

# DDCR-T18

クリーン仕様 標準口径タイプ 薄型タイプ

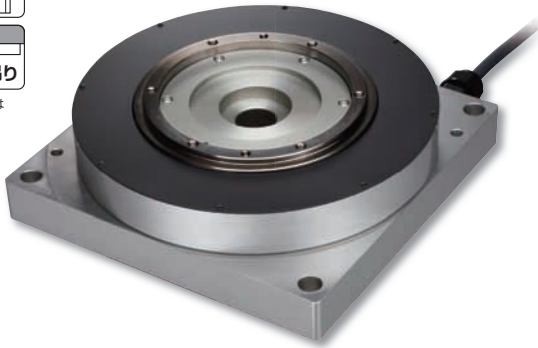
■型式項目 DDCR - T18  -  - 200 - 360 - T2 -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S: 標準(17bit) AI: インデックスアプソタイプ 200: 200W 360: 360度 T2: SCON N: 無し  
 P: 高分解能(20bit) AM: 多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S: 3m  
 XSEL-R/S M: 5m  
 注: T18Pの場合は、X  : 長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

※上写真は、標準対応品です。  
 クリーン対応品はエア吸収用継手があります。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)※1	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)※2	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナージヤ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDCR-T18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DDCR-T18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDCR-T18P-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDCR-T18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

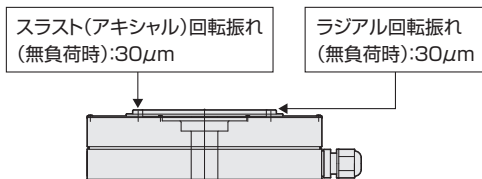
型式	標準価格
DDCR-T18S	—
DDCR-T18P	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

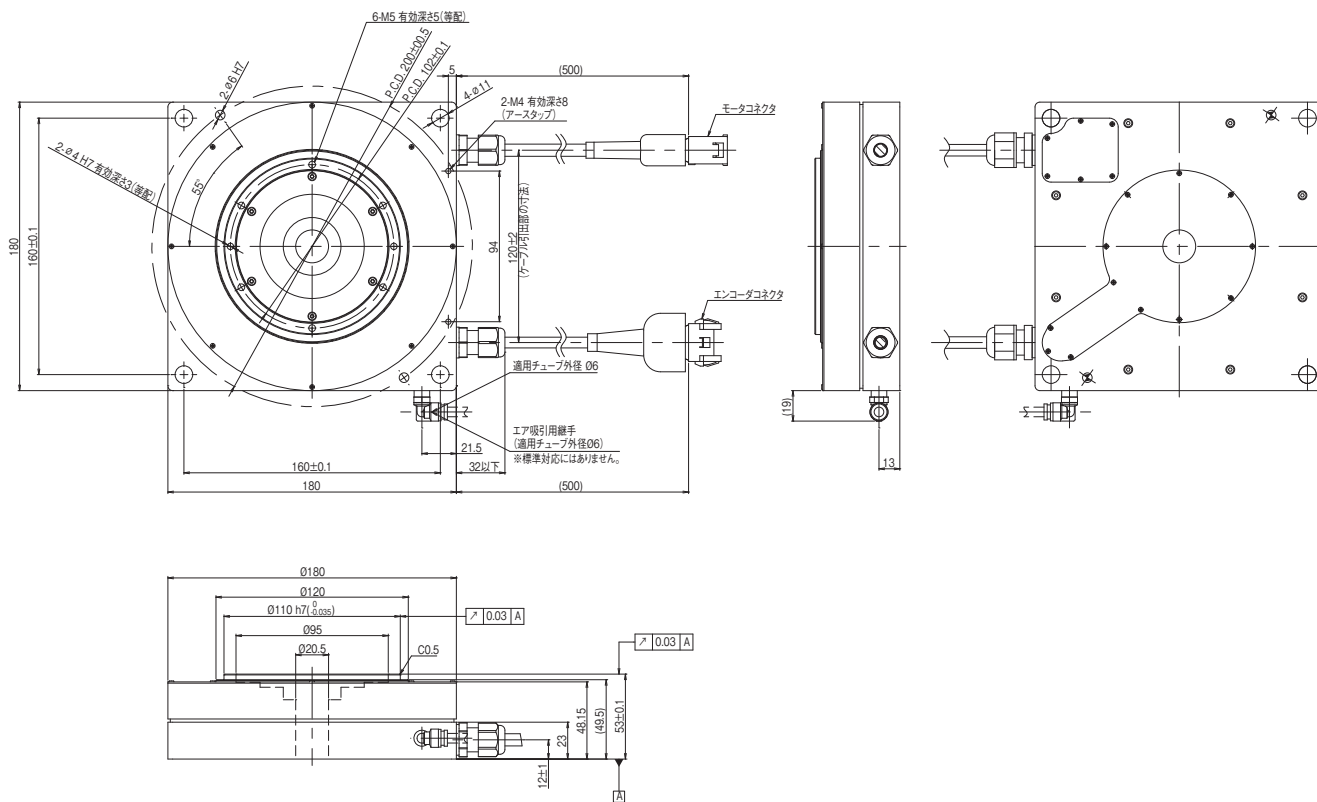


## 共通仕様

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: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev 20bit: 1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	T18S	T18P	
	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)	
	吸引量	35Nℓ/min	
本体質量	5.6kg		

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様**
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR**
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCRシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DDCR-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DDCR-LT18

クリーン仕様 大口径タイプ 薄型タイプ

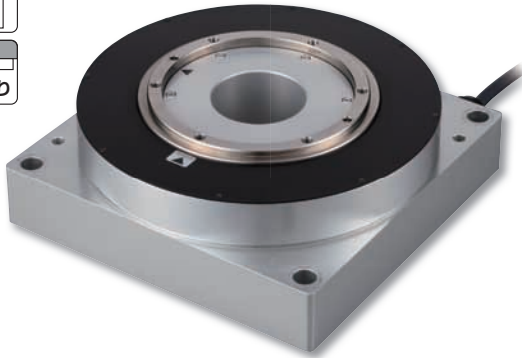
■型式項目 DDCR - LT18  -  - 200 - 360 - T2 -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S:3m  
 XSEL-R/S M:5m  
 注:LT18Pの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

※上写真は、標準対応品です。  
 クリーン対応品はエア吸収用継手があります。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナージヤ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LT18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LT18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LT18P-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LT18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

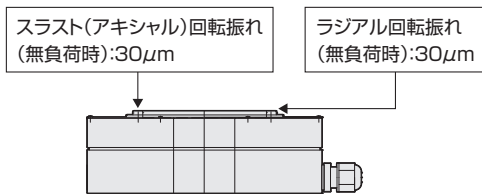
型式	標準価格
DDCR-LT18S	—
DDCR-LT18P	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

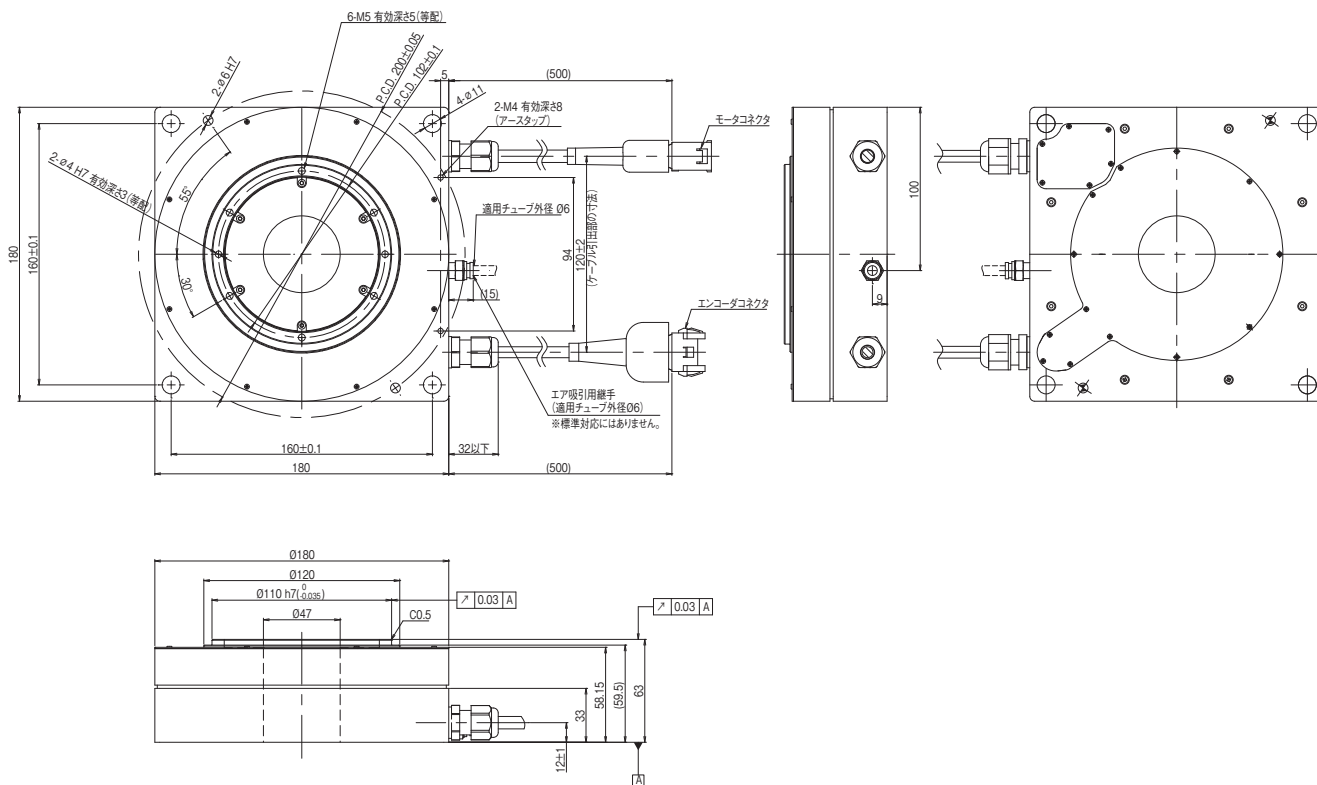


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	LT18S	LT18P
	正方向 3400N 逆方向 250N	3100N 250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)
	吸引量	35Nℓ/min
本体質量	6.2kg	

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様**
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR**
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCRシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DDCR-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DDCR-H18

