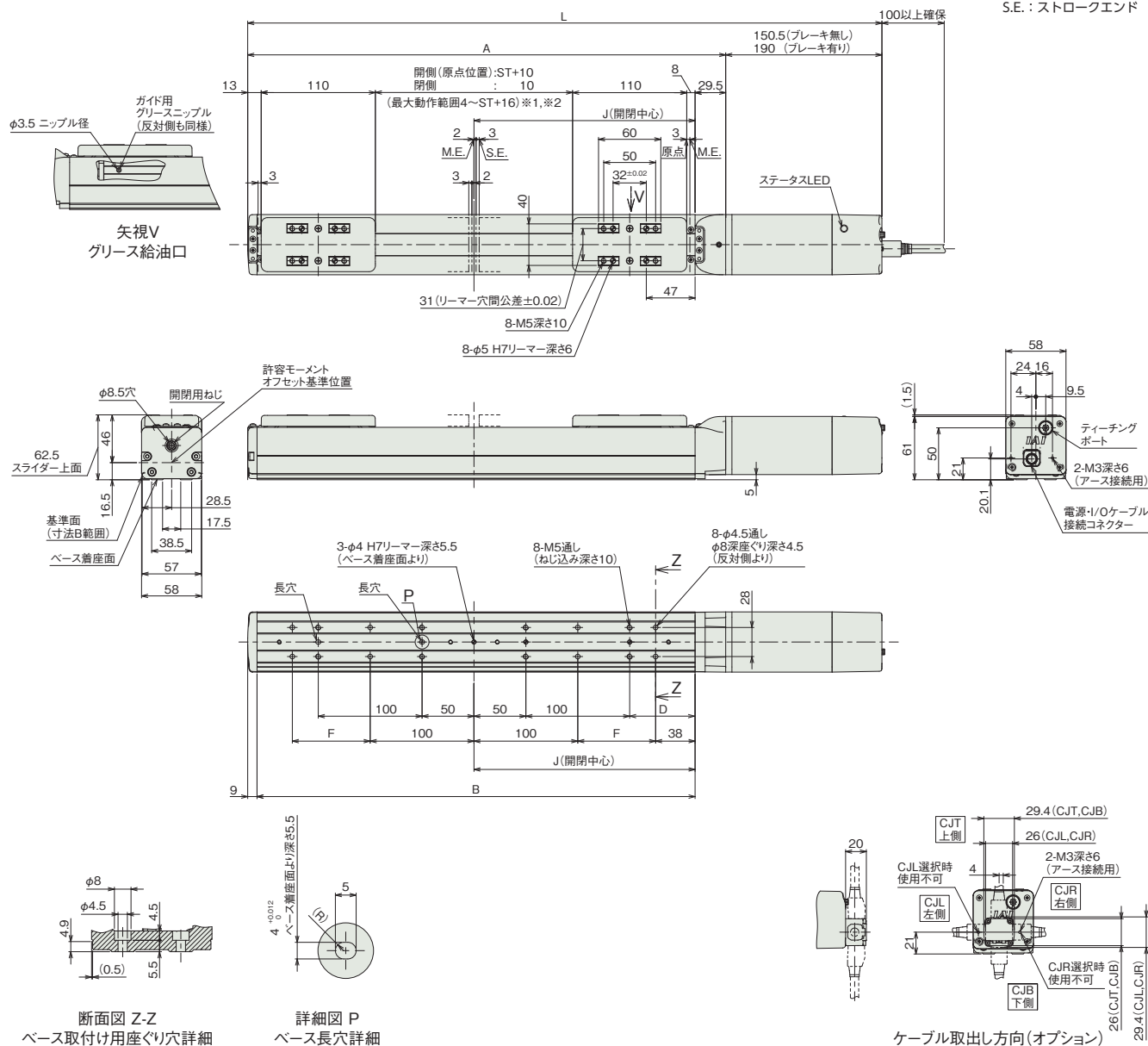


(注) グラフの把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

RCP6S-GRST6C

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
 ※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。

ST:開閉ストローク
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	180	230
L	ブレーキ無し	611	661
	ブレーキ有り	650.5	700.5
	A	460.5	510.5
	B	422	472
	D	63	88
	F	75	100
	J	213	238

■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.3	3.5
	ブレーキ有り	3.5	3.7

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	DC24V 単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CB/CGB		1		● ※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。

(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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ―

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式 一覧表

RCP6-GRST7C
RCP6S-GRST7C

簡易防塵 | バッテリーレスアプソ | スライド | 2ツ爪 | 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

	GRST7C	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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアプソ	56P パルスモーター 56□サイズ	8 8mm 2 2mm	210 210mm (片側105mm) 260 260mm (片側130mm)	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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
210	—	—
260	—	—

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	6-329	—
ケーブル取出し方向(上側)	CJT	6-330	—
ケーブル取出し方向(右側)	CJR	6-330	—
ケーブル取出し方向(左側)	CJL	6-330	—
ケーブル取出し方向(下側)	CJB	6-330	—
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-333	—
原点逆仕様	NM	6-334	—
スライダ部ローラー仕様	SR	6-336	—

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	RCP6-GRST7C		RCP6S-GRST7C
		P3	P5	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)	—	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—	—

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- (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」の最大把持力はスライダ上面(把持位置0mm、オーバーハング量0mm)の場合の両スライダ把持力の合計値です。
- (3) 「把持力と電流制限値の相関図」のバラツキは±25%(F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量)(目安)です。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm以下です。張出し負荷長については6-58ページの説明をご確認ください。
- (5) リード2はセルフロックにより、サーボOFFやコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード8はセルフロックがありません。
- (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) コントローラーの高出力設定は無効のみです。
- (8) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。

メインスペック

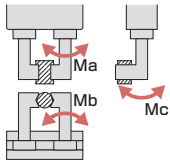
項目	内容
リード	送りねじリード (mm)
把持動作	最大把持力 (N) (両側)
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)
	最低速度 (mm/s) (片側)
	定格加減速度 (G) (片側)
	最高加減速度 (G) (片側)
ブレーキ	ブレーキ仕様
	ブレーキ保持力 (kgf)
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側)
	最大ストローク (mm) (片側)

(注) 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

項目	内容
駆動方式	左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm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1)	Ma：44.7N・m
	Mb：44.7N・m
	Mc：89.1N・m
垂直方向許容荷重	1400N
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

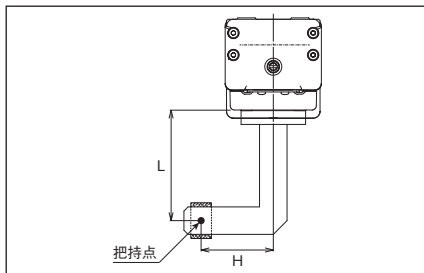
(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

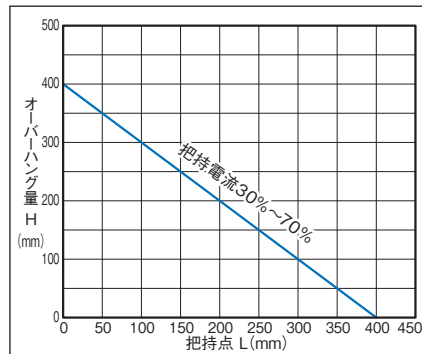


把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

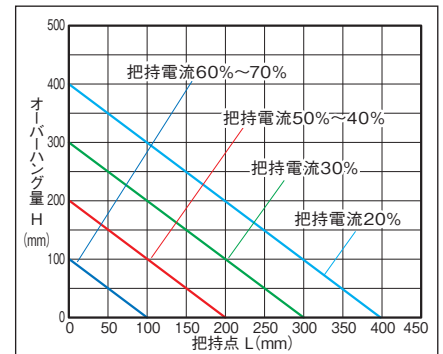


リード8



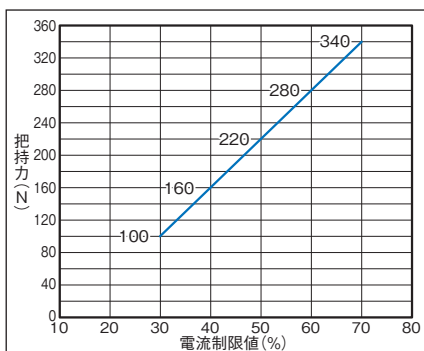
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

リード2

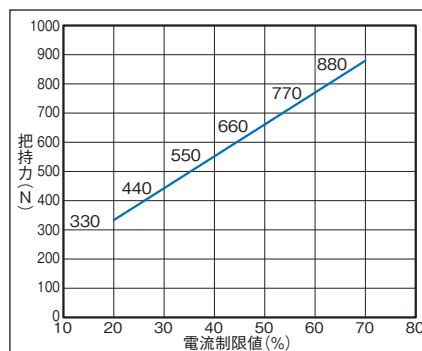


把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

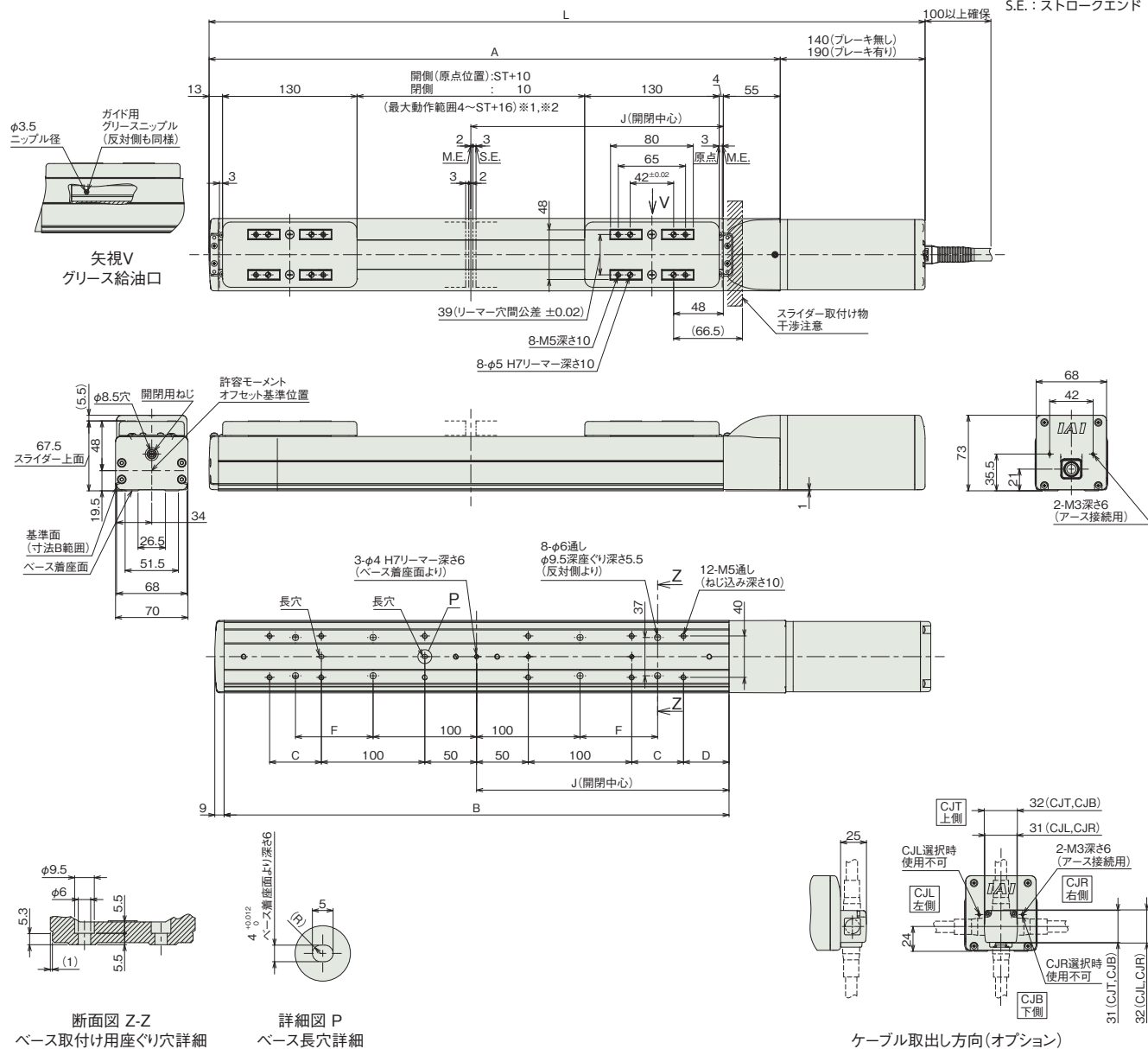
RCP4

RCP2

■RCP6-GRST7C

※1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
※2 両スライダは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
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		210	260
L	ブレーキ無し	692	742
	ブレーキ有り	742	792
A		552	602
B		488	538
C		50	100
D		44	19
F		75	100
J		244	269

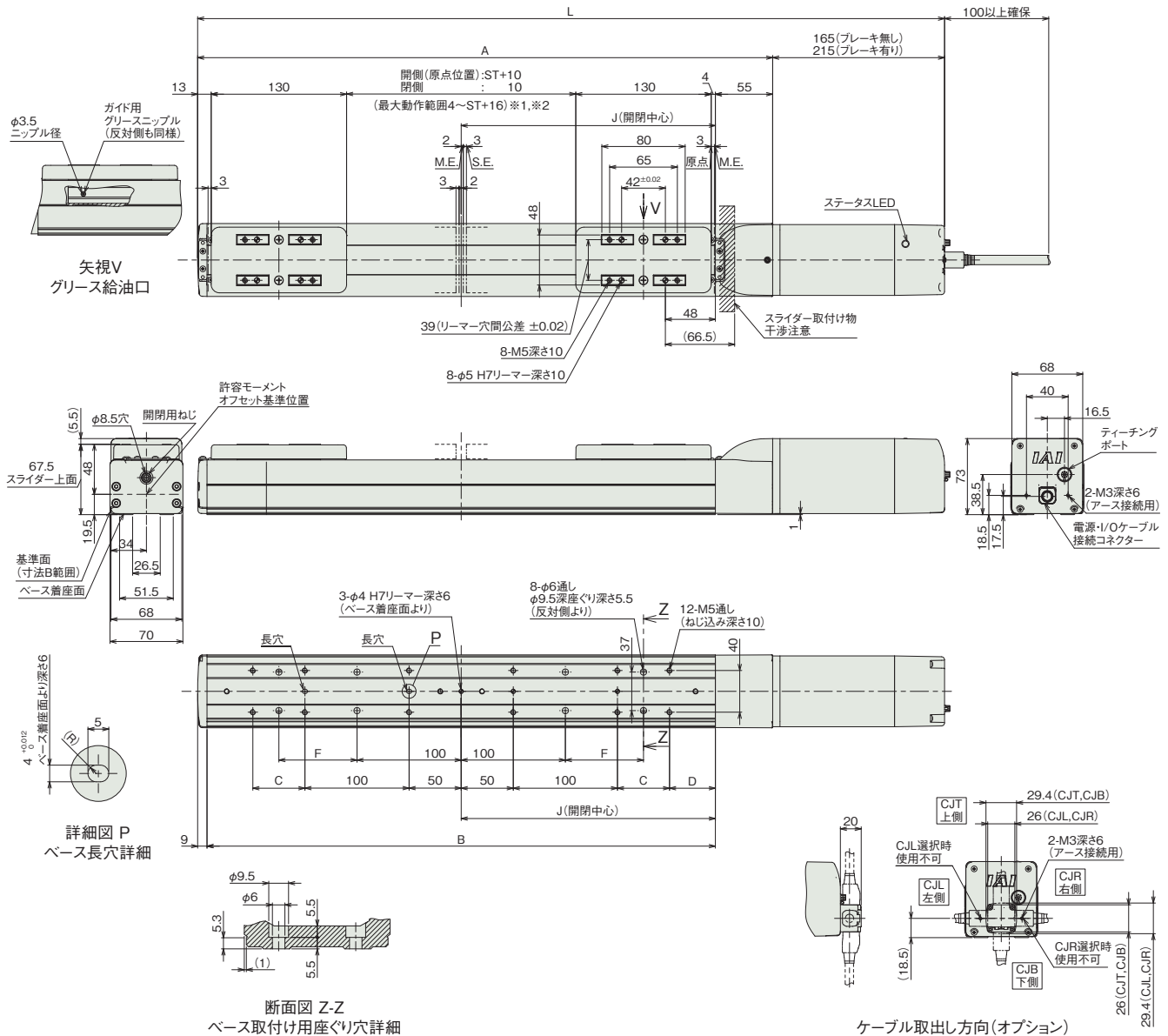
■ストローク別質量

ストローク		210	260
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.4	5.6
	ブレーキ有り	5.8	6.0

■RCP6S-GRST7C

※1 原点復帰を行った場合は両スライダが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。
※2 両スライダは同時に反対方向に動作します。

ST: 開閉ストローク
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

L	ストローク	210	260
	ブレーキ無し	717	767
	ブレーキ有り	767	817
A		552	602
B		488	538
C		50	100
D		44	19
F		75	100
J		244	269

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	210	260
	ブレーキ無し	5.5	5.8
	ブレーキ有り	6.0	6.2

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	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1	DC24V (ML3,SSN,ECMは8)	● ※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。

RCP6-GRST6R
RCP6S-GRST6R

簡易防塵 | バッテリーレスアップ | スライド | 2ツ爪 | モーター折返し | 本体幅 60mm | 24v パルスモーター

■型式項目

	GRST6R	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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	42P パルスモーター 42□サイズ	8 8mm 2 2mm	180 180mm (片側90mm) 230 230mm (片側115mm)	RCP6 P3 PCON MSEL		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
						P5 RCON RSEL			
						RCP6S SE SIOタイプ			



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
180	—	—
230	—	—

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	6-329	—
ケーブル取出し方向(外側)	CJO	6-330	—
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-333	—
モーター左折返し仕様(注1)	ML	6-333	—
モーター右折返し仕様(注1)	MR	6-333	—
原点逆仕様	NM	6-334	—
スライダ部ローラー仕様	SR	6-336	—

(注1) 型式項目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	RCP6-GRST6R		RCP6S-GRST6R
		P3	P5	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6-347ページをご参照ください。



- (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」の最大把持力はスライダ上面(把持位置0mm、オーバーハング量0mm)の場合の両スライダ把持力の合計値です。
- (3) 「把持力と電流制限値の相関図」のバラツキは±25%(F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量)(目安)です。
- (4) 張出し負荷長の目安は、 $Ma \cdot Mb \cdot Mc$ 方向 300mm 以下です。張出し負荷長については6-58ページの説明をご確認ください。
- (5) リード2はセルフロックにより、サーボOFFやコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード8はセルフロックがありません。
- (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) コントローラーの高出力設定は無効のみです。
- (8) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。

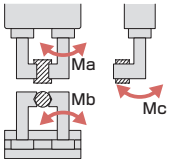
メインスペック

項目	内容
リード	送りねじリード (mm)
把持動作	最大把持力 (N) (両側)
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)
	最低速度 (mm/s) (片側)
	定格加減速度 (G) (片側)
	最高加減速度 (G) (片側)
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)
	最大ストローク (mm) (片側)

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト＋左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm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
	Ma：48.5N・m
静的許容モーメント	Mb：69.3N・m
	Mc：103N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma：11.6N・m
	Mb：16.6N・m
	Mc：24.6N・m
垂直方向許容荷重	1080N
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

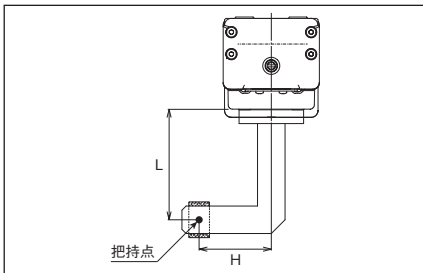
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

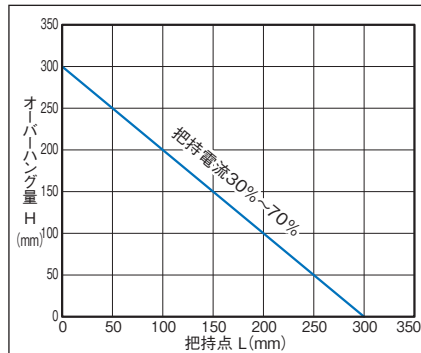


把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

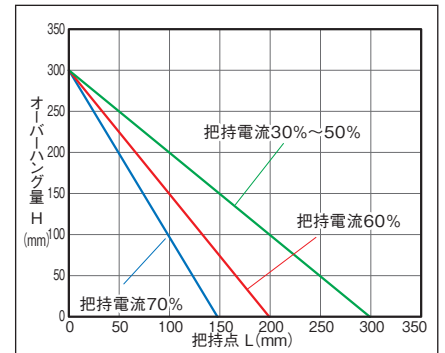


リード8



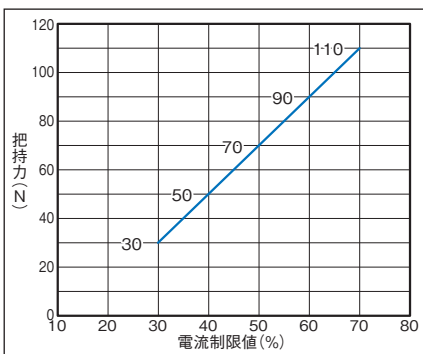
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

リード2

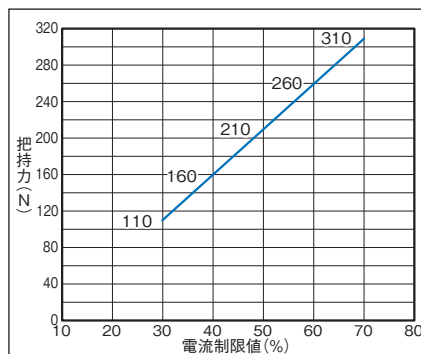


把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2

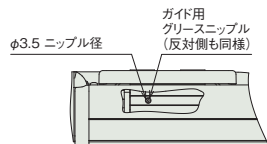


(注) グラフの把持力は把持点距離 (L、H) が0の場合となり、両フィンガーの合計値です。

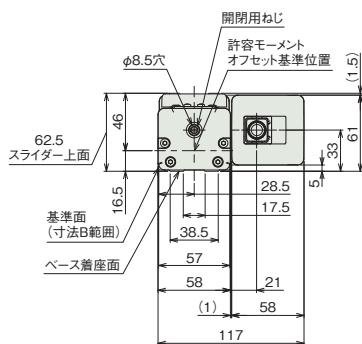
■RCP6-GRST6R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
 ※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合はモーターカバーを外してからサイドカバーを外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

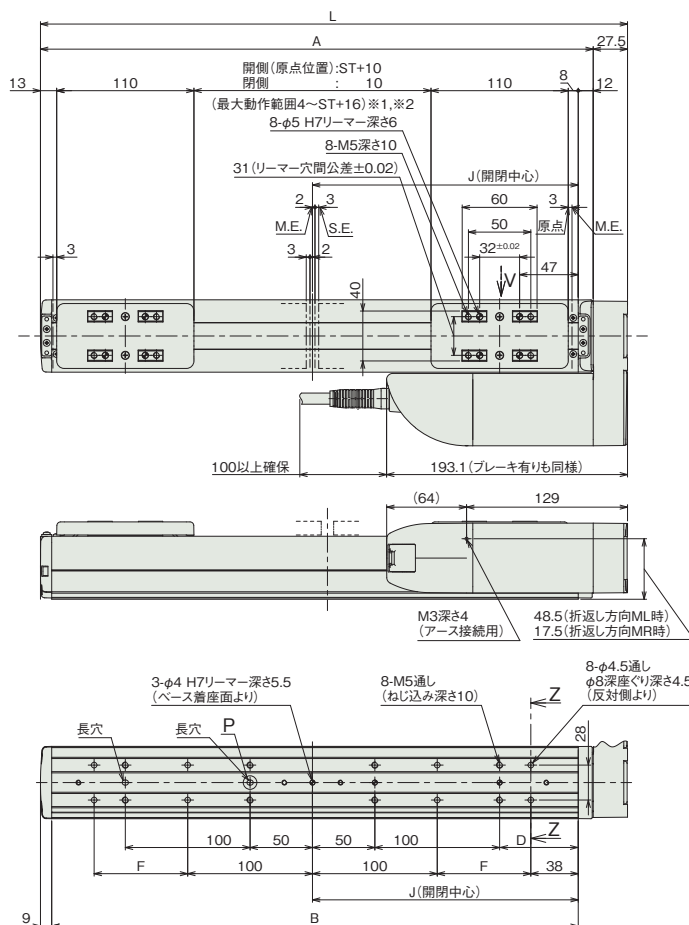
ST: 開閉ストローク
 M.E.: メカニカルエンド
 S.E.: ストロークエンド



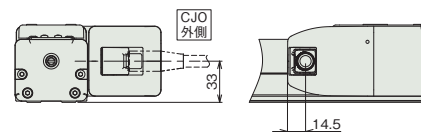
矢視V
グリース給油口



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	180	230
L	ブレーキ無し ブレーキ有り	470.5 520.5
A	443	493
B	422	472
D	63	88
F	75	100
J	213	238

■ストローク別質量

ストローク	180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し ブレーキ有り	3.5 3.6 3.5 3.7

RCP6S-GRST6R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。

※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。

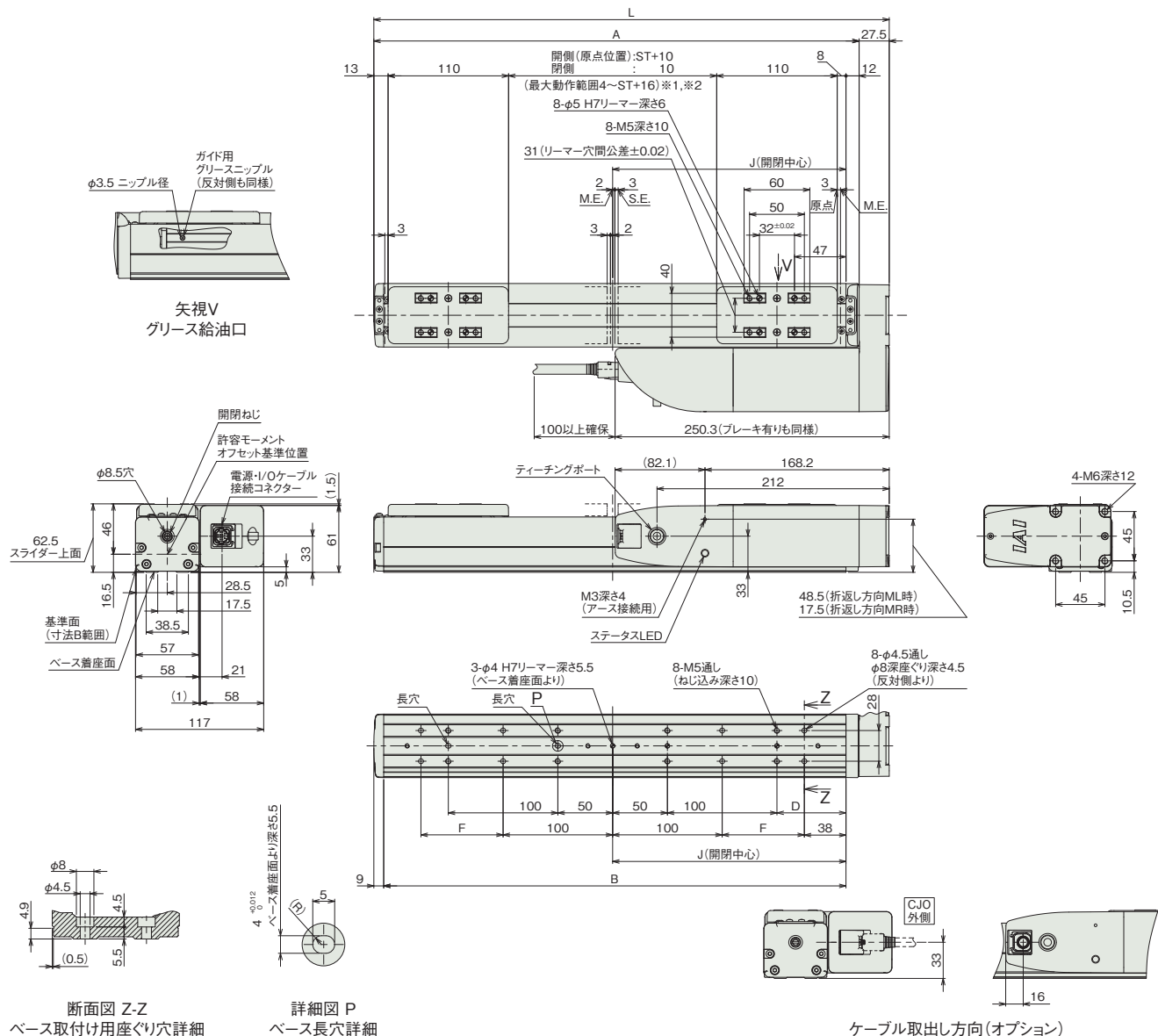
(注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合はモーターカバーを取外してからサイドカバーを取外してください。

(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST:開閉ストローク

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		180	230
L	ブレーキ無し	470.5	520.5
	ブレーキ有り		
A		443	493
B		422	472
D		63	88
F		75	100
J		213	238

■ストローク別質量

ストローク		180	230
質量 (kg)	ブレーキ無し	3.6	3.8
	ブレーキ有り	3.7	3.8

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
				ポジションナー	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	DC24V 単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CB/CGB		1		● ※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。

RCP6-GRST7R
RCP6S-GRST7R

簡易防塵 バッテリーレスアップ スライド 2ツ爪 モーター折返し 本体幅 70mm 24V パルスモーター

■型式項目

	GRST7R	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
RCP6 コントローラー別置 RCP6S コントローラー内蔵		WA バッテリーレスアップ	56P パルスモーター 56□サイズ	8 8mm 2 2mm	210 210mm (片側105mm) 260 260mm (片側130mm)	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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCP6	RCP6S
210	—	—
260	—	—

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	6-329	—
ケーブル取出し方向(外側)	CJO	6-330	—
フィンガーアタッチメント取付け治具	MJF	6-333	—
モーター左折返し仕様(注1)	ML	6-333	—
モーター右折返し仕様(注1)	MR	6-333	—
原点逆仕様	NM	6-334	—
スライダ一部ローラー仕様	SR	6-336	—
スライダスペーサー	SS	6-336	—

(注1) 型式項目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	RCP6-GRST7R			RCP6S-GRST7R
		P3	P5	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)	—	—	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—	—	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—	—	—

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- (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」の最大把持力はスライダー上面(把持位置0mm、オーバーハング量0mm)の場合の両スライダー把持力の合計値です。
- (3) 「把持力と電流制限値の相関図」のバラツキは±25%(F.S.: Full Scale ロードセルの定格容量)(目安)です。
- (4) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm以下です。張出し負荷長については6-58ページの説明をご確認ください。
- (5) リード2はセルフロックにより、サーボOFFやコントローラー電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。リード8はセルフロックがありません。
- (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) コントローラーの高出力設定は無効のみです。
- (8) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。

メインスペック

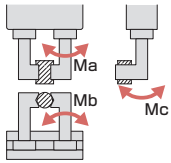
項目	内容
リード	送りねじリード (mm) 8 2
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 340 880 把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側) 10 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側) 180 45 最低速度 (mm/s) (片側) 10 5 定格加減速度 (G) (片側) 0.3 0.3 最高加減速度 (G) (片側) 0.3 0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持力 (kgf) 17 44
ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 105 105 最大ストローク (mm) (片側) 130 130

(注) 【 】は使用環境温度5℃以下の場合です。

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト＋左右台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシ	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm以下
ロストモーション	リード8mm：片側0.3mm以下、リード2mm：片側0.25mm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2)	Ma：44.7N・m Mb：44.7N・m Mc：89.1N・m
垂直方向許容荷重	1400N
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

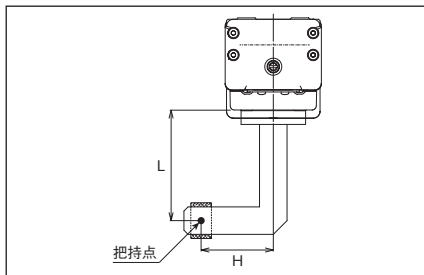
(注2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280にて走行寿命をご確認ください。

■スライドタイプモーメント方向

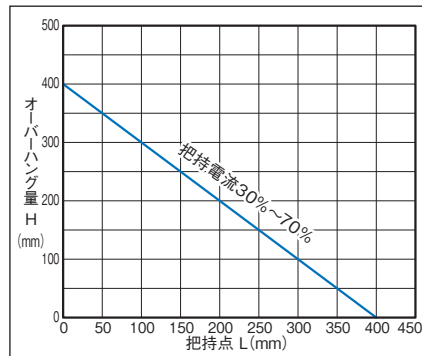


把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

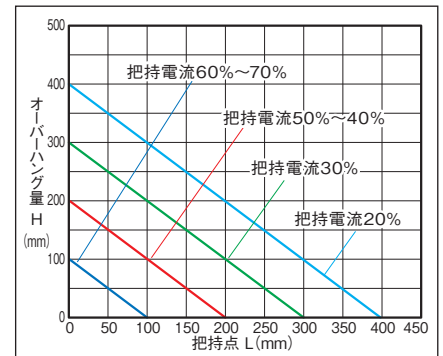


リード8



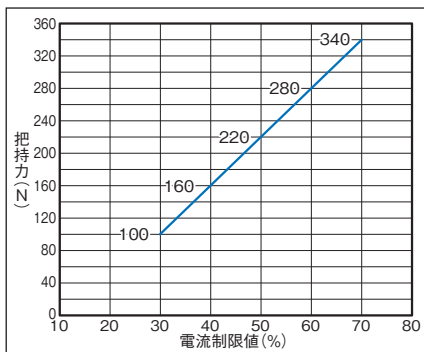
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

リード2

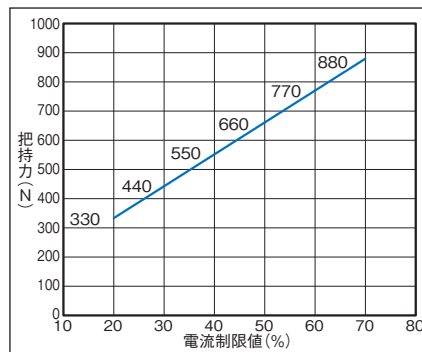


把持力と電流制限値の相関図

リード8



リード2



(注) グラフの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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

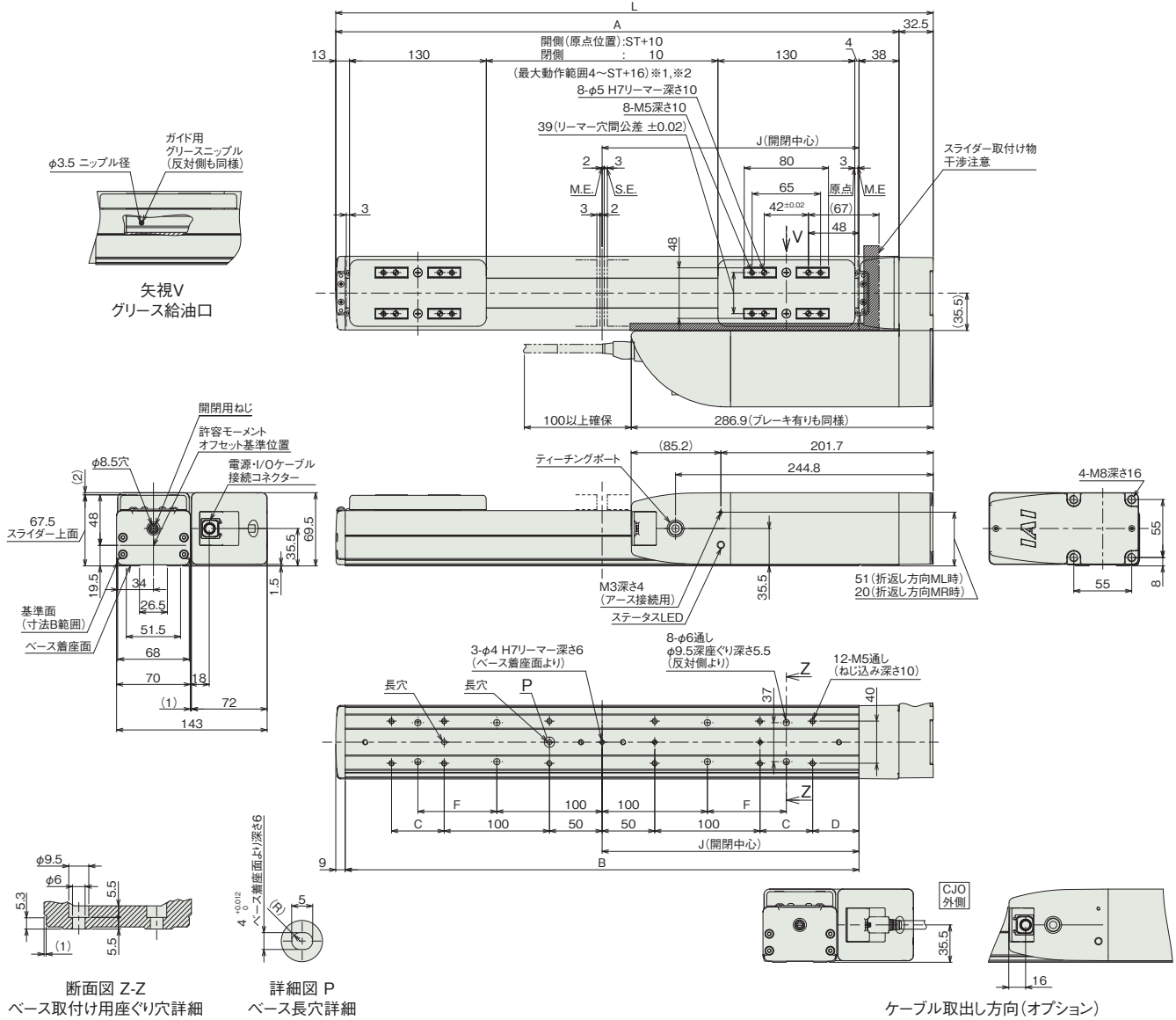
RCP4

RCP2

■RCP6S-GRST7R

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーが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。
 ※2 両スライダーは同時に反対方向に動作します。
 (注) 座ぐり穴を使用して本体を固定する場合はモーターカバーを外してからサイドカバーを外してください。
 (注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

ST: 開閉ストローク
 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	210	260
L	ブレーキ無し ブレーキ有り	567.5 617.5
A	535	585
B	488	538
C	50	100
D	44	19
F	75	100
J	244	269

■ストローク別質量

ストローク	210	260
質量 (kg)	ブレーキ無し ブレーキ有り	6.1 6.2 6.3 6.4

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 (ML3,SSN,ECMは8)	● ※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	—

(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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4-GRSML

スライド

2ツ爪

本体幅
50mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP4	-	GRSML	-	I	-	28P	-	30	-	14	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 I I インクリメンタル	-	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	-	減速比 30 1/30	-	ストローク 14 14mm (片側7mm)	-	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



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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-329	-
防錆黒色被膜処理	AR	6-329	-
原点逆仕様	NM	6-334	-

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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-
		-	-

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



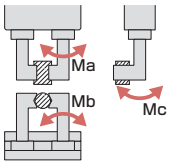
- (1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2) 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- (3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「I」になります。
- (5) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

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) 1.88相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 87
	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) 94
	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

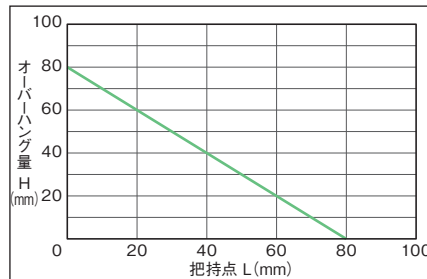
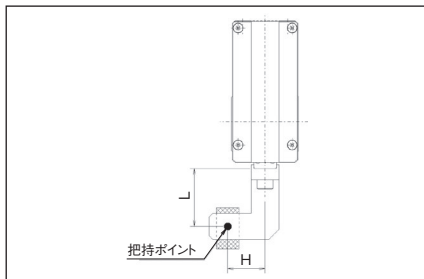
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ヘリカルギヤ+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 1.9N・m
	Mb: 2.7N・m
	Mc: 4.6N・m
動的許容モーメント	-
	-
	-
垂直方向許容荷重	356N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	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

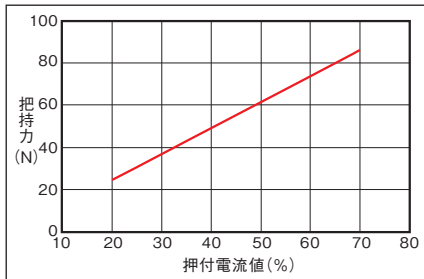
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

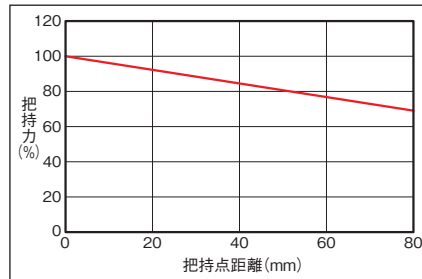
把持力

■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。

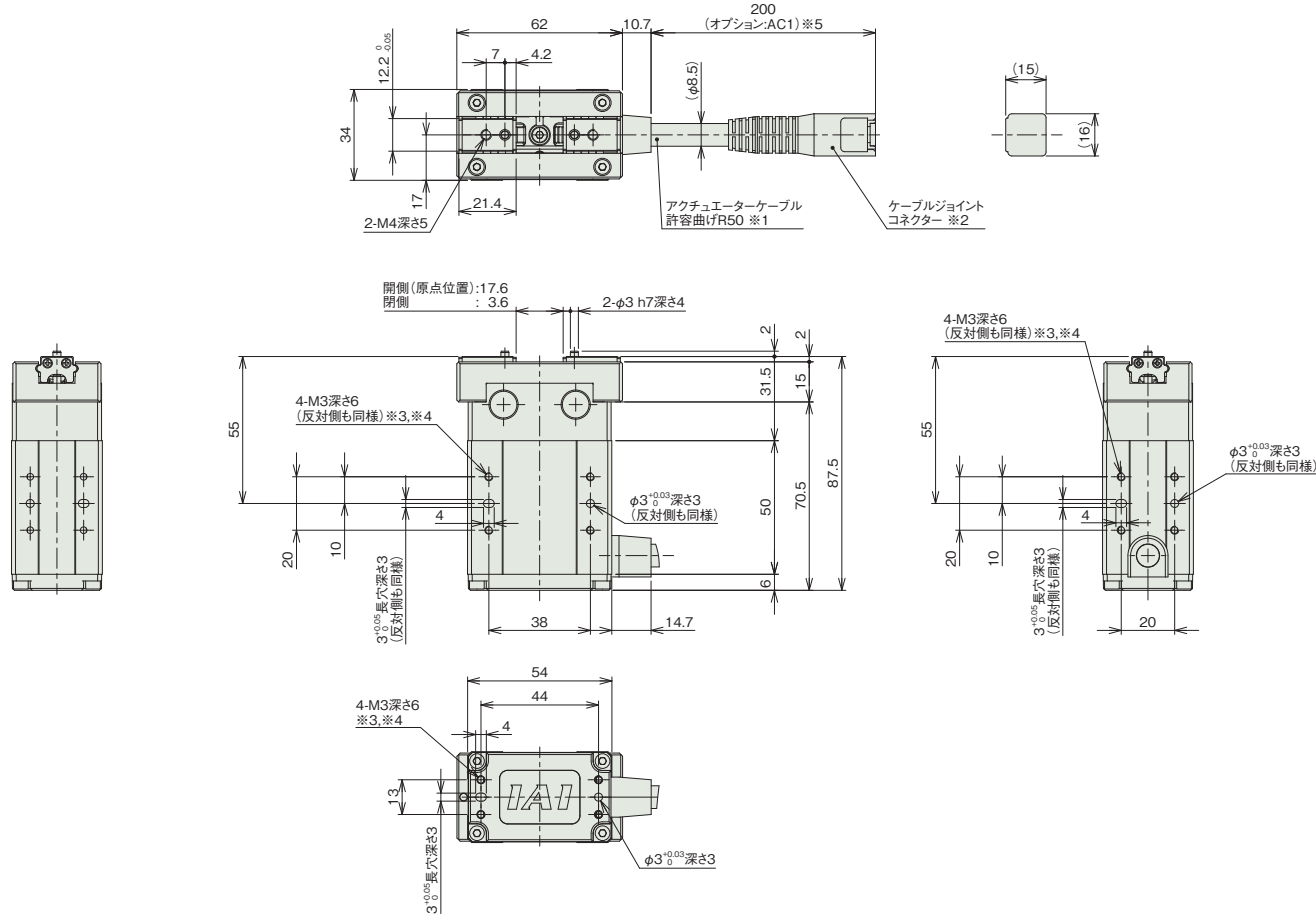
寸法図

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す。
 - ※2 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。



■質量

項目	内容
質量	0.5kg

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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										ECM					
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1		● ※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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP4-GRSLL

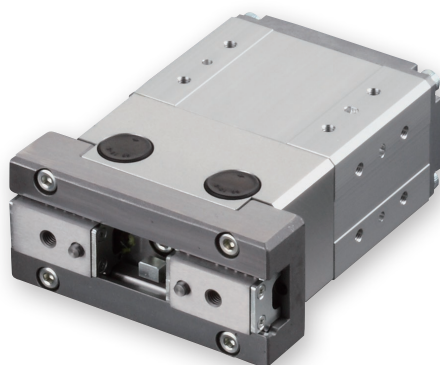
スライド

2ツ爪

本体幅
70
mm24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP4	-	GRSLL	-	I	-	35P	-	30	-	22	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	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 30 1/30	-	ストローク 22 22mm (片側11mm)	-	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



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
22	—

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1m仕様	AC1	6-329	—
防錆黒色被膜処理	AR	6-329	—
原点逆仕様	NM	6-334	—

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)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—
		—	—

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。

選定上の
注意

- 「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。
- 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離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。実際に搬送できるワークの質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
- 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6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用す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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

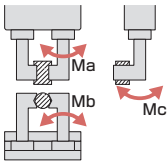
RCP2

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) 2.52相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 140
	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) 125
	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) 11
	最大ストローク (mm) (片側) 11

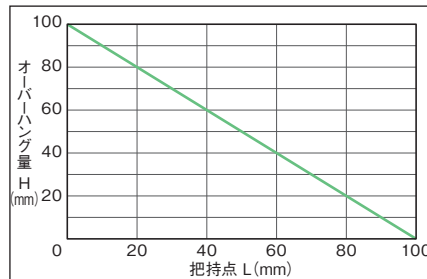
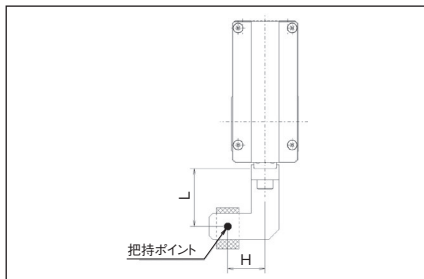
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ヘリカルギヤ+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.4mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 3.8N・m
	Mb : 5.5N・m
	Mc : 9.5N・m
動的許容モーメント	-
垂直方向許容荷重	558N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
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

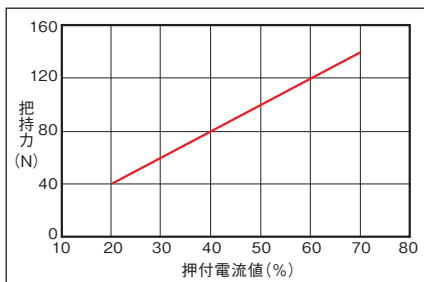
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

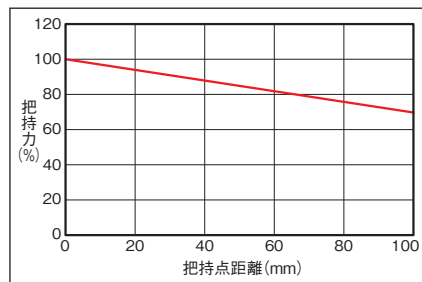
把持力

■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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP4-GRSWL

スライド

2ツ爪

本体幅
80
mm24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP4 - GRSWL

I

42P

28

30

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	減速比 28 1/28	ストローク 30 30mm (片側15mm)	適応コントローラ 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
------	-----	-----------------------	---------------------------------	----------------	---------------------------------	--	---	---------------------------



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	—

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1m仕様	AC1	6-329	—
防錆黒色被膜処理	AR	6-329	—
原点逆仕様	NM	6-334	—

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)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—
		—	—

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。

選定上の
注意

- 「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。
- 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離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。実際に搬送できるワークの質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- 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6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。
- コントローラの高出力設定は無効のみです。

選定

注意事項

非掲載機種

パルス
サーボ
プレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

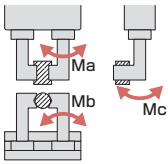
RCP2

メインスペック

項目	内容
減速比	1/28
リード	ボールねじリード (mm) 3.14相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 220
	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) 157
	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) 15
	最大ストローク (mm) (片側) 15

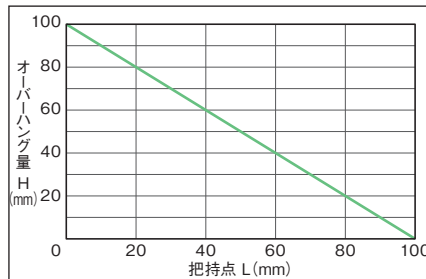
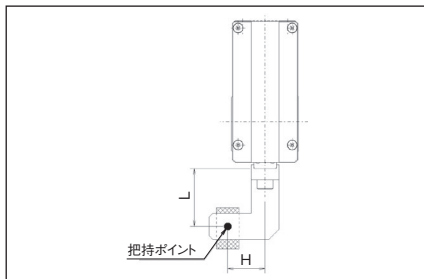
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ヘリカルギヤ+ヘリカルラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	0.3mm以下
バックラッシュ	片側0.4mm以下 (但しスプリングにより常時閉側に加圧)
ロストモーション	片側0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 5.1N・m
	Mb : 7.2N・m
	Mc : 12.4N・m
動的許容モーメント	-
	-
	-
垂直方向許容荷重	651N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

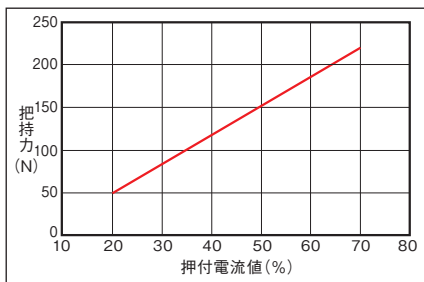
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

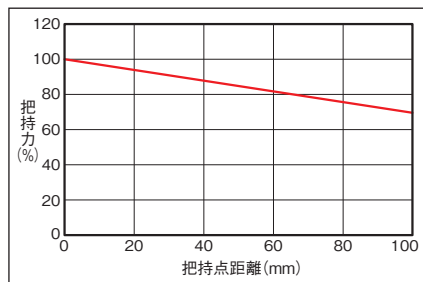
把持力

■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。

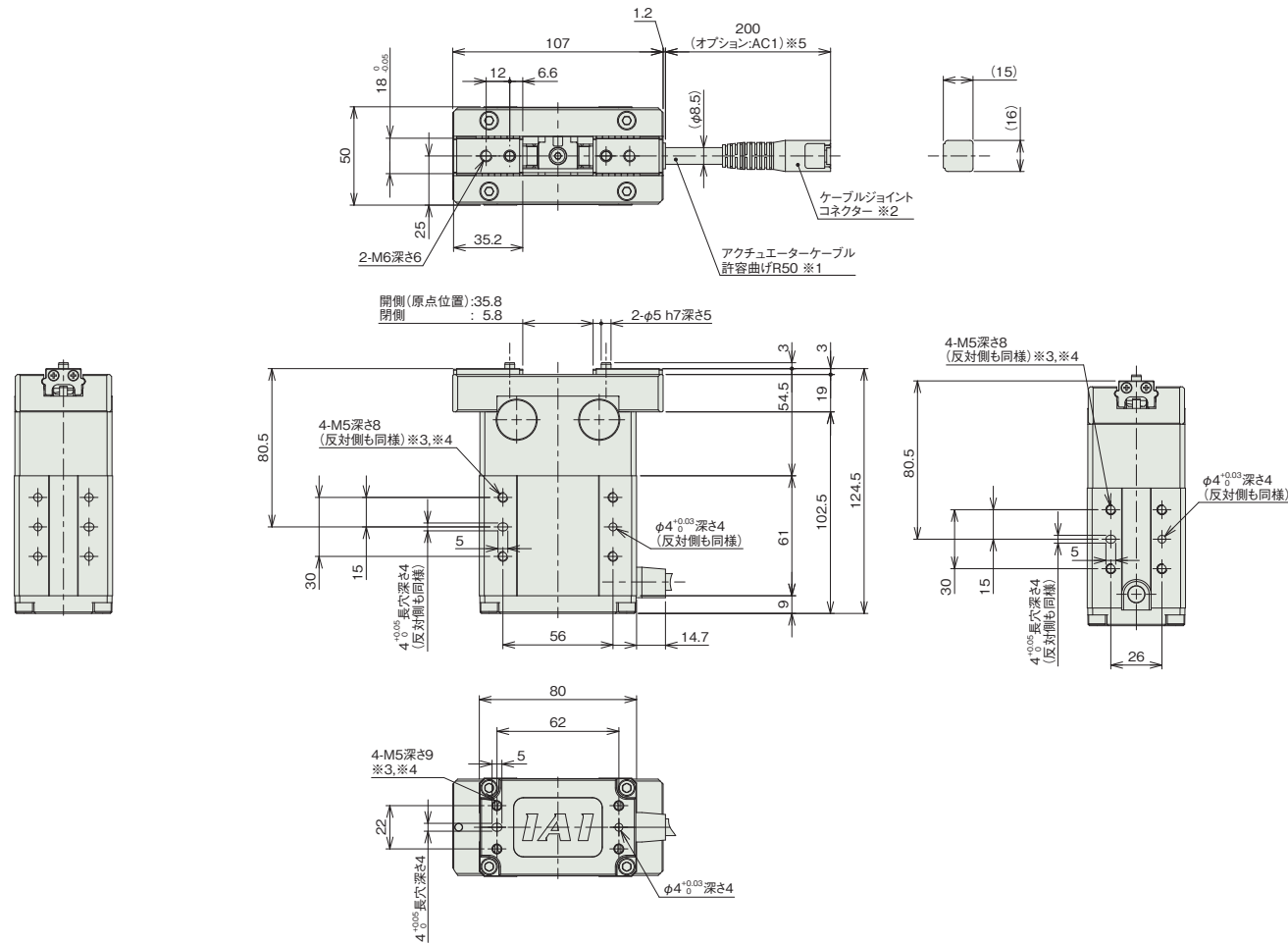
寸法図

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す。
 - ※2 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
 - ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 - ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 - ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
- (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。



質量

項目	内容
質量	1.6Kg

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	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							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 DC24V	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1		● ※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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

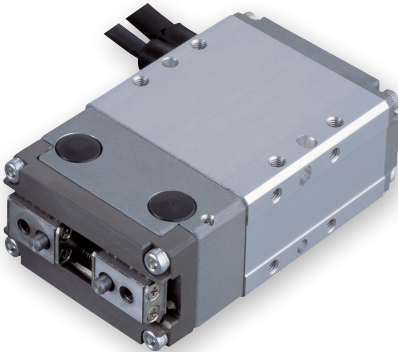
RCP2

RCP2-GRSS

スライド 2ツ爪 本体幅 40mm 24v パルス モーター

■型式項目

RCP2	-	GRSS	-	I	-	20P	-	30	-	8	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類 I I インクリメンタル	-	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	-	減速比 30 減速比 1/30	-	ストローク 8 8mm (片側4mm)	-	適応コントローラ 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



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
防錆黒色被膜処理	AR	6-329	-
原点逆仕様	NM	6-334	-
フランジブラケット	FB	6-331	-
シャフトブラケット	SB	6-336	-

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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	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。



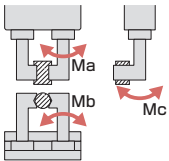
- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用する場合も型式項目のエンコーダ種類欄は「I」になります。

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

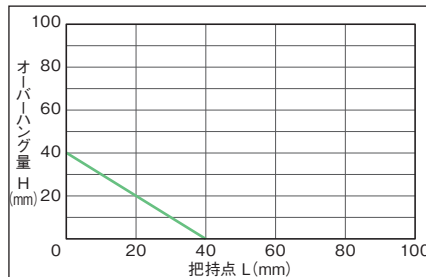
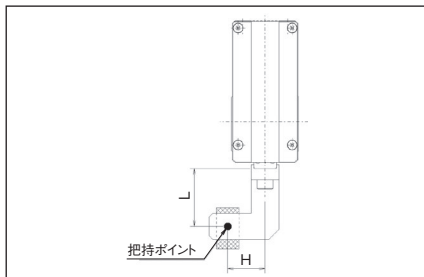
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+はずばギヤ+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.05mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 0.5N・m Mb : 0.5N・m Mc : 1.5N・m
動的許容モーメント	—
垂直方向許容荷重	60N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

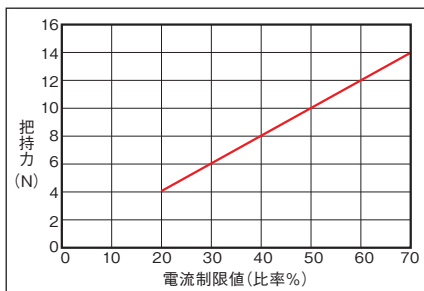
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

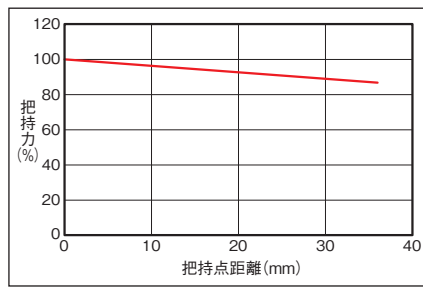
把持力

■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

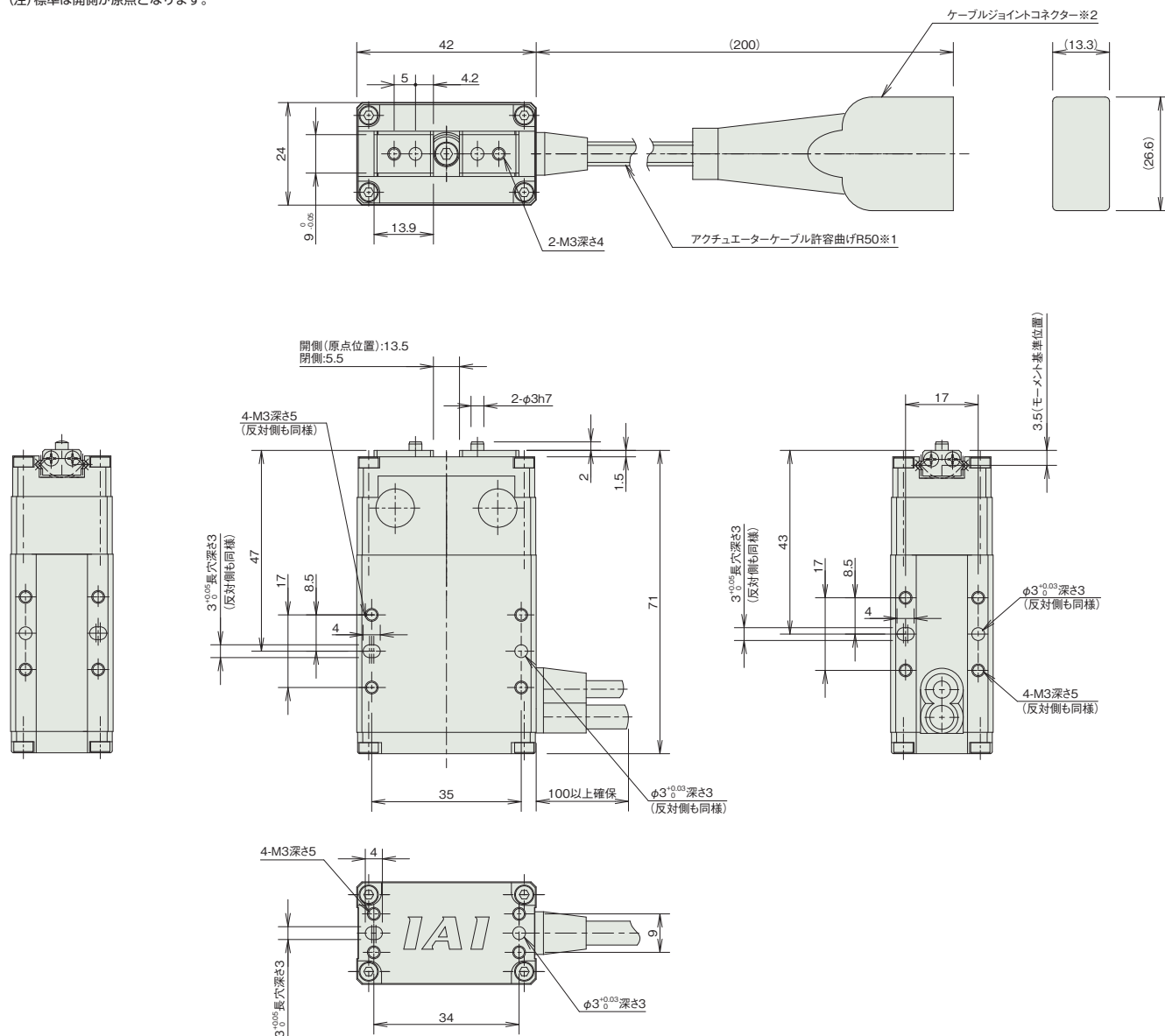


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

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.jp2次元
CAD3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にモーター・エンコーダ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。
 (注) 標準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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ
ー

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRS

スライド

2ツ爪

本体幅
70
mm24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - 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	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	1 減速比 1/1	10 10mm (片側5mm)	P3 PCON P5 RCON	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照



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	6-331	—
シャフトブラケット	SB	6-336	—

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)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—

(注) ロボットケーブルです。



- (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6-27ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用す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) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルス
サーボ
プレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

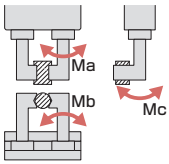
RCP2

メインスペック

項目	内容
減速比	1/1
リード	送りねじリード(mm)
把持動作	最大把持力(N) (両側)
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)
	最低速度(mm/s) (片側)
	定格加減速度(G) (片側)
	最高加減速度(G) (片側)
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)
	最大ストローク(mm) (片側)

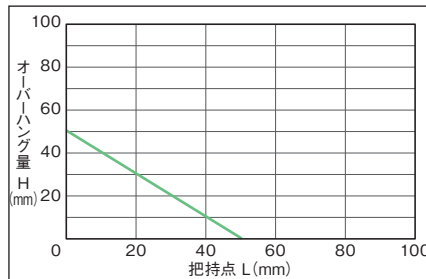
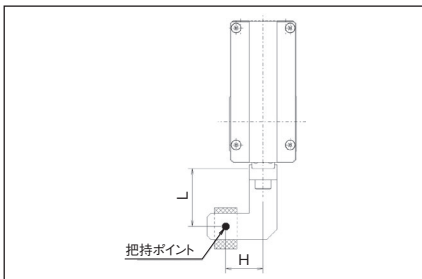
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N・m
	Mb: 6.3N・m
	Mc: 7.0N・m
動的許容モーメント	—
垂直方向許容荷重	253N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
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

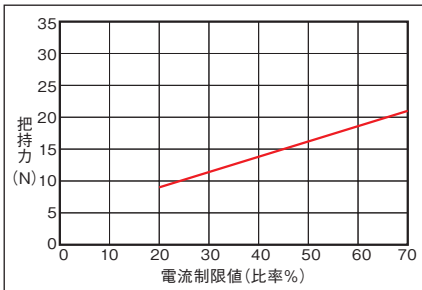
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

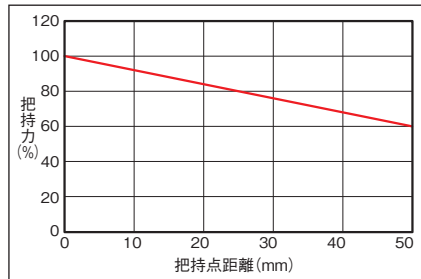
把持力

■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。

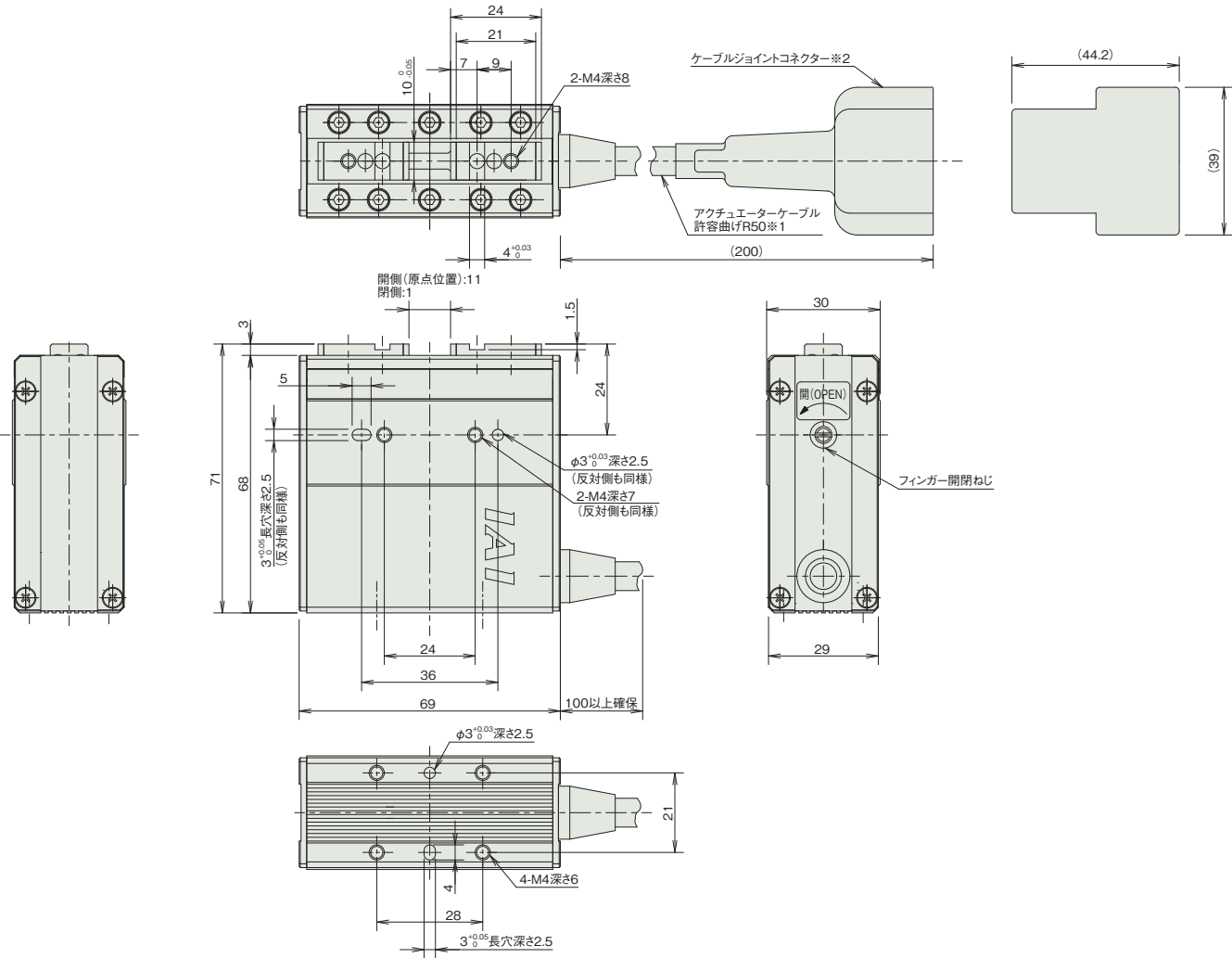
寸法図

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。
(注) 標準は開側が原点となります。
(注) スライダーのタップ穴以外の穴は本体に取付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用出来ません。フィンガーの位置決めにはキー溝をご使用ください。



■質量

項目	内容
質量	0.4kg

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		● ※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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

24V
パルス
モーター

オプション
下記オプション
価格表参照



ストローク (mm)	標準価格
14	—

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	6-331	—
シャフトブラケット	SB	6-336	—

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)	—	—

(注) ロボットケーブルです。

選定上の
注意

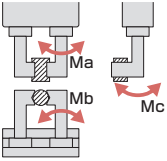
- (1) 「メインスベック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の 2 倍になります。
- (2) 「メインスベック」の最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハング距離 0 の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は「把持点距離の確認」をご参照ください。
- (3) ワークを把持する時は必ず押付け動作をご使用ください。詳細は 6-27 ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用される場合も型式項目のエンコーダー種類欄は「1」になります。
- (5) RCON/RESEL 接続時は、変換ユニットおよび接続ケーブルが別途必要になります。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
減速比	1/1
リード	送りねじリード(mm)
保持動作	最大保持力(N) (両側)
	保持動作時の最高速度(mm/s) (片側)
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)
	最低速度(mm/s) (片側)
	定格加減速度(G) (片側)
	最高加減速度(G) (片側)
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)
	最大ストローク(mm) (片側)

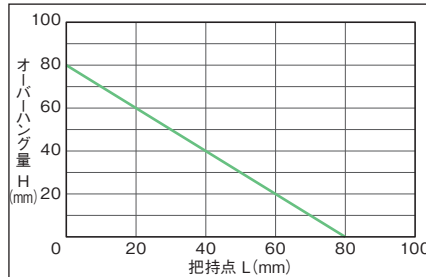
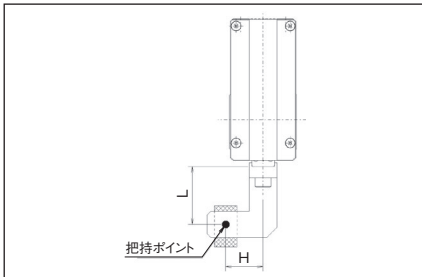
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 6.3N・m
	Mb: 6.3N・m
	Mc: 8.3N・m
動的許容モーメント	—
	—
垂直方向許容荷重	253N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
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



保持点距離の確認

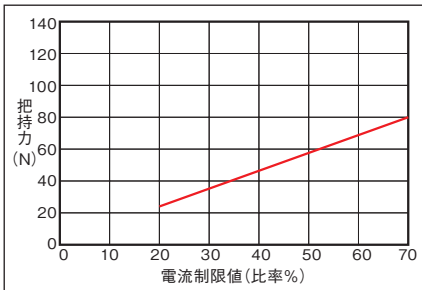
フィンガー(爪)取付け面から保持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

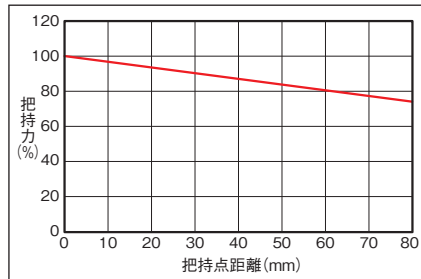
保持力

■保持力と電流制限値の相関図



(注) 保持力は保持点距離(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。

■保持点距離と保持力の目安



(注) 最大保持力を100%とした時の保持点距離による保持力を示しています。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRHM

スライド

2ツ爪

本体幅
120
mm24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2	-	GRHM	-	I	-	35P	-	2	-	32	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	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 35mmサイズ	-	リード 2 送りねじ リード2	-	ストローク 32 32mm (片側16mm)	-	適応コントローラー P3 PCON 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



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
32	—

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
ケーブル取出方向変更(上側)	CJT	6-330	—
ケーブル取出方向変更(右側)	CJR	6-330	—
ケーブル取出方向変更(左側)	CJL	6-330	—
ケーブル取出方向変更(下側)	CJB	6-330	—
フランジブラケット	FB	6-331	—
シャフトブラケット	SB	6-336	—

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)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
ロボットケーブル	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

- 「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。
- 「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。
- 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6-27ページをご参照ください。
- 簡易アプ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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

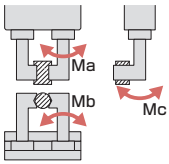
RCP2

メインスペック

項目	内容
減速比	1/1
リード	送りねじリード (mm)
把持動作	最大把持力 (N) (両側)
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)
	最低速度 (mm/s) (片側)
	定格加減速度 (G) (片側)
	最高加減速度 (G) (片側)
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)
	最大ストローク (mm) (片側)

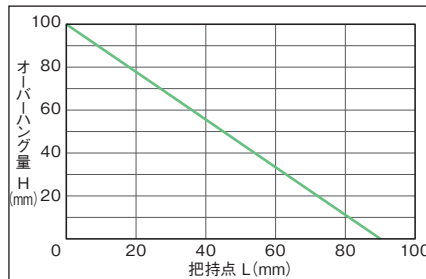
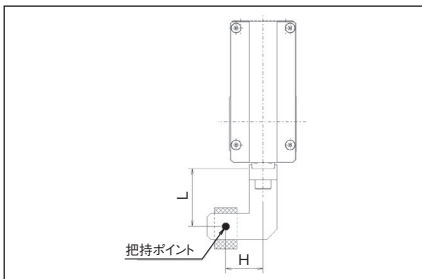
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 11.7N・m
	Mb: 16.7N・m
	Mc: 46.5N・m
動的許容モーメント	—
垂直方向許容荷重	390N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800pulse/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

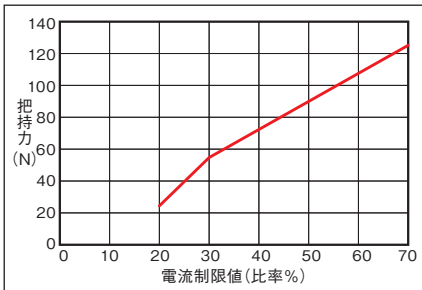
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

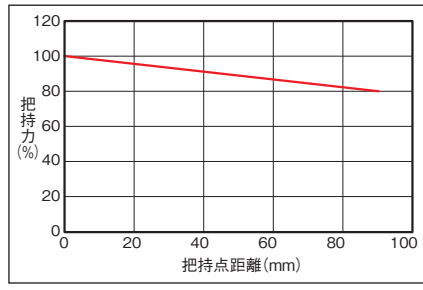
把持力

■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

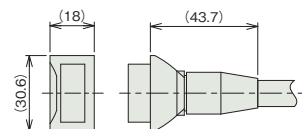
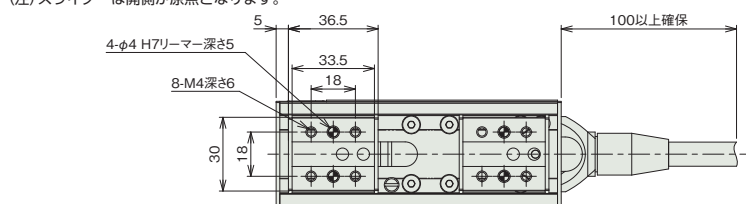


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

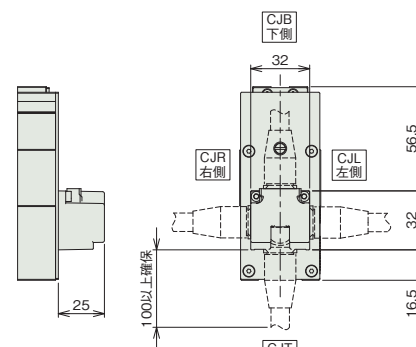
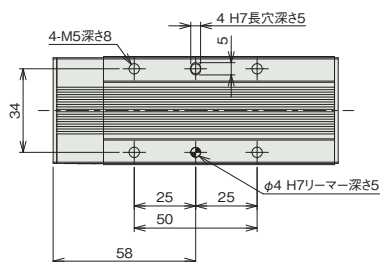
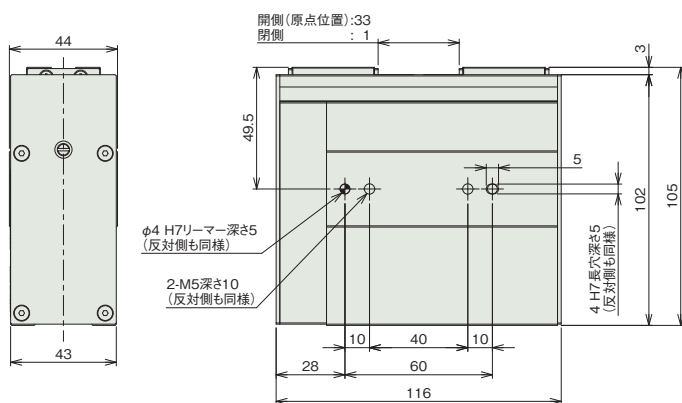
寸法図

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.jp2次元
CAD3次元
CAD

(注) スライダーは開側が原点となります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド

ケーブル接続部



ケーブル取出し方向変更(オプション)

■質量

項目	内容
質量	1.14kg

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	ポジション	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択															
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317
PCON-CB/CGB		1		※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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

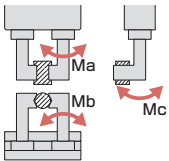
RCP2

メインスペック

項目	内容
減速比	1/1
リード	送りねじリード (mm)
把持動作	最大把持力 (N) (両側)
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)
	最低速度 (mm/s) (片側)
	定格加減速度 (G) (片側)
	最高加減速度 (G) (片側)
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)
	最大ストローク (mm) (片側)

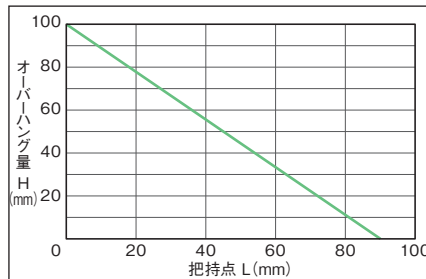
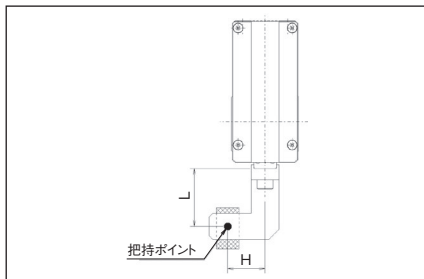
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ねじ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 15.7N・m
	Mb : 26.4N・m
	Mc : 59.8N・m
動的許容モーメント	—
垂直方向許容荷重	502N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800pulse/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

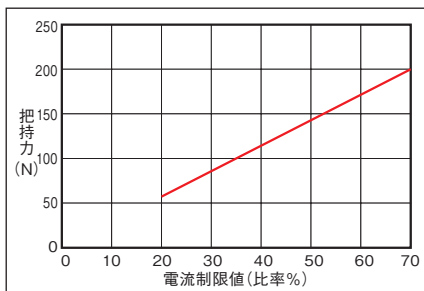
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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。

