

# リニアサーボタイプ

## RCL LSA LSAS

- A  
スライダ  
タイプ
- B  
ロッド  
タイプ
- C  
クリップ・  
ロータリ
- D  
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
- RCL  
-SA/SM
- RCL  
-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS  
-N



RCL-SA1L

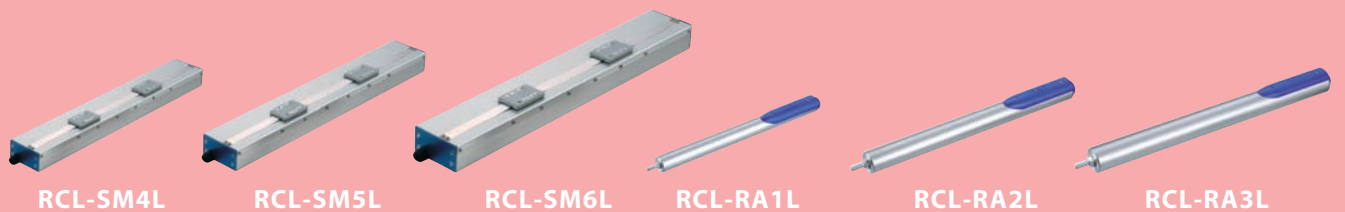
RCL-SA2L

RCL-SA3L

RCL-SA4L

RCL-SA5L

RCL-SA6L



RCL-SM4L

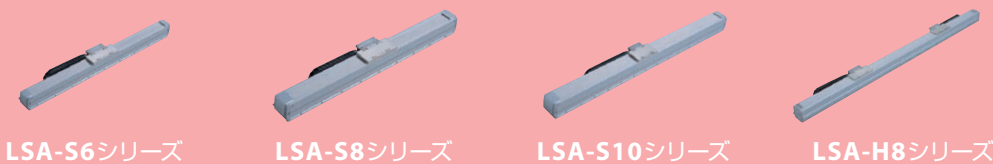
RCL-SM5L

RCL-SM6L

RCL-RA1L

RCL-RA2L

RCL-RA3L



LSA-S6シリーズ

LSA-S8シリーズ

LSA-S10シリーズ

LSA-H8シリーズ



LSA-L15シリーズ

LSA-N10/N15/  
N19シリーズ

LSA-W21シリーズ

LSAS-N10/N15  
シリーズ

性能(スペック)確認				E-3		
<b>RCL</b> リニアサーボモータ	スライダタイプ	細小型スリムタイプ	RCL-SA1L	E-5		
			RCL-SA2L	E-7		
			RCL-SA3L	E-9		
		細小型ロングストロークタイプ	RCL-SA4L	E-11		
			RCL-SA5L	E-15		
			RCL-SA6L	E-19		
	ロッドタイプ	細小型スリムタイプ	RCL-SM4L	E-13		
			RCL-SM5L	E-17		
			RCL-SM6L	E-21		
		細小型マルチスライダタイプ	RCL-RA1L	E-23		
			RCL-RA2L	E-25		
			RCL-RA3L	E-27		
<b>LSA</b> リニアサーボモータ	インクリメンタル	シャフトタイプ	LSA-S6SS	E-29		
			LSA-S6SM	E-31		
			LSA-S8SS	E-33		
			LSA-S8SM	E-35		
			LSA-S8HS	E-37		
			LSA-S8HM	E-39		
			LSA-S10SS	E-41		
			LSA-S10SM	E-43		
			LSA-S10HS	E-45		
			LSA-S10HM	E-47		
			小型タイプ	LSA-H8SS	E-49	
				LSA-H8SM	E-51	
				LSA-H8HS	E-53	
			扁平タイプ	LSA-H8HM	E-55	
				LSA-L15SS	E-57	
		LSA-L15SM		E-59		
		中型タイプ	LSA-N10SS	E-61		
			LSA-N10SM	E-63		
			LSA-N15SS	E-65		
			LSA-N15SM	E-67		
			LSA-N15HS	E-69		
			LSA-N15HM	E-71		
			LSA-N19SS	E-85		
			LSA-N19SM	E-87		
			大型タイプ	LSA-W21SS	E-89	
		LSA-W21SM		E-91		
		LSA-W21HS		E-93		
		LSA-W21HM		E-95		
		<b>LSAS</b> リニアサーボモータ		疑似アブソリュート	中型タイプ	LSAS-N10SS
			LSAS-N10SM			E-75
LSAS-N15SS	E-77					
LSAS-N15SM	E-79					
LSAS-N15HS	E-81					
LSAS-N15HM	E-83					
選定の目安				E-97		
オプション				F-9		

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

RCL-SA/SM
RCL-RA
LSA-S
LSA-H
LSA-L
LSA-N
LSA-W
LSAS-N

## 性能(スペック)確認

### リニアサーボタイプ



リニアサーボタイプには、「スライダタイプ」と「ロッドタイプ」がありますが、スライダタイプは「**位置決め動作**」、ロッドタイプは「**押付け動作**」での使用となりますので、下記の内容で選定して下さい。

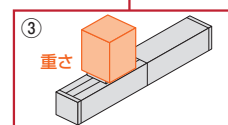
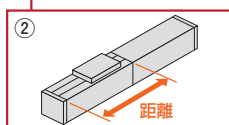
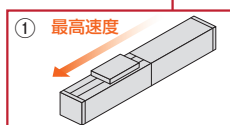
#### 【位置決め動作選定条件】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①最高速度、②距離、③重さ)を満たす機種を選択して下さい。

【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)								定格推力	最大 押付力	可搬質量 (kg)	
※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、< >は垂直使用の場合										水平	垂直
25mm	30	40	48	64	100	200	300	(N)	(N)	0.5	—
		420						2	—	1	—
			460					4	—	—	—

選定条件



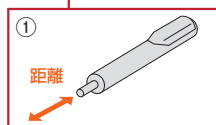
#### 【押付け動作】

下記スペック一覧表から、お客様のご使用条件(①距離、②押付け力)を満たす機種を選択して下さい。

【例】

ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)								定格推力	最大 押付力	可搬質量 (kg)	
※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、< >は垂直使用の場合										水平	垂直
25mm	30	40	48	64	100	200	300	(N)	(N)	0.5	0.1
		300						2.5	2	1	0.2
			340					5	4	—	—

選定条件



押付け動作についての詳細は、巻末-87ページをご参照下さい。

- 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

## リニアサーボタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)								定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種類	コントローラ 入力電源	型式	掲載 ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度( )は垂直使用の場合										水平	垂直					
		25mm	30	40	48	64	100	200	300									
RCL		420								2	—	0.5	—	I	⊖24V	RCL-SA1L	—	E-5
		460								4	—	1	—			RCL-SA2L	—	E-7
		600								8	—	2	—			RCL-SA3L	—	E-9
		1200								2.5	—	0.8	—			RCL-SA4L	—	E-11
		1400								5	—	1.6	—			RCL-SA5L	—	E-15
		1600								10	—	3.2	—			RCL-SA6L	—	E-19
		1200								2.5	—	0.8	—			RCL-SM4L	—	E-13
		1400								5	—	1.6	—			RCL-SM5L	—	E-17
		1600								10	—	3.2	—			RCL-SM6L	—	E-21
		300								2.5	2	0.5	0.1			RCL-RA1L	—	E-23
		340								5	4	1	0.2			RCL-RA2L	—	E-25
		450								10	8	2	0.4			RCL-RA3L	—	E-27

