A スライダ タイプ B ロッド

ロット タイプ C

ロテーブル・アーム・フラッ

リニア サーボ

G 直交 ロボット

H テーブル トップ

スカラ ロボット K

NIC L 防塵·

M コン

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3

ICS(P)A4

ICSPA6

直交ロボット

直交ロボット 選定上の注意事項

G-**5**

高速直交型	ロボッ	

CT4-G1RT G-9
CT4-G1PR G-11
CT4-G1 G-13



ロボシリンダ 2 軸組合せ

	ホンフンメ L	十四小丑 上	1 6
	IK2-PXBD1□□S	G- 15	
	IK2-PXBD1□□D	G- 17	
	IK2-PXBD2□□S	G- 19	
	IK2-PXBD2□□D	G- 21	
	IK2-PXBC1□□S	G- 23	
	IK2-PXBC1□□D	G- 25	
	IK2-PXBC2□□S	G- 27	
K2	IK2-PXBC2□□D	G- 29	
スモータ	IK2-PXBB1□□S	G- 31	
	IK2-PXBB1□□D	G- 33	
	IK2-PXBB2□□S	G- 35	
	IK2-PXBB2□□D	G- 37	
	IK2-PXZB1□□S	G- 39	1
	IK2-PXZB1□□D	G- 41	
	IK2-PYBB1□□S	G- 43	in the second

ロボシリンダ 2 軸組合せ



ロボシリンダ 3 軸組合せ

IK3-PBBG1□□S G-83

IK3-PBBG1□□D G-85





A スライダ タイプ

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

K フリーン す応

L

M

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

単	単軸ロボット2 軸組合	合せ	
	ICSB2/ICSPB2-BA□H	G- 93	
	ICSB2/ICSPB2-BA□M	G- 95	
	ICSB2/ICSPB2-BB□H	G- 97	
	ICSB2/ICSPB2-BB□M	G- 99	
	ICSB2/ICSPB2-BC□H	G- 101	
	ICSB2/ICSPB2-BC□M	G- 103	
	ICSB2/ICSPB2-BD□H	G- 105	
	ICSB2/ICSPB2-BE□S	G- 107	
	ICSB2/ICSPB2-BE□H	G- 109	T
	ICSB2/ICSPB2-BE□M	G- 111	
	ICSB2/ICSPB2-BF□S	G- 113	***
	ICSB2/ICSPB2-BF□H	G- 115	
	ICSB2/ICSPB2-BG□S	G- 117	
	ICSB2/ICSPB2-BH□S	G- 119	
	ICSB2/ICSPB2-BK□H	G- 121	
ICSB2	ICSB2/ICSPB2-BK□M	G- 123	
ICSPB2	ICSB2/ICSPB2-BL□H	G- 125	
	ICSB2/ICSPB2-BL□M	G- 127	
ICSA2	ICSB2/ICSPB2-BM□H	G- 129	
ICSPA2	ICSB2/ICSPB2-BM□M	G- 131	
ス- Y 2 軸組合せ	ICSA2/ICSPA2-BP□H	G- 133	
	ICSA2/ICSPA2-BP□M	G- 135	
	ICSA2/ICSPA2-BQ□H	G- 137	
	ICSA2/ICSPA2-BQ□M	G- 139	
	ICSPA2-B1N□H	G-141	17
	ICSPA2-B1N□M	G- 143	
	ICSPA2-B2N□H	G- 145	
	ICSPA2-B2N□M	G- 147	
	ICSPA2-B1L□H	G- 149	
	ICSB2/ICSPB2-SA□H	G- 151	
	ICSB2/ICSPB2-SA□M	G- 153	
	ICSB2/ICSPB2-S1C□H	G- 155	
	ICSB2/ICSPB2-S1C□M	G- 157	
	ICSB2/ICSPB2-S2C□H	G- 159	
	ICSB2/ICSPB2-SG□S	G- 161	
	ICSB2/ICSPB2-SG□H	G- 163	

単	単軸ロボット2 軸組合	きせ	
	ICSB2/ICSPB2-ZA□H	G- 165	
	ICSB2/ICSPB2-ZA□M	G- 167	
ICSB2	ICSB2/ICSPB2-Z1C□H	G- 169	
ICSPB2	ICSB2/ICSPB2-Z1C□M	G- 171	1
X-Z	ICSB2/ICSPB2-Z2C□H	G- 173	
2 軸組合せ	ICSB2/ICSPB2-ZD□H	G- 175	
	ICSB2/ICSPB2-ZG□S	G- 177	
	ICSB2/ICSPB2-ZH□S	G- 179	
	ICSB2/ICSPB2-YSA□H	G-181	
	ICSB2/ICSPB2-YSA□M	G- 183	
	ICSB2/ICSPB2-YSC□H	G- 185	
10000	ICSB2/ICSPB2-YSC□M	G- 187	
ICSB2	ICSB2/ICSPB2-YSG□H	G- 189	<u>_</u>
ICSPB2	ICSB2/ICSPB2-YBA□H	G- 191	9
Y-Z 2 軸組合せ	ICSB2/ICSPB2-YBA□M	G- 193	
と神組口と	ICSB2/ICSPB2-YBC□H	G- 195	
	ICSB2/ICSPB2-YBC□M	G- 197	
	ICSB2/ICSPB2-YBG□S	G- 199	
	ICSB2/ICSPB2-YBG□H	G- 201	
	ICSB2/ICSPB2-G1J□H	G- 203	
	ICSB2/ICSPB2-G2J□H	G- 205	
	ICSB2/ICSPB2-GB□H	G- 207	
	ICSB2/ICSPB2-GB□M	G- 209	
10000	ICSB2/ICSPB2-GC□H	G- 211	
ICSB2	ICSB2/ICSPB2-GC□M	G- 213	S
ICSPB2	ICSB2/ICSPB2-GD□H	G- 215	
X-Y 2 軸組合せ	ICSB2/ICSPB2-GE□H	G- 217	
と神組口と	ICSB2/ICSPB2-GE□M	G- 219	
	ICSB2/ICSPB2-GF□H	G- 221	
	ICSB2/ICSPB2-GG□H	G- 223	
	ICSB2/ICSPB2-GG□M	G- 225	
	ICSB2/ICSPB2-GH□H	G- 227	

次ページへ続く

A スライダ タイプ

C グリッパ ロータ!

ロ テーブル アーム・フラッ

> リニア サーボ

G 直交

H テーブル トップ

スカラロボット

対応

M コン ロー

CT4

ICSB3 ICSPB3

ICSPA3 X-Y-Z 3 軸組合せ

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3

ICS(P)A4

ICSPA6

直交ロボット

単軸ロボット3軸組合せ

4		
	ICSB3/ICSPB3-BA□MB1□	G- 229
	ICSB3/ICSPB3-BB□HB1□	G- 231
	ICSB3/ICSPB3-BB MB1	G- 233
	ICSB3/ICSPB3-BC□HB1□	G- 235
	ICSB3/ICSPB3-BC□HB2□	G- 237
	ICSB3/ICSPB3-BC□HB3□	G- 239
	ICSB3/ICSPB3-BC□MB2□	G- 241
	ICSB3/ICSPB3-BC MB3	G- 243
	ICSB3/ICSPB3-BD□HB1□	G- 245
	ICSB3/ICSPB3-BD□HB2□	G- 247
	ICSB3/ICSPB3-BD□HB3□	G- 249
	ICSB3/ICSPB3-BE□HB1□	G- 251
	ICSB3/ICSPB3-BE□HB2□	G- 253
	ICSB3/ICSPB3-BE□HB3□	G- 255
	ICSB3/ICSPB3-BF□HB1□	G- 257
	ICSB3/ICSPB3-BF□HB2□	G- 259
	ICSB3/ICSPB3-BF□HB3□	G- 261
	ICSB3/ICSPB3-BK□HB3□	G- 263
	ICSB3/ICSPB3-BK□HB4H	G- 265
	ICSB3/ICSPB3-BK□MB3M	G- 267
	ICSB3/ICSPB3-BK□MB4M	G- 269
	ICSB3/ICSPB3-BL□HB3□	G- 271
	ICSB3/ICSPB3-BL□HB4H	G- 273
	ICSB3/ICSPB3-BL□MB3M	G- 275
	ICSB3/ICSPB3-BL□MB4M	G- 277
	ICSB3/ICSPB3-BM□HB4H	G- 279
	ICSB3/ICSPB3-BM MB4M	G- 281
	ICSPA3-B1N□HB3□	G- 283
	ICSPA3-B1N□MB3□	G- 285
	ICSPA3-B2N□HB3□	G- 287
	ICSPA3-B2N□MB3□	G- 289
	ICSPA3-B1L□HB3□	G- 291
	ICSB3/ICSPB3-BA ☐ MS1 ☐	G- 293
	ICSB3/ICSPB3-BB ☐ HS1 ☐	G- 295
	ICSB3/ICSPB3-BB ☐ MS1 ☐	G- 297

ICSB3/ICSPB3-BC ☐ HS1 ☐ G-**299**

G-301

G-**303**

ICSB3/ICSPB3-BC ☐ HS3M

ICSB3/ICSPB3-BC ☐ MS3M

単軸ロボット3軸組合せ

ICSB3/ICSPB3-BD ☐ HS1 ☐ G-**305**

100b0/100f b0 bb 1101	_ 0 303
ICSB3/ICSPB3-BD ☐ HS3	M G- 307
ICSB3/ICSPB3-BE ☐ HS1	G- 309
ICSB3/ICSPB3-BE ☐ HS3	M G- 311
ICSB3/ICSPB3-BF ☐ HS1	G-313
ICSB3/ICSPB3-BF ☐ HS3I	M G- 315
ICSB3/ICSPB3-BK ☐ HS4	G- 317
ICSB3/ICSPB3-BK ☐ MS4	G- 319
ICSB3/ICSPB3-BL ☐ HS4	G- 321
ICSB3/ICSPB3-BL ☐ MS4	G- 323
ICSB3/ICSPB3-BM ☐ HS4	H G- 325
ICSB3/ICSPB3-BM ☐ MS4	M G- 327
ICSPA3-B1N□HS3M	G- 329
ICSPA3-B1N□MS3M	G- 331
ICSPA3-B2N□HS3M	G- 333
ICSPA3-B2N□MS3M	G- 335
ICSPA3-B1L□HS3M	G- 337

ICSB3 ICSPB3 x-z-Y 3 軸組合せ

ICSB3 ICSPB3 ICSPA3

ICSB3/ICSPB3-Z3C□HS1H G-**339**



ICSB3/ICSPB3-Z3G□HS2H G-**341**

ICSB3/ICSPB3-G1J HB1 G-343

ICSB3/ICSPB3-G1J HB2 G-**345**



ICSB3/ICSF ICSB3/ICSF ICSB3/ICSF ICSB3/ICSF X-Y-Z Y軸水平 ガントリ 3 軸組合せ ICSB3/ICSF

ICSB3/ICSPB3-G1J_HB3_ G-347
ICSB3/ICSPB3-G2J_HB1_ G-349
ICSB3/ICSPB3-G2J_HB2_ G-351
ICSB3/ICSPB3-G2J_HB3_ G-353
ICSB3/ICSPB3-G1J_HS1_ G-355
ICSB3/ICSPB3-G1J_HS2L G-357
ICSB3/ICSPB3-G1J_HS3M G-359
ICSB3/ICSPB3-G2J_HS1_ G-361

ICSB3/ICSPB3-G2J□HS2L G-**363**

ICSB3/ICSPB3-G2J HS3M G-365



単	単ロボット 3 軸組台	うせ
	ICSB3/ICSPB3-GB□HB1□	G- 367
	ICSB3/ICSPB3-GB□MB1□	G- 369
	ICSB3/ICSPB3-GC□HB1□	G- 371
	ICSB3/ICSPB3-GC□HB2□	G- 373
	ICSB3/ICSPB3-GC□HB3H	G- 375
	ICSB3/ICSPB3-GC□MB2L	G- 377
	ICSB3/ICSPB3-GC□MB3M	G- 379
	ICSB3/ICSPB3-GD□HB1□	G- 381
	ICSB3/ICSPB3-GD□HB2□	G- 383
	ICSB3/ICSPB3-GD□HB3H	G- 385
	ICSB3/ICSPB3-GE□HB1L	G- 387
	ICSB3/ICSPB3-GE□HB2□	G- 389
LCCDO	ICSB3/ICSPB3-GE□HB3□	G- 391
ICSB3	ICSB3/ICSPB3-GF□HB1L	G- 393
ICSPB3	ICSB3/ICSPB3-GF□HB2□	G- 395
X-Y-Z Y 軸横立て	ICSB3/ICSPB3-GF□HB3□	G- 397
ガントリ	ICSB3/ICSPB3-GB□HS1□	G- 399
3 軸組合せ	ICSB3/ICSPB3-GB□MS1□	G- 401
	ICSB3/ICSPB3-GC□HS1□	G- 403
	ICSB3/ICSPB3-GC□HS3M	G- 405
	ICSB3/ICSPB3-GC□MS1□	G- 407
	ICSB3/ICSPB3-GC□MS3M	G- 409
	ICSB3/ICSPB3-GD□HS1□	G- 411
	ICSB3/ICSPB3-GD□HS3M	G- 413
	ICSB3/ICSPB3-GE□HS1□	G- 415
	ICSB3/ICSPB3-GE□HS3□	G- 417
	ICSB3/ICSPB3-GE□MS1□	G- 419
	ICSB3/ICSPB3-GE□MS3L	G- 421
	ICSB3/ICSPB3-GF□HS1□	G- 423
	ICSB3/ICSPB3-GF□HS3□	G- 425

単軸ロボット 4 軸組合せ ICSA4 ICSA4/ICSPA4-BB□HZRS G-427 ICSPA4 X-Y-Z-R 4 軸組合せ ICSA4/ICSPA4-BE□HZRM G-429 ICSPA4 ICSPA4-B3N1H G-431 ICSPA4-B3N1M G-433 ICSPA4-B3N1M G-435

隼	単軸ロボット 6 軸組	合せ
	ICSPA6-B3N1HB3□	G- 437
	ICSPA6-B3N1MB3□	G- 439
ICSPA6 X-Y-Z-	ICSPA6-B2L1HB3□	G- 441
X-Y-Z- X-Y-Z 6 軸組合せ	ICSPA6-B3N1HS3M	G- 443
	ICSPA6-B3N1MS3M	G- 445
	ICSPA6-B2L1HS3M	G- 447

オプション

Е F G 直交 ロボット Н J K L M G-**449** ICS(P)B2 ICS(P)A2 ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

Α

В

С

D

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

Κ

直交ロボット選定上の注意事項

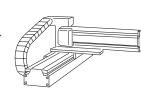
配線方法種類·特徵

直交ロボットタイプの2軸目・3軸目の モータ/エンコーダケーブルの配線方法は、 下記の2種類から選択が可能です。 用途にあったタイプをご選択ください。



自立ケーブル 型式:SC

- ・ 屈曲半径が大きいため、 断線しにくい・ 高さ方向にスペースが
- 必要
- 必要 複合ケーブル内に ユーザ用サービス配線 と配管を用意

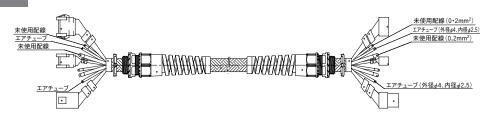


ケーブルベア 型式:CT□

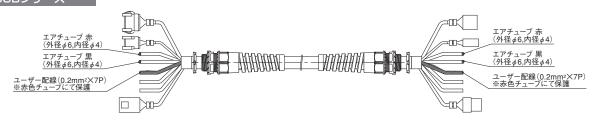
- 高さが低く抑えられ
- 局さか低く却えられ スペースが不用 Y軸及び乙軸に装着する 機器の配線をケーブル ベア内に収納可能 収納するケーブルの量 に応じて4種類のサイク
- から選択が可能(ICSA シリーズ限定)

■自立ケーブル配線図

ICSAシリーズ



ICSBシリーズ

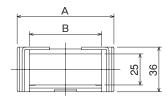


直交ロボット用ケーブルベア寸法

ICSBシリーズ

各製品ページの寸法図に掲載。

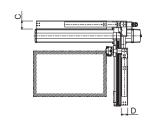
ICSAシリーズ



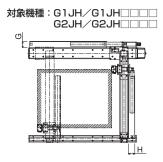
型式記号	Α	В	С	D	Е	F	G	Н
CT (標準)	56	38	87.7	79.2	87.7	72.2	87.7	87.5
CTM	78	58	107.7	99.2	107.7	92.2	107.7	107.5
CTL	98	78	127.7	119.2	127.7	112.2	127.7	124.5
CTXL	123	103	152.7	144.2	152.7	137.2	152.7	152.5

(単位:mm)

対象機種:BA□□/BA□□□□ BB□□/BB□□□□



対象機種:BC□□/BC□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	_
	ŀ

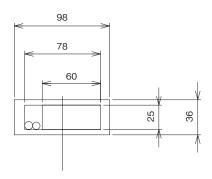


G-**5** 直交ロボット

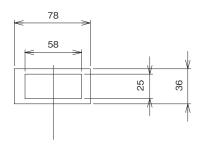
ICSAシリーズ

●ISA超大型タイプ2軸組合せ

対象機種:BK□□/BL□□/BP□□/BQ□□



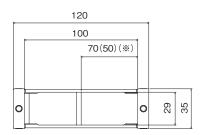
Y軸配線用ケーブルベア



Z軸配線用ケーブルベア(オプション)

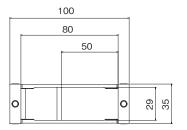
●ナット回転アクチュエータ/リニアサーボアクチュエータ 2軸/3軸/4軸/6軸組合せ

対象機種: B1N-----/B2N----/B3N----/B1L----/B2L-----



Y軸配線用ケーブルベア

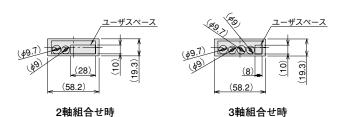
(※) 2軸組合せは70、 3軸組合せ以上は50になります。



Z軸配線用ケーブルベア(オプション)

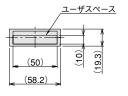
Kシリーズ

第 1 軸用ケーブル収納 断面図

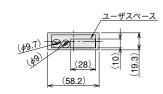


※ ユーザスペースが足りない場合は、特注でサイズアップが可能です。詳細はお問合せ下さい。

第2軸用ケーブル収納 詳細図



2軸組合せ時



3軸組合せ時

B コッド タイプ

Α

ローフッ テーブル・

E リニア サーボ

F るの出

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 対応

L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

スライダ

B ロッド

C グリッパ

ラーブル アームフラッ

サーオ リニア

> F その他

直交 ロボット

H テーブル トップ

J スカラ ロボット

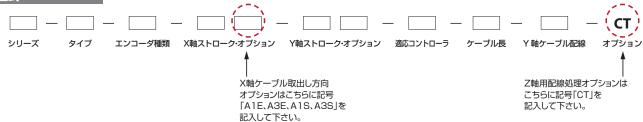
K クリーン 対応

防塵・ 防滴対応

コントローラ

ICSBシリーズ ケーブル取出し方向オプション・Z軸用配線処理オプション

型式



ICSBシリーズ ケーブル取出し方向・センサ取付方向

組合せタイプ別配線処理内容

直交ロボット構成軸のケーブル取出し方向及びセンサ取付方向は、組合せタイプ及び組合せ方向によって異なります。 詳細は下記表をご参照下さい。

また第1軸のケーブル取出し方向については、オプションで変更が可能です。(YZS/YZBは対象外です)

表の記号説明

 AIE
 アクチュエータケーブル取出し方向
 左背面
 C/L
 クリーブセンサ/リミットスイッチ取付方向
 本体右側(標準)

 A3E
 アクチュエータケーブル取出し方向
 右背面
 CL/LL
 クリーブセンサ/リミットスイッチ取付方向
 本体左側(勝手違い)

 A1S
 アクチュエータケーブル取出し方向
 左側面
 SC
 自立ケーブル

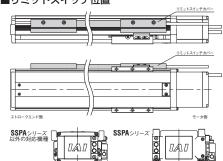
A3S アクチュエータケーブル取出し方向 右側面 CT ケーブルベア

■ 2軸組合せ

タイプ	組合せ	第1軸		第2	2軸目	
217	方向	ケーブル取出方向	リミットスイッチ	ケーブル取出方向	リミットスイッチ	配線処理
	1	A3S	CL/LL	AIS	C/L	
XYB	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	SC
XYBG	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	CT
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	
	1	A3S	CL/LL	A3S	C/L	
XYS	2	A1S	C/L	A1S	CL/LL	SC
	3	A3S	CL/LL	A1S	CL/LL	30
	4	A1S	C/L	A3S	C/L	
	1	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	
xz	2	AIS	C/L	A1S	C/L	СТ
	3	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	4	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
	5	A3S	CL/LL	A1S	C/L	
	6	A1S	C/L	A3S	CL/LL	
YZS	1	A1E	C/L	A3E	CL/LL	SC
123	2	A3E	CL/LL	A1E	C/L	30
	1	A1E	C/L	A3S	CL/LL	CT
YZB	'	A1L	U/L	A1E	C/L	SC
128	2	A3E	CL/LL	A1S	C/L	CT
		AGE	OL/LL	A3E	CL/LL	SC
XYG	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	СТ
	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	UI

型式: A3S (名側面取出) 型式: A3E (名背面取出) 型式: A1E (左背面取出)

■リミットスイッチ位置



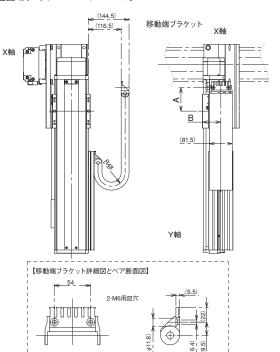
■3軸組合せ

THE PROPERTY OF THE PROPERTY O								2軸目
タイプ	組合せ	919	第1軸		第2軸		第3軸	
- 11	方向	ケーブル取出方向	リミットスイッチ	ケーブル取出方向	リミットスイッチ		リミットスイッチ	配線処理
	1	A3S	CL/LL	AIS	C/L	A3S	CL/LL	CT
<u> </u>	<u> </u>	7.00	02/22	71.10	0,2	A3E	02,22	SC
XYB	2	AIS	C/L	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
\ \frac{1}{+}		71.0	0, 2	7.00	02,22	A1E	G, 2	SC
Z軸ベース固定	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
		AGG	OL/ LL	AGG	OL/LL	A1E	0,2	SC
	4	A1S	C/L	AIS	C/L	A3S	CL/LL	CT
						A3E		SC
XYB	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A1E	C/L	
XYB	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	sc
Z軸スライダ固定	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	50
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A1E	C/L	
XZ+Y軸スライダ固定	1	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	A3S	C/L	SC
人とナー和人 ノーラ回足	2	A1S	C/L	A1E	C/L	A1S	CL/LL	50
XYG+Z軸ベース固定	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A1S	C/L	СТ
人・ロース回ル	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A3S	CL/LL	C1
XYG+Z軸スライダ固定	1	A3S	CL/LL	A3E	C/L	A3E	CL/LL	SC
XYG+Z軸スフィダ回走	2	A1S	C/L	A1E	CL/LL	A1E	C/L	50
	1	400	01./1.1	410	0.//	A3S	01.//.1	CT
	1	A3S	CL/LL	A1S	C/L	A3E	CL/LL	SC
	2	AIS	C/L	A3S	CL/LL	A1S	C/L	CT
XYBG +	2	AIS	U/L	ASS	UL/LL	A1E	C/L	SC
ナ Z軸ベース固定	3	A3S	01./1.1	400	CL/LL	A1S	0.4	CT
2辆 入固定	3	AJS	CL/LL	A3S	UL/LL	A1E	C/L	SC
ĺ		410	0.4	410	0.0	A3S	01.41	CT
	4	A1S	C/L	A1S	C/L	A3E	CL/LL	SC
	1	A3S	CL/LL	AIS	C/L	A1E	C/L	
XYBG	2	A1S	C/L	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	00
+ Z軸スライダ固定	3	A3S	CL/LL	A3S	CL/LL	A3E	CL/LL	SC
- 4 戦人フィン回足	4	AIS	C/L	AIS	C/L	A1E	C/L	

Z軸用 配線処理オプション ※ICSB2のみ選択可

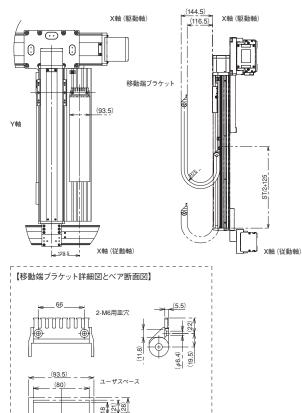
XYB、XYBG、XYGのY軸スライダに、お客さまが機器を装着される場合の、配線用ケーブルベアをオプション設定しました。

《組合せタイプ:XYB、XYBG》



組合せタイプ	A寸法	B寸法
BA /BB	73	54
BC BD BD BE BB	83	65
BG BH BK BL BM BM BM BM BM BM BM	83	80
GB□□	73	54
GC /GD /GE /GF	83	65
GG□□/GH□□	83	80

《組合せタイプ: XYG-G1J/G2J》



Α

В

С

D

Е

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

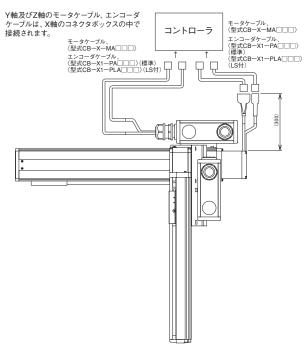
L

М

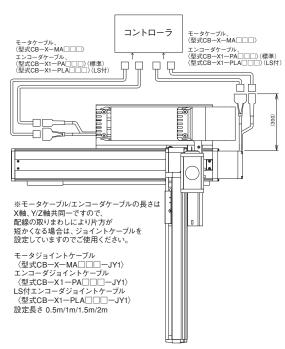
直交ロボット-コントローラ間ケーブル

直交ロボットーコントローラ間のケーブルは、各構成軸毎に単軸ロボット用ケーブルを使用して接続します。

《自立ケーブル仕様》



《ケーブルベア仕様》



IAI

_{直交ロボット} G-8

CT4: 高速

В

С

D

Е F

Н

М

CT4

CT4-G1RT-A-40-40-30-10B-36L-T2-

高速直交型ロボット 直交4軸回転軸付仕様

■型式項目

CT4 - G1RT - A - 40 - 4U シリーズ - タイブ - エンコーダ - X1軸 - X2軸 種類 - Xトローク - ストローク

30 -10B -Y軸Z軸ストロークストローク G1RT: ガントリ4軸 A: アブシリュート 40:400mm 40:400mm 30:300mm 10B:100mm 回転軸付 仕様