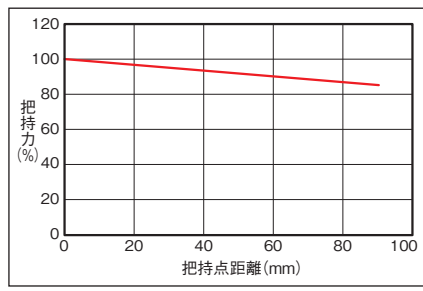
把持力

■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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRST

スライド

2ツ爪

本体幅
130
mm24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - GRST - 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	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	1 減速比1/1 高速タイプ 2 減速比1/2 標準タイプ	40 40mm 60 60mm 80 80mm 100 100mm 120 120mm 150 150mm	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	オプション 下記オプション 価格表参照



ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	—
60	—
80	—
100	—
120	—
150	—

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	6-334	—
ケーブル底面取出し (注1)	A0	6-329	—
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-329	—

(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	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)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
ロボットケーブル	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6-27ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用す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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

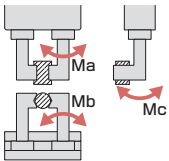
RCP2

メインスペック

項目	内容
減速比	1/1 1/2
リード	ボールねじリード (mm) 2.27相当 1.05相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 20 40 把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側) 5 5
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側) 75 34 最低速度 (mm/s) (片側) 5 5 定格加減速度 (G) (片側) 0.3 0.3 最高加減速度 (G) (片側) 0.3 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) 20 20 最大ストローク (mm) (片側) 75 75

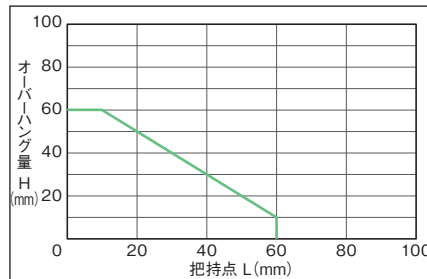
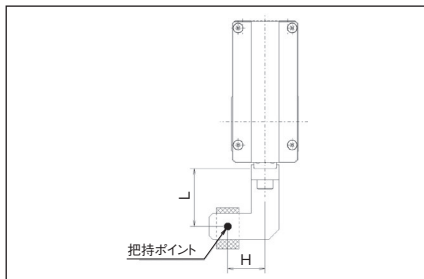
項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+ウォーム・ラックギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	-
バックラッシュ	片側0.2mm以下
ロストモーション	-
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 2.93N・m Mb : 2.93N・m Mc : 5.0N・m
動的許容モーメント	-
垂直方向許容荷重	275N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
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

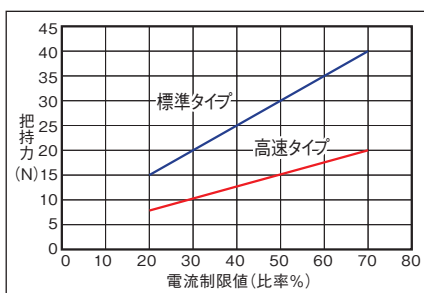
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(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

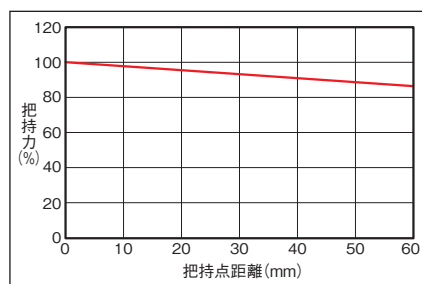
■把持力と電流制限値の相関図



(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。

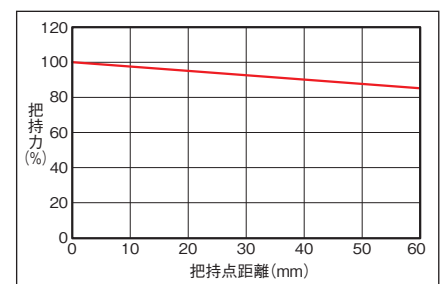
■把持点距離と把持力の目安

標準タイプ



(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。

高速タイプ



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

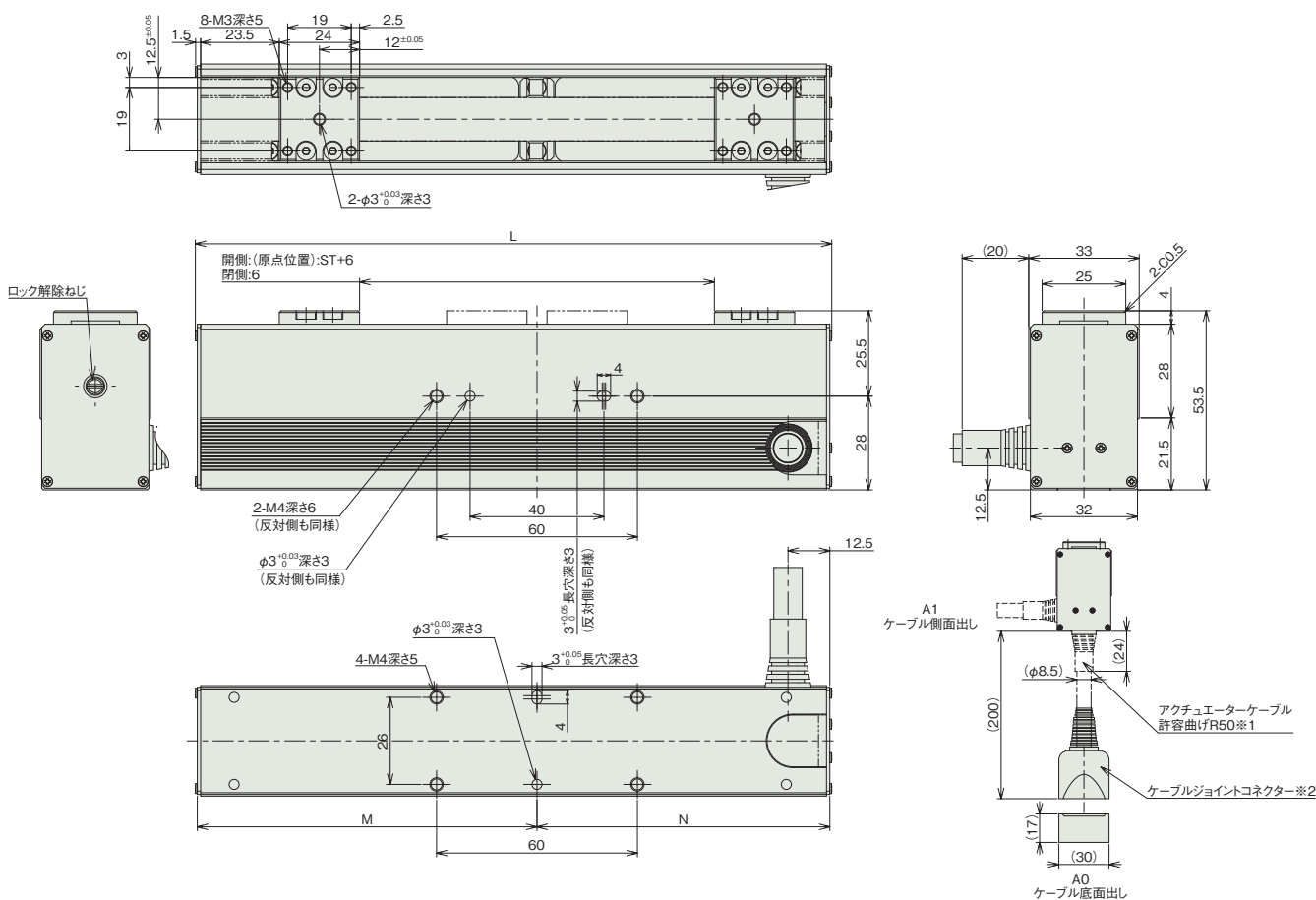
RCP2

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.jp2次元
CAD3次元
CAD

ST：開閉ストローク

- ※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にモーター・エンコーダ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。
 (注) スライダーは現状位置が原点となります。



■ストローク別寸法

ストローク	40	60	80	100	120	150
L	130	150	170	190	210	240
M	71.5	81.5	91.5	101.5	111.5	126.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5	97.5	112.5

■ストローク別質量

ストローク	40	60	80	100	120	150
質量 (kg)	0.51	0.56	0.61	0.66	0.71	0.78

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	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							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	—

(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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GR3SS

スライド

3ツ爪

本体幅
60
mm24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - GR3SS

I

28P

30

10

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類 II インクリメンタル	モーター種類 28P パルスモーター 28□サイズ	減速比 30 減速比 1/30	ストローク 10 10mm (片側5mm)	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	オプション 下記オプション 価格表参照
------	-----	-------------------------	---------------------------------	-----------------------	-----------------------------	---	---	---------------------------

CE RoHS
10

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	6-331	—
シャフトブラケット	SB	6-336	—

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)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—

(注) ロボットケーブルです。



- (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10、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。
- (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6-27ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用す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) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

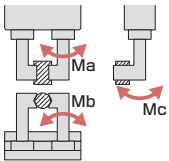
RCP2

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)
把持動作	最大把持力 (N) (両側)
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)
	最低速度 (mm/s) (片側)
	定格加減速度 (G) (片側)
	最高加減速度 (G) (片側)
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)
	最大ストローク (mm) (片側)

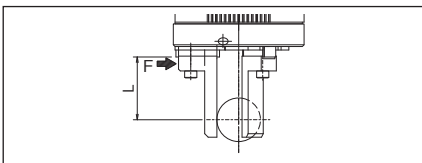
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 3.8N・m
	Mb : 3.8N・m
	Mc : 3.0N・m
動的許容モーメント	—
	—
	—
垂直方向許容荷重	169N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

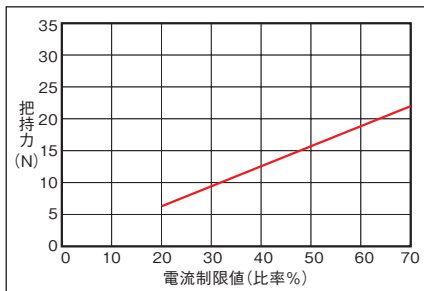
把持点距離 (L) は50mm以下でご使用ください。



(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。

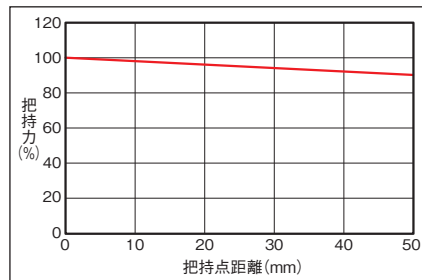
把持力

■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。

RCP2-GR3SS

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GR3SM

スライド

3ツ爪

本体幅
80
mm24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2	-	GR3SM	-	I	-	42P	-	30	-	14	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 II インクリメンタル	-	モーター種類 パルスモーター 42□サイズ	-	減速比 30 減速比 1/30	-	ストローク 14mm (片側7mm)	-	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	-	オプション 下記オプション 価格表参照

CE RoHS
10

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	6-331	—
シャフトブラケット	SB	6-336	—

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)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—

(注) 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10、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。
- (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6-27ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用す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) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

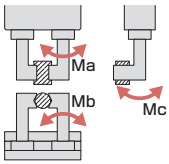
RCP2

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)
最大把持力 (N) (両側)	3.0相当
把持動作	最大把持力 (N) (両側)
把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	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)
最低速度 (mm/s) (片側)	50
定格加減速度 (G) (片側)	5
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)
最大ストローク (mm) (片側)	7
	7

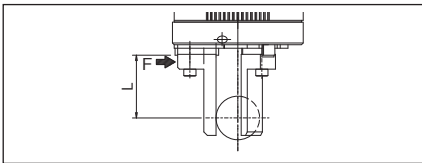
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : 6.3N・m
	Mb : 6.3N・m
	Mc : 5.7N・m
動的許容モーメント	—
	—
	—
垂直方向許容荷重	253N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	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

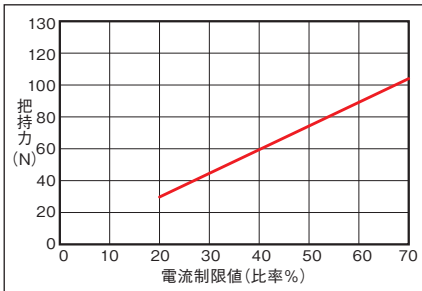
把持点距離 (L) は80mm以下でご使用ください。



(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。

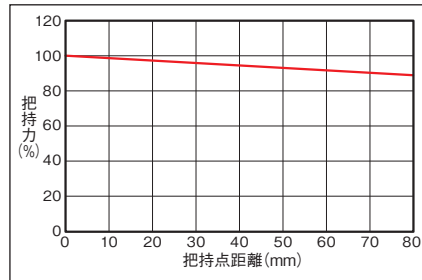
把持力

■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

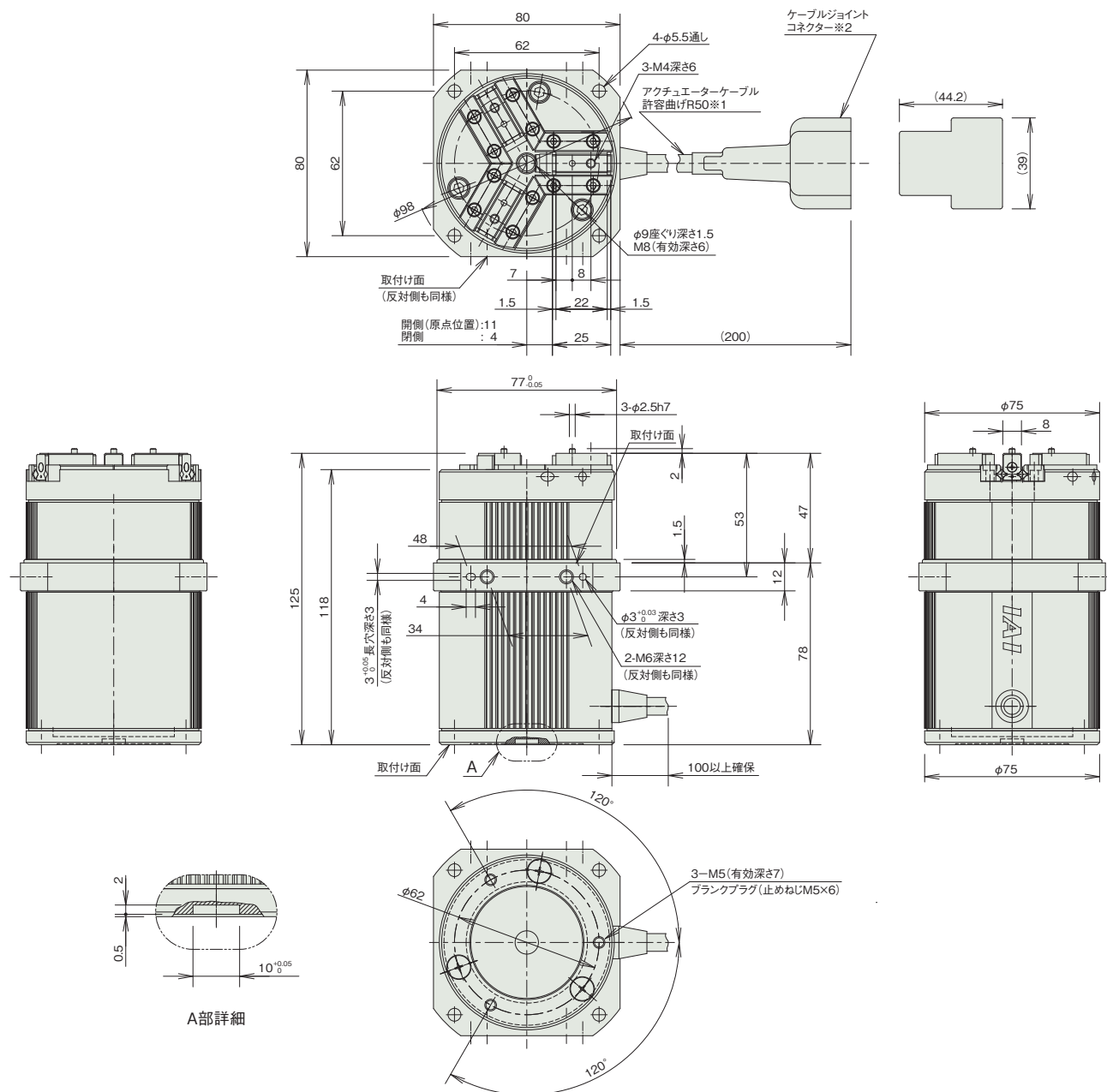


(注) 最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。

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.jp2次元
CAD3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にモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 (注) 原点復帰を行った場合は原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■質量

項目	内容
質量	1.2kg

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	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
							ネットワーク ※選択																
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CB/CGB		1		● ※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,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

選定
注意事項
非掲載機種
パルスプレス サーボプレス
グリッパ―
ロータリー
特殊用途機種
オプション／資料
ケーブル型式 一覧表

レバータイプ

パルスモーター			
RCP2 RCP4	2 ツ爪レバー	RCP2-GRLS	6-199
		RCP4-GRLM	6-201
		RCP4-GRLL	6-203
		RCP4-GRLW	6-205
	3 ツ爪レバー	RCP2-GR3LS	6-207
		RCP2-GR3LM	6-209



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サイボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

RCP2-GRLS

レバー

2ツ爪

本体幅
40mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2 - GRLS -

I -

20P -

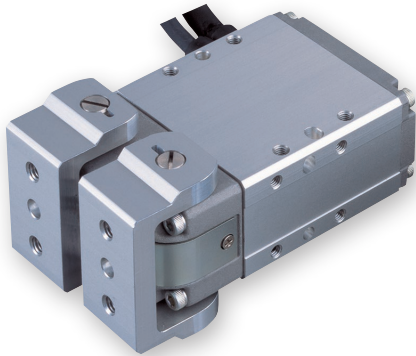
30 -

180 -

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



- (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6-29ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用者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	6-334	—
フランジブラケット	FB	6-331	—
シャフトブラケット	SB	6-336	—

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)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
ロボットケーブル	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。

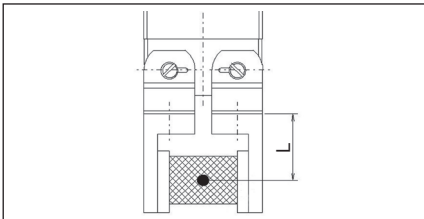
メインスペック

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)
アプローチ動作	20
	最高速度(度/s)(片側)
	600
	最低速度(度/s)(片側)
定格加減速度(G)(片側)	5
	0.3
	最高加減速度(G)(片側)
ストローク(片側)	0.3
	90
	最小ストローク(度)(片側)
	90

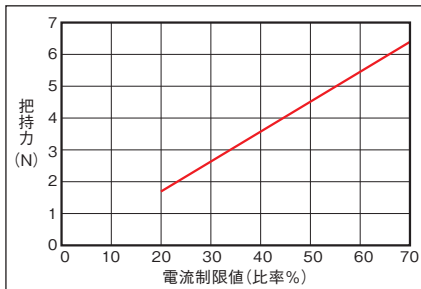
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+はすばギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰精度	—
バックラッシュ	片側1度以下(ただしスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1度以下
垂直方向許容荷重	15N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

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



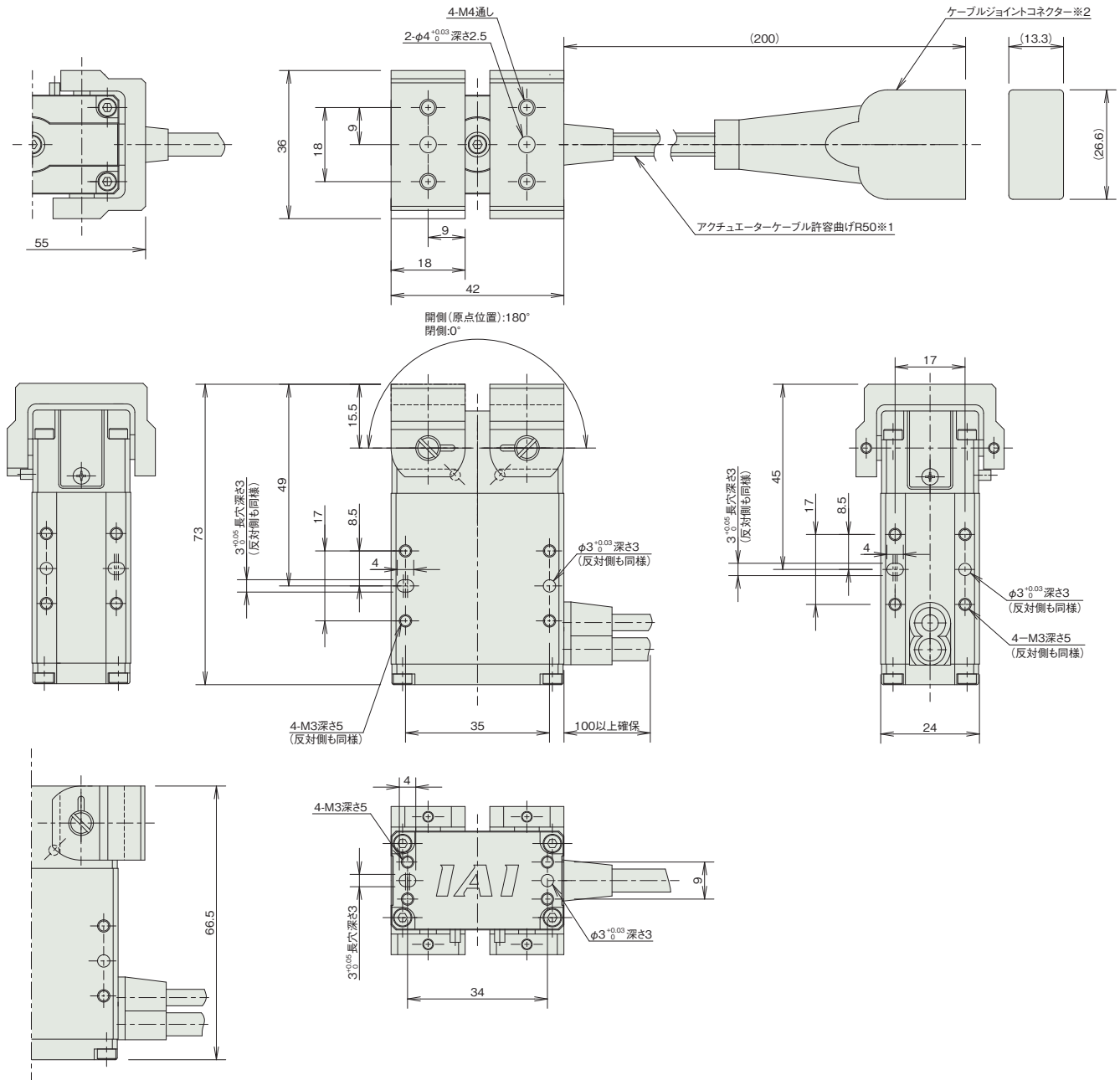
- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
- 実効把持力(GRLS) = $F \times 15.5 / (L + 15.5)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

※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にモーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式:NM)をご指定ください。

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



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 (ML3,SSN,ECMは8)	● ※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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4-GRLM

レバー

2ツ爪

本体幅
50mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP4 - GRLM

I

28P

30

180

シリーズ - タイプ - エンコーダー種類
I インクリメンタル

モーター種類
28P パルスモーター
28□サイズ

減速比
30 1/30

ストローク
180 180度
(片側90度)

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



RoHS
10



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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-329	—
原点逆仕様	NM	6-334	—

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6-347ページをご参照ください。



- 「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。
- 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離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。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- 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6-29ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用す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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

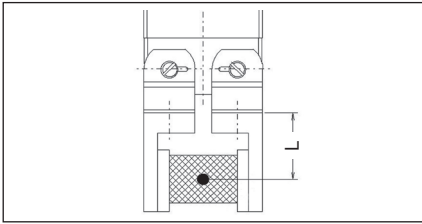
メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	35
	把持動作時の最高速度 (度/s) (片側)	20
	最高速度 (度/s) (片側)	600
アプローチ動作	最低速度 (度/s) (片側)	20
	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

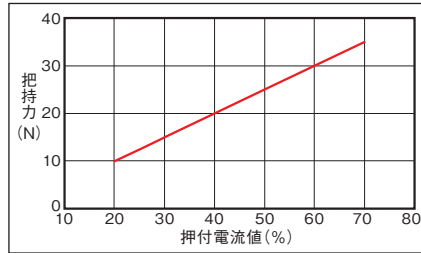
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ヘリカルギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
垂直方向許容荷重	49N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離 (L) は 100mm 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。

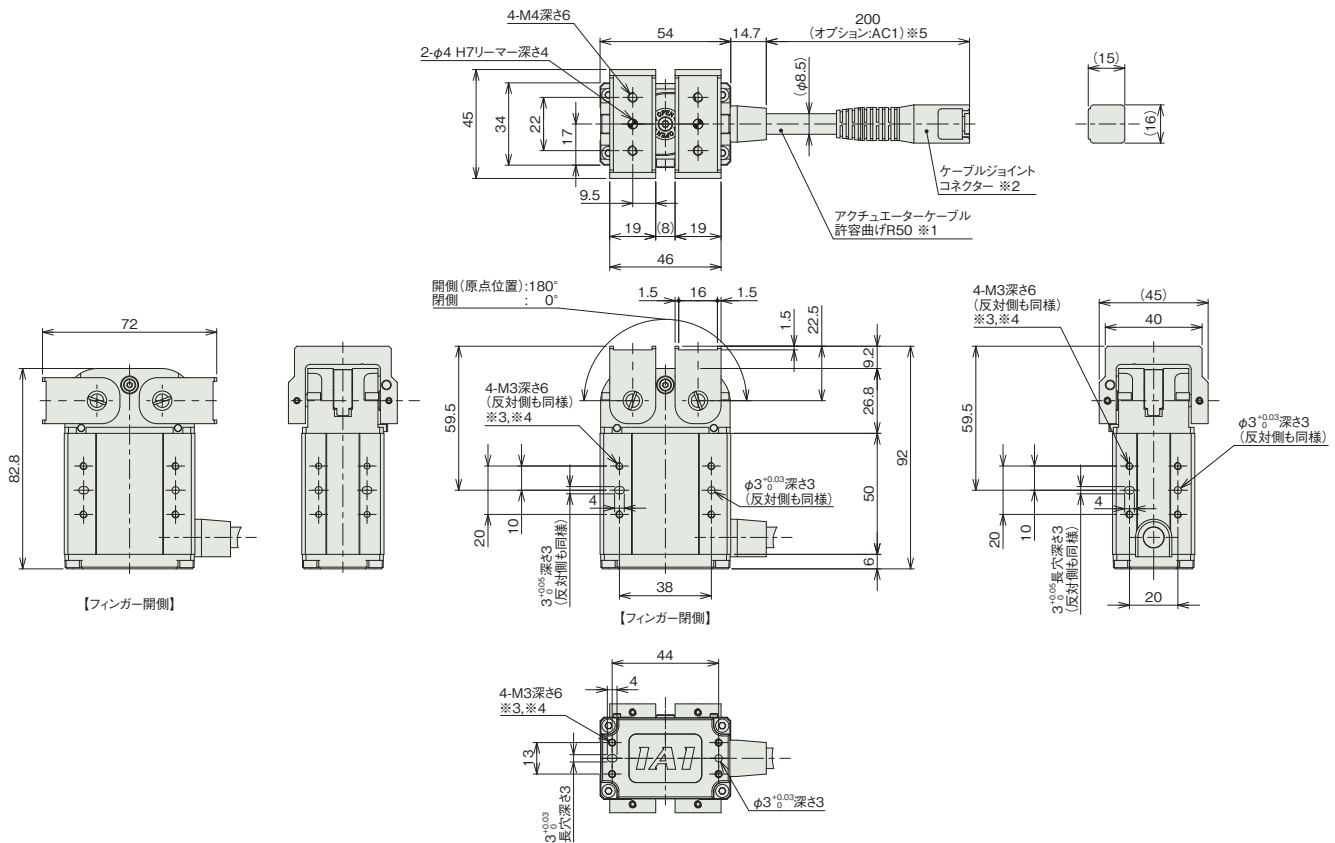
$$\text{実効把持力 (GRLM)} = F \times 20 / (L + 20)$$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持 (押付け) を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※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 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ (4箇所) すべてを使用して固定してください。
 ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション (型式: AC1) で1000mmに変更できます。
 (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション (型式: NM) をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	0.5kg

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	ポジショナー			パルス列			プログラム			制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
													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	DC24V 単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317							
PCON-CB/CGB		1		● ※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。

RCP4-GRLL

レバー

2ツ爪

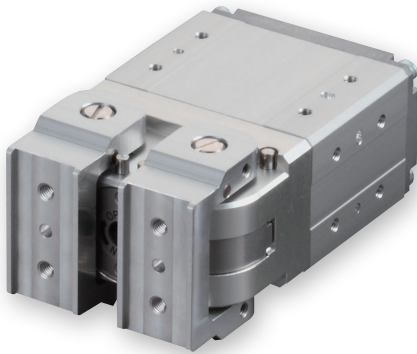
本体幅
70mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP4 - GRLL - I - 35P - 30 - 180

シリーズ	タイプ	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 30 1/30	ストローク 180 180 度 (片側90度)	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
------	-----	---------------------------	------------------------------------	------------------	----------------------------------	---	---	---------------------------



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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-329	—
原点逆仕様	NM	6-334	—

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)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- 「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。
- 「メインスペック」の最大把持力は把持ポイントの距離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。実際に搬送できるワークの質量は「把持力と電流制限値の相関図」をご参照ください。
- 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6-29ページをご参照ください。
- 簡易アプソで使用す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。
- コントローラーの高出力設定は無効のみです。

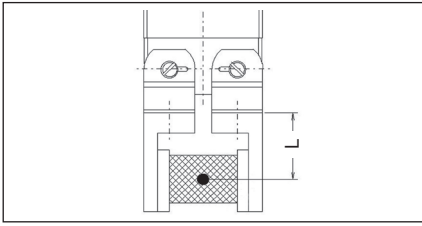
メインスペック

項目	内容
減速比	1/30
把持動作	最大把持力(N)(両側)
	60
	把持動作時の最高速度(度/s)(片側)
アプローチ動作	20
	最高速度(度/s)(片側)
	600
	最低速度(度/s)(片側)
	20
ストローク(片側)	定格加減速度(G)(片側)
	0.3
	最高加減速度(G)(片側)
最小ストローク(度)(片側)	0.3
	90
最大ストローク(度)(片側)	90

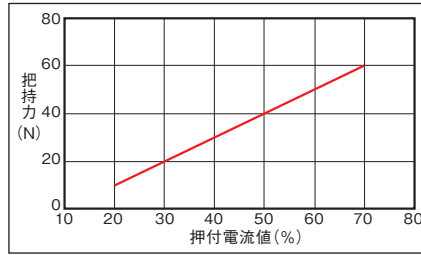
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ヘリカルギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
垂直方向許容荷重	73.5N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm以下でご使用ください。



把持力と電流制限値の相関図

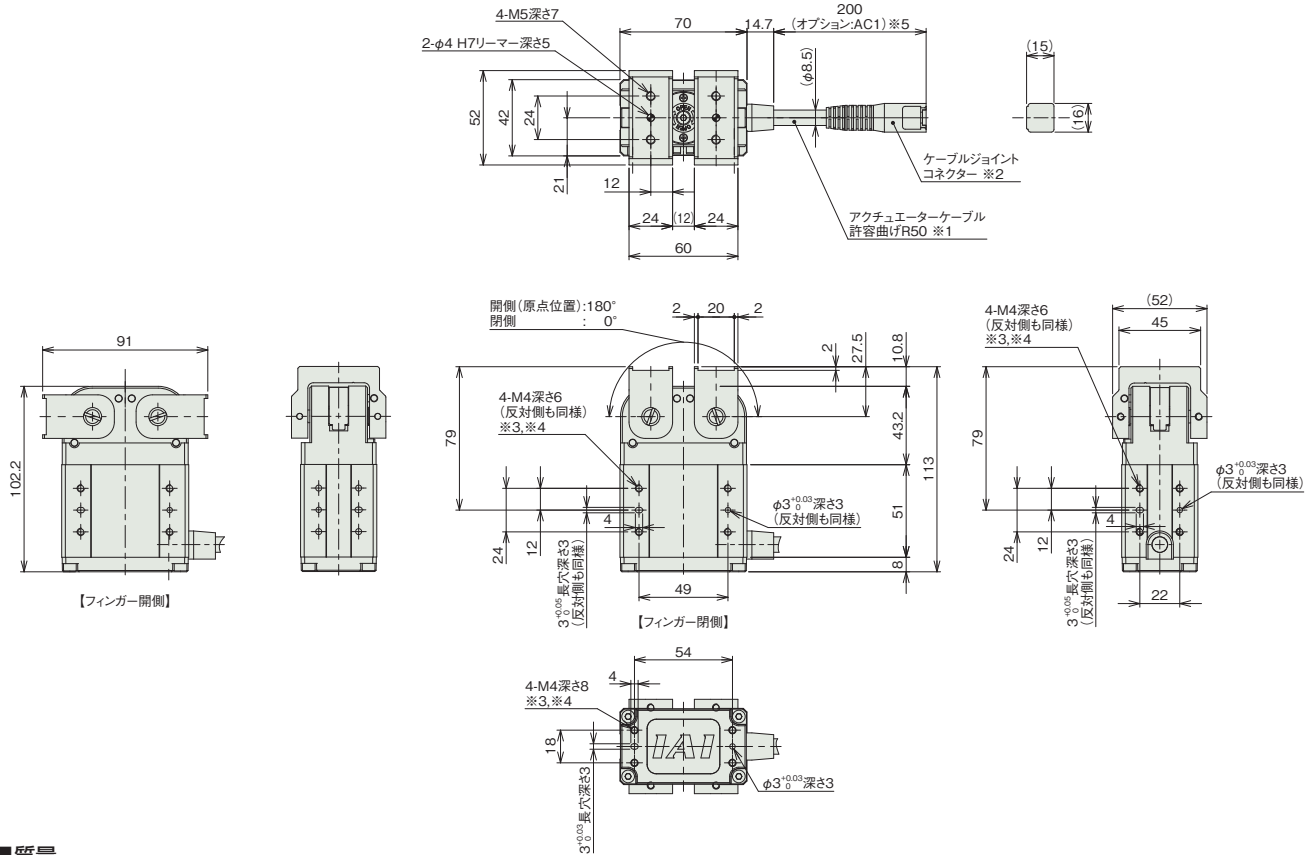


- (注) レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は次の計算式より計算してください。
実効把持力 (GRLL) = $F \times 26 / (L + 26)$
- (注) 把持力は両フィンガーの合計値です。
- (注) 目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがあります。
- (注) 把持(押付け)を行う場合は速度が20度/s固定となります。

寸法図

- ※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 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
(注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	1.0kg

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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択										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,ECMIは8)		—	—	—	—	●	●	●	—	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

RCP4-GRLW

レバー

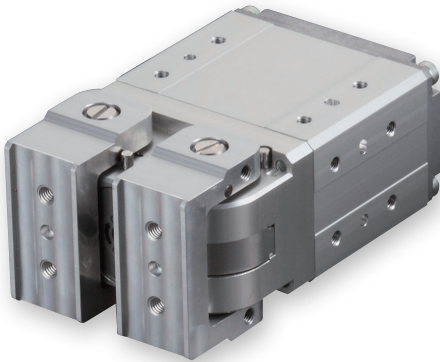
2ツ爪

本体幅
80
mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP4	-	GRLW	-	I	-	42P	-	28	-	180	-		-		-	
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 I インクリメンタル	-	モーター種類 42P パルスモーター 42□サイズ	-	減速比 28 1/28	-	ストローク 180 180度 (片側90度)	-	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



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
アクチュエーターケーブル1m仕様	AC1	6-329	—
原点逆仕様	NM	6-334	—

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)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—
		—	—

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- (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の距離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。実際に搬送できるワークの質量は「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6-29ページをご参照ください。
- (4) 簡易アプソで使用す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) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

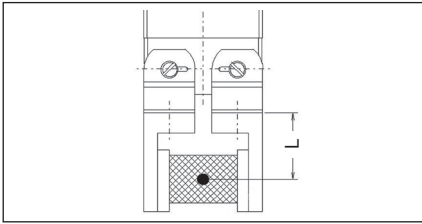
メインスペック

項目		内容
減速比		1/28
把持動作	最大把持力(N)(両側)	90
	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)	643
	最低速度(度/s)(片側)	20
	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

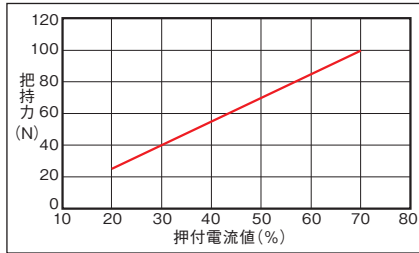
項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ヘリカルギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰精度	1度以下
バックラッシュ	片側2.5度以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.3度以下
垂直方向許容荷重	127N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

把持点距離の確認

把持点距離(L)は100mm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 (GRLW) = $F \times 30 / (L + 30)$
- (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。

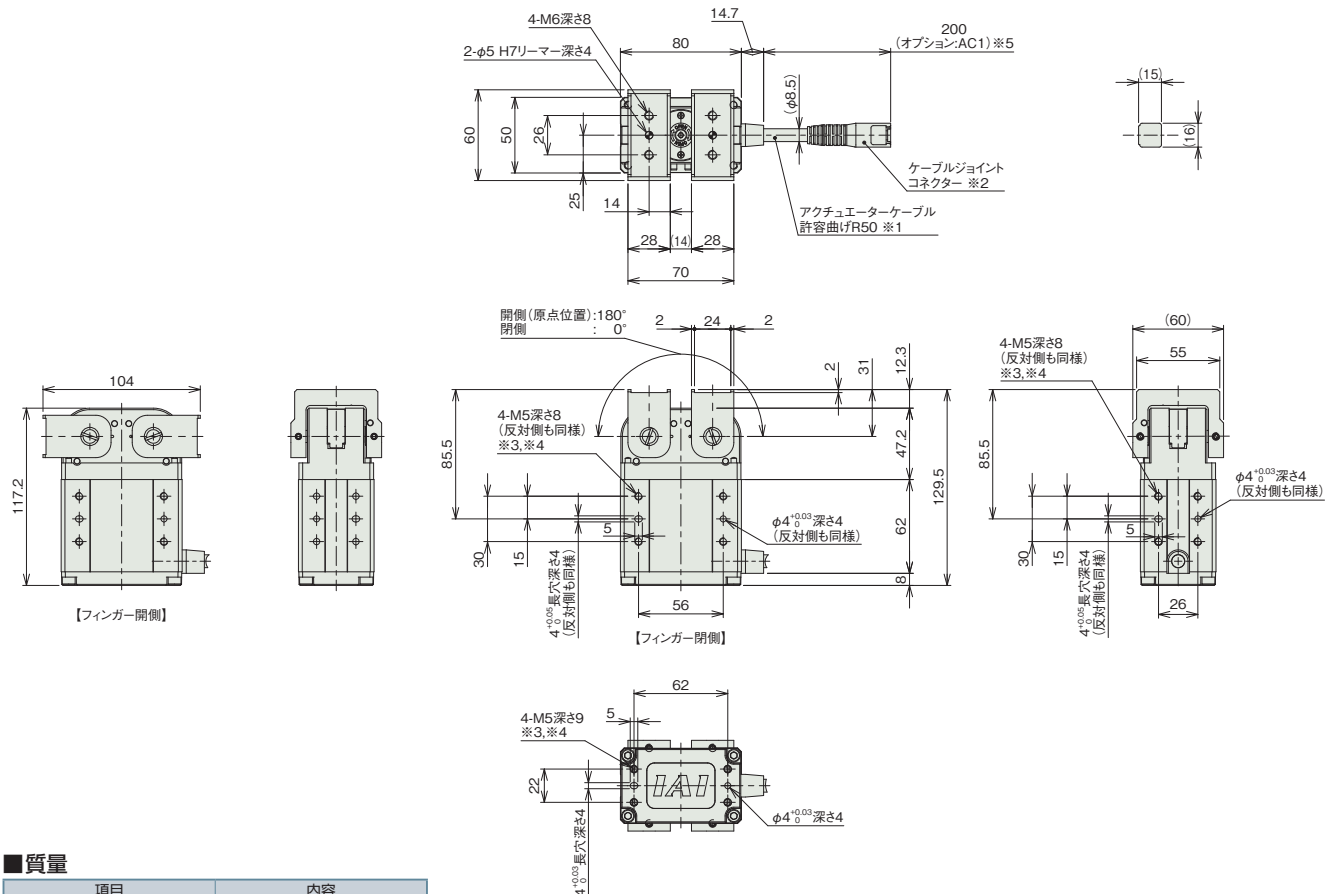
寸法図

- ※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 モーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 ※3 本体固定の際、同一取付け面にあるタップ(4箇所)すべてを使用して固定してください。
 ※4 固定用タップ深さ以上にボルトをねじ込まないでください。内部部品を損傷させる可能性があります。
 ※5 アクチュエーターケーブルの長さは標準が200mmでオプション(型式: AC1)で1000mmに変更できます。
 (注) 標準は開側が原点となり、原点を閉側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

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



質量

項目	内容
質量	1.4kg

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	ポジションナー	パルス列	プログラム	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							ネットワーク ※選択															
MSEL-PC/PG		4	DC24V (ML3,SSN,ECMIは8)	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CB/CGB		1		● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-195
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-221
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

寸法図

※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にモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行った場合は原点より1度外側に広がって戻りますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

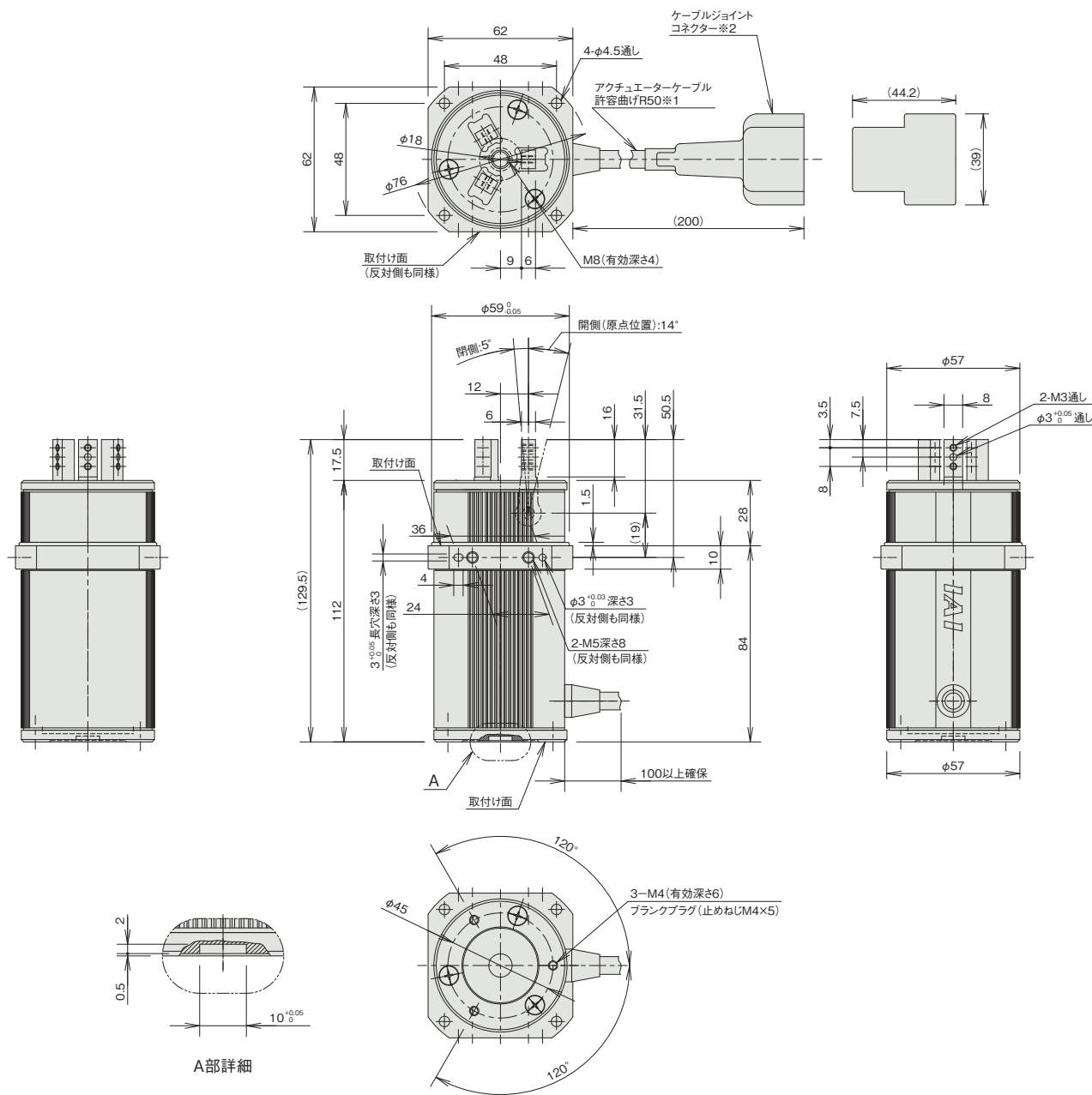
グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表



質量

項目	内容
質量	0.6kg

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	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ		
							ネットワーク ※選択																
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V DC24V	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CB/CGB		1		● ※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。

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

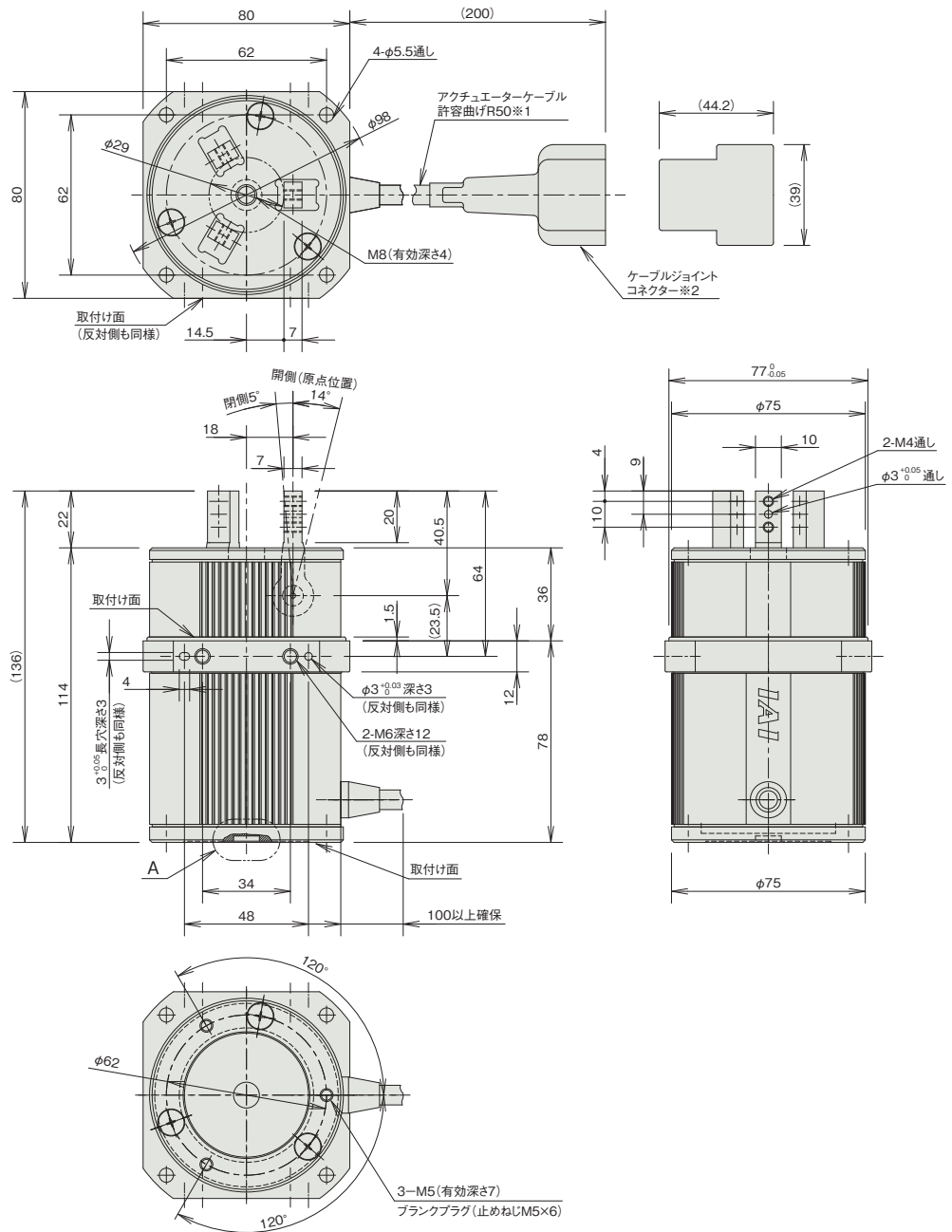
寸法図

※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にモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行った場合は原点より1度外側に広がって戻りますので、周囲物との干渉にご注意ください。

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



A部詳細

■質量

項目	内容
質量	1.1kg

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
				ポジション	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	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CB/CGB		1	DC24V (ML3,SSN,ECMIは8)	● ※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,ECMIは8)		—	—	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

GRS

RCD

RCP6

RCP4

RCP2

ロータリータイプ

パルスモーター

縦型ロータリー	小型	RCP2-RTBS/RTBSL	6-215
	中型	RCP2-RTB/RTBL	6-219
	大型	RCP2-RTBB/RTBBL	6-223
扁平型ロータリー	小型	RCP2-RTCS/RTC SL	6-227
	中型	RCP2-RTC/RTCL	6-231
	大型	RCP2-RTCB/RTCBL	6-235

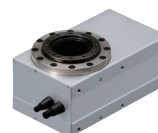


中空ロータリー	RCP6-RTFML	6-239
---------	------------	-------



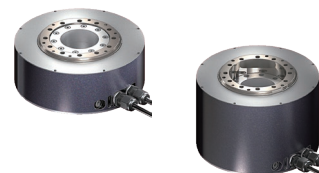
サーボモーター 200V

RCS2-RTC8L/RTC8HL	6-245
RCS2-RTC10L	6-249
RCS2-RTC12L	6-253



ダイレクトドライブモーター

DDA-LT18C□A	6-259
DDA-LT18C□A-B	6-263
DDA-LH18C□A	6-267
DDA-LH18C□A-B	6-271



サーボモーター 200V

RS-30	6-277
RS-60	6-281



オプション

6-329

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

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いませんが、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/rotary.html>



分類	タイプ	カタログ最終掲載年度	Web製品情報掲載
ロータリータイプ	RCS2-RT6	総合カタログ2018	○

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

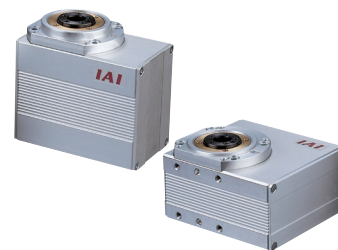
オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

選定
注意事項
非掲載機種
パルスプレス サーボプレス
グリッパ―
ロータリー
特殊用途機種
オプション／資料
ケーブル型式 一覧表

RCP2 / RCP6

パルスモーター			
RCP2 RCP6	ロータリー	RCP2-RTBS/RTBSL	6-215
		RCP2-RTB/RTBL	6-219
		RCP2-RTBB/RTBBL	6-223
		RCP2-RTCS/RTCSL	6-227
		RCP2-RTC/RTCL	6-231
		RCP2-RTCB/RTCBL	6-235
	中空ロータリー	RCP6-RTFML	6-239



選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サイボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCP2-RTBS
RCP2-RTBSL

本体幅
50
mm

24v
パルス
モーター

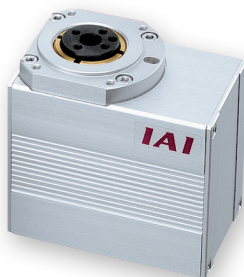
■型式項目

RCP2 —

1

20P

シリーズ	タイプ		エンコーダ種類 I インクリメンタル	モーター種類 20P パルスモーター 20□サイズ	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 下記オプション 価格表参照		
	RTBS	330度回転仕様			30	減速比 1/30	330	330度回転 (RTBS専用)	P3	PCON MSEL	N	無し			
	RTBSL	360度多回転仕様			45	減速比 1/45	360	360度多回転 (RTBSL専用)	P5	RCON RSEL	P	1m		S	3m



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	6-334	—
シャフトアダプタ	SA	6-335	—
テーブルアダプタ	TA	6-337	—

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)	—	—

(注) □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	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
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) $1G \div 9807 \text{度/s}^2$

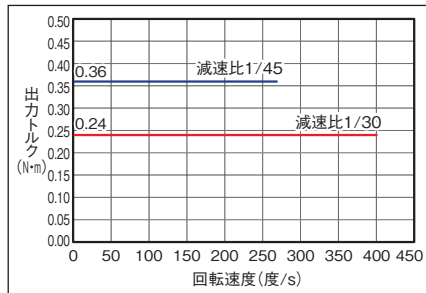
■ロータリータイプモーター方向



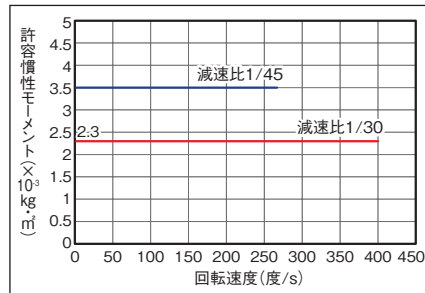
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰方式	330度回転仕様 360度多回転仕様 メカストップパー方式 近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様 360度多回転仕様 ±0.05度 ±0.05度
ロストモーション	0.2度以下
許容スラスト荷重	30N
許容負荷モーメント	3.6N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/30 減速比 1/45 0.0023kg・m ² 0.0035kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

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

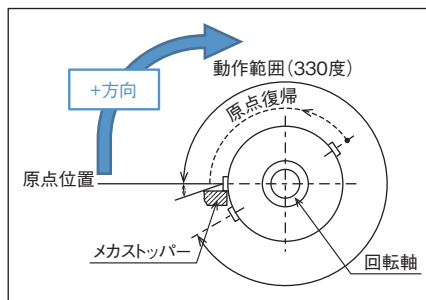


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



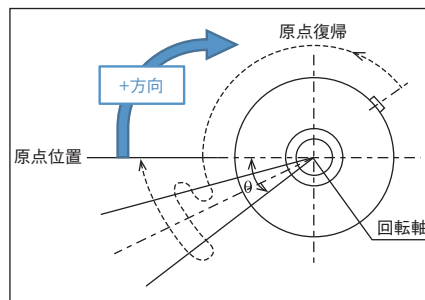
原点復帰方法と正回転方向

■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。
メカストップ位置を検出して、反転動作後、停止します。

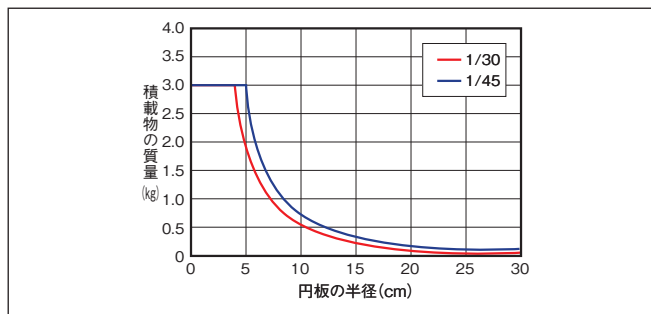
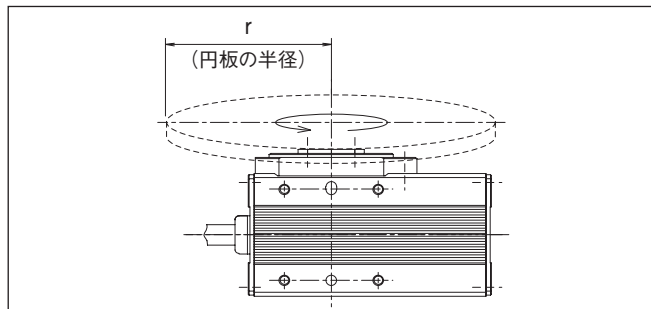
■360度多回転仕様



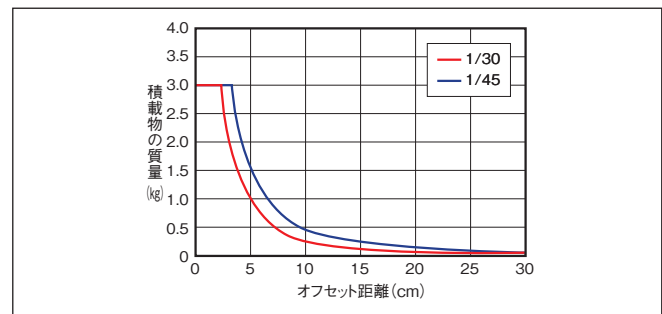
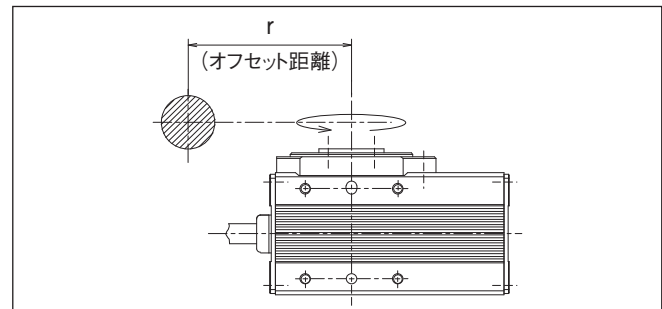
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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



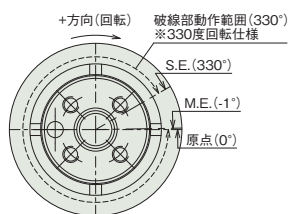
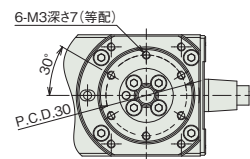
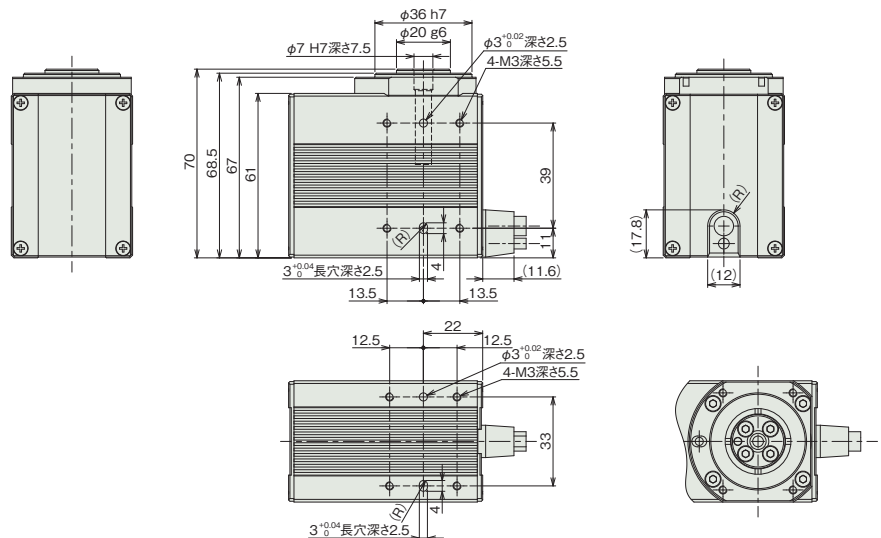
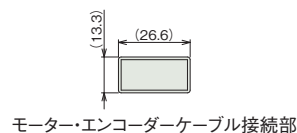
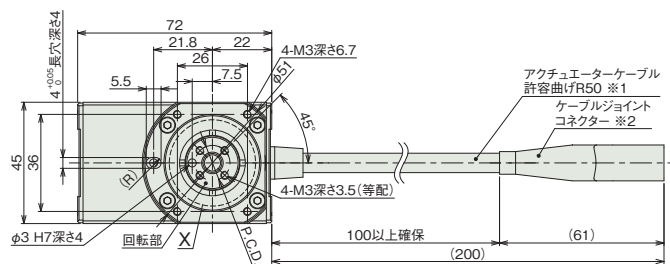
寸法図

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.jp2次元
CAD3次元
CAD

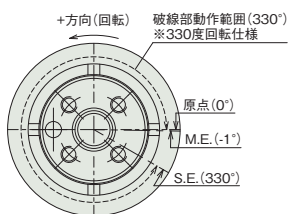
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。

※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。

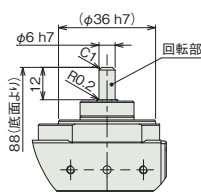
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。

(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できませんのでご注意ください。

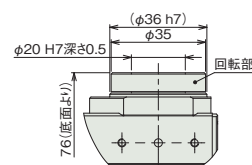
詳細図 X(標準仕様)



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	0.52kg

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

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	簡易アプソ対応	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います。 連続回転の詳細は6-38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います。 0degに戻すためには、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。

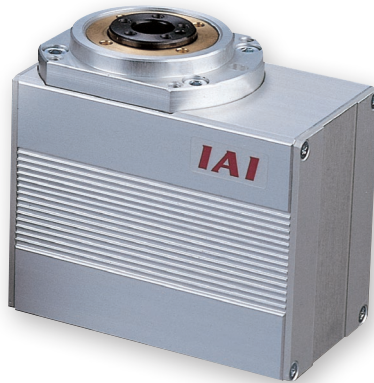
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-195	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※選択	● ※選択	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	—	8-221	
RCON		16 (ML3,SSN,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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、ECMIは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2-RTB
RCP2-RTBL本体幅
50
mm24v
パルス
モーター

■型式項目

RCP2	-	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	I	28P	20 減速比 1/20	330 330度回転 (RTB専用)	P3 PCON	N 無し	下記オプション 価格表参照						
RTBL	360度多回転仕様		パルスモーター 28□サイズ	30 減速比 1/30	360 360度多回転 (RTBL専用)	P5 RCON	P 1m							
							S 3m							
							M 5m							
							X□□ 長さ指定							



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	6-329	—
逆回転仕様	NM	6-334	—
シャフトアダプタ	SA	6-335	—
テーブルアダプタ	TA	6-337	—

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)	—	—
		—	—

(注) ロボットケーブルです。



- (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「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- (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「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- (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み合わせの注意事項」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ご確認ください。
- (6) 簡易アプソで使用す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) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続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
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
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ
動作範囲 (度)	ブレーキ保持トルク (N・m) 0.4
	330度回転仕様 330
	360度多回転仕様 360

(注1) 1G≒9807度/s²

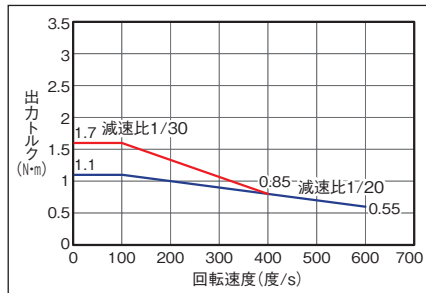
■ロータリータイプモーメント方向



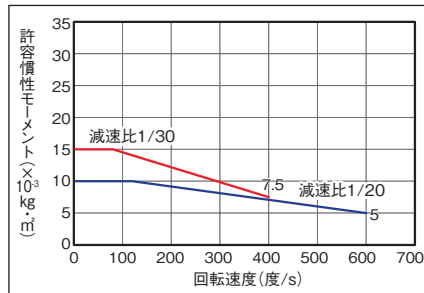
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様 メカストップパー方式
	360度多回転仕様 近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様 ±0.01度
	360度多回転仕様 ±0.05度
ロストモーション	0.2度以下
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/20 0.01kg・m ²
	減速比 1/30 0.015kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

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

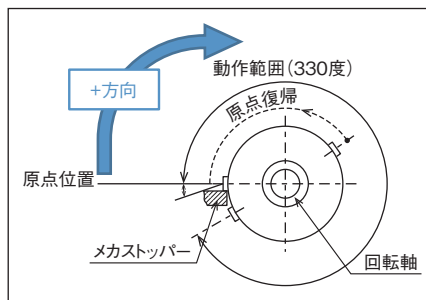


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



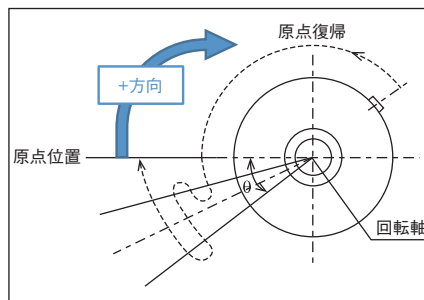
原点復帰方法と正回転方向

■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。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。

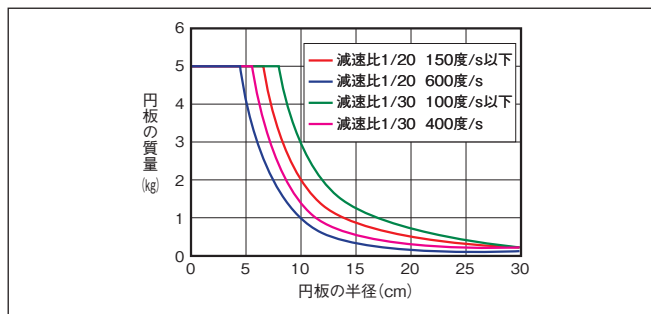
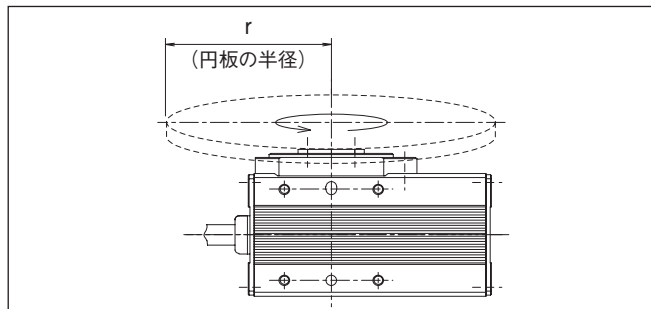
■360度多回転仕様



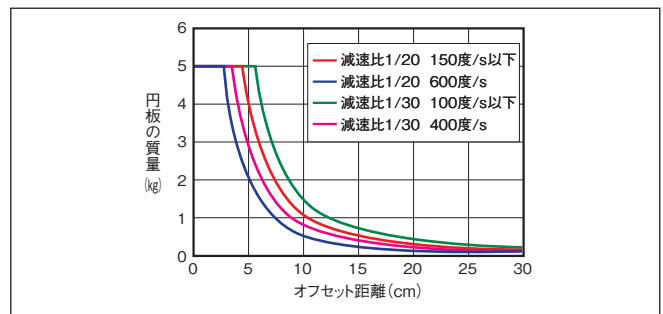
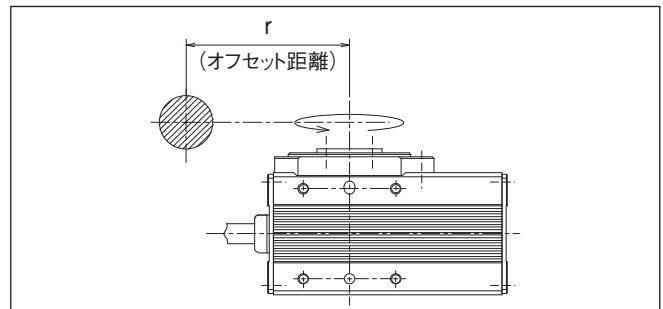
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ: 約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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



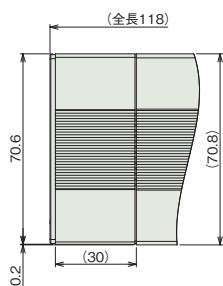
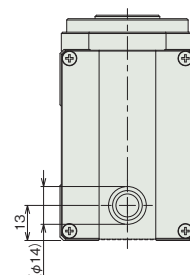
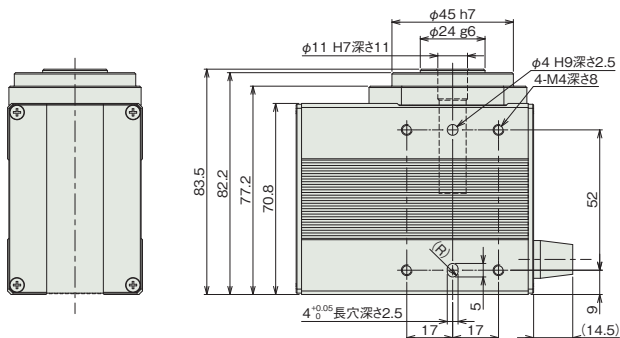
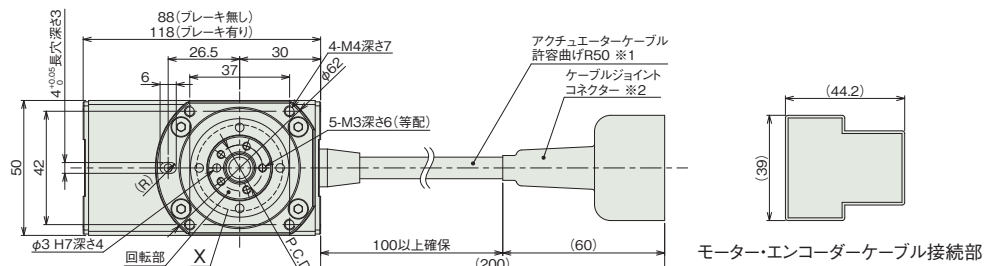
■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



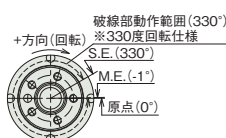
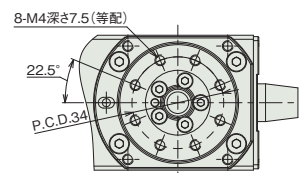
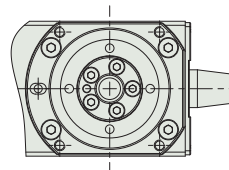
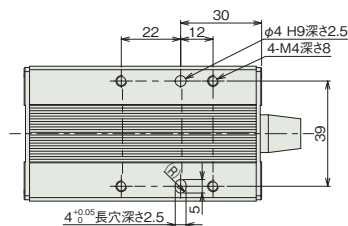
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。

※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。

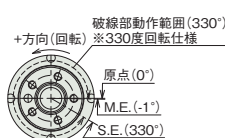
(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。

(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できませんのでご注意ください。

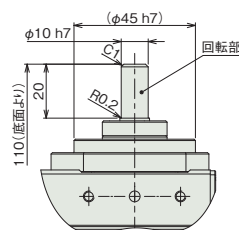
ブレーキ仕様



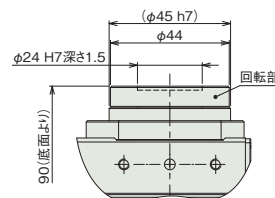
詳細図 X (標準仕様)



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 0.86kg
	ブレーキ有り 1.2kg

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

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	簡易アプソ対応	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います。 連続回転の詳細は6-38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います。 0degに戻すためには、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。

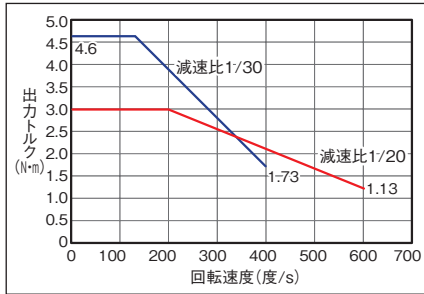
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317		
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (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,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

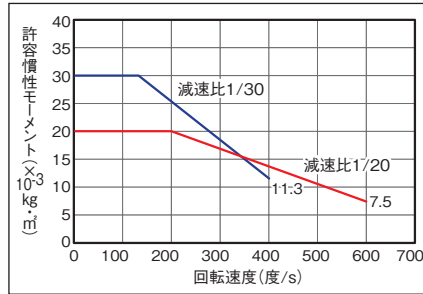
(注) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMIは回転軸インデックスモードは使用できません。

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

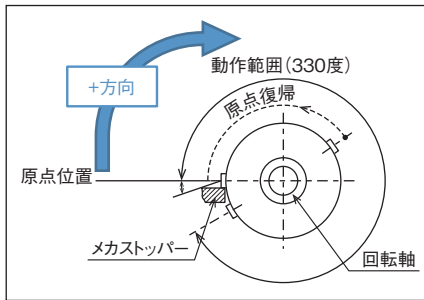


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



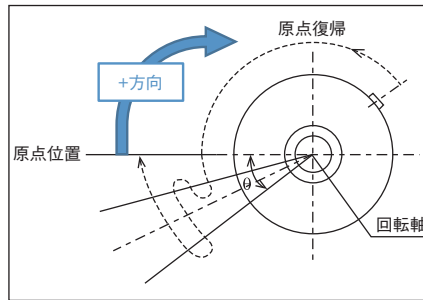
原点復帰方法と正回転方向

■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。
メカストップパ位置を検出し、反転動作後、停止します。

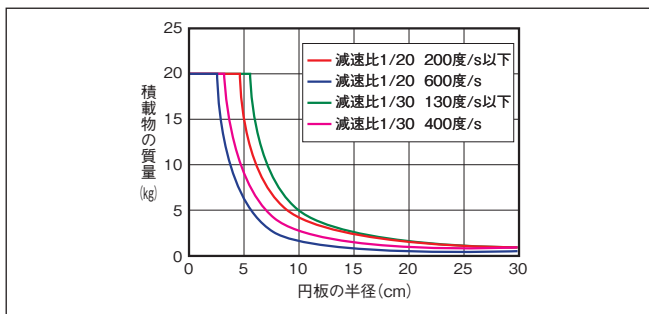
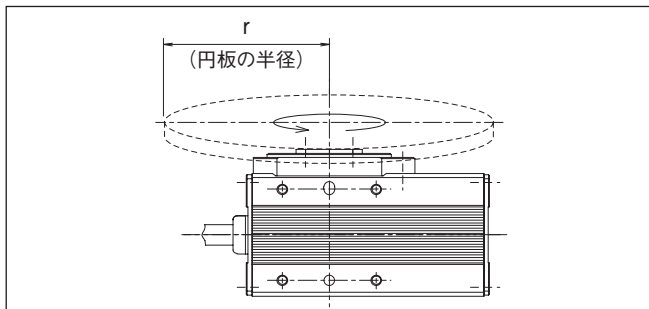
■360度多回転仕様



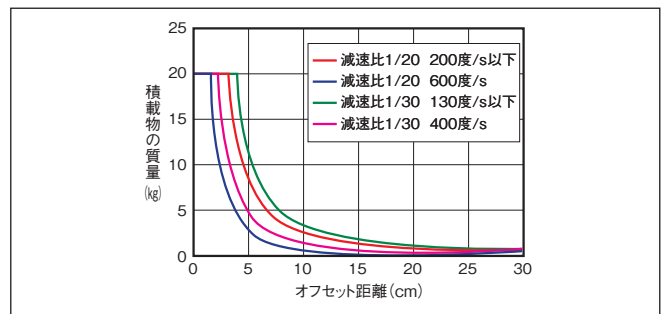
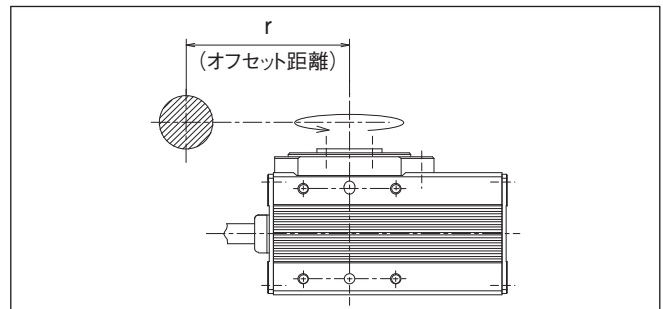
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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



動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

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	簡易アプソ対応	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います。 連続回転の詳細は6-38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います。 0degに戻すためには、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。

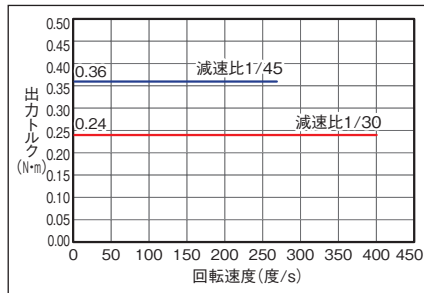
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317		
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (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,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

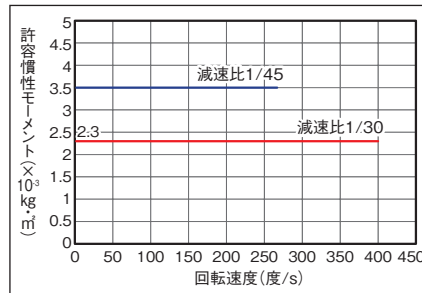
(注) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMIは回転軸インデックスモードは使用できません。

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

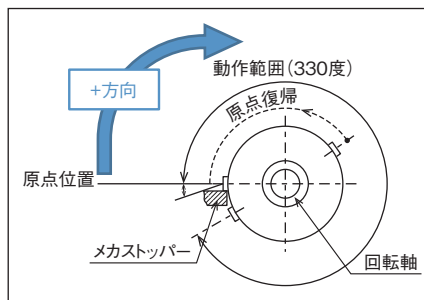


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



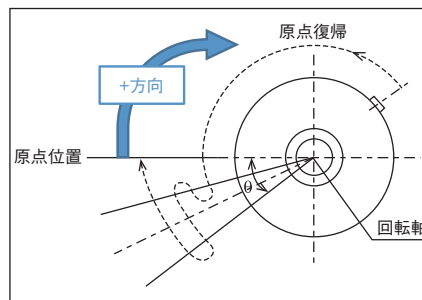
原点復帰方法と正回転方向

■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。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。

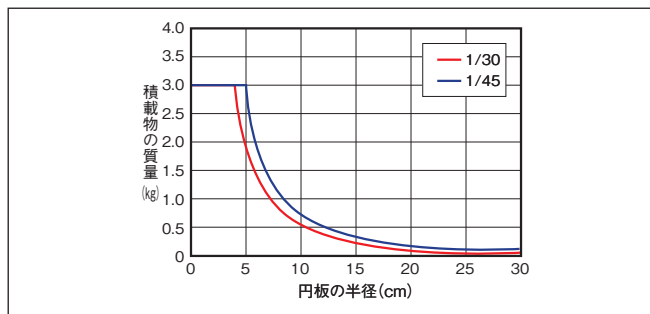
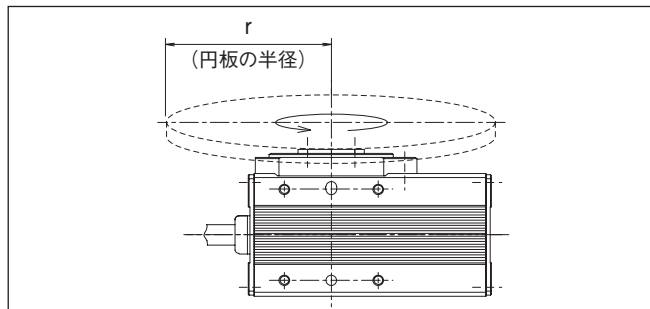
■360度多回転仕様