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

## リニアサーボタイプ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)										定格 推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種類	コントローラ 入力電源	型式	掲載 ページ					
		※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度( )は垂直使用の場合												水平	垂直									
		40mm	48	100	200	300	1000	2000	3000	4155														
LSA		2500										15	—	3	—	⊖100V ⊕200V	LSA-S6SS	—	E-29					
		2500															⊖200V	LSA-S6SM	—	E-31				
		2500										25	—	5	—	⊖100V ⊕200V	LSA-S8SS	—	E-33					
		2500															⊖200V	LSA-S8SM	—	E-35				
		2500															35	—	7	—	⊖100V ⊕200V	LSA-S8HS	—	E-37
		2500																			⊖200V	LSA-S8HM	—	E-39
		2500										65	—	15	—	⊖100V ⊕200V	LSA-S10SS	—	E-41					
		2500															80	—	20	—	⊖200V	LSA-S10SM	—	E-43
		2500																			⊖200V	LSA-S10HS	—	E-45
		2500										30	—	5	—	⊖100V ⊕200V	LSA-S10HM	—	E-47					
		2500															60	—	8	—	⊖200V	LSA-S10HM	—	E-49
		2500										30	—	5	—	⊖100V ⊕200V					LSA-H8SS	—	E-51	
		2500														60					—	8	—	⊖200V
		2500										30	—	5	—									⊖100V ⊕200V
		2500														30	—	5	—	⊖200V	LSA-H8HM	—	E-57	
		2500										54	—	15	—					—	LSA-L15SS	—	E-59	
		2500														86	—	20	—		LSA-L15SM	—	E-61	
		2500										86	—	20	—					⊖200V	LSA-N10SS	—	E-63	
		2500														125	—	30	—		LSA-N10SM	—	E-65	
		2500										125	—	30	—					LSA-N15SS	—	E-67		
		2500														100	—	30	—	LSA-N15SM	—	E-69		
		2500										100	—	30	—					⊖100V ⊕200V	LSA-N15HS	—	E-71	
		2500														200	—	60	—	⊖200V	LSA-N15HM	—	E-85	
		2500										400	—	120	—					⊖100V ⊕200V	LSA-N19SS	—	E-87	
2500										400	—					120	—	⊖200V	LSA-N19SM	—	E-89			
LSAS		2500										54	—	15	—			—	LSA-W21SS	—	E-91			
		2500														200	—		60	—	LSA-W21SM	—	E-93	
		2500																			400	—	120	—
		2500														400	—		120	—				
		2500																			125	—	30	—
2500										125	—	30	—	⊖200V	LSAS-N10SM	—	E-75							
2500														86	—	20	—	⊖200V	LSAS-N15SS	—	E-77			
2500										86	—	20	—						⊖200V	LSAS-N15SM	—	E-79		
2500														125	—	30	—	⊖200V	LSAS-N15HS	—	E-81			
2500										125	—	30	—					⊖200V	LSAS-N15HM	—	E-83			

I = インクリメンタル G = 疑似アブソリュート ⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)



# RCL-SA1L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 20mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL** - **SA1L** - **I** - **2** - **N** - **40** -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長

I:インクリメンタル仕様 2:リニアサーボモータ 2W N:送りネジなし 40:40mm

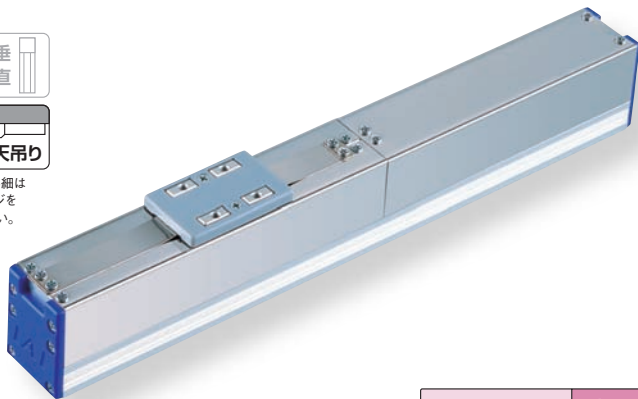
A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し  
ASEL P:1m  
A3:AMEC S:3m  
ASEP M:5m  
MSEP X:長さ指定  
A5:ACON-CA

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

## RoHS



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

## ■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	0.5	0.5
0.3		
0.5	0.42	
1	0.25	0.32
1.5	0.18	0.24
2	0.15	0.2



- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

## アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA1L-I-2-N-40-①-②	2	上記表参照	-	2	10	2	±0.1	40 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

## ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	40 (mm)
(送りネジなし)	420

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	-

## ②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 (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (※)	Ma:0.13N·m Mb:0.12N·m Mc:0.21N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安 / 50mm以下

(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。

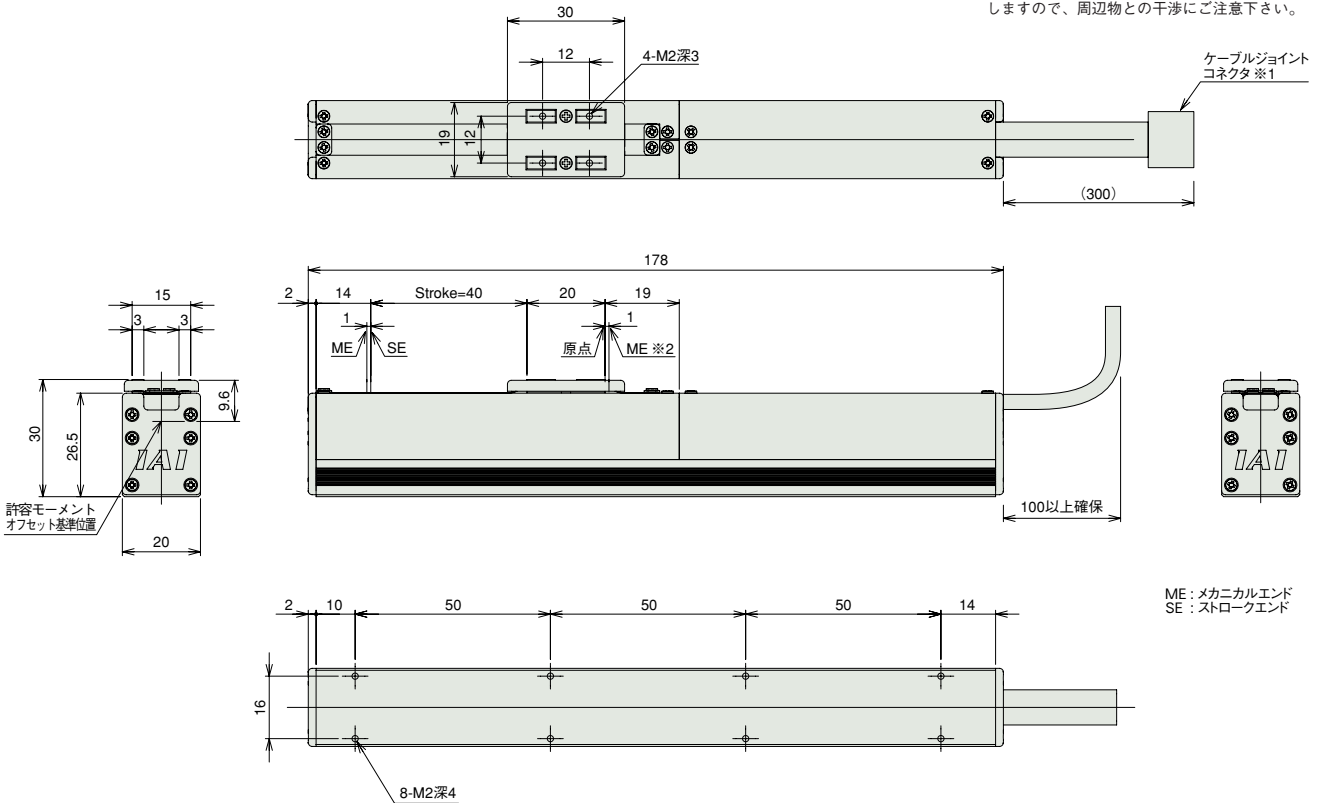
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)



特注対応のご案内 巻末-67

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	40
質量 (kg)	0.28

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-①-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-2I-①-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-2I-PL④-2-0		-			
ネットワークタイプ		ACON-CA-2I-④-0-0		768点			
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-2I-①-2-0	2	1500点	-	→ M-187	
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※②軸数(1~8) ※③フィールドネットワーク記号 ※④タイプ(C/LC) ※⑤ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# RCL-SA2L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 24mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL - SA2L - I - 5 - N - 48** - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長

I:インクリメンタル仕様 5:リニアサーボモータ SW N:送りネジなし 48:48mm

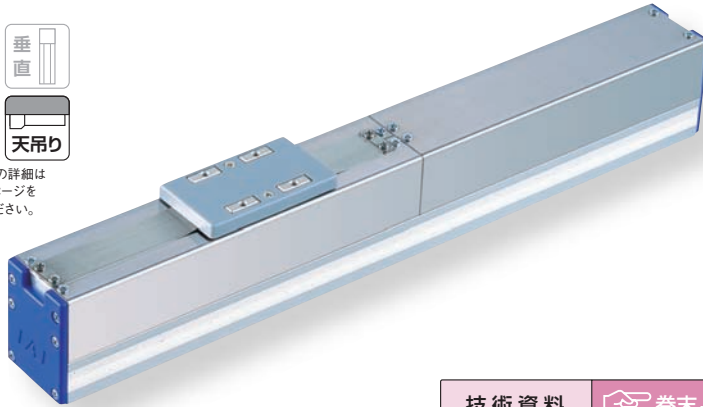
A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し  
ASEL P:1m  
A3:AMEC S:3m  
ASEP M:5m  
MSEP  
A5:ACON-CA X□□:長さ指定