クリーン仕様 標準口径タイプ 高トルクタイプ

■型式項目 **DDCR** - **H18**  -  - **600** - **360** - **T2** -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長

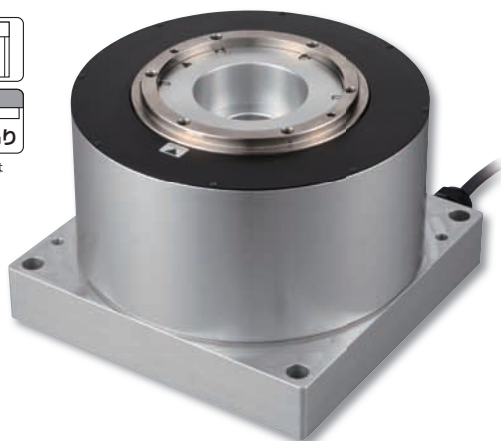
S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し  
P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S:3m  
XSEL-R/S M:5m

※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
- (注2) 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年となる負荷です。
- (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- (注4) インデックスアプソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
- (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

※上写真は、標準対応品です。  
クリーン対応品はエア吸収用継手があります。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナシヤ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDCR-H18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DDCR-H18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDCR-H18P-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDCR-H18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

型式	標準価格
DDCR-H18S	—
DDCR-H18P	—

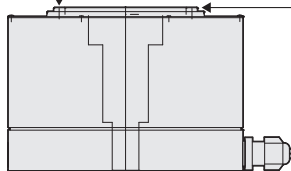
## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

スラスト(アキシヤル)回転振れ (無負荷時):30μm  
ラジアル回転振れ (無負荷時):30μm

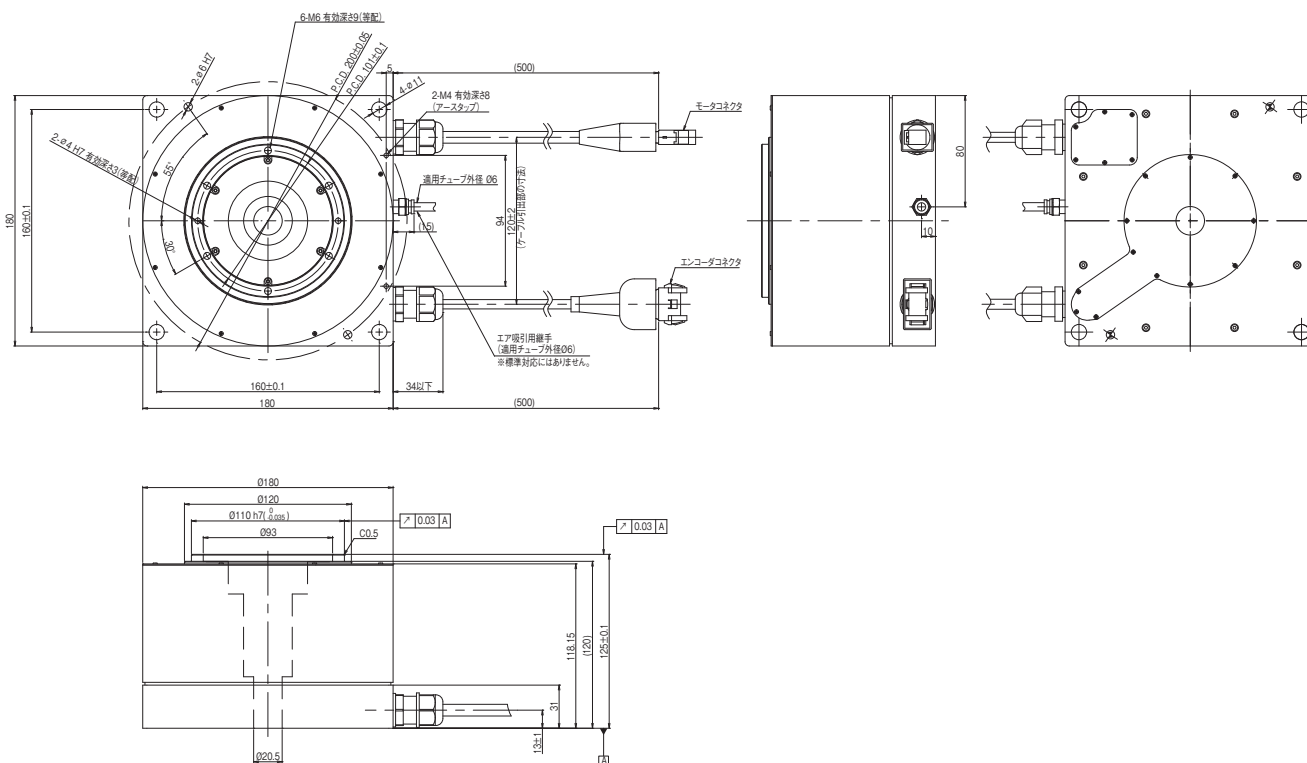


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	H18S	H18P
	正方向 3400N 逆方向 250N	3100N 250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1μm)
	吸引量	35Nℓ/min
本体質量	13.6kg	

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様**
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR**
- ISDBCR/ISPD BCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDA CR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCRシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	<ul style="list-style-type: none"> <li>DeviceNet</li> <li>CC-Link</li> <li>CompoNet</li> <li>MECHATROLINK</li> <li>EtherCAT</li> <li>EtherNet/IP</li> </ul>	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	<ul style="list-style-type: none"> <li>注</li> <li>コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。</li> </ul>	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DDCR-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。



# DDCR-LH18

クリーン仕様 大口径タイプ 高トルクタイプ

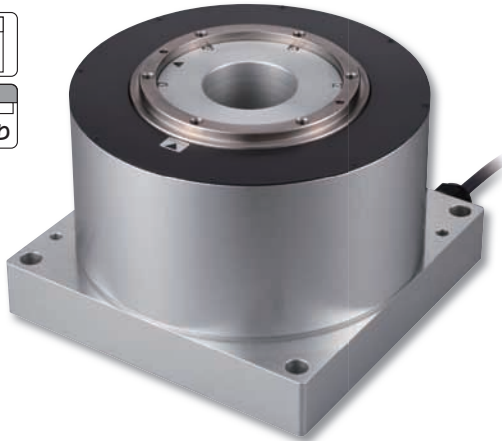
■型式項目 DDCR - LH18  -  - 600 - 360 - T2 -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m  
 注: LH18Pの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
- (注2) 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年となる負荷です。
- (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- (注4) インデックスアプソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
- (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

※上写真は、標準対応品です。  
 クリーン対応品はエア吸収用継手があります。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)※1	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)※2	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナリーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LH18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LH18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LH18P-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LH18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

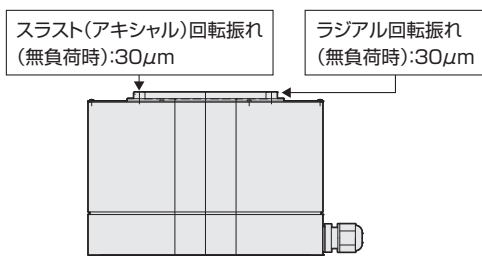
型式	標準価格
DDCR-LH18S	—
DDCR-LH18P	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ



## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev	
	20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	LH18S	LH18P
	正方向 3400N 逆方向 250N	3100N 250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)
	吸引量	35Nℓ/min
本体質量	13.2kg	





# DDCR-T18C

グリーン仕様 標準口径タイプ 薄型タイプ フランジレスタイプ

■型式項目 DDCR — T18C — 200 — 360 — T2

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 選定コントローラ — ケーブル長

S:標準(17bit) AI:インデックスアブソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アブソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m  
 注: T18CPの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアブソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアブソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナリーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアブソタイプ	DDCR-T18CS-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アブソタイプ	DDCR-T18CS-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DDCR-T18CP-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DDCR-T18CP-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

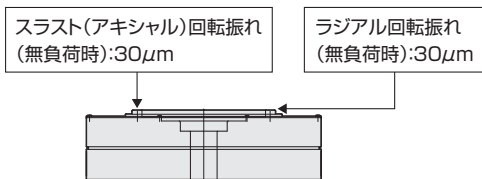
型式	標準価格
DDCR-T18CS	—
DDCR-T18CP	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