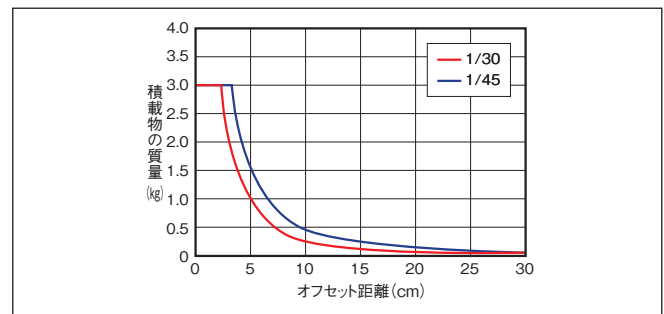
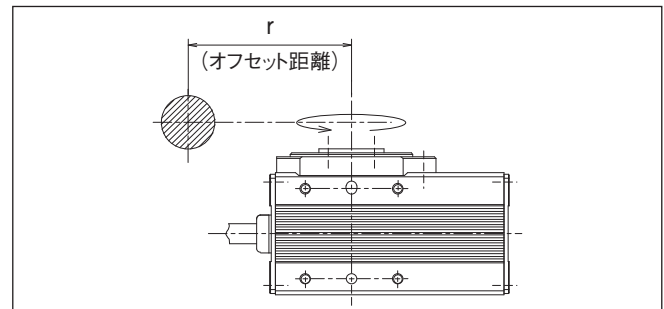
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約40度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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

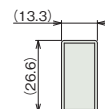
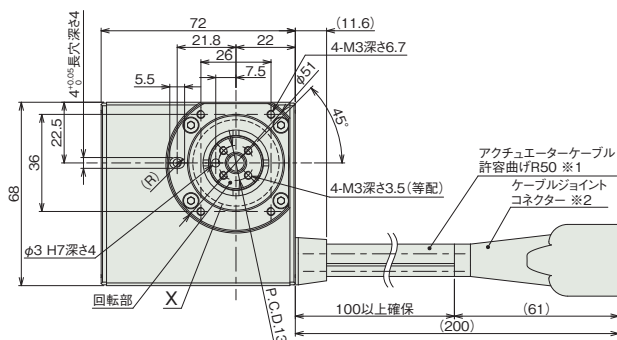
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp2次元
CAD3次元
CAD

※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。

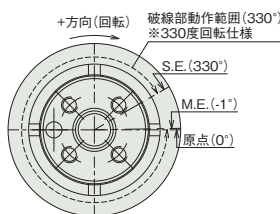
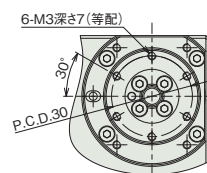
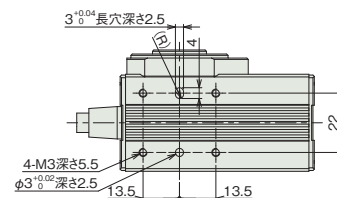
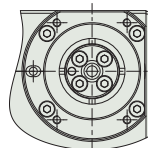
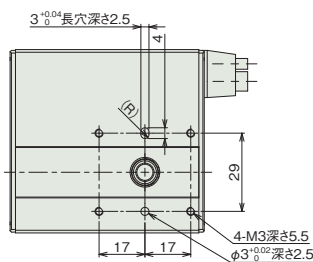
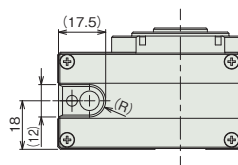
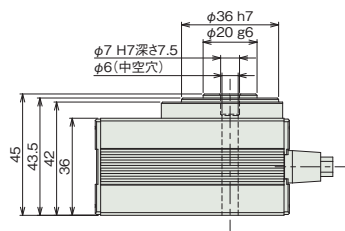
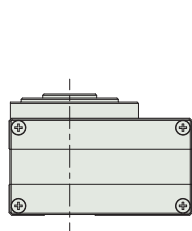
※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダーケーブルを接続します。

(注) 下平面図は斜線部が回転部となります。

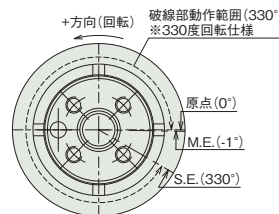
(注) 標準仕様／逆回転仕様(オプション)とも下平面図回転部の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見えて左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。出荷後に回転方向を変更することは構造上できませんのでご注意ください。



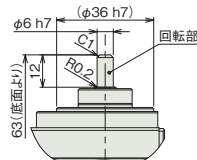
モーター・エンコーダーケーブル接続部



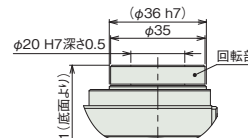
詳細図 X(標準仕様)



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	0.48kg

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

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	簡易アプソ対応	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います。 連続回転の詳細は6-38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います。 0degに戻すためには、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。

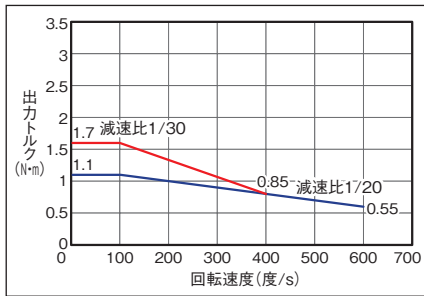
名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
MSEL-PC/PG		4	単相AC 100~230V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※選択	● ※選択	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	—	—	512 (ネッ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

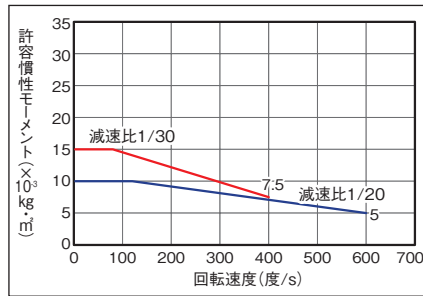
(注) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMIは回転軸インデックスモードは使用できません。

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

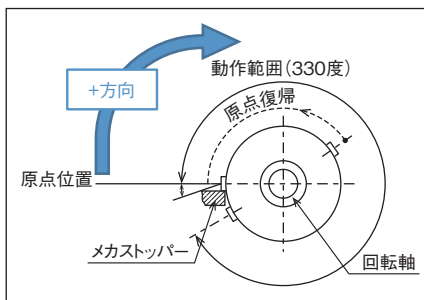


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



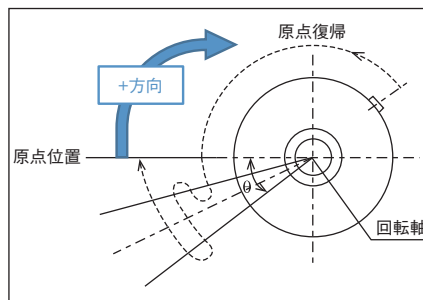
原点復帰方法と正回転方向

■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。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。

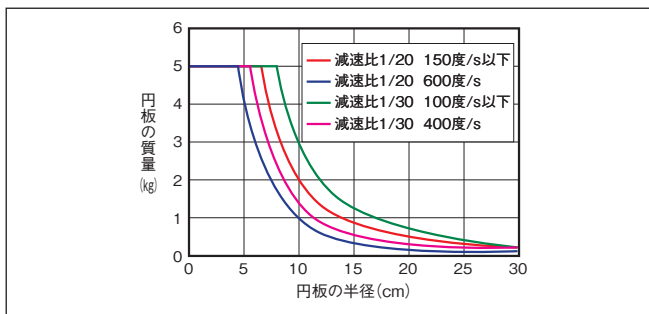
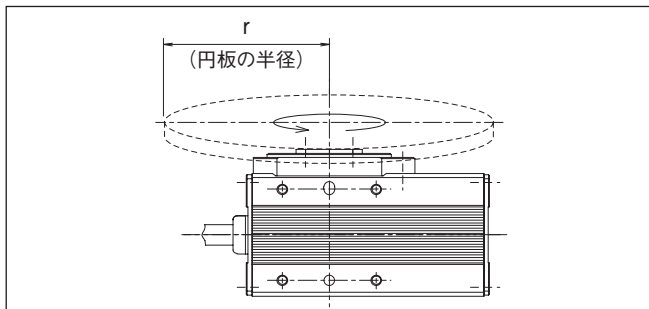
■360度多回転仕様



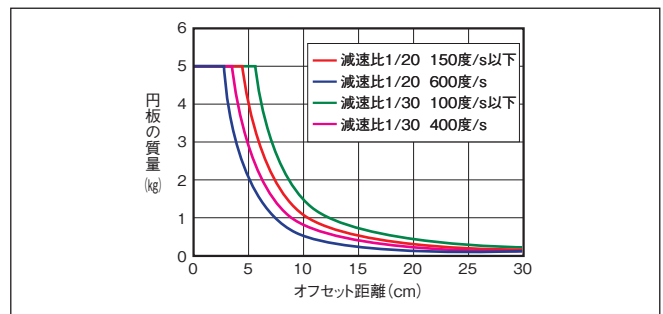
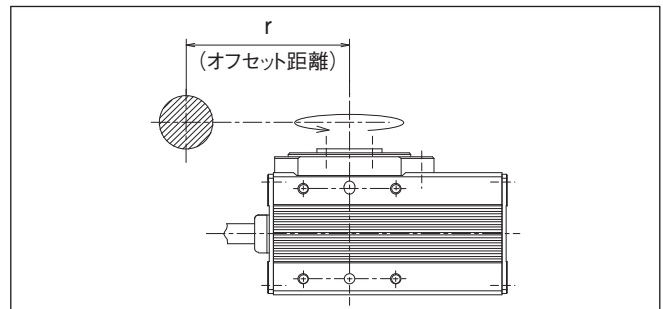
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ：約30度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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



動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

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	簡易アプソ対応	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います。 連続回転の詳細は6-38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います。 0degに戻すためには、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															
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,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMIはポジションデータなし)	—	8-57	
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	8-105

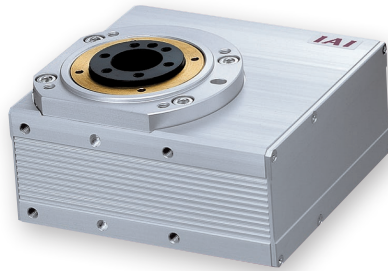
(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

(注) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMIは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP2-RTCB
RCP2-RTCBL本体幅
110
mm24V
パルス
モーター

■型式項目

RCP2		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	II 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 P5 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション 価格表参照							



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	6-329	—
逆回転仕様	NM	6-334	—
シャフトアダプタ	SA	6-335	—
ケーブルアダプタ	TA	6-337	—

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)	—	—
		—	—

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容
減速比	1/20 1/30
最大トルク (N・m)	3 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
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



- (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「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- (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「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- (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ご確認ください。
- (6) 簡易アプソで使用す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) RCON/RSEL 接続時は、変換ユニットおよび接続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。

RCP2

RCP6

RCS2

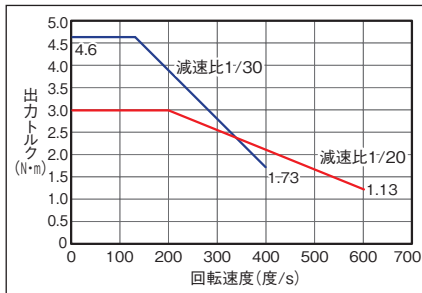
DDA

RS

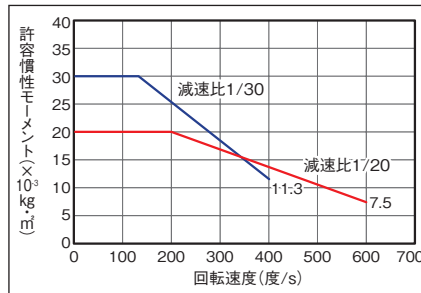
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01度
原点復帰方式	330度回転仕様 メカストップパー方式
	360度多回転仕様 近接センサー方式
原点復帰精度	330度回転仕様 ±0.01度
	360度多回転仕様 ±0.03度
ロストモーション	0.2度以下
許容スラスト荷重	200N
許容負荷モーメント	17.7N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/20 0.02kg・m ²
	減速比 1/30 0.03kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	—
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	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

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

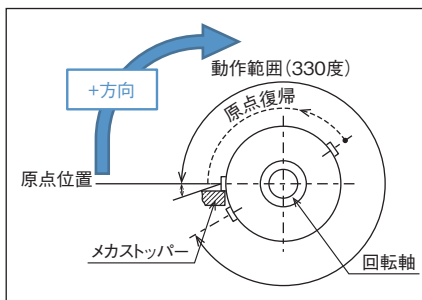


■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



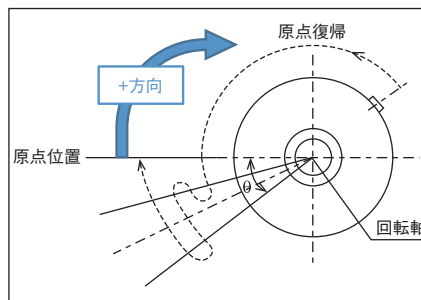
原点復帰方法と正回転方向

■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。
メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。

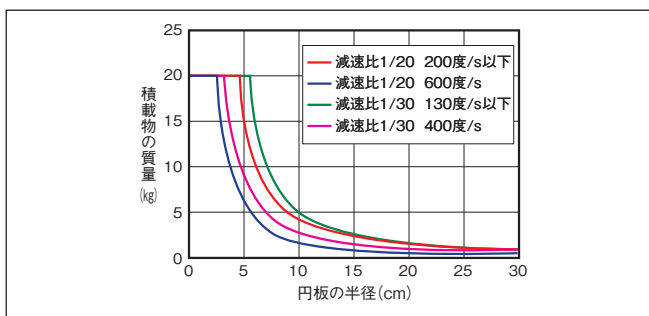
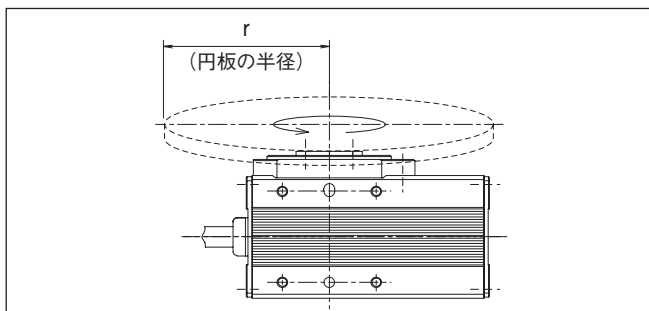
■360度多回転仕様



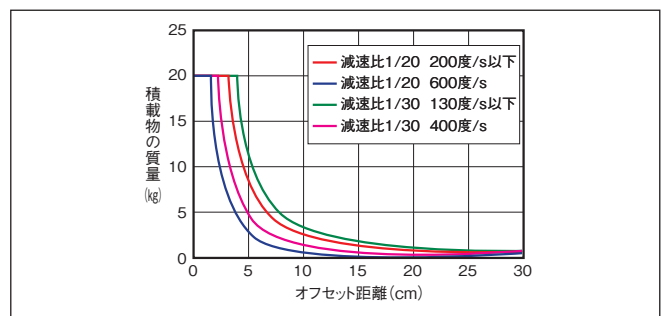
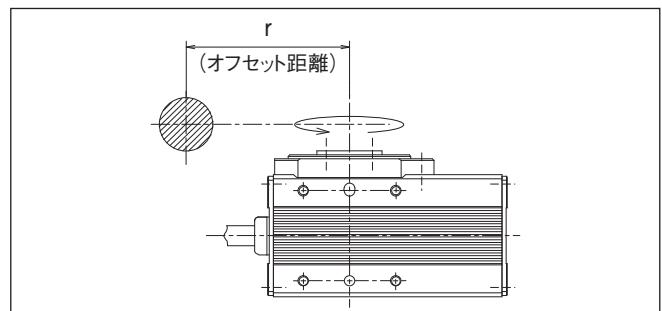
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。
原点復帰動作は反時計方向に回転します。
センサーを検出してθの範囲(注2)を動作後、停止します。
(注2) 原点復帰範囲θ: 約10度
原点センサーの検出距離によって多少バラツキます。目安としてください。

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



動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

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	簡易アプソ対応	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います。 連続回転の詳細は6-38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います。 0degに戻すためには、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															
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,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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、ECMIは回転軸インデックスモードは使用できません。

RCP6-RTFML



中空



■型式項目

RCP6	-	RTFML	-	WA	-	42P	-	30	-	360	-		-		-	
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
WA	-	バッテリーレスアプソ	-	42P	-	パルスモーター 42□サイズ	-	30 減速比 1/30	-	360 ±180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



(注) 上写真はモーター上折返し仕様 (MT) です。

価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RTFML	—

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
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	A1	6-329	—
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	A2	6-329	—
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	A3	6-329	—
ブレーキ	B	6-329	—
モーター左折返し (注1) (注2)	ML	6-333	—
モーター右折返し (注1) (注2)	MR	6-333	—
モーター上折返し (注1) (注2)	MT	6-333	—

(注1) 方向は「寸法図」をご参照ください。
(注2) 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

種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	—	—
	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	—	—
	X16(16m) ~ X20(20m)	—	—
	R01(1m) ~ R03(3m)	—	—
	R04(4m) ~ R05(5m)	—	—
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	—	—
	R11(11m) ~ R15(15m)	—	—
	R16(16m) ~ R20(20m)	—	—

(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- 「メインスペック」の最大トルクは低速動作時の最大値を表示しています。速度により出力トルクは変化します。詳細は「速度別出力トルク」をご参照ください。
- 「メインスペック」の最大許容慣性モーメントは回転させることができる最大の慣性モーメントを示します。詳細は「速度・加速度別許容慣性モーメント」をご参照ください。
- 選定を行う場合は「選定方法 (6-39 ページ〜)」の計算を行い使用条件を確認してください。
- インデックスモードでは使用できません。
- コントローラーの高出力設定は有効のみです。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

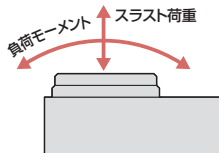
RS

メインスペック

項目		内容
減速比		1/30
最大トルク (N・m)		5.2
速度/加減速度 (注3)	最高速度 (度/s)	800
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G)	0.7
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)	4.2
動作範囲 (度)		±180

(注3) $1G \div 9807 \text{度/s}^2$

■ロータリータイプモーター方向



速度別出力トルク

速度(度/s)	出力トルク
0	5.2
100	5.2
200	4.3
300	3.7
400	3.0
500	2.6
600	2.1
700	1.7
800	1.4

(単位はN・m)

速度・加速度別許容慣性モーメント

速度 (度/s)	加減速度	
	0.3G	0.7G
0	0.080	0.054
100	0.080	0.054
200	0.072	0.036
300	0.063	0.032
400	0.059	0.032
500	0.050	0.027
600	0.041	0.018
700	0.018	0.009
800	0.014	0.005

(単位は $\text{kg} \cdot \text{m}^2$)

寸法図

■モーター上折返し仕様(MT)

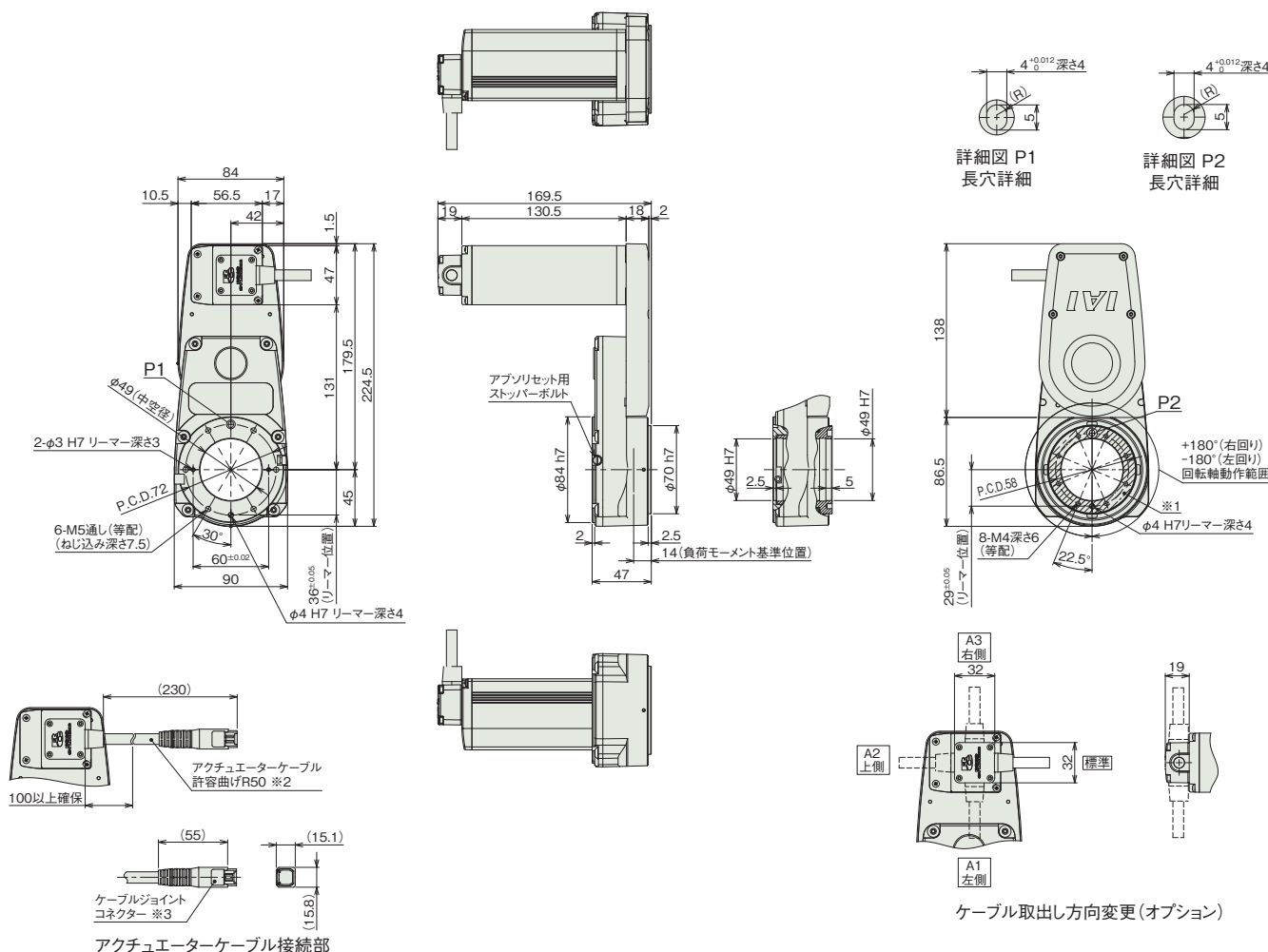
※1 斜線部が回転部となります。

※2 アクチュエーターケーブルは、ロボットケーブルではありません。

※3 ケーブルジョイントコネクタはモーター・エンコーダーケーブルを接続します。

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



■ 質量

タイプ		内容
質量	ブレーキ無し	2.1kg
	ブレーキ有り	2.2kg

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定
注意事項
非掲載機種
パルスプレス サーボプレス
グリッパ―
ロータリー
特殊用途機種
オプション／資料
ケーブル型式 一覧表

RCS2

サーボモーター 200V

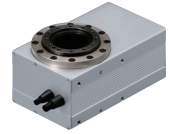
RCS2

ロータリー

RCS2-RTC8L/RTC8HL 6-245

RCS2-RTC10L 6-249

RCS2-RTC12L 6-253



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCS2-RTC8L

RCS2-RTC8HL

中空

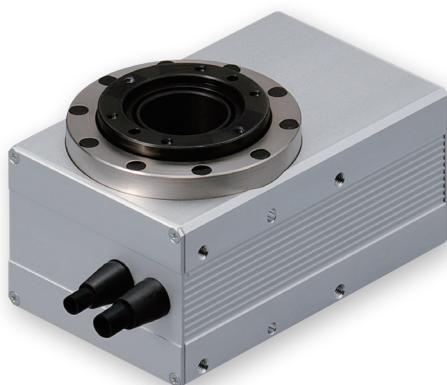
本体幅
90
mm200V
ACサーボ
モーター12
W20
W

■型式項目

RCS2	-		-		-		-	360	-	T2	-		-	
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	-	対応コントローラー	-	ケーブル長
	-	RTC8L 小型標準タイプ(12W)	-	I インクリメンタル	-	12 サーボモーター 12W	-	15 減速比 1/15	-	360 360度 (多回転)	-	T2 SCON	-	N 無し
	-	RTC8HL 小型高出力タイプ(20W)	-	A アブソリュート	-	20 サーボモーター 20W	-	24 減速比 1/24	-		-	T4 XSEL2	-	P 1m
														S 3m
														M 5m
														X□□ 長さ指定
														R□□ ロボットケーブル



(注) CEはオプションになります。



■エンコーダー種類／タイプ別価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC8L	-	-
RTC8HL	-	-

■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	6-329	-
CE対応仕様	CE	6-330	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-332	-
逆回転仕様	NM	6-334	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
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)	-	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-



- (1) 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が±9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0～359.99度(無限回転動作時は359.99度を超過すると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は±7670.99度となりますのでご注意ください。
- (2) 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用ください。
- (3) 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み合わせの注意事項」をご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

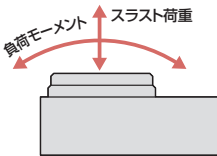
メインスペック

項目	内容		
モーター出力 (W)	12	20	
減速比	1/24	1/15	1/24
出力トルク (N・m)	0.55	0.53	0.85
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	750	1200
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3
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)	0.42	
動作範囲 (度)	多回転	360 (注2)	

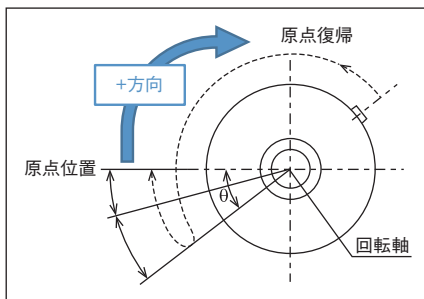
(注1) $1G \approx 9807 \text{度/s}^2$
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

項目		内容
駆動方式		ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度		±0.005度
原点復帰方式		近接センサー方式
原点復帰精度		±0.005度
ロストモーション		0.1度以下
許容スラスト荷重		400N
動的許容負荷モーメント		5N・m
許容慣性モーメント	12W減速比 1/24	0.011kg・m ²
	20W減速比 1/15	0.01kg・m ²
	20W減速比 1/24	0.017kg・m ²
使用周囲温度・湿度		0〜40℃、85%RH以下（結露なきこと）
保護等級		IP40
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
エンコーダ種類		インクリメンタル/アブソリュート
エンコーダパルス数		16384 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

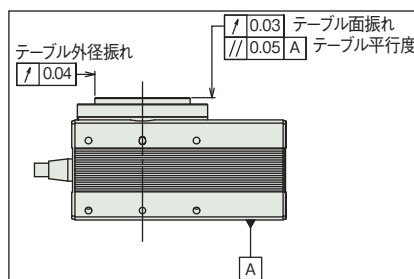


■原点復帰方法と正回転方向



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3)を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ: 18度

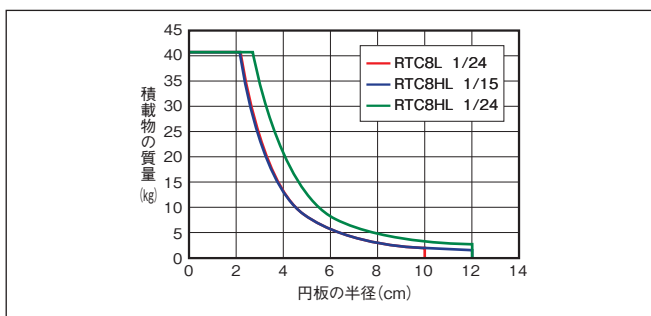
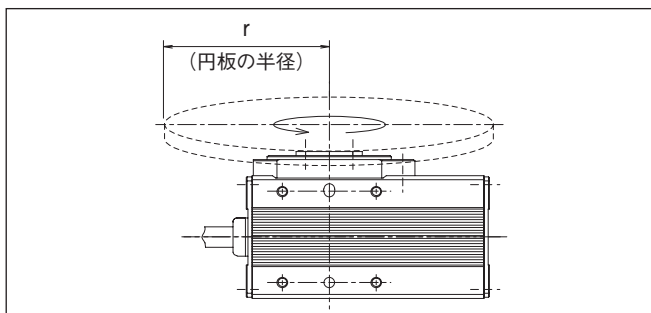
■振れ精度と平行度の目安



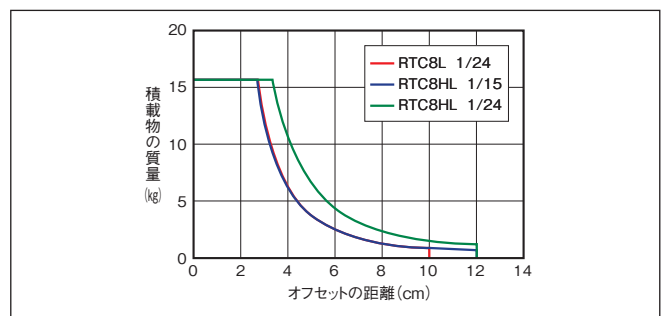
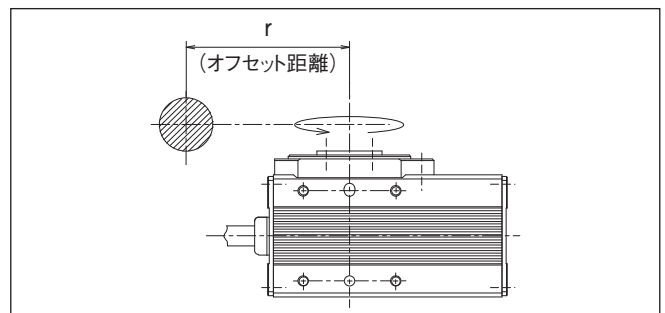
振れ精度と平行度については目安値です。

■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



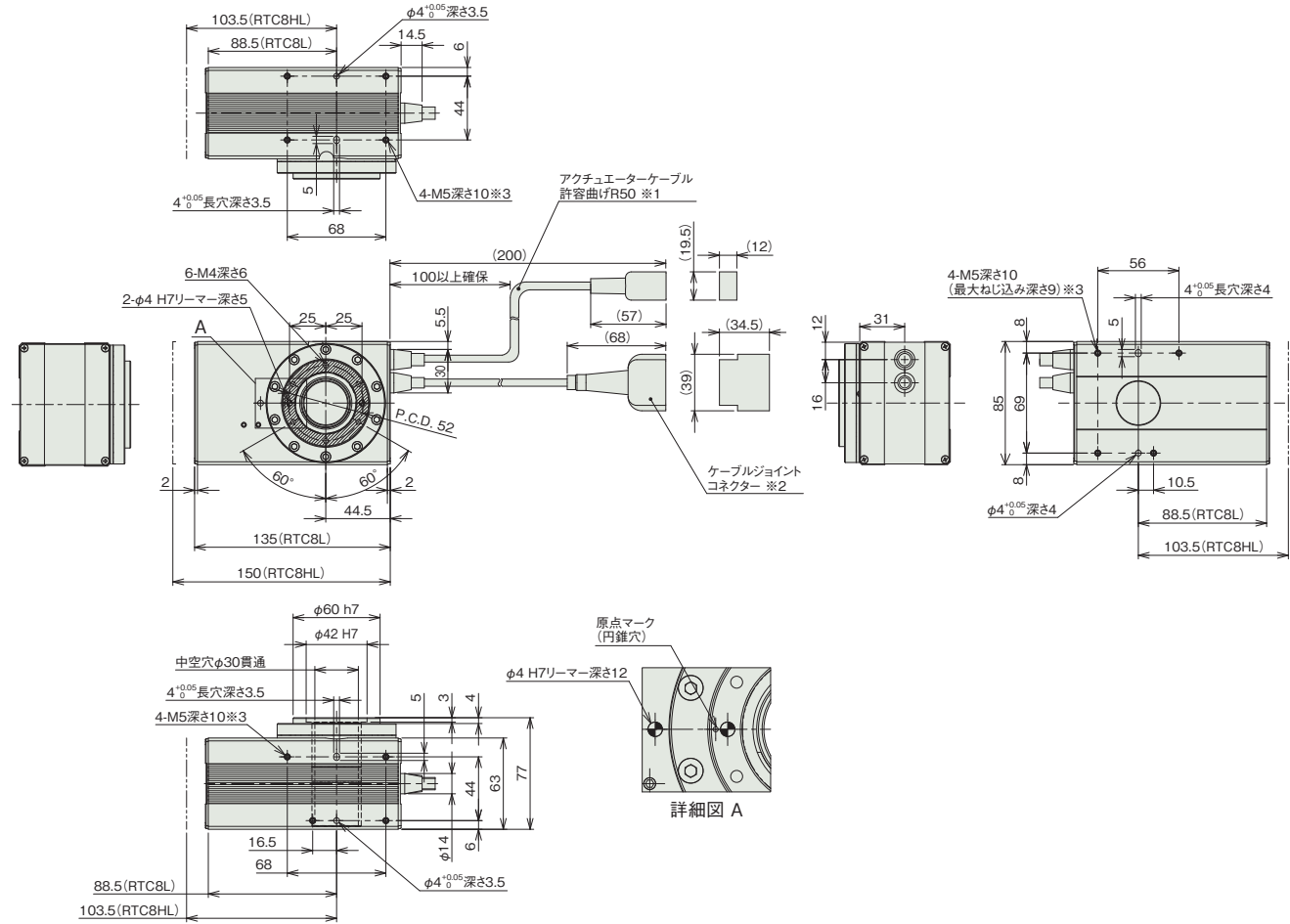
寸法図

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はありません。
※2 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダーケーブルを接続します。
※3 異物侵入防止のため、セツスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
(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)とも下記A部拡大図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。



■質量

項目	内容
質量	ブレーキ無し 8L : 2.1kg/8HL : 2.2kg
	ブレーキ有り 8L : 2.3kg/8HL : 2.4kg

■動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使います。連続回転の詳細は6-38をご参照ください。	0~359.99	I : インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I : インクリメンタル時 インデックスモード A : アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使います。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/15 : ±9999.99 減速比1/24 : ±7670.99 (注4)	I : インクリメンタル A : アブソリュート		

■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								
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287	
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) R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCON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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCS2-RTC10L

中空

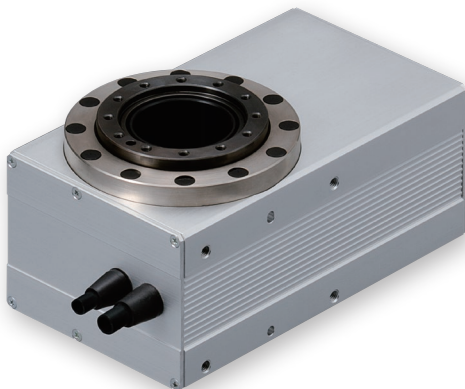
本体幅
100
mm

200V
ACサーボ
モーター

60
W

■型式項目

RCS2	-	RTC10L	-		-	60	-		-	360	-		-		-		-		-	
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	-		-	
	-	RTC10L 中型タイプ	-	I A インクリメンタル 絶対リニア	-	60 サーボモーター 60W	-	15 減速比 1/15 24 減速比 1/24	-	360 360度 (多回転)	-	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	-	オプション 下記オプション 価格表参照	-		-	



(注) CEはオプション
になります。



■エンコーダー種類／価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	絶対リニア
RTC10L	-	-

■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	6-329	-
CE対応仕様	CE	6-330	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-332	-
逆回転仕様	NM	6-334	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
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) 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が±9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超過すると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は±7670.99度となりますのでご注意ください。
- (2) 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み合わせの注意事項」をご参照ください。

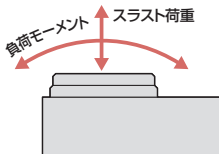
メインスペック

項目	内容
減速比	1/15 1/24
出力トルク (N・m)	1.7 2.8
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s) 1200 750
	定格加減速度 (G) 0.3 0.3
	最高加減速度 (G) 0.3 0.3
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) 0.45
動作範囲 (度)	多回転 360 (注2)

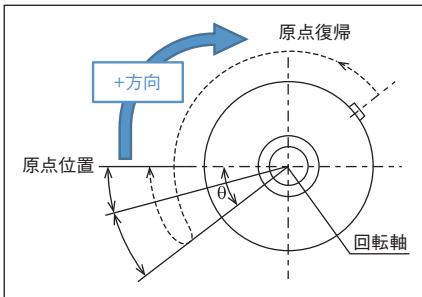
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) [選定上の注意]をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
原点復帰方式	近接センサー方式
原点復帰精度	±0.005度
ロストモーション	0.1度以下
許容スラスト荷重	600N
動的許容負荷モーメント	10N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/15 0.033kg・m ² 減速比 1/24 0.054kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP40
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

ロータリータイプモーメント方向

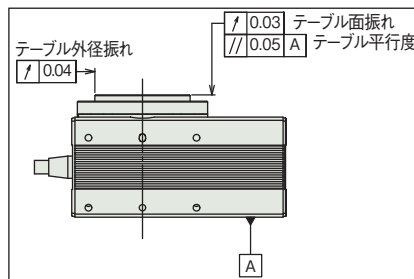


原点復帰方法と正回転方向



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3)を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ:15度

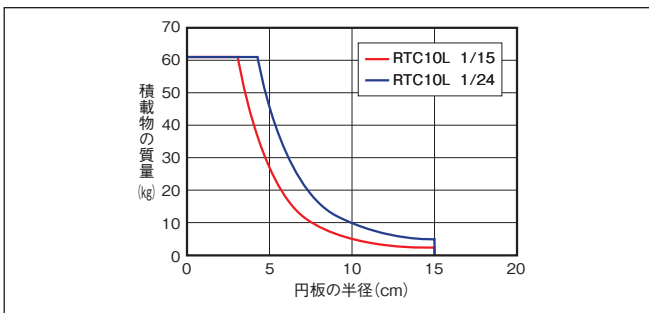
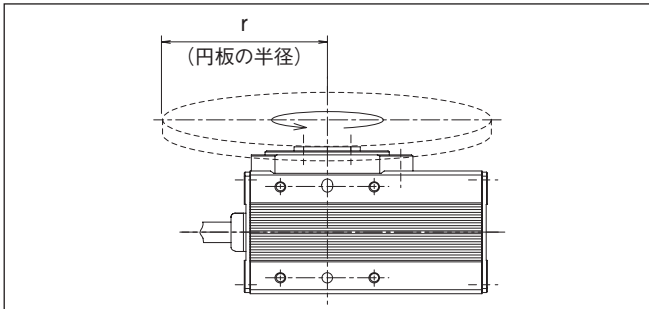
振れ精度と平行度の目安



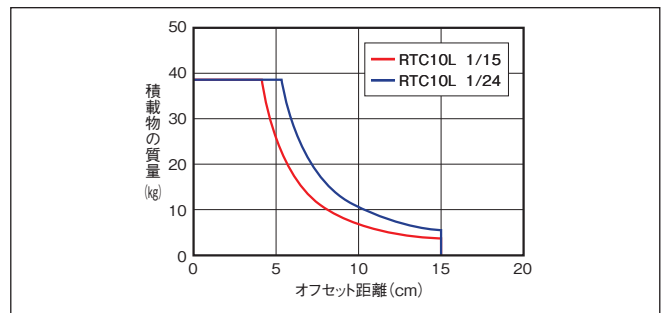
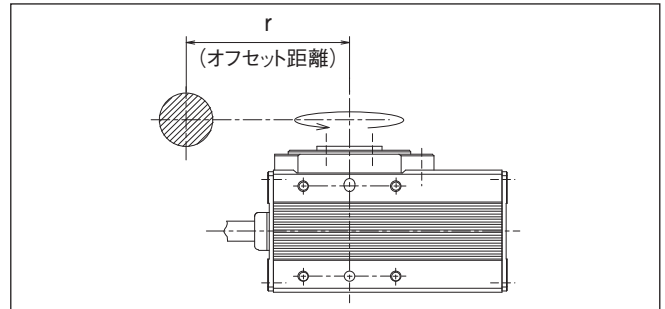
振れ精度と平行度については目安値です。

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

※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 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダーケーブルを接続します。

※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋められています。取付け面として使用する場合は取外してください。

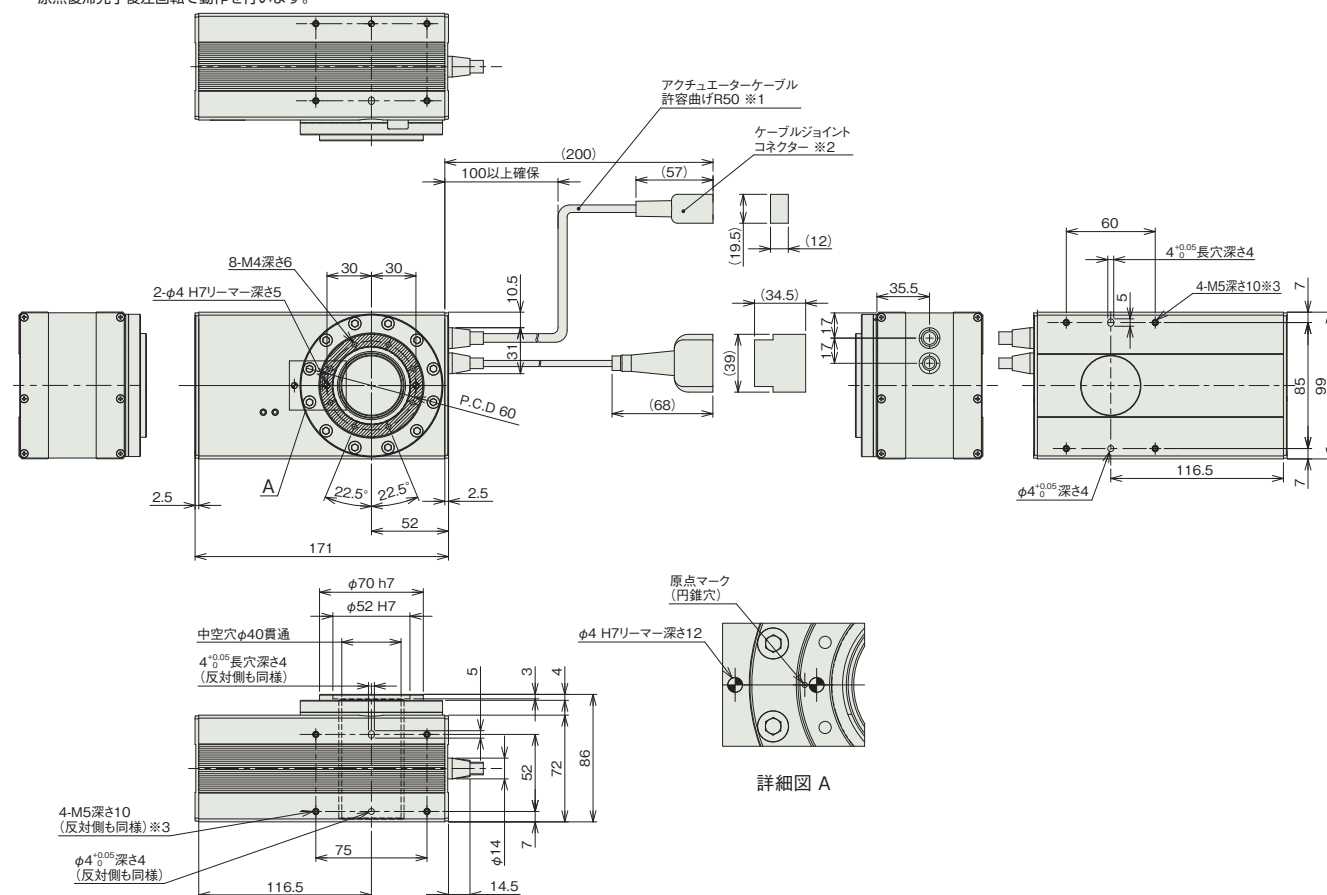
(注) 側面取付穴の寸法は左右対称です。

(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)とも下記A部拡大図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。

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
CAD3次元
CAD

■質量

項目	内容
質量	ブレーキ無し 3.3kg
	ブレーキ有り 3.5kg

動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使います。連続回転の詳細は6-38をご参照ください。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3, ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3, SSN, ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
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。	減速比1/15: ±9999.99 減速比1/24: ±7670.99 (注4)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注4) 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	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択																
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-SCI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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCS2-RTC12L

中空

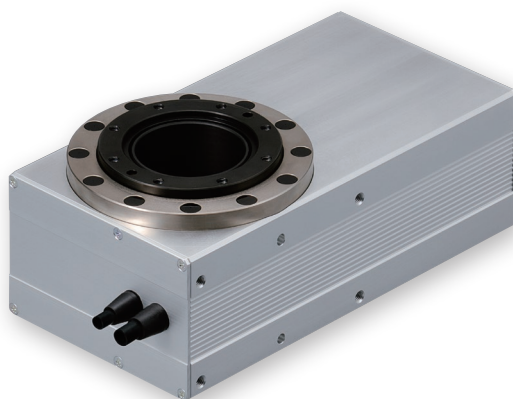
本体幅
120
mm200V
ACサーボ
モーター150
W

■型式項目

RCS2		RTC12L				150				360									
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			
RTC12L 大型タイプ		I インクリメンタル A アブソリュート		150 サーボモーター 150W		18 減速比 1/18 30 減速比 1/30		360 360度 (多回転)		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					



(注) CEはオプションになります。



■エンコーダー種類／価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC12L	-	-

■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	6-329	-
CE対応仕様	CE	6-330	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-332	-
逆回転仕様	NM	6-334	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
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)	-	-



- (1) 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が±9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0～359.99度(無限回転動作時は359.99度を超過すると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/30の場合は、ノーマルモードの動作範囲は±6140.99度となりますのでご注意ください。
- (2) 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み合わせの注意事項」をご参照ください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

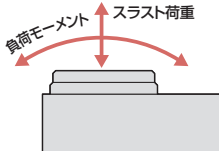
メインスペック

項目	内容
減速比	1/18 1/30
出力トルク (N・m)	5.2 8.6
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s) 800 600
	定格加減速度 (G) 0.3 0.3
	最高加減速度 (G) 0.3 0.3
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) 1.0
動作範囲 (度)	多回転 360 (注2)

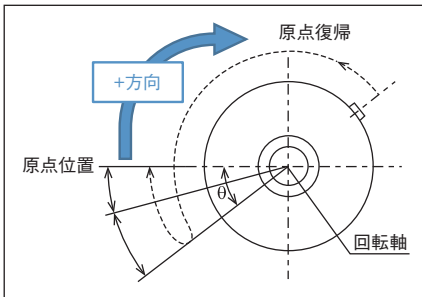
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) [選定上の注意]をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ
繰返し位置決め精度	±0.005度
原点復帰方式	近接センサー方式
原点復帰精度	±0.005度
ロストモーション	0.1度以下
許容スラスト荷重	800N
動的許容負荷モーメント	25N・m
許容慣性モーメント	減速比 1/18 0.1kg・m ² 減速比 1/30 0.17kg・m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP40
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

ロータリータイプモーメント方向

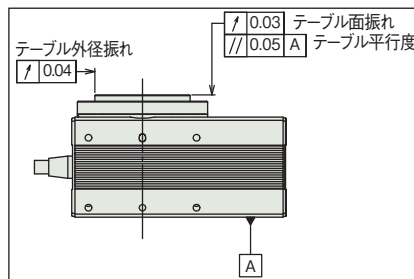


原点復帰方法と正回転方向



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3)を動作後、停止します。
(注3) 原点復帰範囲θ: 15度

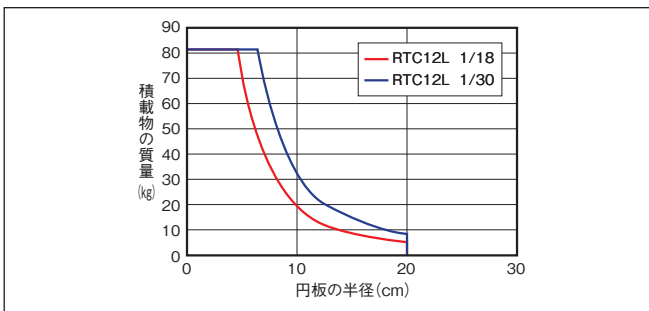
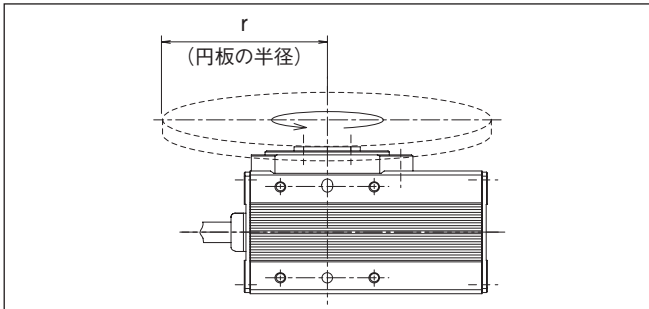
振れ精度と平行度の目安



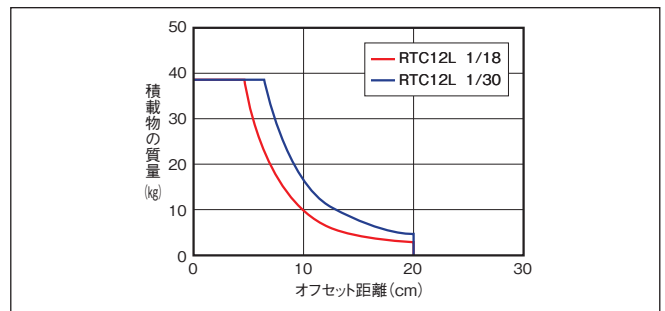
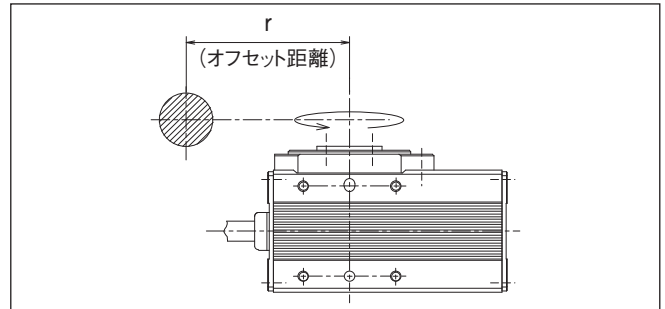
振れ精度と平行度については目安値です。

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



RCS2 ロボシリンダー®

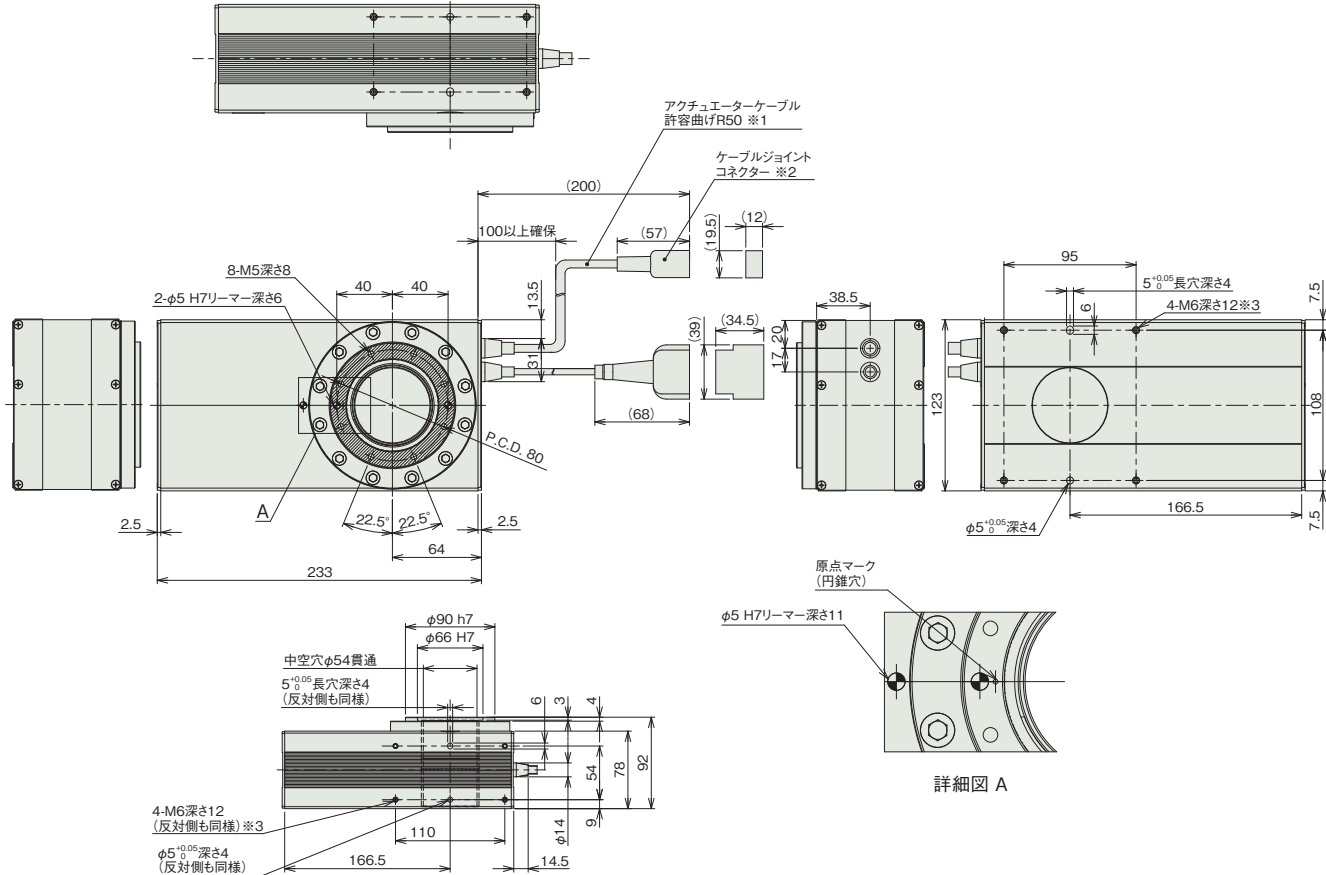
寸法図

- ※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 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダケーブルを接続します。
※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋められています。取付け面として使用する場合は取外してください。
(注) 側面取付穴の寸法は左右対称です。
(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)とも下記A部拡大図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。

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



質量

項目	内容
質量	ブレーキ無し 6.2kg ブレーキ有り 6.5kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使います。連続回転の詳細は6-38をご参照ください。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3、SSN、ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使います。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/30: ±6140.99(注4)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注4) 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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	PR	—	—	●	●	●	●	●	●	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-SCI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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定
注意事項
非掲載機種
パルスプレス サーボプレス
グリッパ―
ロータリー
特殊用途機種
オプション／資料
ケーブル型式 一覧表

DDA

ダイレクトドライブモーター

DDA

ロータリー

DDA-LT18C□A

6-259

DDA-LT18C□A-B

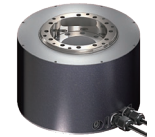
6-263

DDA-LH18C□A

6-267

DDA-LH18C□A-B

6-271



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

DDA-LT18C□A

■型式項目

DDA		-	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)			AI		200		200W		T2	SCON	N	無し	下記オプション
	P			高分解能 (20bit)			AM				360		T4	XSEL	S	3m	価格表参照
														RCON	M	5m	
														RSEL	X□□	長さ指定	
														SCON2			
														XSEL2			



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LT18CSA	-
DDA-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	6-329	-
ケーブル側面取出し (注2)	A1	6-329	-
フランジ (注1)	FL	6-332	-

(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。



- (1) 「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年となります。
- (2) パルス列制御時と MECHATROLINK-Ⅲ / EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップソタイプを使用できません。
- (3) インデックスアップソタイプで 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 DDA の取扱説明書 (MJ3756) をご参照ください。
- (6) 選定方法は 6-41 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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

メインスペック

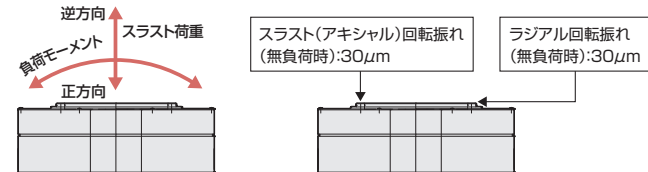
項目	内容
定格トルク (N・m) (注3)	8.4
瞬時最大トルク (N・m)	25.2
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s) 1080 最高速度 (度/s) 1800 最高加減速度 (G) 9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様 — ブレーキ保持トルク (N・m) —
動作範囲	インデックスタイプ (度) 0~359.99 多回転アプソタイプ (度) (注5) ±9999

(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。

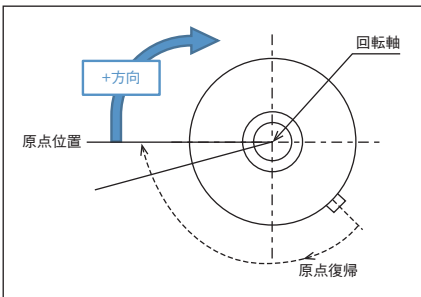
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



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・m ²
許容慣性モーメント	0.6kg・m ²
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
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/s ²
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。

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。

コントローラ別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラ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。

コントローラ種類	SCON2・SCON				RCON				RSEL				XSEL2・XSEL-RA/SA			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
動作タイプ	標準	高分解能 (17bit)	標準	高分解能 (20bit)	標準	高分解能 (17bit)	標準	高分解能 (20bit)	標準	高分解能 (17bit)	標準	高分解能 (20bit)	標準	高分解能 (17bit)	標準	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パルス列制御	不可		可		不可		—		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		不可	
補間動作	不可		不可		不可		—		可		—		可		可	
シンクロ動作	不可		不可		不可		—		不可		—		不可		可	

(注7) 無限回転動作の詳細は6-38をご参照ください。

(注8) XSEL(2)のインデックスアプソタイプは、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) インデックスアプソタイプは、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・m ²)	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
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	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

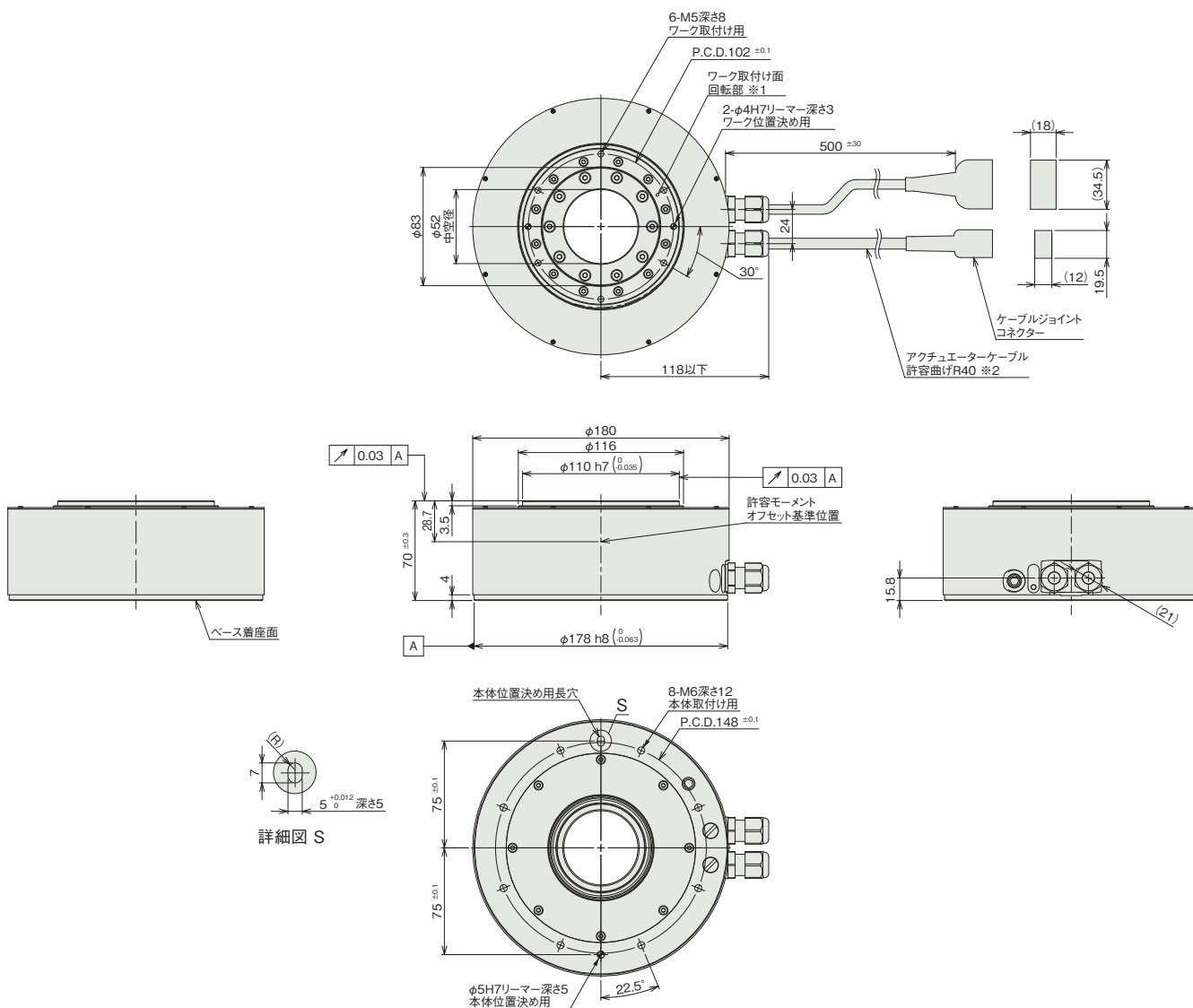
2次元
CAD

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。

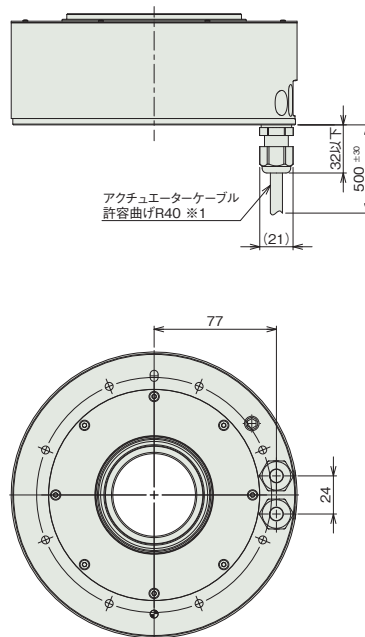


■質量

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。



選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

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
				ポジション	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		—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	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をご確認ください。

(注) 多回転アップ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。

RCP2

RCP6

RCS2

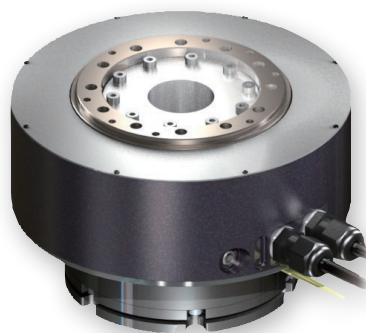
DDA

RS

DDA-LT18C□A-B

■型式項目

DDA - LT18C		A	200		360						B
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		オプション	
S	標準 (17bit)	AI	200	200W	360	T2	N 無し	下記オプション		B ブレーキ	
P	高分解能 (20bit)	AM				T4	S 3m	価格表参照			
							M 5m				
							XI 長さ指定				

RoHS
10

タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LT18CSA	—
DDA-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)	A0	6-329	—
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-329	—
ブレーキ (注2)	B	6-329	—

(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2) 本製品のブレーキ解除にはブレーキボックス (IA-110-DD-4) の接続が必須です。本体には付属されませんので、別途手配してください。詳細は6-329をご参照ください。
 ケーブル長無し (N) で手配した場合はブレーキボックス～アクチュエータ間接続ケーブル (CB-DDB-BK□□□) が付属されません。別途手配が必要になります。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2/T4	
		モーター／エンコーダーケーブル	ブレーキケーブル
標準タイプ	S(3m)	—	—
	M(5m)	—	—
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	—	—
	X11(11m) ～ X20(20m)	—	—

(注) ロボットケーブルです。
 (注) 価格はモーター／エンコーダーケーブルとブレーキケーブルを含めて算出ください。



- (1) 「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年となります。
- (2) パルス列制御時と MECHATROLINK-Ⅲ / EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップソタイプを使用できません。
- (3) インデックスアップソタイプで 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) ブレーキは保持用です。制動に使用する場合は故障する恐れがありますのでご注意ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-318 ページをご参照ください。
- (6) 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 DDA の取扱説明書 (MJ3756) をご参照ください。
- (7) 選定方法は 6-41 ページをご覧ください。
- (8) 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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

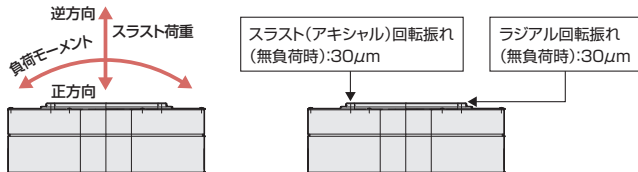
RS

メインスペック

項目	内容
定格トルク (N・m) (注3)	8.4
瞬間最大トルク (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 最高加減速度 (G) 9.99
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) 25
動作範囲	インデックスタイプ (度) 0~359.99 多回転アプソタイプ (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。

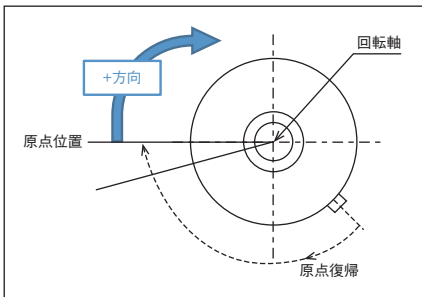
■ロータリータイプモメント方向と出力軸の振れ



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・m ²
許容慣性モーメント	0.6kg・m ²
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
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/s ²
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。

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			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能
	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(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パルス列制御	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		不可	
補間動作	不可		不可		不可		—		可		—		可		可	
シンクロ動作	不可		不可		不可		—		不可		—		不可		可	

(注7) 無限回転動作の詳細は6-38をご参照ください。
 (注8) XSEL(2)のインデックスアプソタイプは、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) インデックスアプソタイプは、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・m ²)	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
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	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

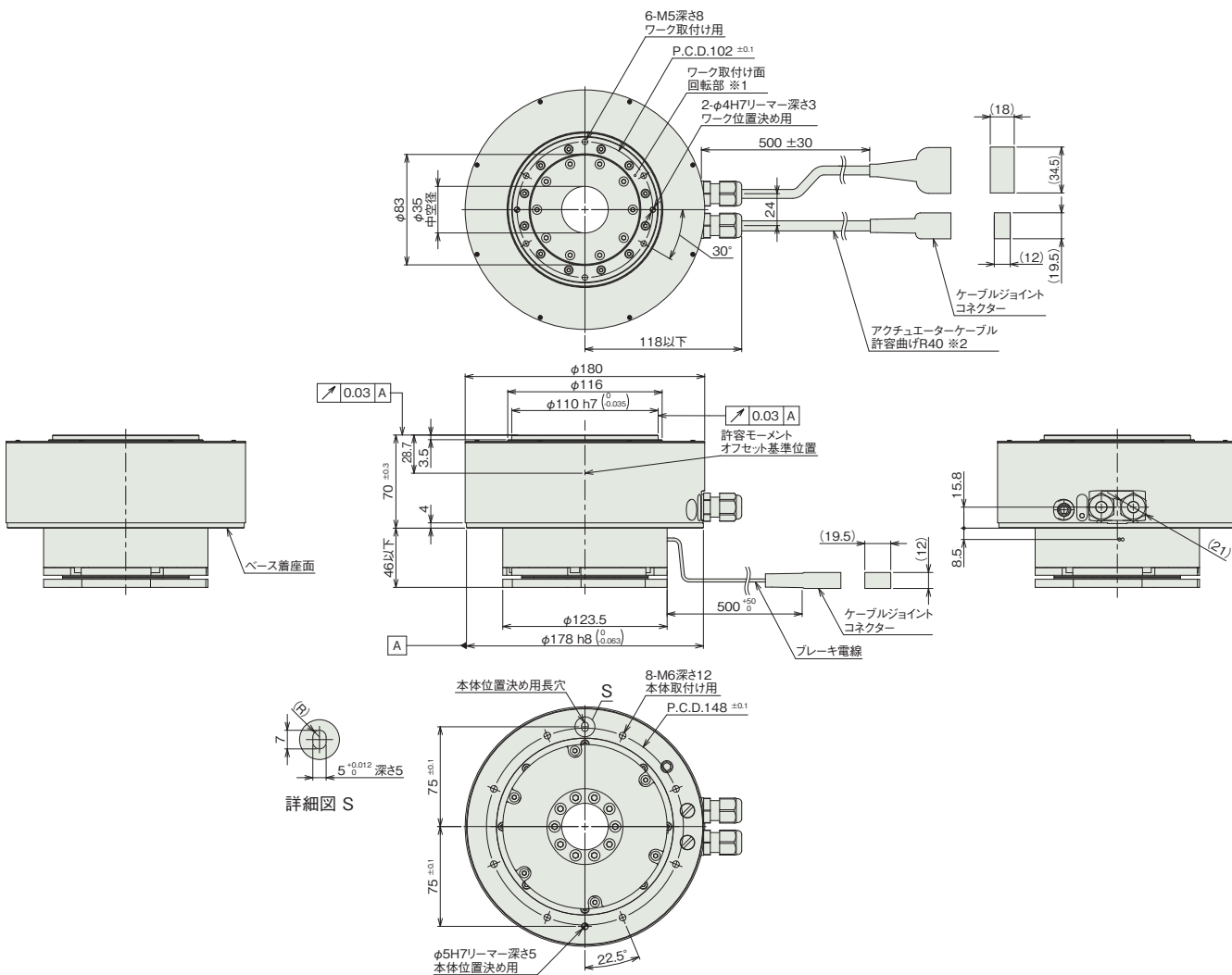
2次元
CAD

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。

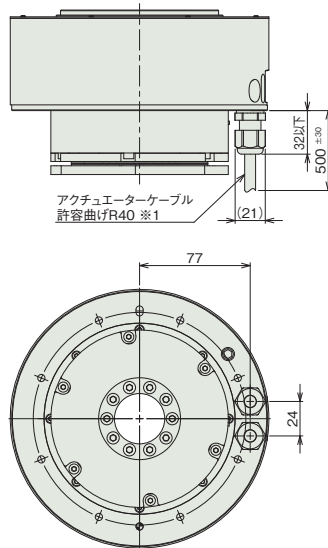


■質量

項目	内容
質量	8.7kg

■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。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

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
				ポジション	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		—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	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をご確認ください。

(注) 多回転アップ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。

RCP2

RCP6

RCS2

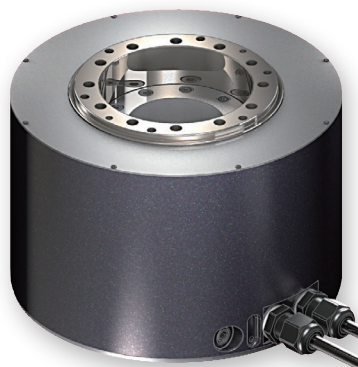
DDA

RS

DDA-LH18C□A

■型式項目

DDA - 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)	AI	600	600W	T2	N 無し	下記オプション 価格表参照
P	高分解能 (20bit)	AM		360 360度	T4	S 3m	
						M 5m	
						X ☐ ☐ 長さ指定	



タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LH18CSA	—
DDA-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	6-329	—
ケーブル側面取出し (注2)	A1	6-329	—
フランジ (注1)	FL	6-332	—

(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
- 「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年となります。
 - パルス列制御時と MECHATROLINK-Ⅲ / EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップソタイプを使用できません。
 - インデックスアップソタイプで 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。
 - 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。
 - 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 DDA の取扱説明書 (MJ3756) をご参照ください。
 - 選定方法は 6-41 ページをご覧ください。
 - 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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

メインスペック

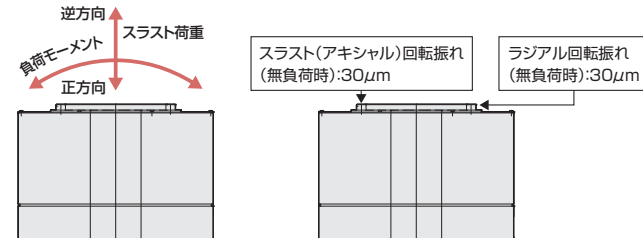
項目	内容
定格トルク (N・m) (注3)	25
瞬時最大トルク (N・m)	75
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s) 800 最高速度 (度/s) 1440 最高加減速度 (G) 9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様 — ブレーキ保持トルク (N・m) —
動作範囲	インデックスタイプ (度) 0~359.99 多回転アプソタイプ (度) (注5) ±9999

(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。

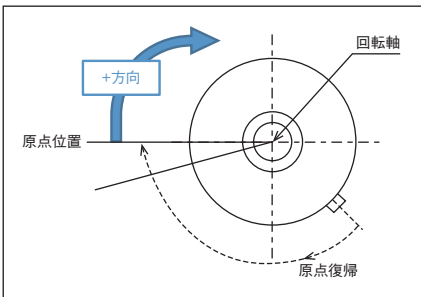
(注4) 1G≒9807度/s²

(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。

■ロータリータイプモ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。

コントローラ別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラ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。

コントローラ種類	SCON2・SCON				RCON				RSEL				XSEL2・XSEL-RA/SA			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
動作タイプ	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能	標準	高分解能
分解能	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(20bit)	(17bit)	(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	
アプソリユートバッテリーパルス列制御	不要		必要		不要		—		不要		—		不要		必要	
モーションネットワーク対応	不可		可		不可		—		不可		—		不可		不可	
補間動作	不可		不可		不可		—		可		—		可		可	
シンクロ動作	不可		不可		不可		—		不可		—		不可		可	

(注7) 無限回転動作の詳細は6-38をご参照ください。

(注8) XSEL(2)のインデックスアプソタイプは、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) インデックスアプソタイプは、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・m ²)	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・m ²)	0.005	0.01	0.015	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
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

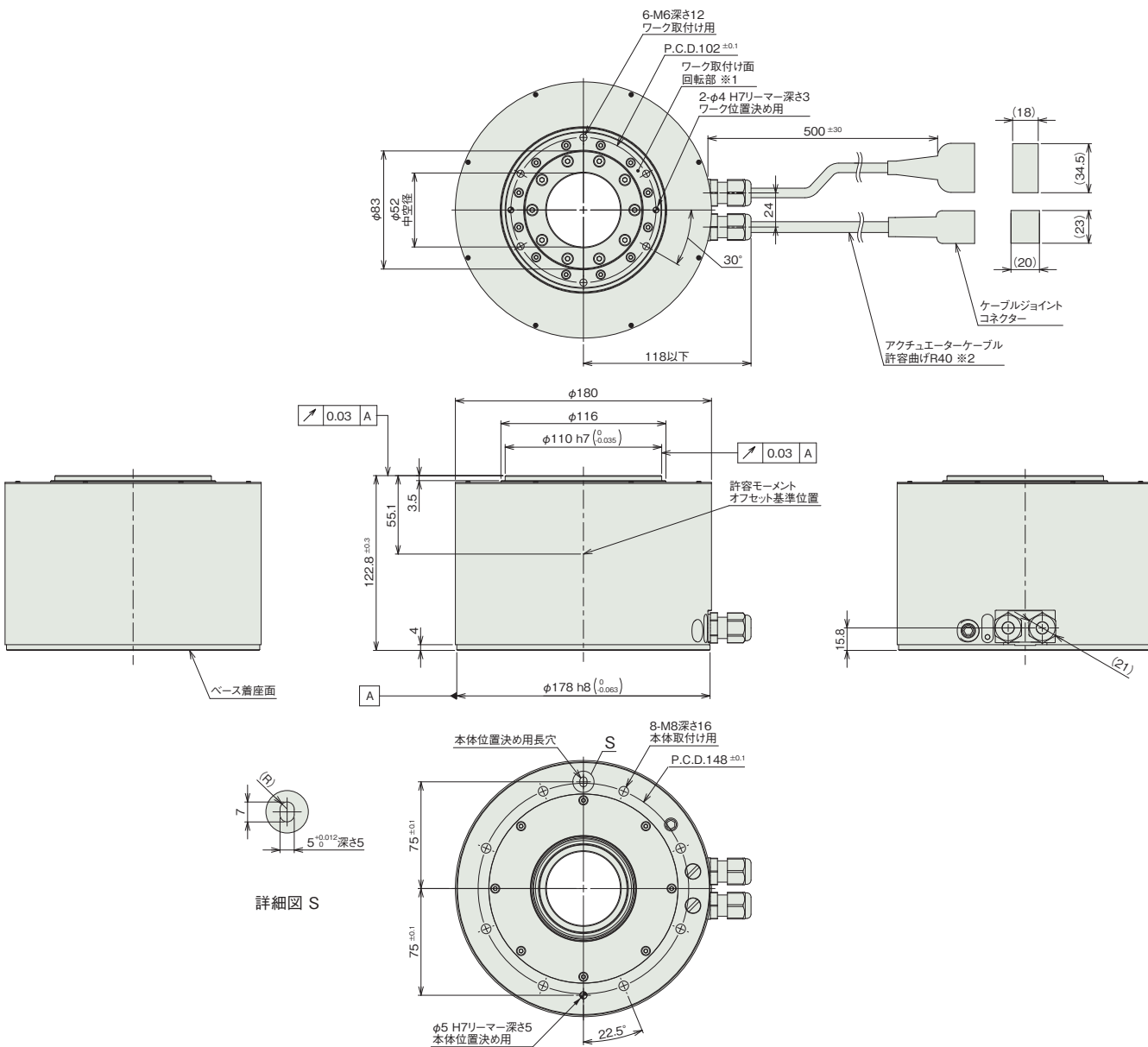
2次元
CAD

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。

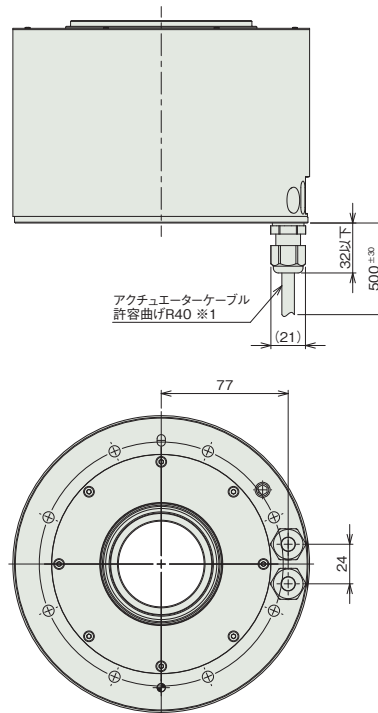


■質量

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。



選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

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
				ポジション	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		—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	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をご確認ください。
(注) 多回転アップ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、ECMI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。