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

## RoHS



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

## ■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	1	1
0.3		
0.5	0.85	
1	0.5	0.6
1.5	0.36	0.45
2	0.3	0.36



- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

## アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬間最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA2L-I-5-N-48-①-②	5	上記表参照	-	4	18	2	±0.1	48 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長

## ■ストロークと最高速度

ストローク	48 (mm)
リード	
(送りネジなし)	460

(単位は mm/s)

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
48	-

## ②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 (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
		-

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (※)	Ma:0.2N·m Mb:0.17N·m Mc:0.25N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安 / 60mm以下

(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。

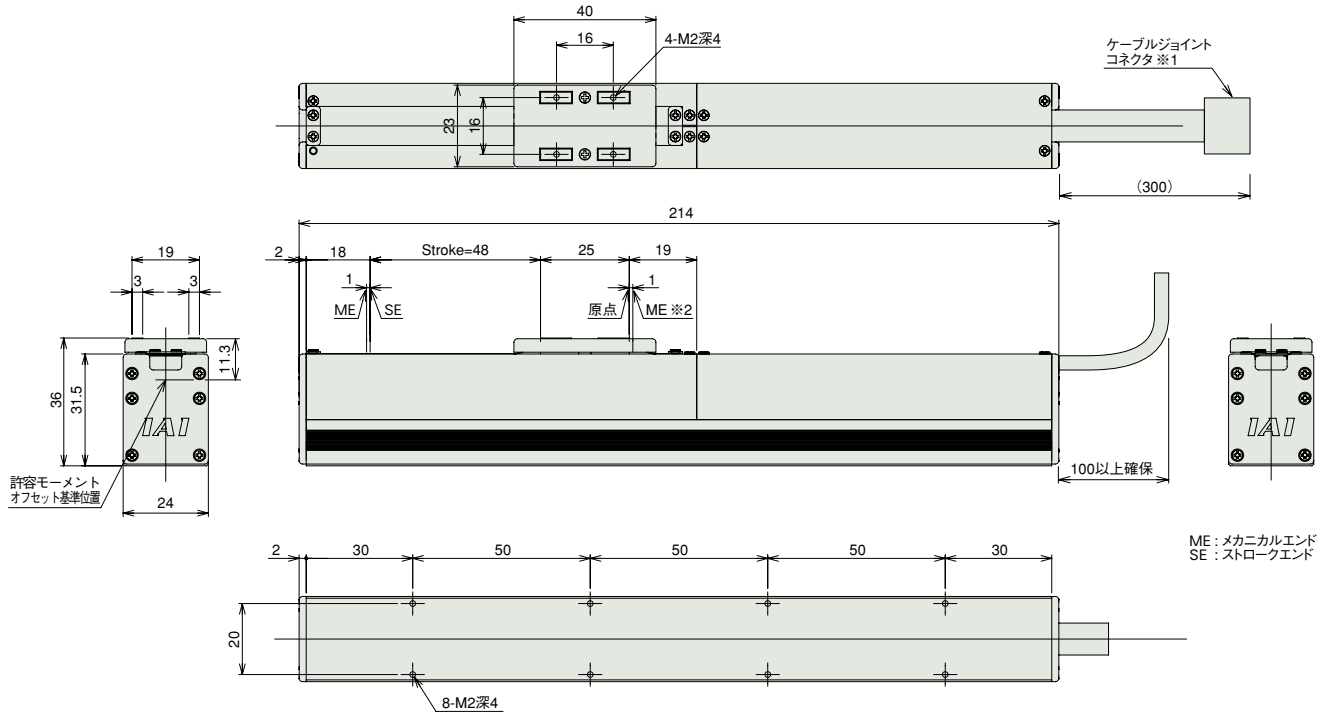
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)



特注対応のご案内 巻末-67

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



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・質量

ストローク	48
質量 (kg)	0.45

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-①-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-①-①-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-5I-①-2-0	512点				
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-5I-PL④-2-0	-	→ M-115			
ネットワークタイプ		ACON-CA-5I-④-0-0	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-5I-①-2-0	2	1500点	-	→ M-187	
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※②軸数(1~8) ※③フィールドネットワーク記号 ※④タイプ(C/LC) ※⑤ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# RCL-SA3L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型スリムタイプ 本体幅 28mm リニアサーボモータ

## 型式項目 RCL - SA3L - I - 10 - N - 64

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長

I:インクリメンタル 仕様 10:リニアサーボモータ 10W N:送りネジなし 64:64mm

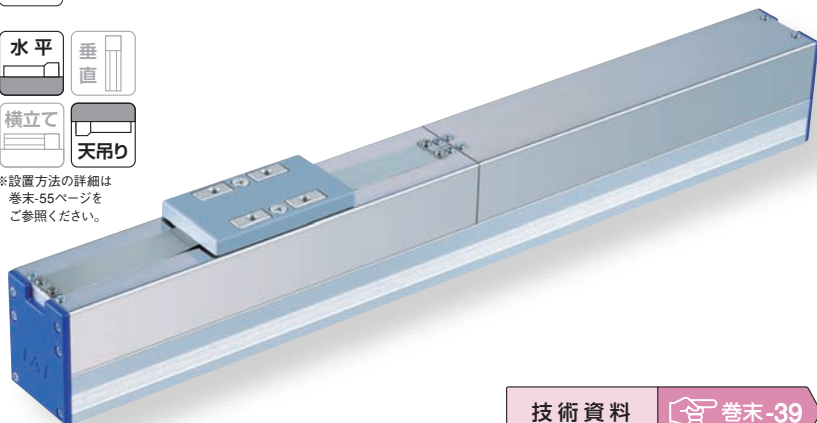
A1:ACON-CY/PL/PO/SE N:無し  
ASEL P:1m  
A3:AMEC S:3m  
ASEP M:5m  
MSEP  
A5:ACON-CA X□□:長さ指定

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

### RoHS



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

### 可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	デューティ 70% 以下
0.1	2	2
0.3		
0.5	1.8	
1	1	1.2
1.5	0.65	0.8
2	0.5	0.6



- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アブソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

### アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA3L-I-10-N-64-①-②	10	上記表参照	-	8	30	2	±0.1	64 (固定)

記号説明 ① 対応コントローラ ② ケーブル長

### ストロークと最高速度

ストローク / リード	64 (mm)
(送りネジなし)	600

(単位は mm/s)

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
64	-

### ②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 (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (※)	Ma:1.22N·m Mb:1.08N·m Mc:0.34N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安 / Ma方向120mm以下 Mb、Mc方向80mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。