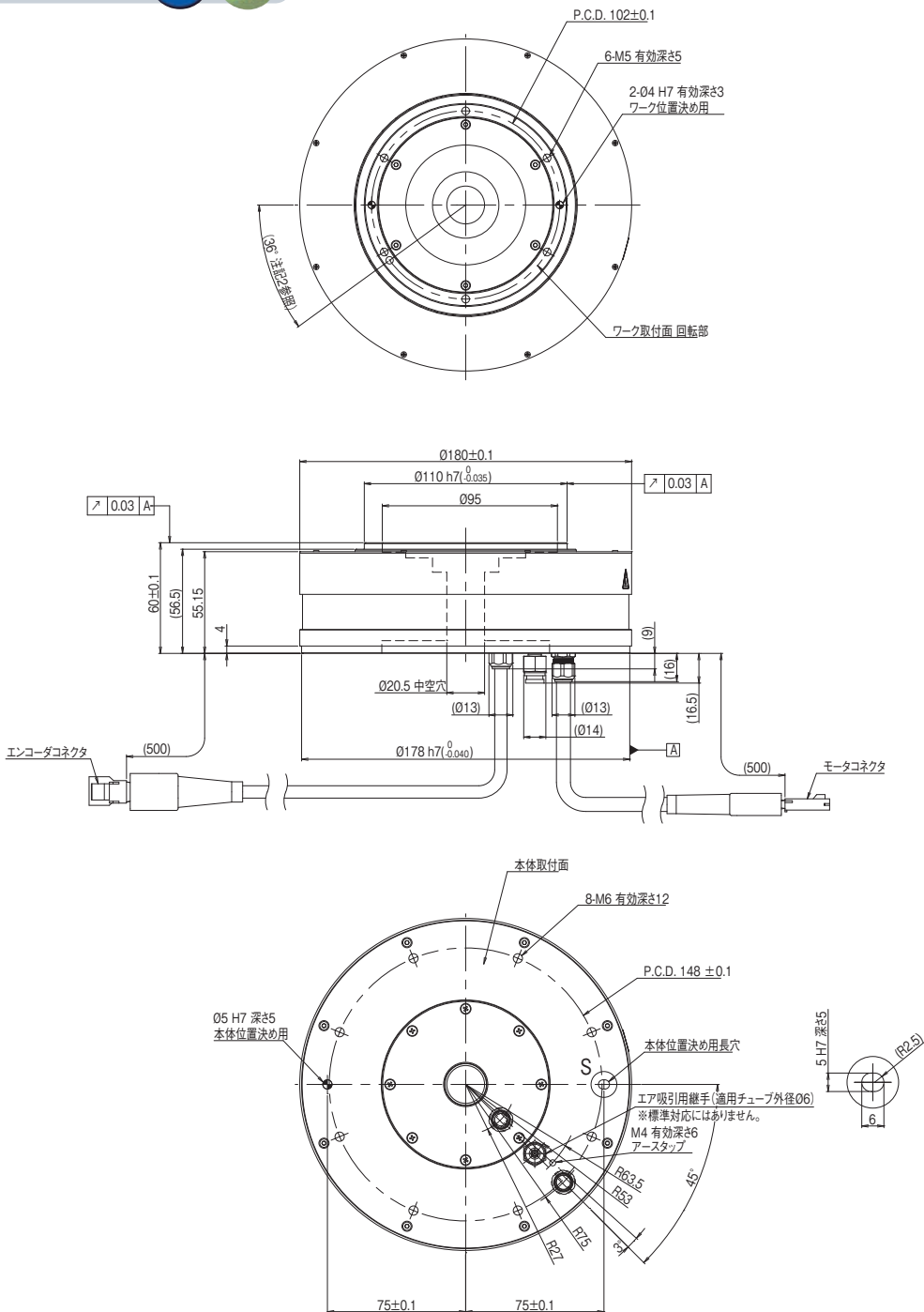


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	T18CS	T18CP
	正方向 3400N	3100N
逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)
	吸引量	35Nℓ/min
本体質量	5.6kg	

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様**
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR**
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

■ 適応コントローラ

DDCRシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	<ul style="list-style-type: none"> <li>DeviceNet</li> <li>CC-Link</li> <li>自由伝送</li> <li>CompoNet</li> <li>MECHATROLINK</li> <li>EtherCAT</li> <li>EtherNet/IP</li> </ul>	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	<ul style="list-style-type: none"> <li>自由伝送</li> <li>自由伝送</li> <li>自由伝送</li> </ul> <p>注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。</p>	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DDCR-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DDCR-LT18C

クリーン  
仕様

大口径  
タイプ

薄型  
タイプ

フランジ  
レス  
タイプ

■型式項目 DDCR - LT18C [ ] - [ ] - 200 - 360 - T2 - [ ]

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 選定コントローラ — ケーブル長

S:標準(17bit)  
P:高分解能(20bit)

AI:インデックス  
アプソタイプ  
AM:多回転アプ  
ソタイプ

200:200W

360:360度

T2:SCON

XSEL-P/Q

XSEL-R/S

N:無し  
S:3m  
M:5m

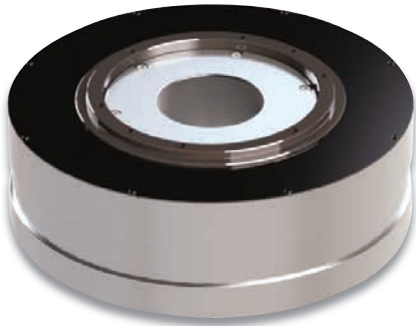
※コントローラは付属しません。

※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

注:LT18CPの場合は、X□□:長さ指定  
SCONのみ



※設置方法の詳細は  
巻末-76ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
- (注2) 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年となる負荷です。
- (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- (注4) インデックスアプソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
- (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナリーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LT18CS-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LT18CS-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LT18CP-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LT18CP-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

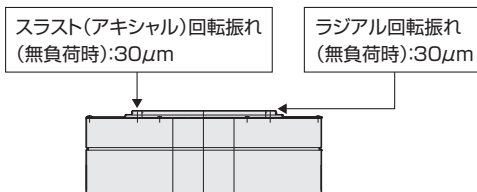
型 式	標準価格
DDCR-LT18CS	—
DDCR-LT18CP	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

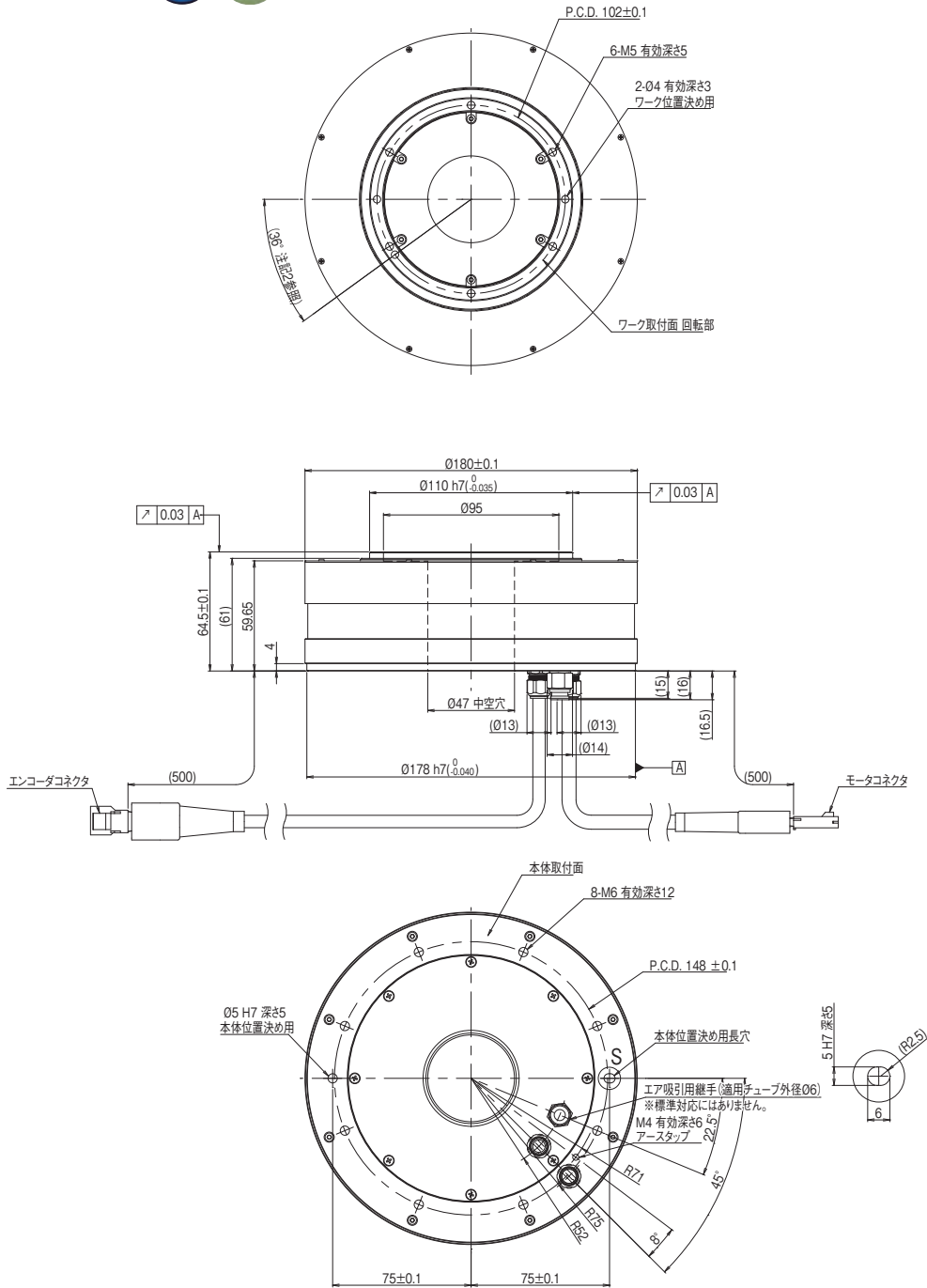


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	LT18CS	LT18CP
	正方向 3400N	3100N
	逆方向 250N	250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1μm)
	吸引量	35Nℓ/min
本体質量	5.8kg	

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様**
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR**
- ISDBCR/ISPD BCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDA CR
- IXP
- IX-NNC

■ 適応コントローラ

DDCRシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DDCR-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DDCR-H18C

グリーン仕様 標準口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

■型式項目 DDCR - H18C  -  - 600 - 360 - T2 -

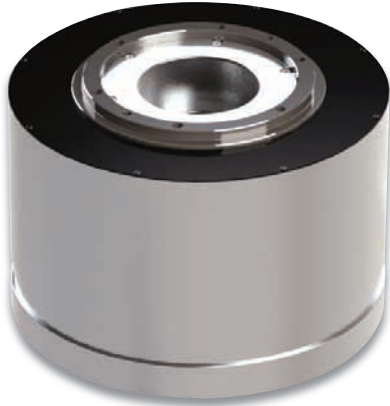
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 選定コントローラ — ケーブル長

S:標準(17bit) AI:インデックスアブソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アブソタイプ XSEL-P/Q S:3m  
 XSEL-R/S M:5m  
 注. H18CPの場合は、X:長さ指定 CONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアブソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアブソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナージヤ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアブソタイプ	DDCR-H18CS-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アブソタイプ	DDCR-H18CS-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアブソタイプ	DDCR-H18CP-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アブソタイプ	DDCR-H18CP-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

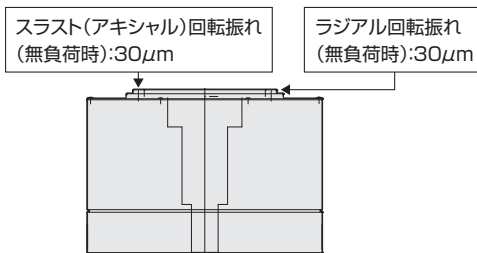
型 式	標準価格
DDCR-H18CS	—
DDCR-H18CP	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