RCP2

RCP6

RCS2

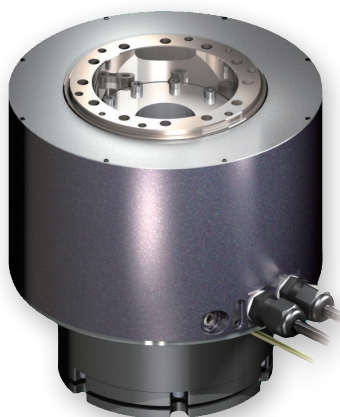
DDA

RS

DDA-LH18C□A-B

■型式項目

DDA - LH18C		A	600		360					B
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類		モーターW数	動作範囲	適応コントローラ		ケーブル長	オプション	オプション
S	標準 (17bit)	AI	インデックスアップタイプ	600	600W	T2		N 無し	下記オプション	B ブレーキ
P	高分解能 (20bit)	AM	多回転アップタイプ		360 360度	T4		S 3m	価格表参照	
								M 5m		
								XI 長さ指定		

RoHS
10

タイプ別価格表 (標準価格)

型 式	標準価格
DDA-LH18CSA	-
DDA-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	6-329	-
ケーブル側面取出し (注1)	A1	6-329	-
ブレーキ (注2)	B	6-329	-

(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2) 本製品のブレーキ解除にはブレーキボックス (IA-110-DD-4) の接続が必須です。本体には付属されませんので、別途手配してください。詳細は6-329をご参照ください。
ケーブル長無し (N) で手配した場合はブレーキボックス～アクチュエータ間接続ケーブル (CB-DDB-BK□□□) が付属されません。別途手配が必要になります。

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2/T4	
		モーター／エンコーダケーブル	ブレーキケーブル
標準タイプ	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X20(20m)	-	-

(注) ロボットケーブルです。

(注) 価格はモーター／エンコーダケーブルとブレーキケーブルを含めて算出ください。

選定上の
注意

- (1) 「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年となります。
- (2) パルス列制御時と MECHATROLINK-Ⅲ / EtherCAT モーション / SSCNET 制御時は、インデックスアップソタイプを使用できません。
- (3) インデックスアップソタイプで 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) ブレーキは保持用です。制動に使用する場合は故障する恐れがありますのでご注意ください。
- (5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-318 ページをご参照ください。
- (6) 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の調整が必要です。詳細は DDA の取扱説明書 (MJ3756) をご参照ください。
- (7) 選定方法は 6-41 ページをご覧ください。
- (8) 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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

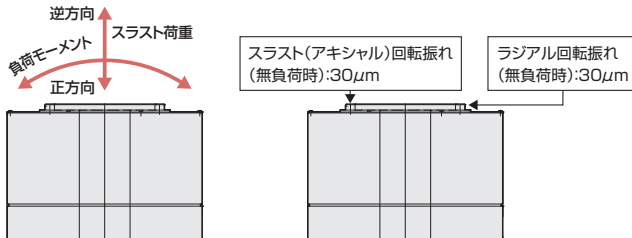
RS

メインスペック

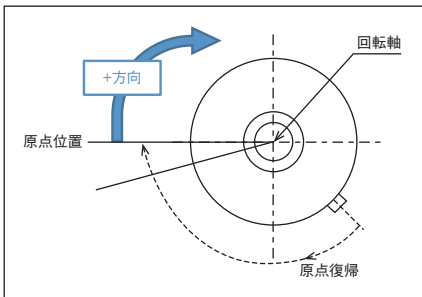
項目	内容
定格トルク (N・m) (注3)	25
瞬間最大トルク (N・m)	75
速度/加減速度 (注4)	定格速度 (度/s) 800 最高速度 (度/s) 1440 最高加減速度 (G) 9.99
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持トルク (N・m) 50
動作範囲	インデックスタイプ (度) 0~359.99 多回転アプソタイプ (度) (注5) ±9999

(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。

■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。

コントローラ別 動作タイプの特徴

本製品は接続するコントローラ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。

コントローラ種類	SCON2・SCON				RCON				RSEL				XSEL2・XSEL-RA/SA			
	インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ		インデックスアプソ		多回転アプソ	
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	
アプソリユートバッテリーパルス列制御	不可		可		不可		—		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		不可	
補間動作	不可		不可		不可		—		可		—		可		可	
シンクロ動作	不可		不可		不可		—		不可		—		不可		可	

(注7) 無限回転動作の詳細は6-38をご参照ください。
(注8) XSEL(2)のインデックスアプソタイプは、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) インデックスアプソタイプは、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。

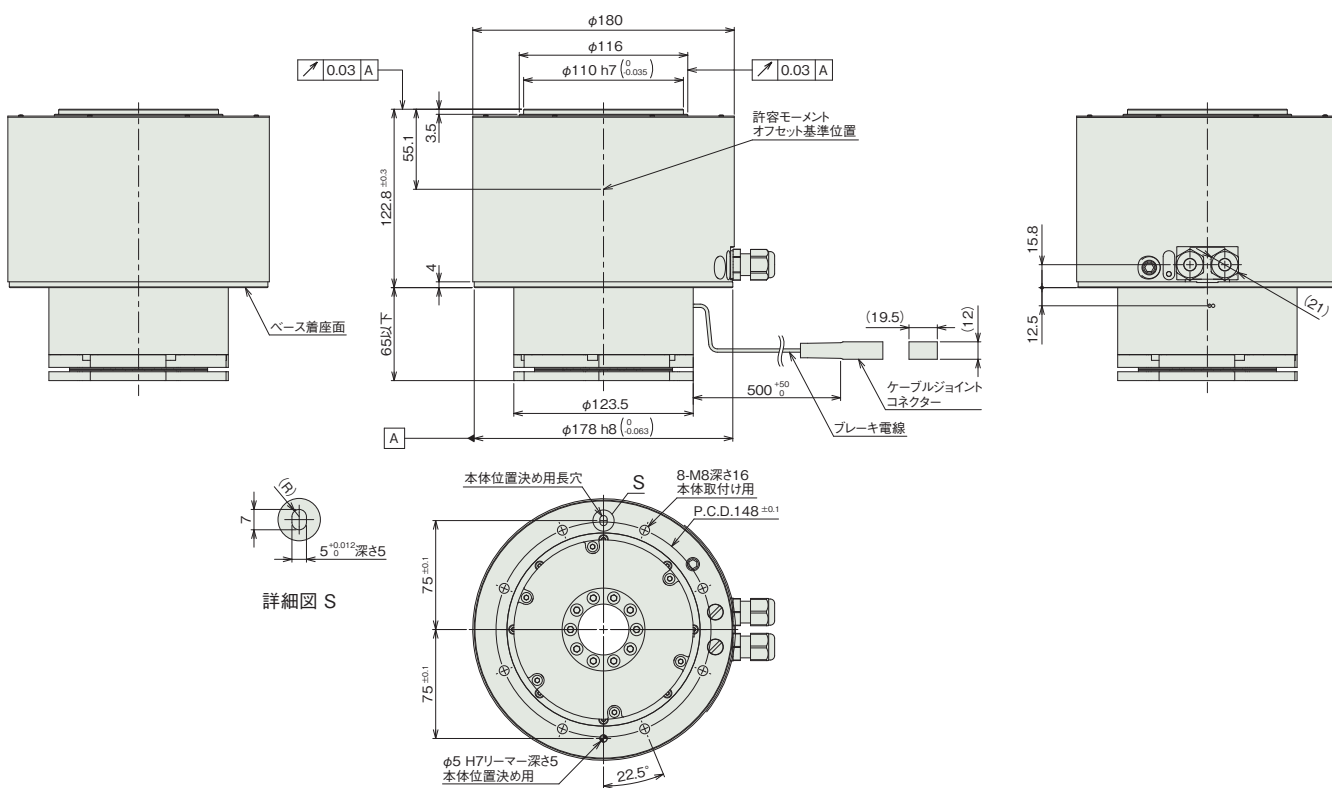
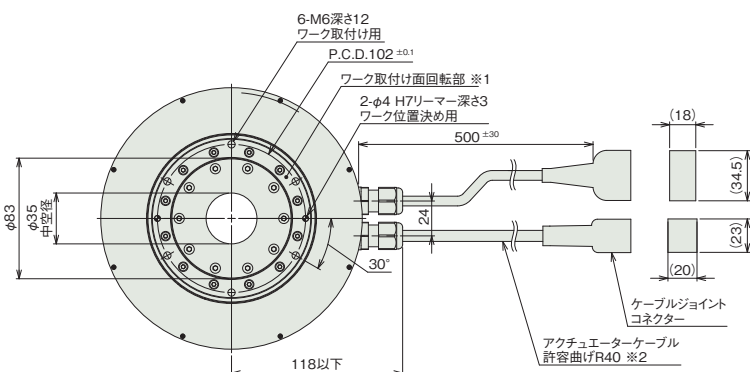
負荷イナーシャ下限 (kg・m ²)	0	0.005	0.01	0.02	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4
負荷イナーシャ上限 (kg・m ²)	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間 (s)	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	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)

■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。

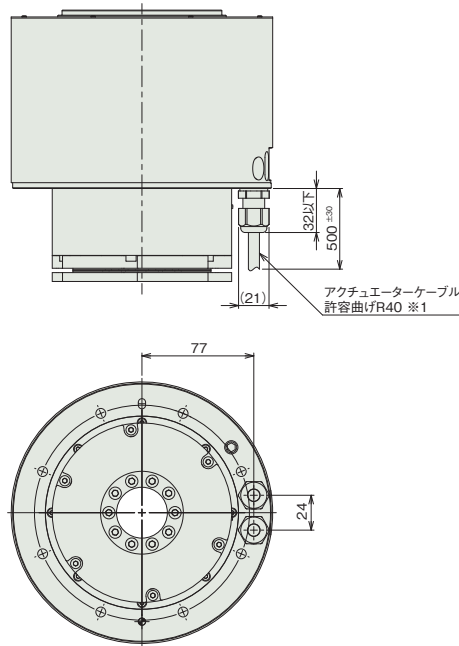


■質量

項目	内容
質量	17.4kg

■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。



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

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
				ポジション	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		—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	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をご確認ください。

(注) 多回転アップ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、ECMI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。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

選定
注意事項
非掲載機種
パルスプレス サーボプレス
グリッパ―
ロータリー
特殊用途機種
オプション／資料
ケーブル型式 一覧表

RS

サーボモーター 200V

RS

ロータリー

RS-30

6-277

RS-60

6-281



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RS-30

30
W

■型式項目

RS	-		-	30	-		-	360	-		-		-		-	L
シリーズ		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		
I		インクリメンタル		30 30W		50 1/50		360 360度		T2	SCON	N	無し	下記オプション		
A		アブソリュート				100 1/100				T4	XSEL	S	3m	価格表参照		
											RCON	M	5m			
											RSEL	X□□	長さ指定			
											SCON2					
											XSEL2					



RoHS
10



■エンコーダー種類別価格表(標準価格)

型式	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-30	-	-

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き(出力シャフト)	K	6-332	-
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	6-332	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	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。



- (1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出し、「メインスペック」の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。詳細は「積載物形状と質量の目安」をご参照ください。
- (2) 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み合わせの注意事項」をご参照ください。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

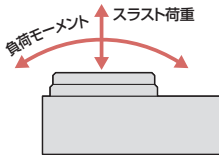
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/50	1/100
定格トルク (N・m)	3.3	6.65
最大トルク (N・m)	6.6	13.3
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	360
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
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)	360	

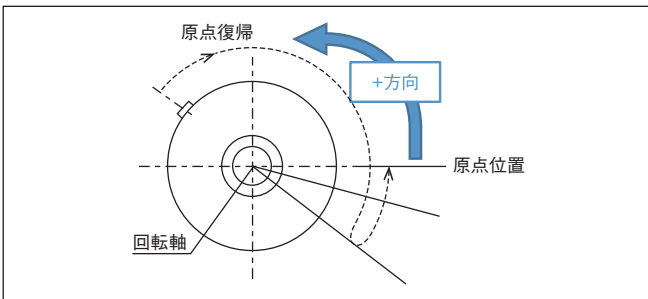
(注1) 1G≒9807度/s²

項目	内容	
駆動方式	ハーモニックドライブ	
繰返し位置決め精度	±0.028度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	—	
ロストモーション	1/50	0.05度
	1/100	0.025度
許容スラスト荷重	392N	
許容負荷モーメント	1/50	9.8N・m
	1/100	11.8N・m
許容慣性モーメント	1/50	0.0578kg・m ²
	1/100	0.2303kg・m ²
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	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	

■ロータリータイプモーメント方向



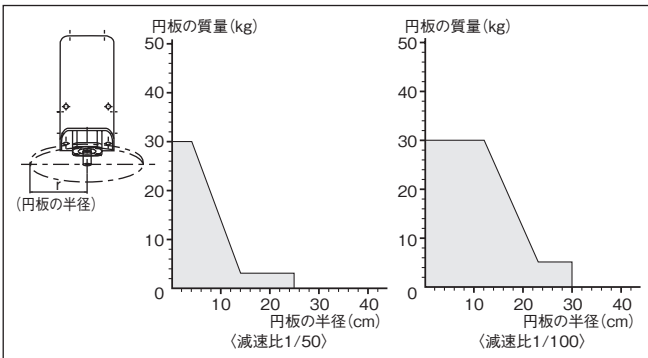
■原点復帰方法と正回転方向



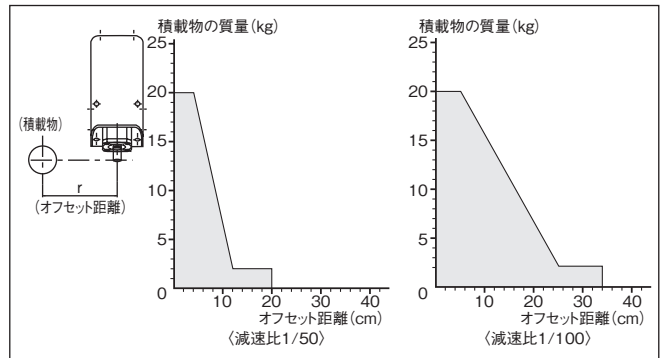
回転部先端から見て、反時計方向の回転が+方向になります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。

■積載物形状と質量の目安

■回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



■回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



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にモーターエンコーダケーブルを接続します。

キー溝付きシャフト寸法

質量

タイプ	RS-30
質量 (kg)	2.0

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダ種類	コントローラ選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使います。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラ ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM	エンコーダ種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使います。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/50: ±3685 減速比1/100: ±1842 (注2)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注2) ソフトリミットのパラメータの手動設定が必要です。

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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
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
RCP2		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287	
RCP6		1	単相AC100V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257
RCS2		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	384	—	8-257
DDA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-361	
		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) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMI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「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。

6-279 RS-30

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ

グ
リ
ッ
パ

ロ
ー
タ
リ

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RS-60

60
W

■型式項目

RS

60

360

L

シリーズ	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 60 60W	減速比 50 1/50 100 1/100	動作範囲 360 360度	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
------	-------------------------------------	------------------	-----------------------------	------------------	---	---	---------------------------



RoHS
10



■エンコーダー種類別価格表(標準価格)

型式	エンコーダー種類	
	インクリメンタル	アブソリュート
RS-60	—	—

■オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
キー溝付き(出力シャフト)	K	6-332	—
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	6-332	—

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	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。



- (1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出し、「メインスペック」の許容慣性モーメントを超えないようご注意ください。詳細は「積載物形状と質量の目安」をご参照ください。
- (2) 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。

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

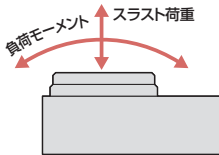
メインスペック

項目	内容	
減速比	1/50	1/100
定格トルク (N・m)	5.58	11.1
最大トルク (N・m)	11.17	22.28
速度/加減速度 (注1)	最高速度 (度/s)	360
	定格加減速度 (G)	0.2
	最高加減速度 (G)	0.2
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)	360	

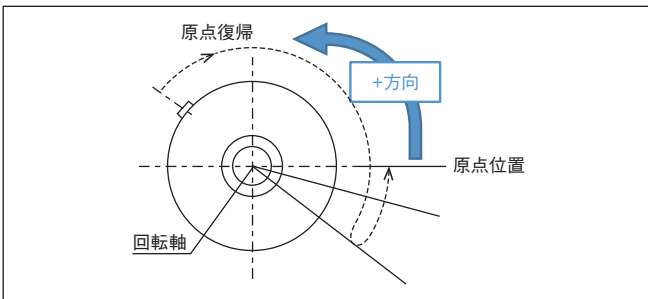
(注1) 1G≒9807度/s²

項目	内容	
駆動方式	ハーモニックドライブ	
繰返し位置決め精度	±0.028度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	—	
ロストモーション	0.025度	
許容スラスト荷重	980N	
許容負荷モーメント	1/50	24.5N・m
	1/100	23.5N・m
許容慣性モーメント	1/50	0.108kg・m ²
	1/100	0.421kg・m ²
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	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	

■ロータリータイプモーメント方向



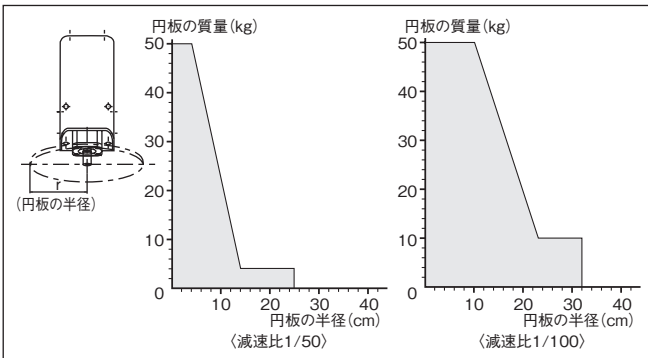
■原点復帰方法と正回転方向



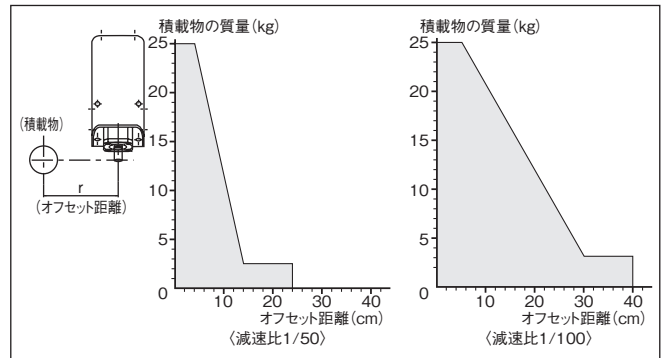
回転部先端から見て、反時計方向の回転が+方向になります。
原点復帰動作は時計方向に回転します。

■積載物形状と質量の目安

■回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



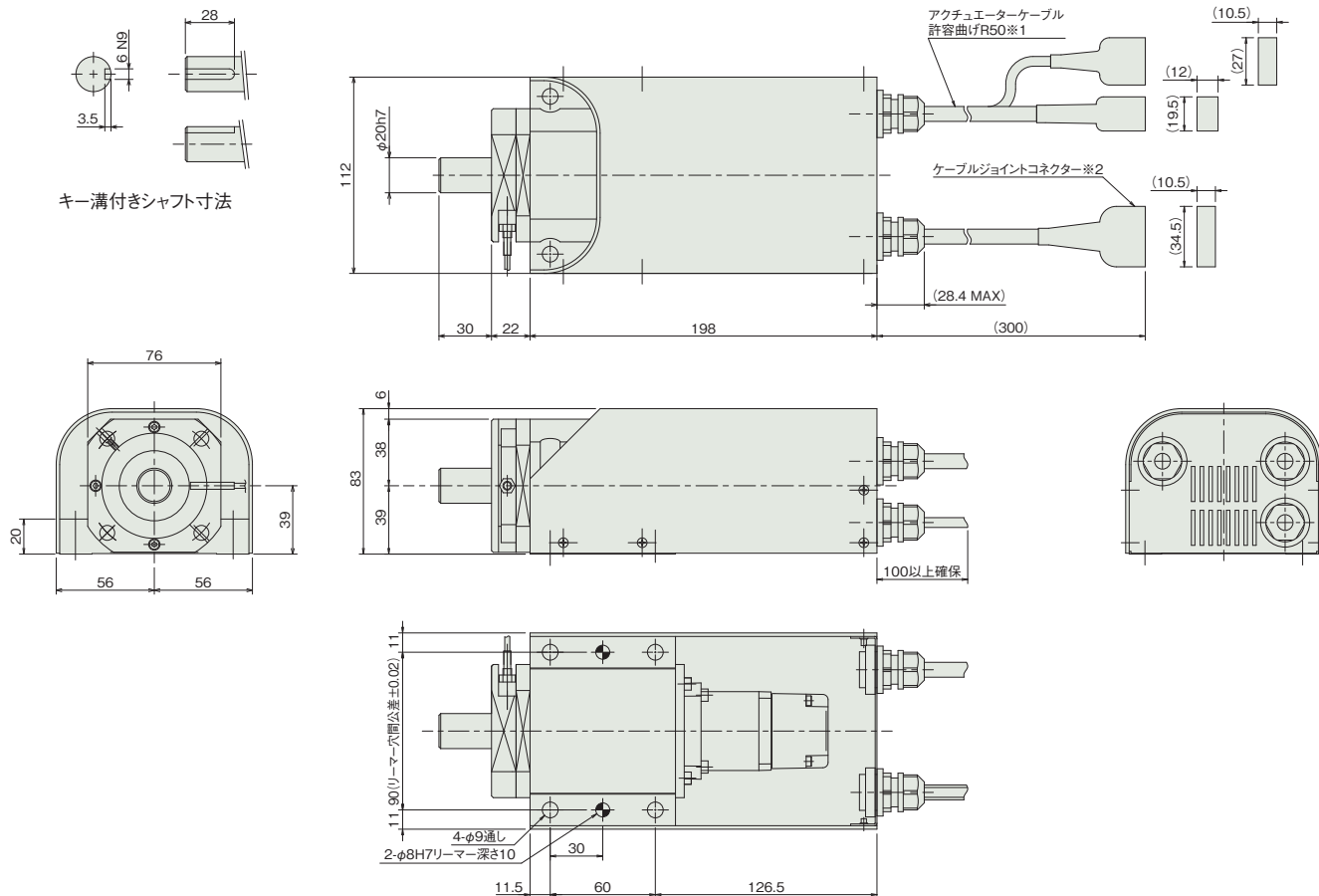
■回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



■ 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.jp2次元
CAD3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にモーターエンコーダケーブルを接続します。



■ 質量

タイプ	RS-60
質量 (kg)	3.2

■ 動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダ種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使います。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3、ECM	エンコーダ種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アプソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使います。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/50: ±3685 減速比1/100: ±1842 (注2)	I: インクリメンタル A: アプソリュート		

(注2) 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
				ポジション	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) アプソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCI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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ

グ
リ
ッ
パ

ロ
ー
タ
リ

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

特殊用途機種

ストッパーシリンダー

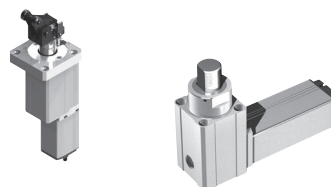
パルスモーター

RCP4-ST

6-287

RCP4-ST4525E

6-289



垂直 / 回転一体型

サーボモーター 200V

ZR-S

6-291

ZR-M

6-293



手首ユニット

パルスモーター

WU-S

6-295

WU-M

6-299



ロータリーチャック

パルスモーター

RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI

6-303

RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI

6-307

RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI

6-311

RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI

6-315



RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

ロボポンプ

パルスモーター

RP-VPM

6-321



オプション

6-329

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サイロボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

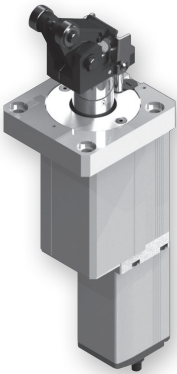
RCP6

RP

RCP4-ST

■型式項目

RCP4	-	I	-	42P	-	N	-	30	-		-		-		-	
シリーズ		タイプ		エンコーダー種類		モーター種類		Z軸リード		Z軸ストローク		適応コントローラー		ケーブル長		オプション
	ST68E	本体幅60mm 80kgタイプ		I インクリメンタル		42P パルスモーター 42□サイズ		N 無し		30 30mm		P3 PCON MSEL		N 無し		下記オプション 価格表参照
	ST615E	本体幅60mm 150kgタイプ										P5 RCON RSEL		P 1m		
														S 3m		
														M 5m		
														X□□ 長さ指定		
														R□□ ロボットケーブル		



タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
RCP4-ST68E	-
RCP4-ST615E	-

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
ケーブル取出し方向変更 (前面)	CJT	6-330	-
ケーブル取出し方向変更 (左側)	CJL	6-330	-
ケーブル取出し方向変更 (右側)	CJR	6-330	-
ケーブル取出し方向変更 (背面)	CJB	6-330	-
保護カバー仕様	CO	6-330	-
原点逆仕様	NM	6-334	-



- (1) 簡易アプソで使用す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。
- (2) ロッド上向き設置限定です。詳細は 1-313 ページをご確認ください。
- (3) 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。
- (4) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

ケーブル長価格表 (標準価格)

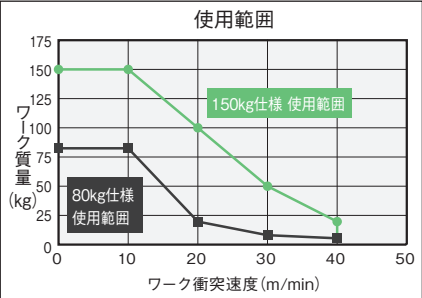
種類	ケーブル記号	P3	P5
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

メインスペック

項目	内容	
タイプ	ST68E	ST615E
最大ワーク質量 (kg)	80	150
速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	65
	最高加減速度 (G)	0.2
最高ワーク衝突速度 (m/min)	40	
ストローク (mm)	30	

項目	内容	
タイプ	ST68E	ST615E
駆動方式	台形ねじ	
繰返し位置決め精度	±0.5mm	±0.5mm
ロストモーション	1mm	1mm
ロッド	炭素鋼 硬質クロムめっき処理	
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	

ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



寸法図

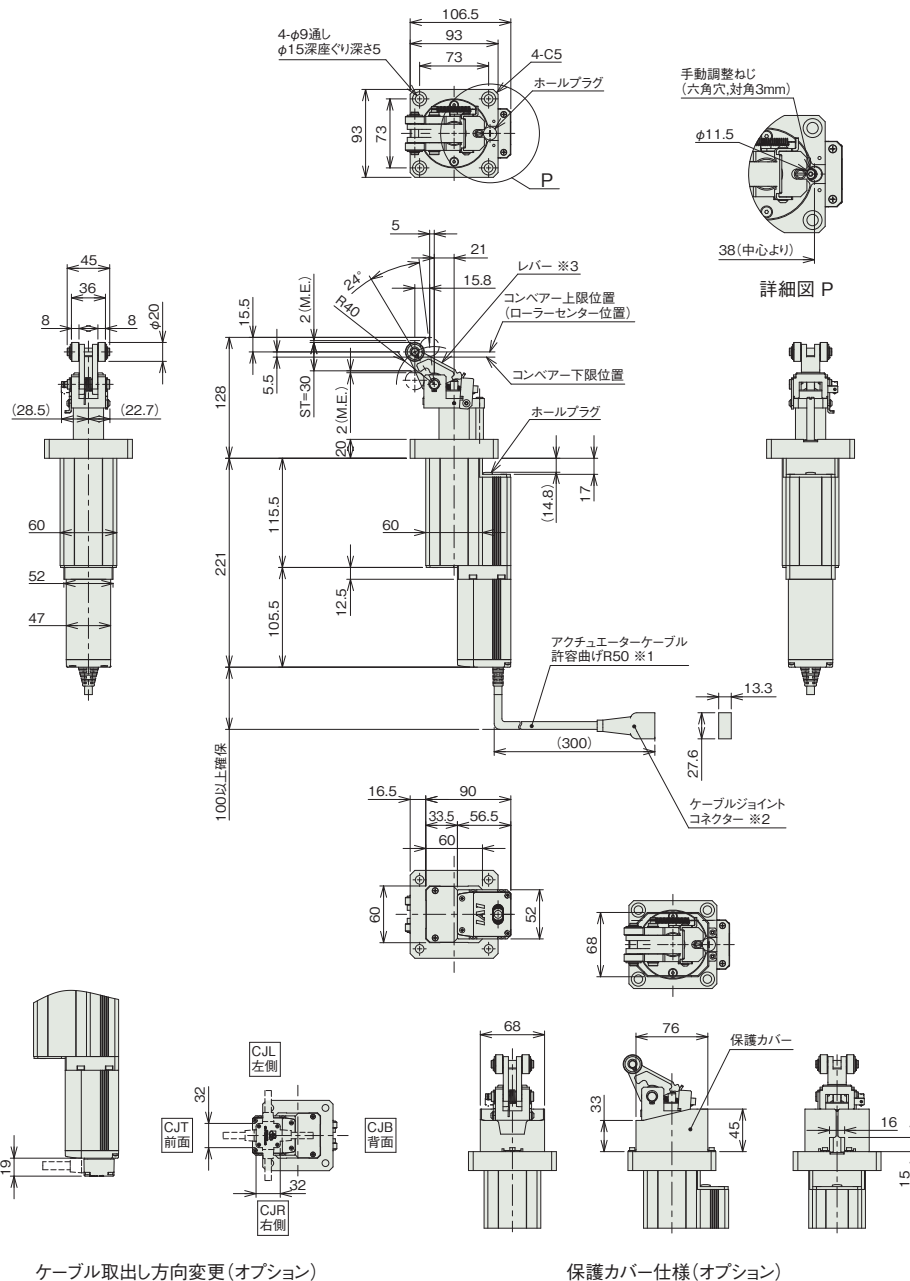
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

- ※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にモーター・エンコーダーケーブルを接続します。
 ※3 レバー位置確認用近接センサー仕様は特注で対応可能です。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド



■質量

タイプ	ST68E	ST615E
質量	3.4kg	3.4kg

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
				ポジションナー	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。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ―

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式 一覧表

RCP4

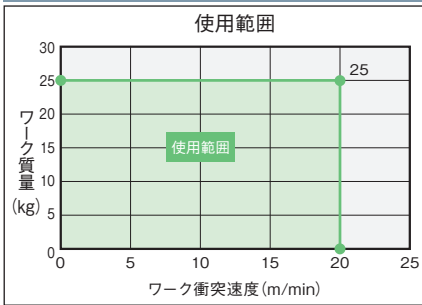
ZR

NU

RCP6

RP

ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



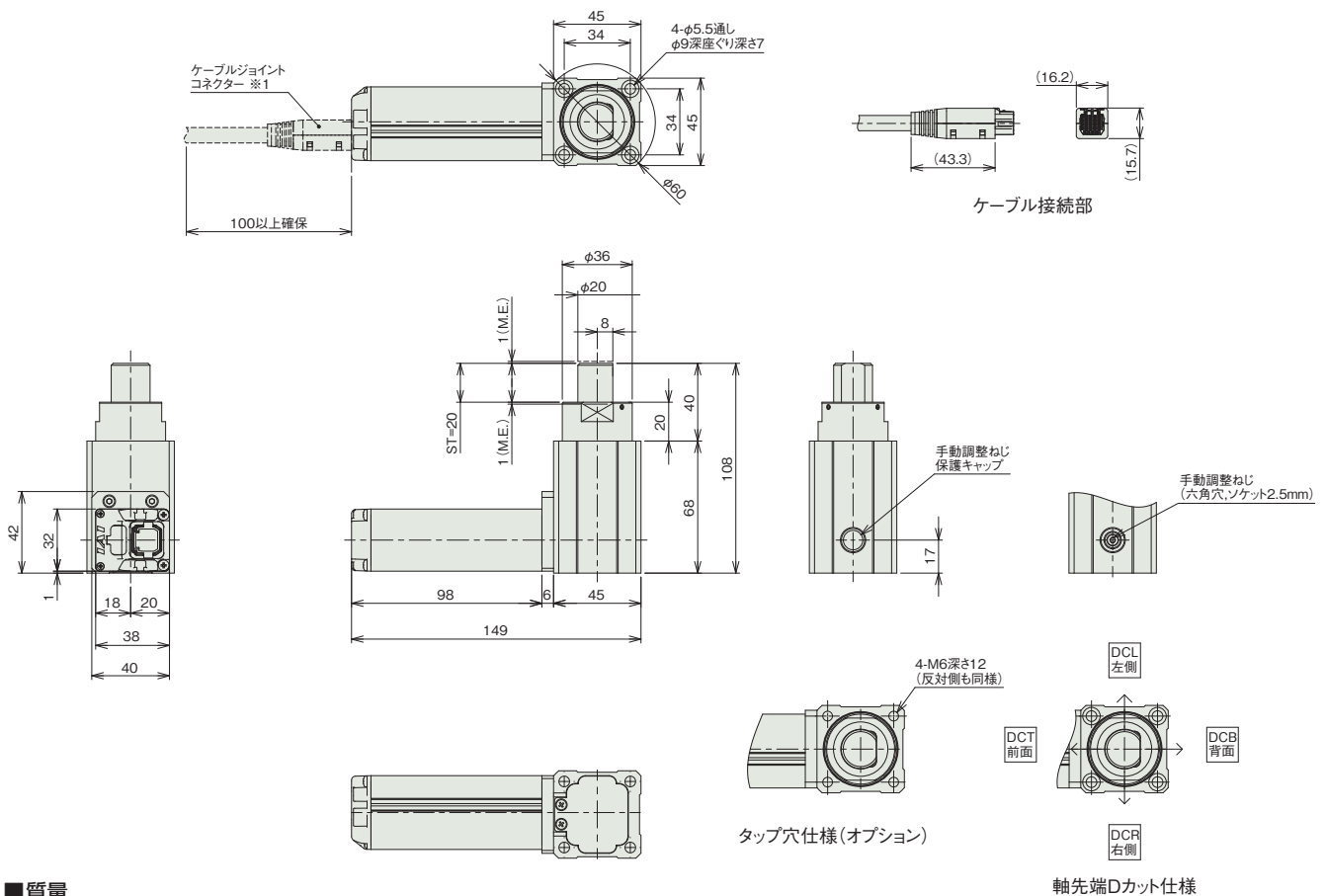
寸法図

※1 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点正常の場合はロッド上昇方向が原点となります。原点逆の場合はロッド下降側が原点となります。
(注) 軸先端Dカット仕様オプションDCB(背面)の場合です。
(注) メンテナンス用ケーブル型式
標準: CB-CAN-MPA□□□□
ロボットケーブル: CB-CAN-MPA□□□□-RB
□□□はケーブル長さを記入。最長20m 例) 050=5m

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



■質量

タイプ	ST4525E
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
				ポジション	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	—	—	●	●	●	—	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	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,ECMIは8)		—	—	—	●	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMI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。

ZR-S

バッテリー
レスアプソ

200V
ACサーボ
モーター

100
W

■型式項目

ZR	-	S	-	WA	-	100	-	16	-	150	-	T□	-		-	B
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 バッテリーレスアプソ	-	モーター種類 100 100W	-	Z軸リード 16 16mm	-	Z軸ストローク 150 150mm	-	適応コントローラー T2 XSEL T4 XSEL2	-	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	-	オプション B ブレーキ



RoHS
10

垂直

水平

横立て

天吊り

■価格表 (標準価格)

型式	標準価格
ZR-S	—

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	6-329	—

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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) 「メインスペック」の最大動作速度は、PTP 動作命令の場合です。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量、「定格」は加減速度 0.3G で動作した場合、「最大」は加減速度 0.1G で動作した場合です。
- (3) 「メインスペック」の上下軸押し込み推力は、上下軸先端でものを押す力です。「押付動作時」は、プログラムの押付け命令実行時の最大押付け力です。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押付け命令を使用して行なってください。
- (4) 「メインスペック」の許容慣性モーメントは、回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (5) 垂直設置での使用限定となります。
- (6) 直交ロボットと合わせて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加減速度を下げてご使用ください。
- (7) アブソデータが失われた場合はアブソリュートリセットを行う必要があります。アブソリュートリセットには調整ジグ (型式: JG-ZRS) が別途必要です。(本体には付属されません)

■メインスペック

項目		内容	
軸構成		上下軸	回転軸
リード	ボールねじリード (mm)	16	—
可搬質量	定格可搬質量 (kg)	1	—
	最大可搬質量 (kg)	3	—
速度/加減速度	最高速度	1005mm/s	2200度/s
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3
推力	最大推力 (N)	107	—
押付け	押付け時最大推力 (N)	74.8	—
	押付け最高速度 (mm/s)	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)	3	—
ストローク		150mm	±360度

項目	内容	
軸構成	上下軸	回転軸
駆動方式	ベルト+ボールねじスプライン	ベルト+ギヤ減速機+スプライン
繰返し位置決め精度	±0.010mm	±0.005度
ロストモーション	—	—
許容スラスト荷重	—	—
許容慣性モーメント	—	0.015kg・m ²
許容トルク	—	1.9N・m
寿命	—	—
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	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	131,072 pulse/rev	
納期	ホームページ「納期照会」に記載	

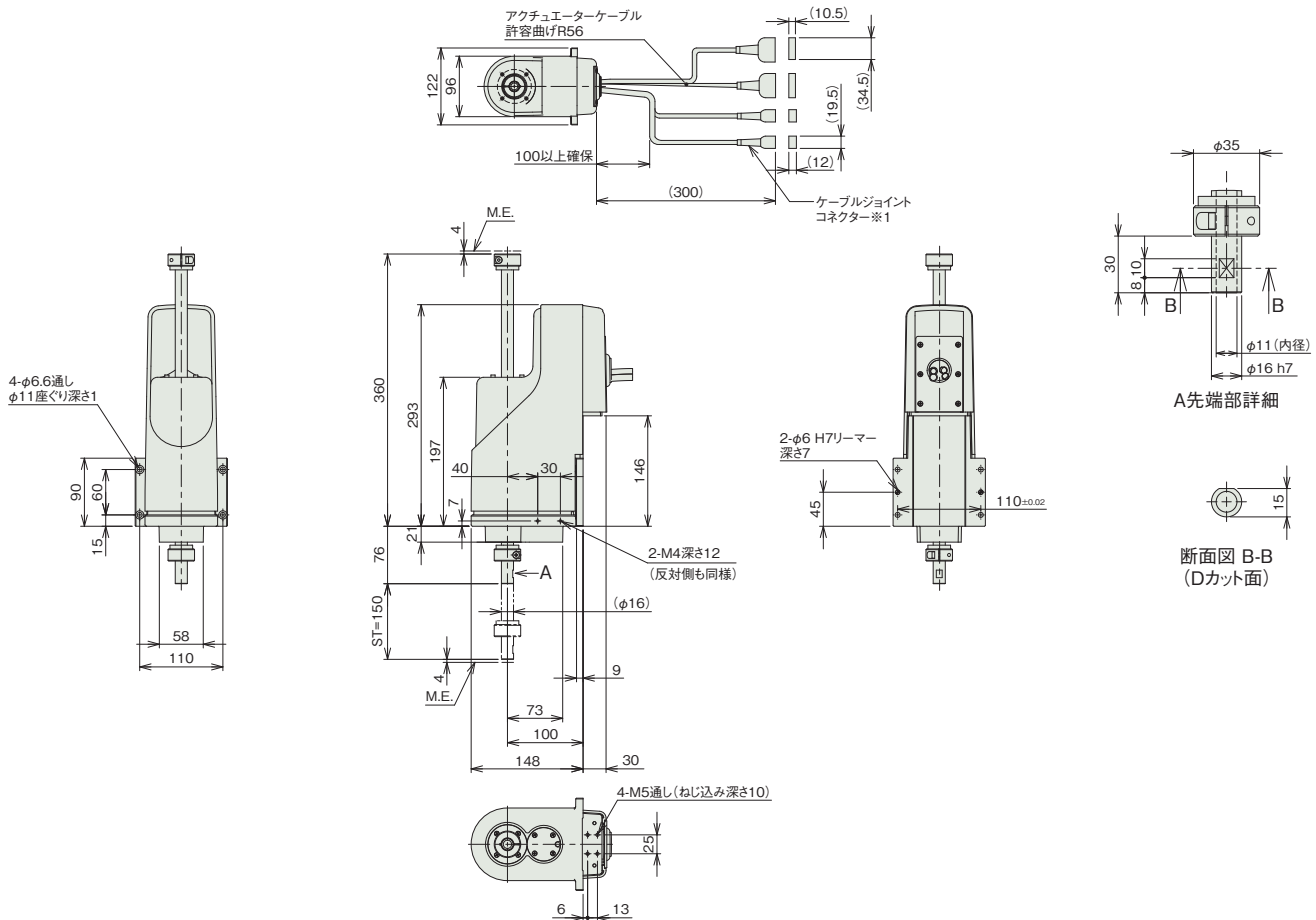
寸法図

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

※1 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行った場合はスプライン軸が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



質量

項目	内容
質量	5.0kg

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-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) ZR 1台につき、コントローラーは2軸分使用します。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

ZR-M

バッテリー
レスアプソ200V
ACサーボ
モーター200
W

■型式項目

ZR	-	M	-	WA	-	200	-	20	-	200	-	T□	-		-	B
シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダー種類 バッテリーレスアプソ	-	モーター種類 200 200W	-	Z軸リード 20 20mm	-	Z軸ストローク 200 200mm	-	適応コントローラー T2 XSEL T4 XSEL2	-	ケーブル長 N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	-	オプション B ブレーキ

RoHS
10垂直
水平
横立
天吊り

■価格表 (標準価格)

型式	標準価格
ZR-M	—

■オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ (標準装備)	B	6-329	—

■ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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) 「メインスペック」の最大動作速度は、PTP 動作命令の場合です。
- (2) 「メインスペック」の可搬質量、「定格」は加減速度 0.3G で動作した場合、「最大」は加減速度 0.1G で動作した場合です。
- (3) 「メインスペック」の上下軸押し込み推力は、上下軸先端でものを押す力です。「押付動作時」は、プログラムの押付け命令実行時の最大押付け力です。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押付け命令を使用して行なってください。
- (4) 「メインスペック」の許容慣性モーメントは、回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (5) 垂直設置での使用限定となります。
- (6) 直交ロボットと合わせて使用する時、上下軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加減速度を下げてご使用ください。
- (7) アブソデータが失われた場合はアブソリュートリセットを行う必要があります。アブソリュートリセットには調整ジグ (型式: JG-ZRM) が別途必要です。(本体には付属されません)

■メインスペック

項目		内容	
軸構成		上下軸	回転軸
リード	ボールねじリード (mm)	20	—
可搬質量	定格可搬質量 (kg)	2	
	最大可搬質量 (kg)	6	
速度/加減速度	最高速度	1256mm/s	2200度/s
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G)	0.3	0.3
推力	最大推力 (N)	171	—
	押付け時最大推力 (N)	120	—
	押付け最高速度 (mm/s)	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	
ストローク		200mm	±360度

項目		内容	
軸構成		上下軸	回転軸
駆動方式	ベルト+ボールねじスライダ	ベルト+ギヤ減速機+スライダ	
繰返し位置決め精度	±0.010mm	±0.005度	
ロストモーション	—	—	
許容スラスト荷重	—	—	
許容慣性モーメント	—	0.03kg・m ²	
許容トルク	—	3.8N・m	
寿命	—	—	
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	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	131,072 pulse/rev		
納期	ホームページ [納期照会] に記載		

寸法図

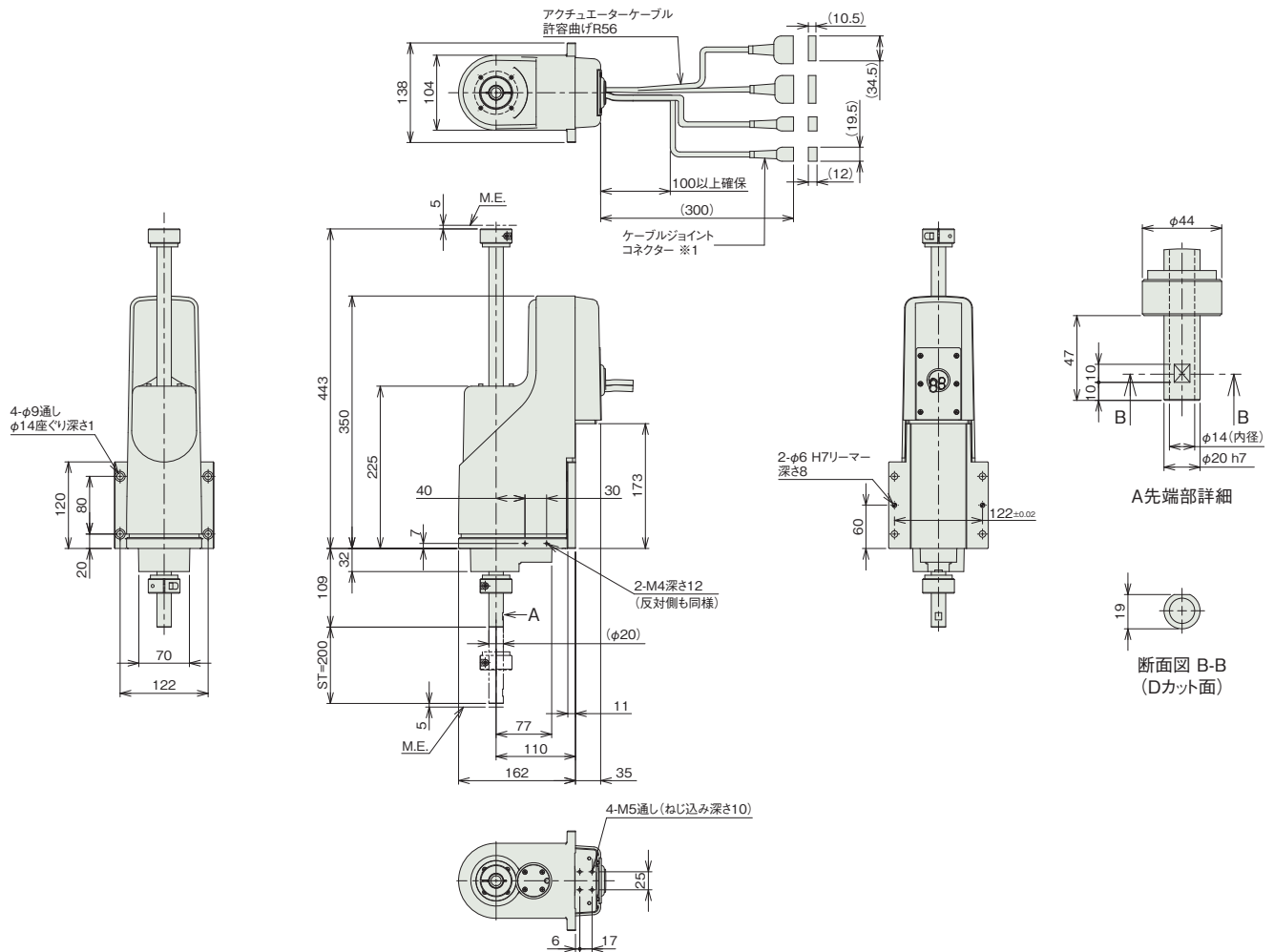
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

※1 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰を行った場合はスプライン軸が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



■質量

項目	内容
質量	7.8kg

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	ポジションナー	パルス列	プログラム	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
							ネットワーク ※選択															
							DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-361
XSEL-2S/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) ZR 1台につき、コントローラーは2軸分使用します。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ―

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケ－ブル型式
一覽表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

WU-S

■型式項目

WU

S

WA

シリーズ

タイプ

S 小型タイプ

エンコーダー種類

WA バッテリーレスアップ

適応コントローラー

PM1

MSEL

PM2

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



価格表 (標準価格)

形式	標準価格
WU-S	—

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
ケーブル取出し方向変更 (右側)	A1	6-329	—
ケーブル取出し方向変更 (下側)	A2	6-329	—
ケーブル取出し方向変更 (左側)	A3	6-329	—
アクチュエーターケーブル長変更	AC1.5	6-329	—
ケーブル (エア継手) 勝手違い	CVR	6-330	—
エア継手付き	VC	6-337	—
配線カラー付き	WCS	6-338	—

ケーブル長価格表 (標準価格) <2軸分 (注1)>

種類	ケーブル記号	PM1	PM2
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1) B軸、T軸用に2軸分必要です。型式でケーブル長を選択すると2本付属されます。

(注) アクチュエーター・コントローラー間のケーブルです。

(注) オプションでアクチュエーターケーブル長変更[AC1.5]を選択した場合、長さ指定、ロボットケーブル共に、18m(X18、R18)が最大になります。

(注) 4方向コネクタ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。

□□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「RB」=ロボットケーブル

PM1: CB-CAN2-MPA□□□(-RB)

PM2: CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)

取付け時の注意事項など詳細は6-347ページをご参照ください。

選定上の
注意

- (1) 選定を行う場合は慣性モーメントを許容する機種を使用する必要があります。B軸、T軸それぞれについて計算を行ってください。詳細は「機種選定の流れ (6-44 ページ)」をご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の最高速度は無負荷時の最大設定速度です。
- (3) B軸、T軸の回転軸が床面に対して水平になる場合や、搬送物の重心が回転軸からオフセットしている場合は、搬送物の重さによる負荷トルクを受け、許容慣性モーメントが低下します。詳細は「機種選定の流れ (6-44 ページ)」と「メインスペック」の最大加減速度をご参照ください。
- (4) 設置方法、設置姿勢の詳細は取扱説明書をご確認ください。
- (5) コントローラーの高出力設定は有効のみです。
- (6) アブソデータが失われた場合はアブソリュートリセットを行う必要があります。アブソリュートリセットには調整ジグが必要になります。(本体には付属されません) 詳細は 6-332 ページをご参照ください。

選定

注意事項

非掲載機種

パルス
レス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料ケーブル
型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

メインスペック

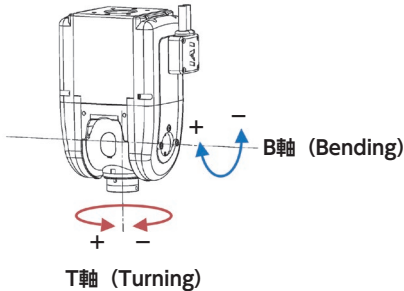
項目		内容	
軸構成		B軸 (手首揺動)	T軸 (手首回転)
可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	
速度/加減速度 (注2)	最高速度 (度/s)	単独動作	750 1200
		B軸・T軸 同時動作	600 600
	定格加減速度 (G)		0.3 0.3
ブレーキ (注3)	最高加減速度 (G)	負荷トルクを受けない場合	0.7 0.7
		負荷トルクを受ける場合	0.3 0.3
動作範囲 (度)	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク (N・m)	0.96	0.96
		±100	±360

(注2) 1G≒9807度/s²
(注3) 標準でブレーキ有りです。

項目		内容	
軸構成		B軸 (手首揺動)	T軸 (手首回転)
駆動方式		パルスモーター + タイミングベルト	パルスモーター + タイミングベルト + ベベルギヤ
繰返し位置決め精度		±0.015度	±0.15度
バックラッシュ		—	0.4度
ロストモーション		0.06度	0.4度
出力軸シャフト振れ		—	0.15mm
動的許容スラスト荷重 (注4)		330N	
動的許容負荷モーメント (注4)		1.4N・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		—	
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 (□28)	
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4) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

■各軸の名称と座標



速度別出力トルク

空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸	T軸
0	0.65	0.65
150	0.65	0.65
300	0.62	0.62
450	0.6	0.6
600	0.58	0.58
750	0.52	0.52
900		0.45
1050		0.45
1200		0.45

(単位はN・m)

速度・加減速度別許容慣性モーメント

■負荷トルクを受けない場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度		加減速度	
	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
150	0.0085	0.0065	0.0075	0.0035
300	0.0085	0.005	0.0065	0.0035
450	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
600	0.0085	0.005	0.0065	0.0025
750		0.005	0.0065	0.0025
900			0.0065	0.0025
1050			0.0065	0.0025
1200			0.0065	0.0025

(単位はkg・m²)

■負荷トルクを受ける場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度		加減速度	
	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.008		0.0035	
150	0.008		0.0035	
300	0.008		0.0035	
450	0.008		0.0035	
600	0.008		0.0035	
750			0.0035	
900			0.0035	
1050			0.0035	
1200			0.0025	

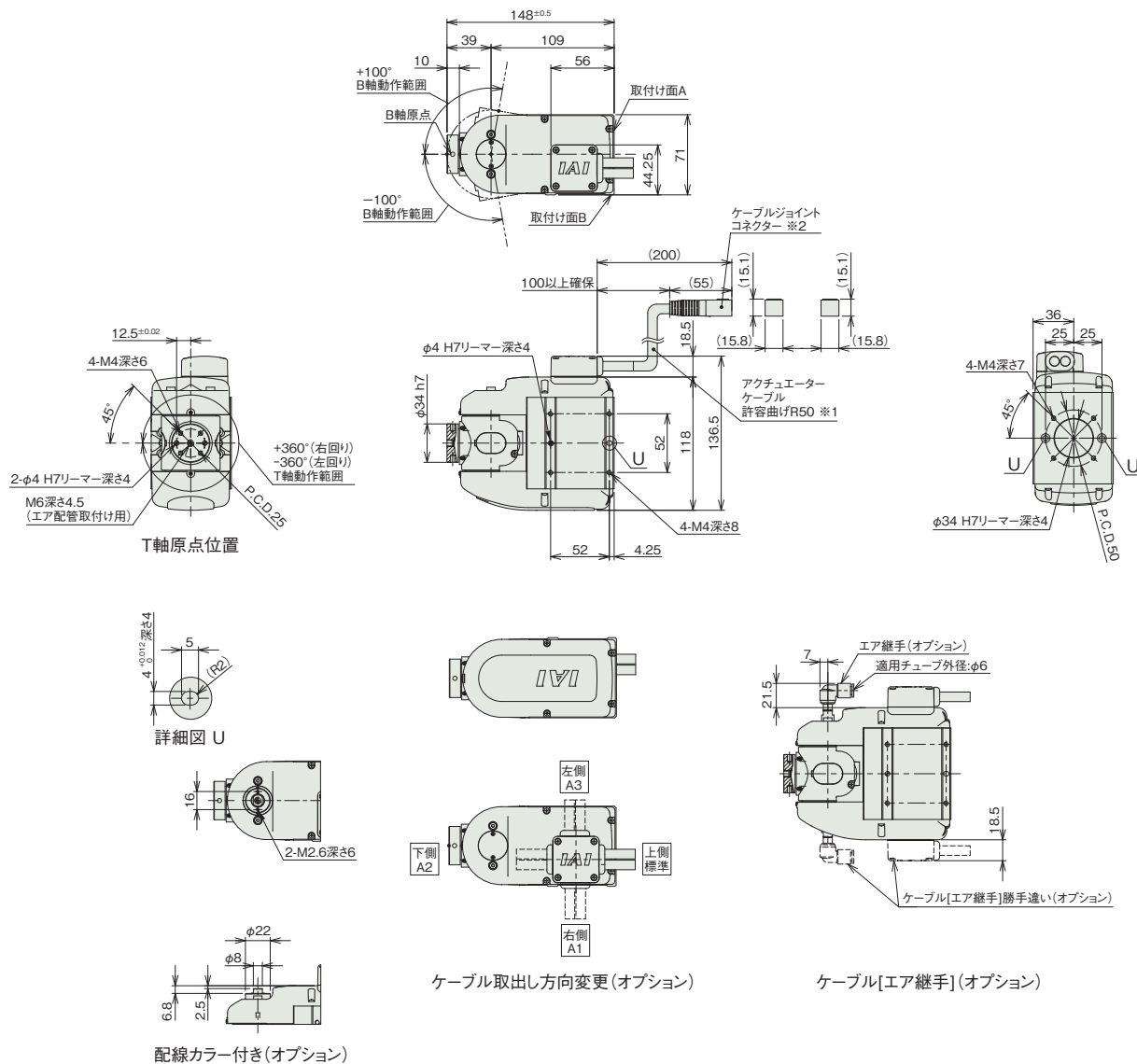
(単位はkg・m²)

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.jp2次元
CAD3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。ケーブルの長さは標準が200mmで、オプション(型式: AC1.5)で1500mmに変更できます。

※2 ケーブルジョイントコネクタにモーター・エンコーダケーブルを接続します。



■質量

項目	内容
質量	1.6kg

RCP4

ZR

WU

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
RSEL		8	DC24V	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

WU-M

■型式項目

WU

M

WA

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類
	M 中型タイプ	WA バッテリーレスアプソ

適応コントローラー
PM1 MSEL
PM2 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



価格表 (標準価格)

形式	標準価格
WU-M	—

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
ケーブル取出し方向変更 (右側)	A1	6-329	—
ケーブル取出し方向変更 (下側)	A2	6-329	—
ケーブル取出し方向変更 (左側)	A3	6-329	—
アクチュエーターケーブル長変更	AC1.5	6-329	—
ケーブル (エア継手) 勝手違い	CVR	6-330	—
エア継手付き	VC	6-337	—
配線カラー付き	WCS	6-338	—

ケーブル長価格表 (標準価格) <2軸分 (注1)>

種類	ケーブル記号	PM1	PM2
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1) B軸、T軸用に2軸分必要です。型式でケーブル長を選択すると2本付属されます。
 (注) アクチュエーター・コントローラー間のケーブルです。
 (注) オプションでアクチュエーターケーブル長変更[AC1.5]を選択した場合、長さ指定、ロボットケーブル共に、18m(X18、R18)が最大になります。
 (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。
 □□□はケーブル長を記入。(例) 080=8m 「-RB」=ロボットケーブル
 PM1 : CB-CAN2-MPA□□□(-RB)
 PM2 : CB-ADPC2-MPA□□□(-RB)
 取付け時の注意事項など詳細は6-347ページをご参照ください。



- (1) 選定を行う場合は慣性モーメントを許容する機種を使用する必要があります。B軸、T軸それぞれについて計算を行ってください。詳細は「機種選定の流れ (6-44 ページ)」をご参照ください。
- (2) 「メインスペック」の最高速度は無負荷時の最大設定速度です。
- (3) B軸、T軸の回転軸が床面に対して水平になる場合や、搬送物の重心が回転軸からオフセットしている場合は、搬送物の重さによる負荷トルクを受け、許容慣性モーメントが低下します。詳細は「機種選定の流れ (6-44 ページ)」と「メインスペック」の最大加減速度をご参照ください。
- (4) 設置方法、設置姿勢の詳細は取扱説明書をご確認ください。
- (5) コントローラーの高出力設定は有効のみです。
- (6) アプソデータが失われた場合はアプソリユートリセットを行う必要があります。アプソリユートリセットには調整ジグが必要になります。(本体には付属されません) 詳細は 6-332 ページをご参照ください。

メインスペック

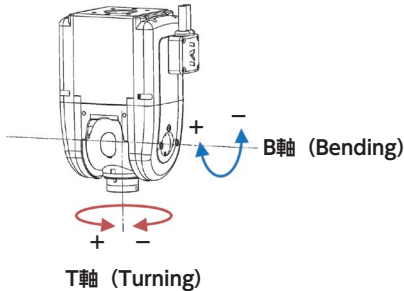
項目	内容
軸構成	B軸(手首揺動) T軸(手首回転)
可搬質量	最大可搬質量(kg) 2
速度/加減速度 (注2)	単独動作 900 1200
	B軸・T軸 同時動作 600 600
	定格加減速度(G) 0.3 0.3
	最高加減速度(G) 0.7 0.7
ブレーキ (注3)	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク(N・m) 2.8 2.8
動作範囲(度)	±105 ±360

(注2) 1G≒9807度/s²
(注3) 標準でブレーキ有ります。

項目	内容
軸構成	B軸(手首揺動) T軸(手首回転)
駆動方式	パルスモーター + タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.015度 ±0.15度
バックラッシュ	— 0.4度
ロストモーション	0.06度 0.4度
出力軸シャフト振れ	— 0.15mm
動的許容スラスト荷重(注4)	450N
動的許容負荷モーメント(注4)	4.2N・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	—
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(□35)
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4) 上記値を超える負荷で使用了場合、寿命低下、破損の原因となります。

■各軸の名称と座標



速度別出力トルク

空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸	T軸
0	1.65	1.65
150	1.65	1.65
300	1.65	1.65
450	1.65	1.65
600	1.58	1.58
750	1.36	1.36
900	1.14	1.14
1050		0.96
1200		0.79

(単位はN・m)

速度・加減速度別許容慣性モーメント

■負荷トルクを受けない場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度		加減速度	
度/s	0.3G	0.7G	0.3G	0.7G
0	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
150	0.015	0.0145	0.0165	0.0126
300	0.015	0.0127	0.0165	0.009
450	0.0099	0.0045	0.0126	0.0063
600	0.009	0.0036	0.0108	0.0054
750		0.0036	0.0099	0.0054
900		0.0036	0.0099	0.0045
1050			0.0081	0.0045
1200			0.0081	0.0045

(単位はkg・m²)

■負荷トルクを受ける場合 空欄は動作不可となります。

速度 度/s	B軸		T軸	
	加減速度		加減速度	
度/s	0.3G	0.3G	0.3G	0.3G
0	0.015	0.015	0.0126	0.0126
150	0.015	0.015	0.0126	0.0126
300	0.0118	0.0118	0.0072	0.0072
450	0.0055	0.0055	0.0054	0.0054
600	0.0055	0.0055	0.0054	0.0054
750			0.0054	0.0054
900			0.0036	0.0036
1050			0.0036	0.0036
1200			0.0036	0.0036

(単位はkg・m²)

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

RCP6-RTCKSRE
RCP6-RTCKSRI



■型式項目

RCP6	-		-	360	-	4	-		-		-		-		-	
シリーズ		タイプ		回転動作範囲		把持開閉動作範囲		適応コントローラー		ドライバーボックス		ケーブル長		オプション		
	RTCKSRE	折返し型/外径把持		360	360度	4	4mm (片側2mm)	P3	PCON MSEL	DBN DBP	ドライバーボックス有り (NPN仕様) ドライバーボックス有り (PNP仕様)	N	無し 1m 3m 5m 長さ指定	下記オプション 価格表参照		
	RTCKSRI	折返し型/内径把持						P5	RCON RSEL	N	ドライバーボックス無し	R	ロボットケーブル			



本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し 有り (付属)	- -

(注) ドライバーボックスの詳細は6-319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	AC2	6-329	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-329	-
ブレーキ	B	6-329	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-330	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-330	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-330	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-334	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-334	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-334	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-334	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-334	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-334	-

(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) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です

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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
		-	-

(注) 回転ケーブルと把持ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持ケーブルは非ロボットケーブルです。
(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- (1) 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- (2) 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- (3) 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- (4) 回転速度が低速 (120 度 /s 以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- (5) 選定方法は 6-31 ページをご参照ください。
- (6) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

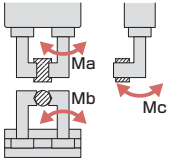
項目	内容
減速比	1/4
最大トルク (N・m)	0.29
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s) 1800 最高加減速度 (G) (注3) 3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持トルク (N・m) 0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 10 把持動作時間 (s) (両側) 0.03以下 動作頻度 (CPM) 120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2 最大ストローク (mm) (片側) 2

CPM : Cycle Per minute

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

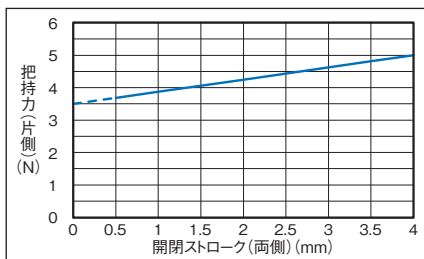
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg・m ²
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma: 0.62N・m Mb: 0.62N・m Mc: 0.99N・m
垂直方向許容荷重	150N
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
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

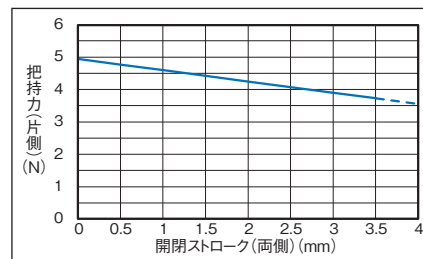


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力 (片側)

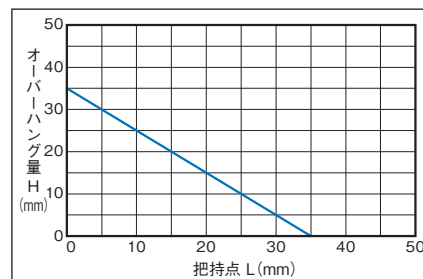
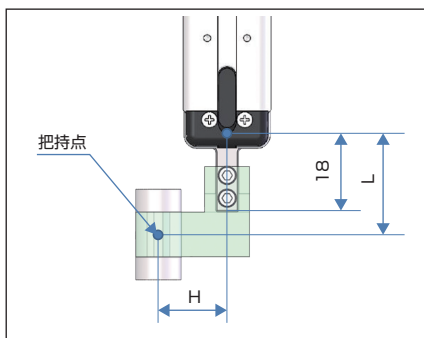


内径把持力 (片側)



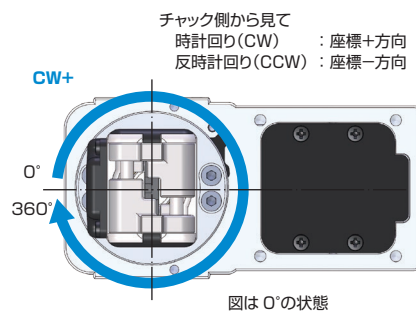
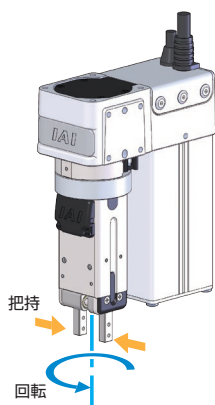
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (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。

回転と把持



RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

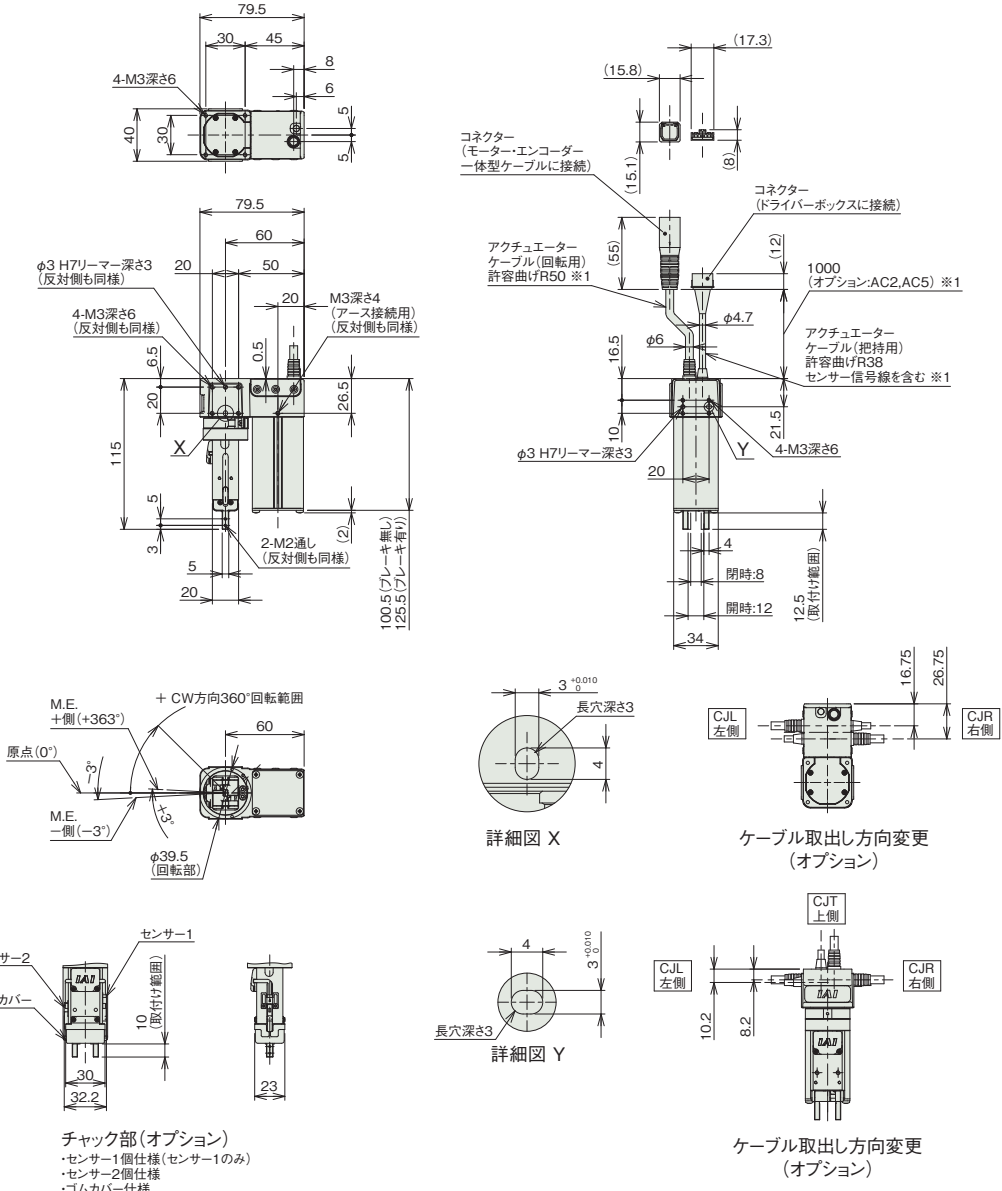
寸法図

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。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチェック側から見て左に回転し、M.E.側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

M.E.: メカニカルエンド



質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.68kg
	ブレーキ有り	0.74kg

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。
把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご確認ください。

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		● ※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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ
ー

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

RCP6-RTCKSPE

RCP6-RTCKSPI



■型式項目

RCP6	-		-	360	-	4	-		-		-		-		-	
シリーズ		タイプ	回転動作範囲	把持開閉動作範囲	選定コントローラー	ドライバーボックス	ケーブル長	オプション								
RTCKSPE	平行型/外径把持	360 360度	4 4mm (片側2mm)	P3 PCON P5 RCON RSEL	DBN ドライバーボックス有り (NPN仕様) DBP ドライバーボックス有り (PNP仕様) N ドライバーボックス無し	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									



本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し 有り (付属)	- -

(注) ドライバーボックスの詳細は6-319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	AC2	6-329	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-329	-
ブレーキ	B	6-329	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-330	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-330	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-330	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-334	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-334	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-334	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-334	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-334	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-334	-

(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) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
		-	-

(注) 回転ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。
(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- (1) 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- (2) 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- (3) 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- (4) 回転速度が低速 (120 度 /s 以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- (5) 選定方法は 6-31 ページをご参照ください。
- (6) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

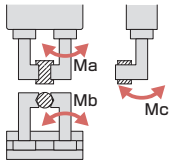
項目	内容
減速比	1/4
最大トルク (N・m)	0.29
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s) 1800 最高加減速度 (G) (注3) 3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持トルク (N・m) 0.1
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 10 把持動作時間 (s) (両側) 0.03以下 動作頻度 (CPM) 120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2 最大ストローク (mm) (片側) 2

CPM : Cycle Per minute

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

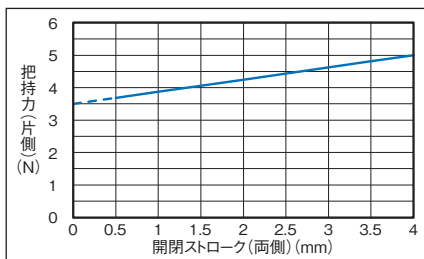
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00023kg・m ²
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma: 0.62N・m Mb: 0.62N・m Mc: 0.99N・m
垂直方向許容荷重	150N
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
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

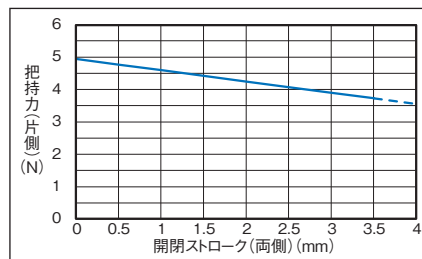


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力 (片側)

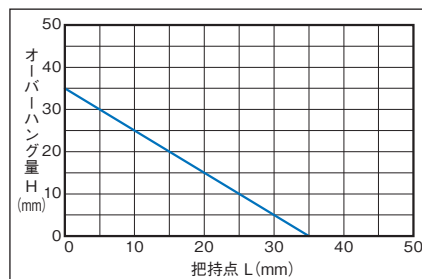
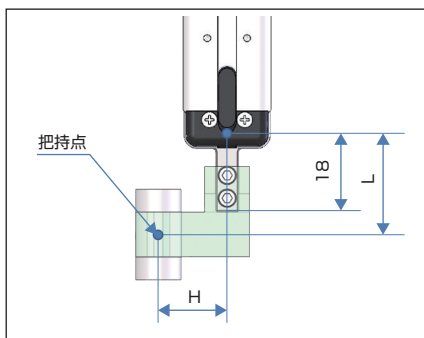


内径把持力 (片側)



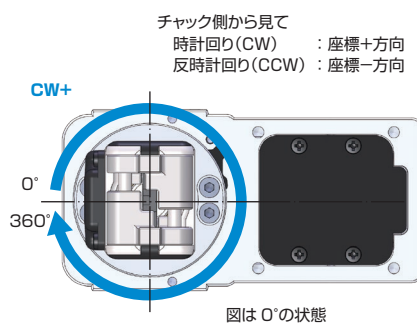
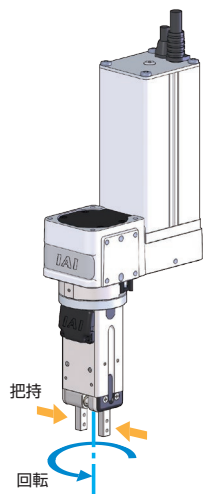
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (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振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。

回転と把持



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覽表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

寸法図

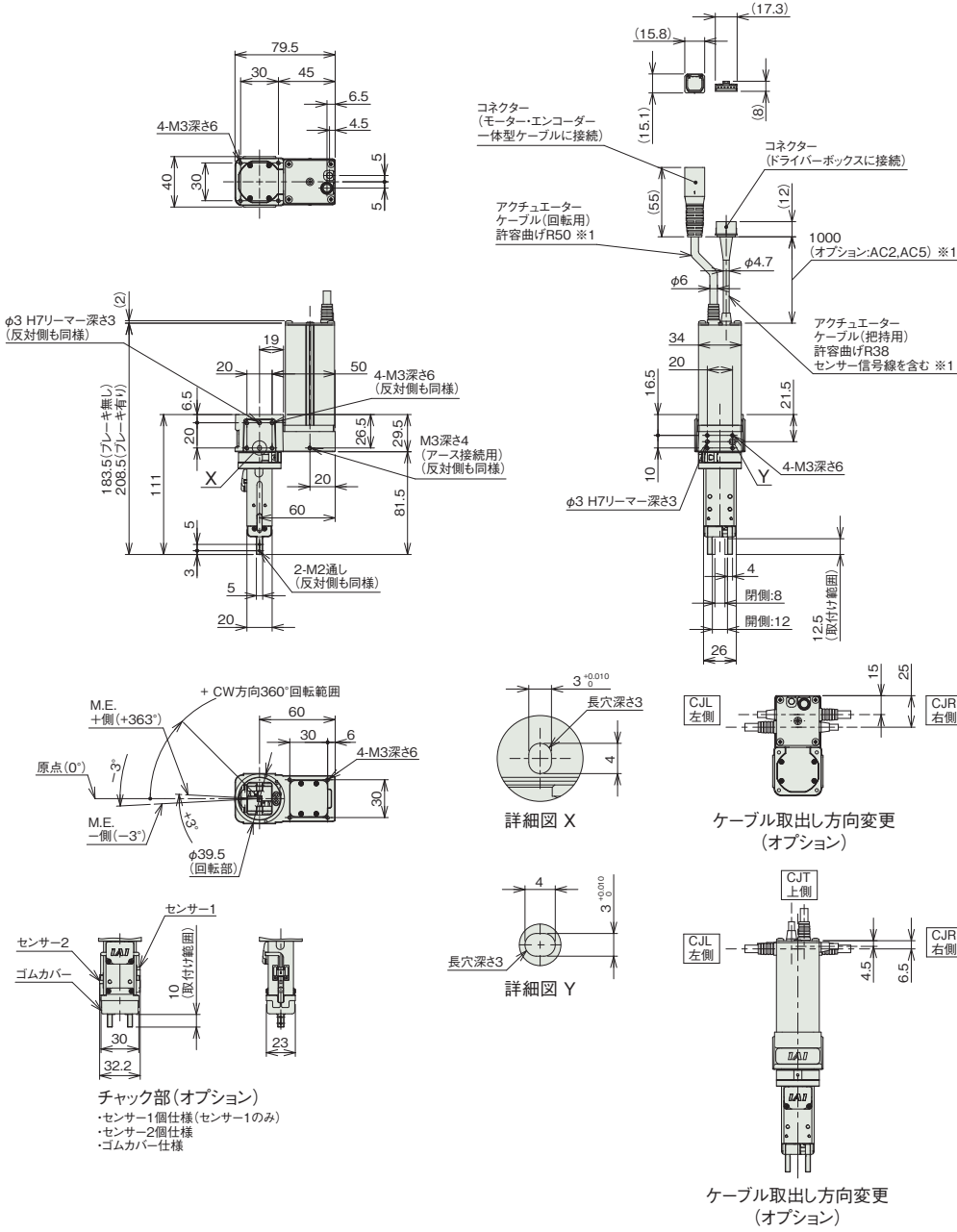
※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルです。ケーブルの長さは標準が1000mmで、オプション(型式: AC2/AC5)で2000mmまたは5000mmに変更できます。
(注) 原点復帰を行った場合はチャック側から見て左に回転し、M.E.側まで移動して原点復帰を行います。原点復帰完了後は、右回転で動作を行います。

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

M.E.: メカニカルエンド



■質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.67kg
	ブレーキ有り	0.73kg

■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。
把持部を動作させるためにはドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご確認ください。

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 DC24V	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	30000	—	8-317			
PCON-CB/CGB		1		● ※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。

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

RCP6-RTCKMRE

RCP6-RTCKMRI



■型式項目

RCP6	-		-	360	-	4	-		-		-		-		-	
シリーズ		タイプ		回転動作範囲		把持開閉動作範囲		適応コントローラー		ドライバーボックス		ケーブル長		オプション		
		RTCKMRE 折返し型/外径把持		360 360度		4 4mm (片側2mm)		P3 PCON P5 MSEL RCON RSEL		DBN ドライバーボックス有り (NPN仕様) DBP ドライバーボックス有り (PNP仕様) N ドライバーボックス無し		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		



本体価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	ドライバーボックス	標準価格
4	無し 有り (付属)	- -