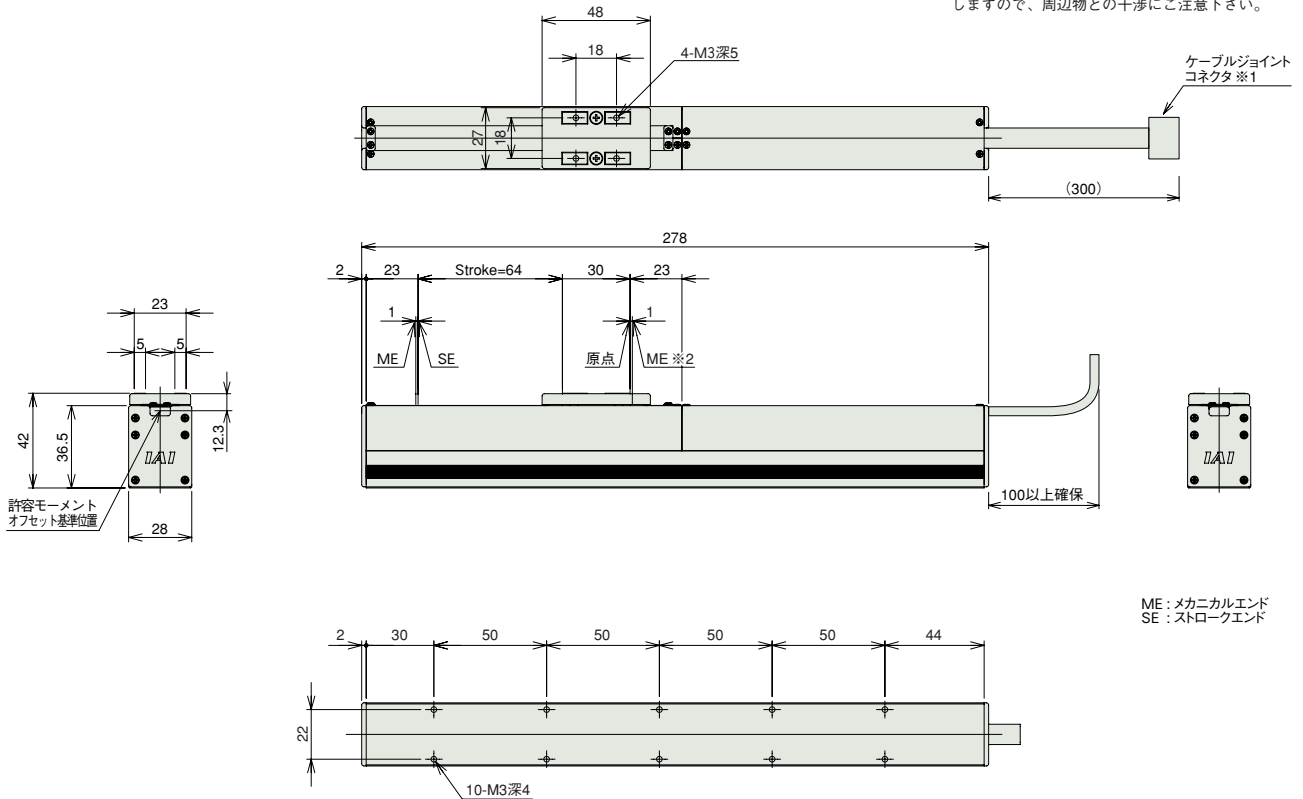
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)



特注対応のご案内 巻末-67

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	64
質量 (kg)	0.82

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-①-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-10I-①-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10I-PL④-2-0	1	-		-	
ネットワークタイプ		ACON-CA-10I-④-0-0	1	768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I-①-2-0	2	1500点	-	→ M-187	
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 (1~8) ※③ フィールドネットワーク記号 ※④ タイプ (C/LC) ※⑤ N (NPN仕様) もしくは P (PNP仕様) の記号

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# RCL-SA4L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型ロングストロークタイプ 本体幅 40mm リニアサーボモータ

型式項目	RCL	SA4L	I	2	N				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル 仕様	2:リニアサーボモータ 2W	N:送りネジなし	30:30mm 5 180:180mm (30mmピッチ毎認定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照	

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

## RoHS



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

## POINT

選定上の注意

- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。  
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。  
右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

## 可搬質量(水平)と加速度の関係

最大 加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	0.8	
0.3	0.5	
0.5	0.25	
1	0.18	
1.5	0.14	

## アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA4L-I-2-N-①-②-③-④	2	上記表参照	-	2.5	10	2	±0.1	30~180 (30mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

## ストロークと最高速度

ストローク リード	30 ~ 180 (30mm 毎)
(送りネジなし)	1200

(単位は mm/s)

## ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
30	-
60	-
90	-
120	-
150	-
180	-

## ③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 (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

## ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→F-9	-

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:0.2N・m Mb:0.17N・m Mc:0.25N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma方向60mm以下 Mb、Mc方向80mm以下  
(※)基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。

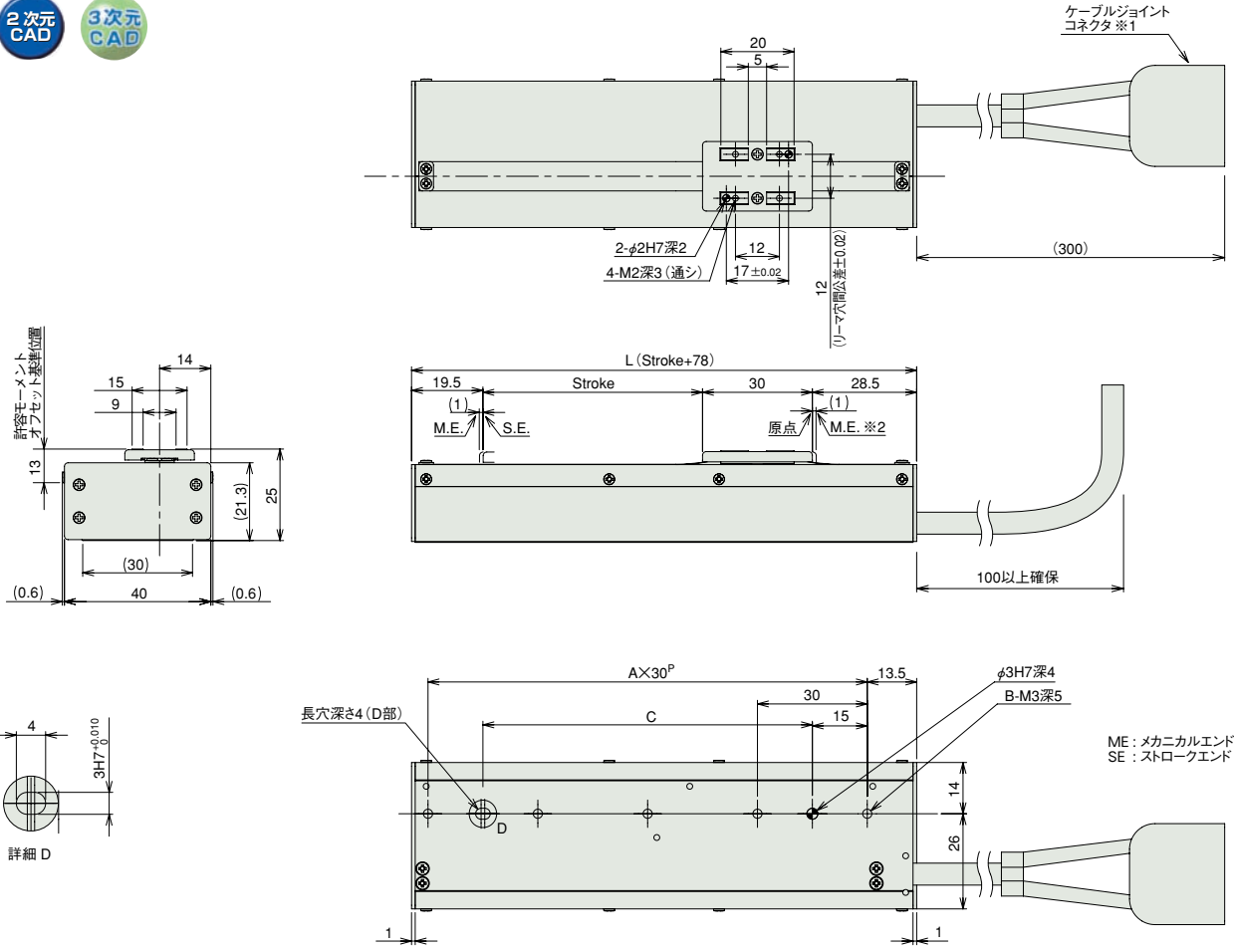


寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)



特注対応のご案内 巻末-67



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動  
しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	60	90	120	150	180
L	108	138	168	198	228	258
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	60	90	120	150	180	210
質量 (kg)	0.21	0.25	0.29	0.32	0.36	0.4

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿					
ポジションタイプ		ACON-CA-2I-①-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-2I-PL①-2-0	1	-		-	
ネットワークタイプ		ACON-CA-2I-②-0-0	1	768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-2I-①-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※② 軸数(1~8) ※③ フィールドネットワーク記号 ※④ タイプ(C/LC) ※⑤ N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号

- 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



# RCL-SM4L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型マルチスライダタイプ 本体幅 40mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL** - **SM4L** - **I** - **2** - **N** -  -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長