36L R軸 — 動作範囲

適応 コントローラ 36L: 360度 T2: XSEL-PCT ブレーキ付き リミットスイッチ付

3L:3m XSEL-QCT 5L:5m

> X軸 400mm Y軸 300mm

Z軸 100mm R軸 360度

ケーブル長

□L:長さ指定

RoHS



技術資料

登末-39

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記 となります。R軸動作範囲は10度単位の表記となり ます。

(注2) ケーブル長は、本体コネクタ接続部からコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以 外の長さもm単位で対応可能です。最長30mまで対 応可能です。

	型 式		CT4-G1RT-A-40-40-30-10B-36L-T2-□L					
				X2(スレーブ)軸	Y軸	Z軸	R軸	
	軸タイプ		スライダ	スライダ	スライダ	テーブル	回転軸	
各軸仕様	ストローク	(mm)	400	400	300	100	360度	
	最大速度	(mm/sec)	2,500	2,500	2,500	833	4500度/s	
	構造		直交4軸 (X軸シンクロ動作)+回転軸					
	自由度		4					
F	稼働領域	X-Y-Z(mm)-R(度)	400-300-100-360					
	位置決め再現性	(mm)	X方向: ±0.02、Y方向: ±0.02、Z方向: ±0.02、R方向: ±0.025度					
組合せ仕様	ロストモーション	(mm)	X方向: 0.05以下、Y方向: 0.05以下、Z方向: -、R方向: -					
相口已江塚	可搬質量	(kg)	0.5					
	走行寿命	(km)	X/Y: 20,000、Z: 5,000 (90%残存確率)					
	R軸許容負荷イナーシャ	(kg·cm²)	2					
	R軸許容モーメント	(N·m)	1.2					
	設置姿勢		水平設置限定					
周囲温度・温	度		温度: 0~40℃、湿度: 20~85%RH以下 (結露無きこと)					

項目	X1(マスター)軸	(1(マスター)軸 X2(スレーブ)軸 Y軸 Z軸 R軸							
モータ		ACサーボモータ(200V)							
原点検出	アブソリュート								
駆動方式	ボールねじ+カップリング モータ出力軸一体								
ブレーキ	設定なし 設定なし 標準装備 設定なし								
C型フレーム	アルミ鋳物								
本体質量	83.0kg								

動的許容モーメント (R軸)

回転軸許容モーメント 1.2N·m



本体標準価格

タイプ	標準価格
CT4-G1RT-A	_

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	3L (3m)	_
信年 ダイフ	5L (5m)	_
	6L (6m) ~ 10L (10m)	_
	11L (11m) ~ 15L (15m)	_
長さ特殊	16L (16m) ~ 20L (20m)	_
	21L (21m) ~ 25L (25m)	_
	26L (26m) ~ 30L (30m)	_

【選定上の注意】

取付けたツールのケーブルやエア配管も、引き回し方により、回転軸の負荷となります。 取付けるツールの慣性モーメントは、ケーブルなどの負荷も考慮し、許容値を超えないように してください。また、ケーブルやエア配管が負荷とならないよう固定にも注意してください。



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

特注対応のご案内



Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

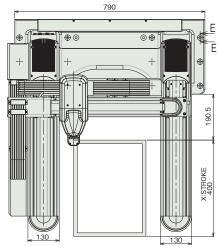
Κ

L

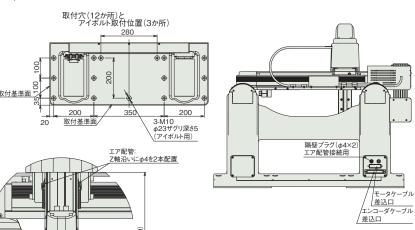
М

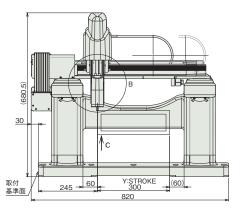


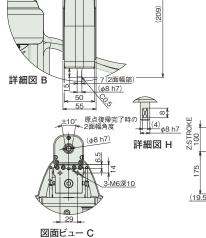


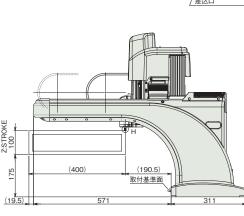












CT4

→ M-219

【回転軸で動作可能なワークの目安】

適応コントローラ

下記の負荷イナーシャ計算式にて、ワークが許容負荷イナーシャ(2kg·cm²)以下かをご確認ください。

※XSEL 5軸仕様の場合(CT4のみの動作は5軸仕様となります) ※①XSELのタイプ名(PCT/QCT)

CT4 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。

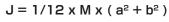
XSEL-①-5-400A-400A-400A-60AB-60AL-N1-EEE-2-3

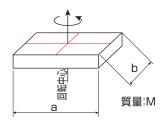
$J = 1/8 \times M \times D^2$

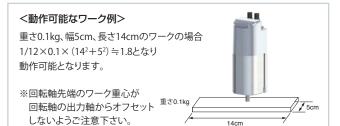
プログラム制御

タイプ









三相

AC200

~ 230V

20000

IAI

CT4-G1RT-A-40-40-30-10B-36L-T2- G-10

CT4 · 高谏

直交型ロボット

В

С

D

Ε

F

Н

M

CT4

高速直交型ロボット CT4-G1PR-A-40-40-30-10B-36-T2-直交4軸ピック&ロータリ仕様

■型式項目

RoHS

CT4 - エンコーダ — 種類 一 タイプ シリーズ

G1PR・ガントリ4軸

40 ・ X1軸 ストローク

40 X2軸ストローク

Y軸 ストローク サンクタロークリガ 仕様 タイプ

30

Z軸 ストローク

10B

PR軸 動作範囲 36:360度

36

適応 コントローラ T2 · XSFI -PCT XSEL-OCT

T2

31 · 3m 5L:5m □L:長さ指定

ケーブル長

X軸 400mm Y軸 300mm Z軸 100mm 回転 360度 ストローク 2mm(片側)

技術資料

登末-39



- (注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記 となります。R軸動作範囲は10度単位の表記となり ます。
- (注2) ケーブル長は、本体コネクタ接続部からコントローラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以 外の長さもm単位で対応可能です。最長30mまで対 応可能です。

スペック

	#U -4		CT4-G1PR-A-40-40-30-10B-36-T2-□L				
	型式		X1(マスター)軸	X2(スレーブ)軸	Y軸	Z軸	PR軸
	軸タイプ		スライダ	スライダ	スライダ	テーブル	ピック&ロータリ軸
各軸仕様	ストローク	(mm)	400	400	300	100	360度
	最大速度	(mm/sec)	2,500	2,500	2,500	833	4,500度/s
	構造			直交4軸(X軸	ョシンクロ動作)+ピック	7&ロータリ軸	
	最大把持力(注1)	(N)	_				
	開閉時間	(sec)		0.13 (2mm 片側)(注2)			
	自由度		4				
	稼働領域	X-Y-Z-P(mm)-R(度)	400-300-100-2 (片側)-360				
組合せ仕様	位置決め再現性	(mm)	X方向: ±0.02、Y方向: ±0.02、Z方向: ±0.02、R方向: ±0.025度				
相口已江水	ロストモーション	(mm)	X方向: 0.05以下、Y方向: 0.05以下、Z方向: -、R方向: 0.1度以下				
	可搬質量	(kg)	0.1				
	走行寿命	(km)	X/Y:20,000、Z:5,000 (90%残存確率)				
	R軸許容負荷イナーシャ	(kg·cm²)	0.4				
	R軸許容モーメント (N·m)		1.2				
	設置姿勢		水平設置限定				
周囲温度・温	渡		温度: 0~40℃、湿度: 20~85%RH以下 (結露無きこと)				

構造 -ブ)軸 Y軸 ACサーボモータ(200V) アブソリュート 原点検出 把持:ソレノイド+リンク機構 駆動方式 ボールねじ+カップリング 回転:モータ+タイミングベルト 設定なし 設定なし 設定なし標準装備 設定なし 本体質量 83.0kg

(注1)把持力はスライド上面(把持位置0mm、オーバーハング量0mm)における両スライド把持力の合計値を示します。 (注2)参考値です。

CT4-G1PR-A

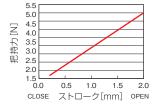
ケーブル長価格表(標準価格)						
プープル民間旧名(原中間旧)						
種類	ケーブル記号	標準価格				
標準タイプ	3L (3m)	_				
保存タイプ	5L (5m)	_				
	6L (6m) ~ 10L (10m)	_				
	11L (11m) ~ 15L (15m)	_				
長さ特殊	16L (16m) ~ 20L (20m)	_				
	21L (21m) ~ 25L (25m)	_				
	26L (26m) ~ 30L (30m)	_				

■ 把持に関する注意事項

【ストロークと把持力の相関図】

把持機構にはバネを使用しているため、 ストローク(開度)により、把持力は 変化します。

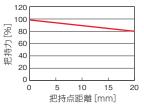
※このグラフの数値は片側の計測値です。 両側の場合は、2倍した値になります。



【把持点距離と把持力について】

把持点距離により把持力が 変化しますので、ご注意ください。

- 1. グラフは最大把持力を100%とした時の
- 把持点距離による把持力を示しています。 2. 把持点距離はフィンガアタッチメント取付面から 把持点までの縦方向距離を示します。
- 3. 把持力は個体差によりバラツキがあります。 あくまでも目安としてご使用下さい。



標準価格

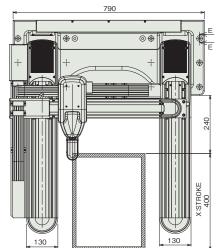
CT4-G1PR-A-40-40-30-10B-36-T2-

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

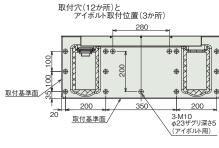
特注対応のご案内

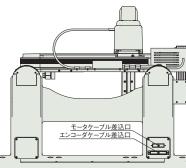
巻末-67

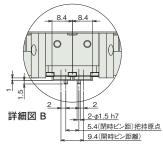


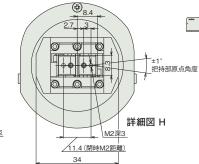


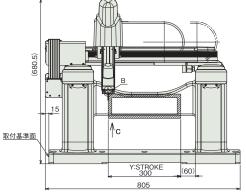
取付穴寸法 30 110 断面図 E-E

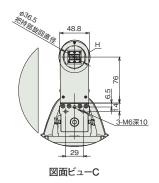


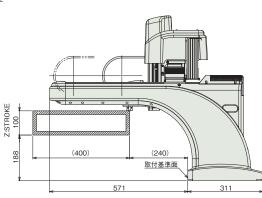












適応コントローラ

CT4 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。

プログラム制御 タイプ XSEL-①-5-400A-400A-400A-60AB-12APAR-N1-EEE-2-3 6 20000 点 二相 AC200 ~ 230V - → M-219		名称	外観	型式	最大接続 可能軸数	最大位置 決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ

【ピック&ロータリ軸の運転条件】

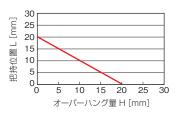
実際に搬送できるワークの質量は、フィンガアタッチメント(爪)とワークの 材質による摩擦係数により異なります。選定時は、取扱説明書「ピック&ロータ リ軸の運転条件」をご確認ください。

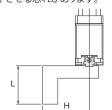
【運転時デューティについて】

コントローラの周囲温度が25℃を超える場合は、把持の開閉動作に デューティの制限があります。詳細は取扱説明書をご参照ください。

【許容張り出し量】

把持位置、オーバーハング量Hはグラフの使用範囲内で設定してください。 範囲外で使用した場合、ガイド寿命を著しく低下させる恐れがあります。





IAI

CT4-G1PR-A-40-40-30-10B-36-T2- G-12

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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 対応

L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A

ICSPA

В

D

Ε F

Н

CT4

CT4-G1-A-40-40-30-10B-T2-

高速直交型ロボット 直交4軸仕様

■型式項目

 CT4
 G1
 A
 40
 40
 40
 30
 10B
 T2
 7

 シリーズ
 タイプ
 エンコーダー
 X1軸
 X2軸
 Y輪
 Z軸
 Z軸
 週広
 コントローラ
 コントローラ
 コントローラ
 コントローラ
 コントローラ
 コントローラ
 コントローラ
 コントローラ
 エントローラ
 コントローラ
 エントローラ
 エントローラ

一 ケーブル長 一 オプション

3L:3m 未記入: なし AC:エア配管付 5L:5m

□L:長さ指定 仕様

RoHS



技術資料

巻末-39

X軸 400mm Y軸 300mm

Z軸 100mm

(注1) ストロークは型式中ではcm(センチメートル)表記 となります。

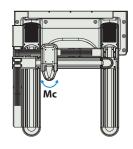
(注2) ケーブル長は、本体コネクタ接続部からコントロー ラまでの長さです。標準は3mか5mですが、それ以外の長さもm単位で対応可能です。最長30mまで対

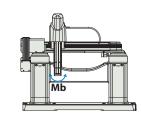
	±ı →		CT4-G1-A-40-40-30-10B-T2-□L				
	型式		X1(マスター)軸	X2(スレーブ)軸	Y軸	Z軸	
	軸タイプ		スライダ	スライダ スライダ テー			
各軸仕様	ストローク	(mm)	400	400	300	100	
	最大速度	(mm/sec)	2,500	2,500	2,500	833	
	構造			直交4軸(X軸	シンクロ動作)		
	自由度		3				
	稼働領域	X-Y-Z(mm)	400-300-100				
	位置決め再現性	(mm)	X方向: ±0.02、Y方向: ±0.02、Z方向: ±0.02				
組合せ仕様	ロストモーション	(mm)	X方向: 0.05以下、Y方向: 0.05以下、Z方向: -				
相口已江塚	可搬質量	(kg)	1				
	走行寿命	(km)	X/Y: 20,000、Z: 5,000 (90%残存確率)				
	動的許容モーメント(注1)	(N·m)	Ma=6.4、Mb=9.2、Mc=14.2 (5,000km走行寿命の場合)				
	張出し負荷長(注1) (mm)		X方向:50、Y方向:50、Z方向:50				
	設置姿勢		水平設置限定				
周囲温度・温	度		温度: 0~40℃、湿度: 20~85%RH以下(結露無きこと)				

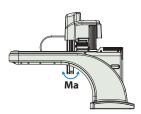
(注1) Z軸先端取付部における場合です。

項 目	X1(マスター)軸 X2(スレーブ)軸 Y軸 Z軸						
モータ	ACサーボモータ(200V)						
原点検出	アブソリュート						
駆動方式	ボールねじ+カップリング						
ブレーキ	ブレーキ 設定なし 設定な			標準装備			
C型フレーム	アルミ鋳物						
本体質量	82.0kg						

動的許容モーメント(Z軸)







タイプ	標準価格
CT4-G1-A	

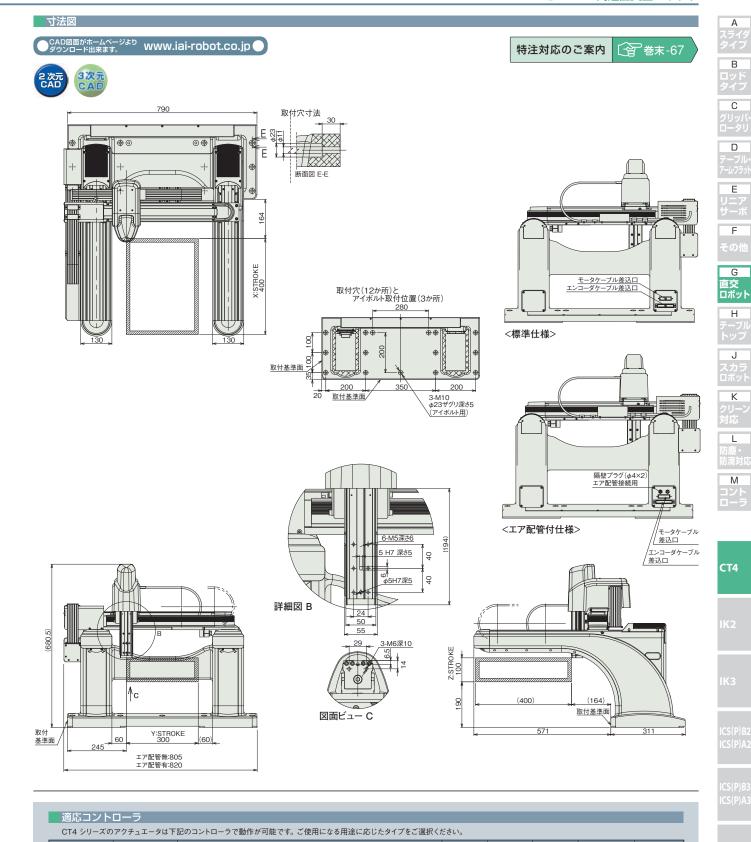
ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	3L (3m)	_
標準タイプ 	5L (5m)	_
	6L (6m) ~ 10L (10m)	_
	11L (11m) ~ 15L (15m)	_
長さ特殊	16L (16m) ~ 20L (20m)	_
	21L (21m) ~ 25L (25m)	_
	26L (26m) ~ 30L (30m)	

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
エア配管付仕様	AC	→G-449	_

G-13 ct4-g1-A-40-40-30-10B-t2-



【動的許容モーメントの算出について】

プログラム制御

CT4 については、X 軸 /Y 軸は 20,000km 走行寿命、Z 軸は 5,000km 走行寿命(いずれも残存確率 90%)の条件にて動的許容モーメントを算出しています。

XSEL-①-4-400A-400A-400A-60AB-N1-EEE-2-3

※XSEL 4軸仕様の場合(CT4のみの動作は4軸仕様となります) ※①XSELのタイプ名(PCT/QCT)

IAI

→ M-219

20000

6

AC200 ~ 230V

В

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBD1

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS7R (折返し・シングルスライダ) Y軸: SA5R (折返し)

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速 Y高速 | :インクリメンタル HM:X高速 Y中速

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --(50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 600 mm

Y 1 200 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

X軸 400 mm/s)

Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速·Y高速	X高速・Y中速
50mm	3.0kg	6.0kg
100mm	3.0kg	6.0kg
150mm	2.5kg	5.0kg
200mm	2.5kg	5.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表 (標準価格)

			インクリメンタル					
	Y 軸ストローク	50	100	150	200			
	50	_	_	_	_			
	100	_	_	_	_			
	150	_	_	_	_			
X	200	_	_	_	_			
軸ス	250	_	_	_	_			
介	300	_	_	_	_			
	350	_	_	_	_			
ΙŢ	400	_	_	_	_			
ーラ	450	_	_	_	_			
-	500	_	_	_	_			
	550	_	_	_	_			
	600	_	_	_	_			

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

適応コントローラ

P1	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
РЗ	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

組立書 (煙進価格) (ト記まットを組んだ形で出荷する場 含)

祖立員(標準価値)(工記イットを組んだ形で山何する場合
2軸
∠ +μ
<u> </u>

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注1.第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましてはG-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 600$
第 I 能稼(入 難り悔)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y 軸ストローク	50~200	_
	標準価格	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

-(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

A. 177				
項目	X 軸	Y 軸		
軸型式	RCP2-SS7R	RCP2-SA5R		
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 600mm	50 ∼ 200mm		
最大速度	HH タイプ: 400mm/s	高速タイプ:600mm/s		
取八匹及	HM タイプ:350mm/s	中速タイプ:300mm/s		
モータサイズ	42 ロパル	スモータ		
ボールネジリード	- 高速タイプ: 12mm	高速タイプ: 12mm		
M	同歴タイプ・「乙川川	中速タイプ:6mm		
駆動方式	ボールネジ φ10	Omm 転造 C10		
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm		
ベース素材	専用合金鋼	アルミ		
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)			

ご注意

上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

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



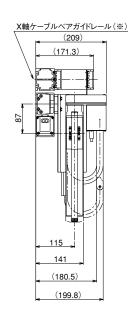


注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

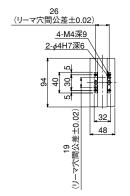
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

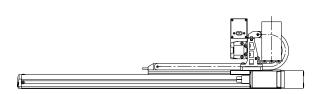
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。



Y軸ケーブルベア移動端(※) 75 7.3 (130) Y:STROKE+255 Y:STROKE+180 3 (Y:ME-SE間) 9 Y:STROKE 83 2.7 (Y:ME-SE間) 5(X:ME-SE間) .5(X:ME-SE間) 122.5 155 37.5 X:STROKE 217.5 X:STROKE+255

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

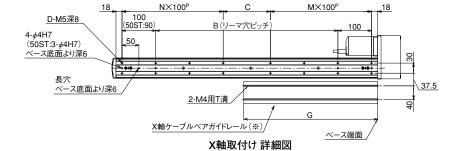




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図



(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

		י ה הטי	4										
	X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
Ι	В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
Ī	С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
-	D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
ı	M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
I	Ν	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
Π	G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Y:ストローク	50	100	150	200
Н	150	200	250	300

A スライダ タイプ

B ロッド

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アーム・フラット

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

K クリーン 対応

医・ 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

CCDA

В

D

Е

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBD1 RCP2 2 軸組合せ X 軸:SS7R (折返し・ダブルスライダ) Y軸: SA5R (折返し) - エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --■型式項目 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速 Y高速 | :インクリメンタル HM:X高速 Y中速



■最大ストローク

X軸 450 mm

(50mm 毎)

Y 1 400 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

X軸 400 mm/s)

(Y軸) 600 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 高速・Y 中速
250mm	2.5kg	5.0kg
300mm	2.0kg	4.0kg
350mm	2.0kg	4.0kg
400mm	2.0kg	4.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

				インクリ	メンタル	
Y 軸ストローク		Y 軸ストローク	250	300	350	400
		50	_	_	_	_
スト	X 有	100	_	_	_	_
	X 有軸効	150	_	_	_	_
	ヹ゙゙゙゙゙゚゙ヹ	200	_	_	_	_
	トト	250	_	_	_	_
		300	_	_	_	_
	[[350	_	_	_	_
	クク	400	_	_	_	_
	_	450	_	_	_	_

注. 上記はケーブルベアなしの価格です。

適応コントローラ

P1	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
Р3	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

加业具	(1ボギー)川ゴロノ	【工礼干ツ	「ではんりにか	の多口
		2軸		

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

千毛米 五		E+	描准压拉
性料	グーフル記写	女と	惊华 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 450$
年 能稼(へ 軸の傾)	標準価格	_	_
第つ配線(V 軸の機)	Y軸ストローク	$250 \sim 400$	_
第2配線(Y軸の横)	標準価格	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

-(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

スペック

項目	X 軸	Y 軸			
軸型式	RCP2-SS7R	RCP2-SA5R			
ストローク (50mm 毎)	50 ∼ 450mm	250 ~ 400mm			
最大速度	HH タイプ: 400mm/s	高速タイプ:600mm/s			
取八座及	HM タイプ : 350mm/s	中速タイプ:300mm/s			
モータサイズ	42 ロパルスモータ				
ボールネジリード	高速タイプ: 12mm	高速タイプ: 12mm			
	同述ダイブ・12111111	中速タイプ:6mm			
駆動方式	ボールネジ Φ10mm 転造 C10				
繰返し位置決め精度	±0.02mm				
ベース素材	専用合金鋼	アルミ			
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% l	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)			



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

 $G\text{-}17_{\text{IK2-PXBD1}} \square \square D$

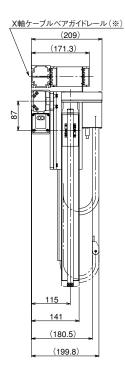
CAD図面がホームベージより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

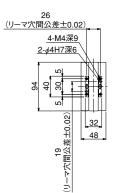






注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。





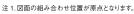
Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図

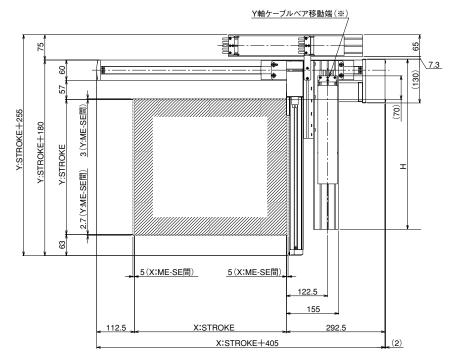
(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様に てX軸を設置する面に固定して下さい。 またY軸ケーブルベアの移動端もY軸ス ライダにお客様が取り付けたプレート等に 固定して下さい。(G-92 ページ参照)

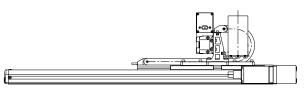


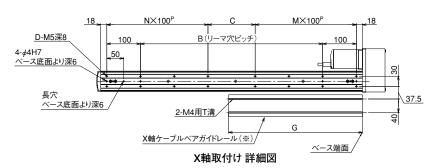
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。



ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





■ストローク別寸法

X:呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450
В	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	250	300	350	400
Н	350	400	450	500

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

IK2

В

D

Ε

F

G 直交 が ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBD2

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS7C (ストレート・シングルスライダ)

Y軸:SA5R(折返し)

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル HM:X高速·Y中速

(50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 600 mm

Y 1 200 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

(X軸 400 mm/s)

Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速·Y高速	X 高速・Y 中速
50mm	3.0kg	6.0kg
100mm	3.0kg	6.0kg
150mm	2.5kg	5.0kg
200mm	2.5kg	5.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

			インクリ	メンタル	
	Y 軸ストローク	50	100	150	200
	50		_	_	_
	100	ı	_	_	_
l	150	ı	_	_	_
X	200	I	-	_	_
軸ス	250	-	_	_	_
介	300	-	_	_	_
	350	ı	_	_	_
ΙŢ	400	_	_	_	_
ーラ	450	_	_	_	_
-	500	-	_	_	_
	550	ı	_	_	_
	600	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

適応コントローラ

P1	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
Р3	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

ı	
ſ	つ軸
l	二
I	_

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第 2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第 2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 600$
弗 I 配線 (X 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y 軸ストローク	50~200	_
	標準価格	_	_

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	——————————————————————————————————————
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

-(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

ハ・ ヽノ ノ						
項目	X 軸	Y 軸				
軸型式	RCP2-SS7C	RCP2-SA5R				
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 600mm	50 ∼ 200mm				
最大速度	HH タイプ: 400mm/s	高速タイプ:600mm/s				
取八还反	HM タイプ:350mm/s	中速タイプ:300mm/s				
モータサイズ	42 ロパルスモータ					
ボールネジリード	京本タノブ・10	高速タイプ: 12mm				
	高速タイプ: 12mm	中速タイプ:6mm				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10					
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm				
ベース素材	専用合金鋼	アルミ				
使用周囲温度·湿度	0 ~ 40℃、85%	RH 以下 (結露無きこと)				



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-19 IK2-PXBD2 - S

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp





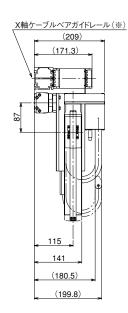


注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。



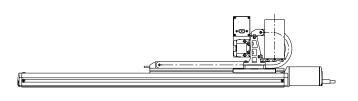
Y軸ケーブルベア移動端(※) 65 10 9 Y:STROKE+255 Y:STROKE+180 Y:STROKE 2.7 (Y:ME-SE間) 5(X:ME-SE間) 5(X:ME-SE間) 122.5 155 X:STROKE 37.5 263.5 X:STROKE+301 (125以上確保)/

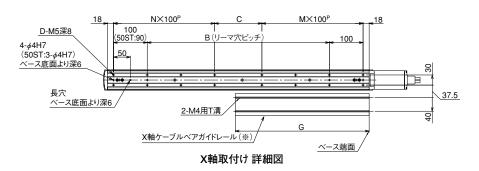
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図





(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Y:ストローク	50	100	150	200
Н	150	200	250	300

スライダ タイプ

B ロッド

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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 対応

防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IV ၁

CS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A

ICSPA

A スライダ タイプ

> B ロッド

C グリッパ・

ロ テーブル・ アームフラット

E リニア サーボ

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 対応

防塵・ 防滴対応

コントローラ

IK2

....