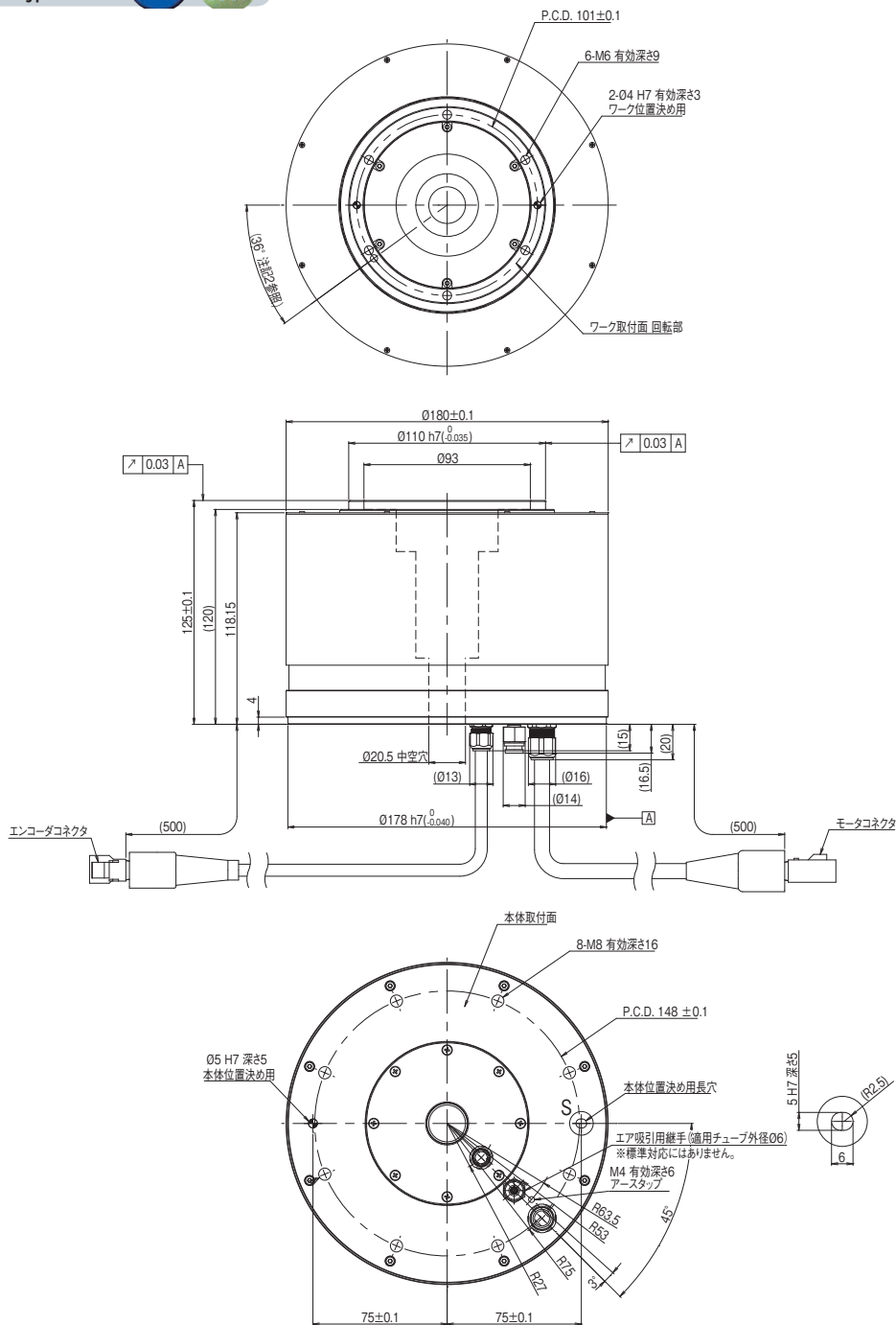


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev	
	20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N
	逆方向	250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)
	吸引量	35Nℓ/min
本体質量	13.2kg	

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様**
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP5 CR
- RCP4 CR
- RCP2 CR
- ERC3 CR
- RCA CR
- RCS3 CR
- RCS2 CR
- DDCR**
- ISDBCR/ISPDBCR
- SSPDA CR
- ISDACR/ISPDACR
- IXP
- IX-NNC

適応コントローラ

DDCRシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	AI:インデックスアップタイプ AM:多回転アップタイプ	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DDCR-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ 選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。



# DDCR-LH18C

グリーン仕様 大口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

■型式項目 **DDCR** - **LH18C** - **600** - **360** - **T2** -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m  
 注: LH18CPの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソタイプでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナリーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LH18CS-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LH18CS-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DDCR-LH18CP-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DDCR-LH18CP-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ① ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

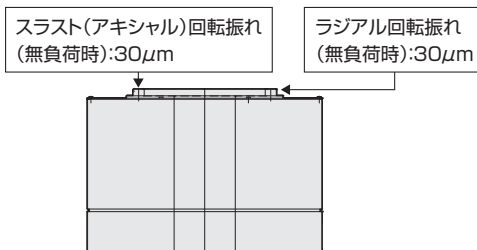
型 式	標準価格
DDCR-LH18CS	—
DDCR-LH18CP	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ



## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev	
	20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	LH18CS	LH18CP
	正方向 3400N 逆方向 250N	3100N 250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
クリーン対応	クリーン度	クラス 10 (0.1µm)
	吸引量	35Nℓ/min
本体質量	12.8kg	



# DD-T18

標準口径タイプ 薄型タイプ

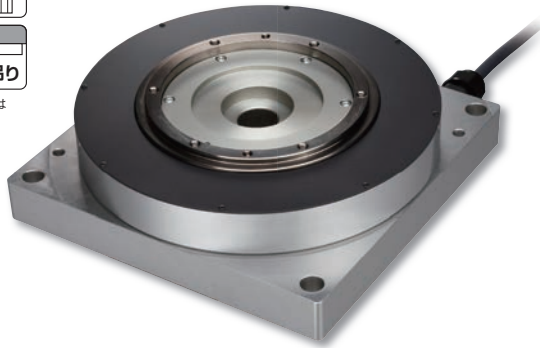
■型式項目 DD - T18  -  - 200 - 360 - T2 -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータW数	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長
S:標準(17bit) P:高分解能(20bit)	AI:インデックスアプソタイプ AM:多回転アプソタイプ	200:200W 360:360度	T2:SCON XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定	注:T18Pの場合は、SCONのみ	

※コントローラは付属しません。  
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
(注2) 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年となる負荷です。  
(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
(注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
(注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナートorque(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-T18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DD-T18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-T18P-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-T18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
(※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

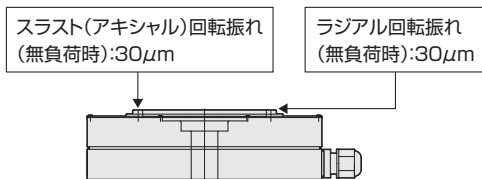
型 式	標準価格
DD-T18S	-
DD-T18P	-

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

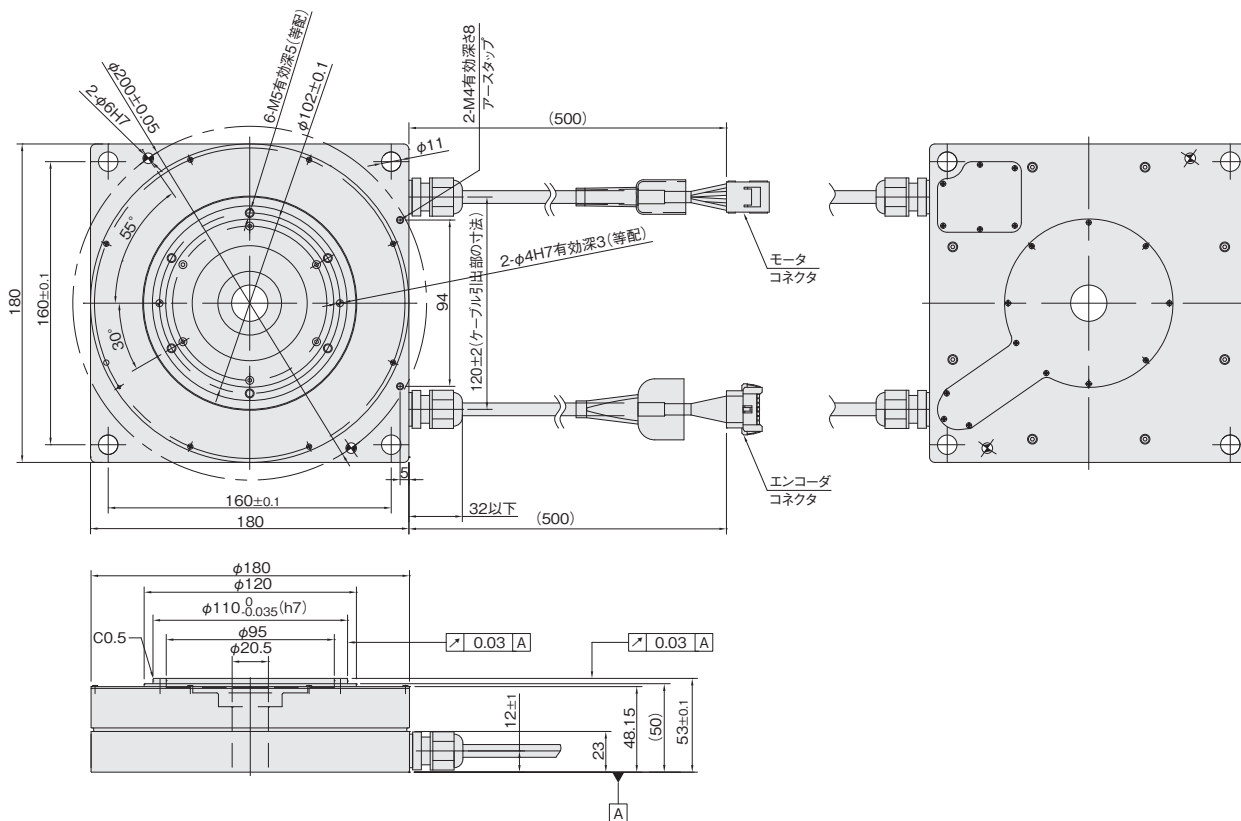


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	T18S	T18P	
	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	5.6kg		

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



- A スライダータイプ
  - B ロッドタイプ
  - C テーブル・アームフラット
  - D グリッパ・ロータリ**
  - E リニアサーボ
  - F その他
  - G 直交ロボット
  - H テーブルトップ
  - J スカラロボット
  - K クリーン仕様
  - L 防塵・防滴仕様
  - M コントローラ
- 
- RCP4
  - RCP2
  - RCD
  - RCS2
  - DD**
  - RS

適応コントローラ

DDシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DD-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DD-LT18