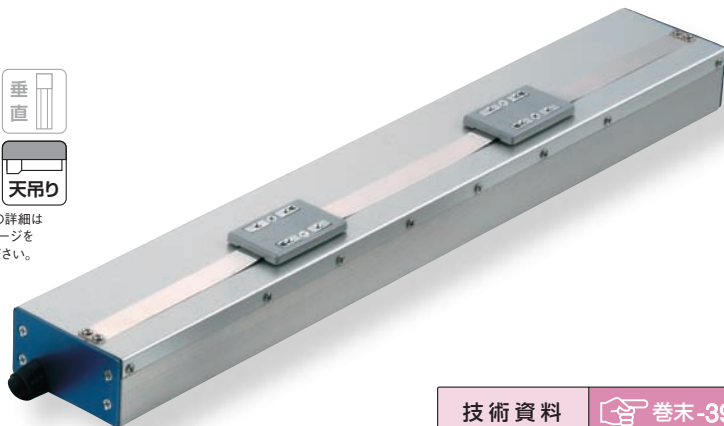
I:インクリメンタル仕様    2:リニアサーボモータ 2W    N:送りネジなし    30:30mm S    120:120mm (30mmピッチ毎設定)    A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL    A3:AMEC ASEP MSEP    A5:ACON-CA    N:無し P:1m S:3m M:5m    X:長さ指定

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

**RoHS**



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。  
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
  - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。  
右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
  - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
  - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	0.8	
0.3		
0.5	0.5	
1	0.25	
1.5	0.18	
2	0.14	

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM4L-I-2-N-①-②-③	2	上記表参照	-	2.5	10	2	±0.1	30~120 (30mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	30 ~ 120 (30mm 毎)
(送りネジなし)	1200

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
30	—
60	—
90	—
120	—

③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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

■アクチュエータ仕様

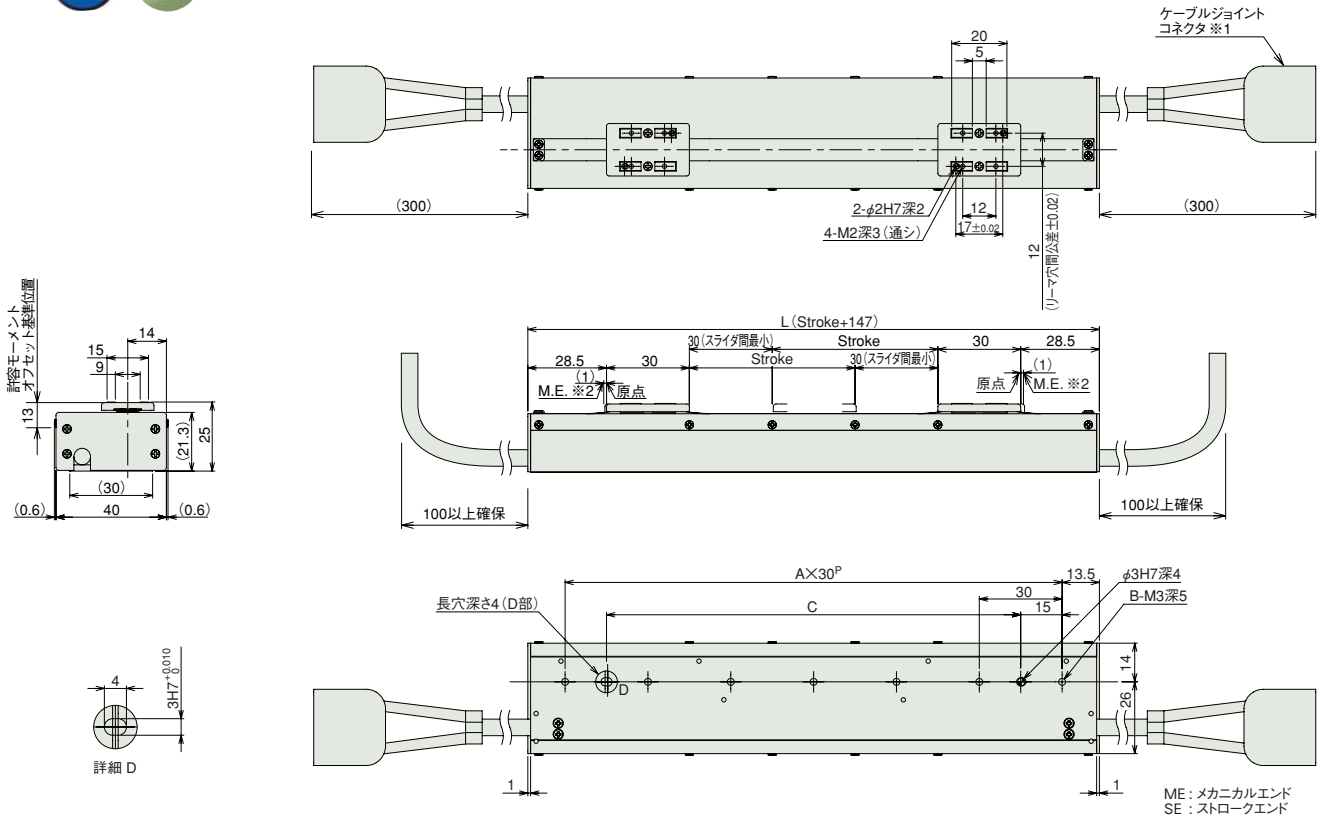
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:0.2N・m Mb:0.17N・m Mc:0.25N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安 / Ma方向60mm以下 Mb、Mc方向80mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

**ご注意**  
コントローラは各スライダに1台必要です。  
(又は2軸コントローラが1台必要です)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	30	60	90	120
L	177	207	237	267
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	120	150	180	210
質量 (kg)	0.37	0.4	0.44	0.48

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-①-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-①-①-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-2I-①-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-2I-PL④-2-0	1	-		-	
ネットワークタイプ		ACON-CA-2I-④-0-0	1	768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-2I-①-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 (1~8) ※④ フィールドネットワーク記号 ※⑤ タイプ (C/LC) ※⑥ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# RCL-SA5L

ロボシリンダ スライドタイプ 細小型ロングストロークタイプ 本体幅 48mm リニアサーボモータ

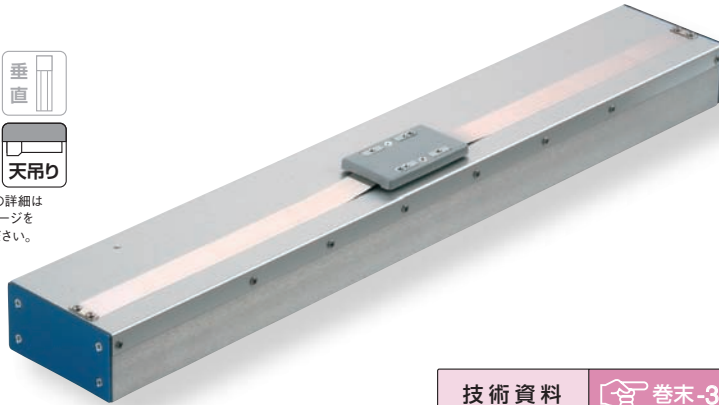
型式項目	RCL	SA5L	I	5	N				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル仕様	5:リニアサーボモータ SW	N:送りネジなし	36:36mm 5 216:216mm (36mmピッチ毎認定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照	

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

## RoHS



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

- POINT**  
選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。  
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
  - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。  
右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
  - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
  - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

## 可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	1.6	
0.3	1.6	
0.5	1.0	
1	0.5	
1.5	0.35	
2	0.25	

## アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA5L-I-5-N-①-②-③-④	5	上記表参照	-	5	18	2	±0.1	36~216 (36mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

## ストロークと最高速度

ストローク リード	36 ~ 216 (36mm 毎)
	(送りネジなし)

(単位は mm/s)

## ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
36	—
72	—
108	—
144	—
180	—
216	—

## ③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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

## ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→F-9	—

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:0.49N·m Mb:0.41N·m Mc:0.72N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