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

| K2-PXBD2 | D RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS7C (ストレート・ダブルスライダ) Y 軸: SA5R (折返し)

 シリーズ
 タイプ
 ーエンコーダ種類
 第 1 軸 (X 軸)
 一 第 2 軸 (Y 軸)
 ー コントローラー
 ケーブル
 一 出荷形態
 ー オプシ

 IK2
 - PXBD2
 D
 - ロー
 - ロー</td

 組合せ方向
 速度タイプ
 エンコーダ種類

 1~4
 HH:X高速・Y高速 HM:X高速・Y中速
 | : インクリメンタル

■最大ストローク

X軸 450 mm

Y軸 400 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

X軸 400 mm/s

Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X 高速・Y 高速	X 高速・Y 中速
250mm	2.5kg	5.0kg
300mm	2.0kg	4.0kg
350mm	2.0kg	4.0kg
400mm	2.0kg	4.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

		インクリメンタル						
	Y 軸ストローク	250	300	350	400			
	50	_	_	_	_			
X 有	100	_	_	_	_			
軸効	150	_	_	_	_			
スズ	200	_	_	_	_			
トト	250	_	_	_	_			
	300	_	_	_	_			
	350	_	_	_	_			
クク	400	_	_	_	_			
	450	_	_	_	_			

注. 上記はケーブルベアなしの価格です。

適応コントローラ

P1	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
Р3	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

組立費 (標準価格) (上記キットを組んだ形で出荷する場合)

O am
_

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルペア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 450$
年 能稼(へ 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	$250 \sim 400$	-
	標準価格	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オブションで選択できます。

スペック

A 122				
項目	X軸	Y軸		
軸型式	RCP2-SS7C	RCP2-SA5R		
ストローク (50mm 毎)	50 ∼ 450mm	250 ~ 400mm		
最大速度	HH タイプ: 400mm/s	高速タイプ:600mm/s		
取八烃及	HM タイプ:350mm/s	中速タイプ:300mm/s		
モータサイズ	42 ロパル	スモータ		
ボールネジリード	京本タノブ・10mm	高速タイプ: 12mm		
	高速タイプ: 12mm	中速タイプ:6mm		
駆動方式	ボールネジ φ10	Dmm 転造C1O		
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm		
ベース素材	専用合金鋼	アルミ		
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)			



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

 $G-21_{\text{IK2-PXBD2}} \square D$

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





RoHS

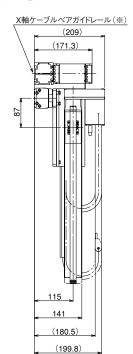
5

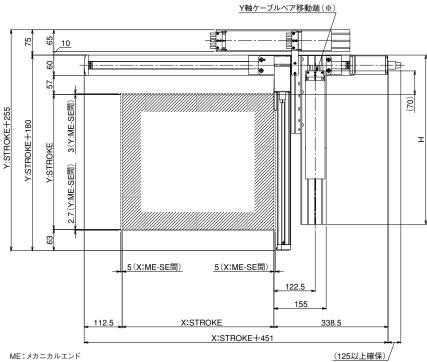
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。



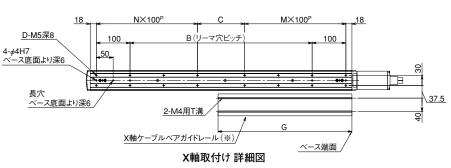


ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図



(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

- /\ 1 - / /	13 3 14								
X: 呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450
В	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	250	300	350	400
Н	350	400	450	500

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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 対応

L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A

ICSPA6

В

D

Ε

G 直交 ロボット

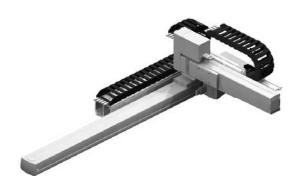
Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBC1 RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS7R (折返し・シングルスライダ) Y軸:SA6R(折返し) ■型式項目 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速・Y高速 | :インクリメンタル HM:X高速・Y中速 (50mm 毎)



■最大ストローク

X軸 600 mm

Y 1 200 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

(X軸 400 mm/s)

Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X 高速・Y 高速	X 高速・Y 中速
50mm	4.5kg	9.0kg
100mm	4.5kg	9.0kg
150mm	4.0kg	8.0kg
200mm	3.0kg	6.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

			インクリ	メンタル	
	Y 軸ストローク	50	100	150	200
	50		_	_	_
	100	ı	_	_	_
١	150	ı	_	_	_
X	200	-	_	_	_
軸ス	250	-	_	_	_
순	300	-	_	_	_
	350		_	_	_
ΙÏ	400	-	_	_	_
ーラ	450	_	_	_	_
-	500	-	_	_	_
	550	_	_	_	_
	600	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

適応コントローラ

P1	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
Р3	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

O mh
□ ====================================

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表 (標準価格)

プープル民間旧式 (原中間旧)						
種類	ケーブル記号	長さ	標準価格			
	1L	1m	_			
標準タイプ	3L	3m	_			
	EI.	5m				

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 600$
年 能稼(へ 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	_
	標準価格	_	_

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	——————————————————————————————————————
スライダ部ローラ仕様	SR	-
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

-(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

A. 177					
項目	X軸	Y 軸			
軸型式	RCP2-SS7R	RCP2-SA6R			
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 600mm	50 ∼ 200mm			
最大速度	HH タイプ:400mm/s	高速タイプ:600mm/s			
取八匹皮	HM タイプ: 250mm/s	中速タイプ:300mm/s			
モータサイズ	42 ロパル	レスモータ			
ボールネジリード	高速タイプ: 12mm	高速タイプ: 12mm			
M	同述タイプ・「乙川川	中速タイプ:6mm			
駆動方式	ボールネジ φ10	Dmm 転造C1O			
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm			
ベース素材	専用合金鋼	アルミ			
使用周囲温度·湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)				

ご注意

上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

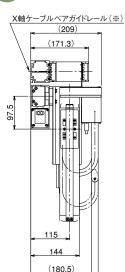
G-23 IK2-PXBC1 -- S

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





RoHS



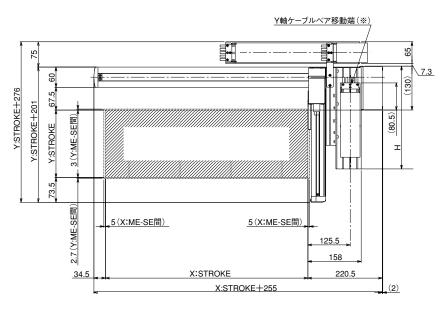
(199.8)

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

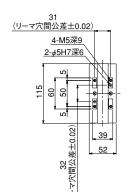
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。



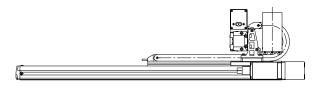
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

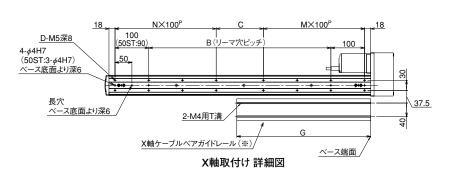


Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図





(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Y:ストローク	50	100	150	200
Н	150	200	250	300

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アーム・フラット

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 対応

防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

CSPA6

В

D

Ε

F

G 直交 述 ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBC1

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS7R (折返し・ダブルスライダ) Y軸:SA6R(折返し)

---エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル HM:X高速·Y中速

(50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 450 mm

Y 1 400 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

X軸 400 mm/s)

Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速·Y高速	X高速・Y中速
250mm	3.0kg	6.0kg
300mm	3.0kg	6.0kg
350mm	3.0kg	6.0kg
400mm	3.0kg	6.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

				インクリ	メンタル	
		Y 軸ストローク	250	300	350	400
Ī		50	_	_	_	_
	X 有	100	_	_	_	_
	軸効	150	_	_	_	_
	ヹ゙゙゙゙゙゚゙゙ヹ	200	_	_	_	_
	トト	250	_	_	_	_
		300	_	_	_	_
		350	_	_	_	_
	クク	400	_	_	_	_
	-	450	_	_	_	_

注. 上記はケーブルベアなしの価格です。

適応コントローラ

P1	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
Р3	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

-5-5	(J G-∞1
	2	軸	
	_		

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第 2 軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 450$
年 能稼(へ 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y 軸ストローク	$250 \sim 400$	-
	標準価格	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	ı

-(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

A. 177					
項目	X 軸	Y 軸			
軸型式	RCP2-SS7R	RCP2-SA6R			
ストローク (50mm 毎)	50 ∼ 450mm	250 ~ 400mm			
最大速度	HH タイプ: 400mm/s	高速タイプ:600mm/s			
取八处反	HM タイプ: 250mm/s	中速タイプ:300mm/s			
モータサイズ	42 ロパル	レスモータ			
ボールネジリード	高速タイプ: 12mm	高速タイプ: 12mm			
M	同述タイプ・「乙川川	中速タイプ:6mm			
駆動方式	ボールネジ φ10	Dmm 転造C1O			
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm			
ベース素材	専用合金鋼	アルミ			
使用周囲温度·湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)				



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp



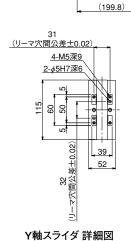


RoHS

X軸ケーブルヘアガイドレール(※) (209) (171.3)

115

(180.5)





X軸ベース底面長穴 詳細図

(※) ご注意

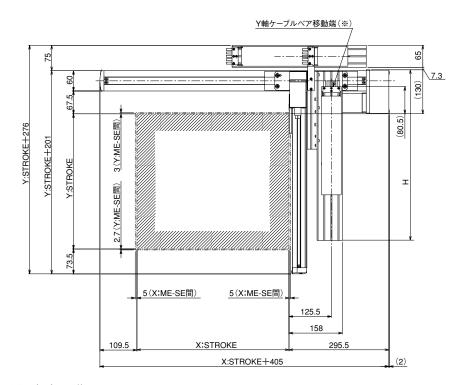
X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

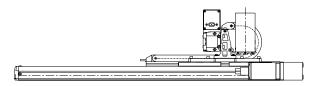
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

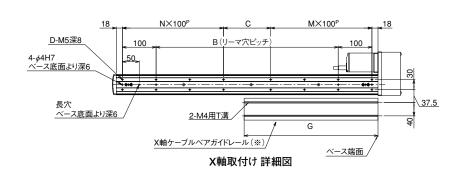
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。



ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





■ストローク別寸法

X: 呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450
В	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

※呼びストロークは X軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

				.00
H	350	400	450	500

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

D テーブル・ アームフラット

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 対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

CSPA6

В

D

Ε F

G 直交 が ロボット Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBC2

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS7C (ストレート・シングルスライダ) Y軸:SA6R(折返し)

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル HM:X高速·Y中速

(50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 600 mm

Y 1 200 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

(X軸 400 mm/s)

Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速·Y高速	X 高速・Y 中速
50mm	4.5kg	9.0kg
100mm	4.5kg	9.0kg
150mm	4.0kg	8.0kg
200mm	3.0kg	6.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表 (標準価格)

			インクリ	メンタル	
	Y 軸ストローク	50	100	150	200
	50	_	_	_	_
	100	_	_	_	_
	150	_	_	_	_
X	200	_	_	_	_
軸ス	250	_	_	_	_
슨	300	_	_	_	_
	350	_	_	_	_
١ï	400	_	_	_	_
ラ	450	_	_	_	_
'	500	_			_
	550	_	_	_	_
	600	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

適応コントローラ

Pl	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
РЗ	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

O mh
□ ====================================

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)		X軸ストローク	50~300	$350 \sim 600$
	年 能稼(へ 軸の傾)	標準価格	_	_
	第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	_
	昻cm豚(「 軸の悔)	+西×牛/エ+々		

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

-(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

スペック

項目	X 軸	Y 軸				
軸型式	RCP2-SS7C	RCP2-SA6R				
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 600mm	50 ∼ 200mm				
最大速度	HH タイプ: 400mm/s	高速タイプ:600mm/s				
取八烃及	HM タイプ: 250mm/s	中速タイプ:300mm/s				
モータサイズ	42 ロパルスモータ					
ボールネジリード	高速タイプ: 12mm	高速タイプ: 12mm				
	同述ダイブ・1211111	中速タイプ:6mm				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10					
繰返し位置決め精度	±0.02mm					
ベース素材	専用合金鋼	アルミ				
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C、85% RH 以下 (結露無きこと)					



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-27 IK2-PXBC2 -- S

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp



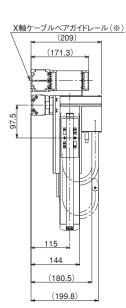


注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

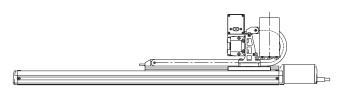
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。



Y軸ケーブルベア移動端(※) 65 10 9 67. Y:STROKE+201 (80.5) Y:STROKE 73.5 2.7 (Y:ME-SE間) 5(X:ME-SE間) 5(X:ME-SE間) 125.5 158 X:STROKE 34.5 266.5 X:STROKE+301 (125以上確保)/

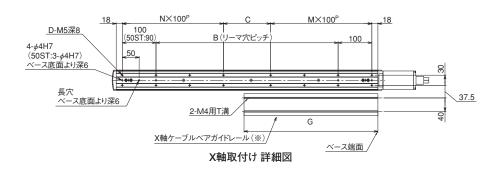
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図



(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

	ים הנו	4										
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Y:ストローク	50	100	150	200
Н	150	200	250	300

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アーム・フラット

E リニア

F

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 対応

防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

К3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A

CSPA6

В

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBC2

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS7C (ストレート・ダブルスライダ) Y軸:SA6R(折返し)

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル HM:X高速·Y中速

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --(50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 450 mm

Y 1 400 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

X軸 400 mm/s)

Y軸 600 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X 高速・Y 高速	X 高速・Y 中速
250mm	3.0kg	6.0kg
300mm	3.0kg	6.0kg
350mm	3.0kg	6.0kg
400mm	3.0kg	6.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

				インクリメンタル					
		Y 軸ストローク	250	300	350	400			
	(有効ス	50	_	_	_	_			
		100	_	_	_	_			
		150	_	_	_	_			
		200	_	_	_	_			
	トト	250	_	_	_	_			
		300	_	_	_	_			
1	ļļ	350	_	_	_	_			
	クク	400	_	_	_	_			
	_	450	_	_	_	_			

注. 上記はケーブルベアなしの価格です。

適応コントローラ

P1	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
Р3	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

يحر عنديده		I 在中国/0/2/1	/СШ ІП Э	
	2軸			
	_ TH			
	_			

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第	第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 450$
	年 能稼(へ 軸の傾)	標準価格	_	_
第つ配約 (V)	第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	$250 \sim 400$	_
	昻 L 癿砂 (「 粬 炒 () /	+西×牛/エ+々		

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

-(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

A. 177				
項目	X 軸	Y軸		
軸型式	RCP2-SS7C	RCP2-SA6R		
ストローク (50mm 毎)	50 ∼ 450mm	250 ~ 400mm		
最大速度	HH タイプ: 400mm/s	高速タイプ:600mm/s		
	HM タイプ: 250mm/s	中速タイプ:300mm/s		
モータサイズ	42 ロパルスモータ			
ボールネジリード	高速タイプ: 12mm	高速タイプ: 12mm		
M	同述タイプ・「乙川川	中速タイプ:6mm		
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10			
繰返し位置決め精度	±0.02mm			
ベース素材	専用合金鋼	アルミ		
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% I	RH 以下 (結露無きこと)		



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-29 IK2-PXBC2 -- D

○CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp





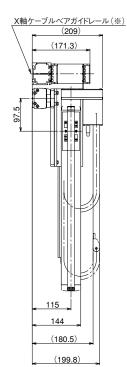


注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

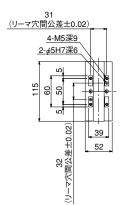
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。







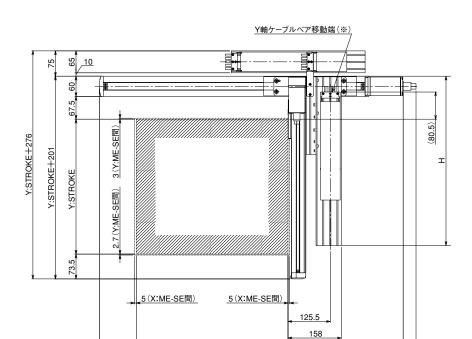
Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図

(※) ご注意

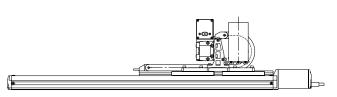
X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ベージ参照)



X:STROKE

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

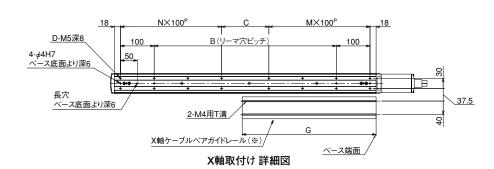
109.5



X:STROKE+451

341.5

(125以上確保)/



■ストローク別寸法

X:呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450
В	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	250	300	350	400
Н	350	400	450	500

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

リニア

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 対応

L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

CSPA6

В

D

Ε

F

G ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBB1

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS8R (折返し・シングルスライダ) Y軸:SA7R(折返し)

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ -- $IK2 - PXBB1 \square \square S - \square \square \square \square \square \square \square \square \square$

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル MM:X中速·Y中速 1~2

_ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ (50mm 毎)

■最大ストローク

(X軸 1000 mm)

Y軸 300 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

X軸 250 mm/s

Y軸 450 mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速・Y 中速		
50mm	8.0kg	16kg		
100mm	8.0kg	16kg		
150mm	7.0kg	15kg		
200mm	7.0kg	12.5kg		
250mm	6.0kg	9.0kg		
300mm	6.0kg	8.0kg		

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)									
インクリメンタル									
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	250	300		
	50		_	_	_	_	_		
	100	_	_	_	_	_	_		
	150	_	_	_	_	_	_		
	200	_	_	_	_	_	_		
	250	_	_	_	_	_	_		
	300	-	_	_	_	_	_		
	350		_	_	_	_	_		
X	400	_	_	_	_	_	_		
軸ス	450	_	_	_	_	_	_		
个	500	_	_	_	_	_	_		
	550	_	_	_	_	_	_		
17	600	_	_	_	_	_	_		
ーゥ	650	_	_	_	_	_	_		
-	700	_	_	_	_	_	_		
	750		_	_	_	_	_		
	800	_	_	_	_	_	_		
	850	_	_	_	_	_	_		
	900	_	_	_	_	_	_		

適応コントローラ PCON-CY/PL/PO/SE、 P1 **PSEL** PCON-CA, PMEC, PSEP, MSEP, MSEL

注. 上記はケーブルベアなしの価格です。 细立弗 / 抽维压投 \ / / -

	組址貧	<u>(惊华恤恰)</u>	(上記干ツ	トを組ん	いに形り	<u>ご出何 9</u>	る場合
			2軸				
-			— ти				
			_				
_							

※別途、送料がかかります。

1000

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	650 ~ 900	950~1000
第1配線(X軸の横)	標準価格	_	_	_	_
第 2 配給 (V 軸の母)	Y軸ストローク	50~200	250~300	_	_
第2配線(Y軸の横)	標準価格	_	_	_	_

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第 2 軸ケーブルの長さはケーブルペア出口からの長さです。 ケーブルペアを使用しない場合は、ケーブルペア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

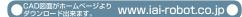
スペック

項目	X 軸	Y 軸			
軸型式	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R			
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 1000mm	50 ∼ 300mm			
最大速度	高速タイプ:250mm/s	高速タイプ:450mm/s			
取八烃及	中速タイプ: 125mm/s	中速タイプ:220mm/s			
モータサイズ	56 ロパルスモータ				
ボールネジリード	高速タイプ : 20mm	高速タイプ:16mm			
ルールネグジード	中速タイプ: 10mm	中速タイプ:8mm			
駆動方式	ボールネジ Ø16mm 転造 C10	ボールネジ φ12mm 転造 C10			
繰返し位置決め精度	±0.0)2mm			
ベース素材	専用合金鋼	アルミ			
使用周囲温度・湿度	O ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)				



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。







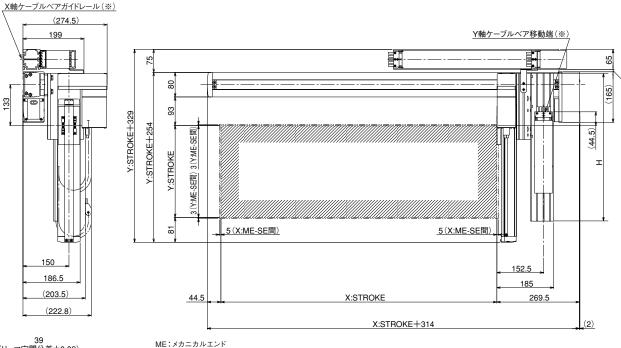


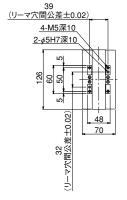
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

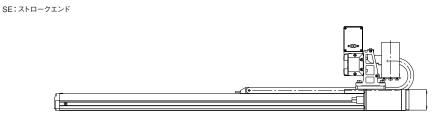
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

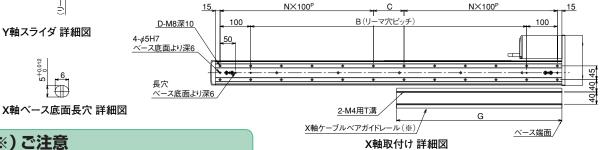
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。





Y軸スライダ 詳細図





(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。

また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取 り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)

■ストローク別式法

		ענינת /	五																		
[X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
	В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Ī	С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
-[D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
	Ν	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
Ī	G	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300
Н	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5

Α

В

С

D

Е

F

G

直交 ロボット Н

J

Κ

L

М

IK2

В

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBB1

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SSBR (折返し・ダブルスライダ)

Y軸: SA7R (折返し)

 $IK2 - PXBB1 \square \square D - \square \square \square \square \square \square \square \square$

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル MM:X中速·Y中速

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --_ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ 5: 50mm NM: 原底控性様 P1/P3 1L:1m N :ケーブルのみ K:部品 JY:ショaイント SR: スライダ部 下記 3L:3m CT:ケーブルペア付 A:組立済 ケーブル (50mm 毎) ローラ仕様 適応コント 5L:5m ローラ参照 □L:□m (50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 800 mm

Y軸 400 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

X軸 250 mm/s)

Y軸 450 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速・Y 中速
200mm	_	15kg
250mm	-	12.5kg
300mm	_	12.5kg
350mm	6.0kg	12kg
400mm	5.5kg	10.5kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

			-	ſンクリメンタノ	ν	
	Y 軸ストローク	200	250	300	350	400
	50	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_
X 有 軸 効	300	_	_	_	_	_
軸 翙	350	_	_	_	_	_
スストト	400	_	_	_	_	_
	450	_	_	_	_	_
177	500	_	_	_	_	_
クク	550	_	_	_	_	_
' '	600	_	_	_	_	_
	650	_	_	_	_	_
	700	_	_	_	<u> </u>	_
	750	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_

PCON-CY/PL/PO/SE、 **PSEL**

PCON-CA, PMEC, PSEP, MSEP, MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

適応コントローラ

注 1. X 高速・Y 高速タイプは Y 軸ストローク 350mm 以上。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立書(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

祖立員(赤手画作)(上記イグ)で組んだりに面向する場合
2 軸
_

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

	2 212 1				
Ę	第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	650~800
	年 能稼(へ 軸の傾)	標準価格	_	_	_
	第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	200	250~400	_
		煙淮価牧			

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	
スライダ部ローラ仕様	SR	-
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	1

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

スペック

項目	X 軸	Y 軸					
軸型式	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R					
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 800mm	200 ~ 400mm					
最大速度	高速タイプ:250mm/s	高速タイプ: 450mm/s					
取入处及	中速タイプ: 125mm/s	中速タイプ:220mm/s					
モータサイズ	56 ロパルスモータ						
ボールネジリード	高速タイプ:20mm	高速タイプ:16mm					
M	中速タイプ: 10mm	中速タイプ:8mm					
駆動方式	ボールネジ Ø16mm 転造 C10	ボールネジ Ø12mm 転造 C10					
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm					
ベース素材	専用合金鋼	アルミ					
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)						