(注) ドライバーボックスの詳細は6-319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	AC2	6-329	-
アクチュエーターケーブル長5m	AC5	6-329	-
ブレーキ	B	6-329	-
ケーブル取出し方向 (左側) (注1)	CJL	6-330	-
ケーブル取出し方向 (右側) (注1)	CJR	6-330	-
ケーブル取出し方向 (上側) (注1)	CJT	6-330	-
ゴムカバー取付 (クロロブレンゴム)	RCH	6-334	-
ゴムカバー取付 (シリコンゴム)	RSL	6-334	-
センサー1個取付 (NPN仕様) (注2)	S1N	6-334	-
センサー2個取付 (NPN仕様) (注2)	S2N	6-334	-
センサー1個取付 (PNP仕様) (注2)	S1P	6-334	-
センサー2個取付 (PNP仕様) (注2)	S2P	6-334	-

(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) ドライバーボックス：DBNの場合はS1N、S2Nのみ選択可能です。
ドライバーボックス：DBPの場合はS1P、S2Pのみ選択可能です。

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)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
		-	-

(注) 回転用ケーブルと把持用ケーブルを合わせた価格です。ロボットケーブルを指定した場合も、把持用ケーブルは非ロボットケーブルです。
(注) 4方向コネクタ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6-347ページをご参照ください。



- (1) 外径把持は通電時に開き、非通電時に閉じます (常時閉形)。内径把持は通電時に閉じ、非通電時に開きます (常時開形)。
- (2) 把持機構にはスプリングを使用しているため、フィンガーの開閉ストロークにより把持力は変化します。詳細は「把持力と開閉ストロークの相関図」をご参照ください。
- (3) 把持部を動作させるためには、ドライバーボックスが必要です。詳細は6-319ページをご参照ください。付属の有無は型式で選択します。
- (4) 回転速度が低速 (90度/秒以下) の場合はモーターの回転特性により振動や動作音が大きくなります。
- (5) 選定方法は6-31ページをご参照ください。
- (6) コントローラーの高出力設定は無効のみです。

メインスペック

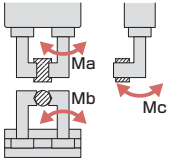
項目	内容
減速比	1/5
最大トルク (N・m)	0.36
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s) 1800 最高加減速度 (G) (注3) 3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持トルク (N・m) 0.125
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 20 把持動作時間 (s) (両側) 0.03以下 動作頻度 (CPM) 120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2 最大ストローク (mm) (片側) 2

CPM : Cycle Per minute

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

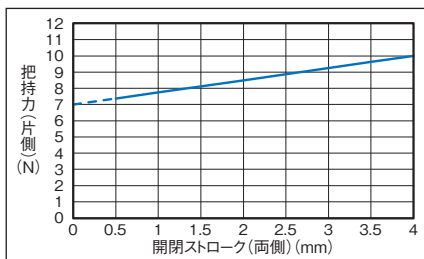
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアップソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg・m ²
駆動方式	把持機構(チャック): 圧縮スプリング+カム機構 解放機構(アンチャック): ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma: 1.08N・m Mb: 1.08N・m Mc: 2.64N・m
垂直方向許容荷重	240N
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
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

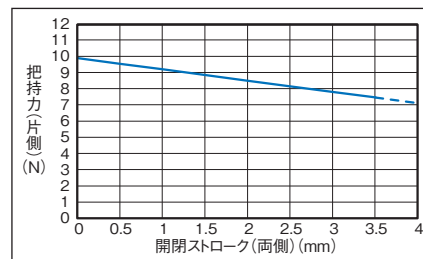


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力 (片側)

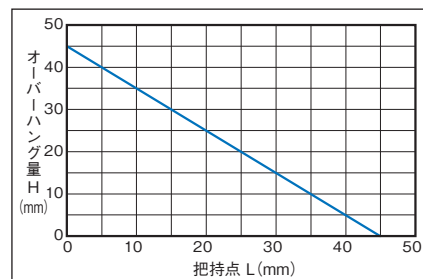
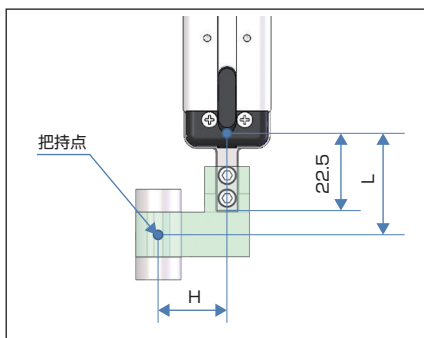


内径把持力 (片側)



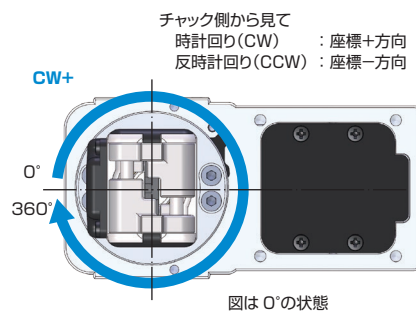
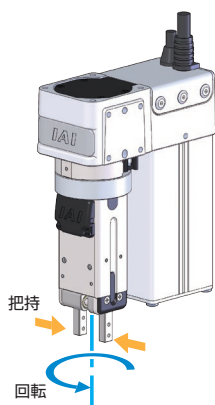
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (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。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り(CW) : 座標+方向
反時計回り(CCW) : 座標-方向

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ
ー

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

メインスペック

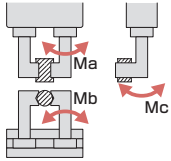
項目	内容
減速比	1/5
最大トルク (N・m)	0.36
速度/加減速度	最高回転速度 (度/s) 1800 最高加減速度 (G) (注3) 3
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ ブレーキ保持トルク (N・m) 0.125
回転動作範囲 (度)	0~360 (1回転以内)
把持動作	最大把持力 (N) (両側) 20 把持動作時間 (s) (両側) 0.03以下 動作頻度 (CPM) 120
把持ストローク (片側)	最小ストローク (mm) (片側) 2 最大ストローク (mm) (片側) 2

(注3) 1G ≒ 9807度/s²

CPM : Cycle Per minute

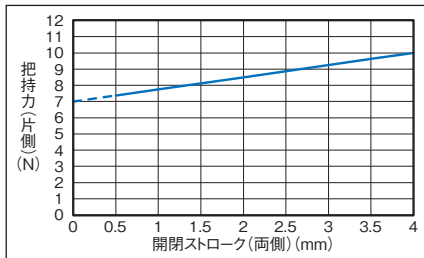
項目	内容
回転駆動方式	タイミングベルト
回転角度の繰返し位置決め精度	±0.02度
回転角度のロスモーション	0.05度
回転のモーター種類	□28/パルスモーター
回転のエンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
回転のエンコーダーパルス数	8192 pulse/rev
許容慣性モーメント	0.00036kg・m ²
駆動方式	把持機構 (チャック) : 圧縮スプリング+カム機構 解放機構 (アンチャック) : ソレノイド電磁力+カム機構
フィンガーガイド	すべり案内
把持の繰返し位置決め精度	±0.1mm
把持のバックラッシュ	片側0.5mm以下
静的許容モーメント	Ma : 1.08N・m Mb : 1.08N・m Mc : 2.64N・m
垂直方向許容荷重	240N
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
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

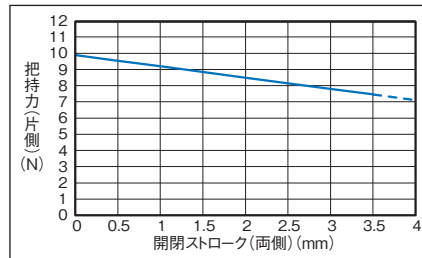


把持力と開閉ストロークの相関図

外径把持力 (片側)

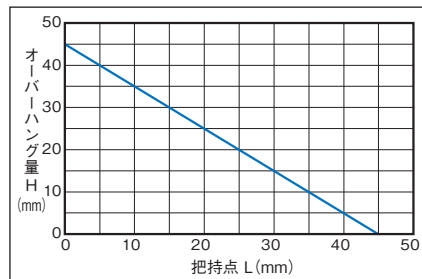
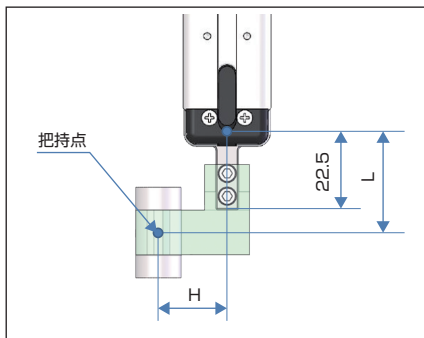


内径把持力 (片側)



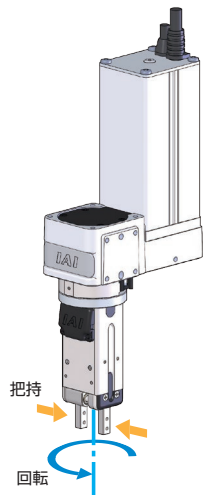
把持点距離の確認

フィンガー (爪) 取付け面から把持点までの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

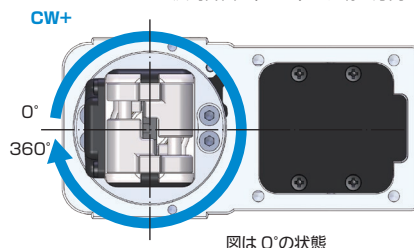


(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー揺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

回転と把持



チャック側から見て
時計回り (CW) : 座標+方向
反時計回り (CCW) : 座標-方向



図は 0°の状態

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション/資料

ケーブル型式
一覽表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
ブ
レ
ス

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP4

ZR

WU

RCP6

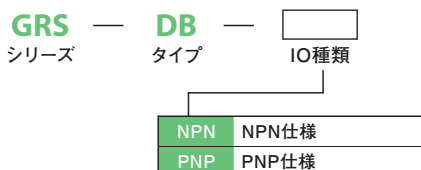
RP

ドライバーボックス（アクチュエーター付属品）

ドライバーボックスはRCP6-RTCKのチャック部を動作させるために必要です。
外部制御機器のON/OFF信号に従い、チャック部の発熱を抑えるように電流を制御し、チャックを動作させます。
保守用部品として単品購入も可能です。



型式構成



仕様

項目	内容	
制御対象	RCP6-RTCKS	RCP6-RTCKM
制御方式	PWM電流制御	
電源電圧	DC24V ± 10%	
最大出力電流 (解放初期瞬時 40ms)	2.8A	3.7A
最大消費電力 (解放初期瞬時 40ms)	74W	97W
解放保持消費電力 (解放状態維持)	2.0W	2.1W
把持状態消費電力	0W	0W
開閉信号入力	DC24V専用信号入力(NPN/PNP 選択)	
位置センサー信号出力	DC24V専用信号出力(NPN/PNP 選択)	
表示灯	解放動作時LED:点灯(緑) 把持動作時LED:消灯	
手動スイッチ	通常運転時OFF 開閉信号入力OFF時のみ手動スイッチON有効	
使用周囲温度	0~40℃	
使用周囲湿度	5% RH~85% RH以下(結露なきこと)	
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと	
保存周囲温度	-10~65℃	
保存周囲湿度	90% RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP20	
質量	22g	
外形寸法	58mm(W) × 58.1mm(H) × 16mm(T)	
付属品 ※	ソレノイドドライバーケーブル (CB-GRS-PCS□□□)	

※アクチュエーター型式で指定したケーブル長のケーブルが付属します。
ドライバーボックス単品手配の場合、ケーブルは付属しません。

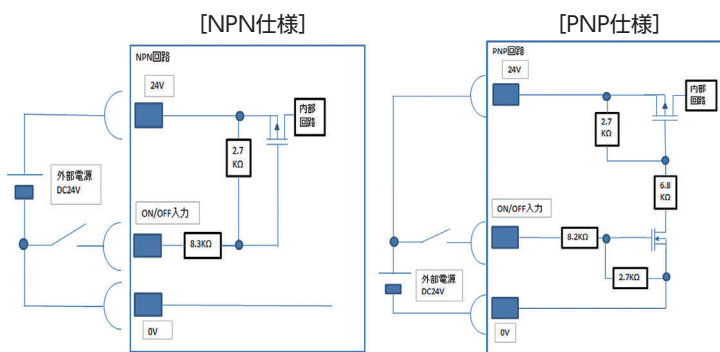
標準価格

ドライバーボックス 型式	標準価格
GRS-DB-NPN (NPN仕様)	—
GRS-DB-PNP (PNP仕様)	—

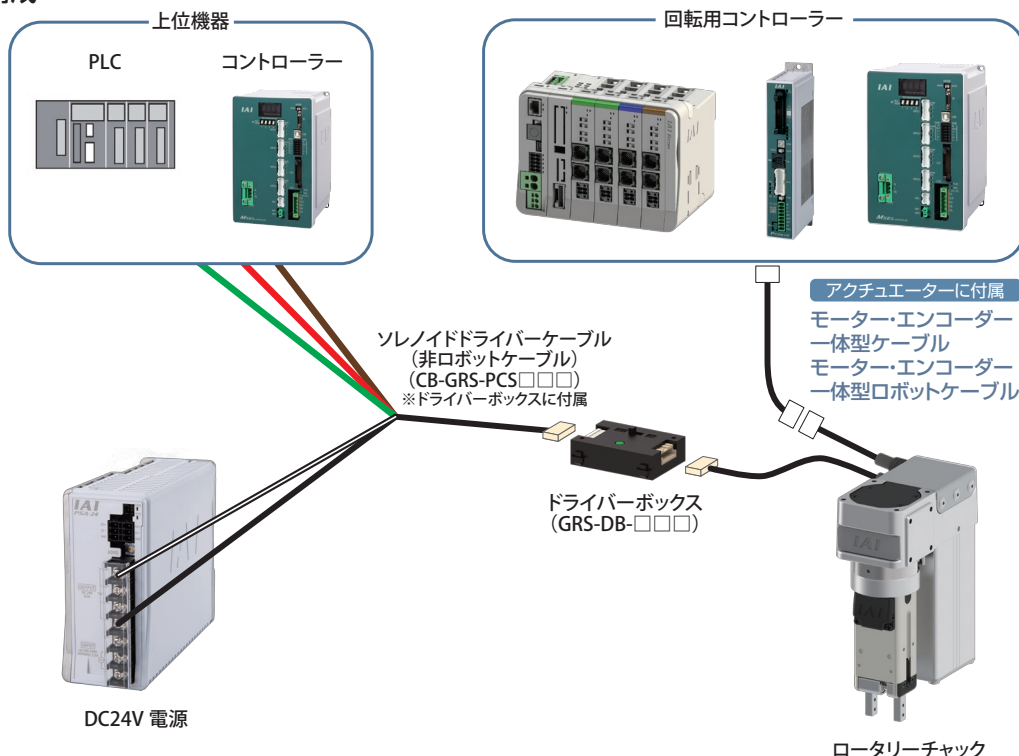
開閉信号入力仕様

項目	NPN仕様	PNP仕様
入力電圧	24V ± 10%	24V ± 10%
入力電流	2mA	2mA
漏洩電流	0.25mA Max	0.25mA Max
動作電圧	ON 電圧: 6.0V 以下 OFF 電圧: 入力電圧 - 3.0V 以上	ON 電圧: 18.0V 以上 OFF 電圧: 入力電圧 3.0V 以下
絶縁方式	非絶縁	非絶縁

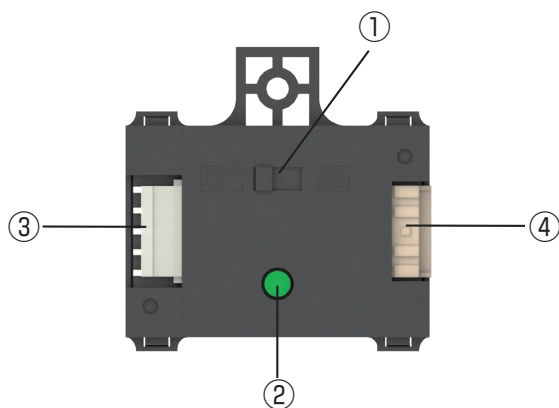
内部回路構成



システム構成



■各部の名称



①スライド SW

手で把持・解放を行います。
(外部機器からの開閉信号が OFF の場合のみ有効です)

② LED 表示

外部制御機器からの信号により点灯します。
また、スライドSWによる強制ON時にも、点灯状態となります。

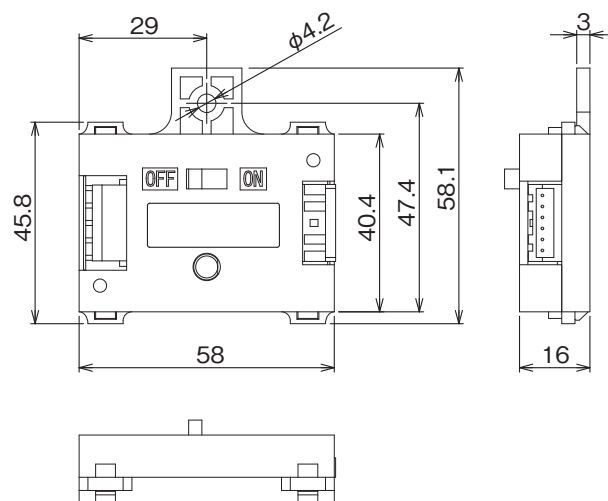
③電源・制御機器側コネクタ

電源の供給、上位機器と制御を行うケーブルを接続します。

④グリップ側コネクタ

ロータリーチャック（把持用アクチュエーターケーブル）を接続します。

■外観図



■信号名称(電源・制御機器側)

ワイヤー色	信号名称	内容
白	24V	ドライバーボックス、 チャック部センサー用の DC24V±10% 電源入力
黒	0V	0V (GND)
茶	ON/OFF	チャック部の開閉信号入力
赤	センサー1	チャック部 センサー1の出力
緑	センサー2	チャック部 センサー2の出力

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

RP-VPM

ポンプ

24V
パルス
モーター

■型式項目

RP

VPM

シリーズ

タイプ

VPM

標準(大気開放)

電源・通信ケーブル長

1

10

1m

10m

電源・I/Oケーブル長

下記電源・I/Oケーブル長

価格表参照

オプション

下記オプション

価格表参照



価格表 (標準価格)

仕様	標準価格
RCON-EC接続仕様(注1)	—
NPN/PNP仕様(注2)	—

(注1) オプションにて必ず「ACR」を選択してください。

(注2) インターフェイスボックスと変換ケーブルが含まれた価格です。

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
RCON-EC接続仕様(注3)(注4)	ACR	6-323	—
PNP仕様(注3)	PN	6-323	—
電源2系統仕様(注3)	TMD2	6-323	—
無線通信仕様(注4)	WL	6-323	—

(注3) RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、PNP仕様(PN)および電源2系統仕様(TMD2)を選択できません。

(注4) RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、無線通信仕様(WL)は選択できません。RCON-EC接続にて無線通信を行う場合(WL)は、インターフェイスボックスと変換ケーブル、電源・I/Oケーブルを手配してください。詳細は6-326ページをご参照ください。

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
側面取付ブラケット	RP-BKT-VPM	6-324	—
ケーブル支持金具	RP-FST-VPM	6-324	—

選定上の
注意



(1) 設置方法、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。

(2) 製品期待寿命は、吸着～離脱サイクル 1,000 万回です。

電源・通信ケーブル長価格表 (標準価格)

ケーブル記号	ケーブル長	標準価格
1 ~ 3	1 ~ 3m	—
4 ~ 5	4 ~ 5m	—
6 ~ 10	6 ~ 10m(注5)	—

(注5) インターフェイスボックス経由の接続時は最長9mまでの選択となります。

(注) 電源・I/Oケーブル長との合計が10m以下になるように選択してください。

(注) ロボットケーブルです。

電源・I/Oケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクターケーブル

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (バラ線)
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属 (注6)
0	ケーブル無し	—
1 ~ 3	1 ~ 3m	—
4 ~ 5	4 ~ 5m	—
6 ~ 9	6 ~ 9m	—

(注6) 端子台コネクターのみ付属します。オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合は「0」を選択してください。端子台コネクターは付属されません。詳細は一ページをご確認ください。

(注) ロボットケーブルです。

■4方向コネクターケーブル

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (バラ線)
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属
S1 ~ S3	1 ~ 3m	—
S4 ~ S5	4 ~ 5m	—
S6 ~ S9	6 ~ 9m	—

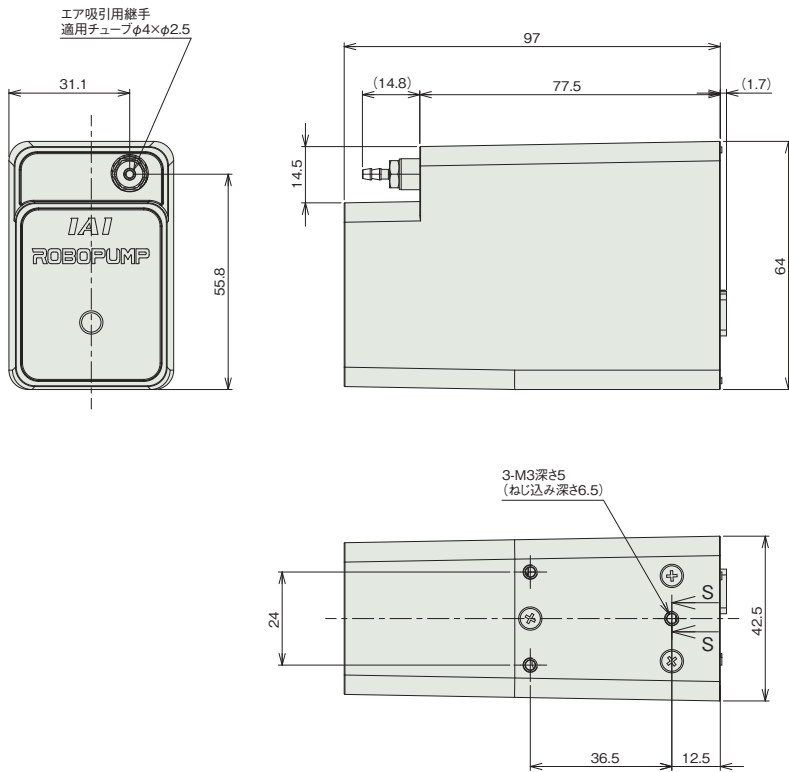
(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容
発生圧力	-50kPa以下
発生流量	1.8L/min以上(20℃/1atm)
電磁弁動作(大気開放)時間	0.3sec

項目	内容
離脱方式	大気開放
ポンプ種類	ダイヤフラムポンプ
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
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(φ35) (電源容量: 定格0.8A/最大1.3A)
エンコーダー種類	磁気式エンコーダー
電源電圧	DC24V±10%
納期	ホームページ[納期照会]に記載

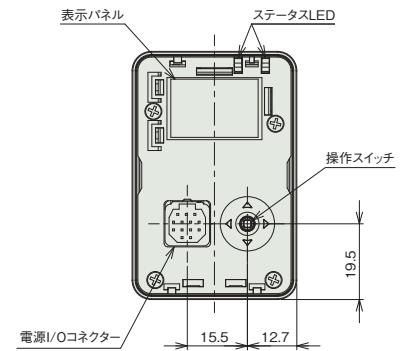
寸法図



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



断面図 S-S

質量

項目	内容
質量	320g

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サイロボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション
資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

ロボポンプ オプション

RCON-EC接続仕様 ※TMD2およびPNオプションとは同時選択できません(ACRオプションは電源2系統仕様を含む)

型 式 ACR

説 明 R-unit経由でフィールドネットワーク接続するときに選択するオプションです。
※当オプション選択で電源が2系統になり、入出力仕様がNPNに固定されるため、TMD2、PNオプションとの同時選択はできません。

PNP仕様 ※ACRオプションはNPN仕様のため、同時選択できません。

型 式 PN

説 明 外部機器を接続するための入出力仕様が標準でNPN仕様です。
本オプションを指定することで、入出力仕様をPNP仕様にできます。

電源2系統仕様 ※ACRオプションとは同時に選択できません(RCON-EC接続仕様は電源2系統であるため)

型 式 TMD2

説 明 ロボポンプの動作停止入力がついたオプションです。
駆動源のみを遮断したい場合は本オプションを選択してください。
配線の詳細は6-328ページをご確認ください。

無線通信仕様

型 式 WL

説 明 無線通信に対応するためのオプションです。本オプションを指定することで、ティーチングボックスTB-03およびリモスピ無線接続が可能になります。
ポンプ駆動の動作テスト(吸着・離脱)を行うことができます。ただし、自動運転を目的とした操作装置ではありません。

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

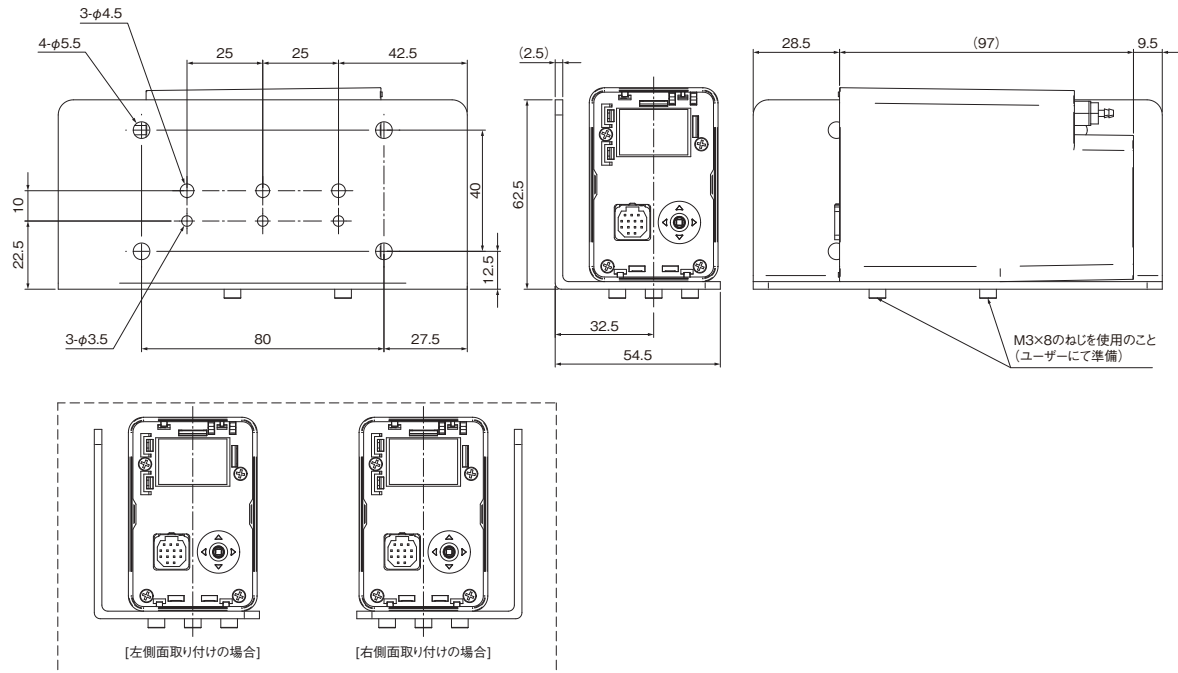
■単品オプション

側面取付けブラケット

型 式 RP-BKT-VPM(標準用)

説 明 ロボポンプを側面取付で設置したい場合に使用するブラケットです。
ケーブル支持金具(RP-FST-VPM)を併用する場合は、ロボポンプ本体と
側面取付ブラケットの間に、ケーブル支持金具を取付けてください。
※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。

【標準用】 (単品質量:0.305kg / 材質:ステンレス鋼)



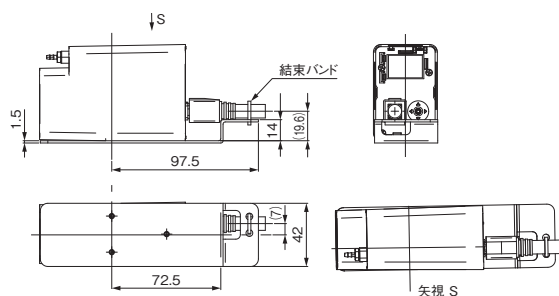
ケーブル支持金具

型 式 RP-FST-VPM

説 明 コネクター近くのケーブルを結束バンドで固定するための金具です。
※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。

(単品質量:0.074kg / 材質:ステンレス鋼)

【標準】



選
定

注
意
事
項

非
掲
載
機
種

パ
ル
ス
ブ
レ
ス
サ
ー
ボ
モ
ー
タ

グ
リ
ッ
パ
ー

ロ
ー
タ
リ
ー

特
殊
用
途
機
種

オ
プ
シ
ョ
ン
／
資
料

ケ
ー
ブ
ル
型
式
一
覧
表

RCP4

ZR

WU

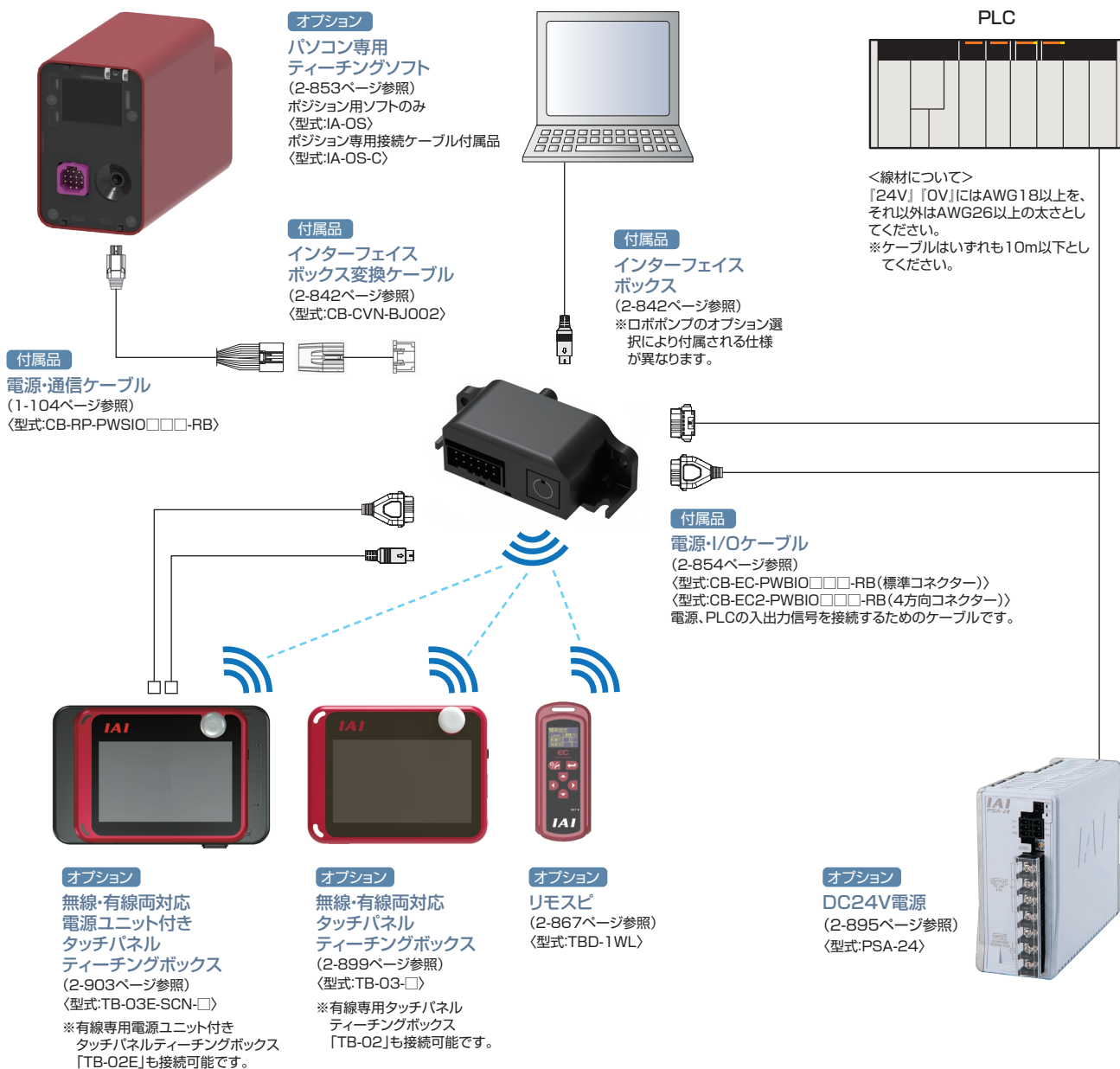
RCP6

RP

システム構成

〈PLC直接接続〉

※ティーチングツールなしでも、本体の操作スイッチで設定することが可能です



付属品一覧

■電源・I/Oケーブル、コネクター

【標準コネクター】

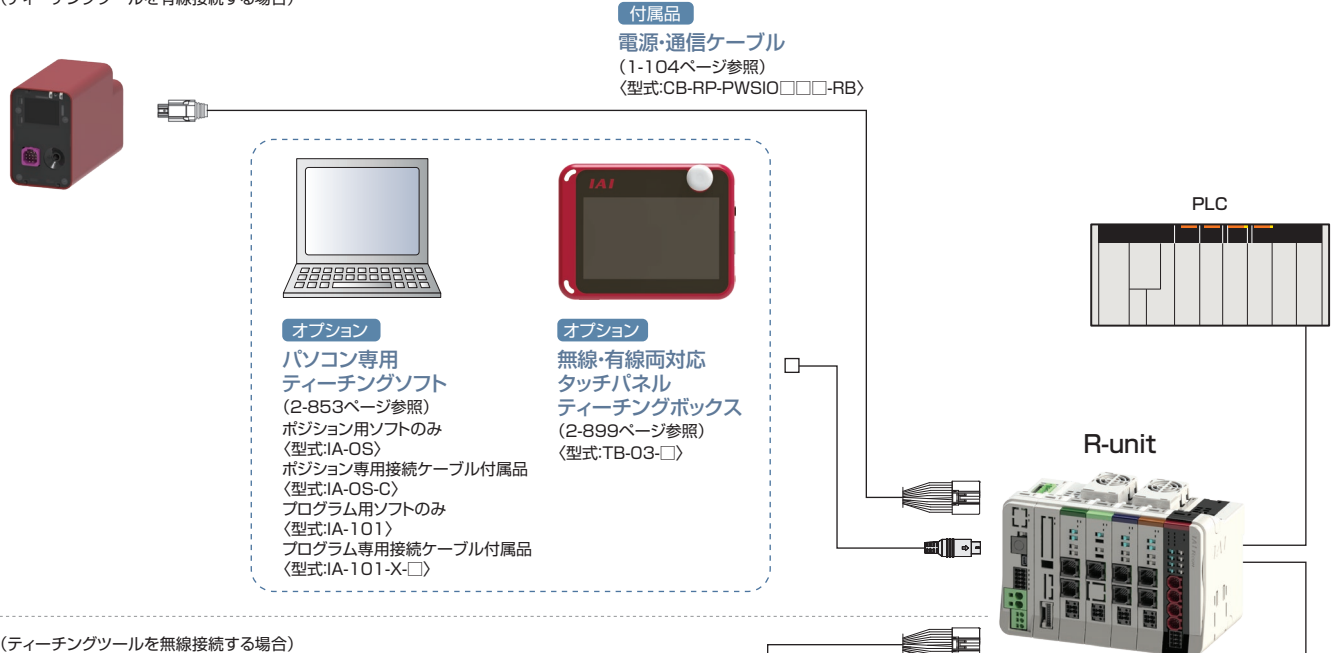
製品分類		付属品
(アクチュエーター型式で選択した) 電源・I/Oケーブル長	RCON-EC接続仕様(ACR)の選択	
0	無し	電源・I/Oコネクター(1-1871940-6)
	有り	—
1～10	無し	電源・I/Oケーブル(CB-EC-PWBIO□□□-RB)
	有り	電源・I/Oケーブル(CB-REC-PWBIO□□□-RB)

【4方向コネクター】

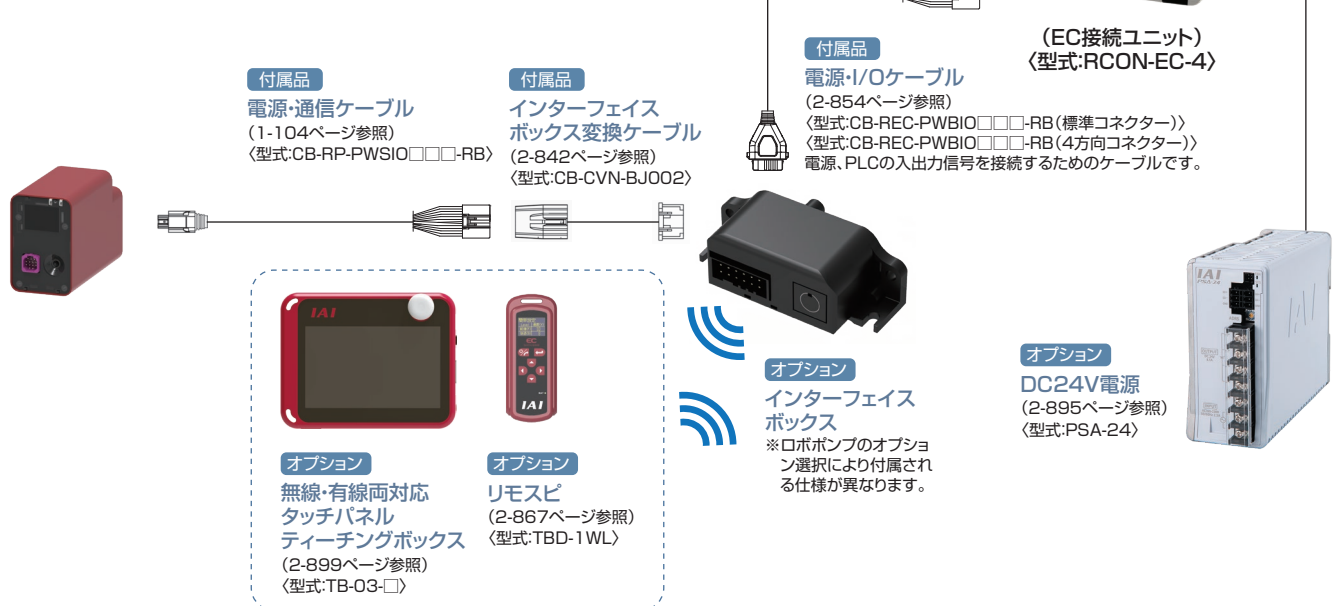
製品分類		付属品
(アクチュエーター型式で選択した) 電源・I/Oケーブル長	RCON-EC接続仕様(ACR)の選択	
S1～S10	無し	電源・I/Oケーブル(CB-EC2-PWBIO□□□-RB)
	有り	電源・I/Oケーブル(CB-REC2-PWBIO□□□-RB)

〈R-unit(EC接続ユニット)接続〉

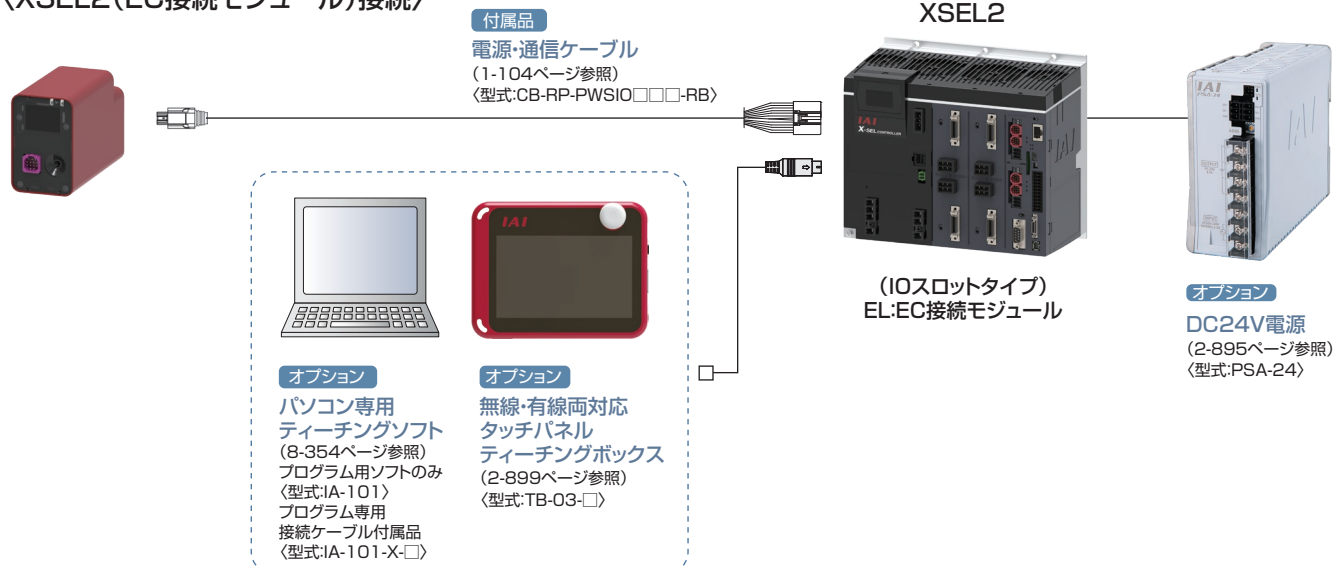
(ティーチングツールを有線接続する場合)



(ティーチングツールを無線接続する場合)



〈XSEL2(EC接続モジュール)接続〉



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

RCP4

ZR

WU

RCP6

RP

電機仕様	
項 目	仕 様
電源電圧	DC24V±10%
電源電流 ^(注1)	定格0.8A、最大1.3A
電源容量	定格19.2W、最大32.2W
発熱量	5W
突入電流 ^(注2)	2A
瞬間停電耐性	最大500μs
モーターサイズ	φ35
モーター回転速度	3,600rpm
モーター出力定格電流	0.5A
エンコーダー種類	インクリメンタル(分解能:14bit)
ティーチングポート仕様	RS-485 1ch (Modbus プロトコル準拠) (インターフェースボックス使用時)
インターフェース仕様 (電源入力は本体と共通)	入力3点:離脱指令、吸着指令、アラームリセット 出力3点:離脱確認信号、吸着確認信号、アラーム
表示器	OLED(29×22.5×1.65mm)
データ設定・入力方法	・パソコン専用ティーチングソフト(IA-OS) ・ティーチングボックス TB-02、TB-03 ・リモスピ ・本体の表示パネルおよび操作スイッチ
過電圧カテゴリー	I
汚染度	II
絶縁抵抗	DC500V 10MΩ
感電保護機構	クラス3
冷却方式	自然空冷

(注1) 電源電流は、制御電源0.3Aを含みます。
(注2) 突入電流は電源投入後、役5msの間流れます(40℃時)。突入電流値は、電源ラインのインピーダンスにより変わります。

電磁弁仕様

ロボポンプは、通常ダブルソレノイド方式となっています。
シングルソレノイド方式もしくはダブルソレノイド2方式にする場合は、
パラメーター№5「PIOパターン選択」を変更してください。

<注意>
RCON-ECに接続して動作させる場合、シングルソレノイド方式では動作できません。

I/O仕様(入出力仕様)

I/O		入力部		出力部	
仕様	入力電圧	DC24V±10%		負荷電圧	DC24V±10%
	入力電流	5mA/1回路		最大負荷電流	50mA/1点
	ON/OFF電圧	ON電圧 Min. DC18V OFF電圧 Max. DC6V		残留電圧	2V以下
	漏れ電流	Max. 1mA/1点		漏れ電流	Max. 0.1mA/1点
絶縁方式		外部回路とは非絶縁		外部回路とは非絶縁	
I/O論理	NPN				
	PNP				

(注) 絶縁方式は非絶縁です。ロボポンプと接続している外部機器(PLCなど)のグラウンドは、ロボポンプのグラウンドと共通にしてください。

I/O信号配線図

I/O		標準仕様	電源2系統仕様(オプション型式:TMD2)
電源・I/Oコネクタ		0V A1 (予備) A2 - A3 吸着確認 A4 アラーム出力 A5 (予備) A6 B1 24V B2 (予備) B3 離脱指令(注1) B4 吸着指令(注1) B5 アラーム解除 B6 (予備)	0V A1 (予備) A2 24V(制御) A3 - A4 吸着確認 A5 アラーム出力 A6 (予備) B1 24V(駆動) B2 (予備) B3 離脱指令(注1) B4 吸着指令(注1) B5 アラーム解除 B6 (予備)
I/O論理	NPN		
	PNP		

(注1) シングルソレノイド方式にした場合、B3は未使用、B4は「吸着/離脱指令」となり、ダブルソレノイド2方式にした場合、A3は「離脱確認」となります。

I/O信号表

電源・I/Oコネクタのピンアサイン			
ピン番号	コネクタ銘版名称	信号略称	機能概要
B3 (注1)	離脱指令	STO	離脱指令信号 ON:離脱モード
B4 (注1)	吸着指令	ST1	吸着指令信号 ON:吸着モード
B5	アラーム解除	RES	ONでアラーム解除
A3(注1)	-	-	-
A4	吸着確認	PE1	吸着確認信号 ON:真空圧が吸着確認レベルに到達 OFF:真空圧が離脱確認レベルに到達
A5	アラーム	*ALM	アラーム検出(b接点)
B1 (注2)	24V	24V	24V入力
A1	0V	0V	0V入力
A2 (注2)	(24V)	(24V)	24V入力

(注1) シングルソレノイド方式にした場合、B3は未使用、B4は「吸着/離脱指令」となり、ダブルソレノイド2方式にした場合、A3は「離脱確認(PEO)」となります。
ただし、電源・I/Oコネクタの表示は、B3:離脱、B4:吸着のままです。(注2) 電源2系統仕様(TMD2)の場合、B1が24V(駆動)、A2が24V(制御)となります。

グリッパータイプ／ロータリータイプ／特殊用途機種 オプション

ケーブル取出し方向

型 式 A0 / A1 / A2 / A3

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。
方向は各製品ページの寸法図でご確認ください。

アクチュエーターケーブル□m仕様

型 式 AC1 / AC1.5 / AC2 / AC3 / AC5

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。AC1 : 1m, AC1.5 : 1.5m, AC2 : 2m, AC3 : 3m, AC5 : 5m となります。

本体前面(反モーター側)組付け穴=タップ穴仕様(RCP4-ST4525E用)

型 式 AHT

対象機種 RCP4-ST4525E

説 明 標準では、本体の取付け穴が座ぐりの通し穴となっています。この座ぐりの通し穴をタップ穴に変更するオプションです。

防錆黒色被膜処理

型 式 AR

説 明 グリッパフィンガー部に防錆のための黒色被膜処理を施すオプションです。

ブレーキ

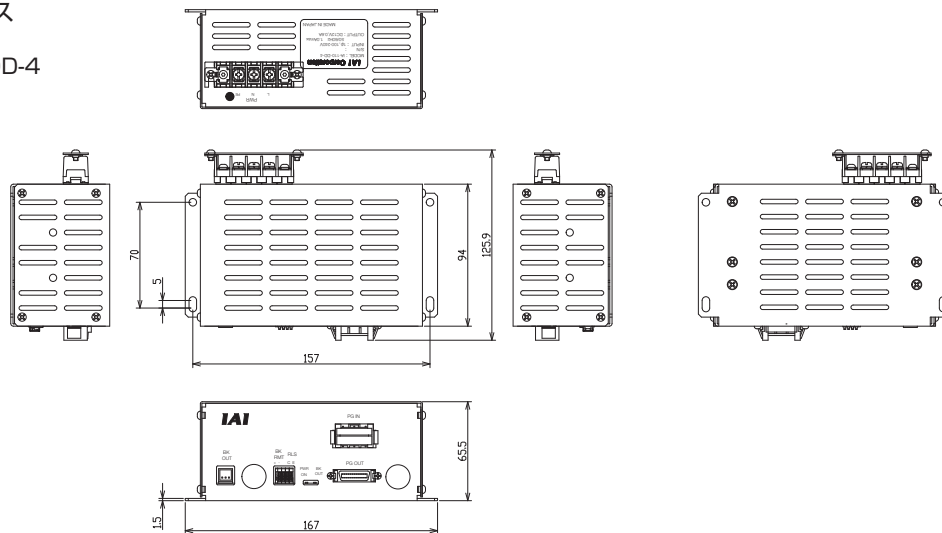
型 式 B / BE / BL / BR

説 明 電源 OFF またはサーボ OFF 時に、フィンガーや回転部が移動しないように保持する機構です。

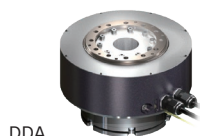
DDA用ブレーキボックス DDA はブレーキ付きの場合にブレーキボックスの接続が必要です。

■ブレーキボックス

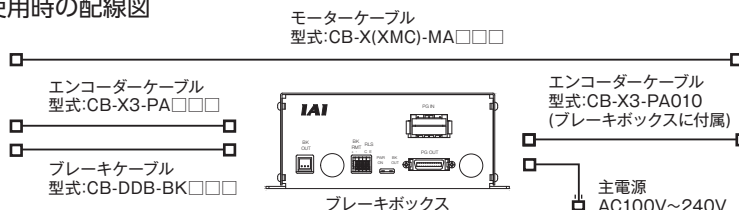
単品型式 : IA-110-DD-4



■ブレーキボックス使用時の配線図



DDA



コントローラー
SCON-CB
XSEL-P/Q/RA/SA

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**

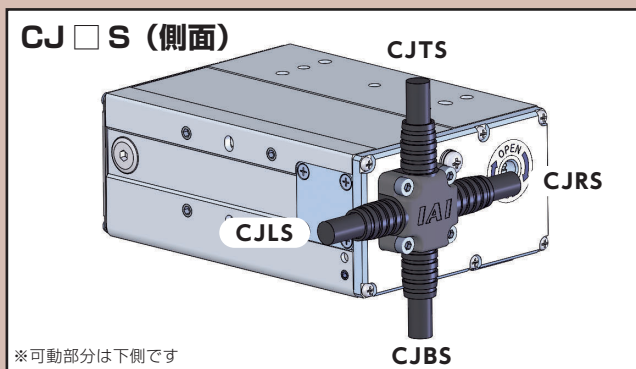
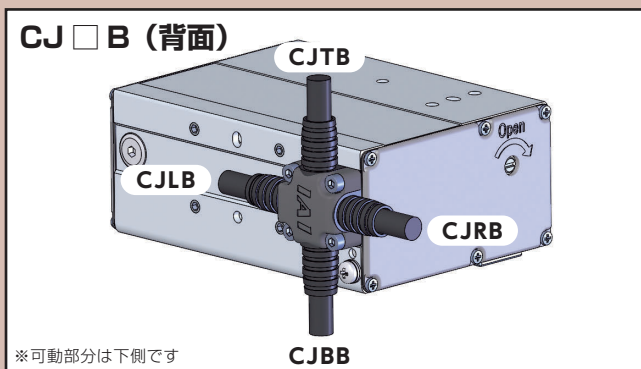
説 明 アクチュエーター本体に装着するモーター・エンコーダーケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。方向は各製品ページの寸法図でご確認ください。

ケーブル取出し方向

型 式 **CJTB / CJLB / CJRB / CJBB / CJTS / CJLS / CJRS / CJBS**

対象機種 RCP6-GRT7

説 明 アクチュエータ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。



保護カバー仕様(ストッパーシリンダー)

型 式 **CO**

対象機種 RCP4-ST

説 明 ロッドが下がったときに指などを挟まないようにするための保護カバーです。

ケーブル(エア継手)勝手違い

型 式 **CVR**

対象機種 WUシリーズ

説 明 アクチュエーターケーブルの取出し、エア継手、配線カラー(オプション)の取付けを反対側(勝手違い)に設置したい場合のオプションです。寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。

軸先端Dカット仕様(RCP4-ST4525E用)

型 式 **DCT / DCL / DCR / DCB**

対象機種 RCP4-ST4525E

説 明 軸先端Dカット面の方向が変更できるオプションです。変更方向は、DCT(前面)、DCL(左面)、DCR(右面)、DCB(背面)の4種類です。

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

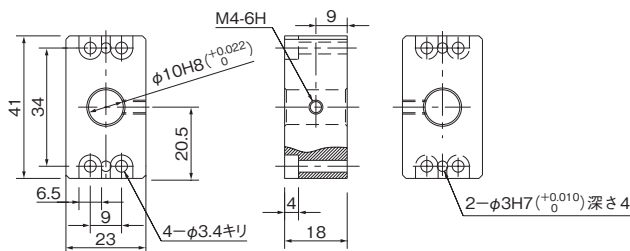
ケーブル型式
一覧表

フランジブラケット

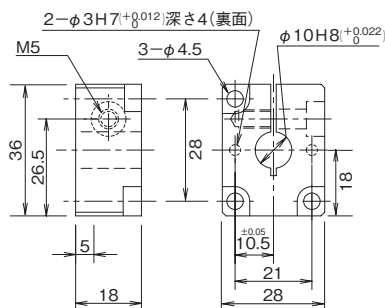
型式 FB

説明 グリッパ本体を固定するためのブラケットです。(組付け出荷)

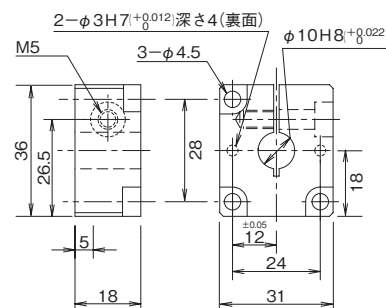
GRSS/GRLS用
単品型式 RCP2-FB-GRSS
(単品質量:0.05kg/材質:アルミ)



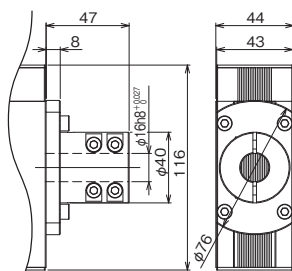
GRS用
単品型式 RCP2-FB-GRS
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



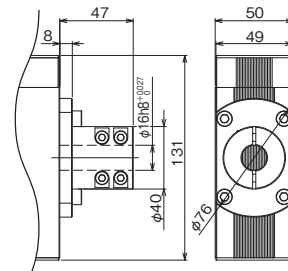
GRM用
単品型式 RCP2-FB-GRM
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



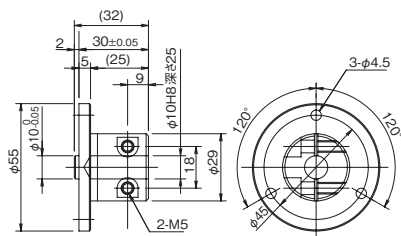
GRHM用
単品型式 RCP2-FB-GRHM
(単品質量:0.2kg/材質:アルミ)



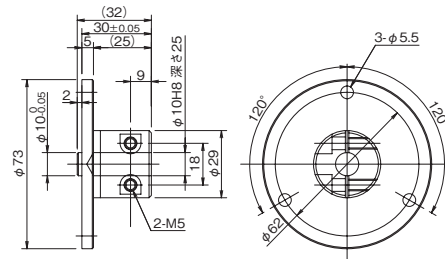
GRHB用
単品型式 RCP2-FB-GRHB
(単品質量:0.3kg/材質:アルミ)



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)

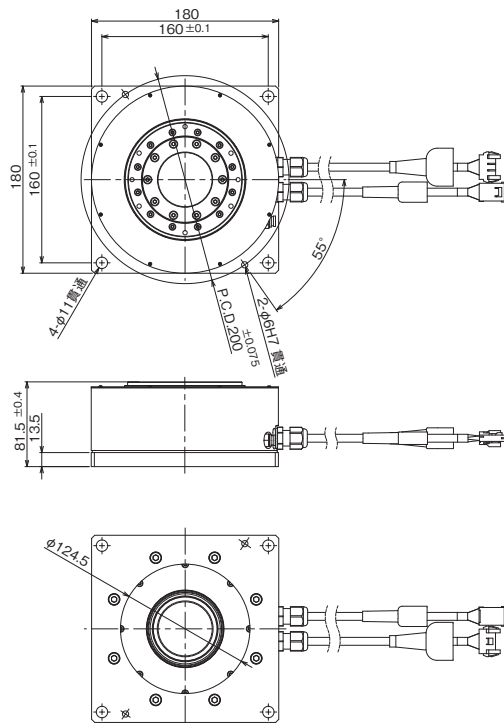


フランジ

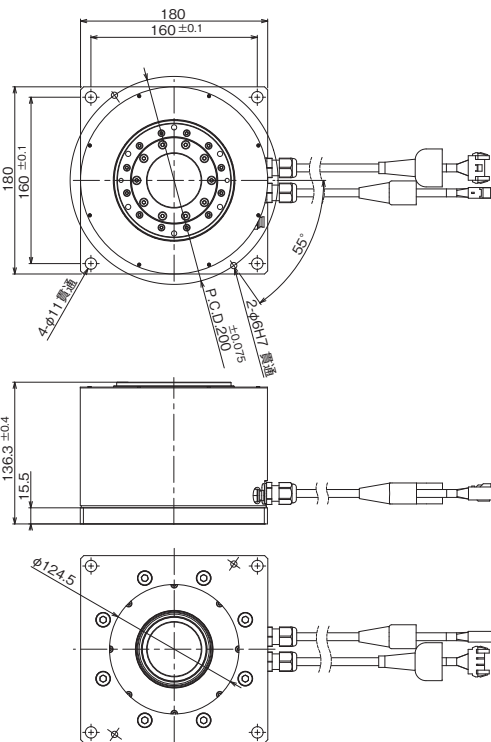
型 式 **FL**

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)

DDA-LT18C
単品型式 DDA-FL-LT18
(単品質量：0.3kg／材質：アルミ)



DDA-LH18C
単品型式 DDA-FL-LH18
(単品質量：0.4kg／材質：アルミ)



アブソリュートリセット用ジグ

型 式 **JG-WUS / JG-WUM**

対象機種 **WUシリーズ**

説 明 アブソリュートリセットを行うための調整ジグです。アブソデータが失われた場合は、アブソリュートリセットを必ず行ってください。

JG-WUS(WU-S用)



- ・アブソリュートリセット用ジグ
- ・六角穴付きボルト M6×5 1本
- ・平行ピンB種φ4 全長40mm 1本
- ・平行ピンB種φ3 全長40mm 2本

JG-WUM(WU-M用)



- ・アブソリュートリセット用ジグ
- ・六角穴付きボルト M6×10 1本
- ・平行ピンB種φ4 全長40mm 3本

キー溝付き仕様

型 式 **K**

対象機種 **RSシリーズ**

説 明 回転軸の出力シャフトに位置決め用のキー溝加工を行います。

リミットスイッチ

型 式 **L**

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。(ただし、ロータリータイプは全機種標準設定となります。)

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

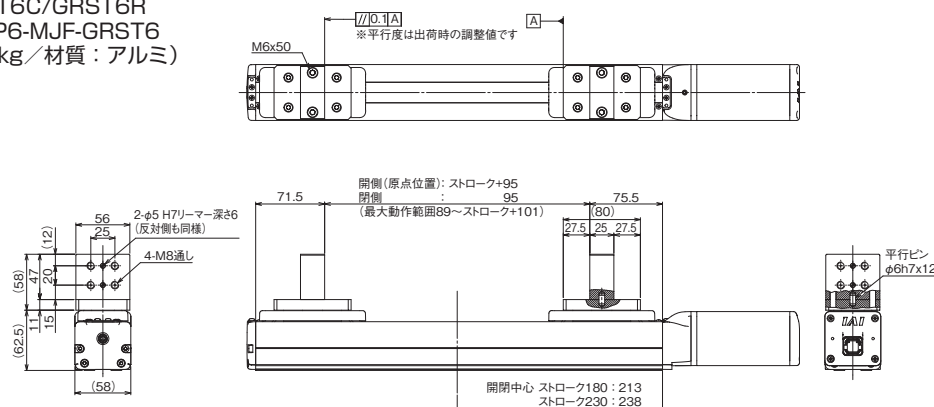
ケーブル型式
一覧表

フィンガーアタッチメント取付けジグ

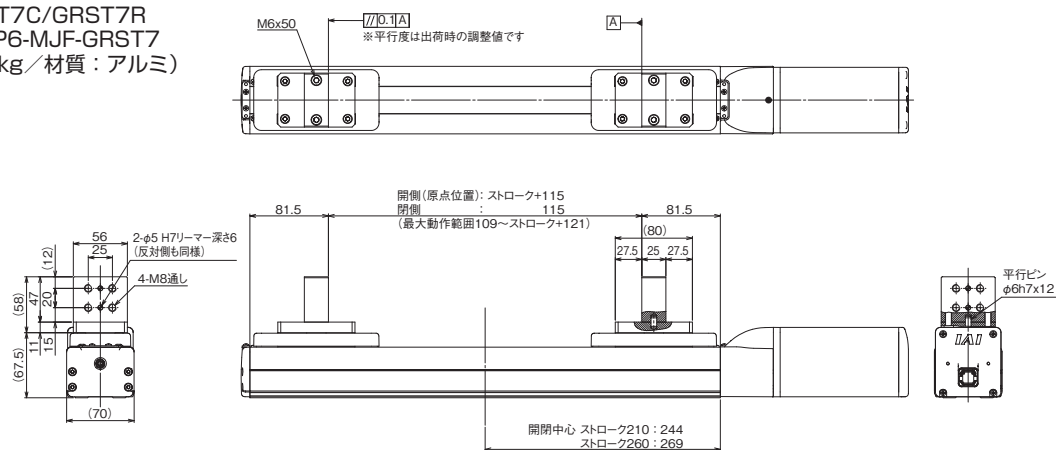
型 式 **MJF** 対象機種 RCP6-GRST□C / GRST□R

説 明 フィンガーアタッチメントをスライダーに取付けるジグです。(組付け出荷)

RCP6(S)-GRST6C/GRST6R
単品型式 RCP6-MJF-GRST6
(単品質量: 0.7kg / 材質: アルミ)



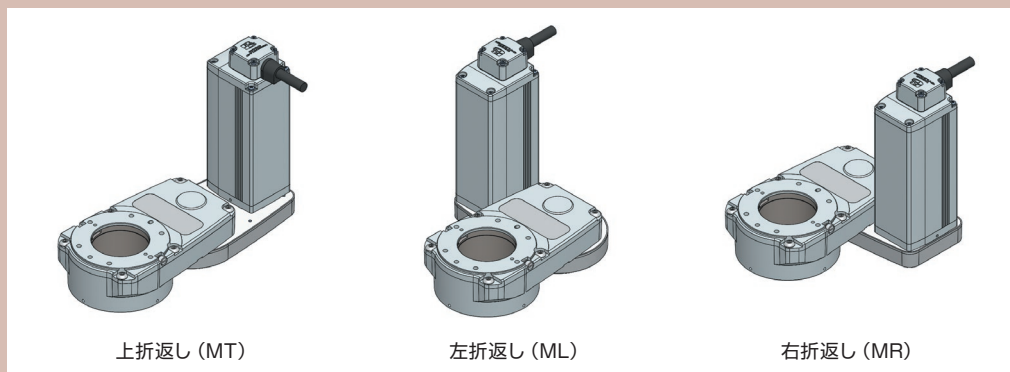
RCP6(S)-GRST7C/GRST7R
単品型式 RCP6-MJF-GRST7
(単品質量: 0.7kg / 材質: アルミ)



モーター折返し方向

型 式 **MT / ML / MR** 対象機種 RCP6-RTFML

説 明 モーターユニットの折返し方向を指定することができます。
上折返しが MT、左側折返しが ML、右側折返しが MR になります。
方向は各製品ページの寸法図でご確認ください。



型 式 **ML / MR** 対象機種 RCP6(S)-GRST□R

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 です。

L (LEFT) 本体 R (RIGHT)

原点逆仕様

型 式 **NM**

説 明 グリッパーの場合、通常原点位置はフィンガーが開く側に設定されています。ロータリーの場合、原点復帰時は左に回転します。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)

ゴムカバー取付け

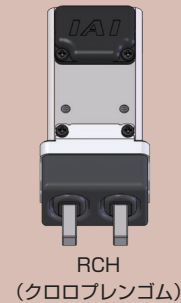
型 式 **RCH / RSL**

対象機種 GRSシリーズ、RCP6-RTCK

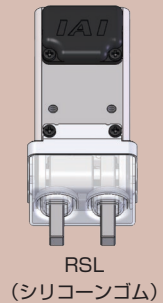
説 明 チャック部にゴムカバーを追加することができます。

対象機種	ゴムカバー材質	質量(kg)	単品型式	標準価格
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	RCH (クロロブレンゴム)	0.01	GRS-RCH-S	—
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI		0.01	GRS-RCH-M	—
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	RSL (シリコンゴム)	0.01	GRS-RSL-S	—
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI		0.01	GRS-RSL-M	—

(単品型式注文時には取付け金具、ねじも付属します)



RCH
(クロロブレンゴム)



RSL
(シリコンゴム)

センサー

型 式 **S1N / S2N / S1P / S2P**

対象機種 GRSシリーズ、RCP6-RTCK

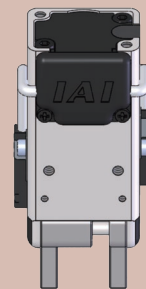
説 明 チャック部に 1 個または 2 個のセンサーを取付けることができます。

対象機種	センサー仕様	センサー数	質量(kg)	単品型式	標準価格
GRS-SEG/SIG RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI RTCKSRE/RTCKSRI	NPN	1個	0.01	GRS-S1N-S	—
		2個	0.01	GRS-S2N-S	—
	PNP	1個	0.01	GRS-S1P-S	—
		2個	0.01	GRS-S2P-S	—
GRS-MEG/MIG RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI RTCKMRE/RTCKMRI	NPN	1個	0.01	GRS-S1N-M	—
		2個	0.01	GRS-S2N-M	—
	PNP	1個	0.01	GRS-S1P-M	—
		2個	0.01	GRS-S2P-M	—

(単品型式注文時には取付け金具、ボルトも付属します)



センサー
1個



センサー
2個

選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

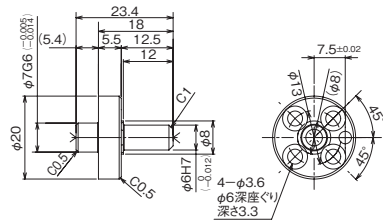
ケーブル型式
一覧表

シャフトアダプター

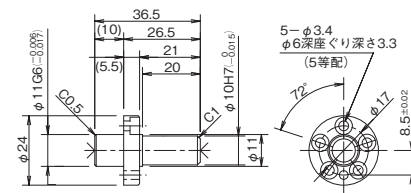
型式 **SA**

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)

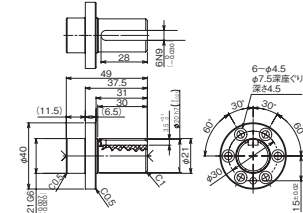
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

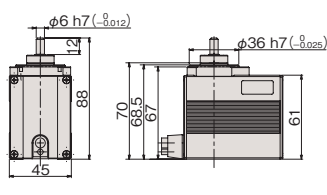


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



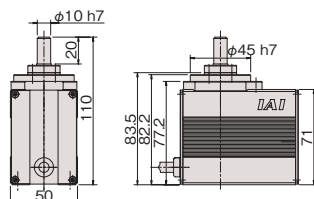
RCP2-RTBS / RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:鋼[黒色クロムめっき])



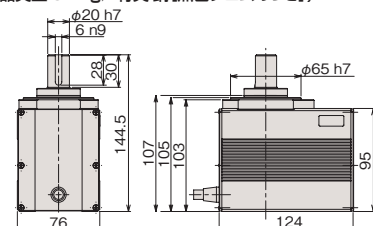
RCP2-RTB / RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg/材質:鋼[黒色クロムめっき])



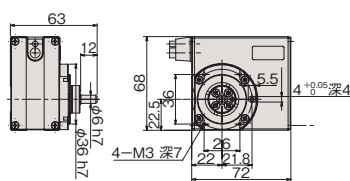
RCP2-RTBB / RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTB
(単品質量:0.2kg/材質:鋼[黒色クロムめっき])



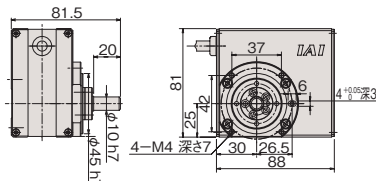
RCP2-RTCS / RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:鋼[黒色クロムめっき])



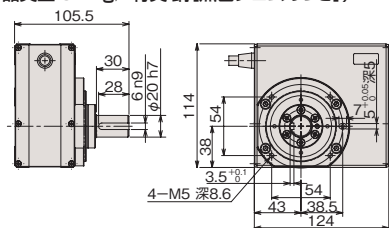
RCP2-RTC / RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-SA-RT
(単品質量:0.04kg/材質:鋼[黒色クロムめっき])



RCP2-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])

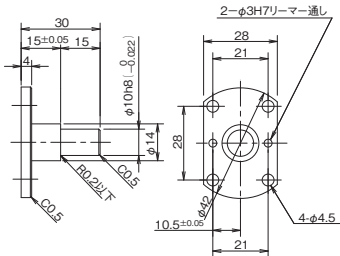


シャフトブラケット

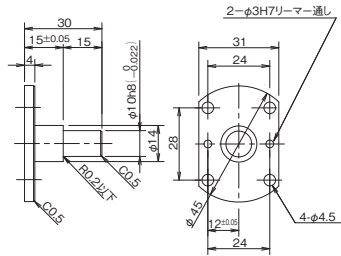
型 式 **SB**

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)

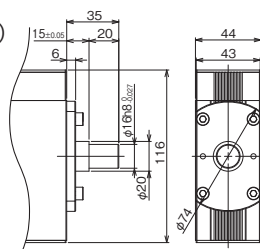
RCP2-GRS用 単品型式 RCP2-SB-GRS
(単品質量：0.07kg／材質：鋼[黒染め])



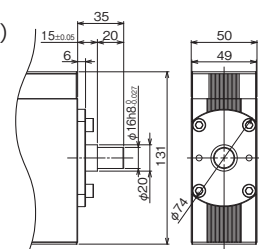
RCP2-GRM用 単品型式 RCP2-SB-GRM
(単品質量：0.07kg／材質：鋼[黒染め])



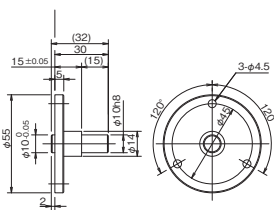
GRHM用
単品型式 RCP2-SB-GRHM
(単品質量：0.3kg／材質：鋼[黒染め])



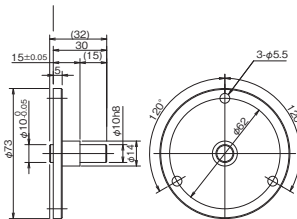
GRHB用
単品型式 RCP2-SB-GRHB
(単品質量：0.3kg／材質：鋼[黒染め])



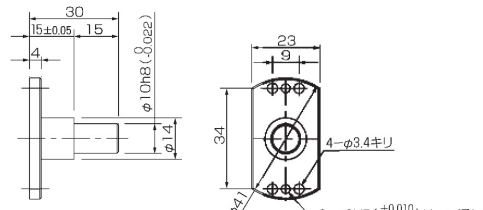
GR3LS/GR3SS用 単品型式 RCP2-SB-GR3S
(単品質量：0.2kg／材質：鋼[黒染め])



GR3LM/GR3SM用 単品型式 RCP2-SB-GR3M
(単品質量：0.2kg／材質：鋼[黒染め])



RCP2-GRSS/GRLS用 単品型式 RCP2-SB-GRSS
(単品質量：0.06kg／材質：鋼[黒染め])



スライダ部ローラー仕様

型 式 **SR**

対象機種 RCP6-GRST□C / GRST□R

説 明 標準仕様のスライダー構造を、クリーン仕様と同様のローラー構造に変更します。

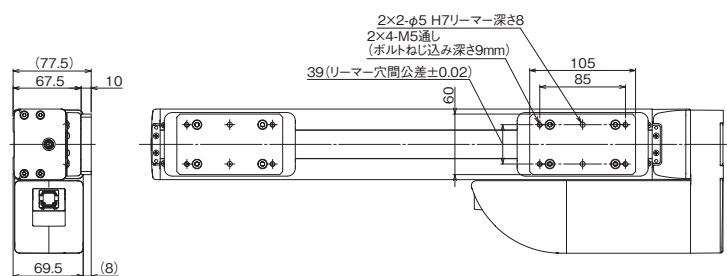
スライダースペーサー

型 式 **SS**

対象機種 RCP6(S)-GRST7R

説 明 スライダー上面位置を、モーター高さ位置よりも上にするためのスペーサーです。(組付け出荷)

RCP6(S)-GRST7R
単品型式 RCP6-SS-GRST7
(単品質量：0.4kg／材質：アルミ)

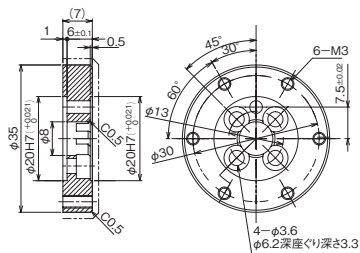


テーブルアダプター

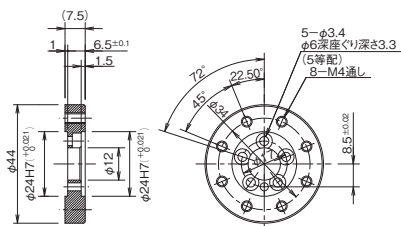
型式 TA

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)

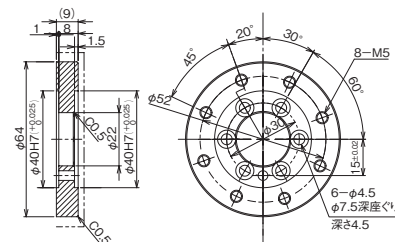
RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL 単品図



RTB/RTBL/RTC/RTCL 単品図

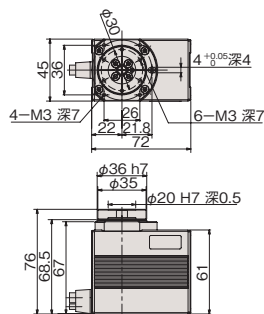


RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL 単品図



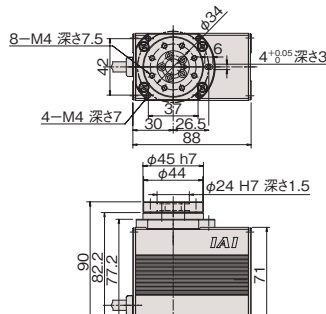
RCP2-RTBS / RTBSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



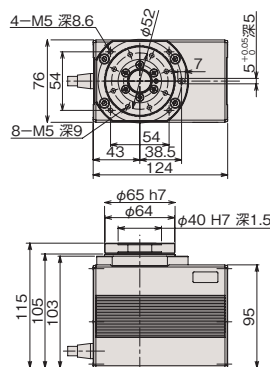
RCP2-RTB / RTBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



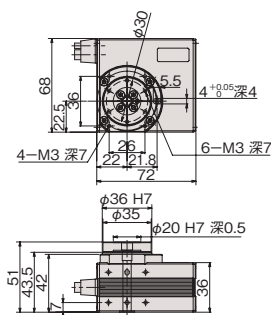
RCP2-RTBB / RTBBL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTB
(単品質量:0.06kg/材質:アルミ)



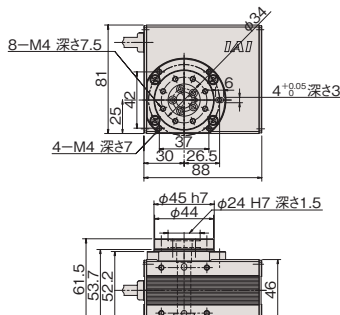
RCP2-RTCS / RTCSL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RTS
(単品質量:0.02kg/材質:アルミ)



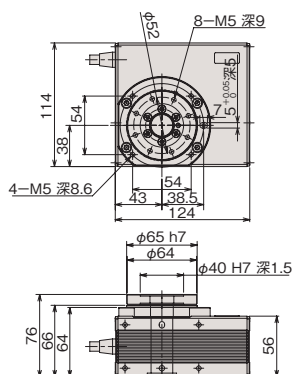
RCP2-RTC / RTCL 組合わせ図

単品型式 RCP2-TA-RT
(単品質量:0.03kg/材質:アルミ)



RCP2-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)



エア継手付き

型式 VC

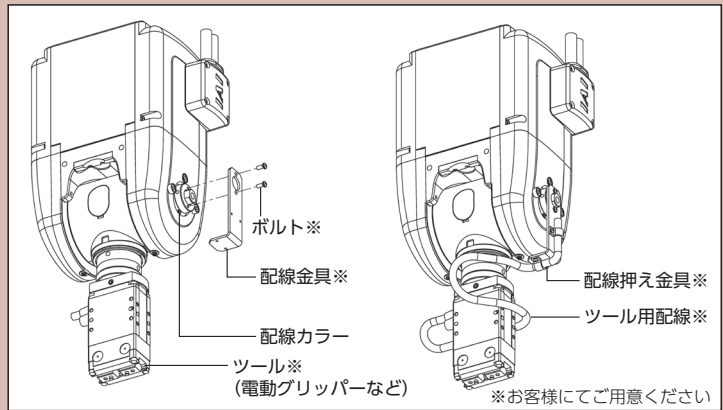
説明 真空パッドなどのエア機器を接続する場合のエア継手 ($\phi 6$) を本体側面に付けるオプションです。アクチュエーターケーブルの取出し側と同じ面に取り付きます。寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。

配線カラー付き

型 式 **WCS**

対象機種 **WUシリーズ**

説 明 電動グripperなどを使用する場合、配線カラーを利用すると配線の取回しが容易になります。
配線カラーは配線金具（お客様にて用意）を取付ける基部として使用してください。
寸法は、各製品ページの寸法図をご確認ください。



選 定

注 意 事 項

非 掲 載 機 種

パルスプレス
サーボプレス

グripper

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

選定

注意事項

非掲載機種

バルスプレッス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

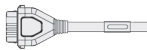
アクチュエーター・コントローラー接続ケーブル型式一覧表

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/RRAB/WRA16	モーターエンコーダー —体型ケーブル	—	—	—	CB-CFA3-MPA□□□	
		モーターエンコーダー —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 —体型ケーブル	—	—	CB-CAN-MPA□□□	—	
		モーターエンコーダー —体型ロボットケーブル	—	—	CB-CAN-MPA□□□-RB	—	
RCP4 RCP4CR RCP4W	SA3/RA3/ST4525E グリッパタイプ(全機種) GRSML/GRSL/GRSWL GRLM/GRL/GRWL	モーターエンコーダー —体型ケーブル	—	—	CB-CAN-MPA□□□	—	
		モーターエンコーダー —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 —体型ケーブル	—	—	—	CB-CFA2-MPA□□□	
		モーターエンコーダー —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 —体型ケーブル	—	—	CB-CA-MPA□□□	—	
		モーターエンコーダー —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 —体型ケーブル	—	—	—	—	
		モーターエンコーダー —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 —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 —体型ケーブル	—	—	—	—	
		モーターエンコーダー —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 —体型ケーブル	—	—	—	CB-CFA-MPA□□□	
		モーターエンコーダー —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 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 —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 —体型ケーブル	—	—	CB-CAN-MPA□□□	—
モーターエンコーダー —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 —体型ケーブル	—	—	—	—	
		モーターエンコーダー —体型ロボットケーブル	—	—	—	—	
WU	S M	モーターエンコーダー —体型ケーブル	—	—	—	—	
		モーターエンコーダー —体型ロボットケーブル	—	—	—	—	