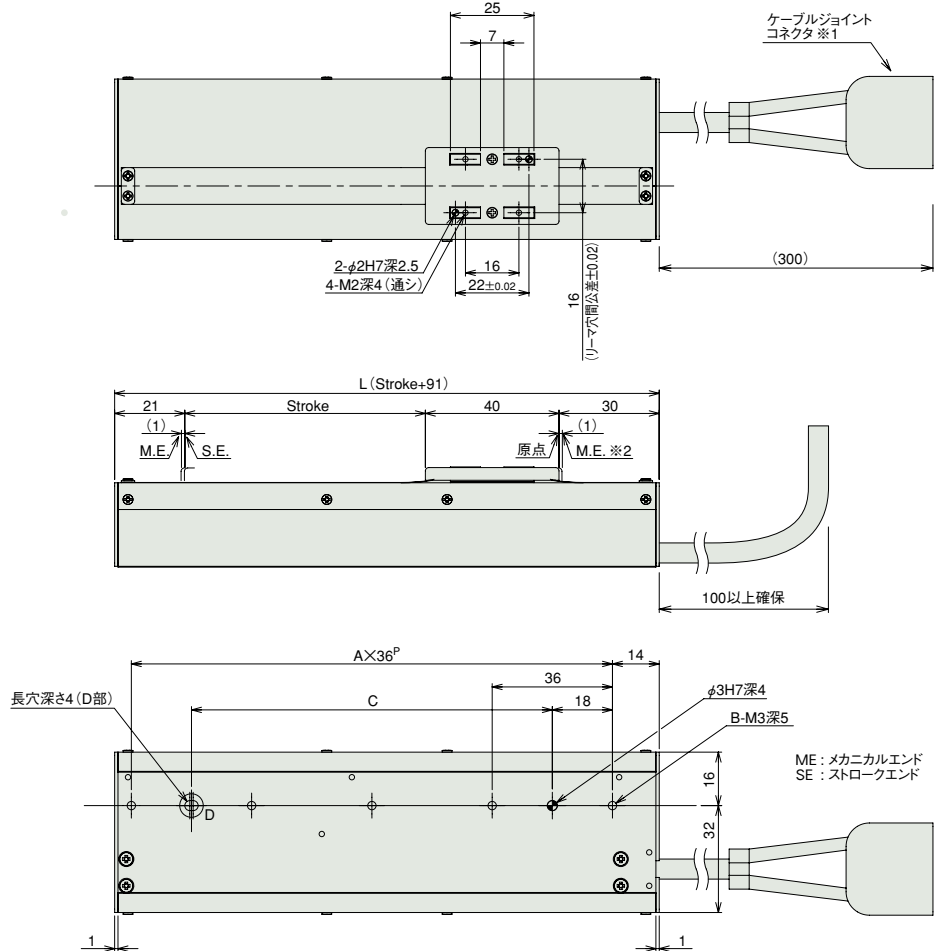
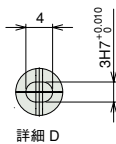
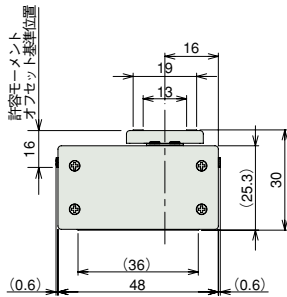
※張出し負荷長の目安 / Ma方向80mm以下 Mb、Mc方向100mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



特注対応のご案内 巻末-67



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	36	72	108	144	180	216
L	127	163	199	235	271	307
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	72	108	144	180	216	252
質量 (kg)	0.35	0.42	0.48	0.55	0.62	0.68

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-①-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-①-①-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-5I-①-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-5I-PL④-2-0	1	-		-	
ネットワークタイプ		ACON-CA-5I-④-0-0	1	768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-5I-①-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 (1~8) ※④ フィールドネットワーク記号 ※⑤ タイプ (C/LC) ※⑥ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# RCL-SM5L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型マルチスライダタイプ 本体幅 48mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL** - **SM5L** - **I** - **5** - **N** -  -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長

I:インクリメンタル仕様 5:リニアサーボモータ SW N:送りネジなし 36:36mm S 144:144mm (36mmピッチ毎設定)

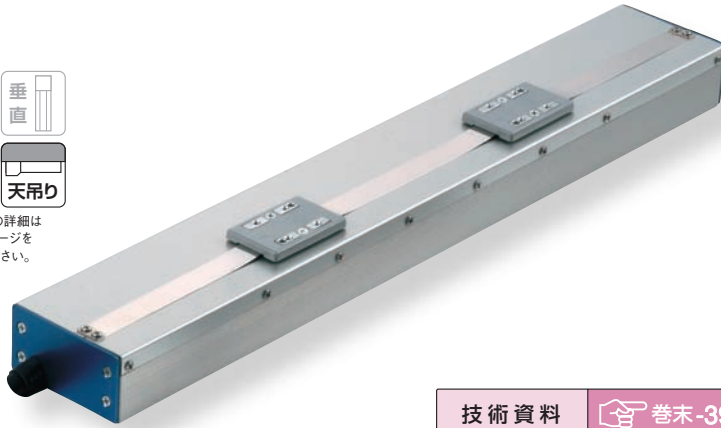
A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定

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

**RoHS**



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。  
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
  - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。  
右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
  - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
  - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	1.6	
0.3	1.0	
0.5	0.5	
1	0.35	
1.5	0.25	
2	0.25	

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM5L-I-5-N-①-②-③	5	上記表参照	-	5	18	2	±0.1	36~144 (36mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 対応コントローラ ③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	36 ~ 144 (36mm 毎)
(送りネジなし)	1400

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
36	-
72	-
108	-
144	-

③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 (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。


■アクチュエータ仕様

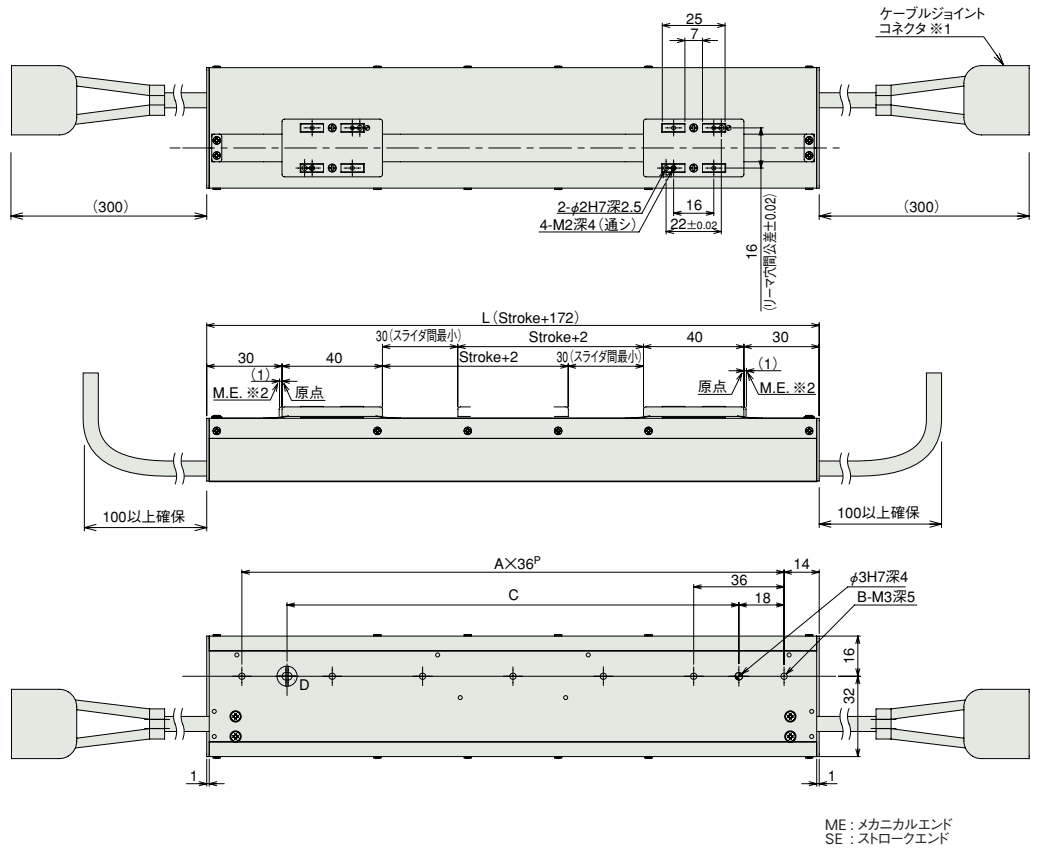
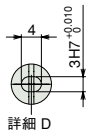
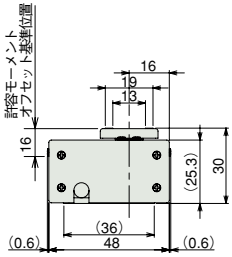
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:0.49N·m Mb:0.41N·m Mc:0.72N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

※張出し負荷長の目安 / Ma方向80mm以下 Mb、Mc方向100mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内  巻末-67



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。




**ご注意**  
コントローラは各スライダに1台必要です。  
(又は2軸コントローラが1台必要です)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	36	72	108	144
L	208	244	280	316
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	144	180	216	252
質量 (kg)	0.62	0.69	0.75	0.82