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-33 IK2-PXBB1 -- D

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



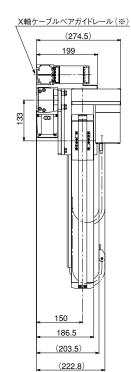


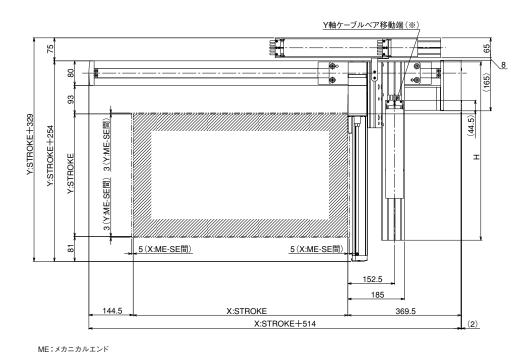
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

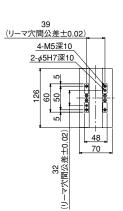
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注3.ケーブルベアの詳細はG-92ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。



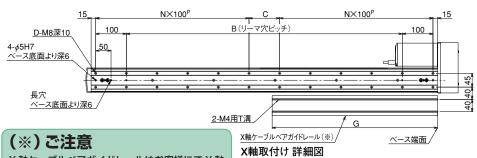




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図



SE:ストロークエンド

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸 を設置する面に固定して下さい。 またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダにお客様が

取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)

■ストローク別寸法

X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際 に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	200	250	300	350	400
Н	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

IK2

В

D

Ε F

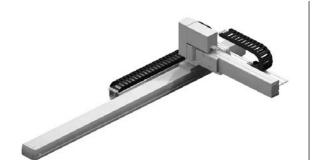
G ロボット Н

J

Κ

IK2

IK2-PXBB2 RCP2 2 軸組合せ X 軸:SS8C(ストレート・シングルスライダ) Y軸:SA7R(折返し) - エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --■型式項目 _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 5: 50mm NM: 原底控性様 P1/P3 1L: 1m N: ケーブルのみ K: 部品 JY: ジョイント SR: スライダ部 下記 3L: 3m CT: ケーブルベア付 A: 組立済 ケーブル 仕様 ローラ参照 □L: □ m HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル MM:X中速·Y中速 (50mm 毎)



■最大ストローク

(X 1 1000 mm)

Y軸 300 mm

■最大速度(高速タイプの場合)

(X軸 250 mm/s)

Y軸 450 mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X 高速·Y 高速	X 中速・Y 中速
50mm	8.0kg	16kg
100mm	8.0kg	16kg
150mm	7.0kg	15kg
200mm	7.0kg	12.5kg
250mm	6.0kg	9.0kg
300mm	6.0kg	8.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

7	ストローク別価格表(標準価格)											
				インクリ	メンタル							
	Y軸ストローク	50	100	150	200	250	300					
	50	_	_	_	_	_	_					
	100	_	_	_	_	_	_					
	150	_	_	_	_	_	_					
	200	_	_	_	_	_	_					
	250	_	_	_	_	_	_					
	300	_	_	_	_	_	_					
	350	_	_	_	_	_	_					
X	400	_	_	_	_	_	_					
軸	450	_	_	_	_	_	_					
スト	500	_	_	_	_	_	_					
	550	_	_	_	_	_	_					
١ï	600	_	_	_	_	_	_					
ーク	650	_	_	_	_	_	_					
	700	_	_	_	_	_	_					
	750	_	_	_	_	_	_					
1	800	_	_	_	_	_	_					

適応コントローラ PCON-CY/PL/PO/SE、 P1 **PSEL** PCON-CA, PMEC, PSEP, MSEP, MSEL

注. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合) 2軸

※別途、送料がかかります。

850 900 1000

ケーブル長価格表(標準価格)

ノーンル以画作政(宗平画作)										
種類	ケーブル記号	長さ	標準価格							
	1L	1m	_							
標準タイプ	3L	3m	_							
	5L	5m	_							

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	$650 \sim 900$	950~1000
第1配線(X軸の横)	標準価格	_	_	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	250~300	_	_
先 C 記録 (「 難の惧)	標準価格	_	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	1

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

スヘック							
項目	X 軸	Y軸					
軸型式	RCP2-SS8C	RCP2-SA7R					
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 1000mm	50 ~ 300mm					
最大速度	高速タイプ:250mm/s	高速タイプ: 450mm/s					
取八烃及	中速タイプ: 125mm/s	中速タイプ:220mm/s					
モータサイズ	56 ロパルスモータ						
ボールネジリード	高速タイプ:20mm	高速タイプ:16mm					
M	中速タイプ:10mm	中速タイプ : 8mm					
駆動方式	ボールネジ Ø16mm 転造 C10	ボールネジ Ø12mm 転造 C10					
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm					
ベース素材	専用合金鋼	アルミ					
使用周囲温度・湿度 0~40°C、85% RH 以下 (結露無きこと)							



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

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

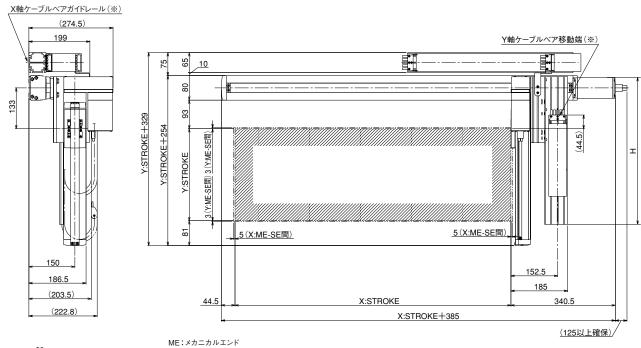


注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

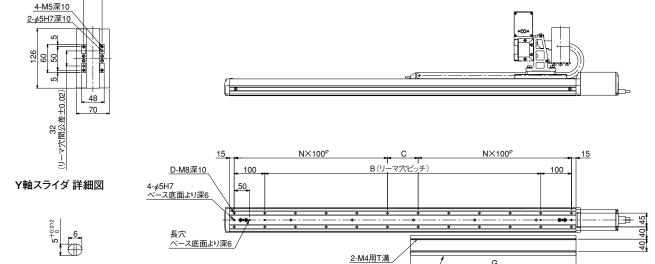
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注3.ケーブルベアの詳細はG-92ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。



SE:ストロークエンド



(※) ご注意

X軸ベース底面長穴 詳細図

(リーマ穴間公差±0.02)

X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する 面に固定して下さい。

またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダにお客様が取 り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別式法

	ע ה הט י	A																		
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

X軸ケーブルベアガイドレール(※)

X軸取付け 詳細図

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300
Н	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

М

IK2

ベース端面/

В

D

Ε

F

ロボット

Н

J

Κ

IK2

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --■型式項目 組合せ方向 速度タイプ

IK2-PXBB2

エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル MM:X中速·Y中速

(50mm 毎)

5: 50mm NM: 原底控性様 P1/P3 1L:1m N :ケーブルのみ K:部品 JY:ショaイント SR: スライダ部 下記 3L:3m CT:ケーブルペア付 A:組立済 ケーブル (50mm 毎) ローラ仕様 適応コント 5L:5m ローラ参照 □L:□m

_ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _

■最大ストローク

X軸 800 mm

Y軸 400 mm

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS8C (ストレート・ダブルスライダ) Y軸:SA7R(折返し)

■最大速度(高速タイプの場合)

(X軸 250 mm/s)

Y軸 450 mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速・Y 中速
200mm	_	15kg
250mm	-	12.5kg
300mm	_	12.5kg
350mm	6.0kg	12kg
400mm	5.5kg	10.5kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

i.

				インクリメンタル		
	Y 軸ストローク	200	250	300	350	400
	50	-	_	_	_	_
	100	ı	_	_	_	_
	150	ı	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_
X 有 軸 効	300	-	_	_	_	_
軸郊	350	ı	_	_	_	_
スストト	400	_	_	_	_	_
	450	_	_	_	_	_
177	500	_	_	_	_	_
ララ	550	-	_	_	_	_
' '	600	1	_	_	_	_
	650	_	_	_	_	_
	700	_	_	_	_	_
	750	-	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

MSEP, MSEL

適応コントローラ

PSEL

PCON-CY/PL/PO/SE、

PCON-CA, PMEC, PSEP,

_________ 注 1. X 高速・Y 高速タイプは Y 軸ストローク 350mm 以上。

注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費 (煙進価格) (F記まットを組んだ形で出荷する (合

祖立其(宗华価怡)(上記イットを組んだ形で田何9の場	
2軸	
_	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	$650 \sim 800$
先 追称 (人 軸の傾)	標準価格	_	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	200	250~400	_
先と比称(「 軸の悔)	標準価格	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	-
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

スペック

項目	X 軸	Y軸			
軸型式	RCP2-SS8C	RCP2-SA7R			
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 800mm	200 ~ 400mm			
最大速度	高速タイプ: 250mm/s	高速タイプ: 450mm/s			
取八烃及	中速タイプ: 125mm/s	中速タイプ:220mm/s			
モータサイズ	56 ロパルスモータ				
ボールネジリード	高速タイプ:20mm	高速タイプ: 16mm			
	中速タイプ: 10mm	中速タイプ:8mm			
駆動方式	ボールネジ Ø16mm 転造 C10	ボールネジ Ø12mm 転造 C10			
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm			
ベース素材	専用合金鋼	アルミ			
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C, 85% l	RH 以下 (結露無きごと)			



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-37 IK2-PXBB2 -- D

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

RoHS

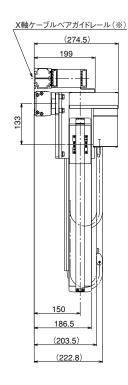


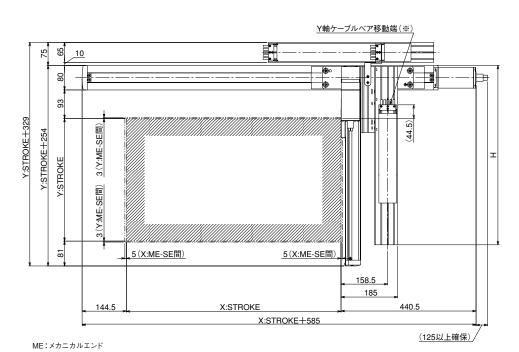
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

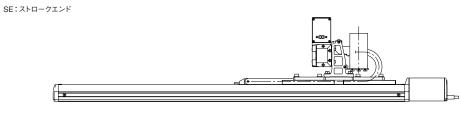
注3.ケーブルベアの詳細はG-92ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。





39 (リーマ穴間公差±0.02) <u>4-M5深10</u> 2-ø5H7深10



X軸ケーブルベアガイドレール(※)

X軸取付け 詳細図

С

B (リーマ穴ピッチ)

N×100^P

100

ベース端面

32 (リーマ穴間公差土0.02) Y軸スライダ 詳細図

50 05



X軸ベース底面長穴 詳細図

48

(※)ご注意

ベース底面より深6 /

D-M8深10

ベース底面より深6

4-φ5H7

X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸 を設置する面に固定して下さい。 またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダにお客様が

100

50

NX100^P

取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)

	山刀区															
X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

2-M4用T溝

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際 に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	200	250	300	350	400
Н	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5

Α

В

С

D

Ε

F

直交 ロボット

Н

J Κ

L

M

IK2

₩ 4

В

D

Ε

F

ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-PXZB1 ■型式項目

RCP2 2 軸組合せ X 軸: SS8R (折返し・シングルスライダ) Z軸:SA7R(折返し)

第1軸(X軸) — 第2軸(Z軸) — コントローラ — ケーブル

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速・Z高速 | :インクリメンタル HM:X高速・Z中速 HL:X高速・Z 低速 1~4

■最大ストローク

(X軸 1000 mm)

| Z軸 | 250 mm |

■最大速度(高速タイプの場合)

(X軸 250 mm/s)

| Z軸 360 mm/s |

■最大可搬質量

Z 軸ストローク	Z高速 リード 16	Ζ中速 リード8	Ζ低速 リード4	
50mm	2.0kg	4.0kg	8.0kg	
100mm	2.0kg	4.0kg	7.0kg	
150mm	2.0kg	3.5kg	5.0kg	
200mm	2.0kg	3.5kg	4.0kg	
250mm	1.5kg	2.5kg	3.0kg	

ストローク別価格表(標準価格)

			イ	ンクリメンタル				
Z軸ストローク		50	50 100		200	250		
	50	_	_	_	_	_		
	100	_	_	_	_	_		
	150	_	_	_	_	_		
	200	_	_	_	_	_		
	250	_	_	_	_	_		
	300	_	_	_	_	_		
	350	_	_	_	_	_		
X 軸 ス	400	_	_	_	_	_		
	450	_	_	_	_	_		
수	500	_	_	_	_	_		
	550	_	_	_	_	_		
١٦	600	_	_	_	_	_		
ゥ	650	_	_	_	_	_		
-	700	_	_	_	_	_		
	750	_	_	_	_	_		
	800	_	_	_	_	_		
	850	_	_	_	_	_		
	900	_	_	_	_	_		
	950	_	_	<u> </u>	_	_		
	1000	_	_	_	_	_		
÷ 1	ナ1.7動のブレーキの価格は上記価格に今まれています							

第1配線ケーブルベア付の場合

適応コントローラ

P1	PCON-CY/PL/PO/SE、 PSEL
P3	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

注 1. Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸
_

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	150~300	350~600	650 ~ 900	950~1000
	標準価格	_	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

IH IH - () IN		
名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	-
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

スペック						
項目	X軸	Z軸				
軸型式	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R				
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 1000mm	50 ∼ 250mm				
		高速タイプ:360mm/s				
最大速度	高速タイプ:250mm/s	中速タイプ:180mm/s				
		低速タイプ:90mm/s				
モータサイズ	56 ロパル					
		高速タイプ: 16mm				
ボールネジリード	高速タイプ : 20mm	中速タイプ:8mm				
		低速タイプ:4mm				
駆動方式	ボールネジ Ø16mm 転造 C10	ボールネジ Ø12mm 転造 C10				
繰返し位置決め精度	±0.02mm					
ベース素材	専用合金鋼	アルミ				
使用周囲温度・湿度	O ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)					



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-**39** _{IK2-PXZB1 -- S}

寸法図____

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





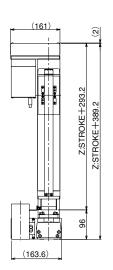
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

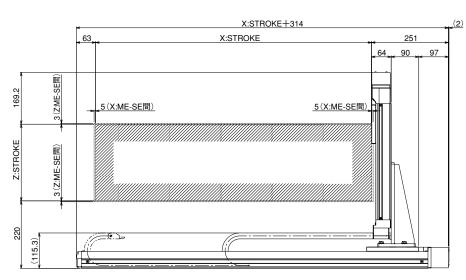
注 2. 第 1 配線がケーブルベア付の場合の図面です。

注3.ケーブルベアの詳細はG-92ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア固定端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。







В(リ

マ穴ピ

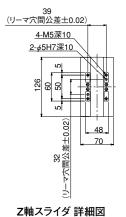
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

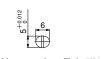
D-M8深10

4-ø5H7 ベース底面より深6

15

100





ベース端面

X軸ベース底面長穴 詳細図

2 ベース底面より深6 (G) X軸ケーブルベア固定端(※) X軸取付け 詳細図

N×100^P

15

100

(※) ご注意

X軸ケーブルベアの固定端は、お客様にてX軸取付面に固定して下さい。 (G-92ページ参照) (ケーブルベアガイドレールはありません)

■ストローク別寸法

		_																		
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	_	_	199	224	249	274	299	324	349	374	399	424	449	474	499	524	549	574	599	624

N×100^P

※ X:50ST、100ST 時のベア設定はありません。

Α

В

С

D

Е

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

М

IK2

В

С

D

Е

F

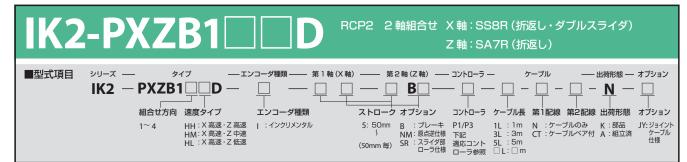
ロボット

Н

J

Κ

IK2





■最大ストローク

X軸 800 mm

| Z軸 300 mm |

■最大速度(高速タイプの場合)

(X軸 250 mm/s)

Z軸 400 mm/s

■最大可搬質量

Z軸ストローク	Z高速 リード 16	Ζ中速 リード8	Ζ低速 リード4
150mm	-	7	
200mm	_	_	7.0kg
250mm	-	_	5.5kg
300mm	1.5kg	3.0kg	5.5kg

ストローク別価格表 (標準価格)

			インクリ	メンタル	
	Z 軸ストローク	150	200	250	300
	50	_	_	_	_
	100	_	_	_	_
	150	_	_	_	_
	200	_	_	_	_
	250	_	_	_	_
X 有 軸 効	300	_	_	_	_
軸 翙	350	_	_	_	_
スストト	400	_	_	_	_
	450	_	_	_	_
177	500	_	_	_	_
ーララ	550	_	_	_	_
	600	_	_	_	_
	650	_	_	_	_
	700	_	_	_	_
	750	_	_	_	_
	800	_	_	_	_

適応コントローラ

Ρl	PCON-CY/PL/PO/SE、PSEL
Р3	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

注 1. Z 高速タイプ、Z 中速タイプは Z 軸ストローク 300mm のみ。 Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	
_	

※別途、送料がかかります。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	$150 \sim 300$	$350 \sim 600$	650~800
年 距泳 (へ 軸の傾)	標進価格	_	_	_

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格				
	1L	1 m	_				
標準タイプ	3L	3m	_				
1	5L	5m	_				

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

オプション価格表(標準価格)

3 フンコン 岡伯氏 (派牛岡伯)												
名称	オプション記号	標準価格										
原点逆仕様	NM	_										
スライダ部ローラ仕様	SR	-										
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_										

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

スペック

項目	X軸	Z 軸					
軸型式	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R					
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 800mm	150 ~ 300mm					
		高速タイプ:400mm/s					
最大速度	高速タイプ:250mm/s	中速タイプ:200mm/s					
		低速タイプ: 100mm/s					
モータサイズ	56 ロパルスモータ						
		高速タイプ:16mm					
ボールネジリード	高速タイプ : 20mm	中速タイプ:8mm					
		低速タイプ:4mm					
駆動方式	ボールネジ Ø16mm 転造 C10	ボールネジ Ø12mm 転造 C10					
繰返し位置決め精度	±0.0	2mm					
ベース素材	専用合金鋼	アルミ					
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C \ 85% I	RH 以下 (結露無きこと)					



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

IK2-PXZB1 □□ D

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



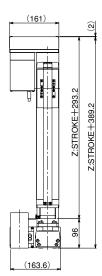


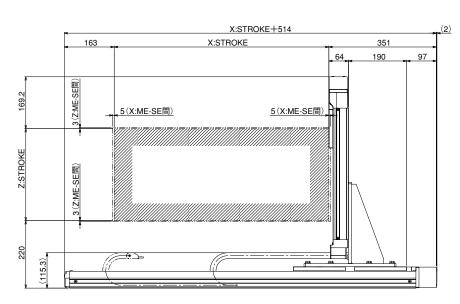


注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

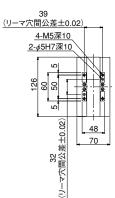
- 注 2. 第 1 配線がケーブルベア付の場合の図面です。
- 注3.ケーブルベアの詳細はG-92ページをご覧ください。
- 注 4. ケーブルベア固定端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

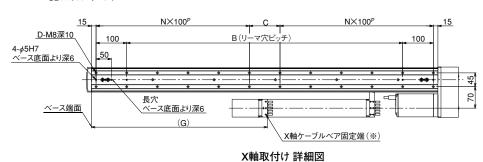






ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





Z軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図

(※) ご注意

X軸ケーブルベアの固定端は、お客様にてX軸取付面に固定して下さい。 (G-92ページ参照) (ケーブルベアガイドレールはありません)

■ストローク別寸法

	11 2 14															
X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	_	_	299	324	349	374	399	424	449	474	499	524	549	574	599	624

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

IK2

[※] X:50ST、100ST 時のベア設定はありません。 ※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際 に移動可能なストロークを表わします。

В

D

Ε

F

ロボット

Н

J

Κ

IK2

■型式項目

2-PYBB1

組合せ方向 速度タイプ 1~2

エンコーダ種類 HH:Y高速・Z高速 | :インクリメンタル HM:Y高速・Z中速 HL:Y高速・Z 低速

Z軸:SA7R(折返し) 第1軸(Y軸) — 第2軸(Z軸) — コントローラ —

RCP2 2 軸組合せ Y 軸: SS8R (折返し・シングルスライダ)

■最大ストローク

(Y軸 1000 mm)

| Z軸 300 mm |

■最大速度(高速タイプの場合)

Y軸 250 mm/s)

| Z軸 360 mm/s |

■最大可搬質量

	Ζ 軸ストローク	Z 高速 リード 16	Z中速 リード8	Ζ低速 リード4		
	50mm	2.0kg	4.0kg	8.0kg		
	100mm	2.0kg	4.0kg	8.0kg		
	150mm	2.0kg	3.5kg	7.0kg		
	200mm	2.0kg	3.5kg	7.0kg		
ı	250mm	1.5kg	3.0kg	6.0kg		
	300mm	1.5kg	3.0kg	5.5kg		

ストローク別価格表 (標準価格)

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

				インクリ	メンタル		
	Z軸ストローク	50	100	150	200	250	300
	50		_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_
Y	400	_	_	_	_	_	_
軸ス	450	_	_			_	_
介	500	_	_	_	_	_	_
	550	_	_			_	_
ΙÏ	600	_	_	_	_	_	_
15	650	_	_	_	_	_	_
-	700	_	_	_	_	_	_
	750	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_
	850	_	_	_	_	_	_
	900	_	_	_	_	_	_
	950	_	_	_	_	_	_
	1000	_	_	_	_	_	_

適応コントローラ

Ρl	PCON-CY/PL/PO/SE、 PSEL
РЗ	PCON-CA、PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

注 1. Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

	2軸

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格									
	1L	1 m	_									
標準タイプ	3L	3m	_									
	51	5m	_									

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第 2 軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが

追加されます。 注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	650~900	950~1000
第一 記録 (人 難の惧)	標準価格	_	_	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	250~300	_	_
	標準価格	_	_	_	_

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

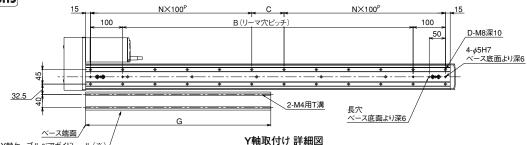
A 177							
項目	Y軸	Z軸					
軸型式	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R					
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 1000mm	50 ~ 300mm					
		高速タイプ:360mm/s					
最大速度	高速タイプ:250mm/s	中速タイプ: 180mm/s					
		低速タイプ:90mm/s					
モータサイズ	56 ロパルスモータ						
		高速タイプ:16mm					
ボールネジリード	高速タイプ:20mm	中速タイプ:8mm					
		低速タイプ : 4mm					
駆動方式	ボールネジ Ø16mm 転造 C10	ボールネジ Φ12mm 転造 C10					
繰返し位置決め精度		2mm					
ベース素材	専用合金鋼	アルミ					
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C \ 85% I	RH 以下 (結露無きこと)					

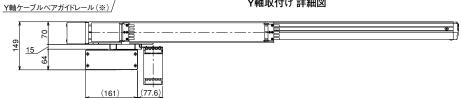


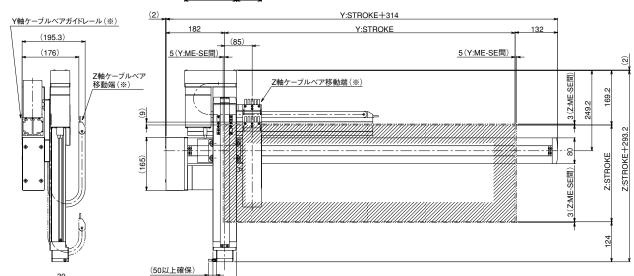
上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

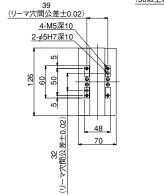
G-43 IK2-PYBB1 -- S











ME:メカニカルエンド

SE:ストロークエンド

(※) ご注意

Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付面に固定となります。 また Z 軸ケーブルベアの移動端も Z 軸スライダにお客様が取り付けたプレー ト等に固定して下さい。

Z軸スライダ 詳細図

Y軸ベース底面長穴 詳細図

■ストローク別寸法

			_																		
Y:スト	トローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
E	В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
(С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
[D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
1	N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
(G	149	174	199	224	249	274	299	324	349	374	399	424	449	474	499	524	549	574	599	624

Α

В

С

D

Е

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

М

IK2

В

D

Ε F

G ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBD1

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS7R (折返し・シングルスライダ) Y軸:SA5R(折返し)

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH : X 高速・Y 高速 | :インクリメンタル HM : X 高速・Y 中速 A : アブソリュート 1~2

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --ケーブル

(50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 600 mm



■最大速度 ※ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	600mm/s	_
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速・Y高速	X 高速・Y 中速
50mm	3.0kg	6.0kg
100mm	3.0kg	6.0kg
150mm	2.5kg	5.0kg
200mm	2.5kg	5.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表 (標準価格)

			インクリ	メンタル		アブソリュート			
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_
X	200	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	250	_	_	_	_	_	_	_	_
1 1	300	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_
ΙÏ	400	_	_	_	_	_	_	_	_
ーゥ	450	_	_	_	_	_	_	_	_
_	500	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	_	_	_	_	_	_	_	_
	600	_	_	_	_	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2	軸	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

- 注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。
- 注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600
第一 印献 (人 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y 軸ストローク	50~200	_
	標準価格		

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック						
項	項目 X軸			Y軸		
軸型式			-SS7R	RCS2-SA5R		
ストローク(5	50mm 毎)	50~6	00mm	50 ~ 200mm		
	ストローク	50 ~ 500mm	$550 \sim 600$ mm	50 ∼ 200mm		
最大速度	高速タイプ	600mm/s	470mm/s	800mm/s		
	中速タイプ	_	_	400mm/s		
モータ出力		60	W	20W		
ボールネジリ	ード	高速タイプ	プ:12mm	高速タイプ:12mm 中速タイプ:6mm		
駆動方式		nm 転造 C10				
繰返し位置決	め精度		±0.0	2mm		
ベース素材		専用台		アルミ		
使用周囲温度	・湿度		O ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)			