エリシリンダー ロボポンプ	ケーブル種類	接続	
		ユーザー配線	RCON-EC
エリシリンダー(24V) ロボポンプ	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
	電源・I/Oケーブル	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-REC-PWBIO□□□-RB
エリシリンダー(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方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(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>

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

(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。

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=8m

ケーブル詳細図は1-91をご参照ください。

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方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(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。

選定

注意事項

非掲載機種

バルスプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

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	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



選定

注意事項

非掲載機種

パルスプレス
サーボプレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式
一覧表

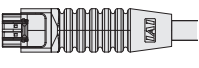
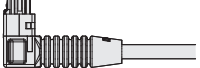
- (注1) アクチュエーター型式でケーブル長を指定しても付属されません。
別途型式を指定して手配が必要になります。
- (注2) プレーキ付き(B/BN)の場合、プレーキケーブル(CB-RCLB-BJ□□□)が必要になります。
- (注3) RCLのプレーキ付きアクチュエーターはR-unitに接続できません。

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方向コネクタタイプも選択できます。

標準コネクタタイプ(メカ側)	4方向コネクタタイプ(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-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						CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□	
	上記以外の 機種						CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□	
RCS2	RA13R (注1)	ブレーキ無	CB-RCC-MA□□□	CB-RCC-MA□□□-RB	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	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□□□	【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)					【ブレーキボックス～コントローラー】 CB-RCS2-PLA010		
		ブレーキ無					【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 無	ブレーキ付き (ブレーキボッ クス付き)					CB-RCS2-PLA□□□	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□□□	【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		ブレーキ付き (ブレーキボッ クス付き)	【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				
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>



選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパ

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

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。)	R-unit/SCON2/XSEL2 (※接続不可の機種があります。)	エンコーダー ロボットケーブル
		モーター ロボットケーブル	モーター 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) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PA□□□-AWG24
IS(P)DB IS(P)DBCR	S M MX L LX			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) ※バッテリーレスアプソ仕様で ケーブル長が20mを超え30m以下の場合は CB-X1-PLA□□□-AWG24
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 WXMMS/WXMMX			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□ LH18□		CB-X2-MA□□□ CB-XMC1-MA□□□	CB-X3-PA□□□ (標準仕様)
		CB-XMC-MA□□□		

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリップパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

ケーブル型式一覧表

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。)

※□□□はケーブル長さを記入
例) 080=8m

ケーブル詳細図は1-91をご参照ください。

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	エンコーダー ロボットケーブル
		モーター ロボットケーブル	モーター 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
RCP5	SA5,6,7
	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
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
LSAS	W21H
	N10,N15

■グリッパー

機種	ロボットケーブル対応
EC	GRBP,GRC,GRST3,GRTR14,WGR2
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
RCP5	RA5,6
RCP6	RA4,6,7,8,10
RCP6	RA4,6,7,8
	RR44,6,7,8
	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
RCP6	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)
RCP4CR	RT*(中型)
	RT*B(大型)
RCP5CR	SA5,6,7
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
RCS3CR	細小型
	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)
RCP4W	RT*B(大型)
RCP5W	SA5,6,7
RCP6(S)W	RA6,7
RCAW	RA8,10
RCA2W	全機種
RCS2W	RA3,4
	細小型
	RA4
	細小型
ISWA	S,M,L
DDW	*18

選定

注意事項

非掲載機種

パルスブレス
サーボブレス

グリッパー

ロータリー

特殊用途機種

オプション／資料

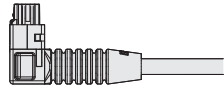
ケーブル型式
一覧表

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。

■型式

※□□□はケーブル長さを記入
例) 050=5m

		標準コネクター(メカ側)	4方向コネクター(メカ側)
外観			
適用コントローラー	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

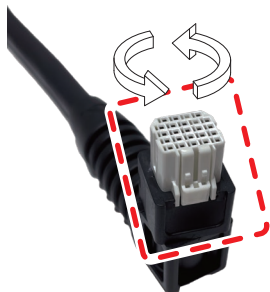
アクチュエーター型式のケーブル長は『N』(ケーブル無し)を指定し、ケーブルを別途手配してください。

(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。

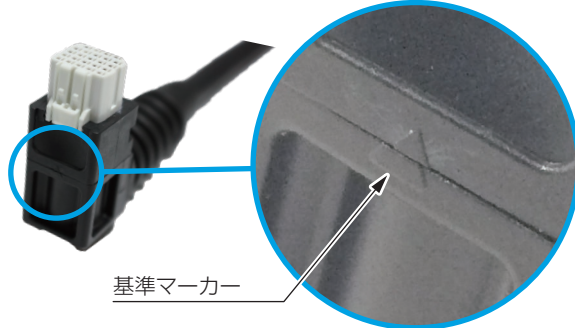
②ツメの位置を基準マーカに合わせます。



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)



基準マーカ

基準位置

180° 回転



左90° 回転

右90° 回転



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。



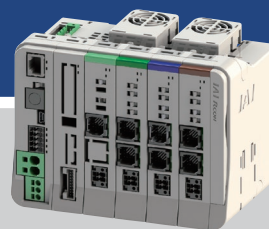
(例) RCP6-SA4R
CJOオプション選択時

上記画像の向きで取付けを
行うことはできません。

This image shows a single sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

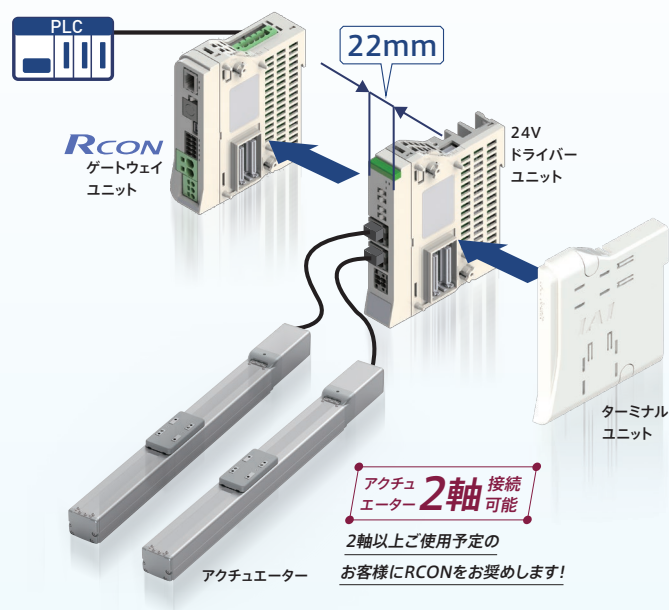
RCON

ユニット連結型
ポジションコントローラー



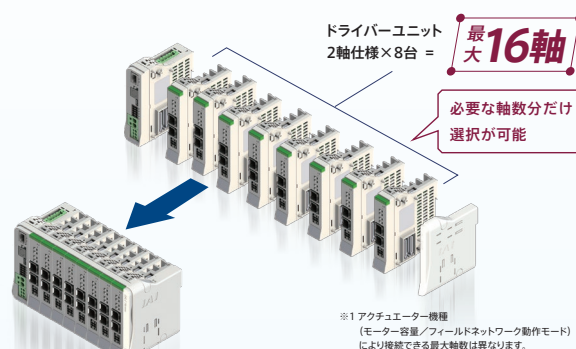
2軸以上のアクチュエーターには RCONがお奨めです。

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。



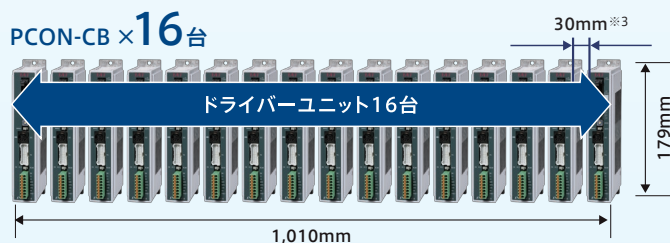
最大85%^{※2}の制御盤省スペース化と最大58%のコスト削減を実現します。

※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。

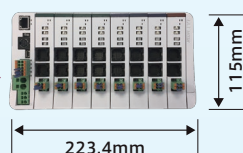
従来タイプ(下記【比較例】)は、コントローラー台数分ネットワークオプションの搭載が必要です。

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。



RCON × 16軸接続仕様

85%省スペース

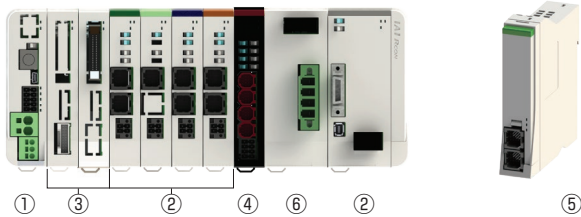


PCON-CB
CC-Link仕様×16台

58%のコストダウン

RCON
CC-Link仕様
パルスモーター16軸

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

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。

※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。

■ 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
		接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様
IO 種類型式記号		DV	CC	CIE	CIT	PR	EC	ECM	EP	PRT	ML3	SSN
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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

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	1	1軸仕様
PCF	高推力パルスモーター	2	2軸仕様
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		

※ タイプ：PCF、SC は、1 軸のみ選択可能

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

■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	—	—	—	—

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 (LSA 用) 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	0	ケーブルなし
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	2	2m (標準)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	3	3m
NP	PIO (NPN 仕様)	5	5m
PN	PIO (PNP 仕様)		

※ 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

マスター ユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続 ユニット (RCON-EC)
		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) スカルロボット: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) スカルロボット: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 スカルロボット:IX/IXA 単軸ロボット:ZR	オプション型に 「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ドライ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

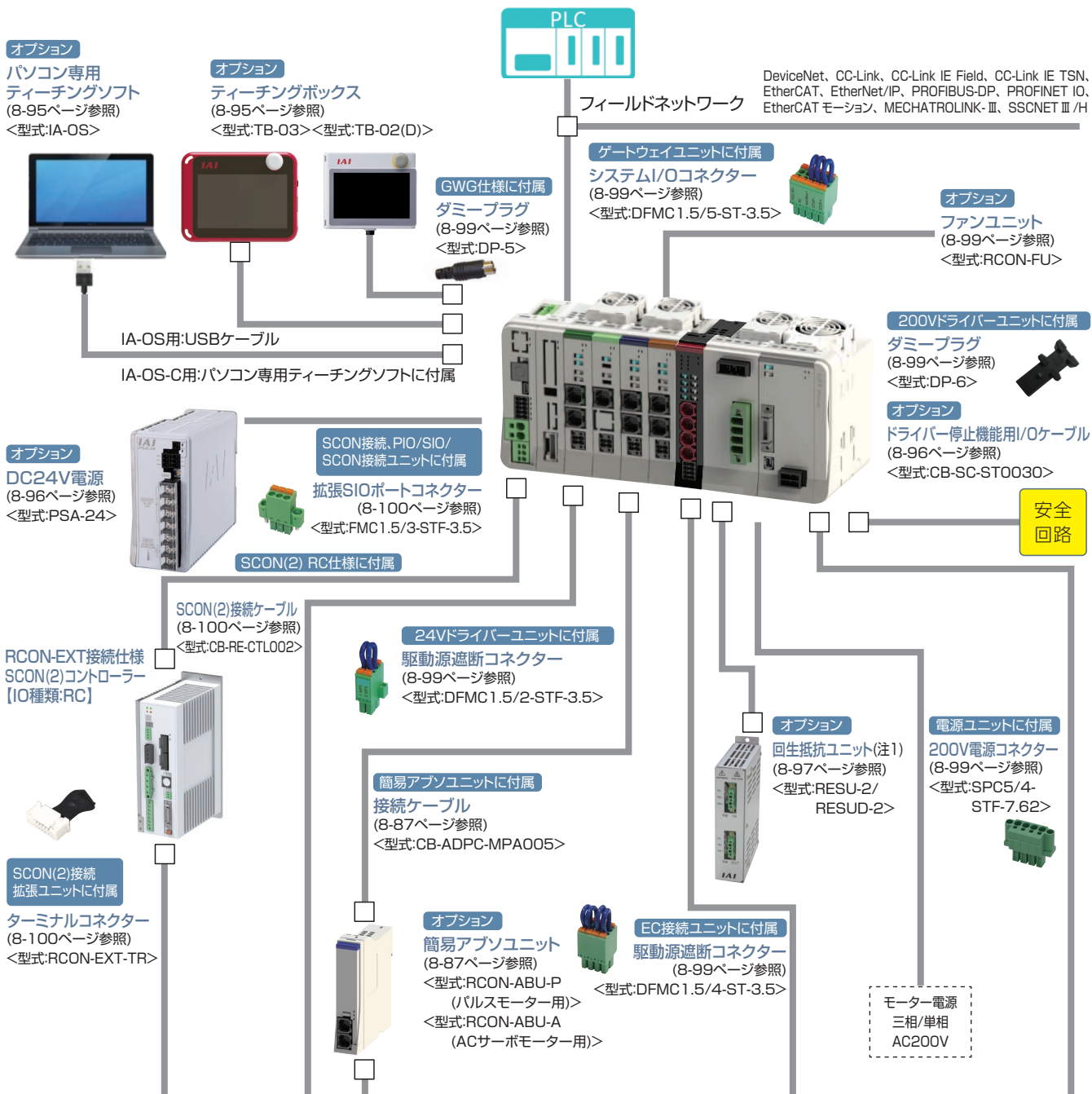
- ・ 拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■ 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 ↓ 低い	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)
	EC接続ユニット

システム構成



モーター・エンコーダーケーブル / 電源・通信ケーブル (EC 接続) ※1

接続可能アクチュエーター

「拡張ユニット」と接続

RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-71ページをご参照ください。

「24Vドライバーユニット」と接続

RCP2/3/4/5/6シリーズ

RCA/2シリーズ

RCDシリーズ

「EC接続ユニット」と接続

ECシリーズ

※2

※3

「200Vドライバーユニット」と接続

(60W ~ 750W搭載アクチュエーター)
RCS2/3/4シリーズ
IS(D)B/SSPAシリーズ
IF(A)シリーズ
DD(A)シリーズ
LSAシリーズ

※接続できないアクチュエーターは
8-71ページをご参照ください。

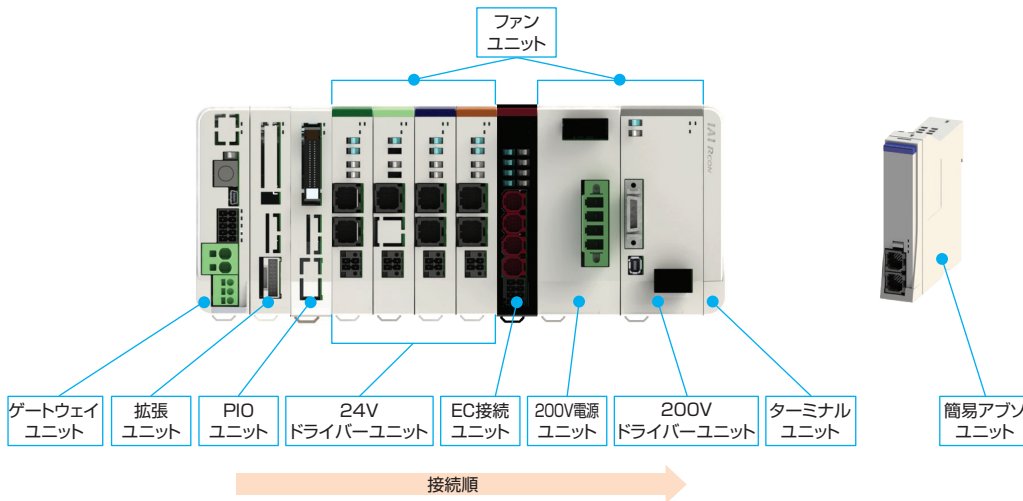
※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
電源・通信ケーブルは軸の接続数分を別途手配してください。
ケーブルの単品手配は、8-101ページをご参照ください。

※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: 安全力テグリー (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
	SSCNET III/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	
簡易アプソユニット	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	

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFBPCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CBACON
DCON

SCON2

SCON
-CBSCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SAXSEL
-RAX/SAX

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) バッテリーレスアプソ※ 1						
	200V 系	インクリメンタル (ABZ パラレル含む)、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ (SCON 接続仕様) アプソリユート、多回転アプソ						
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、簡易アプソユニット						
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 ユニートを最大 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						
安全カテゴリ対応		B (安全カテゴリ対応仕様は、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℃ ※簡易アプソユニットは 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 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	簡易アプソユニット	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	
		RCA2		インクリメンタル	800	
				□□ 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
		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 mm	
		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。
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		モーター W 数合計		モーター駆動用 DC 電源		
項目	電流制限値	項目	最大接続軸合計 W 数	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
制御電源	9.0A 以下	モーター電源	単相 AC200V	AC100V	6 軸	800W
モーター電源	37.5A 以下		三相 AC200V	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
	簡易アプソユニット(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
			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	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	－	－
		RCP3	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	—	2.3A	3.9A
			S7/R7/RR7/B7	□56	省電力設定無効時 省電力設定有効時	2.3A 1.9A
			GRST6/GRTR14	—	2.3A	3.9A
			S6/WS12/R6/RR6/B6/GRTR14/ GD5/TC5/TW5/ST15	□42	省電力設定無効時 省電力設定有効時	2.3A 1.9A
			SRGC9/STC9	—	—	1.9A
			CRP5/CGD5/CTC5	φ42	—	1.5A 3.3A
			S4/WS10/RR4/SG11/RP5/ GD5/TC5/TW5/ST11	□35	省電力設定無効時 省電力設定有効時	2.3A 1.9A
			CRP3/CGD3/CTC3	φ30	—	1.1A 2.5A
			S3/RR3	—	—	1.9A
			RP4/GS4/GD4/TC4/TW4/SG9/ RTC9/GRB10/GRB13/ST9	□28	—	1.7A
			GRBP10/GRBP13/GRC7/GRST3/RTB4 GRB8	—	1.2A	1.7A 0.7A
			ワイヤコントローラー/S2/RR2/RP3/ GD3/TC3/TW3/GRBP8/GRC6	□20	—	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

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。

RSEL



24Vドライバーユニット
2軸仕様×4台 =

最大 8軸

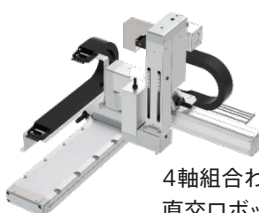
※EC接続ユニットを含まない場合

必要な軸数分だけ
選択が可能

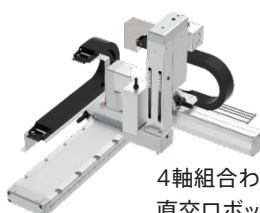
※1 アクチュエーター機種（モーター容量）
により接続できる最大軸数は異なります。
エレシリンダー[®]を接続する場合、
最大 16 軸まで接続可能です。

グループ1

グループ2



4軸組合わせ
直交ロボット



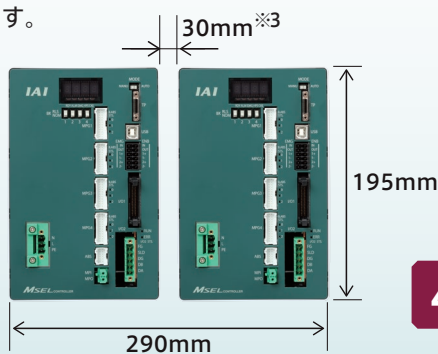
4軸組合わせ
直交ロボット

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)

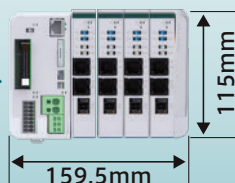
44%のコストダウン

RSEL

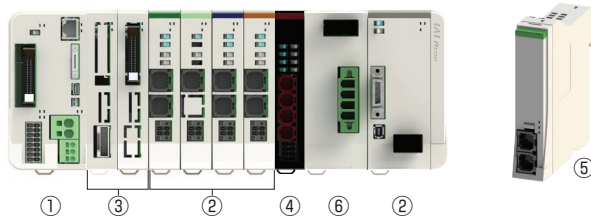
CC-Link仕様
パルスモーター8軸

RSEL × 8軸接続仕様

67%
省スペース



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 (二股コネクタ付属)
CC	CC-Link 接続仕様
CC2	CC-Link 接続仕様 (二股コネクタ付属)
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-DP	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET
					接続仕様	接続仕様	Field 接続仕様	接続仕様	接続仕様	接続仕様	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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスアプス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボアプス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

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	1	1軸仕様
PCF	高推力パルスモーター	2	2軸仕様
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		

※ タイプ：PCF、SCは、1軸のみ選択可能

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)
タイプ：PCF 4A モーター 1軸	56P	56 ☐ パルスモーター
	56SP	56 ☐ 高推力パルスモーター
	60P	60 ☐ 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

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	—	—	—	—

200V仕様

タイプ：SC 60-750W モーター 1軸	30R	30W (RS 用)
	60	60W サーボモーター
	100	100W サーボモーター (LSA 用)
	100S	100W サーボモーター (LSA 用)
	150	150W サーボモーター
	200	200W サーボモーター
	200S	200W サーボモーター (LSA、DD 用)
	300S	300W サーボモーター (LSA 用)
	400	400W サーボモーター
	600	600W サーボモーター
	750	750W サーボモーター

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	0	ケーブルなし
EXT-NP	PIO/SIO/SCON 拡張 (NPN 仕様)	2	2m (標準)
EXT-PN	PIO/SIO/SCON 拡張 (PNP 仕様)	3	3m
NP	PIO (NPN 仕様)	5	5m
PN	PIO (PNP 仕様)		

※ 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

マスター ユニット	ユニット	ドライバーユニット		拡張ユニット	EC接続 ユニット (RCON-EC)
		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
RSEL		テーブルトップ:TT(A) スカルロボット: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) スカルロボット: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 スカルロボット: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			

■ 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

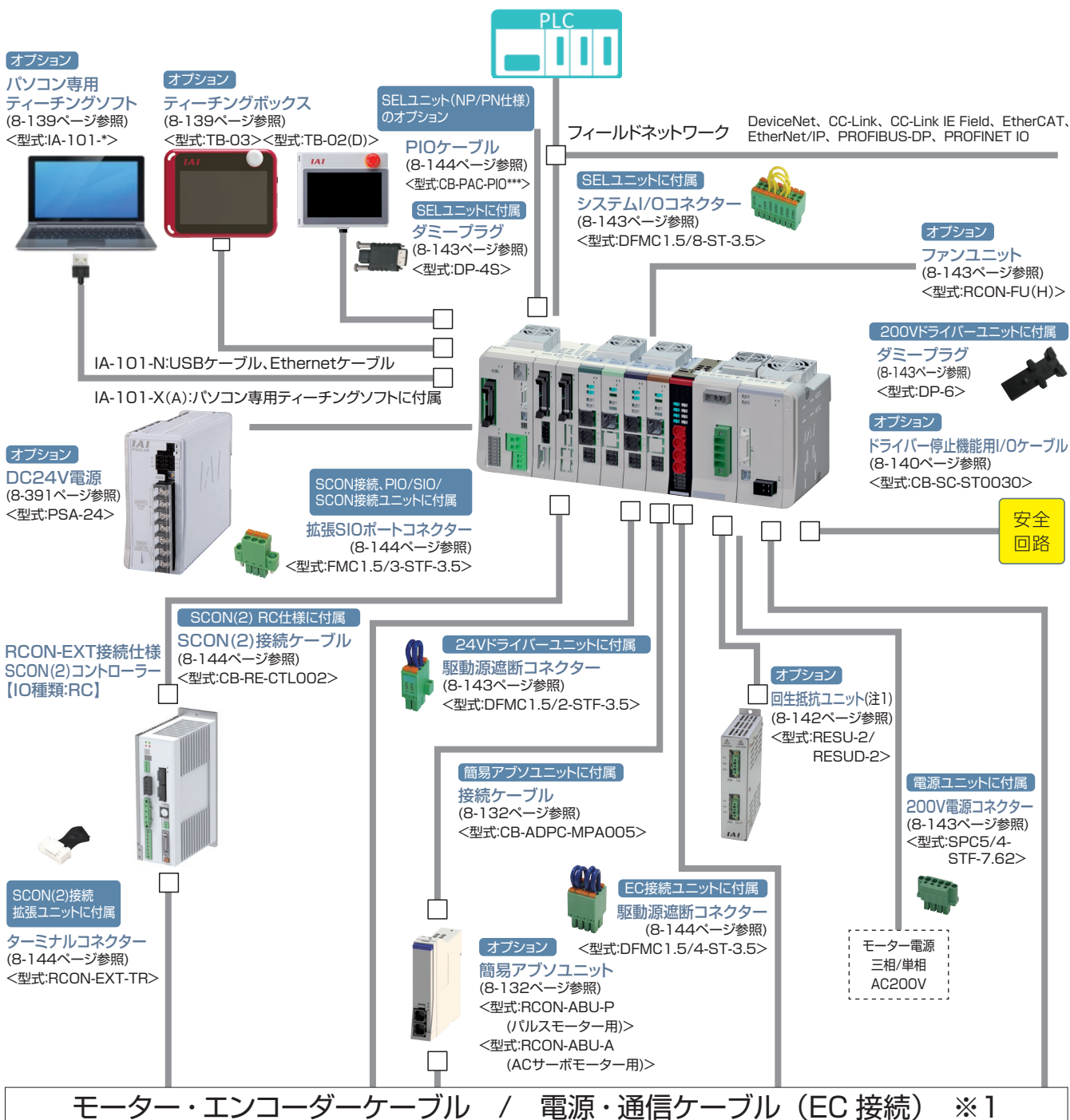
- ・ 拡張ユニットを接続する場合は、下記条件を満たすように選定してください。
最大接続台数は8台です。
SCON拡張ユニットとPIO/SIO/SCON拡張ユニットは、どちらかのユニット接続で、1マスターユニットにつき1台の接続となります。
PIO付きユニットとEC接続ユニットの合計接続台数は、最大8台です。

■ 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



接続可能アクチュエーター

「拡張ユニット」と接続				「24Vドライバーユニット」と接続		「EC接続ユニット」と接続	「200Vドライバーユニット」と接続
RCS2/3/4シリーズ IS(D)B/SSPAシリーズ IF(A)シリーズ DD(A)シリーズ LSAシリーズ				RCP2/3/4/5/6シリーズ WUシリーズ	RCA/2シリーズ	RCDシリーズ	ECシリーズ ※2 ※3
※接続できないアクチュエーターは 8-117ページをご参照ください。							(60W～750W搭載アクチュエーター) RCS2/3/4シリーズ IS(D)B/SSPAシリーズ IF(A)シリーズ DD(A)シリーズ LSAシリーズ
							※接続できないアクチュエーターは 8-117ページをご参照ください。

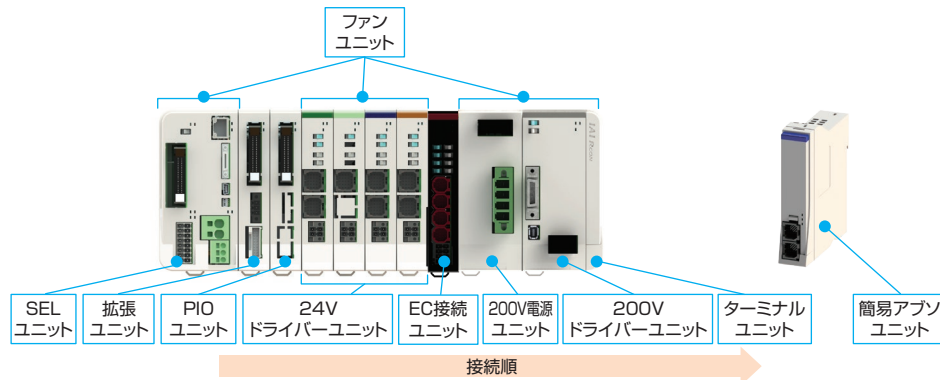
※1 モーター・エンコーダーケーブルはアクチュエーターに付属されます。
接続するアクチュエーターの種類によって、モーター・エンコーダーケーブルが異なります。
交換用ケーブルを手配される場合は、8-145ページをご参照ください。

※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再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の再生抵抗が内蔵されています。
基本的には再生抵抗が必要ありませんが、もし再生抵抗が不足する場合は、外付け
「再生抵抗ユニット」を使用します。
再生抵抗の必要量は「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 ユニー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	
簡易アプソユニット	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） バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ （SCON 接続仕様）アプソリユート、多回転アプソ							
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、簡易アプソユニット、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 フルスビード						
		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							
安全カテゴリ対応		B （安全カテゴリ対応仕様は、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 mm / 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 ユニートを最大 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℃ ※簡易アプソユニットは 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	簡易アプソユニット	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 mm
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仕様エレス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)	
	簡易アプソユニット(全タイプ共通)	
	EC接続ユニット(1ユニット当たり)	
	24V仕様 エレスリンダー(1軸当たり)※	ブレーキなし 0.3A
		ブレーキあり 0.5A
		ブレーキなし 0.32A
	200V仕様 エレスリンダー(1軸当たり)※	ブレーキあり EC-S10(X) 0.54A
		EC-B8SS/S13(X)/S15(X) 1.2A
		EC-S18(X) 0.753A

※接続するエレス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	20P/20SP/28P	高出力設定なし	0.8A	—	—
		RCP3	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		1.3A	2.5A	4.4A
			20W	標準/高加減速/ 省電力	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	100W/1スライダ
LSA-S10S□/S10H□/H8S□/H8H□/L15S□/N15S□、LSAS-N15S□/N15H□	200W	600W/1スライダ	200W/1スライダ
LSA-N19S□	300W	600W/1スライダ	300W/1スライダ
LSA-W21S□	400W	—	400W/1スライダ

※型式の□には、S(シングルスライダ)もしくはM(マルチスライダ)が入ります。
算出用モーターW数は1スライダの値です。マルチスライダの場合は、2スライダ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/SG15/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/SG11/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/SG9/ 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
4軸仕様×4台 =

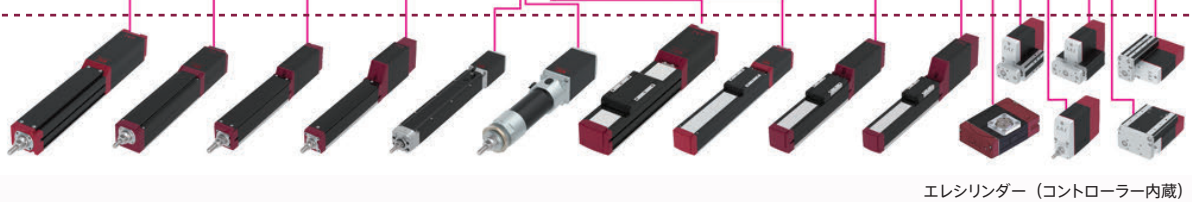
最大 16軸

REC

フィールドネットワーク
通信ケーブル



RCON-EC用 電源・通信ケーブル



エレシリンダー (コントローラー内蔵)

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。

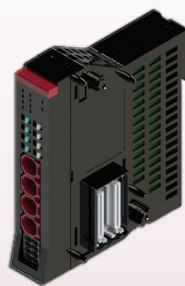
ポジションで動作

SEL 言語に対応

RCON



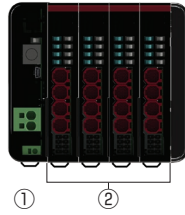
EC 接続ユニット



RSEL



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 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	PROFINET 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

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

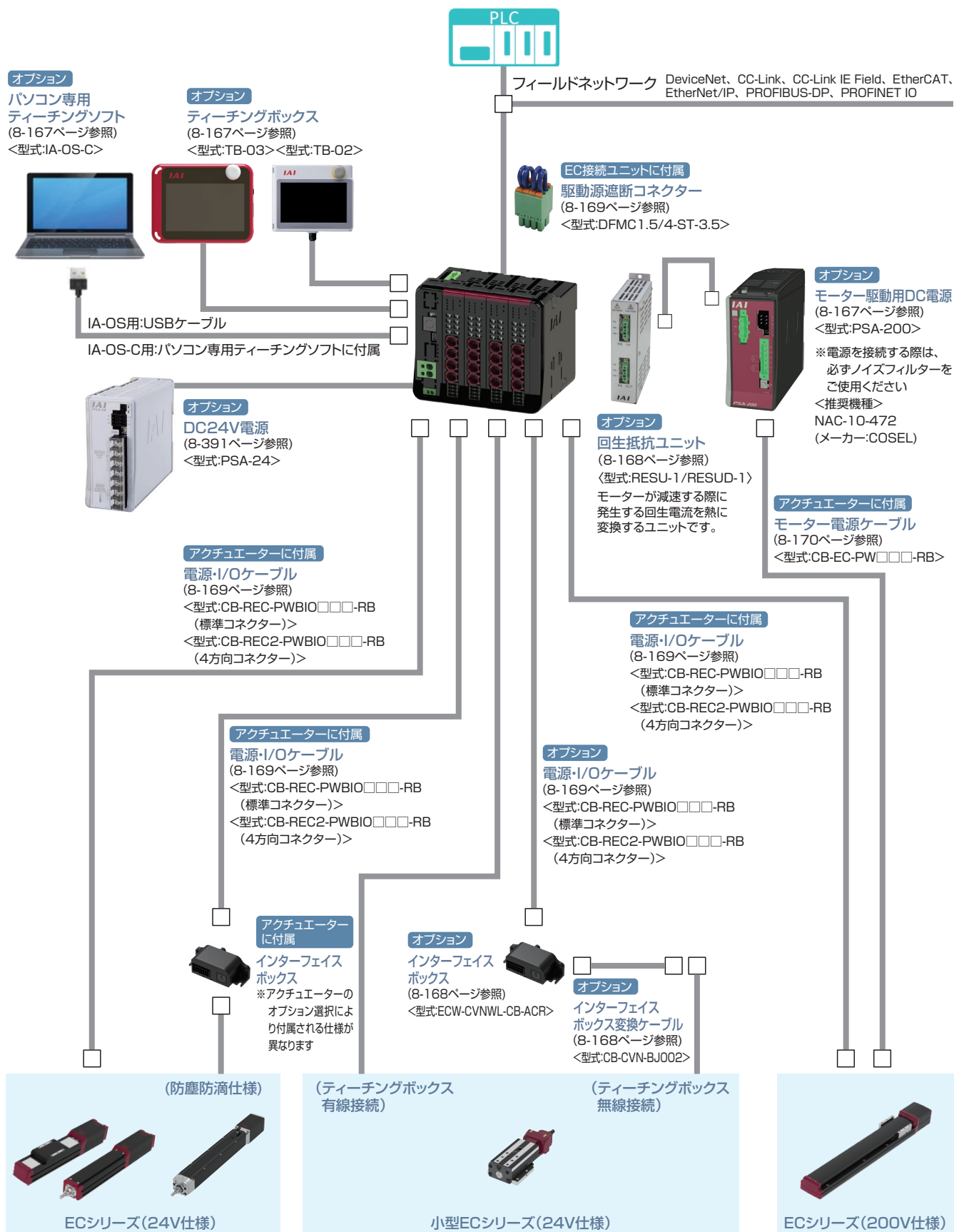
MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

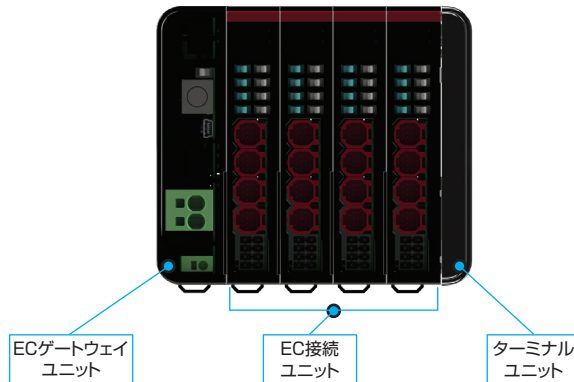
システム構成



(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

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

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、バッテリーレスアプソ	
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PEED
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		バッテリーレスアプソ/ 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

モーター W 数合計

モーター駆動用 DC 電源

項目	電流制限値	項目	最大接続軸合計 W 数	接続電源	最大接続軸数 (電源 1 台あたり)	最大接続 モーター W 数
制御電源	9.0A 以下	モーター電源 単相 AC200V	1,600W	AC100V	6 軸	800W
モーター電源	37.5A 以下	モーター電源 三相 AC200V	2,400W	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 台あたり)	マスターユニット (ターミナルユニット含む)	0.8A
	EC接続ユニット(1ユニットあたり)	0.1A
	24V仕様 エレシリンダー(1軸あたり)※	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軸あたり)※	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	φ 86P	—	—	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	φ 42	—	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	φ 30	—	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		φ 20	—	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 軸あたり)	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

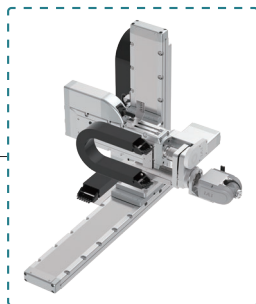


特長

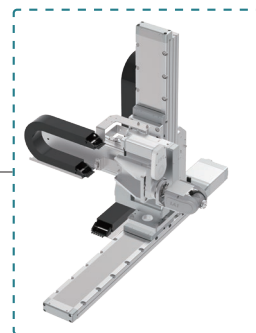
CRSシリーズに必要なユニットを組合わせたRSELコントローラー

自由な組み合わせが可能な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)



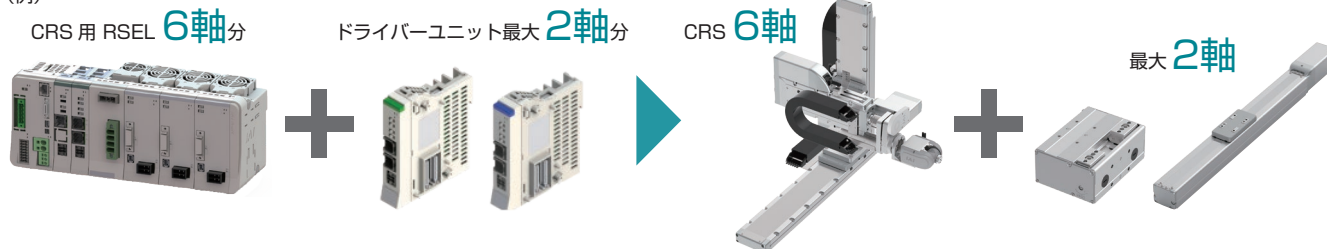
CRS用 RSEL
(直交軸 ACサーボモータータイプ)



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。

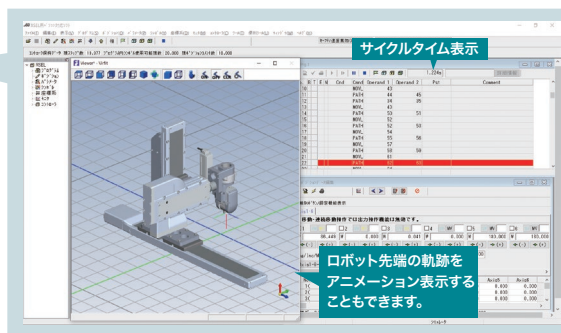
(例)



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

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

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

0	ケーブル無し
2	2m(標準)
3	3m
5	5m

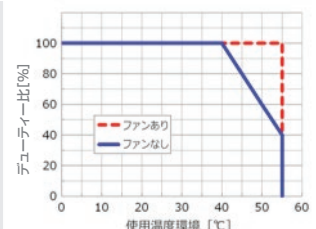
(※) I/O種類でPIO仕様以外を選択した場合は、「0(ケーブル無し)」を選択してください。

FN ファンユニット

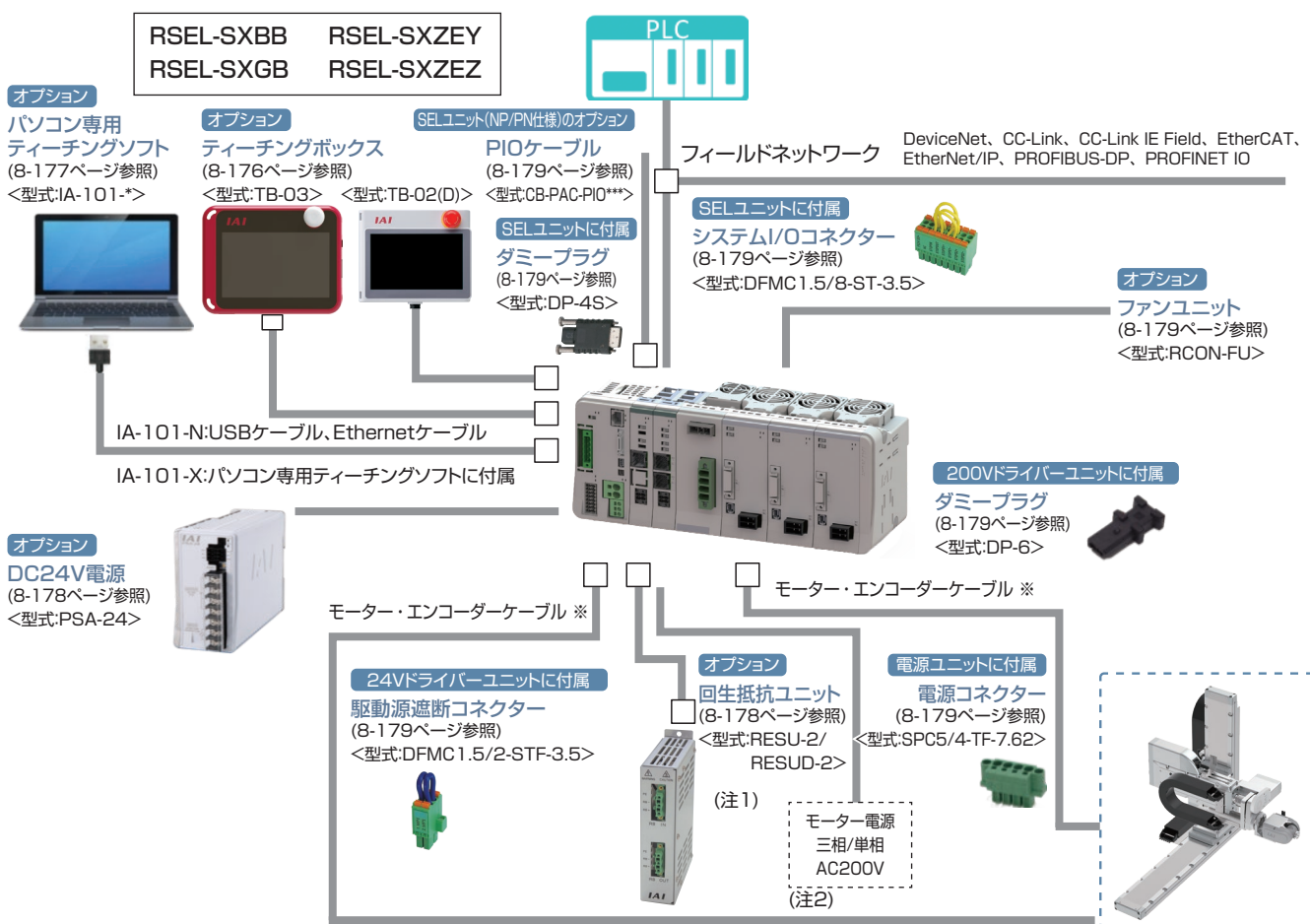
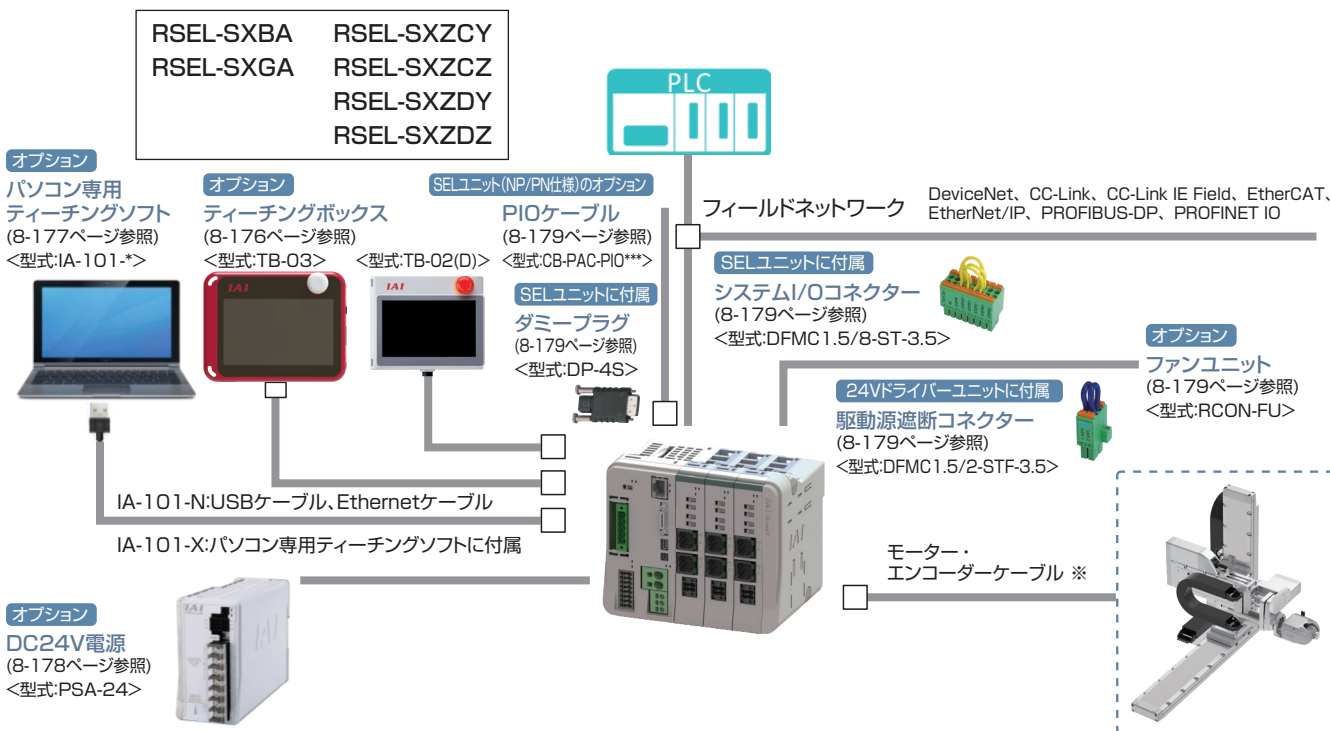
(※) このオプションを選択すると、RSEL-GとRCON-PCにファンユニットが付きます。(RCON-SCは標準でファンユニット付きです)タイプ別ファンユニットの付属数は以下となります。

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℃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℃ではディレーティングなしで動作可能ですが、
0～55℃では5℃につき20%ずつアクチュエーターの動作デューティ比を下げる必要があります。



システム構成



注1: RCON-SC, RCON-PS2には、各60Wの再生抵抗が内蔵されています。
基本的には再生抵抗が必要ありませんが、もし再生抵抗が不足する場合は、
外付け「再生抵抗ユニット」を使用します。
再生抵抗の必要量は「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(SILO13849-1)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） バッテリーレスアプソ							
	200V 系	インクリメンタル（ABZ パラレル含む）、バッテリーレスアプソ、疑似アプソ、インデックスアプソ （SCON 接続仕様）アプソリユート、多回転アプソ							
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、簡易アプソユニット							
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PEED						
		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 mm /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 ユニットの最大 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℃ ※簡易アプソユニットは 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	簡易アプソユニット	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。

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFBPCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CBACON
DCON

SCON2

SCON
-CBSCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SAXSEL
-RAX/SAX

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



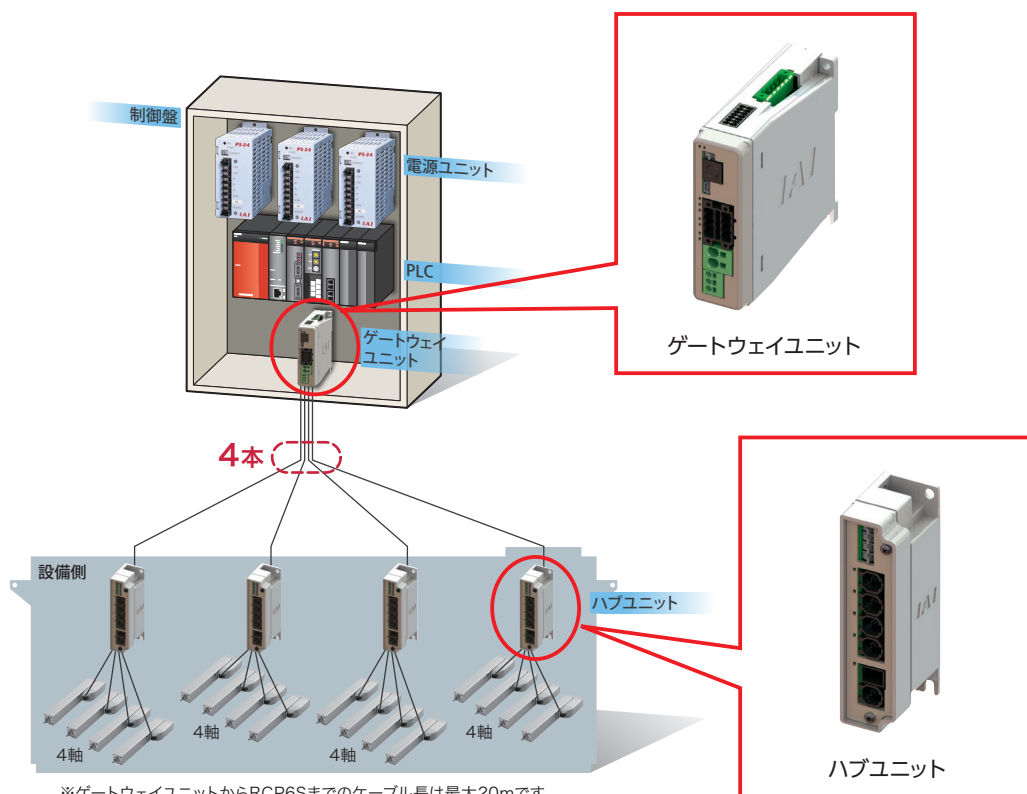
特長

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

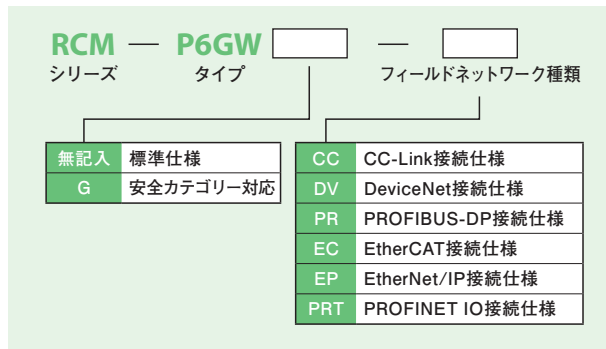
RCP6Sを動作させるには、ゲートウェイユニットが必要です。

- 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

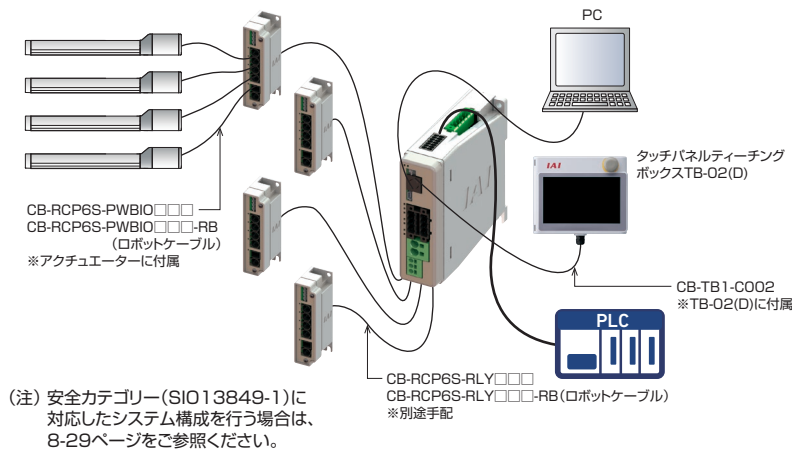


■標準価格

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 CC-Link 仕様	—
安全カテゴリ DeviceNet 仕様	—
安全カテゴリ PROFIBUS-DP 仕様	—
安全カテゴリ EtherCAT 仕様	—
安全カテゴリ EtherNet/IP 仕様	—
安全カテゴリ PROFINET IO 仕様	—

※安全カテゴリ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



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に必要な配線(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。

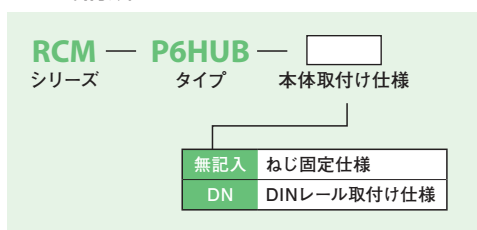
■特長

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



■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



(※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

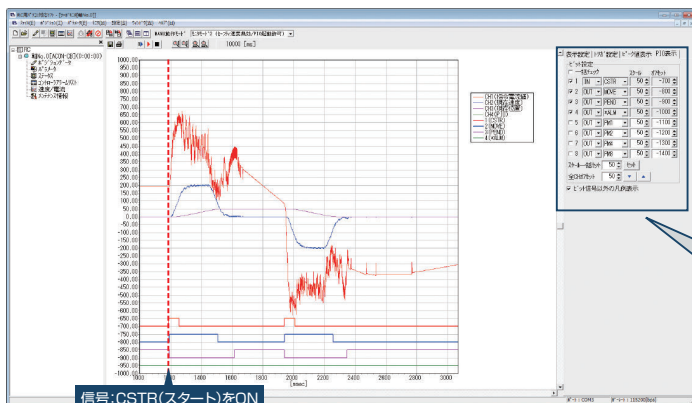
アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。負荷があまりかからず停止するので、機械の損傷を軽減できます。



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)



表示設定		トリガー設定	
表示設定 [Y/A] 設定 [E+/-] 値表示 [PIO表示]		表示設定 [Y/A] 設定 [E+/-] 値表示 [PIO表示]	
Y/A 設定	Y/A 設定	Y/A 設定	Y/A 設定
☒ D1 指令電流値	確定	☒ D1 指令電流値	確定
☒ D2 現在速度		☒ D2 現在速度	
☒ D3 現在位置		☒ D3 現在位置	
☒ D4 位置決め完了		☒ D4 位置決め完了	
☐ D5 位置決めエラー		☐ D5 位置決めエラー	
☐ D6 位置決め完了		☐ D6 位置決め完了	
☐ D7 位置決め完了		☐ D7 位置決め完了	
☐ D8 位置決め完了		☐ D8 位置決め完了	
位置/速度表示設定		位置/速度表示設定	
☐ 電流単位	☐ 電圧単位	☐ 電流単位	☐ 電圧単位
電流表示設定(定格電流 1610[mA])	電圧表示設定(定格電圧 1610[V])	電流表示設定(定格電流 1610[mA])	電圧表示設定(定格電圧 1610[V])
電流値(mA)	電圧値(V)	電流値(mA)	電圧値(V)
スキャン時間設定	スキャン時間設定	スキャン時間設定	スキャン時間設定
1 (ms)	1 (ms)	1 (ms)	1 (ms)
※モニターしたい内容が選択できます。		※選択した内容が変化した時からデータの取得がはじまります。	

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 I/II	 MECHATROLINK III	 EtherCAT	 EtherNet/IP	 PROFINET IO
				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	MECHATRO LINK - I/II 接続仕様 ※1	MECHATRO LINK - 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 リユート 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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	アブソバッテリー なし	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

※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 — **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**

シリーズ

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

タイプ

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

モーター種類

WAI バッテリーレスアブソ仕様
インクリメンタル仕様

SA 簡易アブソリユート仕様

エンコーダー種類

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

I/O種類

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。

I/Oケーブル長さ

0 DC24V

電源電圧

(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 簡易アブソリユート仕様
(アブソバッテリー単体付属)

ABU 簡易アブソリユート仕様
(アブソバッテリーユニット付属)

ABUN 簡易アブソリユート仕様
(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。
担当営業までお問い合わせください。

(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。

●コントローラーモーター種類「28SP」
RCP2-RA3C

(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。

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直文型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

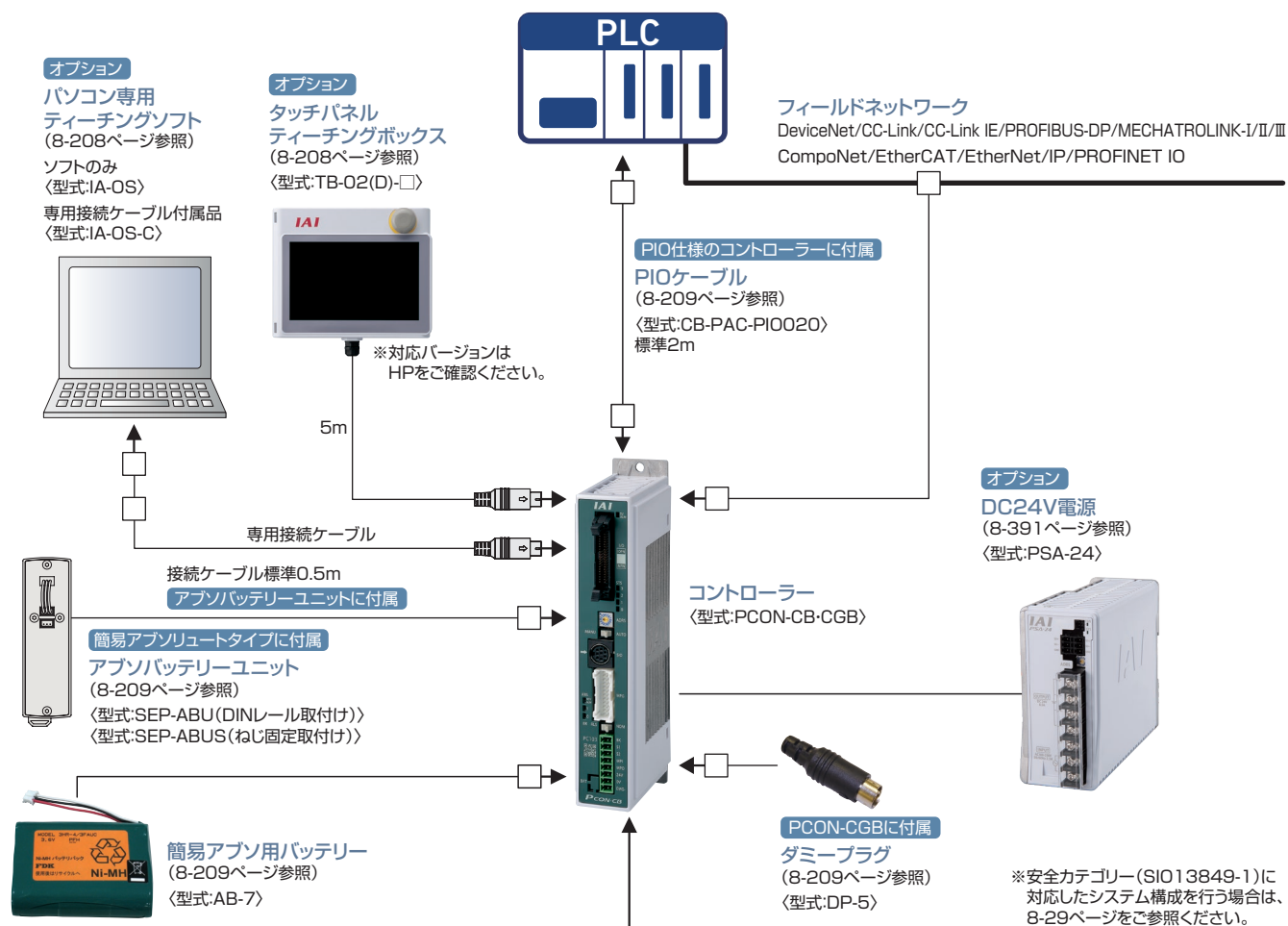
XSEL2

XSEL
-RA/SA

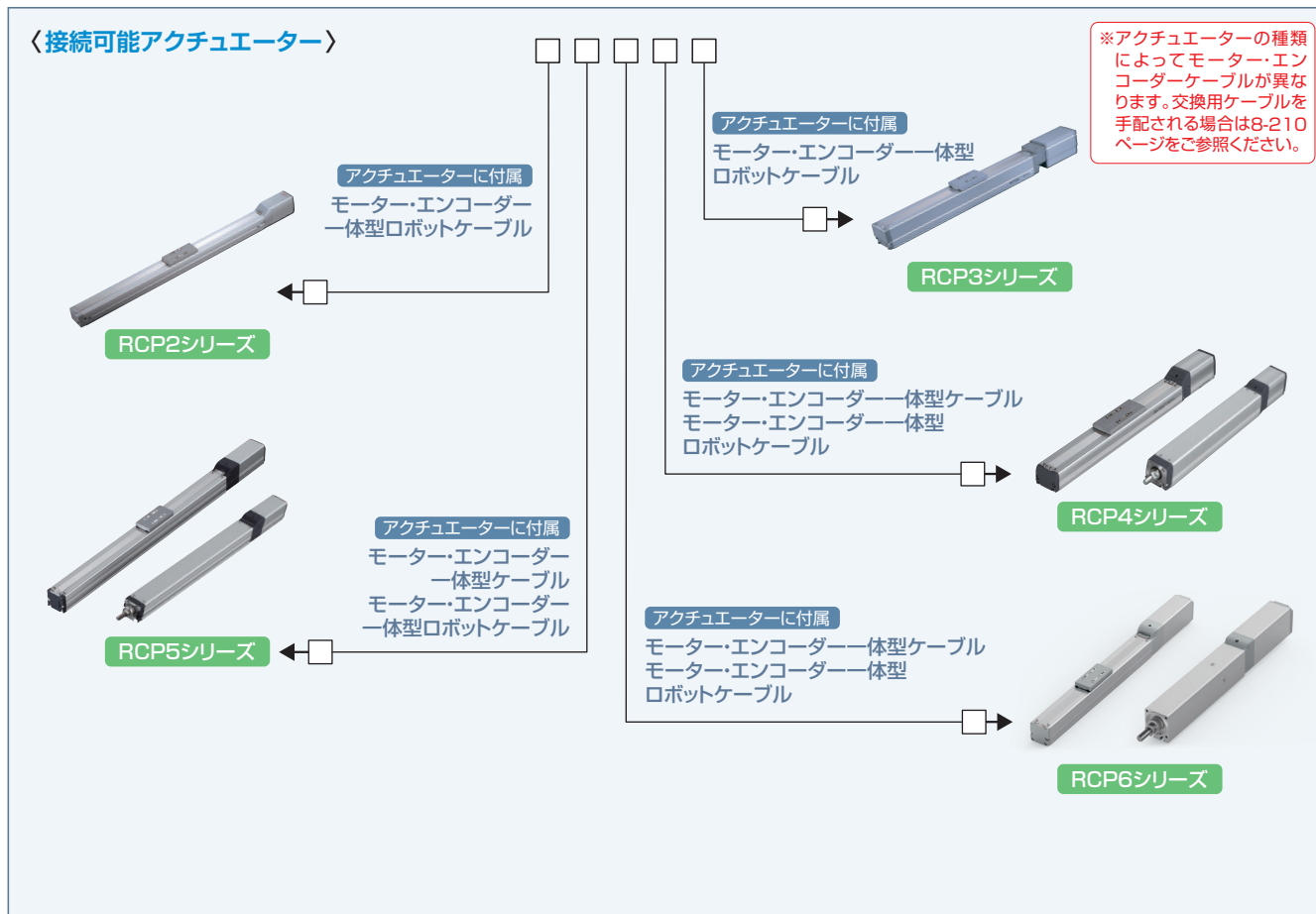
XSEL
-RAX/SAX

システム構成

■〈PCON-CB・CGB〉

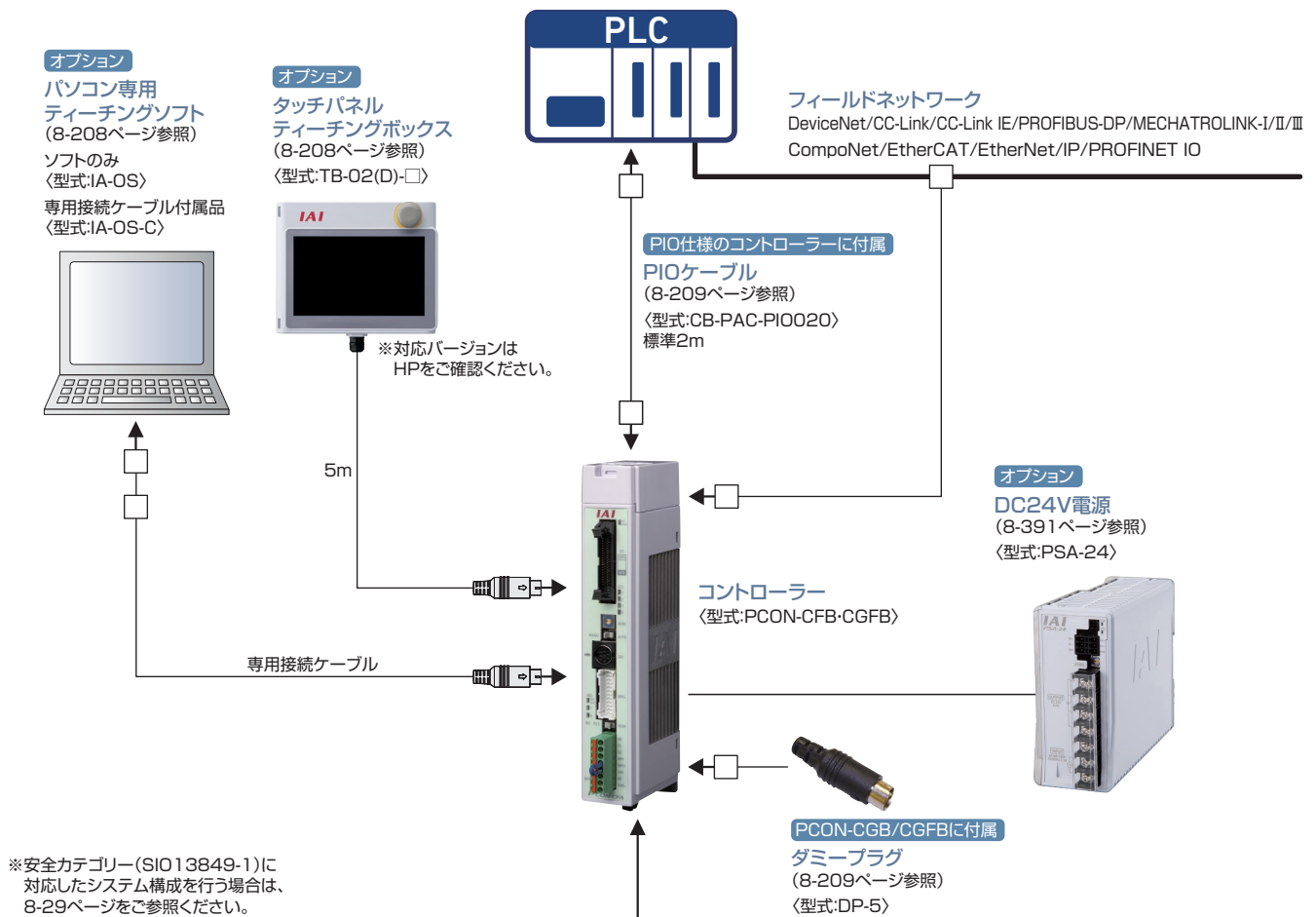


〈接続可能アクチュエーター〉

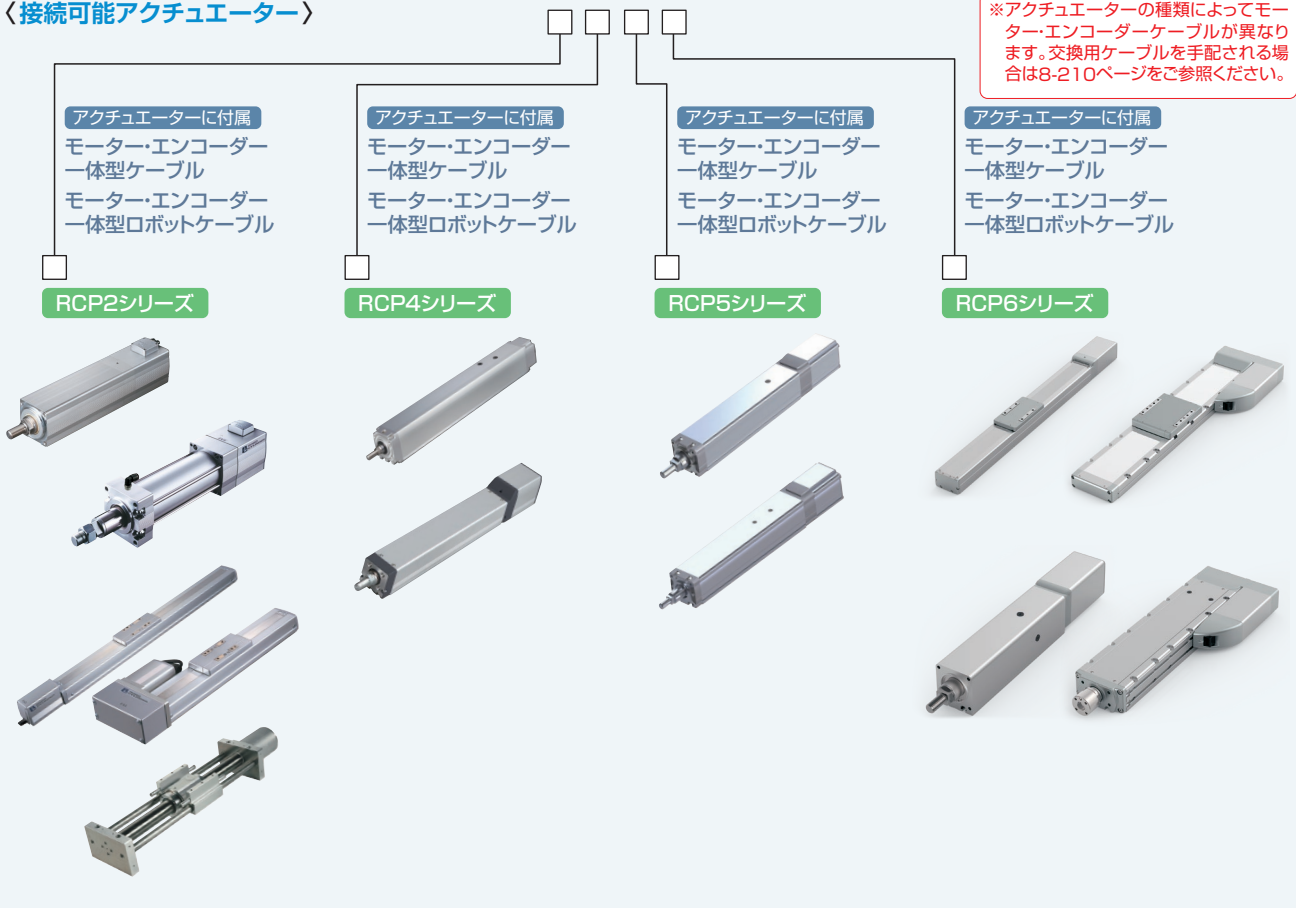


システム構成

■〈PCON-CFB・CGFB〉



〈接続可能アクチュエーター〉



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。



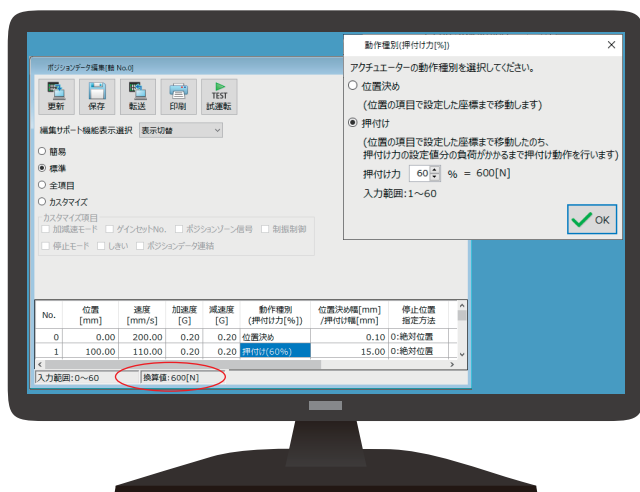
2 ロードセルを使用した力制御に対応

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】



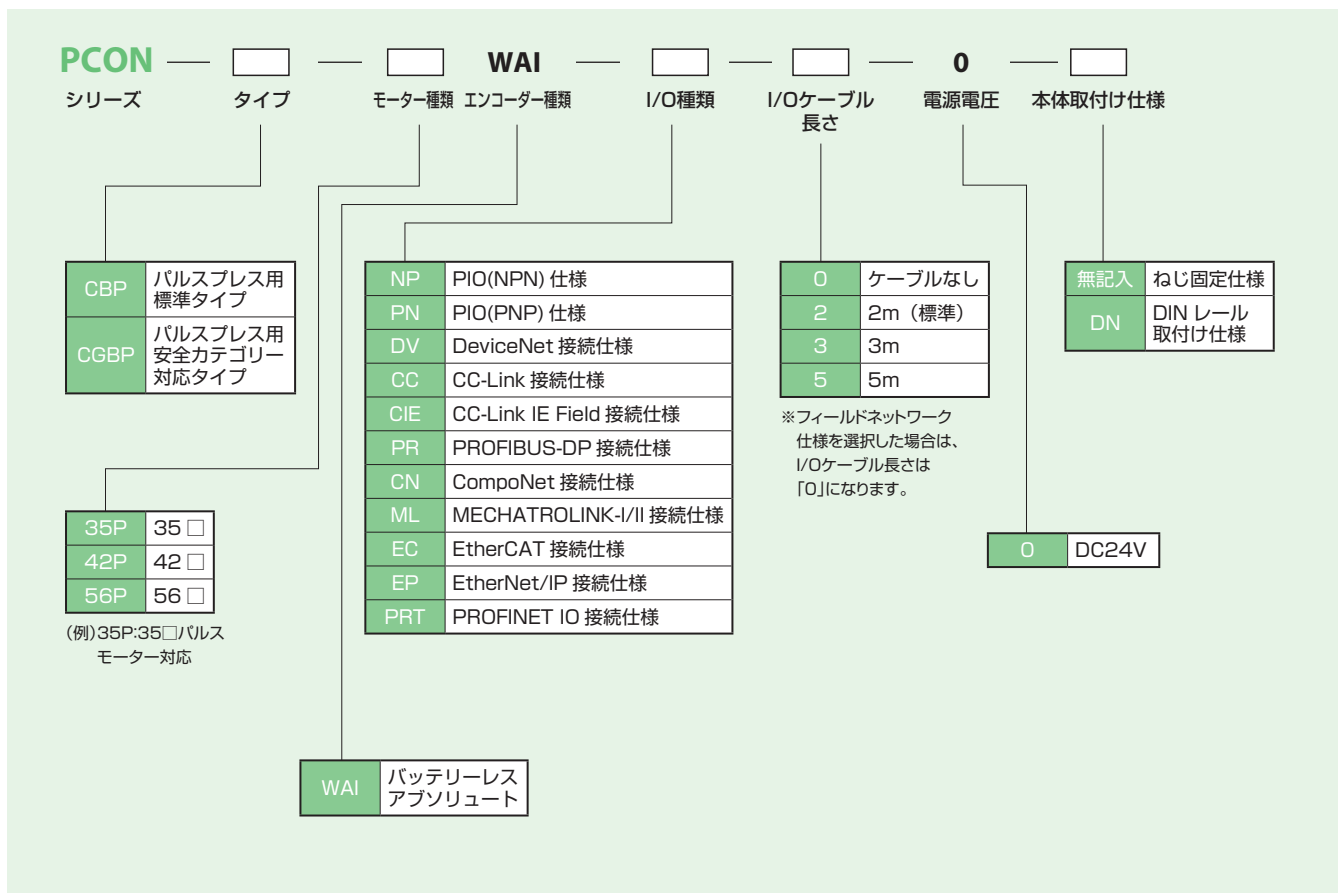
TB-02 : ポジション編集画面

機種一覧／価格

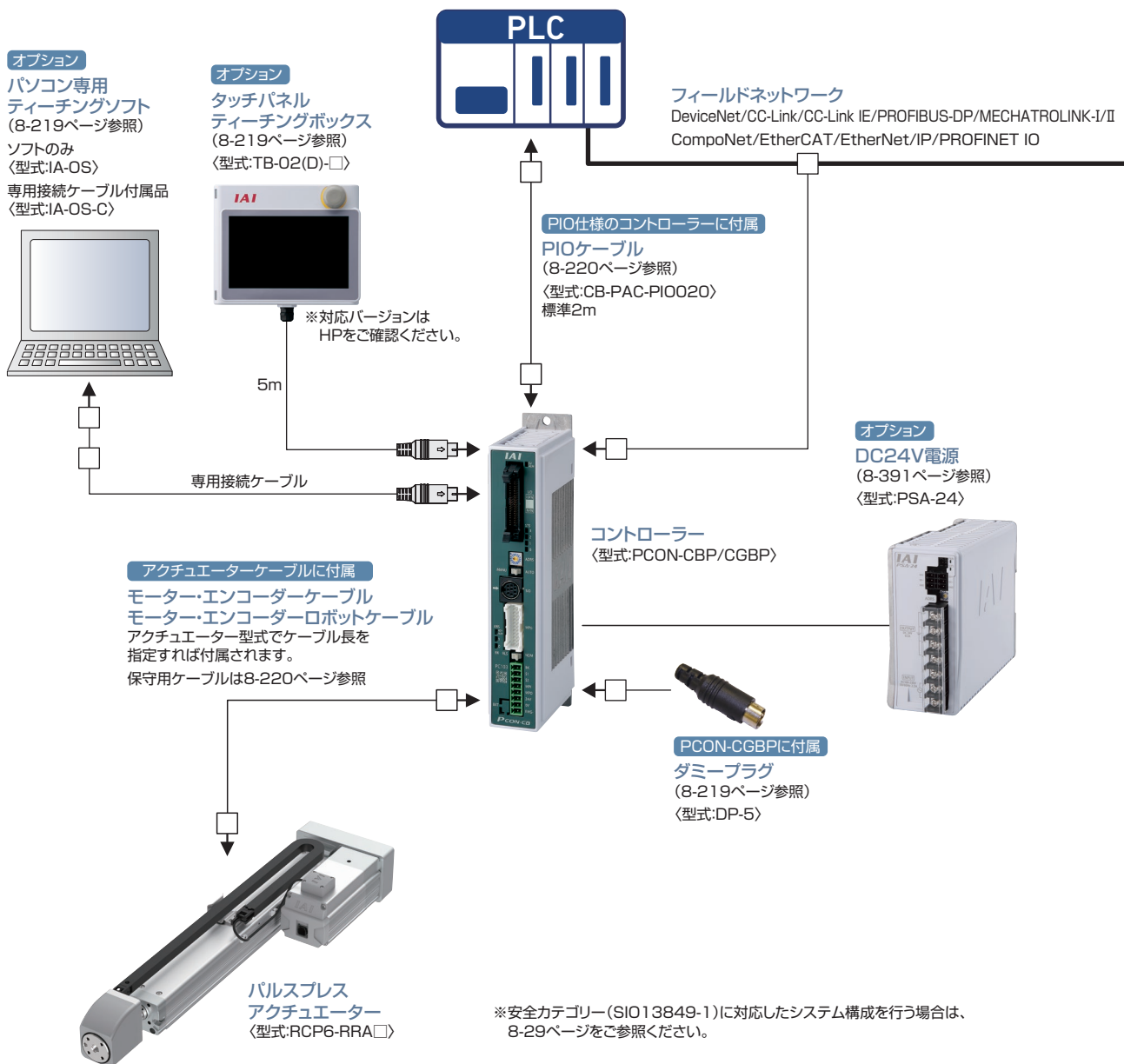
型式	PCON-CBP/CGBP									
外観										
I/O種類	ポジション タイプ	フィールドネットワークタイプ								
		DeviceNet	CC-Link	CC-Link IE Field	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
		DeviceNet 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS- DP 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATRO LINK-I/II 接続仕様 ※1	EtherCAT 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