大口徑タイプ 薄型タイプ

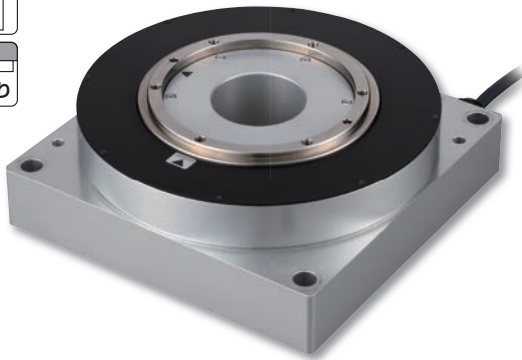
■型式項目 DD - LT18  -  - 200 - 360 - T2 -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S: 標準 (17bit) AI: インデックスアプソタイプ 200: 200W 360: 360度 T2: SCON N: 無し  
 P: 高分解能 (20bit) AM: 多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S: 3m  
 XSEL-R/S M: 5m  
 注: LT18Pの場合は、X: 長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数 (W)	動作範囲 (度) (※1)	速度 (注1) (度/s)	定格トルク (N・m) (※2)	瞬時最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナートorque (kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-LT18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DD-LT18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-LT18P-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-LT18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

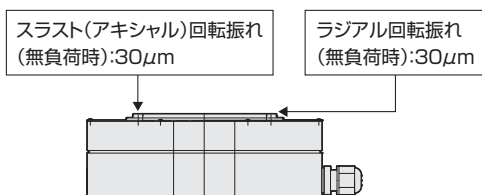
型式	標準価格
DD-LT18S	—
DD-LT18P	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

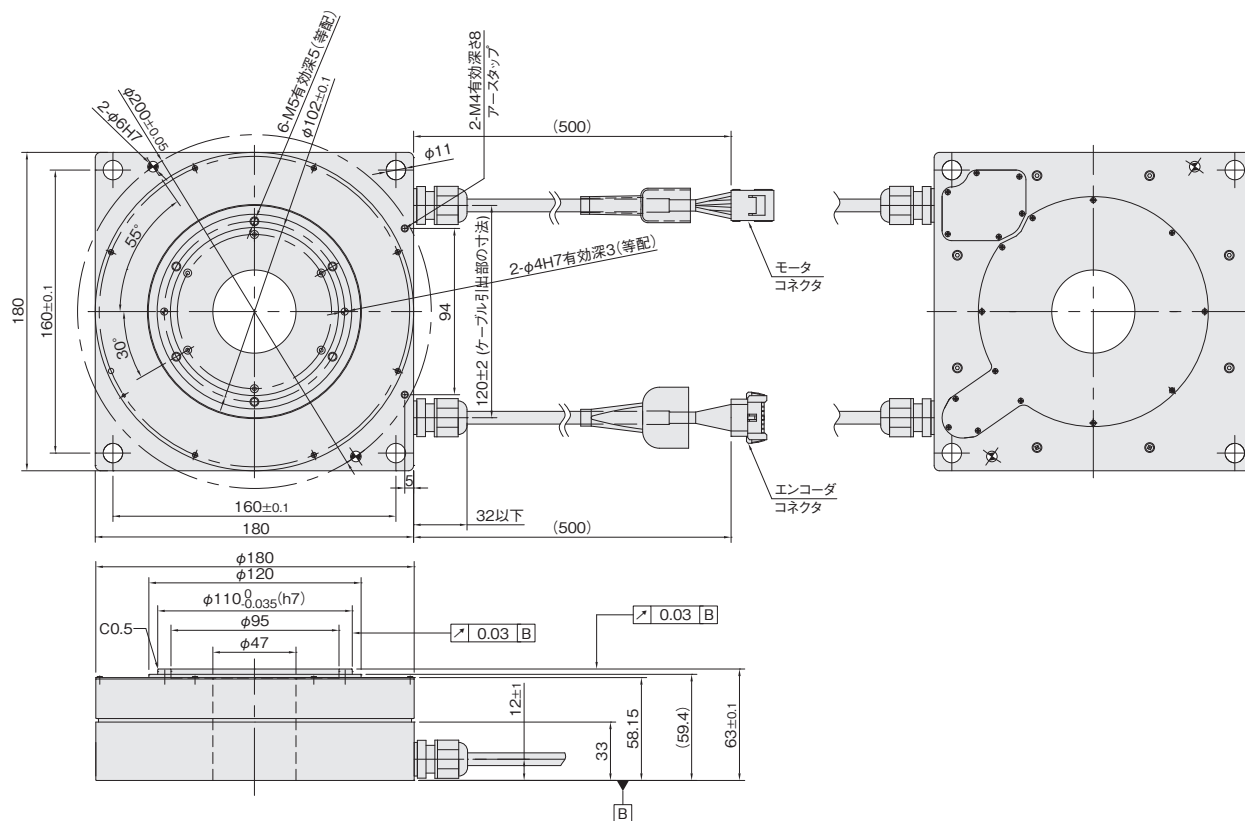


## 共通仕様

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: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度		
許容負荷モーメント (注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev		
	20bit: 1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重 (注2)	LT18S	LT18P	—
	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	6.2kg		

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



- A スライダタイプ
  - B ロッドタイプ
  - C テーブル・アームフラット
  - D グリッパ・ロータリ**
  - E リニアサーボ
  - F その他
  - G 直交ロボット
  - H テーブルトップ
  - J スカラロボット
  - K クリーン仕様
  - L 防塵・防滴仕様
  - M コントローラ
- 
- RCP4
  - RCP2
  - RCD
  - RCS2
  - DD**
  - RS

適応コントローラ

DDシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DD-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。



# DD-H18

標準口径タイプ 高トルクタイプ

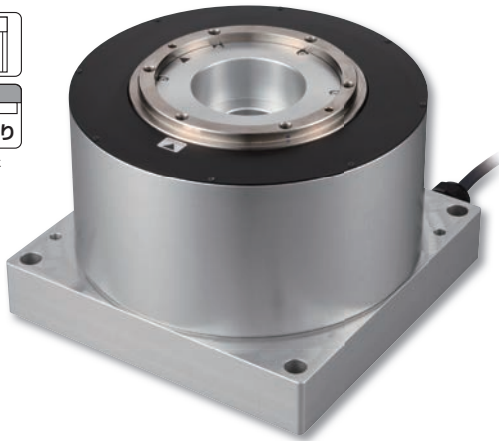
■型式項目 DD - H18  -  - 600 - 360 - T2 -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S: 標準(17bit) AI: インデックスアプソタイプ 600: 600W 360: 360度 T2: SCON N: 無し  
 P: 高分解能(20bit) AM: 多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S: 3m  
 XSEL-R/S M: 5m  
 注: H18Pの場合は、X:長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナリーシャ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-H18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DD-H18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-H18P-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-H18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

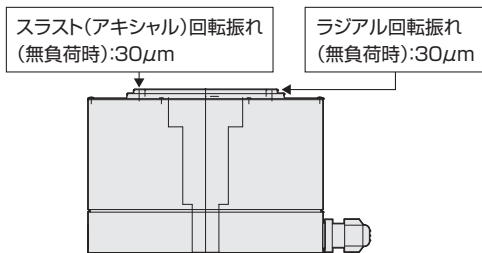
型 式	標準価格
DD-H18S	—
DD-H18P	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

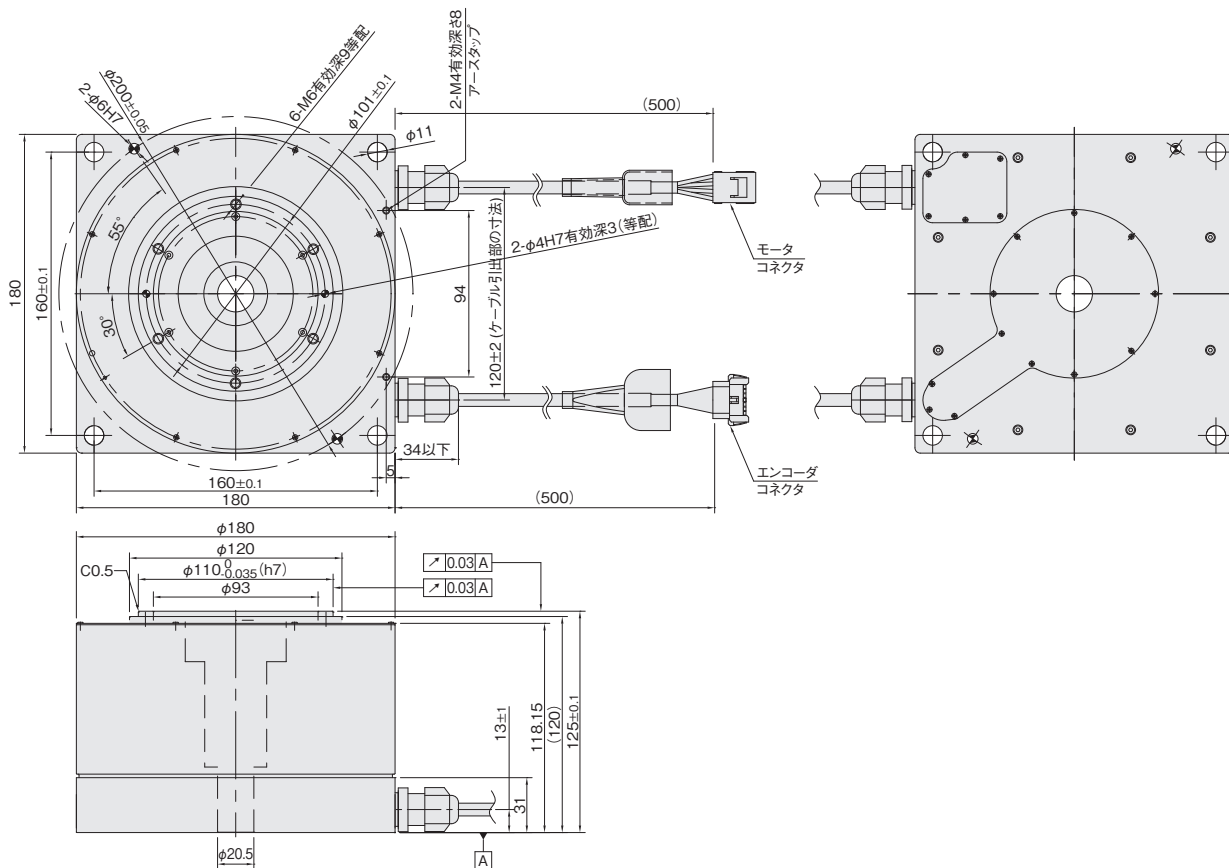


## 共通仕様

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: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev		
	20bit: 1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	H18S 3400N	H18P 3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	13.6kg		