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

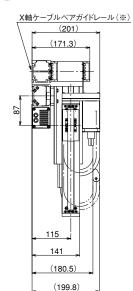
G-45 IK2-SXBD1 -- S

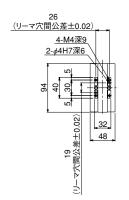
○CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp ○ ダウンロード出来ます。











Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図

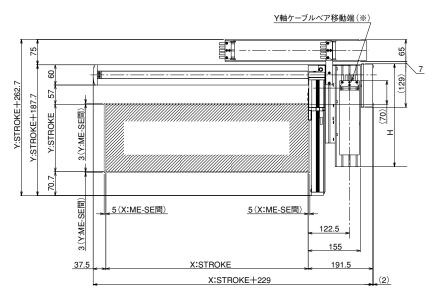
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

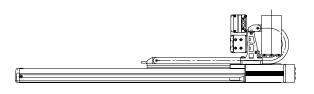
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

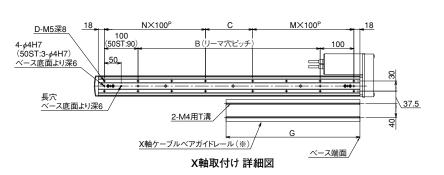
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。



ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Y:ストローク	50	100	150	200	
Н	150	200	250	300	

A スライダ タイプ

B ロッド

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

> 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 対応

L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

CSPA6

В

D

Ε F

G 直交

ロボット Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBD1

1~2

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS7R (折返し・ダブルスライダ) Y軸:SA5R(折返し)

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --| 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH : X 高速・Y 高速 | : インクリメンタル HM : X 高速・Y 中速 A : アブソリュート

ケーブル (50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 450 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	600mm/s	_
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	軸ストローク X 高速・Y 高速		
250mm	2.5kg	5.0kg	
300mm	2.0kg	4.0kg	
350mm	2.0kg	4.0kg	
400mm	2.0kg	4.0kg	

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

	インクリメンタル						アブソリュート		
	Y 軸ストローク	250	300	350	400	250	300	350	400
	50	_	_	_	_	_	_	_	_
X 有	100	_	_	_	_	_	_	_	_
軸効	150	_	_	_	_	_	_	_	_
ブズ	200	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	_	_	_	_	_	_
ΙĮĮ	350	_	_	_	_	_	_	_	_
100	400	_	_	_	_	_	_	_	_
	450	_	_	_	_	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2	軸	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

- 注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。
- 注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 450$
第一 印献 (人 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y 軸ストローク	250~400	_
	標準価格	_	

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

ボールネジ Φ10mm 転造 C10				
0 ~ 40℃、85% RH以下(結露無きこと)				



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-47 IK2-SXBD1 ... D

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp







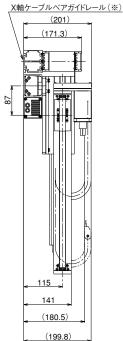
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

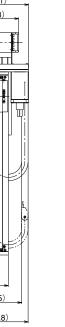
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

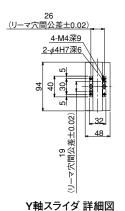
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。



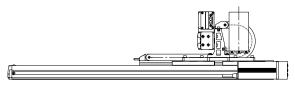


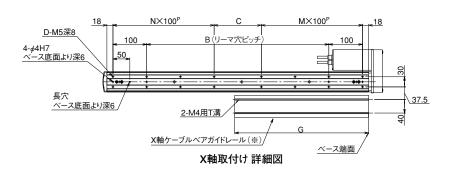


X軸ベース底面長穴 詳細図

Y軸ケーブルベア移動端(※) 129) (20 5(X:ME-SE間) 5(X:ME-SE間) 122.5 155 112.5 X:STROKE X:STROKE+379 (2)

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





(※)ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様に てX軸を設置する面に固定して下さい。 またY軸ケーブルベアの移動端もY軸ス ライダにお客様が取り付けたプレート等に 固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

	11 11/14								
X:呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450
В	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	250	300	350	400
Н	350	400	450	500

Α

В

С

D

Е

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

IK2

В

D

Ε

F

G 直交 が ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBD2

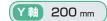
RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS7C (ストレート・シングルスライダ) Y軸:SA5R(折返し)

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH : X 高速・Y 高速 | :インクリメンタル HM : X 高速・Y 中速 A : アブソリュート (50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 600 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	600mm/s	_
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速・Y高速	X 高速・Y 中速
50mm	3.0kg	6.0kg
100mm	3.0kg	6.0kg
150mm	2.5kg	5.0kg
200mm	2.5kg	5.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表 (標準価格)

	インクリメンタル						アブソリ	ノュート	
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_
X	200	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	250	-	_	_	_	_	_	_	_
1 4	300	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_
ΙÏ	400	_	_	_	_	_	_	_	_
ーゥ	450		_	_	_	_	_	_	_
	500	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	_	_	_	_	_	_	_	_
	600	_	_	_	_	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	
_	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

- 注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。
- 注3. 上記以外の長さにつきましてはG-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 600$
第一 印献 (人 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	_
	標準価格		

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

X 199						
-77			+1	\/ +1		
	目	X	軸	Y軸		
軸型式		RCS2	-SS7C	RCS2-SA5R		
ストローク(50mm 毎)	50~6	300mm	50 ∼ 200mm		
	ストローク	50 ~ 500mm	550 ~ 600mm	50 ~ 200mm		
最大速度	高速タイプ	600mm/s	470mm/s	800mm/s		
	中速タイプ	_	_	400mm/s		
モータ出力		60	WC	20W		
ボールネジリ	_ L"	古油カノ	f : 10mm	高速タイプ: 12mm		
	-15	高速タイプ: 12mm		中速タイプ:6mm		
駆動方式 繰返し位置決め精度 ベース素材 使用周囲温度・湿度		ボールネジ Φ10mm 転造 C10				
			±0.0	2mm		
		専用領	合金鋼	アルミ		
		O ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)				



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

 $_{G\text{-}49}_{\text{IK2-SXBD2}\,\square\,\text{S}}$

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







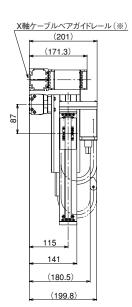
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

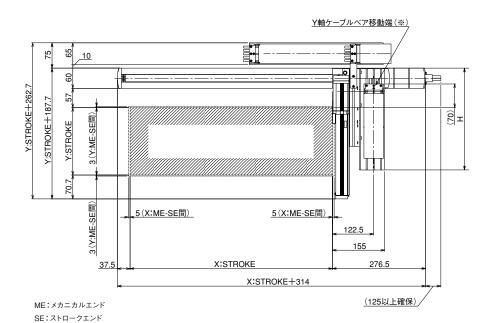
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。



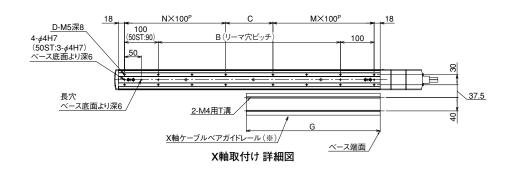




Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図



(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ベージ参照)

■ストローク別寸法

	ים הנו	4										
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Y:ストローク	50	100	150	200
Н	150	200	250	300

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

> C グリッパ・ コータリ

テーブル・アームフラット

E リニア サーボ

F

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 対応

医・ 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

CS(P)A4

ccp s

В

D

Ε F

G 直交

ロボット Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBD2

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS7C (ストレート・ダブルスライダ) Y軸:SA5R(折返し)

- エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ --

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH : X 高速・Y 高速 | :インクリメンタル HM : X 高速・Y 中速 A : アブソリュート

5:50mm 5 NM: 原点逆柱様 T1:XSELJ/K 1L:1m N:ケーブルのみ K:部品 JY:ショイント SR: スライタ部 T2:SSON 3L:3m CT:ケーブルペア付 A:組立済 ケーブル (50mm 毎) SSEL SL:5m SEL-P/G XSEL-P/G XSEL-P/G XSEL-R/S □L:□m CE:CE対応 仕様 (50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 450 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	600mm/s	_
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 高速・Y 中速	
250mm	2.5kg	5.0kg 4.0kg	
300mm	2.0kg		
350mm	2.0kg	4.0kg	
400mm	2.0kg	4.0kg	

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

		インクリメンタル				アブソリュート			
	Y 軸ストローク	250	300	350	400	250	300	350	400
	50	_	-	_	_	_	_	_	_
X 有	100	-	ı	_	_	_	_	_	_
軸効	150	-	ı	_	_	_	_	_	_
ズズ	200	_	-	_	_	_	_	_	_
	250	_	-	_	_	_	_	_	_
	300	_	-	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_
2	400	_	_	_	_	_	_	_	_
	450	_	_	_	_	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2	軸		

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1.第1軸は標準ケーブル・第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2.第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第 1 配始 (V 動の提	第 1 配線 (X 軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 450$
L	第 I 能稼(へ 軸の傾)	標準価格	_	_
Γ	第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	250~400	_
1		標準価格	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

項目		X	軸	Y 軸		
軸型式		RCS2	-SS7C	RCS2-SA5R		
ストローク(!	50mm 毎)	50~4	150mm	250 ~ 400mm		
	ストローク	50 ~ 350mm	400 ~ 450mm	250 ~ 400mm		
最大速度	高速タイプ	600mm/s 470mm/s		800mm/s		
中速タイプ		_	_	400mm/s		
モータ出力		60	WC	20W		
ボールネジリ	ード	高速タイプ	ື່⊅∶12mm	高速タイプ:12mm 中速タイプ:6mm		
駆動方式ボールネジィ			ボールネジ φ10	Dmm 転造C1O		
繰返し位置決	め精度 ±0.02mm					
ベース素材		専用合金鋼		アルミ		
使用周囲温度	町周囲温度・湿度 0~40°C、85% RH以下(結露無きこと)					



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-51 IK2-SXBD2 D

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







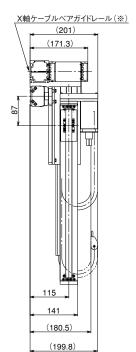
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

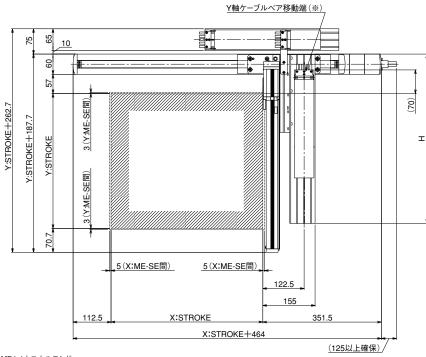
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

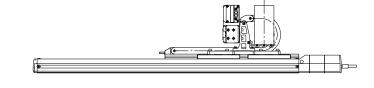
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。





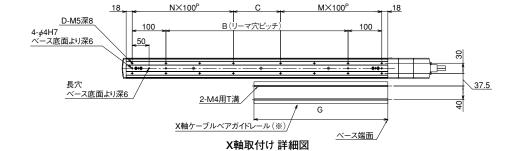
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



4+0.012

Y軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図



(※)ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。 また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に 固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

	11 11/14								
X:呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450
В	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	250	300	350	400
Н	350	400	450	500

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

> C ブリッパ・ コータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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 対応

医・ 防塵・ 防滴対応

> M コント ローラ

CT4

IK2

II/ a

ICS(P)B2

ICS(P)B3

ICS(P)A4

CSPA6

A スライダ タイプ

> B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アーム・フラット

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 対応

防塵・防癌対応

M コント ローラ

CT4

IK2

ICS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

IK2-SXBC1□□S

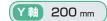
RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS7R (折返し・シングルスライダ) Y 軸: SA6R (折返し)

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 1~2 HH:X高速・Y高速 | : インクリメンタル MM:X中速・Y中速 A:アブソリュート

第 1 軸 (X 軸) 第 2 軸 (Y 軸) コントローラ ケーブル 一出荷形態 オブション
ストローク オブション コントローラ ケーブル長 第1配線 第2配線 出荷形態 オブション
5: 50mm NM: 原点逆性様 Ti: XSEL-J/K 1L : 1m N: ケーブルのみ K: 部品 JY: ジョイント 5k: 5m CT: ケーブルベア付 A: 組立済 ケーブル 仕様 SSEL P/Q XSEL-P/Q XSEL-P

■最大ストローク

X軸 600 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	600mm/s	300mm/s
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速·Y 中速
50mm	4.5kg	9.0kg
100mm	4.5kg	9.0kg
150mm	4.0kg	8.0kg
200mm	3.0kg	6.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表 (標準価格)

		インクリメンタル					アブソ!	リュート	
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_
١	150	_	_	_	_	_	_	_	_
X	200	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	250	_	_	_	_	_	_	_	_
1 €	300	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_
ΙÏ	400	_	_	_	_	_	_	_	_
ーラ	450	_	_	_	_	_	_	_	_
-	500	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	_	_	_	_	_	_	_	_
	600	_	_	_	_	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	
_	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

- 注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。
- 注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 600$
第一 印献 (人 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	_
	標準価格		

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

N 122							
TA		V	±4.	\/ ±h			
	目	X	軸	Y 軸			
軸型式		RCS2	-SS7R	RCS2-SA6R			
ストローク(50mm 毎)	50~6	300mm	50 ∼ 200mm			
	ストローク	50 ~ 500mm	550 ~ 600mm	50 ~ 200mm			
最大速度	高速タイプ	600mm/s	470mm/s	800mm/s			
	中速タイプ		230mm/s	400mm/s			
モータ出力		60	WC	30W			
ボールネジリ	_ L"	高速タイプ: 12mm					
ハールネシジ	-15		中速タイプ:6mm				
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10)mm 転造 C10			
繰返し位置決め精度 ±0.02mm			2mm				
ベース素材		専用領	合金鋼	アルミ			
使用周囲温度	・湿度						



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

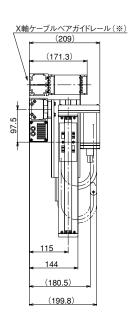
○CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp ○ ダウンロード出来ます。





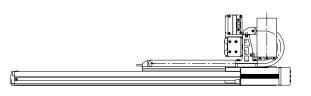


- 注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
- 注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
- 注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。
- 注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。
- 注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。



Y軸ケーブルベア移動端(※) 129) (80.5) Y:STORKE+283.7 Y:STROKE+208.7 3(Y:ME-SE間) 5(X:ME-SE間) 5(X:ME-SE間) 3 (Y:ME-SE間) 125.5 158 34.5 X:STROKE 194.5 X:STROKE+229 (2)

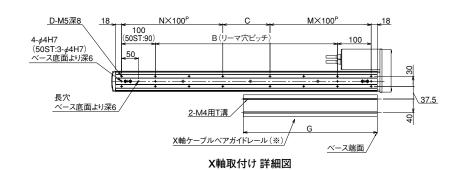
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図



(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。 また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に 固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

		י ה הט י	A										
	X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
ı	С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
Π	D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
	M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
	Ν	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
	G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Y:ストローク	50	100	150	200
Н	150	200	250	300

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

> C ブリッパ・ コータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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 対応

防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

II/ a

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

CSPA6

A スライダ タイプ

> B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

D テーブル・ アームフラット

E リニア サーオ

> 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 対応

防塵· 防滴対応

コント

IK2

ICS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

IK2-SXBC1□□D

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS7R (折返し・ダブルスライダ) Y 軸: SA6R (折返し)

 組合せ方向
 速度タイプ
 エンコーダ種類

 1~2
 HH:X高速・Y高速 MM:X中速・Y中速 A:アブソリュート

第 1 軸 (X 軸) 第 2 軸 (Y 軸) コントローラ ケーブル 一出荷形態 オブション
ストローク オブション コントローラ ケーブル長 第1配線 第2配線 出荷形態 オブション
5: 50mm NM: 原点逆性様 Ti: XSEL-J/K 1L : 1m N: ケーブルのみ K: 部品 JY: ジョイント 5k: 5m CT: ケーブルベア付 A: 組立済 ケーブル 仕様 SSEL P/Q XSEL-P/Q XSEL-P

■最大ストローク

X軸 450 mm



■最大速度 ※ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	600mm/s	300mm/s
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速·Y 中速
250mm	3.0kg	6.0kg
300mm	3.0kg	6.0kg
350mm	3.0kg	6.0kg
400mm	3.0kg	6.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

			インクリ	メンタル			アブソ!	リュート	
	Y 軸ストローク	250	300	350	400	250	300	350	400
	50		_	_	_	_	_	_	_
X 有	100	-	_	_	_	_	_	_	_
軸効	150	_	_	_	_	_	_	_	_
177	200	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_
クク	400	_	_	_	_	_	_	_	_
-	450	_	_	_	_	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2	軸	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

- 注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第 2 軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。
- 注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 450$
第一 印献 (人 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	250~400	_
	標準価格	_	

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

項	E	Х	軸	Y軸			
軸型式			-SS7R	RCS2-SA6R			
ストローク(50mm 毎)	50~4	150mm	250 ~ 400mm			
ストローク		50 ~ 350mm	400 ~ 450mm	250 ~ 400mm			
最大速度	高速タイプ	600mm/s	470mm/s	800mm/s			
	中速タイプ	300mm/s	230mm/s	400mm/s			
モータ出力		60W 30W					
ボールネジリ	_ K	高速タイプ: 12mm					
ハールネンジ	-11	中速タイプ:6mm					
駆動方式		ボールネジ φ10mm 転造 C10					
繰返し位置決	め精度			2mm			
ベース素材			合金鋼	アルミ			
使用周囲温度	・湿度		0~40°C、85% F	RH 以下 (結露無きこと)			



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

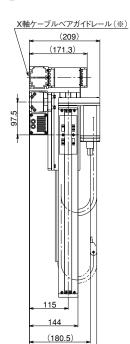
G-55 IK2-SXBC1 -- D

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

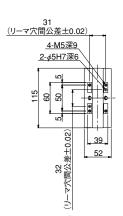








(199.8)



Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図

(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

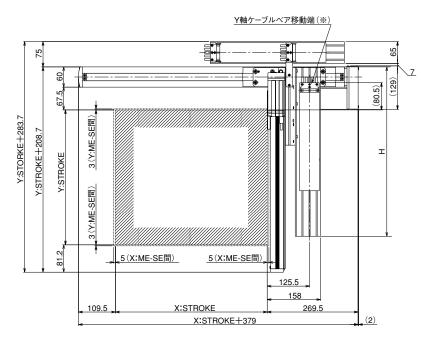
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

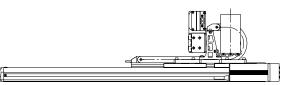
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

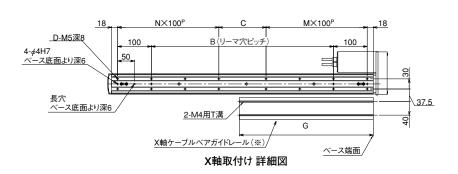
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5.CE(オプション)は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。



ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





■ストローク別寸法

X: 呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450
В	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

※呼びストロークは X軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークはX軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

				.00
H	350	400	450	500

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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 対応

■ 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

В

D

Ε

F

G 直交 が ロボット Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBC2

1~4

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS7C (ストレート・シングルスライダ) Y軸: SA6R (折返し)

| 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類

HH : X 高速・Y 高速 | : インクリメンタル MM: X 中速・Y 中速 A: アブソリュート

(50mm 毎)

ケーブル

■最大ストローク

X軸 600 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	600mm/s	300mm/s
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速·Y 中速
50mm	4.5kg	9.0kg
100mm	4.5kg	9.0kg
150mm	4.0kg	8.0kg
200mm	3.0kg	6.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

			インクリ	メンタル		アブソリュート			
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_
X	200	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	250	_	_	_	_	_	_	_	_
1 1	300	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_
17	400	_	_	_	_	_	_	_	_
ーゥ	450	_	_	_	_	_	_	_	_
-	500	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	_	_	_	_	_	_	_	_
	600	_	_	_	_	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	
_	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

- 注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。
- 注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 600$
	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	_
	標準価格		

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

A 199							
項	E	Х	軸	Y 軸			
軸型式			-SS7C	RCS2-SA6R			
ストローク(!	50mm 毎)	50 ~ €	00mm	50 ∼ 200mm			
	ストローク	50 ~ 500mm	550 ~ 600mm	50 ~ 200mm			
最大速度	高速タイプ	600mm/s	470mm/s	800mm/s			
	中速タイプ	300mm/s	230mm/s	400mm/s			
モータ出力		60	WC	30W			
ボールネジリ	_ K	高速タイプ: 12mm					
ルールネン り	-17	中速タイプ : 6mm					
駆動方式		ボールネジ φ10mm 転造 C10					
繰返し位置決	め精度		±0.0)2mm			
ベース素材		専用部	合金鋼	アルミ			
使用周囲温度	・湿度	O ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)					



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

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





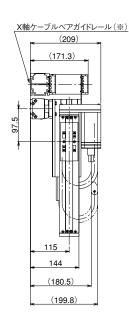
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

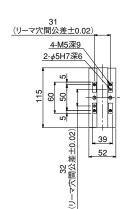
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

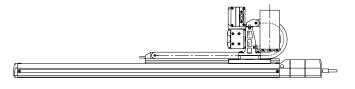
注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。



Y軸ケーブルベア移動端(※) 65 10 Y:STROKE+208.7 (80.5) H 3 (Y:ME-SE間) Y:STROKE _5(X:ME-SE間) 5(X:ME-SE間 3(Y:ME-SE間) 125.5 158 34.5 X:STROKE 279.5 X:STROKE+314 (125以上確保)/



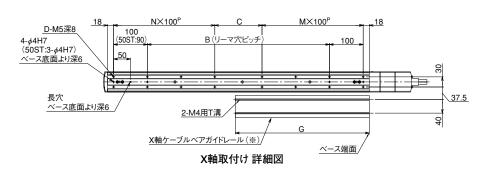
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図



(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

	ע נימ ע	44										
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Y:ストローク	50	100	150	200
Н	150	200	250	300

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

> C グリッパ・ コータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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 対応

■ L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3

ICS(P)A4

CCD L

В

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBC2

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS7C (ストレート・ダブルスライダ) Y軸: SA6R (折返し)

第1軸(X軸) — 第2軸(Y軸) — コントローラ —

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH : X 高速・Y 高速 | : インクリメンタル MM: X 中速・Y 中速 A: アブソリュート 1~4

(50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 450 mm

Y 軸 400 mm

■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	600mm/s	300mm/s
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速·Y 中速
250mm	3.0kg	6.0kg
300mm	3.0kg	6.0kg
350mm	3.0kg	6.0kg
400mm	3.0kg	6.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

インクリメンタル					アブソリュート				
	Y 軸ストローク	250	300	350	400	250	300	350	400
	50	_	_	_	_	_	_	_	_
X 有	100	_	_	_	_	_	_	_	_
軸効	150	_	_	_	_	_	_	_	_
177	200	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_
クク	400	_	_	_	_	_	_	_	_
	450	-	_	_	_	-	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸			
	2	軸	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 450$
第一 印献 (人 軸の傾)	標準価格	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y 軸ストローク	$250 \sim 400$	_
	標準価格	_	

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

7 177						
項	目	X	軸	Y 軸		
軸型式		RCS2	-SS7C	RCS2-SA6R		
ストローク(5	50mm 毎)	50~4	150mm	250 ~ 400mm		
	ストローク	50 ~ 350mm	400 ~ 450mm	250 ~ 400mm		
最大速度	高速タイプ	600mm/s	470mm/s	800mm/s		
	中速タイプ	300mm/s	230mm/s	400mm/s		
モータ出力		60	OW	30W		
ボールネジリ	_ L°	高速タイプ: 12mm				
ールインジ	— I ⁵	中速タイプ:6mm				
駆動方式		ボールネジ φ10mm 転造 C10				
繰返し位置決	め精度		±0.0	2mm		
ベース素材		専用領	合金鋼	アルミ		
使用周囲温度	・湿度		0~40°C,85%1	RH 以下 (結露無きこと)		



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

G-**59** IK2-SXBC2 - D

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp







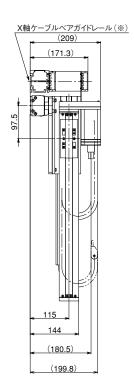
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

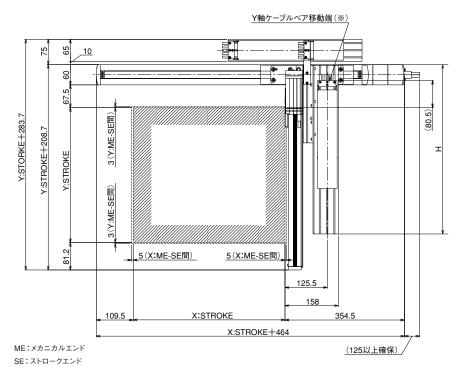
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

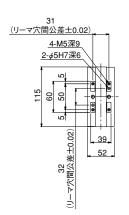
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。







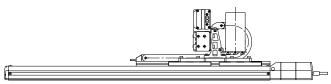
Y軸スライダ 詳細図

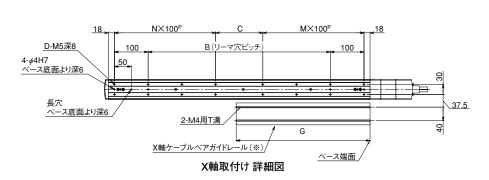


X軸ベース底面長穴 詳細図

(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)





■ストローク別寸法

	13 3 12								
X:呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450
В	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	1.97	222	247	272	297	322	347	372	397

** 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	250	300	350	400
Н	350	400	450	500

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アーム・フラット

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 対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IV 2

ICS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

ICSPA6

В

D

Ε F

G

ロボット Н

J

Κ

IK2

■型式項目 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル MM:X中速·Y中速 A:アブソリュート

1~2

IK2-SXBB1

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS8R (100W・折返し・シングルスライダ) Y軸: SA7R (折返し)

--- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Y 軸) ----- コントローラ ---ケーブル

(50mm 毎)

■最大ストローク

(X軸 1000 mm)

Y軸 300 mm

■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	1000mm/s	500mm/s
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速・Y 中速
50mm	8.0kg	16kg
100mm	8.0kg	16kg
150mm	7.0kg	15kg
200mm	7.0kg	12.5kg
250mm	6.0kg	9.0kg
300mm	6.0kg	8.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表(標準価格)