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿					
ポジションタイプ		ACON-CA-5I-①-②-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-5I-PL①-②-2-0	1	-		-	
ネットワークタイプ		ACON-CA-5I-③-④-0-0	1	768点		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-5I-①-②-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 (1~8) ※③ フィールドネットワーク記号 ※④ タイプ (C/LC) ※⑤ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# RCL-SA6L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型ロングストロークタイプ 本体幅 58mm リニアサーボモータ

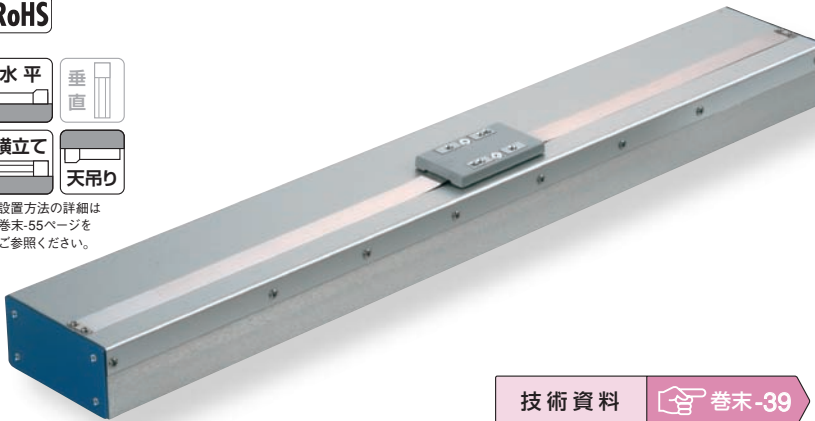
型式項目	RCL	SA6L	I	10	N				
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション	
		I:インクリメンタル 仕様	10:リニアサーボモータ 10W	N:送りネジなし	48:48mm 5 288:288mm (48mmピッチ毎認定)	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定	NM:原点逆仕様	

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

## RoHS



※設置方法の詳細は  
巻末-55ページを  
ご参照ください。



技術資料 巻末-39

- POINT**  
選定上の注意
- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。  
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
  - 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。  
右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
  - 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
  - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

## 可搬質量(水平)と加速度の関係

最大 加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	3.2	
0.3	3.2	
0.5	2	
1	1	
1.5	0.65	
2	0.5	

## アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し 位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SA6L-I-10-N-①-②-③-④	10	上記表参照	-	10	30	2	±0.1	48~288 (48mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 適応コントローラ ③ ケーブル長 ④ オプション

## ストロークと最高速度

ストローク リード	48 ~ 288 (48mm 毎)
(送りネジなし)	1600

(単位は mm/s)

## ①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
48	—
96	—
144	—
192	—
240	—
288	—

## ③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 (ロボットケーブル)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

## ④オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→F-9	—

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント(※)	Ma:0.87N·m Mb:0.75N·m Mc:1.22N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

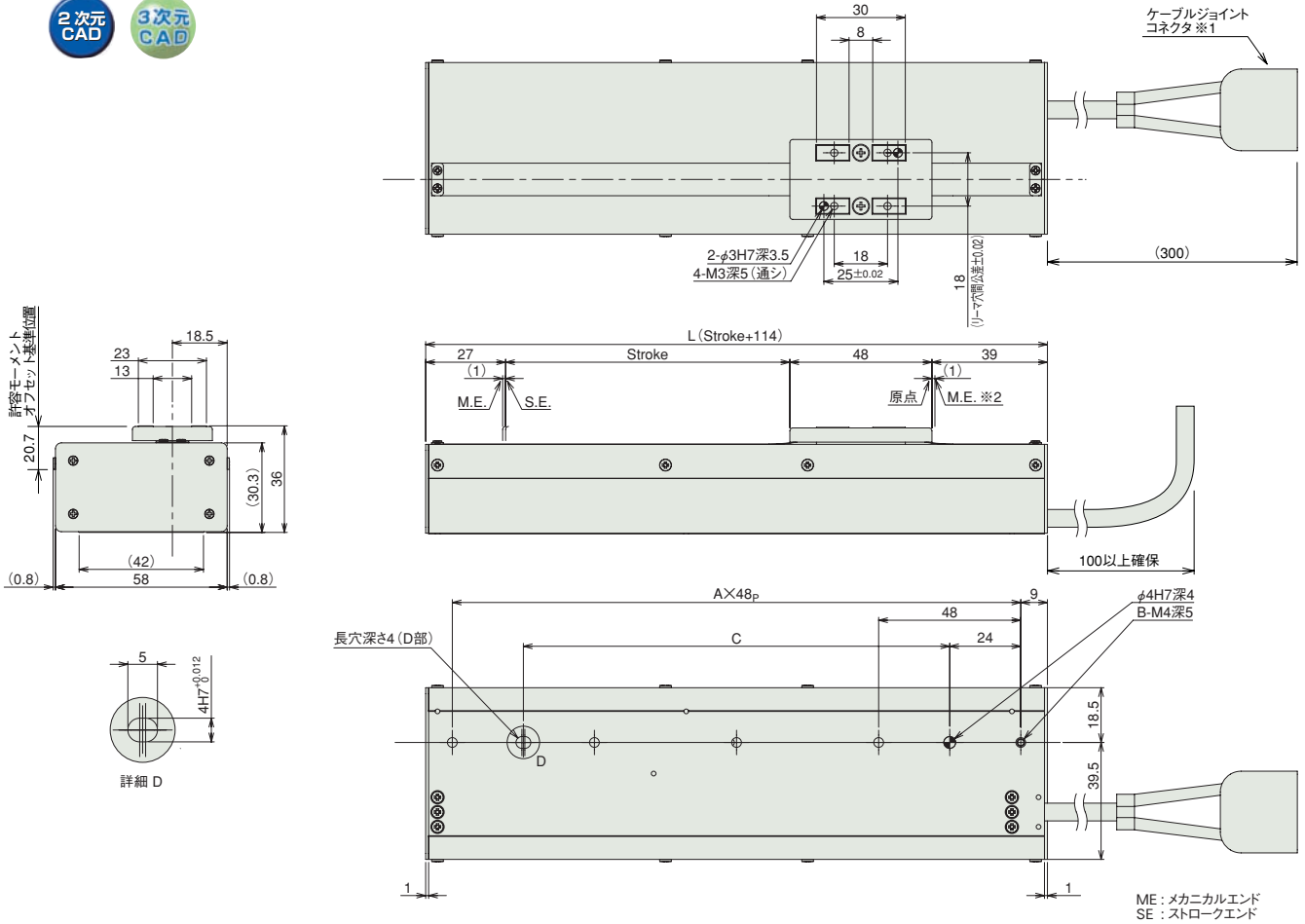
※張出し負荷長の目安 / Ma方向80mm以下 Mb、Mc方向120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態  
によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モー  
メントについては、巻末-79ページをご参照ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp)



特注対応のご案内 巻末-67



- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	48	96	144	192	240	288
L	162	210	258	306	354	402
A	3	4	5	6	7	8
B	4	5	6	7	8	9
C	96	144	192	240	288	336
質量 (kg)	0.67	0.8	0.93	1.07	1.2	1.34

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿					
ポジションタイプ		ACON-CA-10I-①-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10I-PL①-2-0		-			
ネットワークタイプ		ACON-CA-10I-②-0-0		768点			
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I-①-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類(NP/PN) ※②軸数(1~8) ※③フィールドネットワーク記号 ※④タイプ(C/LC) ※⑤ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# RCL-SM6L

ロボシリンダ スライダタイプ 細小型マルチスライダタイプ 本体幅 58mm リニアサーボモータ

■型式項目 **RCL** - **SM6L** - **I** - **10** - **N** -  -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - リード - ストローク - 対応コントローラ - ケーブル長

I:インクリメンタル 仕様 10:リニアサーボモータ 10W N:送りネジなし

48:48mm 5 192:192mm (48mmピッチ毎設定)

A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA

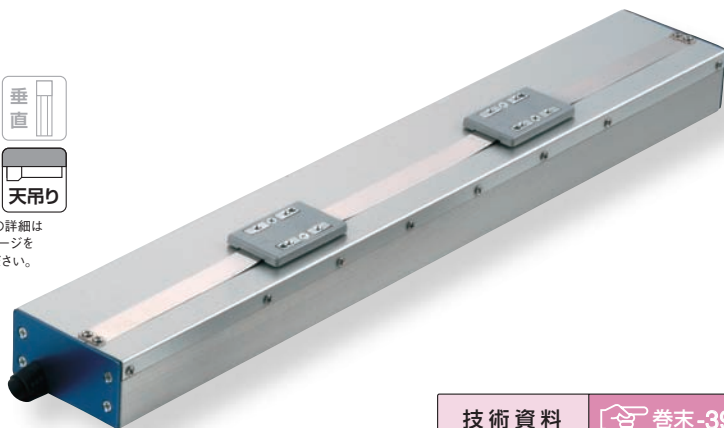
N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定