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



- A スライダタイプ
  - B ロッドタイプ
  - C テーブル・アームフラット
  - D グリッパ・ロータリ**
  - E リニアサーボ
  - F その他
  - G 直交ロボット
  - H テーブルトップ
  - J スカラロボット
  - K クリーン仕様
  - L 防塵・防滴仕様
  - M コントローラ
- 
- RCP4
  - RCP2
  - RCD
  - RCS2
  - DD**
  - RS

■ 適応コントローラ

DDシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DD-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DD-LH18

大口径タイプ 高トルクタイプ

■型式項目 DD - LH18  -  - 600 - 360 - T2 -

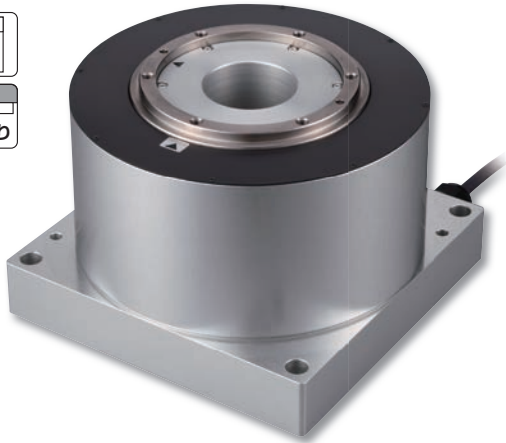
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長

S: 標準 (17bit) AI: インデックスアプソタイプ 600: 600W 360: 360度 T2: SCON N: 無し  
 P: 高分解能 (20bit) AM: 多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S: 3m  
 XSEL-R/S M: 5m  
 注: LH18Pの場合は、X: 長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
- (注2) 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年となる負荷です。
- (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。
- (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数 (W)	動作範囲 (度) (※1)	速度 (注1) (度/s)	定格トルク (N・m) (※2)	瞬時最大トルク (N・m)	許容慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナージヤ (kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-LH18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DD-LH18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-LH18P-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-LH18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ① ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

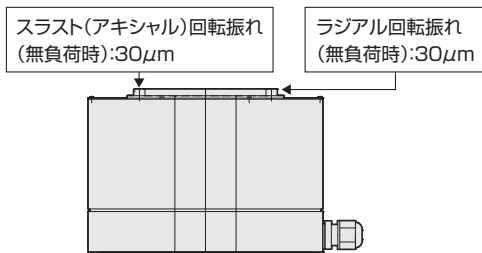
型 式	標準価格
DD-LH18S	—
DD-LH18P	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

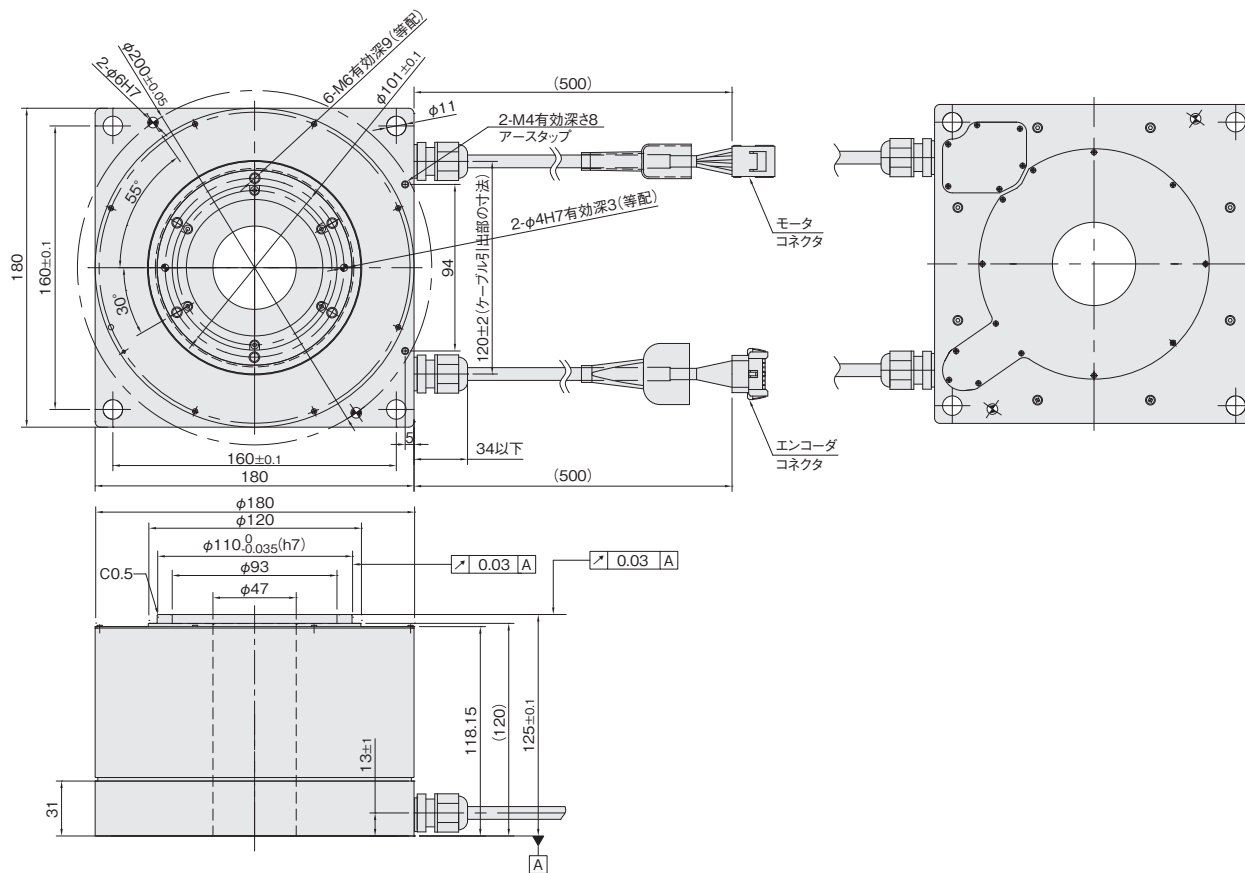


## 共通仕様

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: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度		
許容負荷モーメント (注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit: 131,072pulse/rev		
	20bit: 1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重 (注2)	LH18S	LH18P	
	正方向 3400N	3100N	
	逆方向 250N	250N	
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	13.2kg		

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



- A スライダタイプ
  - B ロッドタイプ
  - C テーブル・アームフラット
  - D グリッパ・ロータリ**
  - E リニアサーボ
  - F その他
  - G 直交ロボット
  - H テーブルトップ
  - J スカラロボット
  - K クリーン仕様
  - L 防塵・防滴仕様
  - M コントローラ
- RCP4
  - RCP2
  - RCD
  - RCS2
  - DD**
  - RS

■ 適応コントローラ

DDシリーズ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
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DD-□18PはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DD-T18C

標準口径タイプ 薄型タイプ フランジレスタイプ

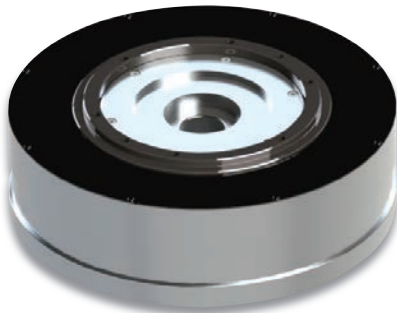
■型式項目 DD - T18C - 200 - 360 - T2

シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータW数 動作範囲 適応コントローラ ケーブル長  
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m  
 注: T18Pの場合は、SCONのみ X□□:長さ指定

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナシー(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-T18CS-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DD-T18CS-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-T18CP-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-T18CP-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