		インクリメンタル					アブソリュート						
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	1	_	_	_	_		_			_	_	_
	350		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
X	400	I	_	_	_	_	I	_	I	I	_	_	_
軸	450		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
진	500	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	ı	_	_	_	_		_			_	_	_
١ï	600	I	_	_	_	_	I	_			_	_	_
ラ	650	I	_	_	_	_	I	_	I	ı	_	_	_
'	700	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	-	_	_	_	_	_	_			_	_	_
	800	I	_	_	_	_		_			_	_	_
	850	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	900	1	_	_	_	_	I	_	I	I	_	_	_
	950		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	1000	1	_	_	_	_		_	-	-	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第 2 軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルペアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	650~900	950~1000	
	第 1 配線 (X 軸の横)	標準価格	_	_	_	_
	第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	250~300	_	_
	先と比談(「軸の惧)	煙淮価 枚	_	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	ı

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

X 172									
項目 X 軸							Y軸		
軸型式			RCS2-SA7R						
ストローク(50mm 毎)			50 ~ 1000mm			50 ~ 300mm		
	ストローク	50 ~ 600mm	$650\sim700\text{mm}$	750 ~ 800mm	850 ~ 900mm	950 ~ 1000mm	50 ~ 300mm		
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s		
	中速タイプ	500mm/s	480mm/s	380mm/s	310mm/s	255mm/s	400mm/s		
モータ出力				60W					
ボールネジリ	I_ L°		ī	高速タイプ: 16mm					
ハールネシリ	,— \			中速タイプ:8mm					
駆動方式			ボール	ネジ Ø16mm 転込	告 C10		ボールネジ Ø12mm 転造 C10		
繰返し位置決め精度 ±0.02mm									
ベース素材専用合金鋼							アルミ		
使用周囲温度	ぼ・湿度			0 ~ 40℃	C、85% RH 以下 ((結露無きこと)			

IK2-SXBB1 □□ S

○CAD図面がホームベージより www.iai-robot.co.jp ○







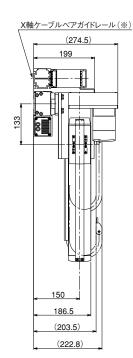
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

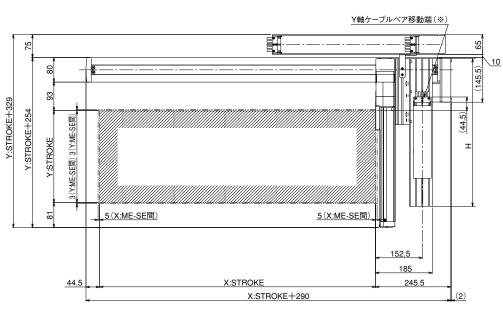
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

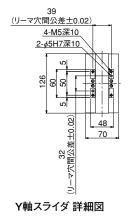
注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。

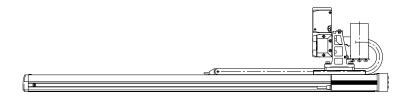




ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

<u>D-M8深10</u> 4-ø5H7 ベース底面より深6





B(リーマ穴ピ)

2+0.012

X軸ベース底面長穴 詳細図

長穴 <u>ベース底面より深6</u>

2-M4用T溝 G X軸ケーブルベアガイドレール(※) ベース端面/

N×100^P

100

 \blacksquare

X軸取付け 詳細図

(※) ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。

また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)

■ストローク別寸法

	ע ה הט י	4																		
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

N×100^P

100

50

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300
Н	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

IAI

IK2-SXBB1 □□S G-**62**

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ コータリ

ロ テーブル・ アーム・フラット

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

クリーン 対応 L

防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)

ICSPA

В

С

D

Ε

F

G ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBB1

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS8R (100W・折返し・ダブルスライダ)

Y軸:SA7R(折返し)

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類

HH : X 高速・Y 高速 | : インクリメンタル MM: X 中速・Y 中速 A: アブソリュート 1~2

_ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ (50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 800 mm

第1軸(X軸) — 第2軸(Y軸) — コントローラ —



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	1000mm/s	500mm/s
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速·Y 中速
200mm	_	15kg
250mm	-	12.5kg
300mm	_	12.5kg
350mm	6.0kg	12kg
400mm	5.5kg	10.5kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

7 L I	コーク	引価均実	(標準価格)

		インクリメンタル						アブソリュート				
	Y 軸ストローク	200	250	300	350	400	200	250	300	350	400	
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
12	250	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
X有	300	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
軸効	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
スストト	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
177	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
クク	550	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
1. 0	600	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	

注 1. X 高速・Y 高速タイプは Y 軸ストローク 350mm 以上。

注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸
_

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注2.第2軸ケーブルの長さはケーブルペア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましてはG-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

-	ち 1 m7/白 (V th/のt共)	X軸ストローク	50~300	350 ~ 600	650~800
5	育 1 配線 (X 軸の横)	標準価格	_	_	_
[~	ちつ 記給 (V 動の提)	Y軸ストローク	200	250~400	_
15	育2配線(Y軸の横)	煙淮価格	_	_	_

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様______

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途で用意下さい。

スペック									
項	i 🗏				Y軸				
軸型式				RCS2-SS8R			RCS2-SA7R		
ストローク(!	50mm 毎)			50 ~ 800mm			200 ~ 400mm		
	ストローク	50 ~ 400mm	450 ~ 500mm	550 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	200 ~ 400mm		
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s		
	中速タイプ	500mm/s	480mm/s	380mm/s	310mm/s	255mm/s	400mm/s		
モータ出力					60W				
ボールネジリ	I _ K		7		高速タイプ: 16mm				
ハールネシジ	- I'		1		中速タイプ:8mm				
駆動方式			ボール	ネジ Ø16mm 転	告 C10		ボールネジ Ø12mm 転造 C10		
繰返し位置決	め精度		±0.02mm						
ベース素材			専用合金鋼・アルミ						
使用周囲温度	・湿度			0 ~ 40°	C、85% RH 以下 ((結露無きこと)			

G-63 _{IK2-SXBB1 -- D}

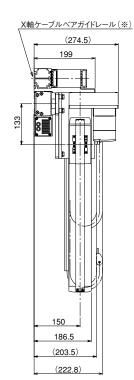
○CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

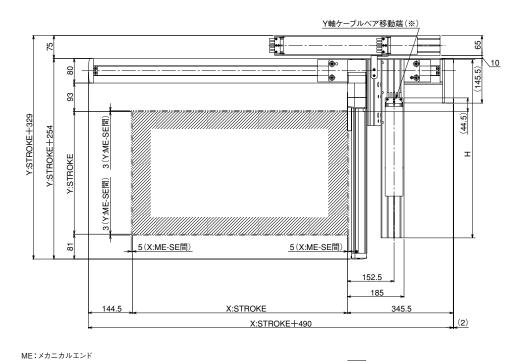


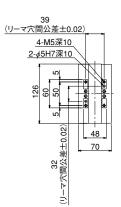




- 注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
- 注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。
- 注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。
- 注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。
- 注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。







Y軸スライダ 詳細図

5+0.012

X軸ベース底面長穴 詳細図

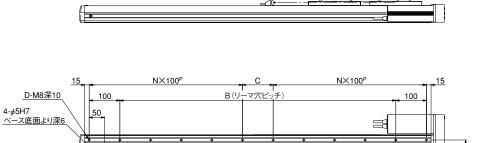
(※) ご注意

長穴 ベース底面より深6/

SE:ストロークエンド

X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定して下さい。

また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)



X軸取付け 詳細図

X軸ケーブルベアガイドレール(※),

G

■ストローク別寸法

X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

<u>2-M4用T溝</u>

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	200	250	300	350	400
Н	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

ベース端面

IAI

IK2-SXBB1 □□ D G-64

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アーム:フラット

リニア

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 対応

■ L 防塵・ 防滴対応

> M コント ローラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3

ICS(P)A4

LCCD

В

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBB2

RCS2 2軸組合せ X軸:SS8C(100W・ストレート・シングルスライダ) Y軸: SA7R (折返し)

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH : X 高速・Y 高速 | :インクリメンタル MM: X 中速・Y 中速 A:アブソリュート

第1軸(X軸) — 第2軸(Y軸) — コントローラ — ケーブル (50mm 毎)

■最大ストローク

(X軸 1000 mm)

Y軸 300 mm

■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	1000mm/s	500mm/s
Y軸	800mm/s	400mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速·Y高速	X 中速·Y 中速
50mm	8.0kg	16kg
100mm	8.0kg	16kg
150mm	7.0kg	15kg
200mm	7.0kg	12.5kg
250mm	6.0kg	9.0kg
300mm	6.0kg	8.0kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

フ	、トローク別価格表	長(標準価村	各)										
	インクリメンタル								アブソ!	リュート			
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
X	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
진	500	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
ΙŦΙ	600	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
ヵ [650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
[700	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	850	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	900	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	950	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	1000		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

注.上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

يحريني		と同じっていて口	
	2軸		
	<u>←</u> ∓µ		
	_		

※別途、送料がかかります。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	650~900	950~1000
新 I 能稼 (人 難り惧)	標準価格	_	_	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	250~300	_	_
先と 配稼(「 軸の惧)	煙淮価 枚	_	_	_	_

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。 注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	-
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

オプション価格表 (標準価格)

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

	ζ/	1	ッ	ク	

スペック									
項	目			X軸			Y軸		
軸型式				RCS2-SS8C			RCS2-SA7R		
ストローク(50mm 毎)			50 ~ 300mm					
	ストローク	50 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	850 ~ 900mm	950 ~ 1000mm	50 ~ 300mm		
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s		
	中速タイプ	500mm/s	480mm/s	380mm/s	310mm/s	255mm/s	400mm/s		
モータ出力				60W					
ボールネジリ	I_K		Ī	高速タイプ: 16mm					
ハールネンシ	/—I ⁻			中速タイプ:8mm					
駆動方式			ボール	ボールネジ Ø12mm 転造 C10					
繰返し位置法	やめ精度		•						
ベース素材				アルミ					
使用周囲温度	要・湿度 一			0 ~ 40°	C、85% RH 以下 ((結露無きこと)			

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





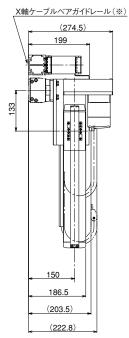
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

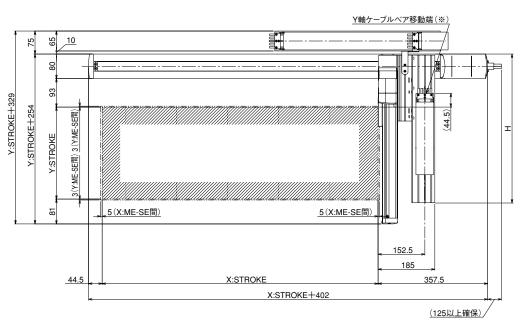
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

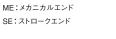
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。

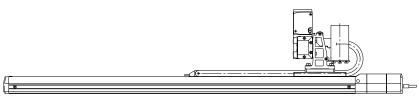






<u>D-M8深10</u>

100



N×100^P

15

100





4-ø5H7 ベース底面より深6 50 長穴 ベース底面より深6 2-M4用T溝 X軸ケーブルベアガイドレール(※) ベース端面/

<u>B(</u>IJ–

マ穴ピ

X軸取付け 詳細図

(※) ご注意

X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X軸を設置する 面に固定して下さい。

また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取 り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

— ··· —																				
X:ストロー	ク 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

N×100^P

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300
П	2315	2815	3315	3815	1315	1815



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J Κ

L

M

IK2

В

С

D

Ε F

G 直交

ロボット Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBB2

1~4

HH : X 高速・Y 高速 | :インクリメンタル MM: X 中速・Y 中速 A:アブソリュート

RCS2 2 軸組合せ X 軸:SS8C (100W・ストレート・ダブルスライダ) Y軸:SA7R(折返し)

第1軸(X軸) — 第2軸(Y軸) — コントローラ — ケーブル $IK2 - SXBB2 \square \square D - \square - \square$ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 コントローラ ケーブル長 第1配線 第2配線 出荷形態 オプション

ストローク オプション (50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 800 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ		
X軸	1000mm/s	500mm/s		
Y軸	800mm/s	400mm/s		

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速・Y 中速
200mm	_	15kg
250mm	-	12.5kg
300mm	_	12.5kg
350mm	6.0kg	12kg
400mm	5.5kg	10.5kg

ストローク別価格表(標準価格)

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

			イ	ンクリメンタ	ル				アブソリュート		
	Y 軸ストローク	200	250	300	350	400	200	250	300	350	400
	50		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250		_	_	_	_	_	_	_	_	_
X有	300		_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸効	350	ı	_	-	_	_	_	_	_	_	_
	400	I	_	ı	_	_	_	_	_	_	-
	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
177	500	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_
ララ	550		_	_	_	_	_	_	_	_	_
1. 0	600	I	_	-	_	_	_	_	_	_	-
	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	700	I	_	I	_	_	_	_	_	_	-
	750	ı	_		_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_		_	_	_	_	_	_	_

注 1. X 高速・Y 高速タイプは Y 軸ストローク 350mm 以上。

注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350 ~ 600	$650 \sim 800$
年 印献 (人 軸の傾)	標準価格	_	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	200	250 ~ 400	_
	標進価格	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック	スペック										
項	i目			X軸			Y軸				
軸型式				RCS2-SS8C			RCS2-SA7R				
ストローク(!	50mm 毎)			200 ~ 400mm							
	ストローク	50 ~ 400mm	450 ~ 500mm	550 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	200 ~ 400mm				
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s				
	中速タイプ	500mm/s	480mm/s	380mm/s	310mm/s	255mm/s	400mm/s				
モータ出力				60W							
ボールネジリ	I_K		Ī	高速タイプ: 16mm							
ハールネンジ	-1-			中速タイプ:10mm	ı		中速タイプ:8mm				
駆動方式			ボール	ネジ Ø16mm 転込	告 C10		ボールネジ Ø12mm 転造 C10				
繰返し位置決	め精度										
ベース素材				アルミ							
使用周囲温度	・湿度			0 ~ 40℃	C、85% RH 以下 (結露無きこと)					

○CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp





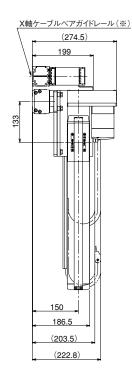
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

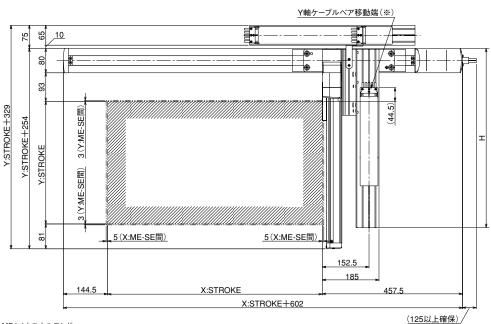
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

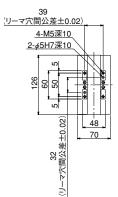
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。





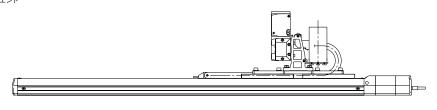
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

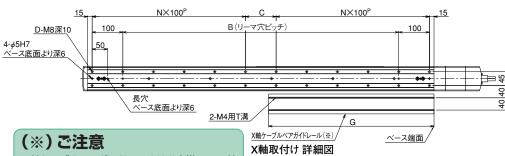


Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図





X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。 また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が

取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)

■ストローク別寸法

X:呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	200	250	300	350	400
ш	2015	1215	1915	5215	5915



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

IAI

IK2-SXBB2 □□ D G-**68**

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アーム・フラット

E リニア

F その他

G 直交 ロボット

H テーブル トップ

スカラ ロボット

クリーン 対応

防滴対応 M

コント コーラ

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3

ICS(P)A

LCCDA

В

С

D

Ε F

G ロボット Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBA1

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS8R (150W・折返し・シングルスライダ) Y軸:SS8R(100W·折返し)

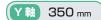
 $IK2 - SXBA1 \square \square S - \square$ 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類

HH : X 高速・Y 高速 | :インクリメンタル MM: X 中速・Y 中速 A:アブソリュート 1~2

第1軸(X軸) — 第2軸(Y軸) — コントローラ — ケーブル _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ ストローク オプション ー コントローラ ケーブル長 第1配線 第2配線 出荷形態 オプション (50mm 毎)

■最大ストローク

(X軸 1000 mm)



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	1000mm/s	500mm/s
Y軸	1000mm/s	500mm/s

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速・Y 中速
50mm	12kg	24kg
100mm	12kg	20.5kg
150mm	11.5kg	15.5kg
200mm	11kg	12.5kg
250mm	10kg	_
300mm	8.5kg	_
350mm	7kg	_

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストロ-	-ク別価	格表	(標準価格)

				イン	ノクリメン	タル					ア	ブソリュ-	- ト		
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	250	300	350	50	100	150	200	250	300	350
	50		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	300	_	_	_	_	_	_	_	-	_	ı	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
X	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
ここ	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
15	550	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
17	600	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
ーラ	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
'	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	1	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	1	_	_	_	_
	850	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	900	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	950	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	1000	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

注 1. X 中速・Y 中速タイプは Y 軸ストローク 200mm 以下。

注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸 ※別途、送料がかかります。

ケーフル長価	格表 (標準価 /		
種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	51	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。 注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350 ~ 600	$650 \sim 900$	950~1000
先 追泳 (へ 軸の傾)	標準価格	_	_	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	50~200	250~350	_	_
	標準価格	_	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック										
項	目			X軸			Y軸			
軸型式					RCS2-SS8R					
ストローク(50mm 毎)			50 ~ 350mm						
	ストローク	50 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	850 ~ 900mm	950 ~ 1000mm	50 ~ 350mm			
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s 515mm/s		1000mm/s			
	中速タイプ	500mm/s	480mm/s	380mm/s	310mm/s	255mm/s	500mm/s			
モータ出力				100W						
ボールネジリ	ード		高速タイプ: 20mm 中速タイプ: 10mm							
駆動方式										
繰返し位置決	め精度				±0.02mm					
ベース素材			専用合金鋼							
使用周囲温度	・湿度		0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)							

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







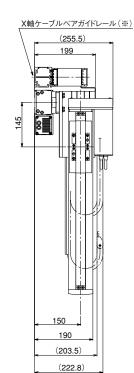
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

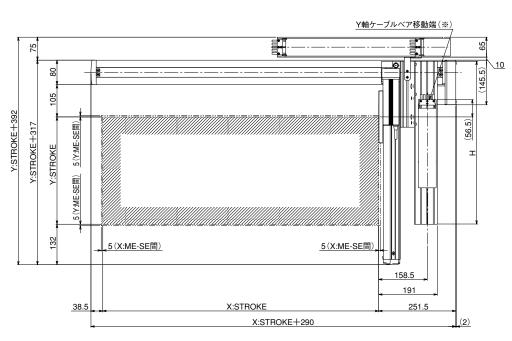
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

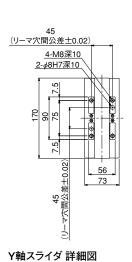
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

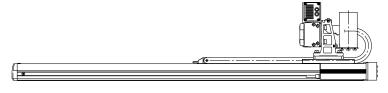
注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。

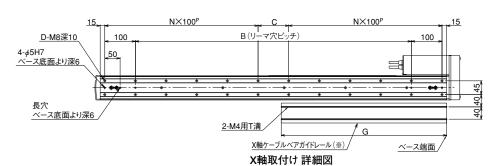




ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド







X軸ベース底面長穴 詳細図

(※)ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。

また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92 ページ参照)

■ストローク別寸法

	י ה הט י	A																		
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350
Н	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

IAI

IK2-SXBA1 □□ S G-**70**

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アーム・フラット

リニア

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 対応

■ L 防塵・ 防滴対応

> M コント コーラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)

ICSPA

В

С

D

Ε

F

G ロボット

Н

J

Κ

L

IK2

IK2-SXBA1

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS8R (150W・折返し・ダブルスライダ) Y軸:SS8R(100W・折返し)

第1軸(X軸) — 第2軸(Y軸) — コントローラ — ケーブル $IK2 - SXBA1 \square \square D - \square \square \square \square \square \square \square \square$ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _ _

| 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH:X高速·Y高速 | :インクリメンタル MM:X中速·Y中速 A:アブソリュート 1~2

(50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 800 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ
X軸	1000mm/s	500mm/s
Y軸	1000mm/s	500mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X 高速・Y 高速	X 中速·Y 中速
100mm	-	24kg
150mm	_	24kg
200mm	-	23kg
250mm	-	19kg
300mm	11kg	16kg
350mm	10.5kg	13.5kg
400mm	10kg	11.5kg

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

ストローク別価格表 (標準価格)

	インクリメンタル					アブソリュート									
	Y 軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	100	150	200	250	300	350	400
	50		_		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	1	_	-	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	150	ı	_	_	_	_	_	_	_	_	ı	_	_	_	_
	200	I	_	_	_	_	_	_	_	_	I	_	_	_	_
	250	-	_	-	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
X 有	300		_		_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
軸効	350	1	_	_	_	_	_	_	_	_	1	_	_	_	_
ススト	400	I	_	_	_	_	_	_	_	_	I	_	_	_	_
	450		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
177	500	-	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
ララ	550	-	_		_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
1. 0	600	I	_	_	_	_	_	_	_	_	1	_	_	_	_
	650	ı	_	_	_	_	_	_	_	_	1	_	_	_	_
	700	I	_	_	_	_	_	_	_	_	I	_	_	_	_
	750	1	_		_	_	_	_	_	_	ı	_	_	_	_
	800	I	_	_	_	_	_	_	_	_	1	_	_	_	_

注 1. X 高速・Y 高速タイプは Y 軸ストローク 300mm 以上。

注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

祖立县(凉华仙仙)	(上記十ツ)	で組んにから山间9	の多
	り軸		
	<u>∟</u> +µ		
	_		

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第 2 軸ケーブルの長さはケーブルペア出口からの長さです。 ケーブルペアを使用しない場合は、ケーブルペア分の長さが

注3. 上記以外の長さにつきましてはG-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	650~800
第1配線(X軸の横)	標準価格	_	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	200	$250 \sim 400$	_
毎~ 配稼(「 軸の傾)	煙淮価格	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック											
項	目			Y軸							
軸型式				RCS2-SS8R			RCS2-SS8R				
ストローク(50mm 毎)			100 ∼ 400mm							
	ストローク	50 ~ 400mm	450 ~ 500mm	550 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	100 ~ 400mm				
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	1000mm/s				
	中速タイプ	500mm/s	480mm/s	380mm/s	310mm/s	255mm/s	500mm/s				
モータ出力				100W							
ボールネジし	リード		高速タイプ:20mm 中速タイプ:10mm								
駆動方式				ボール	ネジ Ø16mm 転込	告C10					
繰返し位置法	やめ精度				±0.02mm						
ベース素材			専用合金鋼								
使用周囲温度・湿度 0~40°C、85% RH以下(結露無きこと)											

G-71 IK2-SXBA1 DD

CAD図面がホームページより www.iai-robot.co.jp





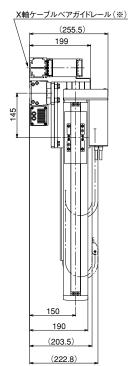
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

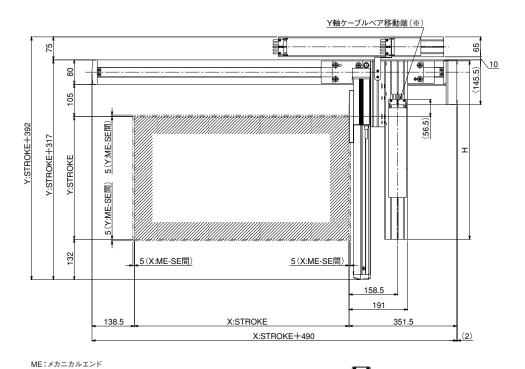
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注3.ケーブルベアの詳細はG-92ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。

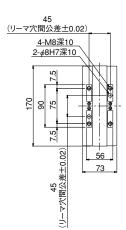




B(リーマ穴ピッチ)

X軸ケーブルベアガイドレール(※)

X軸取付け 詳細図



Y軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図

ベース底面より深6/

D-M8深10 4-¢5H7 ベース底面より深6

SE:ストロークエンド

-

100

50

(※) ご注意

X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸 を設置する面に固定して下さい。

またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダにお客様が 取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)

N×100^P

■ストローク別寸法

	שותונו															
X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

2-M4用T溝

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に 移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	100	150	200	250	300	350	400
Н	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

N×100^P

 \blacksquare

15

100

ベース端面

IAI

IK2-SXBA1 □□ D G-**72**

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

IK2

В

С

D

Ε F

G

ロボット Н

J

Κ

IK2

IK2-SXBA2 ■型式項目

RCS2 2軸組合せ X軸:SS8C(150W・ストレート・シングルスライダ) Y軸:SS8R(100W・折返し)

 $IK2 - SXBA2 \square S - \square - \square$ 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HH : X 高速・Y 高速 | : インクリメンタル MM: X 中速・Y 中速 A: アブソリュート

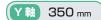
ケーブル

(50mm 毎)

■最大ストローク

(X軸 1000 mm)

第1軸(X軸) — 第2軸(Y軸) — コントローラ —



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ		
X軸	1000mm/s	500mm/s		
Y軸	1000mm/s	500mm/s		

■最大可搬質量

Y軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速·Y 中速			
50mm	12kg	24kg			
100mm	12kg	20.5kg			
150mm	11.5kg	15.5kg			
200mm	11kg	12.5kg			
250mm	10kg	_			
300mm	8.5kg	_			
350mm	7kg	_			

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

	ストロ	ーク別価格表	(標準価格)
--	-----	--------	--------

		インクリメンタル								アブソリュート					
	Y 軸ストローク	50	100	150	200	250	300	350	50	100	150	200	250	300	350
	50		_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	100	-	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250		-	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	300	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	-	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
X	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
진	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
17	600	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
ーク	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
'	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	750	-	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	850	-	-	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_
	900	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	950	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	1000					_	_	_	_	_		_	_	_	

注 1. X 中速・Y 中速タイプは Y 軸ストローク 200mm 以下。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)									
種類	ケーブル記号	長さ	標準価格						
	1L	1 m	_						
標準タイプ	3L	3m	_						
	51	5m							

| 5L | 5m | - | 注 1. 第1 軸は標準ケーブル、第 2 軸はロボットケーブルとなります。注 2. 第 2 軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