システム構成



MEMO

コントローラー（抜粋）

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直文型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

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)

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

(無記入)	ねじ固定仕様
DN	DINレール取付け仕様

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

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

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。

0	DC24V
---	-------

システム構成

コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

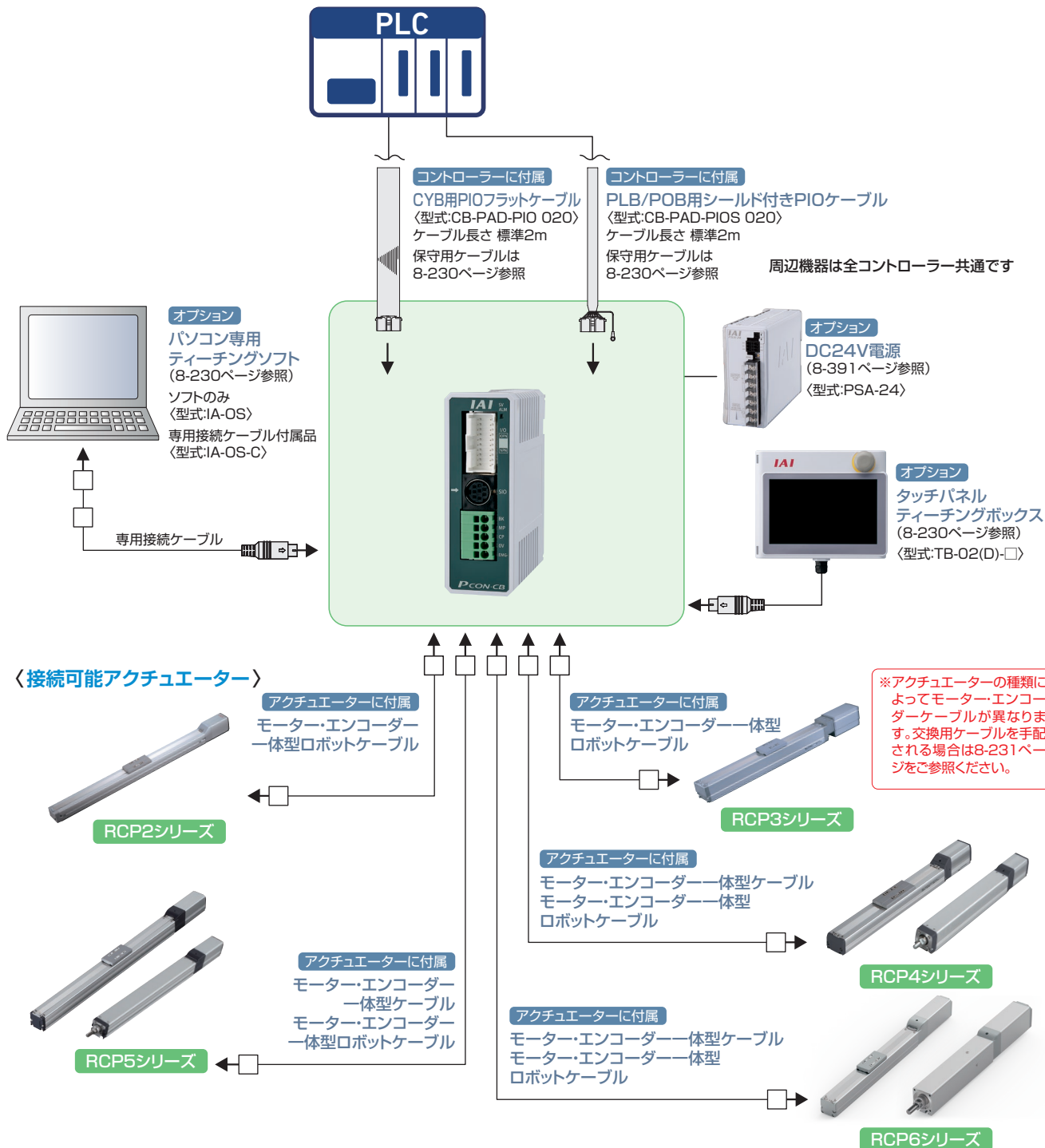
SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX



ACON-CB

RCA/RCA2用 ポジションコントローラー



***D*CON-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。



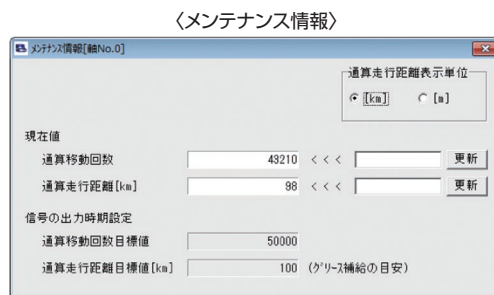
2 主要なフィールドネットワークに対応

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。



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。



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。

[illegible]

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-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	MECHATROLINK-III	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
				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 リユート 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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
		アブソリユート仕様	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
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

CB 標準タイプ
CGB 安全カテゴリー対応タイプ

WAI バッテリーレスアブソ/インクリメンタル
A アブソリユート

(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。

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

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

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。

0 DC24V

(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
アブソリユート仕様
AB 簡易アブソリユート仕様
(アブソバッテリー単体付属)
ABU 簡易アブソリユート仕様
(アブソバッテリーユニット付属)
ABUN 簡易アブソリユート仕様
(アブソバッテリーなし)

*簡易アブソリユート仕様は、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。

(無記入) ねじ固定仕様
DN DINレール取付け仕様

(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。

DCON — — — — — 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

CB 標準タイプ
CGB 安全カテゴリー対応タイプ

3 3W

I インクリメンタル

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

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。

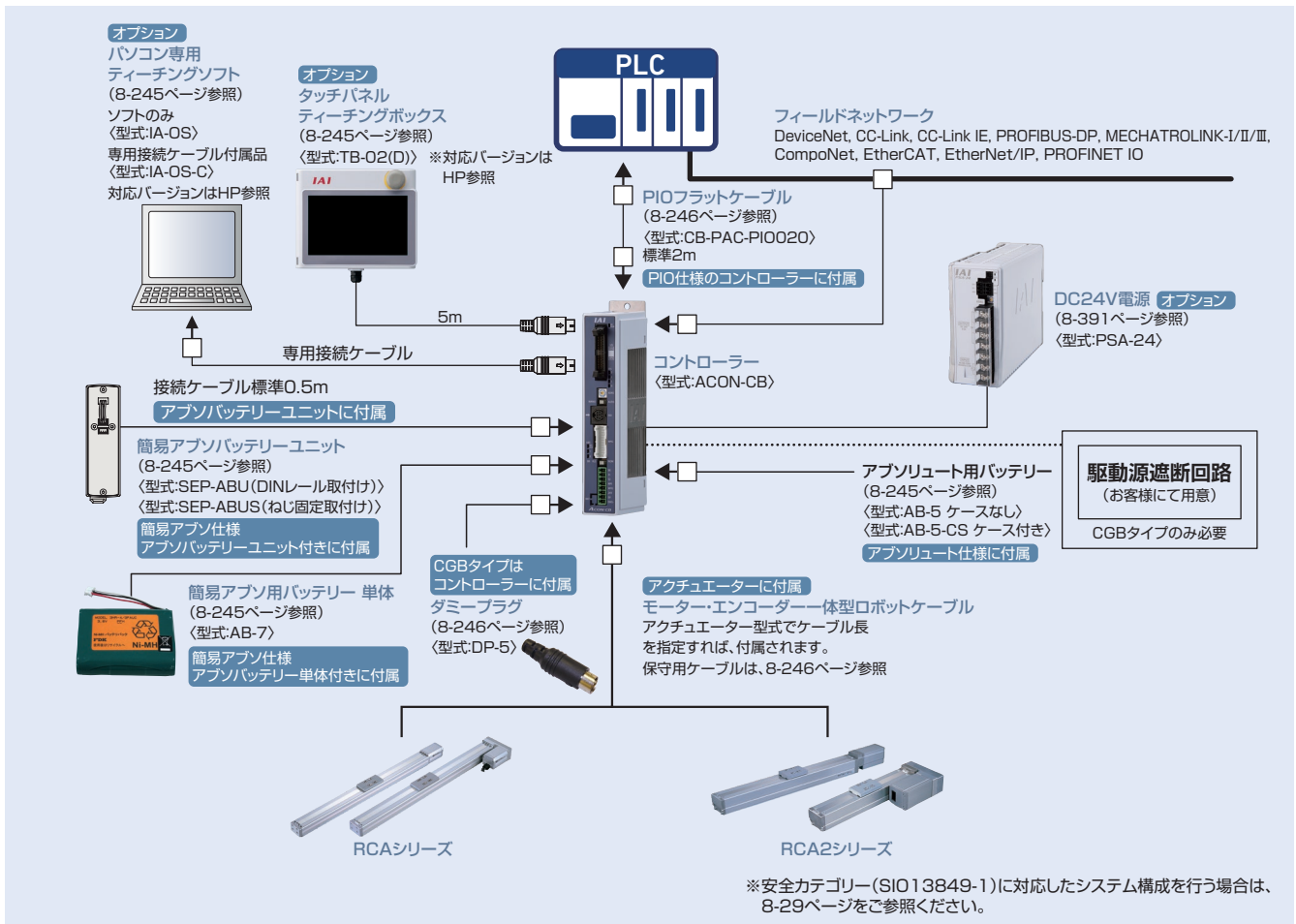
0 DC24V

(無記入) ねじ固定仕様
DN DINレール取付け仕様

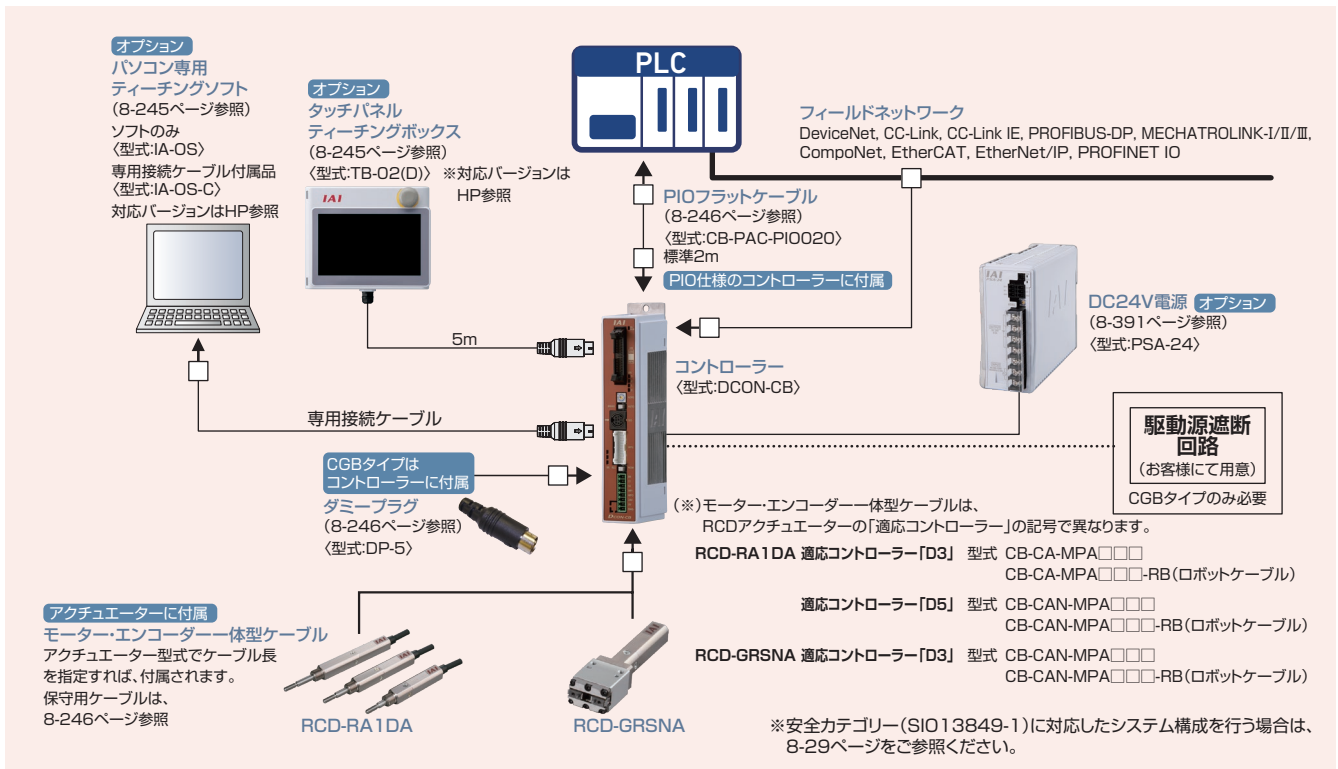
(注1)選択時の注意点については、必ず8-16ページをご確認ください。

システム構成

〈ACON-CB/CGB〉



〈DCON-CB/CGB〉



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。

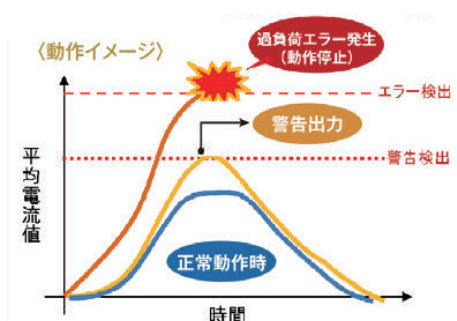
バッテリーレス
アブソリュートエンコーダー

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で、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	ポジションナー／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 — **タイプ** — **モーター種類** **WAI** **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**

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**

CYB ポジションナー／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)

WAI バッテリーレスアップ／インクリメンタル
※RCAアクチュエーターのアプソリュート仕様は動作できません。アプ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。

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

標準仕様
HA 高加速減速仕様*
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。

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
※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

0 DC24V

(無記入) ねじ固定仕様
DN DINレール取付け仕様

※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

※RCAアクチュエーターのアプソリュート仕様は動作できません。アプ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。

※DCブラシレスモーター対応

DCON — **タイプ** — **モーター種類** **I** **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**

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 ポジションナー／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)

I インクリメンタル
※DCブラシレスモーター対応

3 3W

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
※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

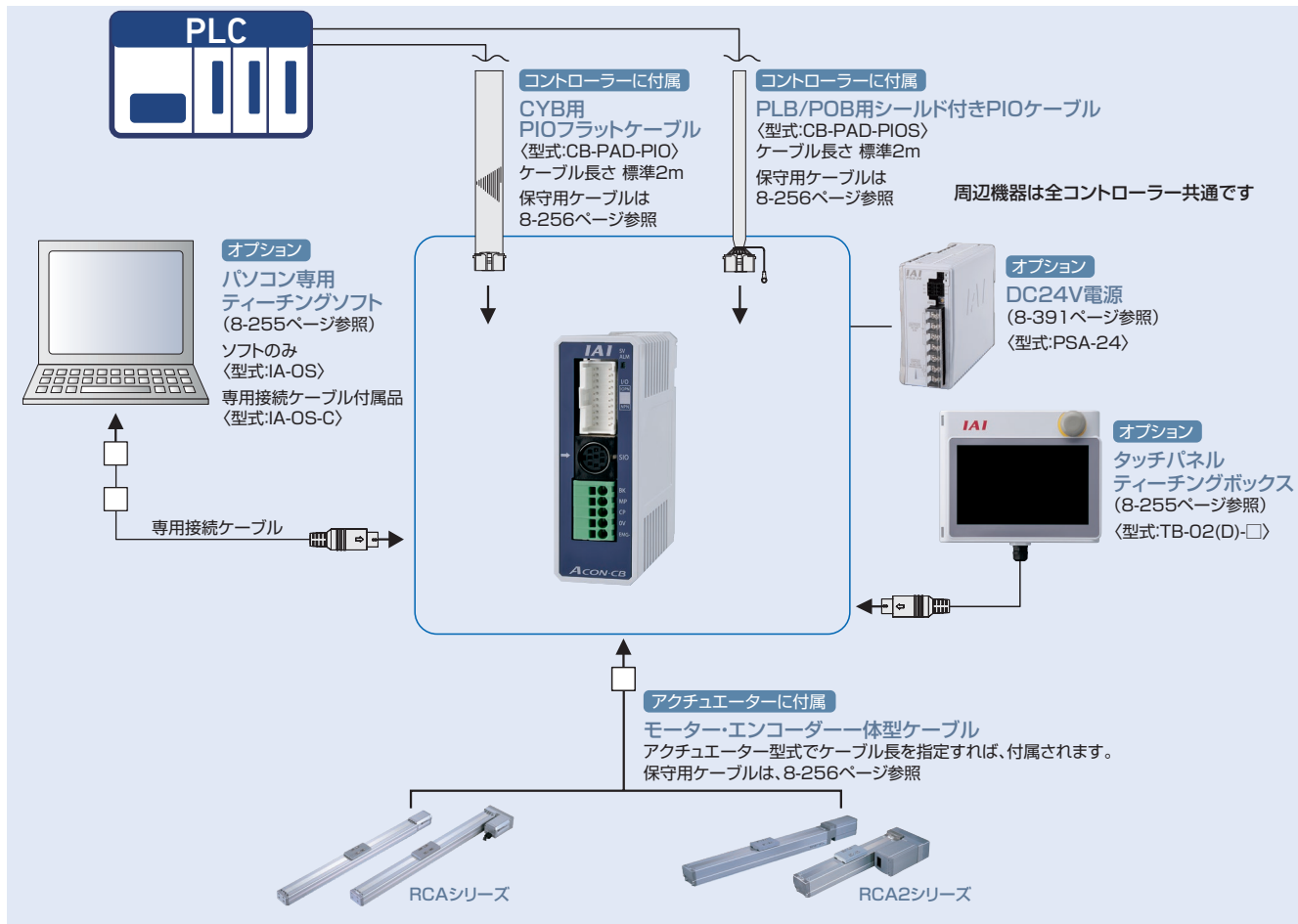
0 DC24V

(無記入) ねじ固定仕様
DN DINレール取付け仕様

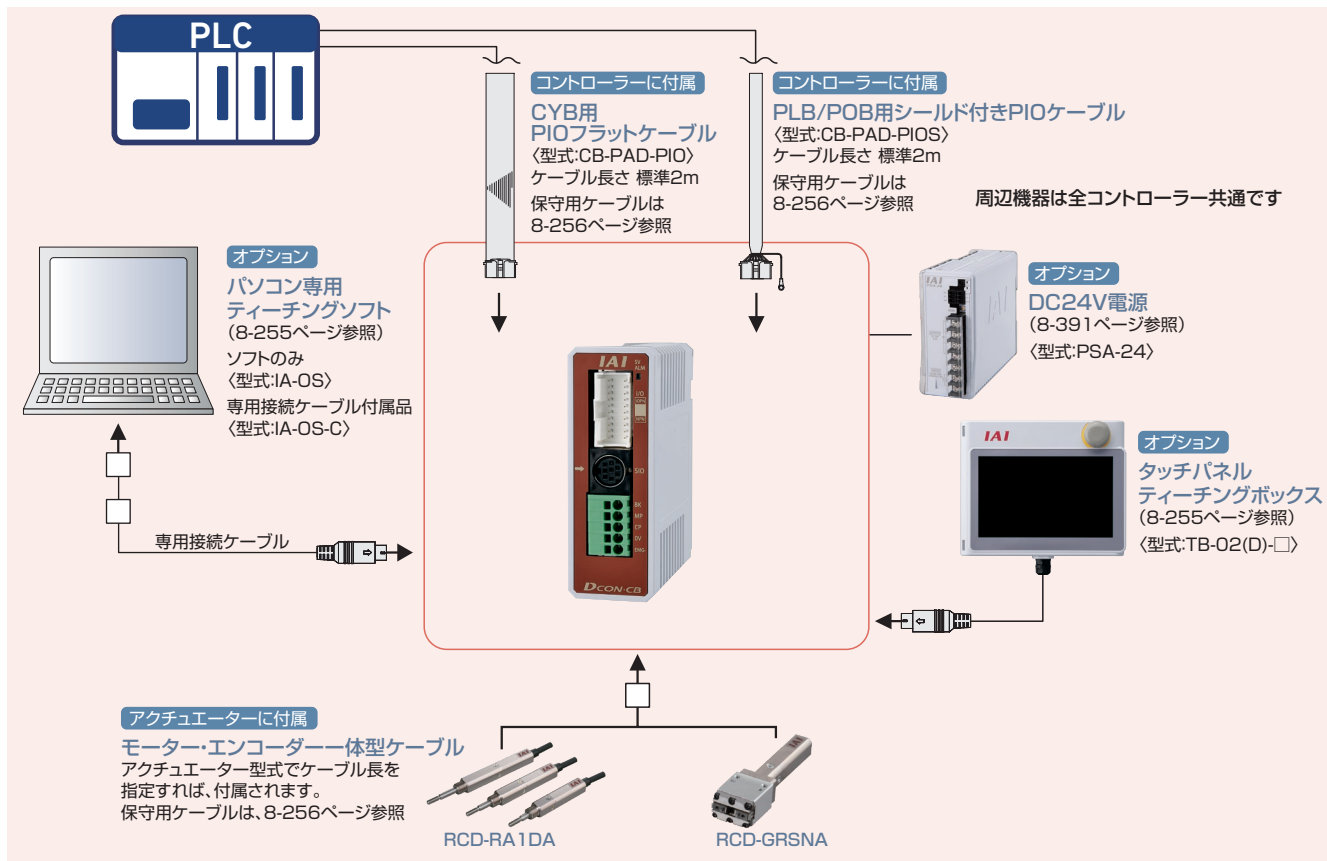
※POBタイプは最長2mまでの選択となります。

システム構成

〈ACON-CYB/PLB/POB〉



〈DCON-CYB/PLB/POB〉



MEMO

コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直文型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

**ACON
DCON**

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

SCON2/SU-S

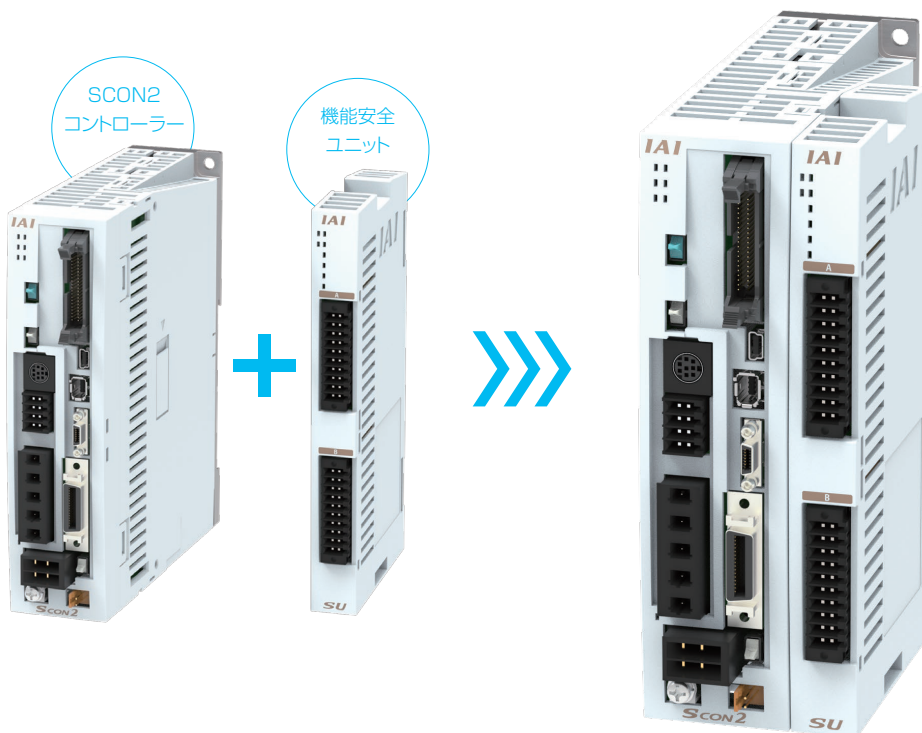
単軸ロボット/直交ロボット/リニアサーボ/
ロボシリンダー RCS2/RCS3/RCS4 用ポジションコントローラー



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ものではありません



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です。



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

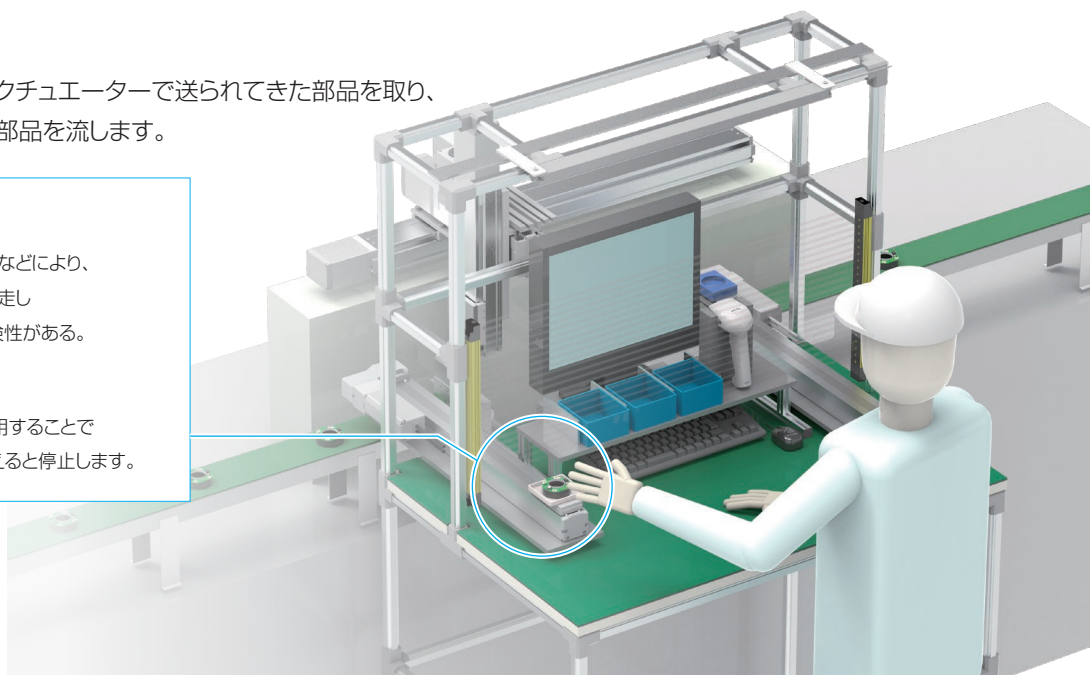
コントローラーの故障などにより、
アクチュエーターが暴走し
作業者が負傷する危険性がある。

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



RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

アプリ事例 2

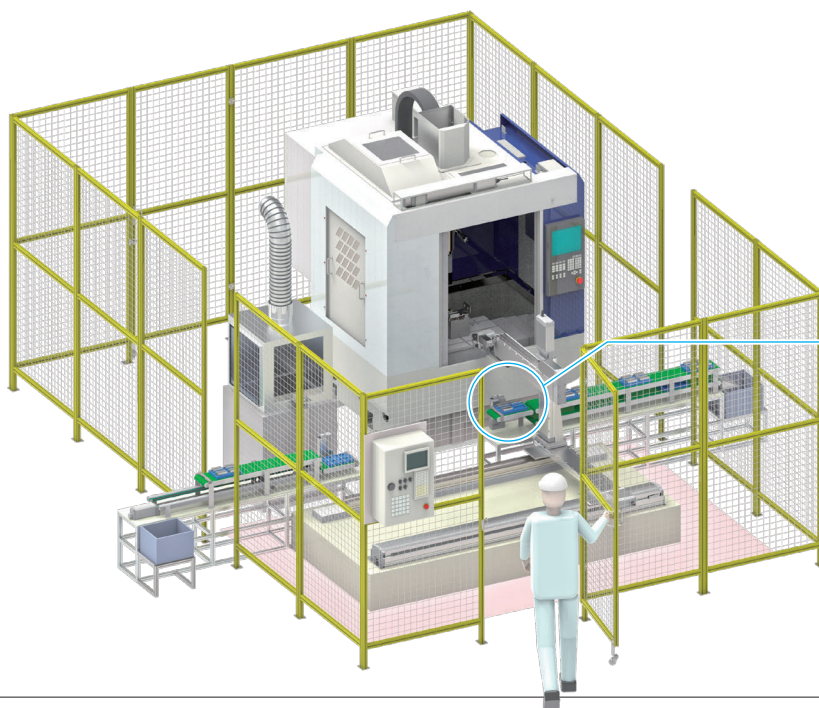
工作機械の搬送ローダー装置。
加工前や加工後のワーク搬送工程に
単軸アクチュエーターを使用。

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。



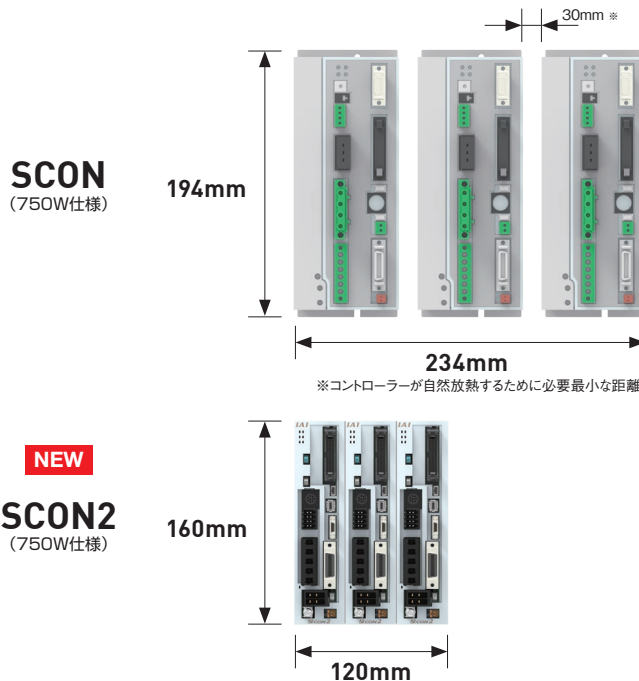
SCON2コントローラーの特長

■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1mm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
45,396mm²

57%
削減

設置面積
19,200mm²

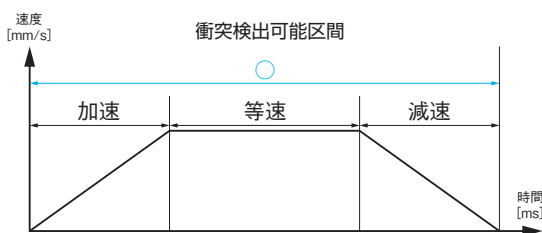
■仕様

■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

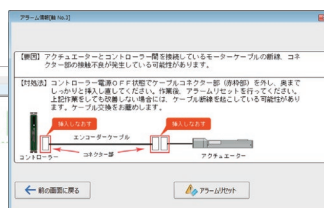
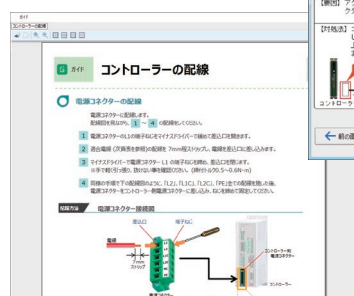
ポジションデータ編集 [軸 No.0 SCON2-CG] < > (COM2)						
更新 保存 転送 印刷 TEST 試運転						
編集サポート機能表示選択 表示切替						
No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	動作種別 (押付け力[N])	負荷電流 しきい値 [N]
0	0.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
1	50.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
2	100.00	100.00	0.30	0.30	押付け(6000N)	0
3						

■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。

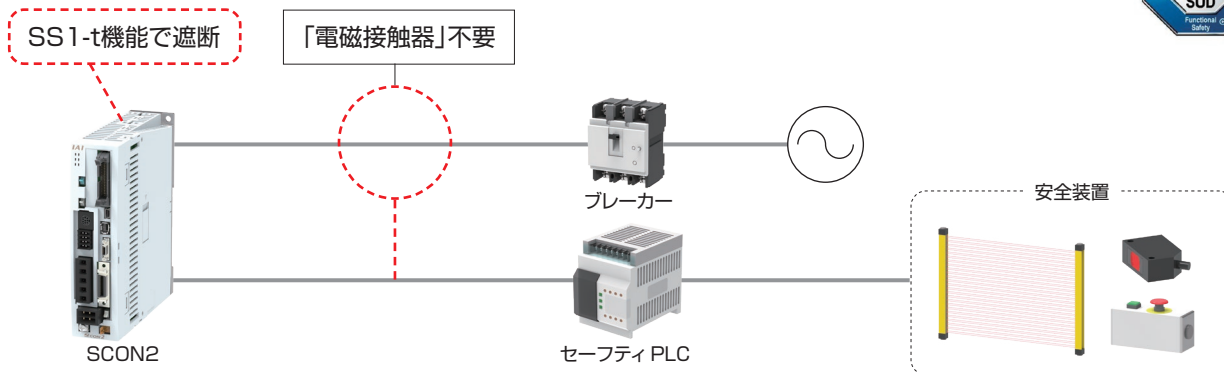
市販のUSBケーブルでパソコンと接続することが可能です。

- ・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、お客様で自由に書き込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書き込みが可能です。
※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。

製造番号

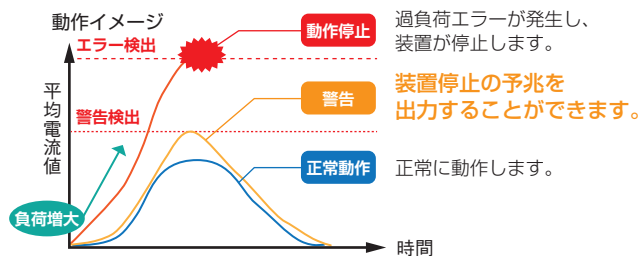
型式

全角62文字/半角124文字の書き込みが可能です

項目名	現在値	警告出力タイミング
通算移動回数[回]	915	0
通算走行距離[km]	0.166	0.000
FAN通算駆動時間	0 00:00:00	-
アクチュエーター交換時刻	2024/01/20 17:17:23	-
過負荷警告レベル[%]	-	100
給油後走行距離[km]	0.166	-
給油時刻	2024/01/20 16:44:10	-

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

データ名	現在値
現在位置[mm]	100.000
現在速度[mm/s]	78.494
現在加速度[mm/s²]	0.00
現在トルク[%]	130.7
現在電圧[V]	0.00
現在電流[A]	9
DC24V電圧[V]	272.0
消費電力[W]	1
PCB温度[°C]	30

発生時刻	発生日時	アラームコード	アラーム名称	詳細コード	アドレス	グラフ
100前	2023/01/27 11:45:26	0006	過熱カウンタオーバーフロー	----	----	表示
100前	2023/01/27 11:42:08	00E7	A.B.2故障	----	----	表示
200前	2023/01/27 11:42:04	00FF	コントローラー PWRERR (N (アラームではありません))	----	----	表示
300前	2023/01/28 20:15:52	0006	過熱カウンタオーバーフロー	----	----	表示
400前	2023/01/28 20:10:14	0006	過熱カウンタオーバーフロー	----	----	表示
500前	2023/01/28 18:44:45	0006	過熱カウンタオーバーフロー	----	----	表示
600前	2023/01/28 18:20:48	00FF	コントローラー PWRERR (N (アラームではありません))	----	----	表示
700前	2023/01/28 12:20:40	00A1	パラメータ異常	000E	000E	
800前	2023/01/28 12:03:48	00A1	パラメータ異常	000E	000E	

グラフ表示

SCON2 コントローラー / SU-S

型式項目

〈SCON2コントローラー〉

SCON2 - CG - S - - - -

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 アプソバッテリー

CG 安全カテゴリー対応タイプ

S 200Vサーボ

(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

※ バ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。

(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。

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。

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。

1	単相AC100V
2	単相AC200V

※ アクチュエーターモーターV数により選択できる電源電圧が異なります。

(無記入)	アプソバッテリーなし
AB	アプソバッテリー付属

※ アプ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 -

シリーズ タイプ I/O種類

S SCON2用

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
		NPN仕様	PNP仕様	DeviceNet接続仕様	CC-Link接続仕様	CC-Link IE Field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種類記号		NP	PN	DV	CC	CIE	ML3	EC	EP	PRT
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)	—	—	—	—	—	—	—	—	—
アプソバッテリー	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

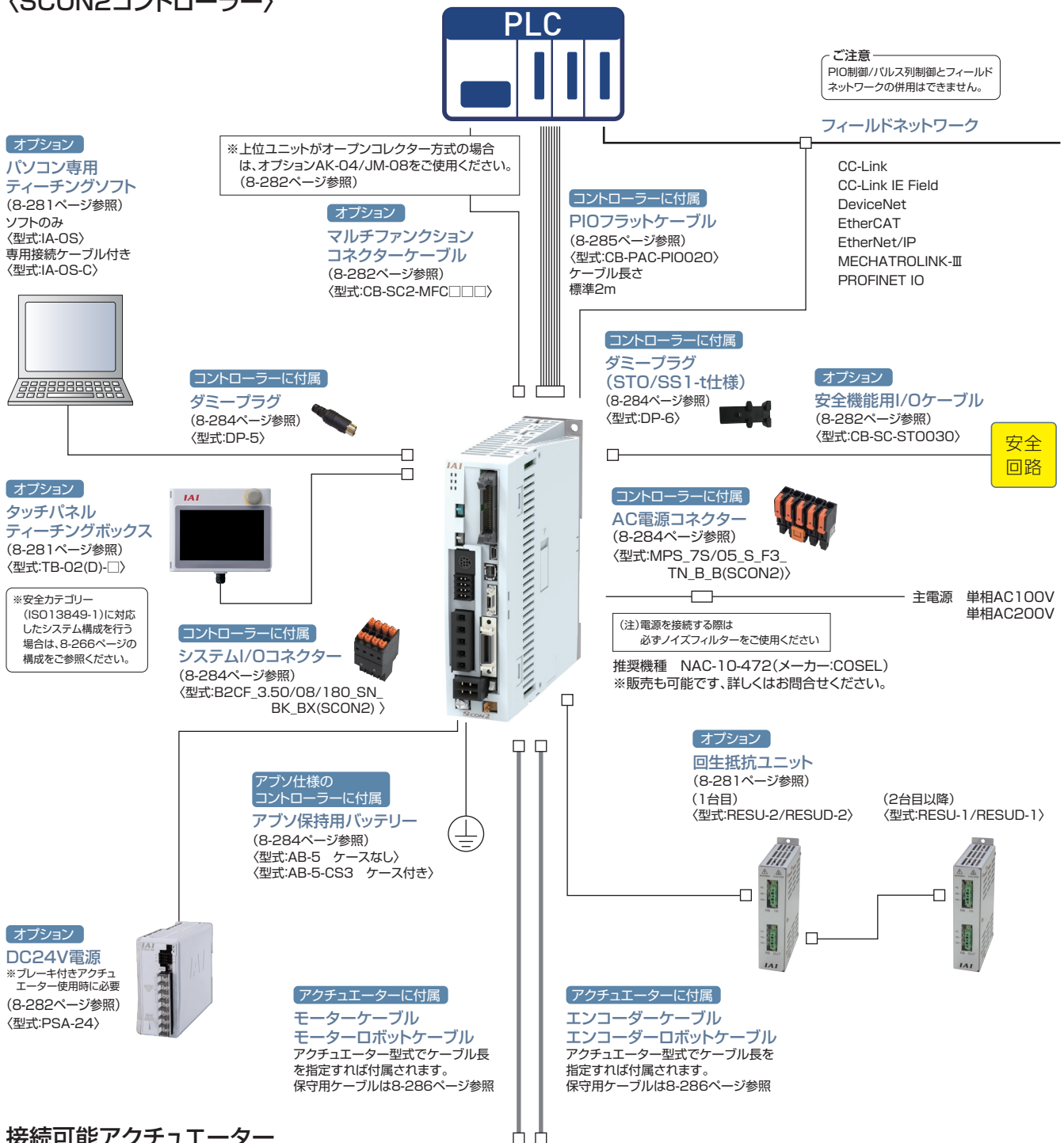
例：銘版シール

Model : RCS4-SA4C- * * *
S/N : * * * * * R0 DATE : * */* */2023
MADE IN JAPAN **IAI Corporation**

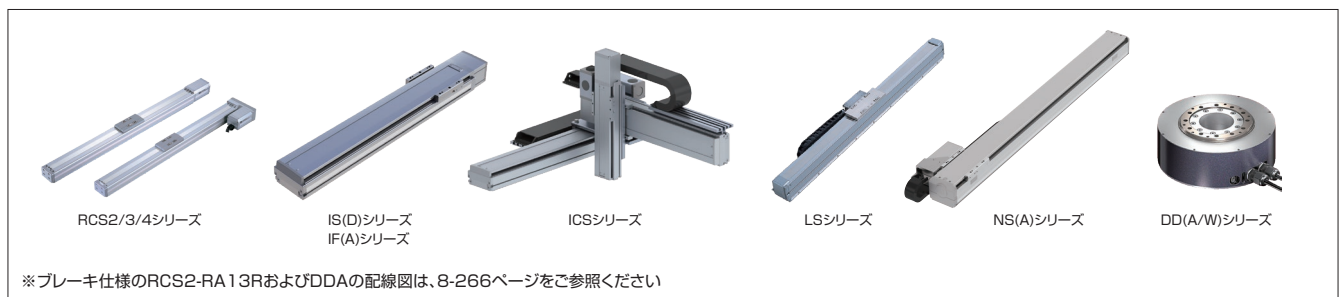
Model : RCS4-SA4C- * * *
S/N : * * * * * DATE : * */* */2024
MADE IN JAPAN **IAI Corporation**

システム構成

〈SCON2コントローラー〉



接続可能アクチュエーター



【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

(8-284ページ参照)
〈型式:B2CF_3.50/20/180F_SN_BK_BX(SU)〉



安全回路

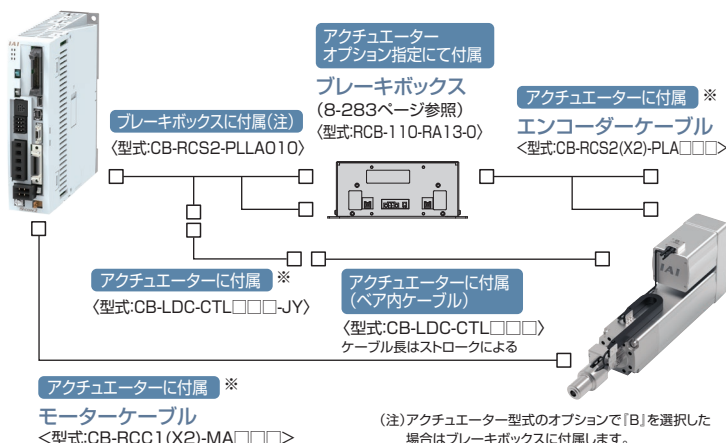
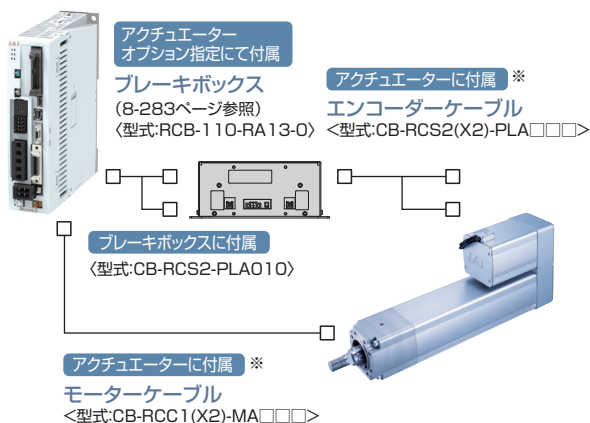
機能接地
アースターミナル
D種接地工事
(旧第三種接地:接地抵抗100Ω以下)

〈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)

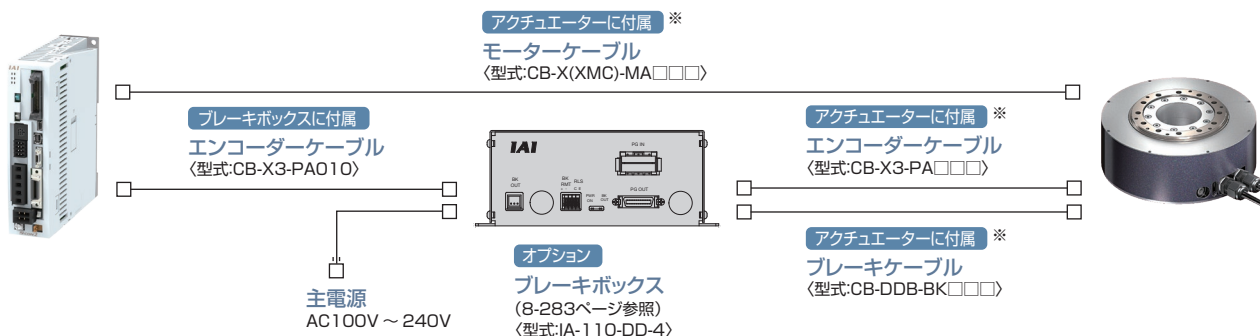
(ロードセル付きアクチュエーターの場合)



(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。

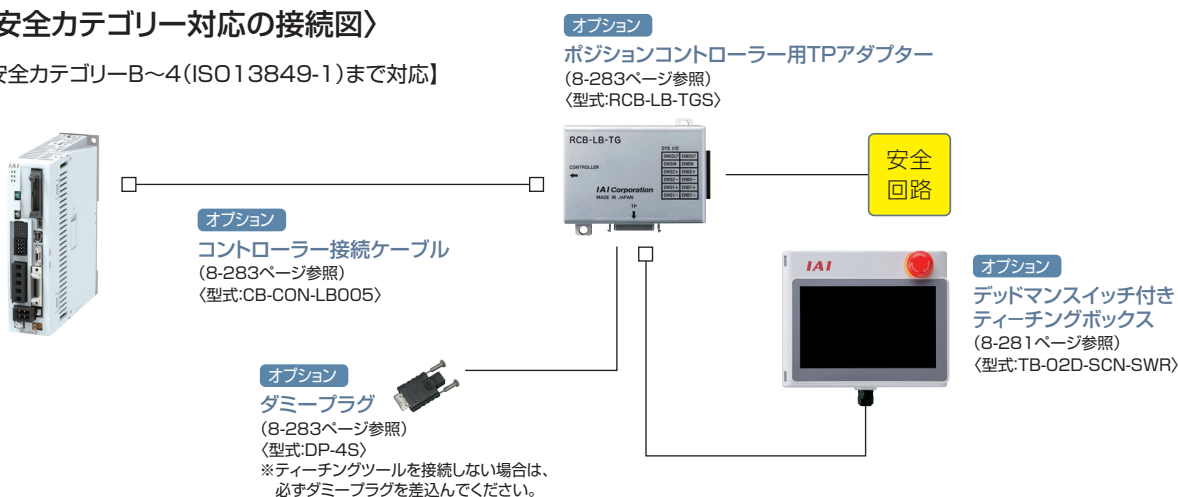
〈SCON2コントローラーとDDA(ブレーキ仕様)の接続〉

※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



〈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】



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



(※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。



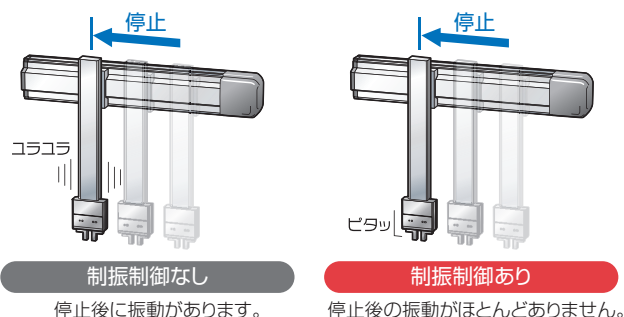
2 主要なフィールドネットワークに対応 (オプション機能)

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。



3 制振制御機能装備 (標準機能)

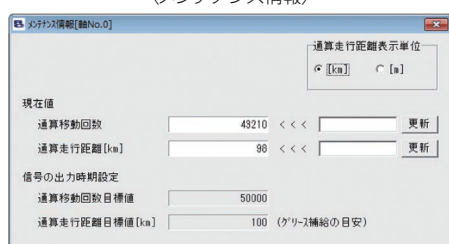
アクチュエーターのスライダー移動時に、スライダーに
装着したワークの振れ(振動)を抑える制振制御機能を
装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、サイ
クルタイムの短縮が可能になります。



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〉

シーケンス	ユニット	メッセージ	アドレス	詳細コメント	発生時刻
最終検出	008	A/B相断線	----	----	11/01/01 18:18:25
1回前	FFF	A/B相断線(ノイズ)	----	----	11/01/01 18:18:25
2回前	00E	制動電源電圧低下	----	----	11/01/01 14:55:51
3回前	FFF	A/B相断線(ノイズ)	----	----	11/01/01 14:48:27
4回前	00E	制動電源電圧低下	----	----	11/01/01 00:03:05
5回前	04D	FAN通電異常検出(ノイズ)	----	----	11/01/01 00:00:00
6回前	008	A/B相断線	----	----	11/01/01 00:02:04
7回前	04D	FAN通電異常検出(ノイズ)	----	----	11/01/01 00:01:21
8回前	04D	FAN通電異常検出(ノイズ)	----	----	11/01/01 00:00:00
9回前	008	リニアサーボ電源異常	----	----	11/01/01 00:00:00
10回前	008	リニアサーボ電源異常検出	----	----	00/01/01 00:00:00
11回前	008	不揮発性メモリ破損	8002	0002	00/01/01 00:00:00
12回前	FFF	A/B相断線(ノイズ)	----	----	00/01/01 00:00:00
13回前					
14回前					
15回前					

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。

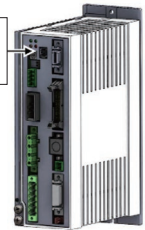
SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用していただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



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。

安全機能用I/Oコネクタ
(STO/SS1-t仕様時のみ)



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 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) バルス列制御時と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。

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFBPCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CBACON
DCON

SCON2

SCON
-CBSCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SAXSEL
-RAX/SAX

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

CB	標準タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは、CGBのみ選択可能です。

(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

(無記入)	標準タイプ
STO	STOタイプ
SS	SS1-タイプ

※ RCS3-RA15R/20Rは標準タイプのための選択です。

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

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。

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。

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

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。

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。

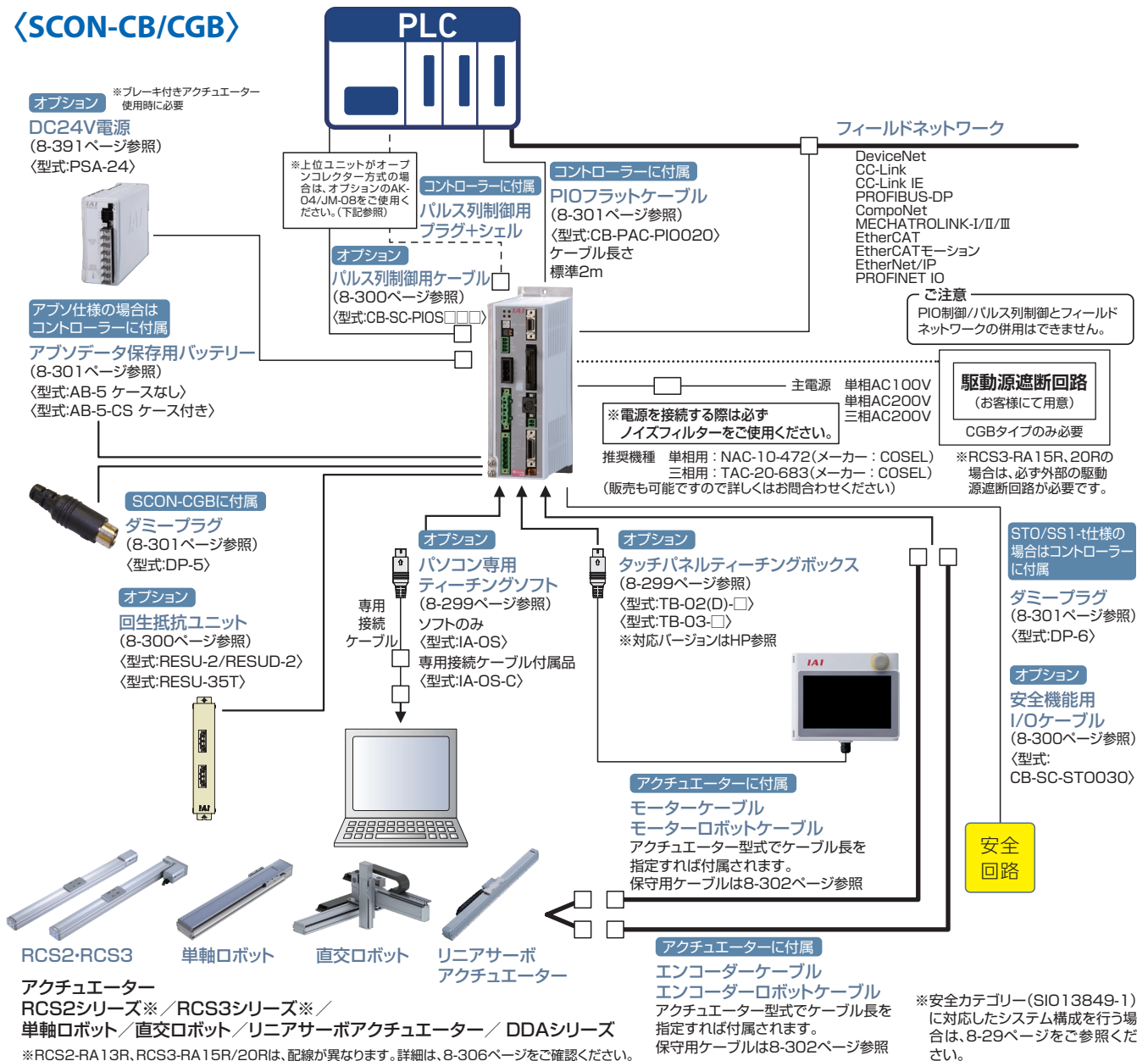
〈30D・30R・200S・750S対象アクチュエーター〉

- 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「200S」
DD-LT18□ DDCR-LT18□
DDA-LT18C DDACR-LT18C
- コントローラーモーター種類「30R」
RS ※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。
- 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

(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。

システム構成

〈SCON-CB/CGB〉

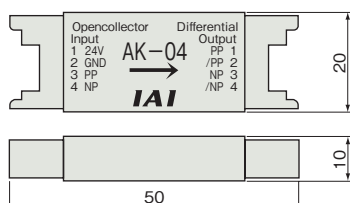


■パルス変換器：型式 AK-04

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

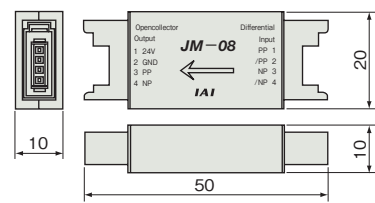


■パルス変換器：型式 JM-08

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



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



(※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。

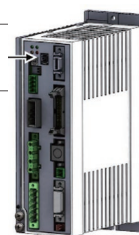
SCON-CBでは、STO仕様とSS1-t仕様の2種類を用意しています。垂直軸などの用途では、リアクションタイムの長いSS1-t仕様を使用いただくことで、安全トルク遮断機能動作時、保持ブレーキ動作遅れによるワークの落下を防止することができます。



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。

安全機能用I/Oコネクタ
(STO/SS1-t仕様時のみ)



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 接続仕様	CC-Link 接続仕様	CC-Link IE Field 接続仕様	PROFIBUS 接続仕様	CompoNet 接続仕様	MECHATROLINK LINK-1/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	バッテリーレスアプソ									
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 - - F - - - -

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 安全タイプ

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。

F サーボプレス専用

WAI バッテリーレスアプソ

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

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。

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。

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

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。

ご注意

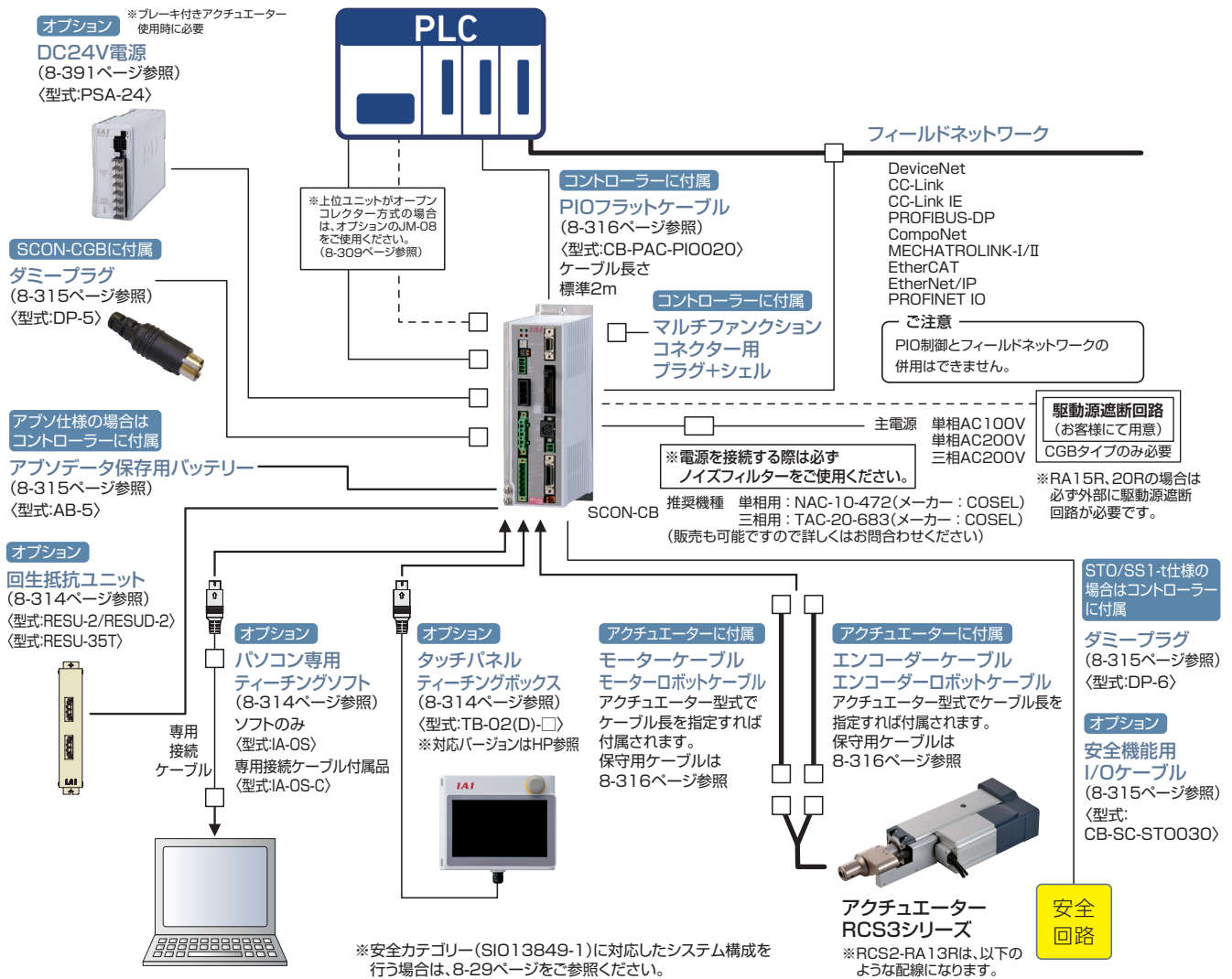
モーター種類は接続するアクチュエーターのモーター種類と同じ記号が入ります。一部コントローラーとアクチュエーターのモーター種類が一致しない機種があります。該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈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

(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。

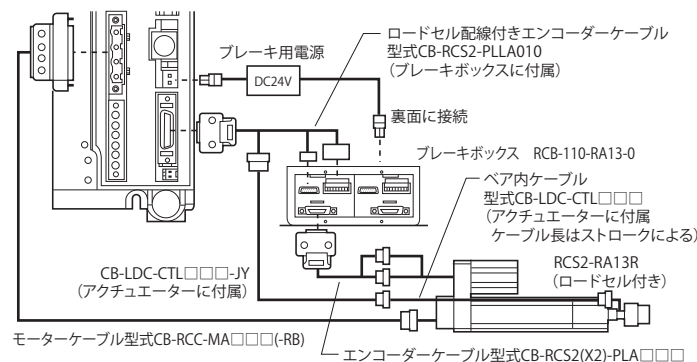
システム構成



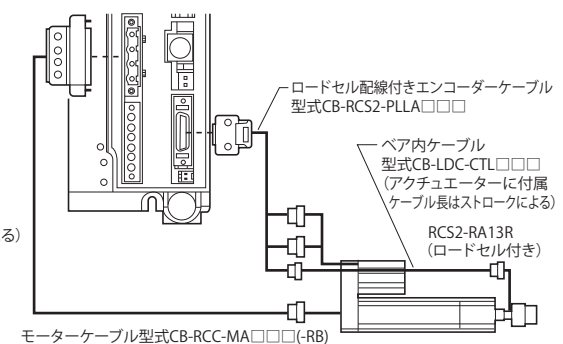
RCS2-RA13R配線

※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



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。

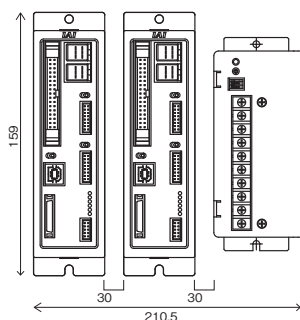


3 省配線・省スペース

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

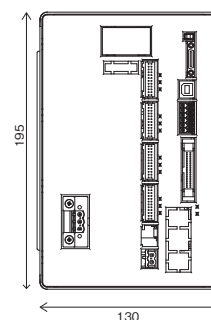
従来品 PSEL 2台 + PS241 (24V電源)



省配線

電源内蔵で
AC100~230Vに対応コストダウン
約36%削減

新製品 MSEL 1台



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。

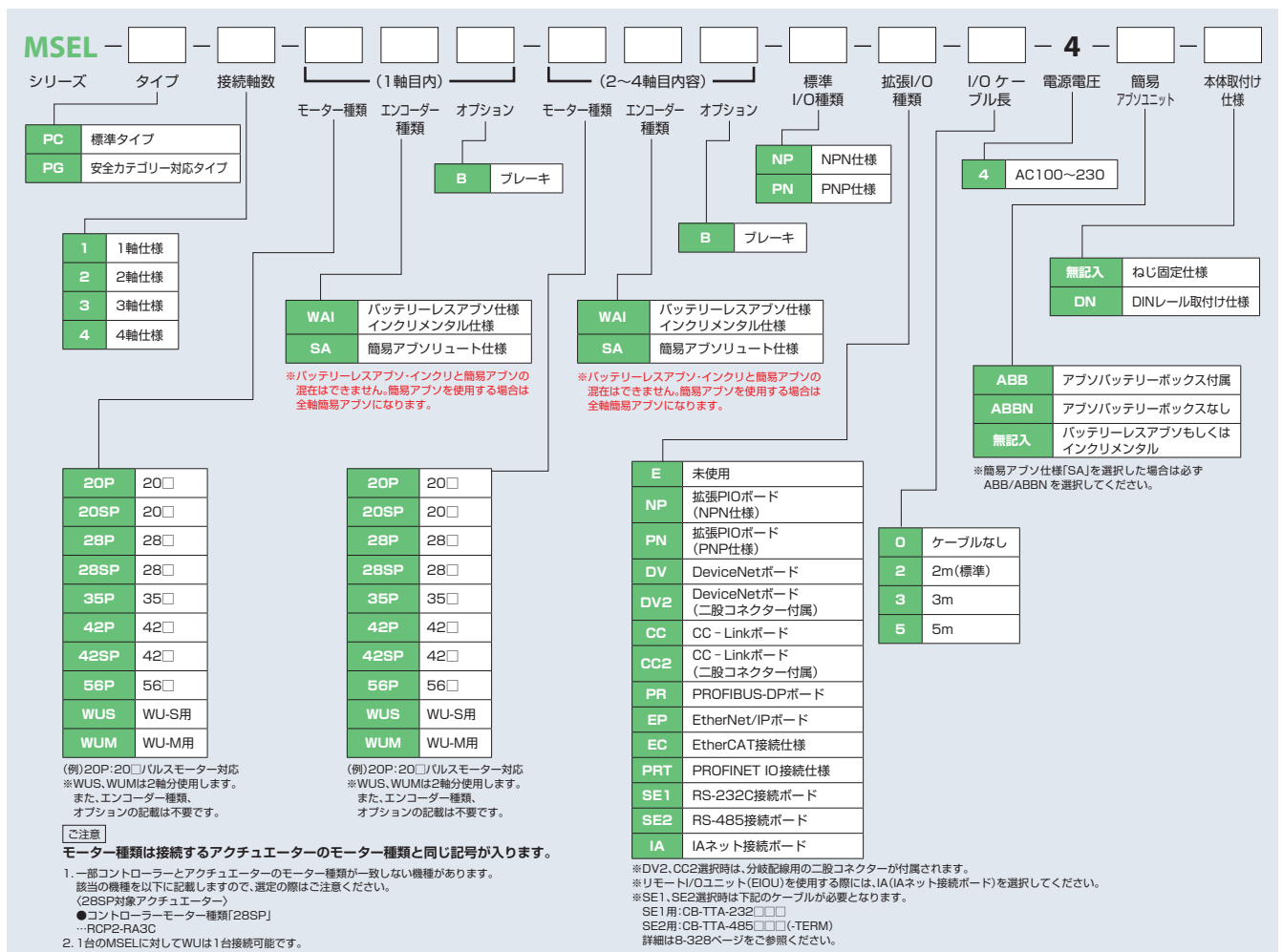
機種一覽

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			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



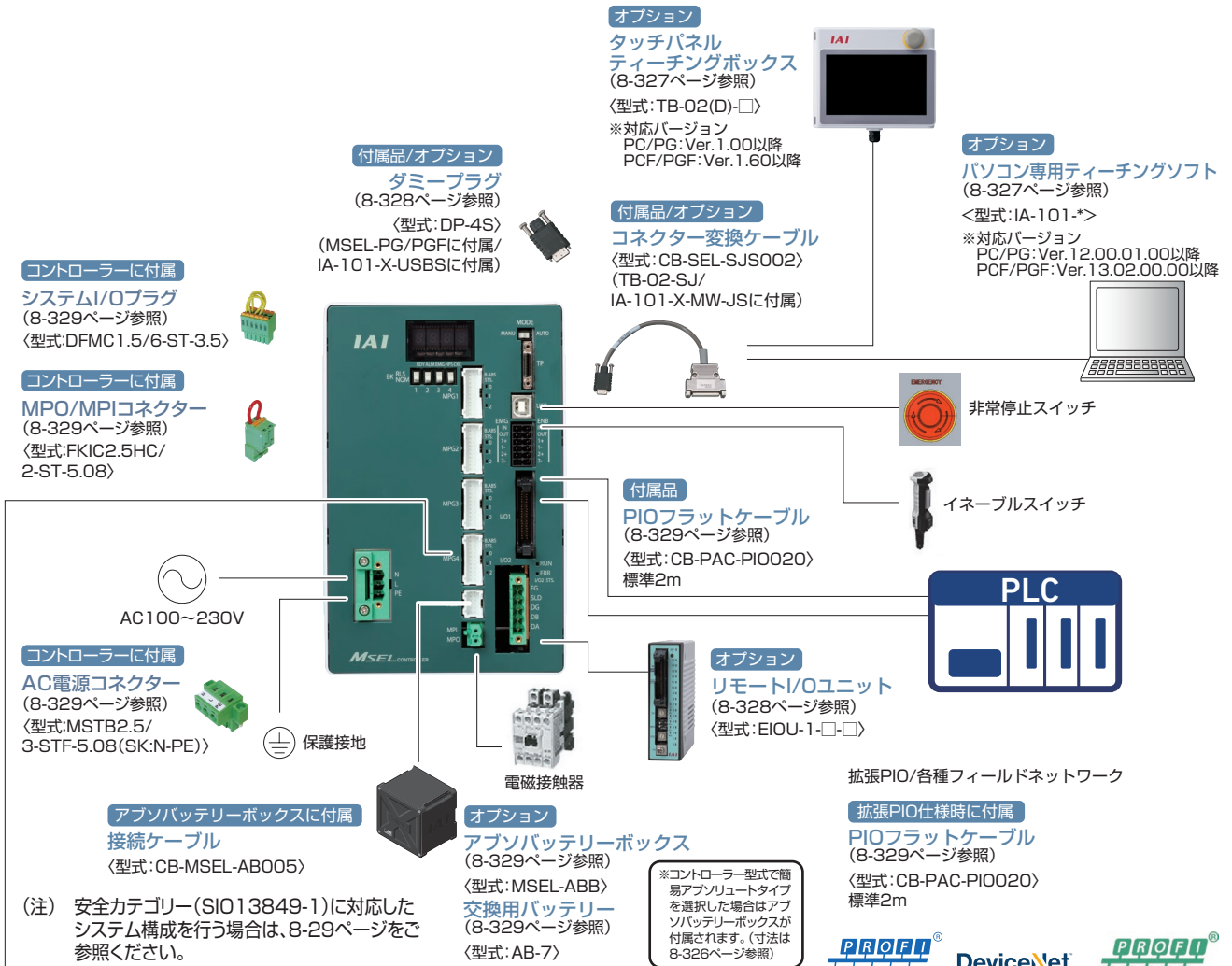
機種一覽

※1:安全カテゴリに対応するには、コントローラ外部にお客様が安全回路を設置する必要があります。

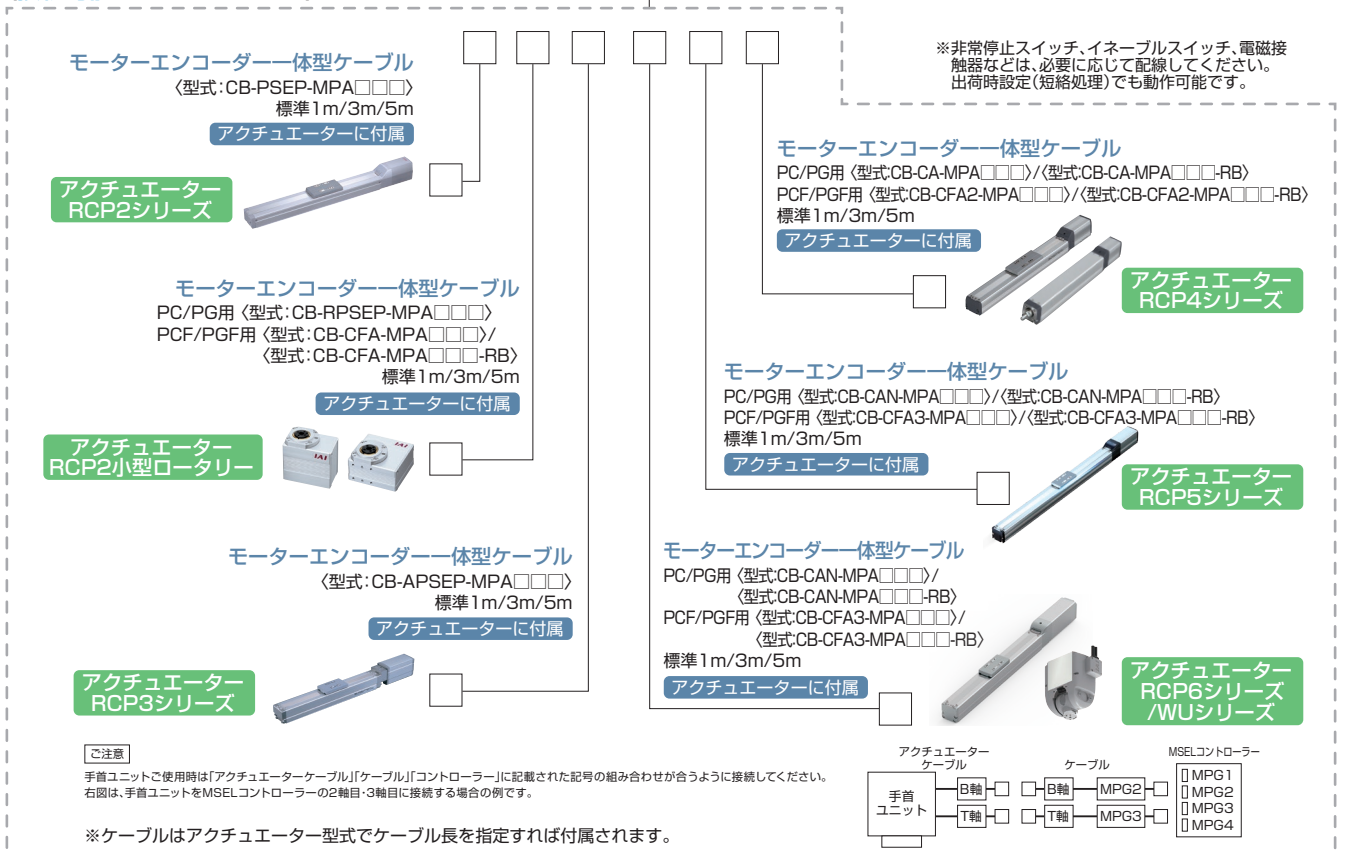
型式項目



システム構成

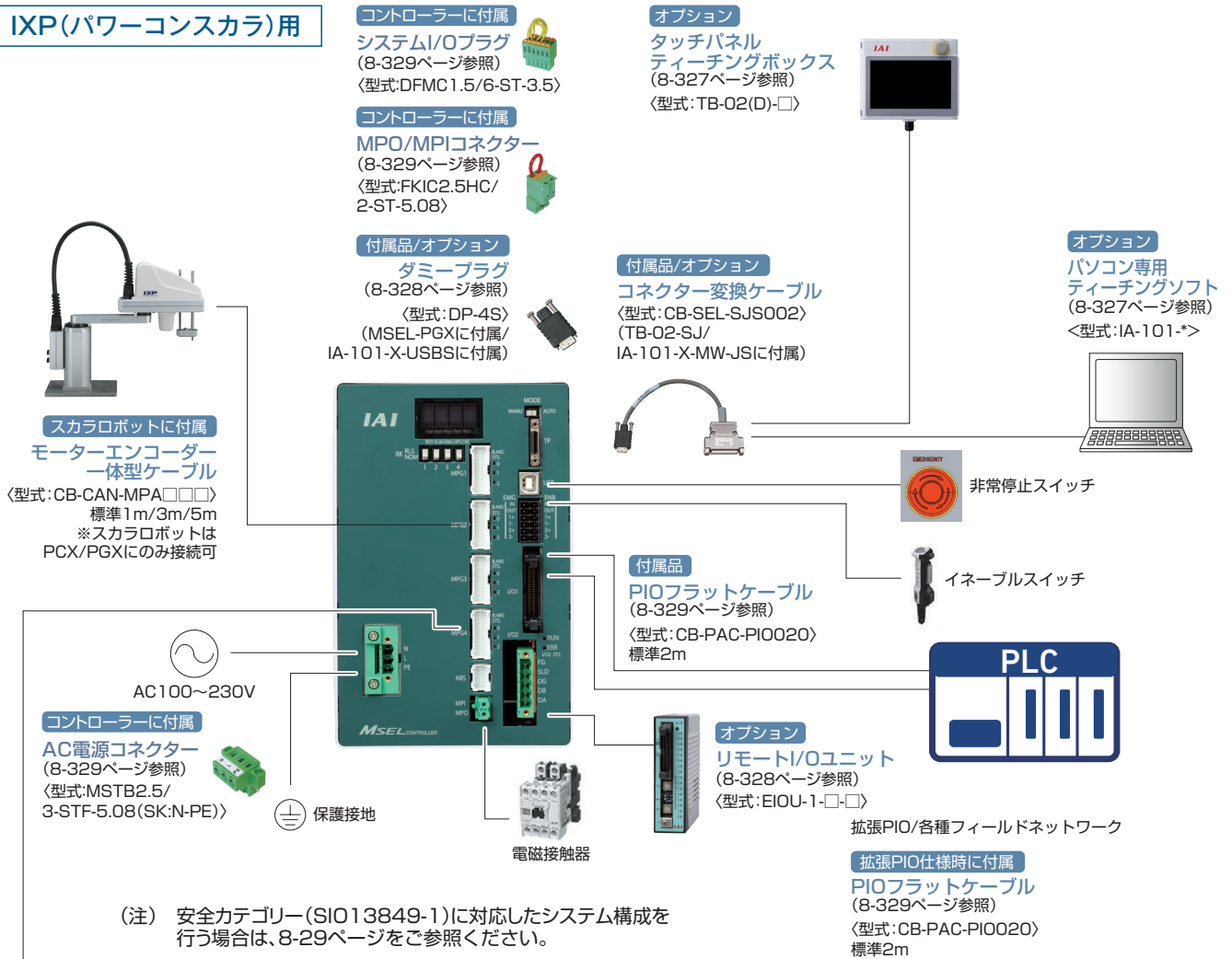


〈接続可能アクチュエーター〉



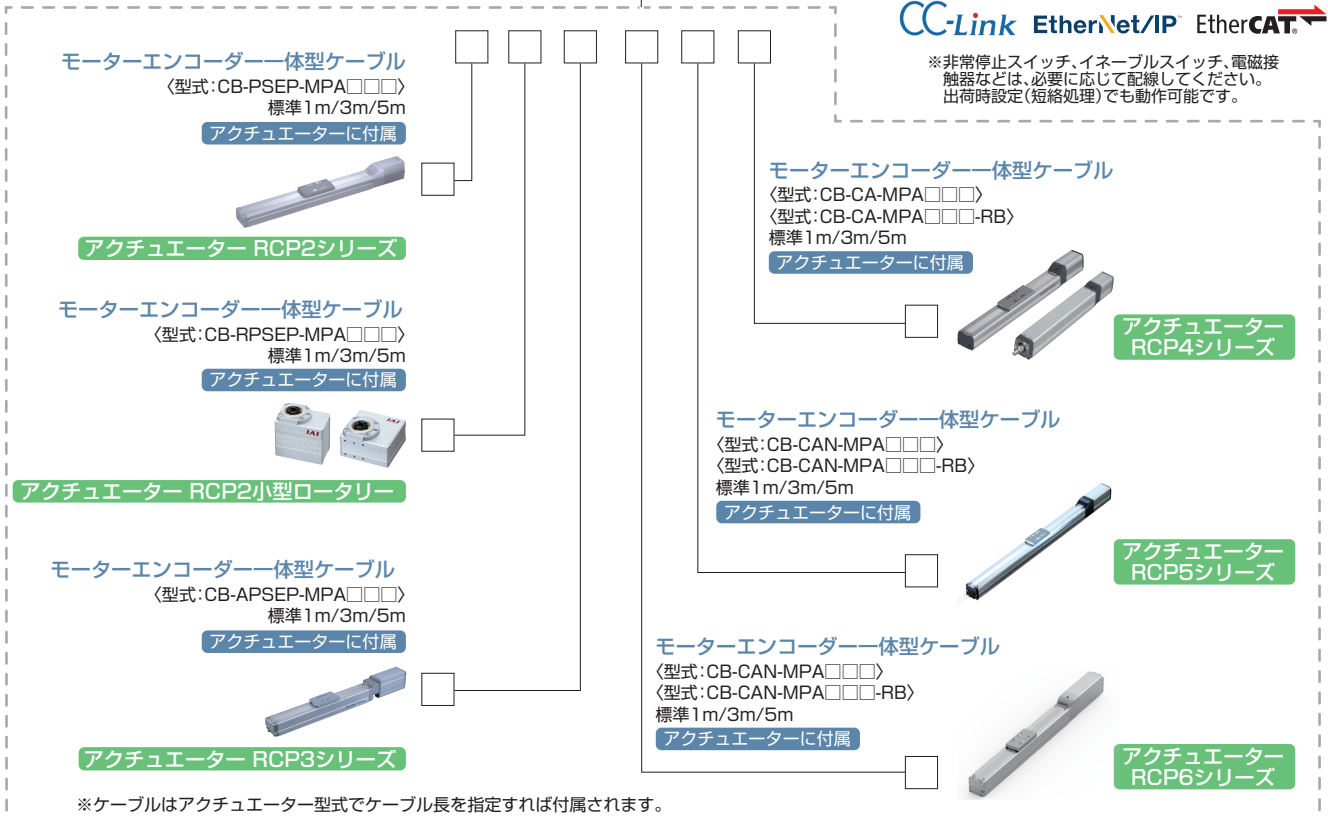
システム構成

IXP(パワーコンスカラ)用



〈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



コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL

(直文型6軸)