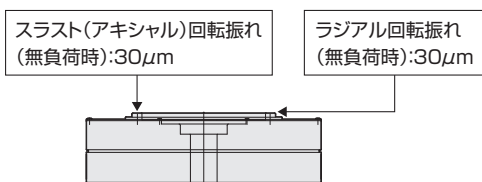
型式	標準価格
DD-T18CS	-
DD-T18CP	-

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

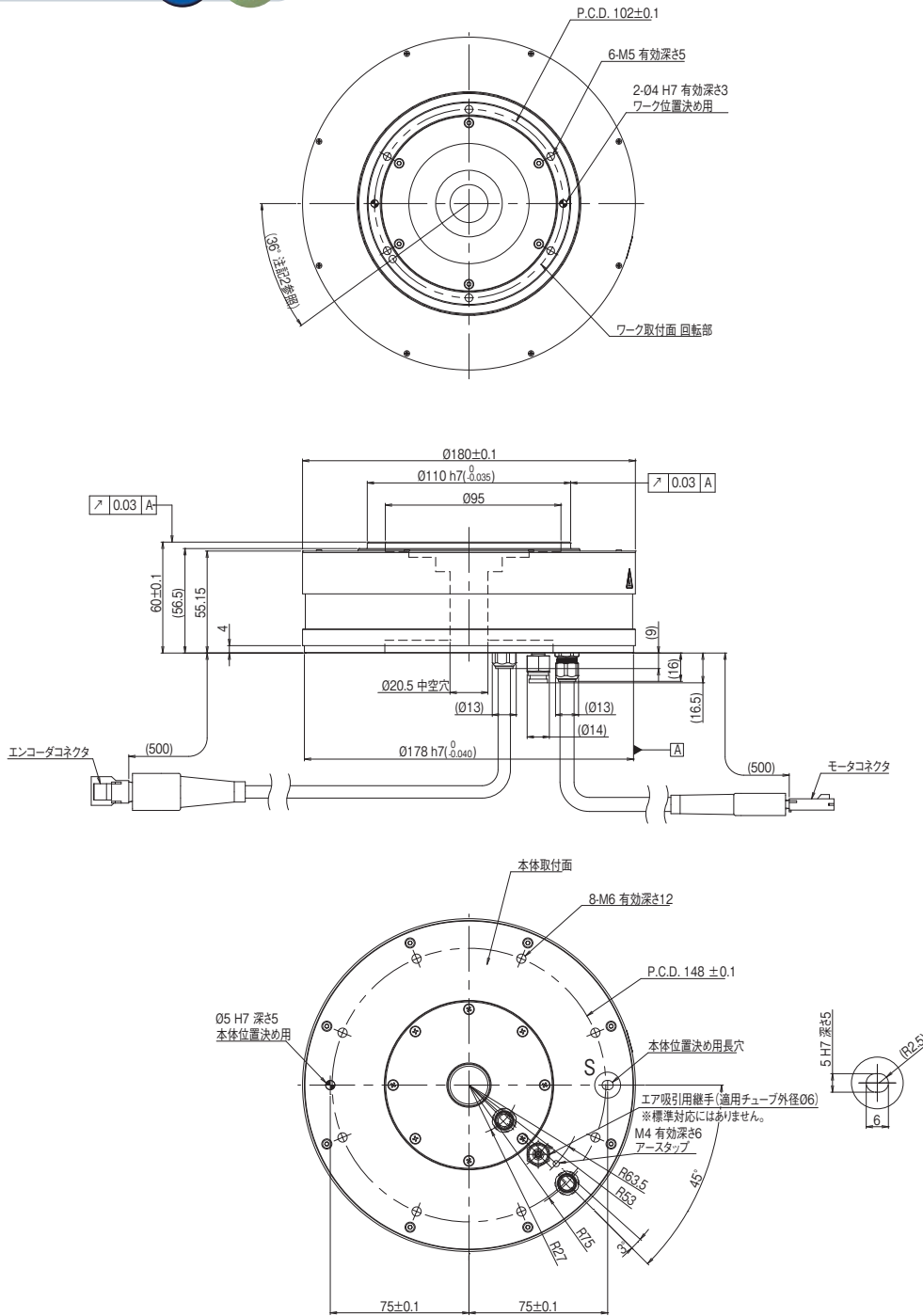


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N	T18CS 3100N
	逆方向	250N	T18CP 250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	5.6kg		

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



- A スライダータイプ
  - B ロッドタイプ
  - C テーブル・アームフラット
  - D グリッパ・ロータリ**
  - E リニアサーボ
  - F その他
  - G 直交ロボット
  - H テーブルトップ
  - J スカラロボット
  - K クリーン仕様
  - L 防塵・防滴仕様
  - M コントローラ
- 
- RCP4
  - RCP2
  - RCD
  - RCS2
  - DD**
  - RS

■ 適応コントローラ

DDシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DD-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。



# DD ダイレクトドライブモーター

## DD-LT18C

大口径タイプ 薄型タイプ フランジレスタイプ

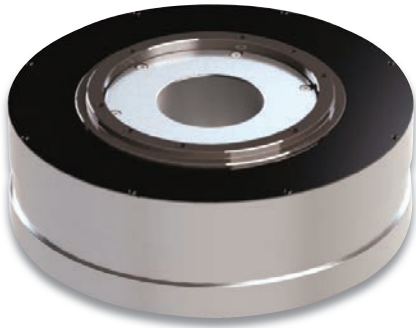
■型式項目 DD - LT18C - 200 - 360 - T2

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 200:200W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m  
 注: T18Pの場合は、X□□:長さ指定 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) ( )内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

### 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナシー(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-LT18CS-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多回転アプソタイプ	DD-LT18CS-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-LT18CP-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-LT18CP-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

### タイプ別価格表 (標準価格)

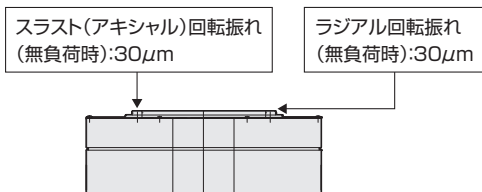
型 式	標準価格
DD-LT18CS	—
DD-LT18CP	—

### ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

### 出力軸の振れ

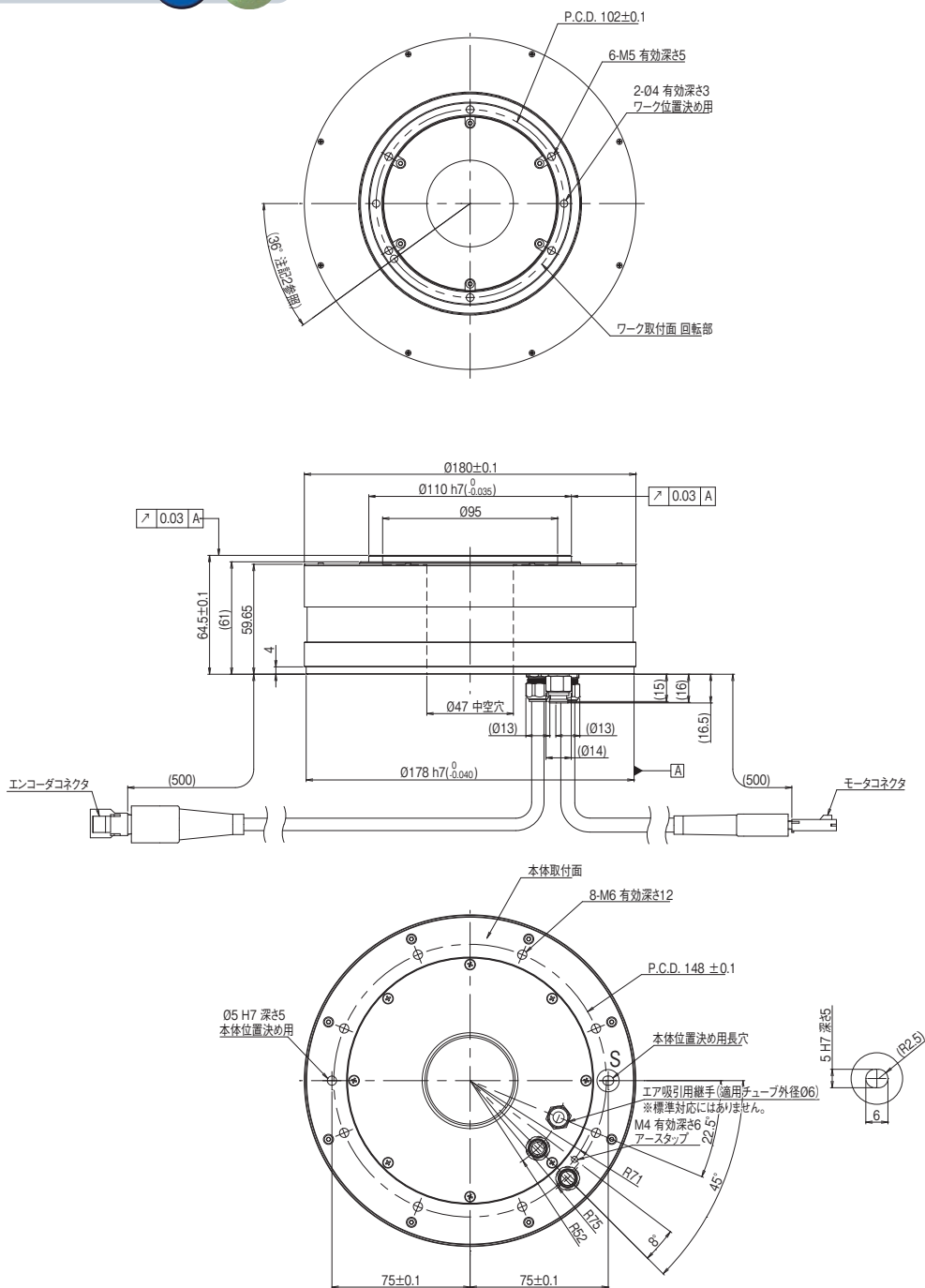


### 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N	3100N
	逆方向	250N	250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	5.8kg		

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ**
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD**
- RS

■ 適応コントローラ

DDシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※DD-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DD-H18C

標準口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

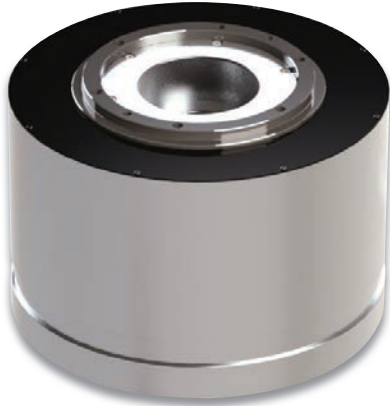
■型式項目 DD - H18C - 600 - 360 - T2

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S:標準(17bit) AI:インデックス アプソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ XSEL-P/Q XSEL-R/S M:5m  
 注: T18Pの場合は、 X□□:長さ指定  
 SCONのみ

※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナージヤ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-H18CS-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DD-H18CS-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-H18CP-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-H18CP-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1) SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2) 弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