笠 1 前炉 (ソ 柿のサキキ)	X軸ストローク	50~300	350 ~ 600	650~900	950~1000	
第1配線(X軸の横)	標準価格	_	_	_	_	
第2配線(Y軸の横)	配給 (V 軸の株) Y軸ストローク		50 ~ 200 250 ~ 350		_	
年~ 印禄(「 軸の惧)	標準価格	_	_	_	_	

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	-
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スヘック	入へり り												
項	目			X軸			Y軸						
軸型式				RCS2-SS8C			RCS2-SS8R						
ストローク(!	50mm 毎)			50 ~ 350mm									
	ストローク	950 ~ 1000mm	50 ~ 350mm										
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	1000mm/s						
	中速タイプ	500mm/s	480mm/s	380mm/s	310mm/s	255mm/s	500mm/s						
モータ出力				100W									
ボールネジリ	ード		高速タイプ: 20mm 中速タイプ: 10mm										
駆動方式			ボールネジ φ16mm 転造 C10										
繰返し位置決	め精度		±0.02mm										
ベース素材			専用合金鋼										
使用周囲温度	・湿度			0 ~ 40℃	C、85% RH 以下 (結露無きこと)							



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





RoHS

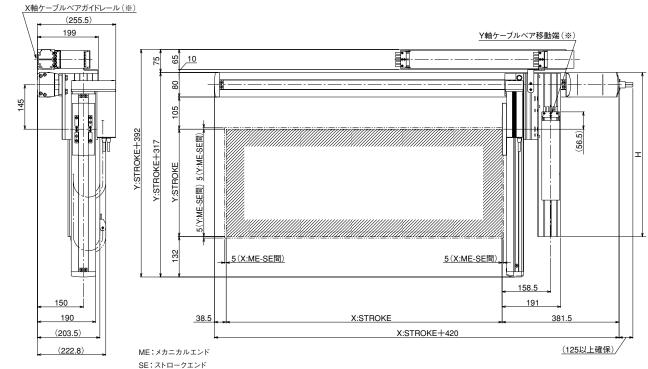
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

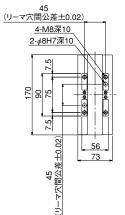
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

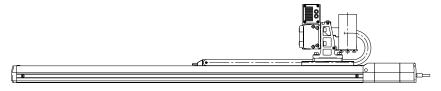
注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

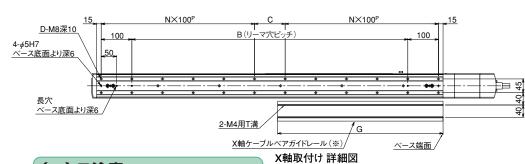
注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。









X軸ベース底面長穴 詳細図

Y軸スライダ 詳細図

(※) ご注意

X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定して下さい。

また Y 軸ケーブルベアの移動端も Y 軸スライダにお客様が取り付けたブレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)

■ストローク別寸法

	. 11.1	Д																		
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	1145	1395	1645	1895	2145	2395	264.5	2895	3145	3395	3645	3895	4145	4395	464.5	4895	5145	5395	564.5	5895

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350
Н	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

IAI

IK2-SXBA2 □□ S G-**74**

A スライダ タイプ

B ロッド タイプ

C グリッパ・ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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 対応

防塵・ 防滴対応

M コント コーラ

CT4

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)

ICSPA

В

С

D

Ε

F

G ロボット Н

J

Κ

M

IK2

IK2-SXBA2 ■型式項目

RCS2 2 軸組合せ X 軸: SS8C (150W・ストレート・ダブルスライダ) Y軸: SS8R (100W・折返し)

| 組合せ方向 速度タイプ

エンコーダ種類 HH : X 高速・Y 高速 | : インクリメンタル MM: X 中速・Y 中速 A: アブソリュート 1~4

第1軸(X軸) — 第2軸(Y軸) — コントローラ — ケーブル (50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 800 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ		
X軸	1000mm/s	500mm/s		
Y軸	1000mm/s	500mm/s		

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速・Y高速	X 中速·Y 中速											
100mm	_	24kg											
150mm	-	24kg 23kg											
200mm	_												
250mm	-	19kg											
300mm	11kg	16kg											
350mm	10.5kg	13.5kg											
400mm	10kg	11.5kg											

スト	ストローク別価格表(標準価格)														
				イン	/クリメン	タル			アブソリュート						
	Y 軸ストローク	100	150	200	250	300	350	400	100	150	200	250	300	350	400
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
X 有 軸 効	300	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸 効	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
スストト	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
177	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
ララ	550	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	600	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

注 1. X 高速・Y 高速タイプは Y 軸ストローク 300mm 以上。

注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

第1配線・第2配線ともケーブルベア付の場合

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	-
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第 2 軸ケーブルの長さはケーブルペア出口からの長さです。 ケーブルペアを使用しない場合は、ケーブルペア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	$350 \sim 600$	$650 \sim 800$
第 I 能稼(入 難り悔)	標準価格	_	_	_
第2配線(Y軸の横)	Y軸ストローク	200	$250 \sim 400$	_
おこ 記録(1 軸の預)	煙淮価格	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック										
項				X軸			Y軸			
軸型式				RCS2-SS8C			RCS2-SS8R			
ストローク(!	50mm 毎)			100 ~ 400mm						
	ストローク	50 ~ 400mm	450 ~ 500mm	550 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	100 ~ 400mm			
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	1000mm/s			
	中速タイプ	500mm/s	480mm/s	380mm/s	310mm/s	255mm/s	500mm/s			
モータ出力				100W						
ボールネジリ	ード		高速タイプ: 20mm 中速タイプ: 10mm							
駆動方式			ボールネジ φ16mm 転造 C10							
繰返し位置決	め精度		±0.02mm							
ベース素材			専用合金鋼							
使用周囲温度	・湿度			0 ~ 40°	C、85% RH 以下 (結露無きこと)				

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





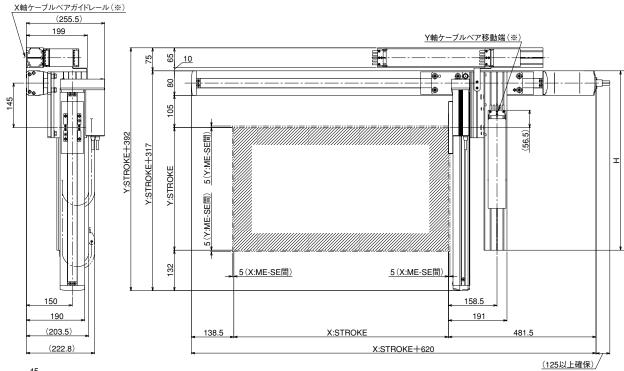
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

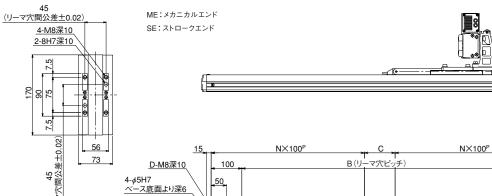
注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。

注3.ケーブルベアの詳細はG-92ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。





Y軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

(※)ご注意

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸 を設置する面に固定して下さい。 またY軸ケーブルベアの移動端もY軸スライダにお客様が

長穴 べース底面より深6

取り付けたプレート等に固定して下さい。(G-92ページ参照)

■ストローク別寸法

X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

2-M4用T溝

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に 移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	100	150	200	250	300	350	400
Н	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5



X軸ケーブルベアガイドレール(※)

X軸取付け 詳細図

上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

15

100

ベース端面/

IAI

С

Α

В

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

■型式項目

В

С

D

Ε

F

ロボット

Н

J

Κ

IK2

IK2-SXZB1

RCS2 2 軸 XZ 組合せ X 軸: SS8R (100W・折返し・シングルスライダ) Z軸: SA7R (折返し)

---エンコーダ種類 ---- 第 1 軸 (X 軸) ---- 第 2 軸 (Z 軸) ---- コントローラ --組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類

HH: X高速・Z高速 | :インクリメンタル HM: X高速・Z中速 A: アブソリュート HL: X高速・Z 低速 1~4

第 1 配線ケーブルベア付の場合



(X軸 1000 mm) **| Z軸 | 250 mm** |

■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ	低速タイプ
X軸	1000mm/s	_	_
フ 軸	800mm/s	400mm/s	200mm/s

■最大可搬質量

_						
	Z軸ストローク	Z軸高速 リード 16	Ζ軸中速 リード8	Z軸低速 リード4		
	50mm	2.0kg	4.0kg	8.0kg		
	100mm	2.0kg	4.0kg	7.0kg		
	150mm	2.0kg	3.5kg	5.0kg		
	200mm	2.0kg	3.5kg	4.0kg		
	250mm	1.5kg	2.5kg	3.0kg		

ストローク別価格表 (標準価格)

			1	′ンクリメンタ	7ル				アブソリュート	`	
	Z 軸ストローク	50	100	150	200	250	50	100	150	200	250
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
1	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
X	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
진	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
17	600	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
ーゥ	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
-	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	850	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	900	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	950	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	1000	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

注 1. Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

		IH/	
種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが 追加されます。

注3. 上記以外の長さにつきましてはG-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	150~300	350~600	650 ~ 900	950~1000
寿 距線 (入軸の傾)	標準価格	_	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

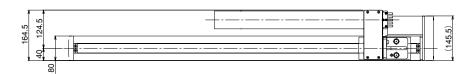
人へップ	X-197									
耳	[X軸			Z 軸			
軸型式				RCS2-SA7R						
ストローク(50mm 毎)			50~1000mm			50 ∼ 250mm			
	ストローク	50 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	850 ~ 900mm	950 ~ 1000mm	50 ∼ 250mm			
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s			
取入还反	中速タイプ	_	_	_	_	_	400mm/s			
	低速タイプ	_	_	_	_	_	200mm/s			
モータ出力				60W						
ボールネジリ	ノード		Ī	高速タイプ:16mm 中速タイプ:8mm 低速タイプ:4mm						
駆動方式			ボール	ネジ Ø16mm 転	造C10		ボールネジ Ø12mm 転造 C10			
繰返し位置法	やめ精度									
ベース素材	•		•	アルミ						
使用周囲温度・湿度 $0 \sim 40 \%$ 、85% BH 以下(結露無きこと)										

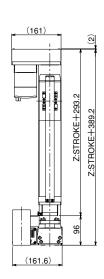
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

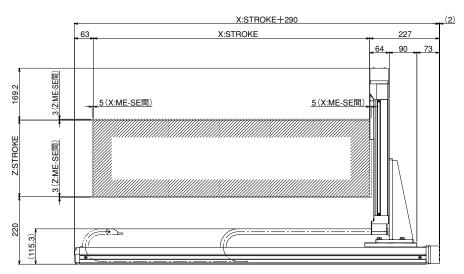




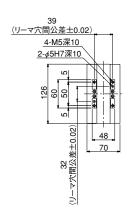
- 注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
- 注 2. 第 1 配線がケーブルベア付の場合の図面です。 注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。
- 注 4. ケーブルベア固定端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。
- 注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。



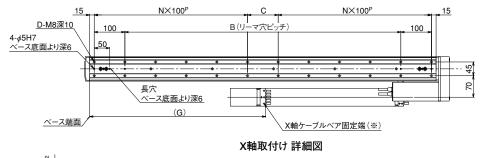




ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



Z軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図

(※) ご注意

X軸ケーブルベアの固定端は、お客様にて X軸取付面に固定して下さい。 (G-92ページ参照) (ケーブルベアガイドレールはありません)

■ストローク別寸法

		י ה הט י	A																		
[X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
	В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
	С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
	D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
	Ν	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
- [G	-	-	199	224	249	274	299	324	349	374	399	424	449	474	499	524	549	574	599	624

※ X:50ST、100ST 時のベア設定はありません。

上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

IAI

IK2-SXZB1 □□S G-**78**

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

М

■型式項目

В

С

D

Ε

F

ロボット

Н

J Κ

IK2

IK2-SXZB1 RCS2 2 軸 XZ 組合せ X 軸: SS8R (100W・折返し・ダブルスライダ) Z軸:SA7R(折返し)

> - エンコーダ種類 ----- 第 1 軸 (X 軸) ----- 第 2 軸 (Z 軸) ----- コントローラ --ケーブル | 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類

HH: X高速・Z高速 | :インクリメンタル HM: X高速・Z中速 A: アブソリュート HL: X高速・Z 低速 1~4

第1配線ケーブルベア付の場合

■最大ストローク

X軸 800 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ	低速タイプ	
X軸	1000mm/s	_	_	
Z 軸	800mm/s	400mm/s	200mm/s	

■最大可搬質量

Z軸ストローク	Z 軸高速 リード 16	Z軸中速 リード8	Z軸低速 リード4		
150mm	_	_	7.0kg		
200mm	_	_	7.0kg		
250mm	_	_	5.5kg		
300mm	1.5kg	3.0kg	5.5kg		

ストローク別価格表(標準価格)

			インクリ	メンタル		アブソリュート				
	Z 軸ストローク	150	200	250	300	150	200	250	300	
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	
	250	_	_	_	_	_	_	_	_	
X 有	300	_	_	_	_	_	_	_	_	
軸効	350	_	_	_	_	_	_	_	_	
ススト	400	_	_	_	_	_	_	_	_	
	450	_	_	_	_	_	_	_	_	
177	500	_	_	_	_	_	_	_	_	
ーララ	550	_	_	_	_	_	_	_	_	
1 5	600	_	_	_	_	_	_	_	_	
	650	_	_	_	_	_	_	_	_	
	700	_	_	_	_	_	_	_	_	
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	

注 1. Z 高速タイプ、Z 中速タイプは Z 軸ストローク 300mm のみ。

Z軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

ケーブ川上価格実(煙淮価格)

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	
_	

※別途、送料がかかります。

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格						
	1L	1m	_						
標準タイプ	3L	3m	_						
	5L	5m							

- 注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。 ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが ケーブルベアを 追加されます。
- 注3. 上記以外の長さにつきましてはG-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	150~300	$350 \sim 600$	650 ~ 800
第 I 配稼 (A 軸の関)	標準価格	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

ハ・ノノ	X 199									
項	目			X軸			Z軸			
軸型式				RCS2-SS8R			RCS2-SA7R			
ストローク(5	50mm 毎)			50 ~ 800mm			150 ~ 300mm			
	ストローク	50 ~ 400mm	450 ~ 500mm	550 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	150 ~ 300mm			
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s			
取入还反	中速タイプ	_	_	_	_	_	400mm/s			
	低速タイプ	_	_	_	_	1	200mm/s			
モータ出力				60W						
				高速タイプ:16mm						
ボールネジリ	ード		高速タイプ: 20mm 中速タイプ: 8mm							
							低速タイプ:4mm			
駆動方式			ボール		ボールネジ Φ12mm 転造 C10					
繰返し位置決	め精度									
ベース素材				アルミ						
使用周囲温度	・湿度			0 ~ 40ใ	C、85% RH 以下(結露無きこと)				

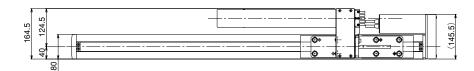
CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

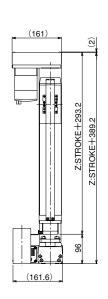


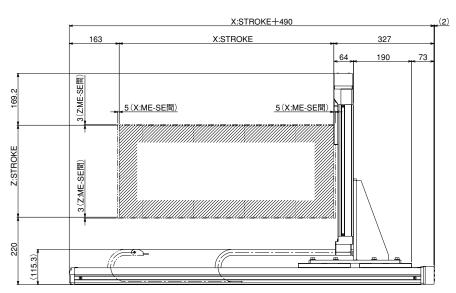




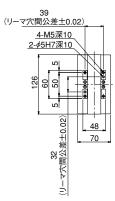
- 注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
- 注 2. 第 1 配線がケーブルベア付の場合の図面です。 注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。
- 注 4. ケーブルベア固定端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。
- 注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。

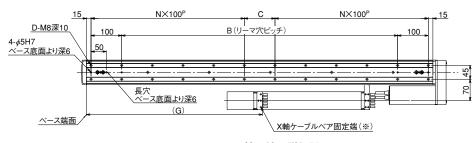






ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド





X軸取付け 詳細図

Z軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図

ご注意

X軸ケーブルベアの固定端は、お客様にてX軸取付面に取り付けとなります。 (G-92ページ参照) (ケーブルベアガイドレールはありません)

■ストローク別	小寸法															
X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	_	_	299	324	349	374	399	424	449	474	499	524	549	574	599	624

※ X:50ST、100ST 時のベア設定はありません。



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

Α

В

С

D

Е

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

■型式項目

В

D

Ε F

ロボット Н

IK2

IK2-SYBB1

RCS2 2 軸 YZ 組合せ Y 軸: SS8R (100W・折返し・シングルスライダ) Z軸:SA7R(折返し)

組合せ方向 速度タイプ

エンコーダ種類 HH: Y高速・Z高速 | :インクリメンタル HM: Y高速・Z中速 A: アブソリュート HL: Y高速・Z低速 1~2

■最大ストローク

(Y軸 1000 mm) (Z軸 300 mm)

■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	高速タイプ	中速タイプ	低速タイプ		
Y軸	1000mm/s	_	_		
Ζ 軸	800mm/s	400mm/s	200mm/s		

■最大可搬質量

Z軸ストローク	Z 軸高速 リード 16	Z軸中速 リード8	Z軸低速 リード4			
50mm	2.0kg	4.0kg	8.0kg			
100mm	2.0kg	4.0kg	8.0kg			
150mm	2.0kg	3.5kg	7.0kg			
200mm	2.0kg	3.5kg	7.0kg			
250mm	1.5kg	3.0kg	6.0kg			
300mm	1.5kg	3.0kg	5.5kg			

第1配線、第2配線ともケーブルベア付の場合

フ	ストローク別価格表(標準価格)												
				インクリ		アブソリュート							
	Z 軸ストローク	50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
	50		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100		_	-	_	_	_	_	_	_	_	_	I
	150	I	_	ı	_	_	_	_	_	_	_	_	I
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-
	250	l	_	1	_	_	_	_	_	_	_	_	I
	300	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
,	350		_		_	_	_	_	_	_	_		_
Y	400	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸ス	450	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
介	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	550		_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
T	600	_	_		_	_	_	_	_	_	_		_
ク	650		_		_	_	_	_	_	_	_	_	
	700	_	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	850		_		_	_	_	_	_	_	_		
	900	_	_		_	_	_	_	_	_	_		_
	950	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	1000	I	_	I	_	_	_	_	_	_	_	_	I

注 1. Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

2軸	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価	ケーブル長価格表(標準価格)										
種類	ケーブル記号	長さ	標準価格								
	1L	1m	-								
標準タイプ	3L	3m									
	5L	5m	_								

注 1. 第1軸は標準ケーブル、第2軸はロボットケーブルとなります。 注 2. 第2軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルペアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。 注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

会 1 悪	第1配線(X軸の横)	X軸ストローク	50~300	350~600	$650 \sim 900$	950~1000
年 日		標準価格	_	_	_	_
₩ 0 #		Y軸ストローク	50~200	250~300	_	_
	「豚(「 単りが関)	標準価格	_	_	_	_

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_
CE対応仕様	CE	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペ	ッ	ク
		古古
		垻

スヘック							
項	目			Y軸			Z軸
軸型式				RCS2-SA7R			
ストローク(50mm 毎)			50 ~ 300mm			
	ストローク	50 ~ 600mm	650 ~ 700mm	750 ~ 800mm	850 ~ 900mm	950 ~ 1000mm	50 ~ 300mm
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s
取入还反	中速タイプ	_	-	-	_	_	400mm/s
	低速タイプ	1	1	-	_	_	200mm/s
モータ出力				60W			
				高速タイプ: 16mm			
ボールネジリ	ード		ī	中速タイプ:8mm			
				低速タイプ:4mm			
駆動方式			ボール	ボールネジ Ø12mm 転造 C10			
繰返し位置決	め精度				±0.02mm		
ベース素材			·	アルミ			
使用周囲温度	・湿度			0 ~ 40°	C、85% RH 以下 (結露無きこと)	

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





(195.3)

(176)

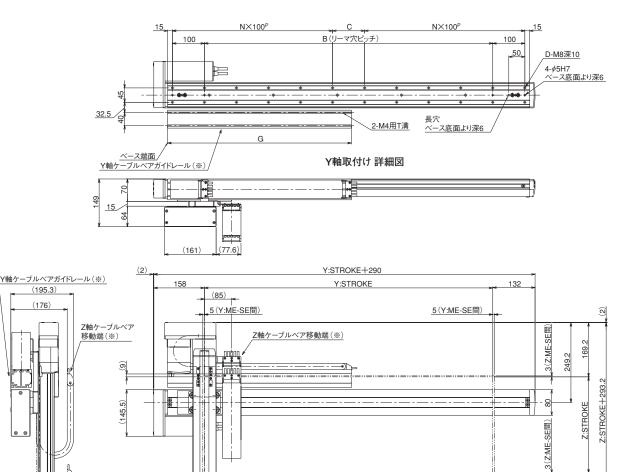
RoHS

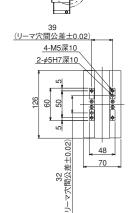
注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。

注 2. 第 1 配線、第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。 注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 4. ケーブルベア移動端ブラケットの詳細は G-92 ページをご覧ください。

注 5. CE(オプション) は、構成軸がCE対応であり、組合せ全体でCE宣言するものではありません。





ME:メカニカルエンド

SE:ストロークエンド

(50以上確保)

(※) ご注意

Y軸ケーブルベアガイドレールは、お客様にてY軸取付面に固定となります。 また Z 軸ケーブルベアの移動端も Z 軸スライダにお客様が取り付けたプレー ト等に固定して下さい。

Z軸スライダ 詳細図

Y軸ベース底面長穴 詳細図

■ストローク別寸法

		_																		
Y:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	149	174	199	224	249	274	299	324	349	374	399	424	449	474	499	524	549	574	599	624

上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

IAI

IK2-SYBB1 □□S G-82

Α

В

С

D

Е

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

124

■型式項目

В

D

Ε

F

ロボット

Н

J

Κ

IK3

IK3-PBBG1

RCP2 3 軸 XYB + Z 軸ベース固定 組合せ X 軸: SS8R (折返し・シングルスライダ) Y 軸: SA7R (折返し) Z 軸: SA6R (折返し)

組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 HHH:X高速·Y高速·Z高速 HHM:X高速·Y高速·Z内速 HHL:X高速·Y高速·Z 付速 1~2

ストローク オプション 5: 50mm (50mm 毎)

オプション コントローラ ケーブル長 第1配線 第2配線 出荷形態 オブション
B:ブレーキ P1/P3 1L:1m N:ケーブルのみ K:部品 JY:ショイント MM:原点逆仕様 右記 3L:3m CT:ケーブルベア付 A:組立済 ケーブル 仕様 ローラ仕様 ローラ参照 □L:□m

■最大ストローク

| X軸 1000 mm | Y軸 300 mm | Z軸 200 mm |

■最大速度

	X高速·Y高速·Z高速	X高速·Y高速·Z中速	X高速·Y高速·Z低速						
X軸	220mm/s								
Y軸		420mm/s							
Z 軸	500mms	250mm/s	125mm/s						

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速·Y高速·Z高速	X高速·Y高速·Z中速	X高速·Y高速·Z低速		
50mm					
100mm					
150mm	1.04~	2.01.~	4.014		
200mm	1.0kg	2.0kg	4.0kg		
250mm					
300mm					

ストローク別価格表(標準価格)

ケーブルベア付の場合(第3配線のケーブルベア付はありません)

							/ > . 4 1	./ > . = !!					
								メンタル					
	軸ストローク	50						00		150			
Z	軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	_	_		-	_	_	_	_	_	-	_	
	250	_	_		-	_	_	_	_			_	
	300	_	_	I	ı	_	-	_	_	-	I	_	
	350	_	_	ı	ı	_		_	_	-	ı	_	
🏚	400	_	_	I	I	_	-		_		I	_	I
^罪	450	_	_	I	I	_	-		_		I	_	I
11	500	_	_	I	I	_	ı	I	_		I	_	1
	550	_	_	I	I	_	-	-	_	-	ı	_	-
17	600	_	_	I	I	_	ı	I	_		I	_	1
15	650	_	_	1	1	_	_	_	_	_	1	_	-
1	700	_	_	-	-	_	_	_	_	_	-	_	-
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	850	_	_		-	_	_	_	_		1	_	
	900	_	_	I	I	_	-		_		I	_	
	950	_	_	ı	ı	_		_	_	-	ı	_	1
	1000	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

							インクリ	メンタル					
	軸ストローク		2	00			2	50			30	00	
Z	軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	_		_	_	_	_		_	_
	100	_	_	_			_	_	_	_		_	_
	150	_	_	_	ı			_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	-	-	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_	_
\ \	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
1	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸ス	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
11	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_		_	_
	550	_	_	_	-		_	_	_	_	_	_	_
17	600	_	_	_			_	_	_	_		_	_
15	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
1	700		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	_	_	_	-	-	_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_	_
	850	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	900	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	950	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	1000	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

注 1. Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費 (標準価格) (上記キットを組んだ形で出荷する場合)

3 軸									
- III									

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	51	5m	_

ケーブルベア

スペック

		Y 軸スl	\ ローク
		50~200	250 ~ 300
	50~400	_	_
 X軸ストローク	450 ~ 600	_	_
人類人トロージ	650 ~ 800	_	_
	850 ~ 1000	_	_

注)第1配線、第2配線ともケーブルベア付かケーブルベア無しかの どちらかとなり、片側だけケーブルベアの選択はできません。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

Ρl	PCON-CY/PL/ PO/SE、 PSEL
Р3	PCON-CA、 PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

(※)コントローラは、 別途ご用意下さい。

適応コントローラ

項目	X 軸	Y軸	Ζ 軸				
軸型式	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R	RCP2-SA6R				
ストローク (50mm 毎)	50 ~ 1000mm	50 ~ 300mm	50 ~ 200mm				
最大速度	高速タイプ:220mm/s	高速タイプ:420mm/s	高速タイプ: 500mm/s 中速タイプ: 250mm/s 低速タイプ: 125mm/s				
モータサイズ	56 □	56 □	42 🗆				
ボールネジリード	高速タイプ:20mm	高速タイプ:16mm	高速タイプ: 12mm 中速タイプ: 6mm 低速タイプ: 3mm				
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C10	ボールネジ φ12mm 転造 C10	ボールネジ φ10mm 転造 C10				
繰返し位置決め精度		±0.02mm					
ベース素材	専用合金鋼	アル	UE.				
使用周囲温度·湿度	0 ~ 40℃、85% RH以下(結露無きこと)						