RCP6S

PCON

-CB/CFB

PCON

-CBP

(パルスプレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON2

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL

-RA/SA

XSEL

-RAX/SAX

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



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

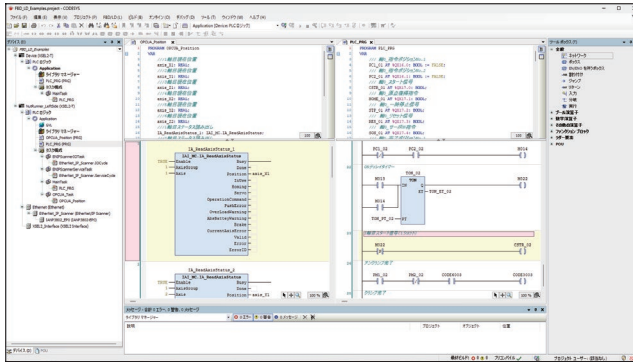


CODESYS

CODESYS (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



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。

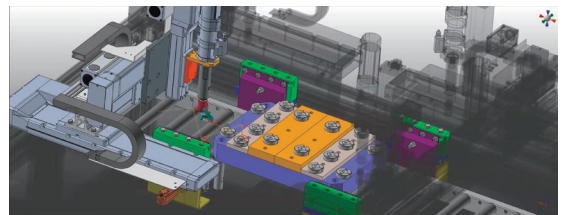
使用例

- ・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。



実際の装置



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

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直文型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

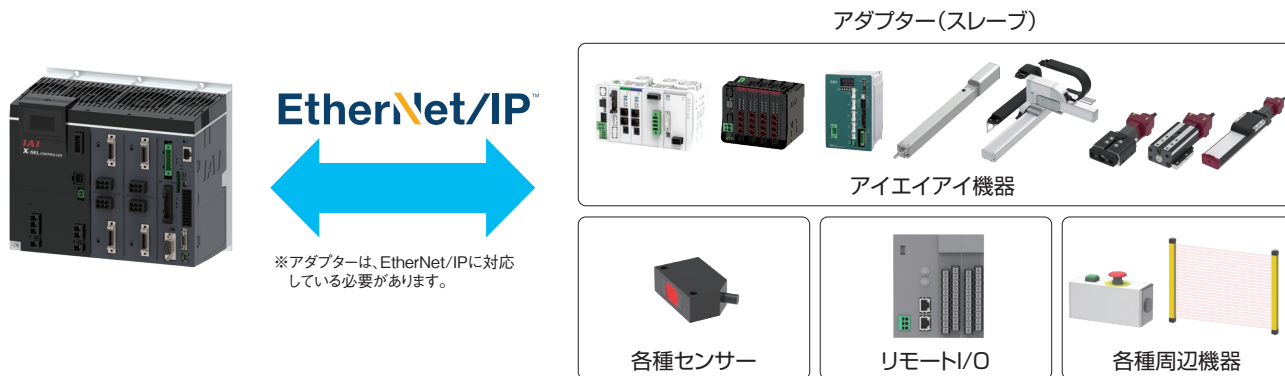
機能

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、アイエアイ機器を含む各種機器と接続が可能です。



機能

4

設備の停止を未然に防ぎます

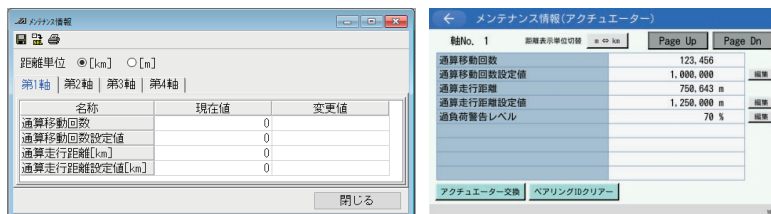
Preservation [予兆保全・予防保全機能]

■ 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、お客様で自由に書き込み可能な領域もあり、アクチュエーターへの書き込みが可能です。

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

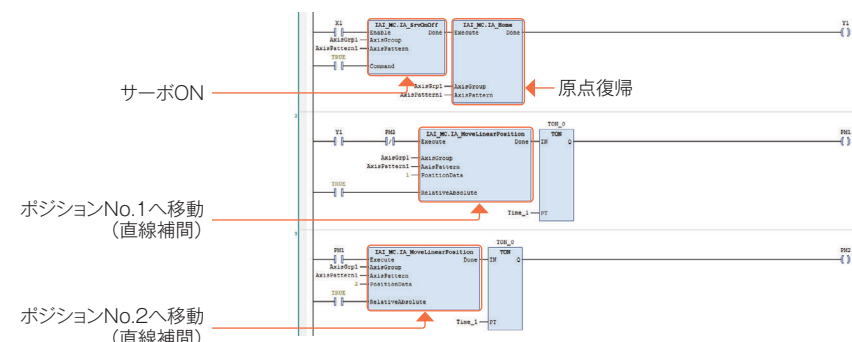
- ・タイマー
- ・カウンター
- ・エッジ検出 など

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

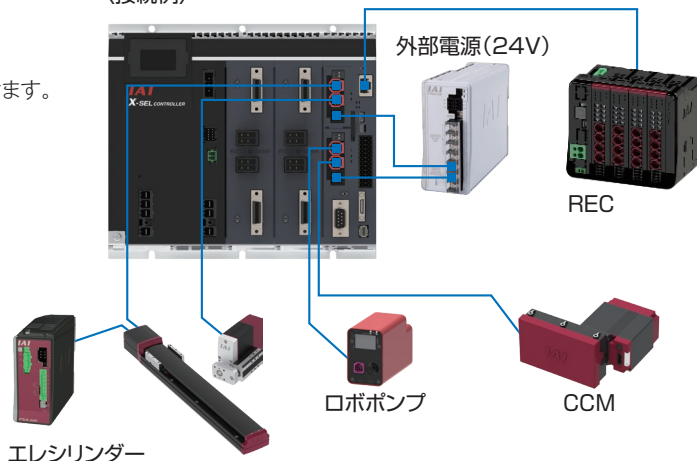
ELECYLINDER 接続対応

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。

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

〈接続例〉



機能
7

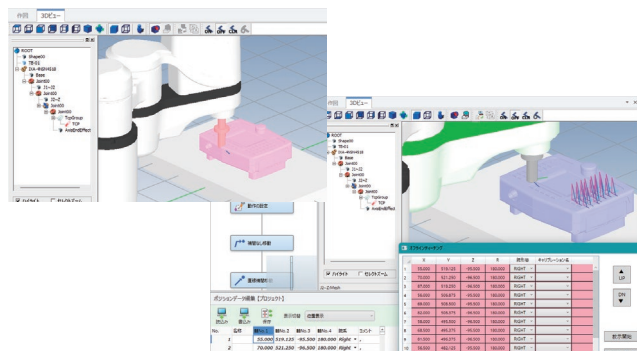
ツール機能が拡張しました

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

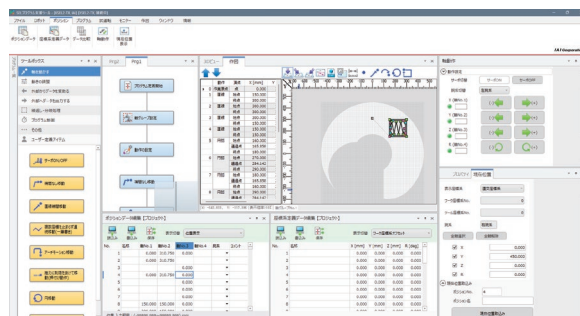
＜シミュレーター機能＞

3Dモデル配置、干涉チェック、
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＞

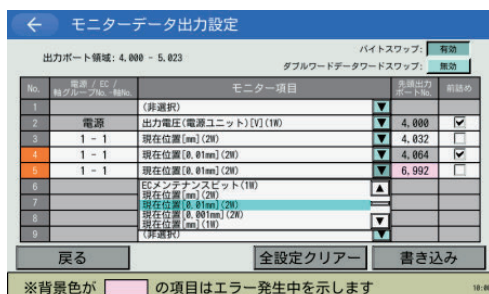
DXFデータを読み込み、ポジション・プログラムに変換します。



● 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)



27%ダウン

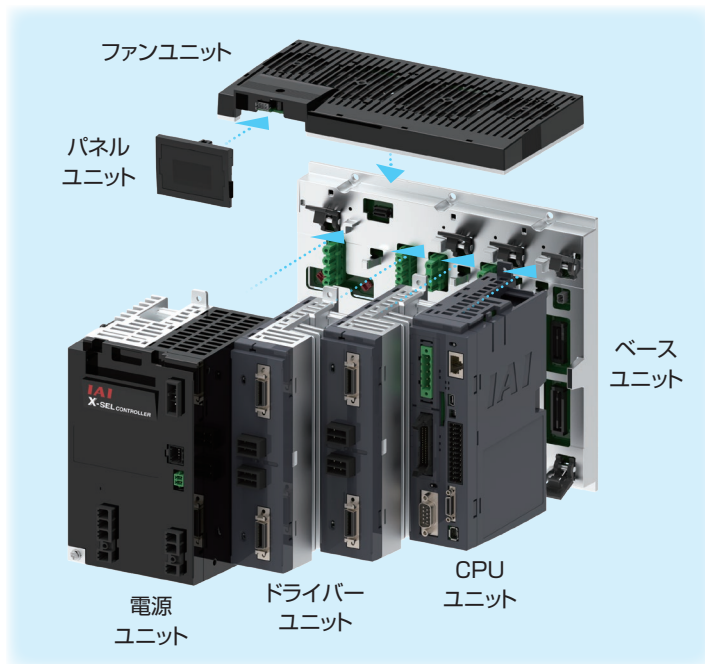
さらに! 外部回生抵抗ユニット2個分が内蔵

☆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。

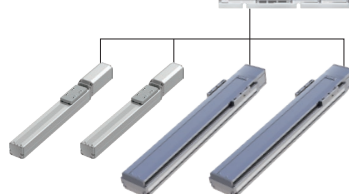


●モーター出力向上、電源AC100V仕様対応

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**

単相AC100V仕様
(200W×4軸)



接続例

単相/三相AC200V
(IXA+単軸)



● 接続構成

アイエアイ製品の接続

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アイ製品を制御できます



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

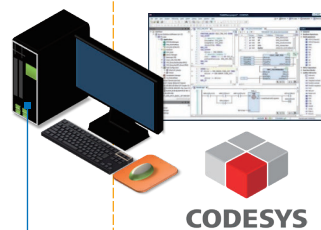
XSEL2接続軸、プログラム起動・停止などが可能

OPC UA、EtherNet/IP スキャナー機能

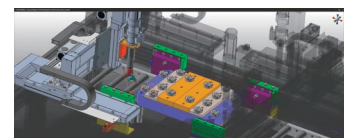


SELプログラムでの制御

- ・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



生産現場の見える化



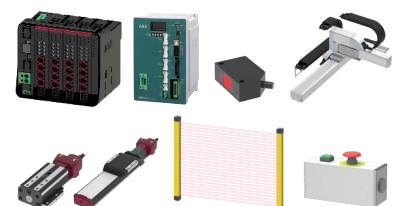
OPC UA

サーバー機能

- ・3Dシミュレーター
- ・監視制御
- ・表示器

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 アプソバッテリー

TS	単軸・直交用 (小筐体)
TL	単軸・直交用 (大筐体)
TSX	スカル用 (小筐体)
TLX	スカル用 (大筐体)

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。

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。

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。

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。

1	単相AC100V ※4
2	単相AC200V
3	三相AC200V

※4 スカル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。

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

無記入	アプソバッテリーなし
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。

※スカル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

①～⑤で選択した価格を合計してください。

① 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	—

② 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	—

③ I/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	—

④ 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	—

⑤ アプソバッテリー

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	—

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

【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

① TS : —
② SH : —
S2 : —
③ NP : —
CIE : —
④ 2 : —
⑤ AB1 : —

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 三相AC200V	合計1,500W以下 合計2,300W以下
	IXA-3NNN3015	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 三相AC200V	合計700W以下 合計1,500W以下
	IXA-3NNN4518/33	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 三相AC200V	合計700W以下 合計1,500W以下
	IXA-3NNN6018/33	TSX	S2	S1	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 三相AC200V	合計700W以下 合計1,500W以下
	IXA-4NNN1805	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 三相AC200V	合計1500W以下 合計2,300W以下
	IXA-4NNN3015	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 三相AC200V	合計600W以下 合計1,400W以下
	IXA-4NNN4518/33	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 三相AC200V	合計600W以下 合計1,400W以下
	IXA-4NNN6018/33	TSX	S2	S2	付加軸可	付加軸可	単相AC200V 三相AC200V	合計600W以下 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。

$$2,400\text{W} \geq \text{LSA/LSAS合計W数(コントローラーW数計算用出力値)} + \text{LSA/LSAS以外のアクチュエーター合計W数(モーターW} \times \text{軸数)}$$

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]	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-H8SM/L15SM	200	2	1,200
LSA-S6SM	100	2	600	LSA-H8HS	200	1	600
LSA-S8SS	100	1	300	LSA-H8HM	200	2	1,200
LSA-S8SM	100	2	600	LSA/LSAS-N15SS	200	1	600
LSA-S8HS	100	1	300	LSA/LSAS-N15SM	200	2	1,200
LSA-S8HM	100	2	600	LSA/LSAS-N15HS	200	1	600
LSA/LSAS-N10SS	100	1	300	LSA/LSAS-N15HM	200	2	1,200
LSA/LSAS-N10SM	100	2	600	LSA-N19SS	300	1	600
LSA-S10SS	200	1	600	LSA-N19SM	300	2	1,200
LSA-S10SM	200	2	1,200	LSA-W21SS	400	1	800
LSA-S10HS	200	1	600	LSA-W21SM	400	2	1,600
LSA-S10HM	200	2	1,200				
LSA-H8SS/L15SS	200	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

RCON

RSEL

REC

RSEL

(直交型6軸)

RCP6S

PCON

-CB/CFB

PCON

-CBP

(パルスアプレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON2

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボアプレス)

MSEL

XSEL2

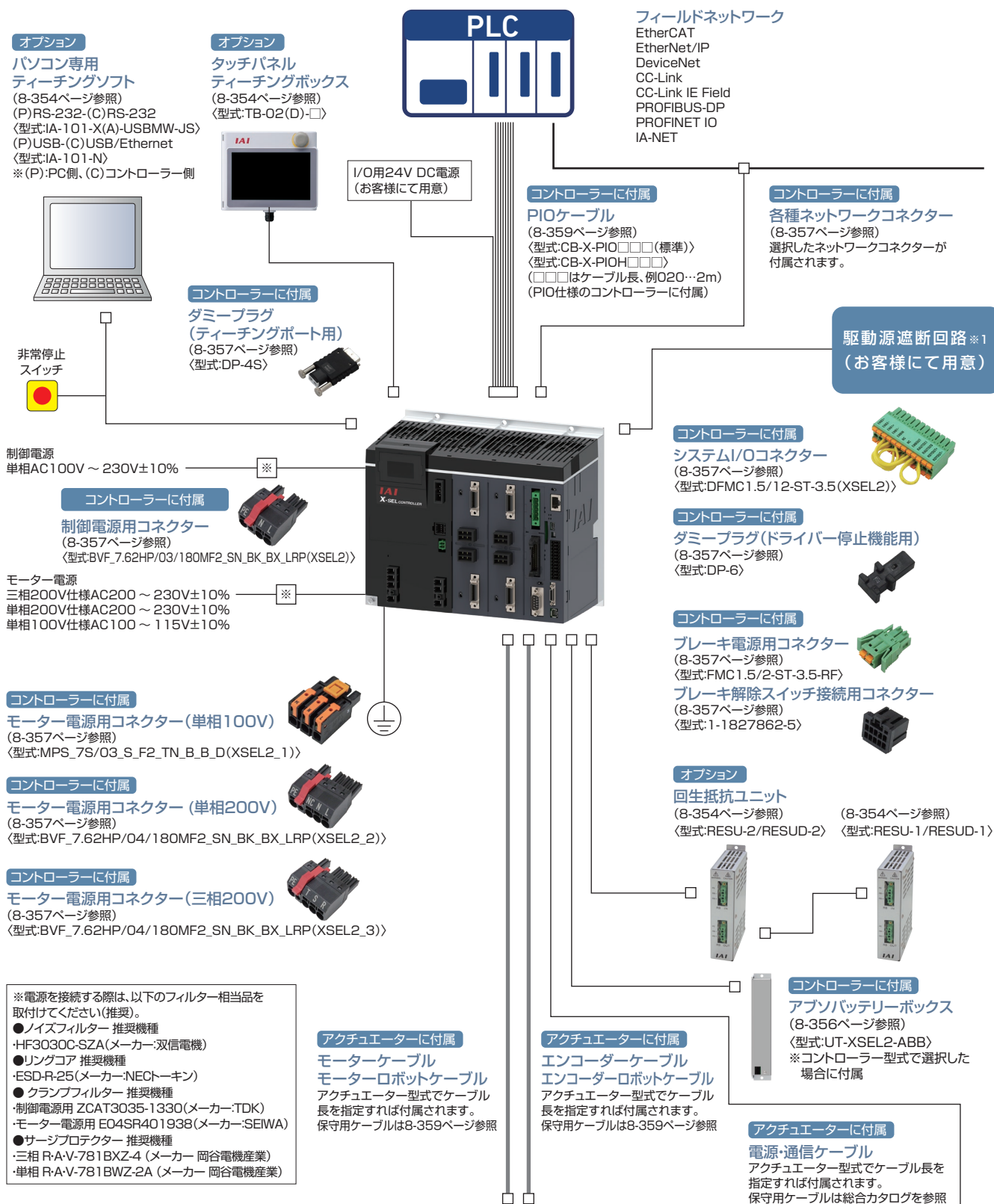
XSEL

-RA/SA

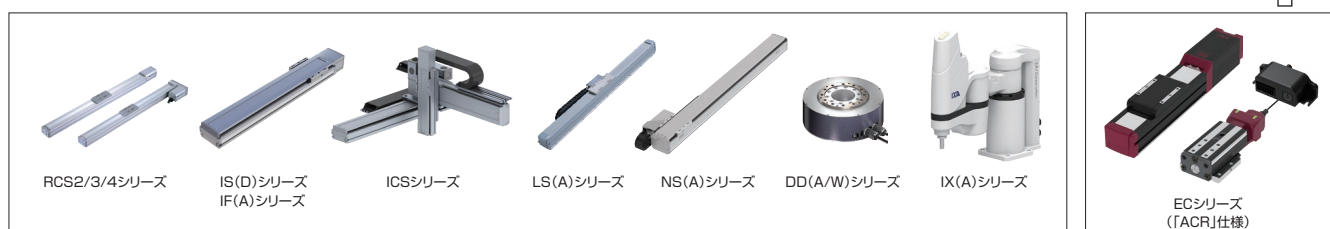
XSEL

-RAX/SAX

システム構成



接続可能アクチュエーター



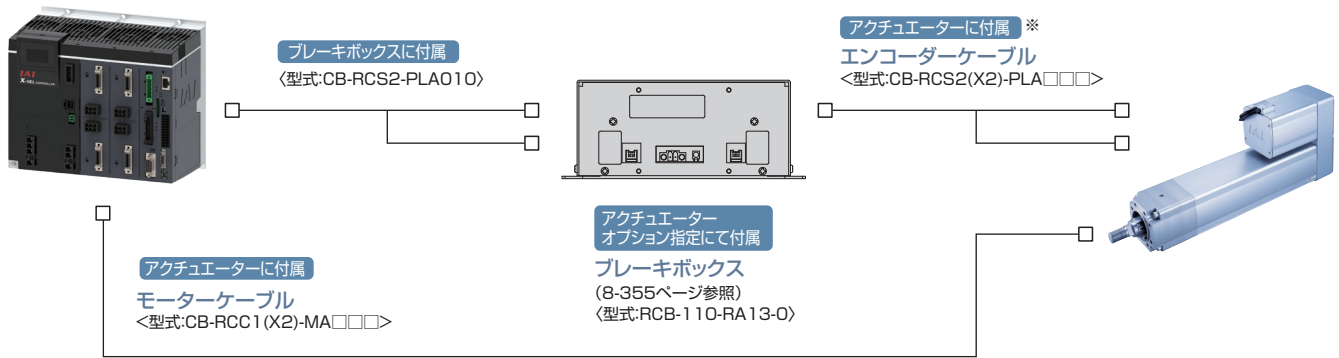
※1 安全カテゴリB~4(ISO13849-1)まで対応させるためには、
・システムI/Oコネクタで外部回路を組んでください
・デッドマンスイッチ付きのティーチングボックス(TB-02D)をご使用ください

※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

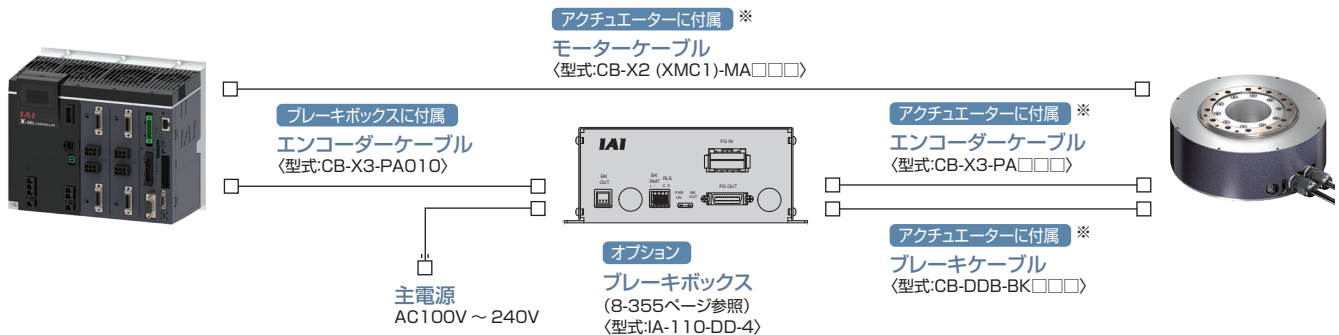
〈XSEL2とRCS2-RA13R(ブレーキ仕様)の接続〉

※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



コントローラー(抜粋)

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

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



(※) 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)

XSEL - [] - [] - [] [] [] - ([]) - [] [] - [] [] - [] - []

シリーズ タイプ 接続軸数 モーター種類 エンコーダ種類 オプション(注) モーター種類 エンコーダ種類 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

RA	標準タイプ
SA	安全カテゴリ対応タイプ

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

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		

WAJ	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

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。

E	未使用
EP	EtherNet/IP
EC	EtherCAT

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。

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。

E	未使用	P1	入力32/出力16(PNP)
N1	入力32/出力16(NPN)	P2	入力16/出力32(PNP)
N2	入力16/出力32(NPN)	P3	入力48/出力48(PNP)
N3	入力48/出力48(NPN)		

(※) ネットワーク専用スロットは、スロット1～スロット3で選択可能。

2	单相AC200V
2L	リニア専用单相AC200V
3	三相AC200V
3L	リニア専用三相AC200V

(例) 12:12W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。

〈30D・30R・200S対象アクチュエーター〉

- コントローラモーター種類「30D」…RS以外の30Wアクチュエーター
- コントローラモーター種類「30R」…RS
- コントローラモーター種類「200S」…LSA/LSASの一部機種

(※)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。

(※)EPとCIEの同時接続
はできません。

(※)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。

(※) 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。

【型式例】

XSEL - RA - 4 - 200WAI - 100WAI - 60A - 30A - EPDV - N1E - 2 - 3

シリーズ	タイプ	軸数					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
接続アクチュエーターモーターW数、エンコーダー種類							I/Oスロット内容			

標準価格の一例 ※ 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。	コントローラー機器構成 接続アクチュエーター：200W/バッテリーレスアプ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32V/出力16(NPN)1/0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

オプション

パソコン専用ティーチングソフト

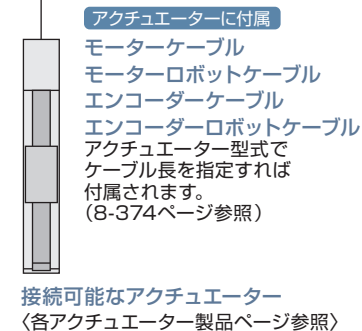
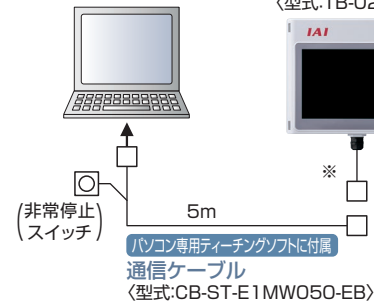
(8-371ページ参照) ※P=PC側、C=コントローラー側

XSEL-RA用

- ①RS-232C-①RS-232C
〈型式:IA-101-X-MW〉
- ①USB-①RS-232C
〈型式:IA-101-X-USBMW〉
- ①USB-①USB/Ethernet
〈型式:IA-101-N〉

XSEL-SA用

- ①RS-232C-①RS-232C
〈型式:IA-101-XA-MW〉
- ①USB-①USB/Ethernet
〈型式:IA-101-N〉



オプション

タッチパネル
ティーチングボックス
(8-371ページ参照)
〈型式:TB-02(D)-□〉



コントローラーに付属
ダミープラグ
(8-373ページ参照)
〈型式:DP-2〉



コントローラーに付属
PIOケーブル
(8-373ページ参照)
〈型式:CB-X-PIO020〉
標準2m
(PIO仕様のコントローラーに付属)

コントローラーに付属
システムI/O短絡コネクター
(8-373ページ参照)
〈型式:FMC1.5/
10-ST-3.5(XSEL)〉



コントローラーに付属
AC電源コネクター
(8-373ページ参照)
〈型式:GMSTB2.56-
STF-7.62〉



回生抵抗ユニットに付属
回生抵抗ユニットケーブル 1m

回生抵抗ユニット

回生抵抗ユニットの
必要数の目安に
ついては8-372
ページをご覧ください。



フィールドネットワーク

DeviceNet
CC-Link
CC-Link IE Field
PROFIBUS-DP
EtherCAT
EtherNet/IP

拡張モーション

(ケーブルはお客様にて用意)

PCON/ACON/
SCON-CB
MCON
(MECHATROLINK-III仕様)

モーター電源
三相/単相
AC200V/230V

制御用電源
単相
AC200V/230V

ブレーキ解除用
電源
DC24V

ブレーキ付き仕様の
コントローラーに付属

ブレーキ電源
コネクター
(8-373ページ参照)
〈型式:FMC1.5/
2-ST-3.5-RF〉

(注)電源を接続する際は必ず以下の
フィルター相当品を取付けてください。

- 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)
- リングコア 推奨機種
ESD-R-25(メーカー NECトーキン)
- クランプフィルター 推奨機種
制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)
モーター電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- サージプロテクター 推奨機種
三相 R-A-V-781BXZ-4
単相 R-A-V-781BWZ-2A(メーカー 岡谷電機産業)

I/O用電源
DC24V

※ 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。

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SA

XSEL
-RAX/SAX

X-SEL

スカラロボット用
プログラムコントローラー

(※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]

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 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		WAI	バッテリーレスアブソリュート インクリメンタル		E	未使用	N1	入力32/出力16 (NPN)
RAX4	3軸仕様スカラ+1軸/4軸仕様スカラ		A	アブソリュート		DV	DeviceNet	N2	入力16/出力32 (NPN)
RAX5	3軸仕様スカラ+2軸/4軸仕様スカラ+1軸		G	疑似アブソリュート		CC	CC-Link	N3	入力48/出力48 (NPN)
RAX6	3軸仕様スカラ+3軸/4軸仕様スカラ+2軸		AI	インデックスアブソ		CIE	CC-Link IE Field	P1	入力32/出力16 (PNP)
RAX7	3軸仕様スカラ+4軸/4軸仕様スカラ+3軸		AM	多回転アブソ		PR	PROFIBUS-DP	P2	入力16/出力32 (PNP)
RAX8	4軸仕様スカラ+4軸		B	ブレーキ仕様		E	未使用	P3	入力48/出力48 (PNP)
SAX3	3軸仕様スカラ 安全カテゴリ対応仕様		C	クリープセンサ仕様		EP	EtherNet/IP		
SAX4	3軸仕様スカラ+1軸/4軸仕様スカラ 安全カテゴリ対応仕様		HA	高加減速仕様		EC	EtherCAT		
SAX5	3軸仕様スカラ+2軸/4軸仕様スカラ+1軸 安全カテゴリ対応仕様		L	原点センサ/LS対応					
SAX6	3軸仕様スカラ+3軸/4軸仕様スカラ+2軸 安全カテゴリ対応仕様		M	マスター軸指定					
SAX7	3軸仕様スカラ+4軸/4軸仕様スカラ+3軸 安全カテゴリ対応仕様		S	スレーブ軸指定					
SAX8	4軸仕様スカラ+4軸 安全カテゴリ対応仕様								

※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ページの外形寸法表をご参照ください。

(※)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。

(※)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
---	--------

(例) 12 : 12W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。

〈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

※□には下記の記号が入ります

N:標準タイプ

S:高速タイプ

※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。

スカラロボット型式		XSEL-RAX/SAXへ接続可能な合計W数と接続可能軸数	
		合計W数	接続可能軸数
標準タイプ	IXA-3NNN1805	合計1500W以下(1軸最大750W)	最大4軸(5～8軸目)
	IXA-3NNN3015		
	IXA-3NNN45□□		
	IXA-3NNN60□□	合計600W以下(1軸最大700W)	
	IXA-4NNN1805		
	IXA-4NNN3015		
	IXA-4NNN45□□	合計600W以下(1軸最大600W)	
	IXA-4NNN60□□		
	IXA-4NNN80□□		
IXA-4NNN100□□	接続不可		
IXA-3NSN3015 / 4NSN3015			
IXA-3NSN45□□ / 4NSN45□□			
IXA-3NSN60□□ / 4NSN60□□			
IXA-4NSN80□□			
IXA-4NSN100□□			
IXA-4NHN10040			
IXA-4NHN12040			
IXA-4NSW3015			
IXA-4NSW45□□			
IXA-4NSW60□□			
IXA-4NSW8020			
IXA-4NSW8040			
IXA-4NSW10020			
IXA-4NSW10040			
IXA-4NHW12040			
IXA-4NSC3015			
IXA-4NSC4518			
IXA-4NSC4533			
IXA-4NSC6018			
IXA-4NSC6033			

- (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

RCON

RSEL

REC

RSEL

(直文型6軸)

RCP6S

PCON

-CB/CFB

PCON

-CBP

(パルスプレス)

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON2

SCON

-CB

SCON

-CB

(サーボプレス)

MSL

XSEL2

XSEL

-RA/SA

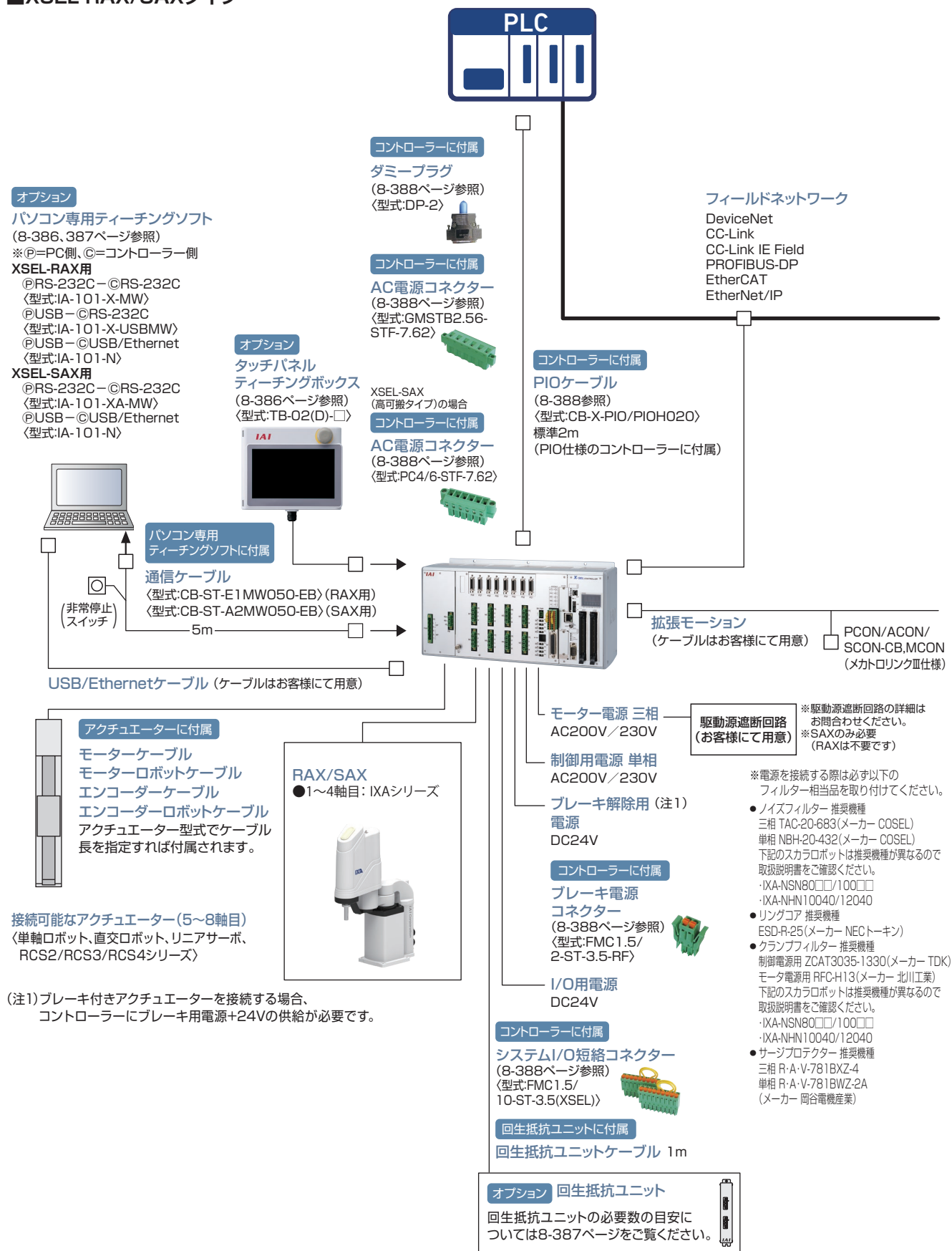
XSEL

-RAX/SAX

●スカラロボット IXA 対象

システム構成

■XSEL-RAX/SAXタイプ



※XSEL-SAXにて安全カテゴリ(SILO13849-1)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

RCON

RSEL

REC

RSEL
(直交型6軸)

RCP6S

PCON
-CB/CFB

PCON
-CBP
(パルスプレス)

PCON

ACON-CB
DCON-CB

ACON
DCON

SCON2

SCON
-CB

SCON
-CB
(サーボプレス)

MSEL

XSEL2

XSEL
-RA/SAXSEL
-RAX/SAX

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		6-329, 7-407, 7-722
A1		3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-407, 7-722
A1E/A1S/A3E/A3S	ケーブル取出し方向	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	アプソバッテリー	7-399
AB-5	アプ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	アプ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	アプソデータ保存用バッテリー (ケース付き)	8-315
AB-6	アプソバッテリー	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	エアバ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	クリーブセンサー	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-ADTB-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・アプソバッテリー 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	1-93
CB-ASEP2-MPA□□□□	ロボットケーブル	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)		1-94
CB-CAN2-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-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)	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) PLC等上位側ユーザーケーブル	5-869
CB-IXP-USR□□□□-CS	(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	アプソバッテリーボックス用接続ケーブル	8-329
CB-PAC-PIO□□□□		1-107, 5-682
CB-PAD-PIO□□□□	I/Oフラットケーブル	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)		1-100
CB-RCS2-PLLA□□□□ (-RB)	エンコーダー(ロボット)ケーブル	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
		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
		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
		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
		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-SEL-26H-LBS005	コントローラ接続ケーブル (プログラムコントローラ用)	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 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 接続用ケーブル	8-354, 8-401
CB-TTA-232□□□□ (RS232C接続ボード用)		5-693
CB-TTA-485□□□□ (RS485接続ボード用 終端処 理なし)	拡張SIOボード用接続ケーブル	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□□□□		1-102
CB-X1-PLA□□□□-AWG24		1-102
CB-X2-MA□□□□	エンコーダー(ロボット)ケーブル	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	小型コネクタ仕様	4-585, 7-408, 7-722
CO	本体カバー	5-563, 5-685, 6-330, 7-722
CRS-XBA		5-697
CRS-XBB		5-701
CRS-XGA		5-705
CRS-XGB	CRS 直交ロボット	5-709
CRS-XZCZ		5-717
CRS-XZCY		5-713
CRS-XZDZ		5-725

型 式	内 容	掲載頁
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		3-689
CT3/CT4	ケーブルベアオプション	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	軸先端ロカット仕様(背面)	6-330
DCL	軸先端ロカット仕様(左面)	6-330
DCON-CB/CGB	コントローラ	8-234
DCON-CYB/PLB/POB		8-247
DCR	軸先端ロカット仕様(右面)	6-330
DCT	軸先端ロカット仕様(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	DDW 防塵防滴仕様 ダイレクトドライブモーター	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		5-690, 8-373, 8-388
DP-4S		8-143, 8-179, 8-283, 8-328
DP-5	ダミーブラグ	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		2-603
EC-GRB13	EC グリッパ	2-607
EC-GRB8		2-599
EC-GRB10MW		2-809
EC-GRB13□W	EC 防塵防滴仕様	2-813
EC-GRB8MW		2-805
ECM	EtherCAT モーション	8-15
EC-GRBP10		2-615
EC-GRBP13		2-619
EC-GRBP8		2-611
EC-GRC6	EC グリッパ	2-623
EC-GRC7		2-627
EC-GRST3		2-631
EC-GRST6		2-635
EC-GRST7		2-639
EC-GRTR14		2-643
EC-GS4		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	EC ロッド	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

6-441

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 ソレノイドグリップー	6-121	
GRS-MIG		6-121	
GRS-RCH-M		6-334	
GRS-RCH-S	ゴムカバー取付け	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 ソレノイドグリップー	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		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	パソコン専用ティーチングソフト	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	
ICSB2/ICSPB2-BE□H		ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ	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	ICSB2/ICSPB2 単軸ロボット 2軸組合わせ		5-223
ICSB2/ICSPB2-BF□S			5-237
ICSB2/ICSPB2-BF□H		5-243	
ICSB2/ICSPB2-BH□S		5-245	
ICSB2/ICSPB2-BQ□H		5-311	
ICSB2/ICSPB2-BQ□M		5-313	
ICSB2/ICSPB2-G1J□H		5-315	
ICSB2/ICSPB2-G2J□H		5-317	
ICSB2/ICSPB2-GB□H		5-319	
ICSB2/ICSPB2-GB□M		5-321	

型 式	内 容	掲載頁
ICSB2/ICSPB2-BC□H		
ICSB2/ICSPB2-BC□M		
ICSB2/ICSPB2-BE□H		
ICSB2/ICSPB2-BE□M		
ICSB2/ICSPB2-BE□S		
ICSB2/ICSPB2-BG□S		
ICSB2/ICSPB2-BP□H		
ICSB2/ICSPB2-BP□M		
ICSB2/ICSPB2-BM□H		
ICSB2/ICSPB2-BM□M		
ICSB2/ICSPB2-BD□H		
ICSB2/ICSPB2-BF□S		
ICSB2/ICSPB2-BF□H		
ICSB2/ICSPB2-BH□S		
ICSB2/ICSPB2-BQ□H		
ICSB2/ICSPB2-BQ□M		
ICSB2/ICSPB2-G1J□H		
ICSB2/ICSPB2-G2J□H		
ICSB2/ICSPB2-GB□H		
ICSB2/ICSPB2-GB□M		
ICSB2/ICSPB2-GC□H		
ICSB2/ICSPB2-GC□M		
ICSB2/ICSPB2-GD□H		
ICSB2/ICSPB2-GE□H		
ICSB2/ICSPB2-GE□M		
ICSB2/ICSPB2-GF□H		
ICSB2/ICSPB2-GG□H		
ICSB2/ICSPB2-GG□M		
ICSB2/ICSPB2-GH□H		
ICSB2/ICSPB2-S1C□M		
ICSB2/ICSPB2-S1C□H		
ICSB2/ICSPB2-S2C□H		
ICSB2/ICSPB2-SA□H		
ICSB2/ICSPB2-SA□M		
ICSB2/ICSPB2-SG□H		
ICSB2/ICSPB2-SG□S		
ICSB2/ICSPB2-YBA□H		
ICSB2/ICSPB2-YBA□M		
ICSB2/ICSPB2-YBC□H		
ICSB2/ICSPB2-YBC□M		
ICSB2/ICSPB2-YBG□H		
ICSB2/ICSPB2-YBG□S		
ICSB2/ICSPB2-YSA□H		
ICSB2/ICSPB2-YSA□M		
ICSB2/ICSPB2-YSC□H		
ICSB2/ICSPB2-YSC□M		
ICSB2/ICSPB2-YSG□H		
ICSB2/ICSPB2-Z1C□H		
ICSB2/ICSPB2-Z1C□M		
ICSB2/ICSPB2-Z2C□H		
ICSB2/ICSPB2-ZA□H		
ICSB2/ICSPB2-ZA□M		
ICSB2/ICSPB2-ZD□H		
ICSB2/ICSPB2-ZG□S		
ICSB2/ICSPB2-ZH□S		
ICSB3/ICSPB3-B1N□HB3□		
ICSB3/ICSPB3-B1N□MB3□		
ICSB3/ICSPB3-B1N□		
ICSB3/ICSPB3-B1N□HS3M		
ICSB3/ICSPB3-B1N□MS3M		
ICSB3/ICSPB3-B2N□HB3□		
ICSB3/ICSPB3-B2N□MB3□		
ICSB3/ICSPB3-B2N□		
ICSB3/ICSPB3-B2N□HS3M		
ICSB3/ICSPB3-B2N□MS3M		
ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□		
ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□		
ICSB3/ICSPB3-BB□MB1□		
ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□		
ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□		
ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□		
ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□		
ICSB3/ICSPB3-BC□MB3□		
ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□		
ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□		

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	型 式	内 容	掲載頁
ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□		5-365	ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H		5-491
ICSB3/ICSPB3-BP□HB3□		5-373	ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□		5-517
ICSB3/ICSPB3-BP□HB4H		5-375	ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M		5-519
ICSB3/ICSPB3-BP□MB3M		5-377	ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L		5-493
ICSB3/ICSPB3-BP□MB4M		5-379	ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□		5-495
ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H		5-389	ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□		5-497
ICSB3/ICSPB3-BM□MB4M		5-391	ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□		5-521
ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□		5-355	ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□		5-523
ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□		5-357	ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-525
ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□		5-359	ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L		5-527
ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□		5-367	ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L		5-499
ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□		5-369	ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□		5-501
ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□		5-371	ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□		5-503
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB3□		5-381	ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□		5-529
ICSB3/ICSPB3-BQ□HB4H		5-383	ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□		5-531
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB3M		5-385	ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H		5-445
ICSB3/ICSPB3-BQ□MB4M		5-387	ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H		5-447
ICSB3/ICSPB3-BA□MS1□		5-401	ICSB4/ICSPB4-BB□HZRS		5-535
ICSB3/ICSPB3-BB□HS1□		5-403	ICSB4/ICSPB4-BE□HZRM		5-537
ICSB3/ICSPB3-BB□MS1□		5-405	ICSB4/ICSPB4-B3N1H	ICSB4/ICSPB4 単軸ロボット 4軸組合わせ	5-539
ICSB3/ICSPB3-BC□HS1□		5-407	ICSB4/ICSPB4-B3N1M		5-541
ICSB3/ICSPB3-BC□HS3M		5-409	ICSB4/ICSPB4-B4N1H		5-543
ICSB3/ICSPB3-BC□MS3M		5-411	ICSB4/ICSPB4-B4N1M		5-545
ICSB3/ICSPB3-BE□HS1□		5-417	ICSB6/ICSPB6-B3N1HB3□		5-547
ICSB3/ICSPB3-BE□HS3M		5-419	ICSB6/ICSPB6-B3N1MB3□		5-549
ICSB3/ICSPB3-BP□HS4□		5-425	ICSB6/ICSPB6-B4N1HB3□		5-551
ICSB3/ICSPB3-BP□MS4□		5-427	ICSB6/ICSPB6-B4N1MB3□	ICSB6/ICSPB6 単軸ロボット 6軸組合わせ	5-553
ICSB3/ICSPB3-BM□HS4H		5-433	ICSB6/ICSPB6-B3N1HS3M		5-555
ICSB3/ICSPB3-BM□MS4M		5-435	ICSB6/ICSPB6-B3N1MS3M		5-557
ICSB3/ICSPB3-BD□HS1□		5-413	ICSB6/ICSPB6-B4N1HS3M		5-559
ICSB3/ICSPB3-BD□HS3M		5-415	ICSB6/ICSPB6-B4N1MS3M		5-561
ICSB3/ICSPB3-BF□HS1□		5-421	IFA-SA□□-100	IFA スライダータイプ	3-585
ICSB3/ICSPB3-BF□HS3M		5-423	IFA-MA□□-200		3-591
ICSB3/ICSPB3-BQ□HS4□		5-429	IFA-MA□□-400		3-597
ICSB3/ICSPB3-BQ□MS4□		5-431	IK2-P6XBB1□□S		5-77
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB1□		5-449	IK2-P6XBB2□□S		5-79
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB2□	ICSB3/ICSPB3 単軸ロボット 3軸組合わせ	5-451	IK2-P6XBB3□□S		5-81
ICSB3/ICSPB3-G1J□HB3□		5-453	IK2-P6XBC1□□S		5-71
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS1□		5-461	IK2-P6XBC2□□S		5-73
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS2L		5-463	IK2-P6XBC3□□S		5-75
ICSB3/ICSPB3-G1J□HS3M		5-465	IK2-P6XBD1□□S		5-65
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB1□		5-455	IK2-P6XBD2□□S		5-67
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB2□		5-457	IK2-P6XBD3□□S		5-69
ICSB3/ICSPB3-G2J□HB3□		5-459	IK2-P6XBE1□□S		5-89
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS1□		5-467	IK2-P6XBE2□□S		5-91
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L		5-469	IK2-P6XBE3□□S		5-93
ICSB3/ICSPB3-G2J□HS3M		5-471	IK2-P6XBF1□□S		5-83
ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□		5-473	IK2-P6XBF2□□S		5-85
ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□		5-505	IK2-P6XBF3□□S		5-87
ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□		5-475	IK2-P6YBB1□□S	IK2 ロボシリンダー 2軸組合わせ	5-107
ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□		5-507	IK2-P6YBB2□□S		5-109
ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□		5-477	IK2-P6YBB3□□S		5-111
ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□		5-479	IK2-P6YBC1□□S		5-101
ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H		5-481	IK2-P6YBC2□□S		5-103
ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□		5-509	IK2-P6YBC3□□S		5-105
ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M		5-511	IK2-P6YBD1□□S		5-95
ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L		5-483	IK2-P6YBD2□□S		5-97
ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M		5-485	IK2-P6YBD3□□S		5-99
ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□		5-513	IK2-P6YBG1□□S		5-125
ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M		5-515	IK2-P6YBG2□□S		5-127
ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□		5-487	IK2-P6YBG3□□S		5-130
ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□		5-489	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	ISB スライダータイプ(3倍リード)	3-387
ISB/ISPB-WXM-750		3-467
ISB/ISPB-WXMX-750		3-471
ISB-MXL-400		3-423
ISB-MXM-400		3-411
ISB-MXMX-400	ISB スライダータイプ(3倍リード)	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		3-493
ISDB-MX-400		3-501
ISDB-S-100	ISDB スライダータイプ(3倍リード)	3-481
ISDBCR/ISPDBCR-L-□□□-ESD		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	ISDBCR/ISPDBCR クリーン仕様 スライダータイプ	7-191
ISDBCR/ISPDBCR-S-□□□-ESD		7-223
ISWA/ISPWA-L-200		7-447
ISWA/ISPWA-L-400		7-451
ISWA/ISPWA-M-100		7-439
ISWA/ISPWA-M-200	ISWA/ISPWA 防塵防滴仕様 スライダータイプ	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

型 式	内 容	掲載頁
IXA-3NNN60□□/4NNN60□□	IXA スカラロボット	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□□	IXA 防塵防滴仕様 スカラロボット	7-399
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-PFL-EW-1		5-865
IXA-PFL-RW-1		5-865
IXA-SST-ZW-1/2		5-866
IXA-TST-ZW-1/2	ソレノイドバルブセット	5-866
IXA-SVP-1		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		5-747
IXP-3N2508/4N2508	IXP パワーコンスカラ	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		7-414, 7-736

J		
JG-IXA1/2/4	アプ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		3-651
LSA-S10HS	LSA/LSAS リニアサーボタイプ	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	アプ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（離ねじ）	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-WMXS		3-571
NSA-WMXM		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

型 式	内 容	掲載頁
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		3-283
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	簡易アプソユニット(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		8-84, 8-129
RCON-AC-2	ドライバユニット(R-unit用)	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	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(用ファンユニット))	8-99, 8-143, 8-179
RCON-GW/GWG-CC		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	ゲートウェイユニット(R-unit用)	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 P/Oユニット)	8-86, 8-131
RCON-PC-1	ドライバユニット(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	ドライバユニット (R-unit用 200Vドライバユニット)	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		6-209
RCP2-GR3LS		6-207
RCP2-GR3SM		6-193
RCP2-GR3SS		6-189
RCP2-GRHB		6-181
RCP2-GRHM	RCP2 グリッパタイプ	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		6-219
RCP2-RTBB/RTBBL		6-223
RCP2-RTBS/RTBSL	RCP2 ロータリータイプ	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		4-213
RCP2-SRGD4R	RCP2 ロッドタイプ	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		7-325
RCP2CR-GR3SS		7-321
RCP2CR-GRLS	RCP2CR クリーン仕様 グリッパタイプ	7-319
RCP2CR-GRM		7-315
RCP2CR-GRS		7-311
RCP2CR-GRSS		7-307
RCP2CR-RTB/RTBL		7-335
RCP2CR-RTBB/RTBBL		7-339
RCP2CR-RTBS/RTBSL	RCP2CR クリーン仕様 ロータリータイプ	7-331
RCP2CR-RTC/RTCL		7-347
RCP2CR-RTCB/RTCBL		7-351
RCP2CR-RTCS/RTCSL		7-343
RCP2W-GR3SM		7-629
RCP2W-GR3SS	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパタイプ	7-625
RCP2W-GRLS		7-623

型 式	内 容	掲載頁
RCP2W-GRM		7-619
RCP2W-GRS	RCP2W 防塵防滴仕様 グリッパタイプ	7-615
RCP2W-GRSS		7-611
RCP2W-RTB/RTBL		7-639
RCP2W-RTBB/RTBBL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-643
RCP2W-RTBS/RTBSL		7-635
RCP2W-RTC/RTCL		7-651
RCP2W-RTCB/RTCBL	RCP2W 防塵防滴仕様 ロータリータイプ	7-655
RCP2W-RTCS/RTCSL		7-647
RCP3-MU□	モーター	1-232
RCP3-RA2AC		4-195
RCP3-RA2AR	RCP3 ロッドタイプ	4-203
RCP3-RA2BC		4-199
RCP3-RA2BR		4-207
RCP3-SA2AC		3-215
RCP3-SA2AR		3-239
RCP3-SA2BC		3-219
RCP3-SA2BR		3-243
RCP3-SA3C		3-223
RCP3-SA3R	RCP3 スライダータイプ	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		4-473
RCP3-TA3R		4-493
RCP3-TA4C		4-477
RCP3-TA4R		4-497
RCP3-TA5C	RCP3 テーブルタイプ	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		6-203
RCP4-GRLM		6-201
RCP4-GRLW	RCP4 グリッパタイプ	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		4-177
RCP4-RA3R	RCP4 ロッドタイプ	4-185
RCP4-RA5C		4-181
RCP4-RA5R		4-189
RCP4-SA3C		3-197
RCP4-SA3R	RCP4 スライダータイプ	3-205
RCP4-SA5C		3-201
RCP4-SA5R		3-209
RCP4-ST		6-287
RCP4-ST4525E	RCP4 ストップシリンダー	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		7-421
RCP4W-SA6C	RCP4W 防塵防滴仕様 スライダータイプ	7-425
RCP4W-SA7C		7-429
RCP5-BA4/BA4U		3-183
RCP5-BA6/BA6U	RCP5 ベルトタイプ	3-187
RCP5-BA7/BA7U		3-191
RCP5-FL-□	フランジ(前)	4-588
RCP5-RA10C		4-167
RCP5-RA10R	RCP5 ロッドタイプ	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		3-85
RCP6-HSA6R		3-145
RCP6-HSA6XC		3-91
RCP6-HSA6XR	RCP6 スライダータイプ	3-151
RCP6-HSA7C		3-95
RCP6-HSA7R		3-155
RCP6-HSA7XC		3-101
RCP6-HSA7XR		3-161
RCP6/RCP6S-GRST6C		6-137
RCP6/RCP6S-GRST6R	RCP6/RCP6S ロングストロークグリッパ	6-145
RCP6/RCP6S-GRST7C		6-141
RCP6/RCP6S-GRST7R		6-149
RCP6/RCP6S-RA4C		4-69
RCP6/RCP6S-RA4R	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	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	型 式	内 容	掲載頁
RCP6/RCP6S-RA6R		4-121	RCP6W/RCP6SW-WRA14C		7-497
RCP6/RCP6S-RA7C		4-77	RCP6W/RCP6SW-WRA14R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ワイドラジアルシリンダー	7-545
RCP6/RCP6S-RA7R	RCP6/RCP6S ロッドタイプ	4-125	RCP6W/RCP6SW-WRA16C		7-501
RCP6/RCP6S-RA8C		4-81	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/RCP6S-RA8R		4-129	RCP6-FFA-RA□	先端アダプター(フランジ)	4-586
RCP6/RCP6S-RAA4C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-85	RCP6-FL-□	フランジ(前)	4-587, 4-588
RCP6/RCP6S-RAA4R		4-133	RCP6-FT-□	フート金具	4-590, 4-591
RCP6/RCP6S-RAA6C		4-89	RCP6-GRT7A	RCP6 グリップタイプ	6-129
RCP6/RCP6S-RAA6R		4-137	RCP6-GRT7B		6-133
RCP6/RCP6S-RAA7C	RCP6/RCP6S ラジアルシリンダー	4-93	RCP6-KFA-RA□	先端アダプター(キー溝)	4-594
RCP6/RCP6S-RAA7R		4-141	RCP6-MJF-GRST□	フィンガーアタッチメント取付けジグ	6-333
RCP6/RCP6S-RAA8C		4-97	RCP6-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	4-595, 4-596
RCP6/RCP6S-RAA8R		4-145	RCP6-NJ-RA□R	ナックルジョイント	4-596, 4-597
RCP6/RCP6S-SA4C		3-61	RCP6-NTB-□	Tスロットナットバー	4-597, 4-598
RCP6/RCP6S-SA4R		3-121	RCP6-QR-RA□R	クレビス金具	4-599
RCP6/RCP6S-SA6C		3-67	RCP6-RAA4R(ハルスプレス仕様)		6-63
RCP6/RCP6S-SA6R	RCP6/RCP6S スライダータイプ	3-127	RCP6-RAA6R(ハルスプレス仕様)	RCP6 サーボプレス・ハルスプレス	6-67
RCP6/RCP6S-SA7C		3-73	RCP6-RAA7R(ハルスプレス仕様)		6-71
RCP6/RCP6S-SA7R		3-133	RCP6-RTCKMPE/RTCKMPI		6-315
RCP6/RCP6S-SA8C		3-79	RCP6-RTCKMRE/RTCKMRI	RCP6 ロータリーチャック	6-311
RCP6/RCP6S-SA8R		3-139	RCP6-RTCKSPE/RTCKSPI		6-307
RCP6/RCP6S-TA4C		4-427, 4-423	RCP6-RTCKSRE/RTCKSRI		6-303
RCP6/RCP6S-TA4R		4-451, 4-447	RCP6-RTFML	RCP6 中空ロータリー	6-239
RCP6/RCP6S-TA6C	RCP6/RCP6S テーブルタイプ	4-435, 4-431	RCP6-SS-GRST7	スライダースペーサー	6-336
RCP6/RCP6S-TA6R		4-459, 4-455	RCP6-SS-SA□		3-608
RCP6/RCP6S-TA7C		4-443, 4-439	RCP6S	コントローラー内蔵型アクチュエーター	8-181
RCP6/RCP6S-TA7R		4-467, 4-463	RCP6W-FFA-RA□	先端アダプター(フランジ)	7-723
RCP6/RCP6S-WRA10C		4-101	RCP6W-FL-□	フランジ(前)	7-724
RCP6/RCP6S-WRA10R		4-149	RCP6W-FT-□	フート金具	7-726
RCP6/RCP6S-WRA12C		4-105	RCP6W-KFA-RA□	先端アダプター(キー溝)	7-729
RCP6/RCP6S-WRA12R	RCP6/RCP6S ワイドロッドタイプ	4-153	RCP6W-NFA-□	先端アダプター(雌ねじ)	7-729
RCP6/RCP6S-WRA14C		4-109	RCP6W-NTB-□	Tスロットナットバー	7-731
RCP6/RCP6S-WRA14R		4-157	RCS2-FL-□	フランジ(前)	4-588, 4-589
RCP6/RCP6S-WRA16C		4-113	RCS2-FT-□	フート金具	4-592, 6-110
RCP6/RCP6S-WRA16R		4-161	RCS2-GD5N		4-385
RCP6/RCP6S-WSA10C		3-105	RCS2-GS5N	RCS2 ロッドタイプ	4-381
RCP6/RCP6S-WSA10R		3-165	RCS2-RA13R		4-363
RCP6/RCP6S-WSA12C		3-109	RCS2-RA5C	RCS2 ロッドタイプ サーボプレス	6-95
RCP6/RCP6S-WSA12R	RCP6/RCP6S ワイドスライダータイプ	3-169	RCS2-RA5R		4-401
RCP6/RCP6S-WSA14C		3-113	RCS2-RGD5C	RCS2 ロッドタイプ	4-411
RCP6/RCP6S-WSA14R		3-173	RCS2-RGS5C		4-403
RCP6/RCP6S-WSA16C		3-117	RCS2-RN5N		4-377
RCP6/RCP6S-WSA16R		3-177	RCS2-RP5N		4-379
RCP6CR-HSA6C		7-103	RCS2-RTC10L		6-249
RCP6CR-HSA7C	RCP6 クリーン仕様 スライダータイプ	7-113	RCS2-RTC12L	RCS2 ロータリータイプ	6-253
RCP6CR-HSA6XC		7-109	RCS2-RTC8L/RTC8HL		6-245
RCP6CR-HSA7XC		7-119	RCS2-SD5N		4-389
RCP6CR/RCP6SCR-SA4C		7-87	RCS2-SRA7BD	RCS2 ロッドタイプ	4-397
RCP6CR/RCP6SCR-SA6C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 スライダータイプ	7-91	RCS2-SRGD7BD		4-415
RCP6CR/RCP6SCR-SA7C		7-95	RCS2-SRG7BD		4-407
RCP6CR/RCP6SCR-SA8C		7-99	RCS2-TCA5N		4-579
RCP6CR/RCP6SCR-WSA10C		7-123	RCS2-TFA5N	RCS2 テーブルタイプ	4-583
RCP6CR/RCP6SCR-WSA12C		7-127	RCS2-TWA5N		4-581
RCP6CR/RCP6SCR-WSA14C	RCP6/RCP6S クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-131	RCS2CR-GD5NB		7-297
RCP6CR/RCP6SCR-WSA16C		7-135	RCS2CR-GS5NB	RCS2CR クリーン仕様 ロッドタイプ	7-293
RCP6W/RCP6SW-RA4C		7-457	RCS2CR-RN5NB		7-289
RCP6W/RCP6SW-RA4R		7-505	RCS2CR-RP5NB		7-291
RCP6W/RCP6SW-RA6C		7-461	RCS2CR-SD5NB		7-301
RCP6W/RCP6SW-RA6R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-509	RCS2W-GD5NB		7-601
RCP6W/RCP6SW-RA7C		7-465	RCS2W-GS5NB		7-597
RCP6W/RCP6SW-RA7R		7-513	RCS2W-RN5NB	RCS2CR 防塵防滴仕様 ロッドタイプ	7-593
RCP6W/RCP6SW-RA8C		7-469	RCS2W-RP5NB		7-595
RCP6W/RCP6SW-RA8R		7-517	RCS2W-SD5NB		7-605
RCP6W/RCP6SW-RAA4C		7-473	RCS3/RCS3P-SA8C		3-365
RCP6W/RCP6SW-RAA4R		7-521	RCS3/RCS3P-SA8R		3-377
RCP6W/RCP6SW-RAA6C		7-477	RCS3/RCS3P-SS8C	RCS3 スライダータイプ	3-369
RCP6W/RCP6SW-RAA6R	RCP6/RCP6S 防塵防滴仕様 ラジアルシリンダー	7-525	RCS3/RCS3P-SS8R		3-381
RCP6W/RCP6SW-RAA7C		7-481	RCS3-CT8C		3-373
RCP6W/RCP6SW-RAA7R		7-529	RCS3-FT-□	フート金具	6-109, 6-110
RCP6W/RCP6SW-RAA8C		7-485	RCS3-MU□	モーター	1-194, 1-242, 1-243
RCP6W/RCP6SW-RAA8R		7-533	RCS3-RA10R	RCS3 ロッドタイプ サーボプレス	6-91
RCP6W/RCP6SW-WRA10C		7-489			
RCP6W/RCP6SW-WRA10R		7-537			
RCP6W/RCP6SW-WRA12C		7-493			
RCP6W/RCP6SW-WRA12R		7-541			

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 ロッドタイプ	4-371
RCS3-RA20R		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	7-181
RCS3CR/RCS3PCR-SS8C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-185
RCS3CR-MU8□	モーター	1-243, 1-244
RCS4-FT-□	フート金具	4-591
RCS4-RA4C		4-281
RCS4-RA4R	RCS4 ロッドタイプ	4-321
RCS4-RA6C		4-283
RCS4-RA6R		4-323
RCS4-RA7C		4-285
RCS4-RA7R	RCS4 ロッドタイプ	4-325
RCS4-RA8C		4-287
RCS4-RA8R		4-327
RCS4-RAA4C		4-289
RCS4-RAA4R		4-329
RCS4-RAA6C		4-293
RCS4-RAA6R	RCS4 ラジアルシリンダー	4-333
RCS4-RAA7C		4-297
RCS4-RAA7R		4-337
RCS4-RAA8C		4-301
RCS4-RAA8R		4-341
RCS4-SA4C		3-291
RCS4-SA4R		3-331
RCS4-SA6C		3-295
RCS4-SA6R		3-335
RCS4-SA7C	RCS4 スライダータイプ	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		4-529, 4-533
RCS4-TA4R		4-553, 4-557
RCS4-TA6C	RCS4 テーブルタイプ	4-537, 4-541
RCS4-TA6R		4-561, 4-565
RCS4-TA7C		4-545, 4-549
RCS4-TA7R		4-569, 4-573
RCS4-WRA10C		4-305
RCS4-WRA10R		4-345
RCS4-WRA12C		4-309
RCS4-WRA12R	RCS4 ワイドラジアルシリンダー	4-349
RCS4-WRA14C		4-313
RCS4-WRA14R		4-353
RCS4-WRA16C		4-317
RCS4-WRA16R		4-357
RCS4-WSA10C		3-315
RCS4-WSA10R		3-347
RCS4-WSA12C		3-319
RCS4-WSA12R	RCS4 ワイドスライダータイプ	3-351
RCS4-WSA14C		3-323
RCS4-WSA14R		3-355
RCS4-WSA16C		3-327
RCS4-WSA16R		3-359
RCS4CR-SA4C		7-149
RCS4CR-SA6C	RCS4CR	7-153
RCS4CR-SA7C	クリーン仕様 スライダータイプ	7-157
RCS4CR-SA8C		7-161
RCS4CR-WSA10C		7-165
RCS4CR-WSA12C	RCS4CR	7-169
RCS4CR-WSA14C	クリーン仕様 ワイドスライダータイプ	7-173
RCS4CR-WSA16C		7-177
RE	ロッド先端延長仕様	4-600
RESU (D) -1		2-862, 8-97,
		8-141, 8-168,
		8-281, 8-354,
		8-372, 8-387
RESU (D) -2	回生抵抗ユニット	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		8-126
RSEL-G-CC2	マスターユニット(SELユニット)	8-126
RSEL-G-CIE		8-127
RSEL-G-DV		8-126
RSEL-G-DV2		8-126
RSEL-G-E	マスターユニット(SELユニット)	8-125
RSEL-G-EC		8-128
RSEL-G-EP		8-128
RSEL-G-NP	マスターユニット(SELユニット)	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	TTA テーブルトップロボット	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		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

0-9
A
B
C
D
E
F
G
H
I
J
K
L
M
N
O
P
Q
R
S
T
U
V
W
X
Z

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
	AB-3	7-413
スカラ用	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
アブソリユートエンコーダー		1-366
アブソリユートタイプ(エンコーダー種類)		1-270, 3-48, 4-58, 5-52, 6-56, 7-76
アブソリユ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
エアバージ		1-366
エアバ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
	CS	2-818
エアシリンダー互換取付けプレート	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
	CB-RCS2-PA□□□	1-100
	CB-RCS2-PLA□□□	1-100
XSEL/XSEL2用	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
		1-271, 3-49, 4-59, 5-53, 6-57, 7-77
エンコーダーパルス数		

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
グリップタイプ		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
再生抵抗		1-367
再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	8-372
XSEL/XSEL2用	CB-ST-REU010	8-372
	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
再生抵抗ユニット		
RCON/RSEL/SCON2/SCON-CB/XSEL2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
簡易アプソユニット(R-unit用)		
ACサーボモーター用	RCON-ABU-A	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
バルスモーター用	RCON-ABU-P	8-87, 8-99, 8-132, 8-143
簡易アプソリットタイプ(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 E04SR401938	8-363, 8-378 8-341
グリース		1-368
グリースアップ		1-368
クリーブセンサー		1-368
標準仕様	C CL	3-603, 5-563, 7-407 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
グリップタイプ		6-113
グリップベルト	GRP-1	8-401
クレビス金具	EC-QR-RR□ QR RCA-QR-RA□ RCP6-QR-RR□R	2-836 4-599 4-600 4-599
クレビス金具+揺動受け金具	EC-QRPB-RR□ QRPB	2-837 2-837
グローバル仕様		1-369

内 容	型 式	掲載頁
ゲイン		1-369
ゲートウェイユニット(R-unit用)	RCON-GW/GWG-DV RCON-GW/GWG-CC RCON-GW/GWG-CIE RCON-GW/GWG-TSN RCON-GW/GWG-PR RCON-GW/GWG-EC RCON-GW/GWG-EP RCON-GW/GWG-PRT RCON-GW/GWG-ML3 RCON-GW/GWG-SSN RCON-GW/GWG-N-EP	8-79 8-79 8-80 8-80 8-80 8-81 8-81 8-82 8-82 8-83 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□□□ CB-PAD-PIOS□□□	1-107 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□□□ CB-TTA-PIQJ005	5-682 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
アプ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	CB-RCS2-PA□□□ CB-RCS2-PLA□□□ CB-RCS2-PLDA□□□ (-RB) CB-RCS2-PLLA□□□ (-RB) CB-RCS3-PLA□□□ (-RB)	1-100 1-100 1-100 1-101 1-101 1-99
SCON用	CB-X1-PA□□□ CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PA□□□-WC CB-X1-PLA□□□ CB-X1-PLA□□□ -AWG24	1-101 1-101 1-102 1-102 1-102 1-102
XSEL/XSEL2用	CB-X2-PLA□□□ CB-X3-PA□□□ CB-RCS2-PA□□□ CB-RCS2-PLA□□□ CB-X1-PA□□□ CB-X1-PA□□□-WC CB-X1-PA□□□-AWG24 CB-X1-PLA□□□ CB-X1-PLA□□□ -AWG24 CB-X2-PLA□□□ CB-X3-PA□□□	1-100 1-100 1-100 1-100 1-101 1-102 1-101 1-102 1-102 1-102 1-100 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
		1-109, 8-100, 8-144, 8-285
		8-194
拡張ユニット用ケーブル	CB-RE-CTL□□□	8-194
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・アプソバッテリー 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
		5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-371, 8-386
		1-108
IA-101-XA-MW用	CB-ST-A2MW050 (-EB)	5-690, 8-139, 8-140, 8-177, 8-327, 8-371, 8-386
		1-106, 5-868, 8-390
		1-106, 5-868, 8-390
ハ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
XSEL/XSEL2用	CB-XEU-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97
モーター・エンコーダー一体型 (ロボット)ケーブル	CB-X-MA□□□	1-98
	CB-XEU-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
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
PCON-CB/CFB用	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
PCON-CB/CFB用	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-94
	CB-CFA2-MPA□□□	1-95
	CB-CFA3-MPA□□□	1-95, 8-210
RCON用	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
	CB-ASEP2-MPA□□□	1-93
	CB-CFA-MPA□□□(-RB)	1-94
ユーザーケーブル	CB-PSEP-MPA□□□	1-95
	CB-RCAPC-MPA□□□	1-96
	CB-RPSEP-MPA□□□	1-96
ロードセル配線付エンコーダーケーブル	CB-IXP-USR□□□-AS	5-869
ケーブル(エア継手) 勝手違い	CB-IXP-USR□□□-CS	5-869
ケーブル型式一覧表	CB-RCS2-PLLA010	8-306
ケーブル固定金具	CVR	6-330
		1-79, 3-691, 4-605, 6-339, 7-739
	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
	A0	6-329, 7-407, 7-722
	A1	3-603, 4-585, 5-563, 6-329, 7-407, 7-722
ケーブル取り出し方向	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
ケーブル取出し方向逆側 ケーブルベアオプション	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
ケーブル取出し方向逆側 ケーブルベアオプション	CJO	3-604, 4-585
	MLE/MLS/MRE/MRS	3-606
	A6	3-603
拡張ケーブルベア	ET5/ET6/ET7/ET8	3-604, 3-611
	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
		1-369
原点		3-605, 4-593, 7-728
	HS	3-605, 4-593, 7-409
	HSL/HSR	2-835, 3-607, 4-597, 5-565, 5-686, 6-334, 7-410, 7-730
原点確認センサー	NM	1-369
		3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 3-690, 5-565, 6-332, 7-409
原点逆仕様		3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 5-565, 7-409
原点復帰		3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 5-565, 7-409
原点リミットスイッチ (反対側取付け)	LL	3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 5-565, 7-409
原点リミットスイッチ (標準)	L	3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 5-565, 7-409
		3-606, 5-565, 7-409
交換用ステンレスシート	ST-□	1-227, 1-235, 1-237, 1-240, 1-247, 1-249
		8-235, 8-284, 8-290, 8-301, 8-306, 8-315, 8-358, 8-365, 8-373, 8-379, 8-388
		8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-399, 8-414
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
		8-99, 8-143, 8-209, 8-245, 8-329, 8-399, 8-414
高精度仕様	HPR	3-605, 7-409
		4-585, 7-408, 7-722
		4-594, 7-409, 7-728
小型コネクタ仕様	CNS	4-585, 7-408, 7-722
		4-594, 7-409, 7-728
		4-594
コネクタ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
		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
		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
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
		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
		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
コンデンサー	GRS-RSL-S	6-334
	RCH/RSL	2-837, 6-334
		1-369
コントローラー		8-7
		8-7
		8-7
コントローラー内蔵ロボシリンダー	RCP6S	8-181
		8-181
		8-181
CompoNet	CN	8-15
		8-15
		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		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		
	G1	2-828, 3-605, 4-593, 7-728
指定グリース塗布仕様	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
スカルロボット		5-741, 7-82, 7-416
スクレーパー	SC	1-370
ステア (IXA用)	IXA-SST-ZW-1/2	4-600
	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

内 容	型 式	掲載頁
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
	KFA	4-594, 7-729
先端アダプター(キー溝)	RCP6-KFA-RR-□	4-594
	RCP6W-KFA-RR-□	7-729
	EC-FFA-RR-□	2-820
先端アダプター(フランジ)	FFA	2-820, 4-586, 7-723
	RCP6-FFA-RR-□	4-586
	RCP6W-FFA-RR-□	7-723
	EC-NFA-□	2-833
先端アダプター(離ねじ)	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	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
		2-899, 8-95, 8-139, 8-167, 8-176, 8-395, 8-398
		1-371
		8-372, 8-387
		4-586
		1-371
		3-610, 7-413
		8-87, 8-132
		5-690, 8-373, 8-388
		8-143, 8-179, 8-283, 8-328, 8-357
脱調	TB-03-□	8-99, 8-193, 8-209, 8-219, 8-246, 8-284, 8-301, 8-315
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
		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

内 容	型 式	掲載頁
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
200Vドライバーユニット	RCON-DC-2	8-84, 8-129
	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-RR□□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
バックラッシュ		1-372
バッテリー		
アプ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-O4 JM-O8	8-241, 8-282, 8-290 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	CT2 CT3/CT4 CT5/CT6	1-373 3-689 3-604, 3-611, 3-689 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 DV EC EP PR	8-362, 8-376 8-362, 8-376 8-362, 8-376 8-362, 8-376 8-362, 8-376
フィンガーアタッチメント取付けジグ	MJF	6-333
	RCP6-MJF-GRST□ EC-FT-□ EC-FTSB	6-333 2-824 2-824
	FT	2-824, 3-605, 4-590, 6-109, 7-726
フート金具	FT2/FT4 RCP2-FT-□ RCP6-FT-□ RCP6W-FT-□ RCS2-FT-□ RCS3-FT-□ RCS4-FT-□	4-593 4-591 4-590 7-726 4-592, 6-110 6-109 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 IXP-FL-2/3	5-864 5-864, 7-414, 7-736
フランジ (IXA用)	IX-FL-1 IX-FL-4 IXA-PFL-EW-1 IXA-PFL-RW-1	5-865, 7-414, 7-736 5-865 5-865
フランジ (後)	FLR RCA-FL-□ RCA-FLR-□ RCP2-FL-□ EC-FL-□	4-589 4-589 4-589 4-589 2-821
フランジ (前)	FL RCA-FL-□ RCP2-FL-□ RCP4-FL-□ RCP5-FL-□ RCP5W-FL-□ RCP6-FL-□ RCP6W-FL-□ RCS2-FL-□	2-821, 4-587, 6-107, 6-332, 7-724 4-588 4-588 4-588 4-588 7-724 4-587 7-724 4-62
フランジブラケット	FB RCP2-FB-□	6-331, 7-408, 7-723 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-O1	8-417
ブレーキボックス	IA-110-DD-4 RCB-110-RA13-O	1-373 6-329, 8-283, 8-355 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 IA-LB-TGS RCB-CV-USB RCB-LB-TGS	5-690, 8-386 8-29, 8-402 8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314 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
ポジションナータイプ		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		
	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
	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ケーブル	CB-SC2-MFC□□□	8-282
マルチスライダ		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		
		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		
モーター(ロボット)ケーブル		
	CB-RCC-MA□□□(-RB)	1-97
	CB-X-MA□□□	1-98
	CB-XEU-MA□□□	1-98
	CB-XMC-MA□□□	1-98
	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		
	CB-APSEP-MPA□□□	1-93
	CB-CAN-MPA□□□(-RB)	1-94

内 容	型 式	掲載頁
	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
	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
	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
	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		
		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ケーブル	CB-SEL-USB030	
		8-95, 8-167, 8-193, 8-208, 8-219, 8-230, 8-245, 8-255, 8-281, 8-299, 8-314
USB変換アダプター (ポジションコントローラー用)	RCB-CV-USB	
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		
ワイバ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

あ

か

さ

た

な

は

ま

や

ら

わ

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。



終わりのなき進化のために——。 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CO₂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



0800-888-0088

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かない場合は、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 芝エクスージビルディング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 ハーモネットビル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	兵庫県明石市榊屋町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	愛媛県松山市柳味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	大分県大分市東大工町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 (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 Phairokijja 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/エレスリンダ/エレスリンダー/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/Wire Cylinderは株式会社アイエイアイの登録商標です。