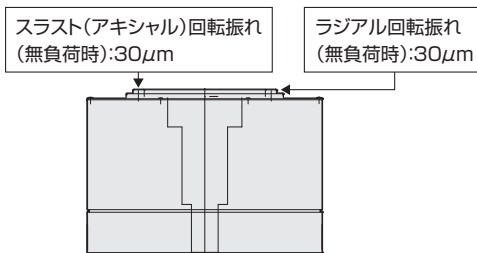
型式	標準価格
DD-H18CS	-
DD-H18CP	-

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	-	-

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

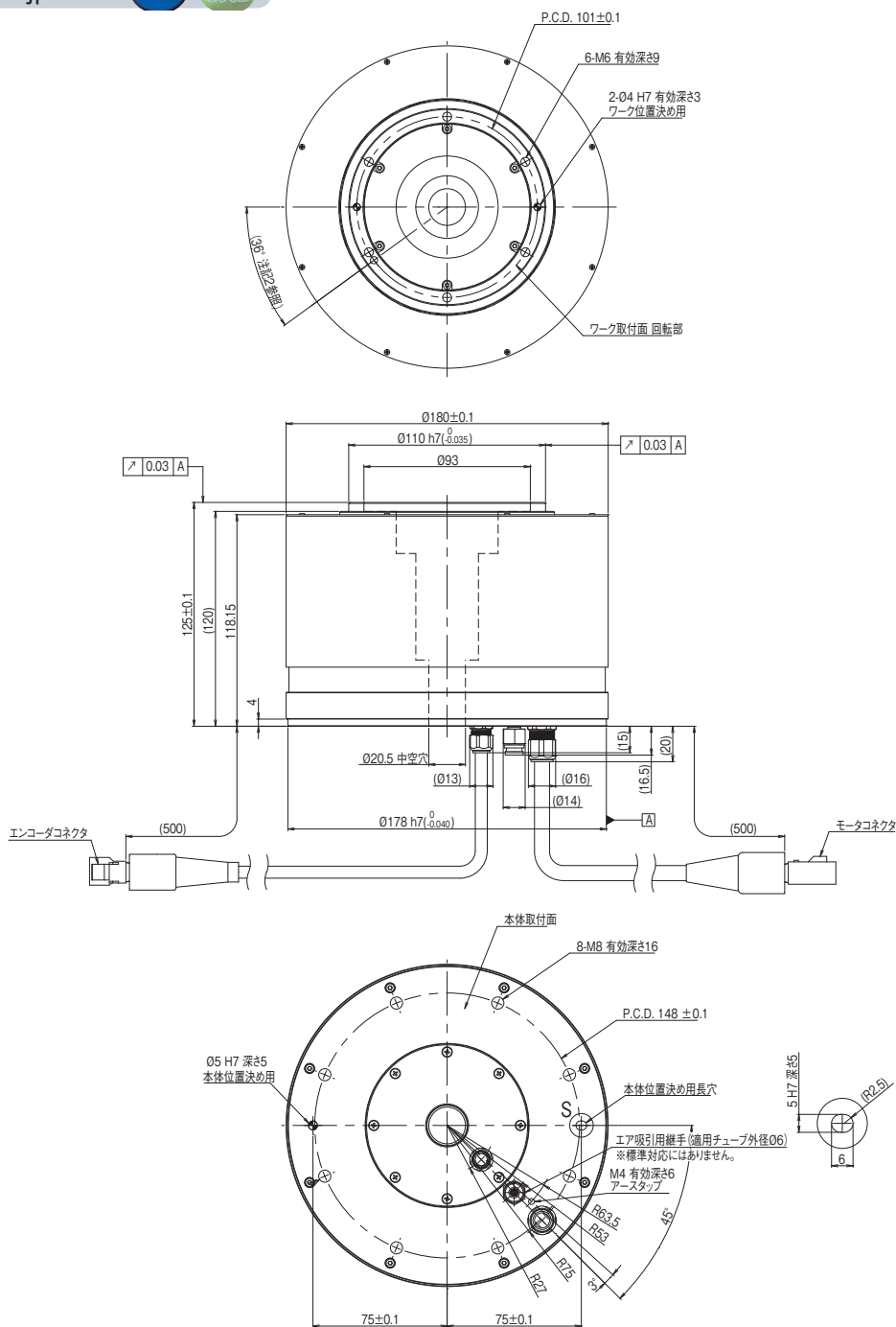


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度		
許容負荷モーメント(注2)	80N・m		
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev		
	20bit:1,048,576pulse/rev		
許容スラスト荷重(注2)	正方向	3400N	H18CS 3100N
	逆方向	250N	H18CP 250N
ベース材質	アルミ		
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)		
本体質量	13.2kg		

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ**
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD**
- RS

適応コントローラ

DDシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	— DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	● EtherNet/IP	53332 (タイプにより異なります)	—	→M-255

※DD-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。

# DD-LH18C

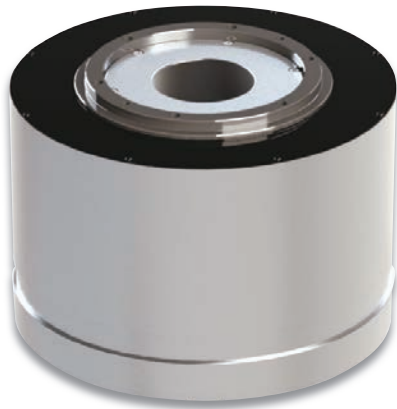
大口径タイプ 高トルクタイプ フランジレスタイプ

■型式項目 DD - LH18C - 600 - 360 - T2

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 適応コントローラ — ケーブル長  
 S:標準(17bit) AI:インデックスアプソタイプ 600:600W 360:360度 T2:SCON N:無し  
 P:高分解能(20bit) AM:多回転アプソタイプ 注:T18Pの場合は、 X□□:長さ指定  
 ※コントローラは付属しません。  
 ※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。



※設置方法の詳細は巻末-75ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
 選定上の注意

(注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 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年となる負荷です。  
 (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)  
 (注4) インデックスアプソでパルス列入力制御をする場合は、パラメータの変更が必要です。詳細は取扱説明書をご確認ください。なお、パルス列制御する際は、無限回転動作はできません。  
 (注5) インデックスアプソタイプでXSEL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。

## 型式/スペック

エンコーダ種類	型式	モータW数(W)	動作範囲(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	定格トルク(N・m)(※2)	瞬時最大トルク(N・m)	許容慣性モーメント(kg・m <sup>2</sup> )	ロータイナージヤ(kg・m <sup>2</sup> )
17bit インデックスアプソタイプ	DD-LH18CS-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多回転アプソタイプ	DD-LH18CS-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit インデックスアプソタイプ	DD-LH18CP-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多回転アプソタイプ	DD-LH18CP-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

記号説明 ①ケーブル長

(※1)SCONとXSELでは最小分解能が異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。  
 (※2)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細は巻末-80ページをご覧ください。

## タイプ別価格表 (標準価格)

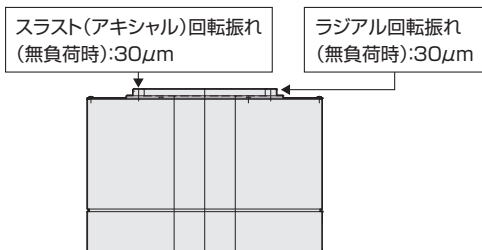
型 式	標準価格
DD-LH18CS	—
DD-LH18CP	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2	
		標準価格	
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X30 (30m)	—	—

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

## 出力軸の振れ

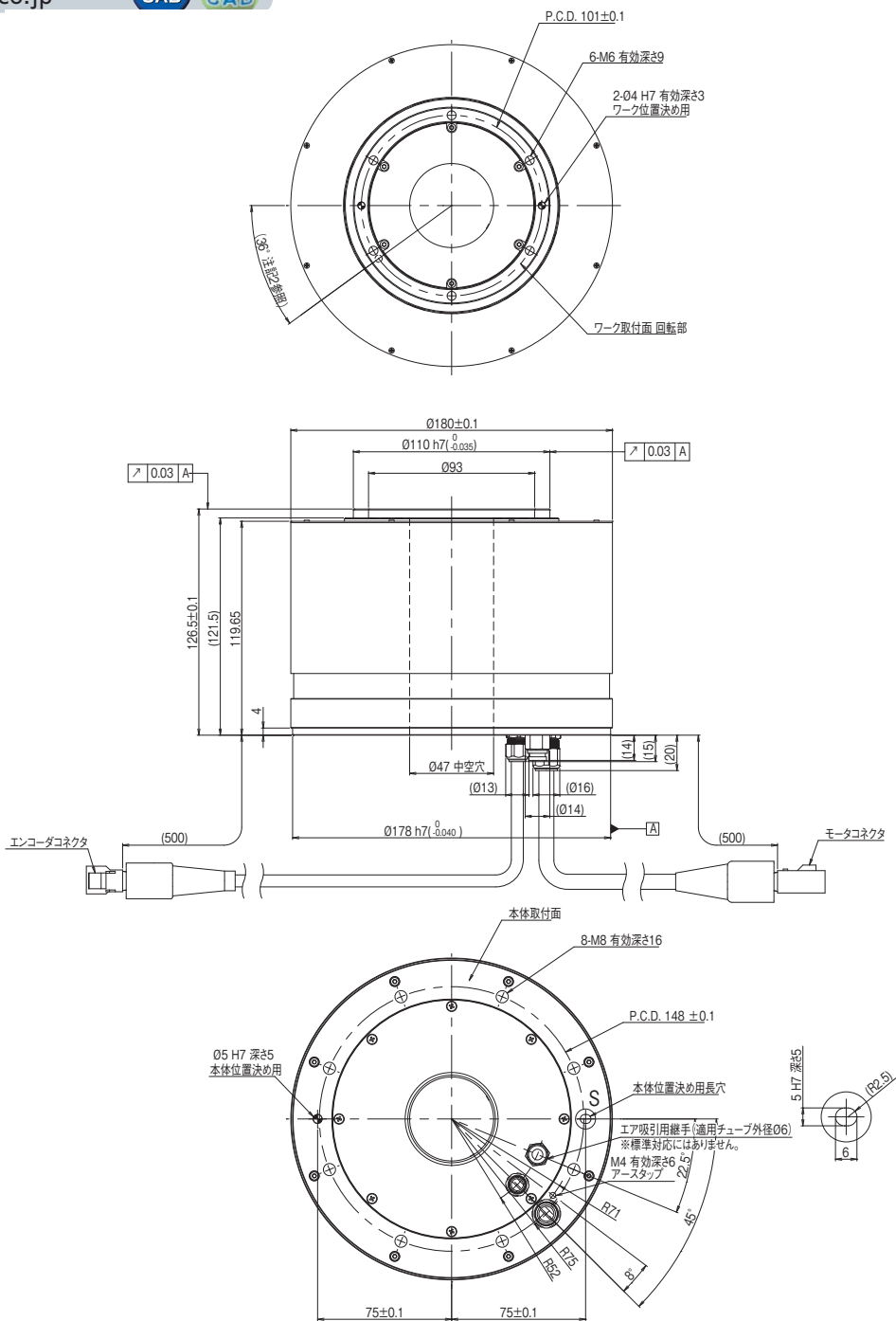


## 共通仕様

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:±0.0055度 20bit:±0.00103度	
許容負荷モーメント(注2)	80N・m	
エンコーダ分解能	17bit:131,072pulse/rev	
	20bit:1,048,576pulse/rev	
許容スラスト荷重(注2)	LH18CS	LH18CP
	正方向 3400N 逆方向 250N	3100N 250N
ベース材質	アルミ	
使用周囲温度、湿度	0 ~ 40℃、20 ~ 85% (結露無きこと)	
本体質量	12.8kg	

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



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ**
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP4
- RCP2
- RCD
- RCS2
- DD**
- RS

■ 適応コントローラ

DDシリーズ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
				ポジション	パルス列	プログラム ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	—	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-163
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	53332 (タイプにより異なります)	—	→M-255

※DD-□18CPはSCON-CB/CGBのみ使用可能。 ※コントローラ選定上の注意点は巻末-203をご確認ください。