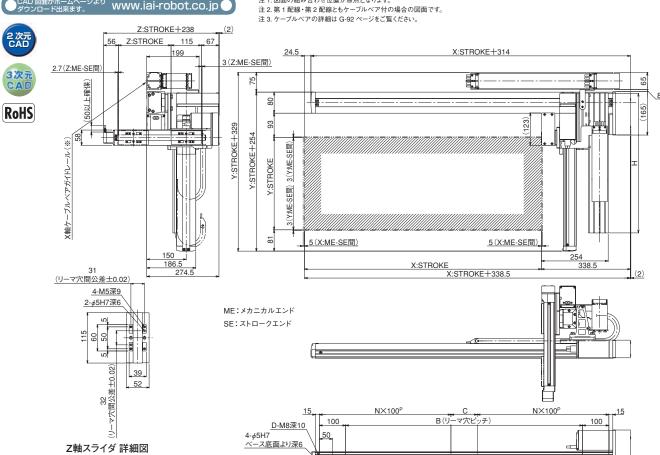
寸法図

CAD 図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

- 注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。







(※)ご注意 X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置する面に固定して下さい。

■ストローク別寸法

	ע נינת ע	五																		
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
О	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
Ν	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

長穴
ベース底面より深6/

Y:ストローク	50	100	150	200	250	300
Н	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5

X軸ベース底面長穴 詳細図



2-M4用T溝

X軸ケーブルベアガイドレール(※)/

X軸取付け 詳細図

上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

ベース端面

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

1~2

■型式項目

В

С

D

Ε

F

G ロボット

Н

J

Κ

IK3

IK3-PBBG1

RCP2 3 軸 XYB + Z 軸ベース固定 組合せ X 軸: SS8R (折返し・ダブルスライダ) Y 軸: SA7R (折返し) Z 軸: SA6R (折返し)

- エンコーダ種類 ---第 1 軸 (X 軸) ----第 2 軸 (Y 軸) -----第 3 軸 (Z 軸) -- コントローラ ----ケーブル 組合せ方向 速度タイプ エンコーダ種類 ストローク オプション コントローラ ケーブル長 第1配線 第2配線 出荷形態 オプション

HHH:X高速·Y高速·Z高速 | : インクリメンタル HHM:X高速·Y高速·Z中速 HHL:X高速·Y高速·Z低速

5: 50mm (50mm 毎)

■最大ストローク

X軸 800 mm





■最大速度

	X高速·Y高速·Z高速	X高速·Y高速·Z中速	X高速·Y高速·Z低速					
X軸	220mm/s							
Y軸		420mm/s						
Ζ軸	500mms	250mm/s	125mm/s					

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速·Y高速·Z高速	X高速·Y高速·Z中速	X高速·Y高速·Z低速
350mm	1.0kg	2.0kg	4 Oka
400mm	1.0kg	∠.UKg	4.UKB

ケーブルベア付の場合(第3配線のケーブルベア付はありません)

ストローク別価格表(標準価格)

					インクリ	リメンタル				
	Y 軸ストローク		35	50		400				
	Z軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200	
	50	ı	_	_	_	_	_	_	_	
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	
	200	-	_	_	_	_	_	_	_	
1	250		_	_	_	_	_	_	_	
X 有 軸 効	300	_	_	_	_	_	_	_	_	
軸効	350	_	_	_	_	_	_	_	_	
スストト	400	_	_	_	_	_	_	_	_	
	450	_	_	_	_	_	_	_	_	
177	500	_	_	_	_	_	_	_	_	
155	550	_	_	_	_	_	_	_	_	
1 5	600	_	_	_	_	_	_	_	_	
	650	_	_	_	_	_	_	_	_	
	700	_	_	_	_	_	_	_	_	
	750	-	_	_	_	_	_	_	_	
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	

注 1. Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

3軸

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第 1 軸は標準ケーブル、第 2 軸、第 3 軸はロボットケーブルになります。 注 2. 第2軸/第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。 注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

		Y 軸ストローク
		350 ~ 400
	50~400	_
X 軸ストローク	450 ~ 600	_
	650~800	_

注) 第1配線、第2配線ともケーブルベア付かケーブルベア無しかの どちらかとなり、片側だけケーブルベアの選択はできません。

オプション価格表 (標準価格)

		,
名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様(※)	JY	_

(※)適応コントローラが「P3」の場合は、標準装備なので必ず記入して下さい。 「P1」の場合は、オプションで選択できます。

7 A° ... A

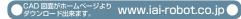
スヘック							
項目	X 軸	Y 軸	Ζ軸				
軸型式	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R	RCP2-SA6R				
ストローク (50mm 毎)	50 ∼ 800mm	350 ~ 400mm	50 ~ 200mm				
最大速度	高速タイプ:220mm/s	高速タイプ:420mm/s	高速タイプ:500mm/s 中速タイプ:250mm/s				
			低速タイプ:125mm/s				
モータサイズ	56 □	56 □	42 🗌				
ボールネジリード	高速タイプ: 20mm	高速タイプ:16mm	高速タイプ: 12mm 中速タイプ: 6mm 低速タイプ: 3mm				
駆動方式	ボールネジ Ø16mm 転造 C10	ボールネジ Ø12mm 転造 C10	ボールネジ Ø10mm 転造 C10				
繰返し位置決め精度		±0.02mm					
ベース素材	専用合金鋼	アル	レミ				
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C. 85% BH 以下 (結慶無きこと)						

適応コントローラ

Ρl	PCON-CY/PL/ PO/SE、 PSEL
РЗ	PCON-CA、 PMEC、PSEP、 MSEP、MSEL

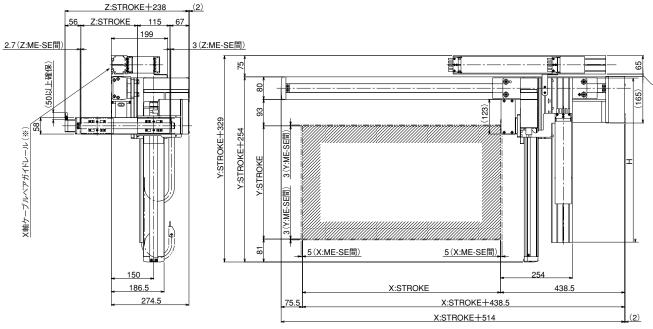
(※)コントローラは、 別途ご用意下さい。

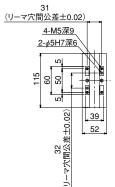
G-**85** _{IK3-PBBG1 -- D}





注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。 注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

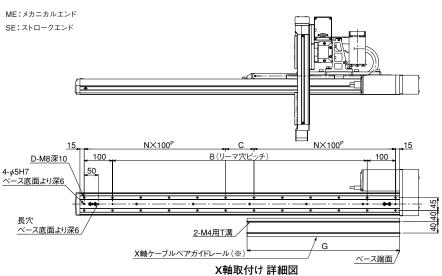




Z軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図



(※)ご注意

X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸を設置す る面に固定して下さい。

■ストローク別寸法

X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

※ 呼びストロークは X 軸がシングルスライダの場合のストロークを表わし、有効ストロークは X 軸にスライダを追加しダブルスライダにした時の実際に 移動可能なストロークを表わします。

Y:ストローク	350	400		
Н	531.5	581.5		



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

IAI

IK3-PBBG1 □□ D G-86

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L

M

■型式項目

В

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

IK3

IK3-SBBG1

RCS2 3 軸 XYB + Z 軸ベース固定 組合せ X 軸: SS8R (100W・折返し・シングルスライダ) Y 軸: SA7R (折返し) Z 軸: SA6R (折返し)

- エンコーダ種類 ---第 1 軸 (X 軸) ----第 2 軸 (Y 軸) ------第 3 軸 (Z 軸) --- コントローラ ----ケーブル $\mathsf{IK3} - \mathsf{SBBG1} \mathsf{\square} \mathsf{S} - \quad \mathsf{\square} \quad \mathsf{-} \mathsf{\square} \; \mathsf{\square} \mathsf{-} \mathsf{\square} \; \mathsf{\square} \mathsf{-} \mathsf{\square} \; \mathsf{B} \mathsf{\square} \mathsf{-} \; \mathsf{\square} \mathsf{-}$ 組合せ方向 速度タイプ ストローク オプション エンコーダ種類 」 コントローラ ケーブル長 第1配線 第2配線 出荷形態 オプション

HHH:X高速·Y高速·Z高速 I:インクリメンタル HHM:X高速·Y高速·Z中速 A:アブソリュート HHL:X高速·Y高速·Z低速

5: 50mm B : ブレーキ TI: XSEL-J/K IL : 1m N : ケーブルのみ K : 部品 XJ/ショイント NM: 原点逆仕様 T2: SCON 3L : 3m CT : ケーブルベア付 A : 組立済 ケーブル SSEL - NG SSEL - NG XSEL-P/G XSEL-P/

■最大ストローク

| X 軸 1000 mm | Y 軸 300 mm | Z 軸 200 mm |

■最大速度 ※ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は右ページスペック表の最大速度参照)

	X高速·Y高速·Z高速	X高速·Y高速·Z中速	X高速·Y高速·Z低速			
X軸	1000mm/s					
Y軸	800mm/s					
乙軸	800mms	400mm/s	200mm/s			

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速·Y高速·Z高速	X高速·Y高速·Z中速	X高速·Y高速·Z低速
50mm			
100mm			
150mm	1.04~	2.01	4.01.~
200mm	1.0kg	2.0kg	4.0kg
250mm			
300mm			

ケーブルベア付の場合 (第3配線のケーブルベア付はありません)

ストローク別価格表(標準価格)

1~2

							インクリ	メンタル					
Y	軸ストローク		5	0			10	00			15	50	
Z	軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_		_		_	_	-	ı	_	_
	100	_	_	_	I	_	ı	1	_	I	I	_	_
	150	_	_	_	I	_	-		_	ı	I	_	_
	200	_	_	_	1	_	-	_	_	_		_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	_	I	_	-		_		I	_	_
1	350	_	_	_	I	_	-		_	ı	I	_	_
X	400	_	_	_	I	_	I	I	_	I	I	_	_
軸ス	450	_	_	_	-	_	_	_	_	_		_	_
1	500	_	_	_	-	_	-		_	-	I	_	_
	550	_	_	_	I	_	-		_		I	_	_
ΙŢ	600	_	_	_	I	_	I	I	_	I	I	_	_
ラ	650	_	_	_	I	_	-		_	-	I	_	_
	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_
	750	_	_	_		_		_	_	-	ı	_	_
	800	_	_	_	I	_	ı		_		I	_	_
	850	_	_	_	I	_	ı		_	ı	I	_	_
	900	_	_	_	I	_	1		_	1	I	_	_
	950	_	_	_		_	_	_	_	_	-	_	_
	1000	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

_													
								メンタル					
	軸ストローク			00			2	50			30		
Z	軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	I	_	I	I	-	-	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_		_	_		_	_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	-	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
X	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
スト	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
16	550	_	_	_	_		_	_	_	_	_	_	_
ΙŢ	600	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
15	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	850	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	900	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	950	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	1000	_		_	I	I			_	_	_	_	_

注 1. Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

								リュート					
	軸ストローク			0				00				50	
Z	軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	-	_	_	_	_	_	_	-	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	-	_	_	_	_	_	_	-	_
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
X	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
\ \ \	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
١T	600	_	_	_	-	_	_		_	_	_	-	_
ーク	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
-	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	850	_	_	_		_	_	_	_	_	_		_
	900	_	_	_	1	_			_		_	1	_
	950	_	_	_	ı	_	ı		_	1	_	I	_
	1000	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

								ノュート					
	′軸ストローク		2	00				50			30	00	
Z	【軸ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	250			_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	300	1	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	350	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
X	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
軸	450	_		_	_	_	_	_	_	_	_	_	
~	500	-	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	550	1	-	_	_	_	_	_	_		_	_	_
١T	600	I	I	_	_	_	_	_	_		_	_	_
15	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
-	700	_	-	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	-		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	800	1	1	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_
	850	1		_	_	_	_	_	_	-	_	_	_
	900	I	I	_	_	_	_	_	_	ı	_	_	_
	950	l	l	_	_	_	_	_	_		_	_	_
	1000	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

注 1. Z 軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。 注 2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費(標準価格)(上記キットを組んだ形で出荷する場合)

3軸
_

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第 1 軸は標準ケーブル、第 2 軸、第 3 軸はロボットケーブルになります。 注 2. 第 2 軸/第 3 軸ケーブルの長さはケーブルペア出口からの長さです。ケーブルペアを使用しない場合は、ケーブルペア分の長さが追加されます。 注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

		Y 軸スト	- ローク
		50~200	250~300
	50~400	_	_
 X軸ストローク	450 ~ 600	_	_
人軸ストロージ	650 ~ 800	_	_
	850 ~ 1000	_	_

注) 第1配線、第2配線ともケーブルベア付かケーブルベア無しかの どちらかとなり、片側だけケーブルベアの選択はできません。

オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2) (※)コントローラは、別途ご用意下さい。

フペック

スペッン	/										
Į	頁目			X軸			Y 軸				
軸型式				RCS2-SS8R			RCS2-SA7R	RCS2-SA6R			
ストローク	(50mm 毎)		į	50 ~ 1000mn	50 ~ 300mm	50 ~ 200mm					
	ストローク	50~600mm 650~700mm 750~800mm 850~				950~1000mm	50 ~ 300mm	50 ~ 200mm			
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s	800mm/s			
取人迷皮	中速タイプ	_	_	_	_	_	_	400mm/s			
	低速タイプ	_	_	_	_	_	_	200mm/s			
モータ出力				100W			60W 30W				
ボールネジ	リード		Ē	i速タイプ:20m	ım		高速タイプ: 16mm				
駆動方式			ボールネ	マジ Ø16mm 朝	造 C10		ボールネジ Ø12mm 転造 C10	ボールネジ Ø10mm 転造 C10			
繰返し位置	決め精度					±0.02mm					
ベース素材			専用合金鋼アルミ								
使用周用温	度・温度				$0 \sim 40^{\circ}$ C. 8	35% RH 以下 (#	信露無きでと)				

IK3-SBBG1 as G-88

С

Α

В

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L M

A スライダ タイプ

B ロッド

C グリッパ ロータリ

ロ テーブル・ アームフラット

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

スカラロボット

クリーン 対応

防塵・ 防滴対応

> M コント ローラ

> > CT

IK2

IK3

ICS(P)B2 ICS(P)A2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

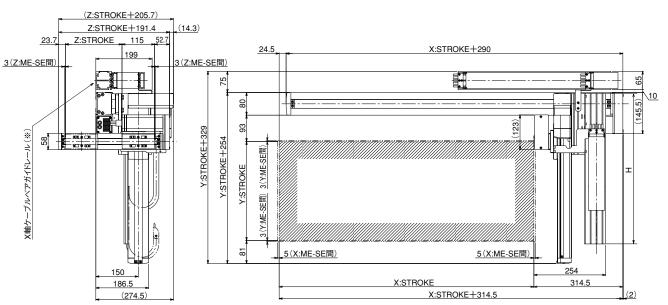
ICSPA6

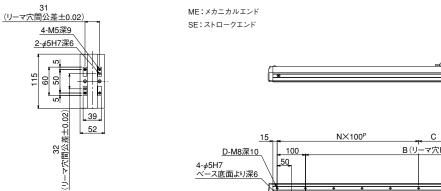
寸法図

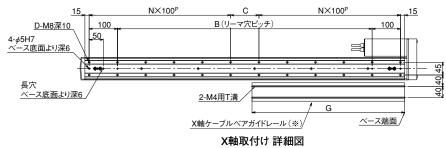
CAD 図面がホームページより www.iai-robot.co.jp

WW.iai-robot.co.jp ● 注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。 注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。 注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ベージをご覧ください。









(※) ご注意

Z軸スライダ 詳細図

X軸ベース底面長穴 詳細図

X 軸ケーブルベアガイドレールはお客様にて X 軸を設置する面に固定して下さい。

■ストローク別寸法

	, 11, 2,	4																		
X:ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	1145	1395	1645	1895	2145	2395	264.5	2895	3145	3395	364.5	3895	4145	4395	4645	4895	5145	5395	5645	5895

	Y:ストローク	50	100	150	200	250	300
1	Н	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

___ 出荷形態 __ オプション

IK3-SBBG1

RCS2 3 軸 XYB + Z 軸ベース固定 組合せ X 軸: SS8R (100W・折返し・ダブルスライダ) Y 軸: SA7R (折返し) Z 軸: SA6R (折返し)

—エンコーダ種類 —第 1 軸 (X 軸) —第 2 軸 (Y 軸) — 第 3 軸 (Z 軸) — コントローラ — ケーブル ■型式項目 シリーズ ---

IK3 — SBBG1 \square D — ストローク オプション 組合せ方向 エンコーダ種類 速度タイプ

ストローク オプション コンドローク ゲーンが数 第1日版 第4日 日本 11:XSEL-J/K 1L:1m N:ケーブルのみ K:部品 JY:ジョイント NM:原内逆仕様 T2:SCON 3L:3m CT:ケーブルベア付 A:組立済 ケーブル SSEL 5L:5m SSEL-Y/Q XSEL-P/Q XSEL-P/G X HHH: X 高速・Y 高速・Z 高速 I: -1 ンクリメンタル HHM: X 高速・Y 高速・Z 中速 $A: \mathcal{P}$ アブソリュート HHL: X 高速・Y 高速・Z 低速 (50mm 毎) SR : スライダ部 ローラ仕様

■最大ストローク

X 1 800 mm

Y 1 400 mm



■最大速度 ※ ストロークにより最大速度は変化します。(詳細は下スペック表の最大速度参照)

	X高速·Y高速·Z高速	X高速·Y高速·Z中速	X高速·Y高速·Z低速
X軸		1000mm/s	
Y軸		800mm/s	
Z軸	800mms	400mm/s	200mm/s

■最大可搬質量

Y 軸ストローク	X高速·Y高速·Z高速	X高速·Y高速·Z中速	X高速·Y高速·Z低速
350mm	1.0kg	2.0kg	4 Oka
400mm	1.UKB	2.0Kg	4.0Kg

ケーブルベア付の場合 (第3配線のケーブルベア付はありません)

ストローク別価格表 (標準価格)

					インクリ	メンタル							アブソリ	ノュート			
Y 軸ス	ストローク		35	50			40	00			35	50			40	00	
Ζ 軸ス	ストローク	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	50	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_
	100	_	_	_	_	_	_	_	_	I	_	-	_	_	_	_	_
	150	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
	200	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
1	250	_	_	_	_	_	_	_	_	-	_	_	_	_	_	_	_
X有 軸効	300	_	_	_	_	_	_	_	_	1	_	-	_	_	_	_	_
軸効	350	_		_	_	_	_	_	_	_		_	_	_	_		
スストト	400	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	450	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
무무	500	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
55	550	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	
[600	_	_	_	_	_	_	_	_	_		_	_	_	_		_
	650	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	700	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	750	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_
	800	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_

注 1. Z軸のブレーキの価格は上記価格に含まれています。

注2. 上記はケーブルベアなしの価格です。

組立費 (標準価格) (ト記キットを組んだ形で出荷する場合)

	_
つ軸	_
3 軸	_
_	

※別途、送料がかかります。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	長さ	標準価格
	1L	1 m	_
標準タイプ	3L	3m	_
	5L	5m	_

注 1. 第 1 軸は標準ケーブル、第 2 軸、第 3 軸はロボットケーブルになります。 注 2. 第 2 軸、第 3 軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。ケーブルベアを使用しない場合は、ケーブルベア分の長さが追加されます。 注 3. 上記以外の長さにつきましては G-92ページをご覧ください。

ケーブルベア

		Y軸ストローク
		350~400
	50~400	_
X軸ストローク	450 ~ 600	_
	650~800	_

注)第1配線、第2配線ともケーブルベア付かケーブルベア無しかの どちらかとなり、片側だけケーブルベアの選択はできません。

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	標準価格
原点逆仕様	NM	_
スライダ部ローラ仕様	SR	_
ジョイントケーブル仕様	JY	_

適応コントローラ仕様

各コントローラのページをご参照下さい。(→M-2ページ)(※)コントローラは、別途ご用意下さい。

スペック

TZ	50			V =h			\/ ±h	フ まホ			
	目			X軸		Y軸	Ζ 軸				
軸型式				RCS2-SS8R		RCS2-SA7R RCS2-SA6R					
ストローク (50mm 毎)				50~800mm	~800mm 350 ~ 400mm 50						
ストローク		50~400mm	450~500mm	550~600mm	650~700mm	750~800mm	350 ~ 400mm	50 ~ 200mm			
最大速度	高速タイプ	1000mm/s	960mm/s	765mm/s	625mm/s	515mm/s	800mm/s	800mm/s			
取入述及	中速タイプ	_	_	_	_	_	_	400mm/s			
	低速タイプ	_	_	_	_	_	_	200mm/s			
モータ出力				100W		60W 30W					
ボールネジリ	リード		Ē	i速タイプ:20m	m		高速タイプ: 16mm	高速タイプ: 12mm 中速タイプ: 6mm 低速タイプ: 3mm			
駆動方式			ボールネ	×ジ Φ16mm 斬	造 C10		ボールネジ Ø12mm 転造 C10	ボールネジ φ10mm 転造 C10			
繰返し位置法	夬め精度					±0.02mm					
ベース素材				専用合金鋼			アル	レミ			
使用周囲温度	度・湿度				0 ~ 40°C√8	35% RH 以下 (約	吉露無きこと)	·			

Α

В

С

D

Е

F

G 直交 ロボット

Н

J

Κ

L M

Α

В

С

D

Ε

F

G 直交 ロボット

Н

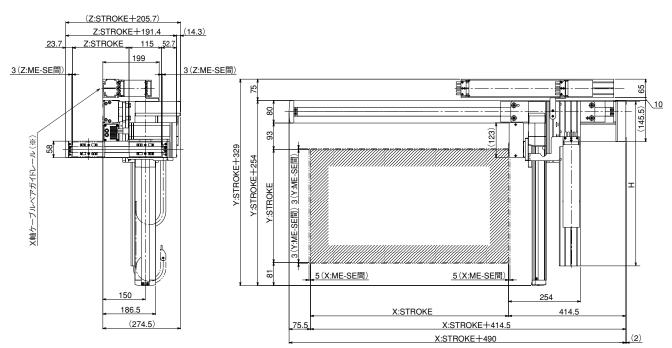
IK3

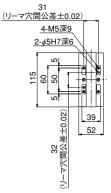
動がホームページより ード出来ます。 www.iai-robot.co.jp (

RoHS



- 注 1. 図面の組み合わせ位置が原点となります。
- 注 2. 第 1 配線・第 2 配線ともケーブルベア付の場合の図面です。 注 3. ケーブルベアの詳細は G-92 ページをご覧ください。

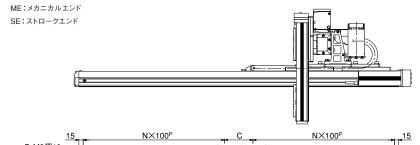


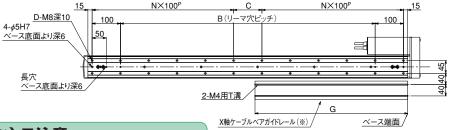


Z軸スライダ 詳細図



X軸ベース底面長穴 詳細図





(※) ご注意

X軸ケーブルベアガイドレールはお客様にてX軸 を設置する面に固定して下さい。

X軸取付け 詳細図

■ストローク別寸法

	,,,,,,															
X: 呼びストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X:有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
В	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
С	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

移動可能なストロークを表わします。

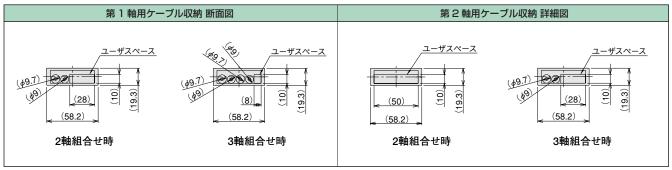
Y:ストローク	350	400
Н	531.5	581.5



上記機種の注意事項は、前-69~74ページをご参照下さい。

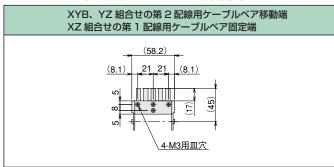
資料

●ケーブルベア



※ ユーザスペースが足りない場合は、特注でサイズアップが可能です。 詳細はお問合せ下さい。

ケーブルベア移動端ブラケットの詳細図



●ケーブル長価格表 (煙進価格)

		RCP2 2軸 IK2-P	RCS2 2軸 IK2-S	RCP2 3軸 IK3-P	RCS2 3軸 IK3-S
ケーブル記号	長さ		標準	 価格	
1L	1m	_	_	_	_
2L	2m	_	_	_	_
3L	3m	_	_	_	_
4L	4m	_	_	_	_
5L	5m	_	_	_	_
6L	6m	_	_	_	_
7L	7m	_	_	_	_
8L	8m	_	_	_	_
9L	9m	_	_	_	_
10L	10m	_	_	_	_
11L	11m	_	_	_	_
12L	12m	_	_	_	_
13L	13m	_	_	_	_
14L	14m	_	_	_	_
15L	15m	_	_	_	_
16L	16m	_	_	_	_
17L	17m	_	_	_	_
18L	18m	_	_	_	_
19L	19m	_	_	_	_
20L	20m	_	_	_	_

※第 1 軸は標準ケーブル、第 2 軸、第 3 軸はロボットケーブルになります。 ※IK2-P / IK3-P はケーブルの最大長さが 16m になります。 A スライダ タイプ

B コッド

C グリッパ・

ロ テーブル・ アーレフラット

> E リニア サーボ

F その他

G 直交 ロボット

ロボット H テーブル

トツノ J スカラ

K クリーン 対応

L 防塵・ 防滴対応

M コント ローラ

CT4

IK2

К3

ICS(P)B2

ICS(P)B3 ICS(P)A3

ICS(P)A4

LCCDA