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

**RoHS**



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

- 本タイプは磁束漏れがありますのでご注意ください。  
(磁気が問題となる場合は SA1L/SA2L/SA3L をご使用下さい)
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。  
右記の可搬質量 (水平) と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは 1 サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
- 取付姿勢は水平専用です。垂直で動作させた場合は電源 OFF でスライダが落下しますのでご注意ください。
- 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

■可搬質量 (水平) と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)	
	連続動作 (デューティ 100%)	
0.1	3.2	
0.3	3.2	
0.5	2	
1	1	
1.5	0.65	
2	0.5	

■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-SM6L-I-10-N-①-②-③	10	上記表参照	-	10	30	2	± 0.1	48~192 (48mm毎)

記号説明 ① ストローク ② 対応コントローラ ③ ケーブル長

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	48 ~ 192 (48mm 毎)
(送りネジなし)	1600

(単位は mm/s)

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格
48	-
96	-
144	-
192	-

③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 (ロボットケーブル)	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3 ページをご参照下さい。

■アクチュエータ仕様

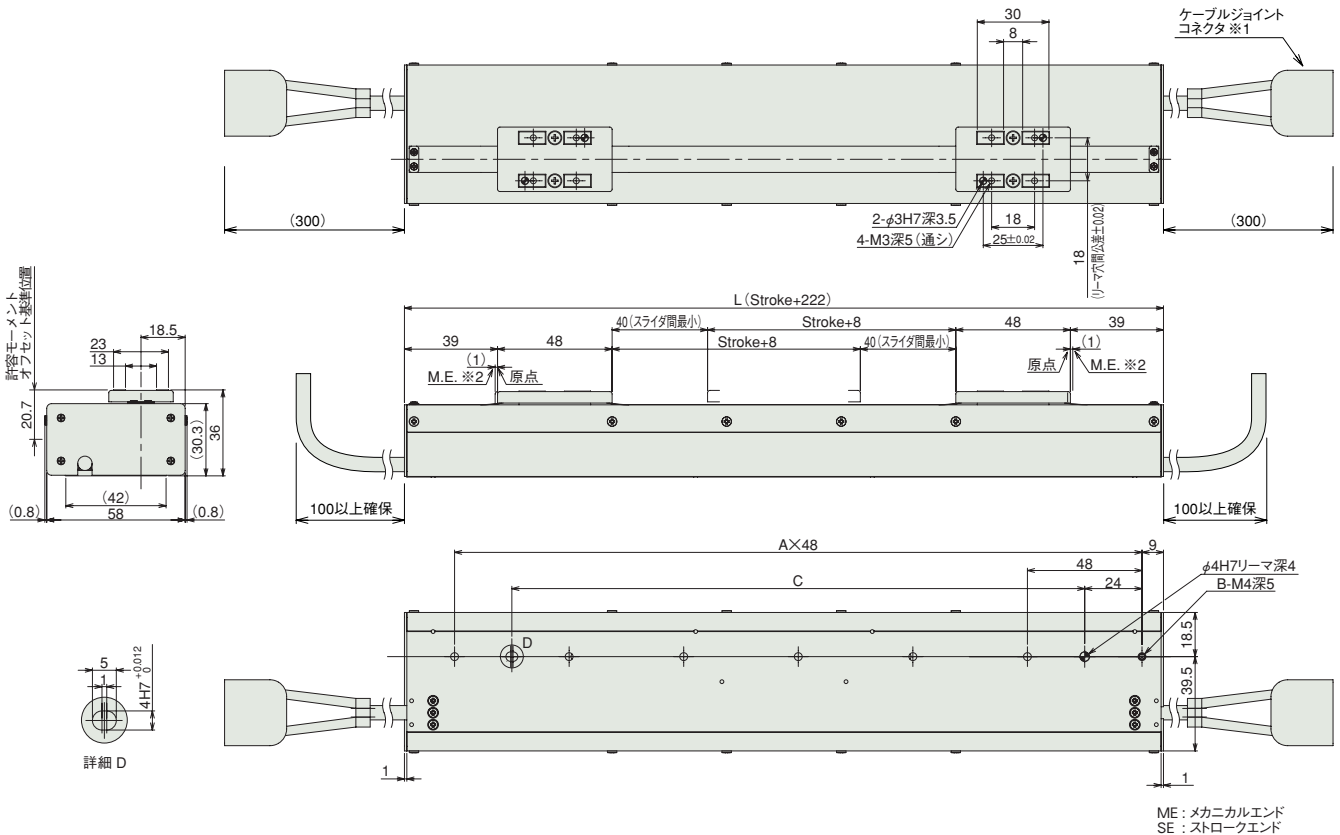
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
動的許容モーメント (※)	Ma:0.87N·m Mb:0.75N·m Mc:1.22N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安 / Ma方向80mm以下 Mb、Mc方向120mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000km、標準荷重係数1.35の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。なお、静的許容モーメントについては、巻末-79ページをご参照ください。

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライドがメカエンドまで移動  
しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

**ご注意**  
コントローラは各スライドに1台必要です。  
(又は2軸コントローラが1台必要です)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	48	96	144	192
L	270	318	366	414
A	5	6	7	8
B	6	7	8	9
C	192	240	288	336
質量 (kg)	1.17	1.31	1.44	1.58

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-④-④-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-④-④-④-0-0					
ポジションタイプ		ACON-CA-10I-①-2-0	512点	-		-	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10I-PL④-2-0	1	-		→ M-115	
ネットワークタイプ		ACON-CA-10I-④-0-0	768点	-		-	
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I-①-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④軸数 (1~8) ※④フィールドネットワーク記号 ※④タイプ (C/LC) ※④ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- A スライドタイプ
- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# RCL-RA1L

ロボシリンダ ロッドタイプ 細小型スリムタイプ 本体径 φ16mm リニアサーボモータ

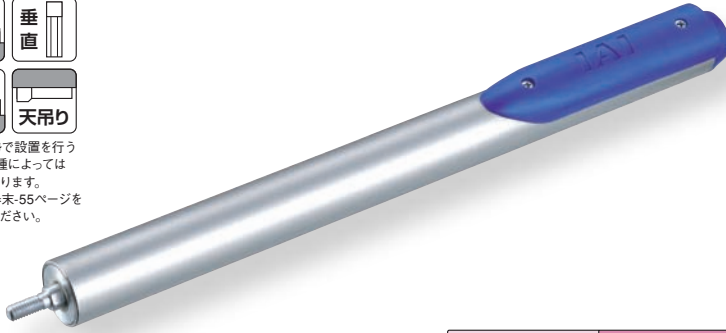
■型式項目	<b>RCL</b> - <b>RA1L</b> - <b>I</b> - <b>2</b> - <b>N</b> - <b>25</b> - □ - □ - □							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	2:リニアサーボモータ 2W	N:送りネジなし	25:25mm	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

- POINT**  
選定上の注意
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは1サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
  - 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。
  - ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。
  - 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
  - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

## ■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	0.5	0.1	0.5	0.1
0.3				
0.5	0.42		0.25	
1	0.2			
1.5	0.11	-	0.15	-
2	0.07	-	0.1	-

## ■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	0.75	1	1.25	1.5	1.75	2

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合には上記数値から0.5Nを引き、垂直下向きの場合には0.5Nを足してください。

## ■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA1L-I-2-N-25-①-②-③	2	上記表参照	上記表参照	2.5	10	水平 2G 垂直 1G	±0.1	25 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと最高速度

ストローク	25 (mm)
リード	
(送りネジなし)	300

(単位は mm/s)

## ■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
25	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		ブレーキ無	ブレーキ付
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ ブレーキ無ケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。  
※ ブレーキ付ケーブルはE-24ページをご参照下さい。  
(価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ型ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

## ③オプション価格表

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (ブレーキボックス付)	B	→E-24	-
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	→E-24	-

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付ケーブルが必要です。  
補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN (ブレーキボックス無) をご指定下さい。

## ■アクチュエータ仕様

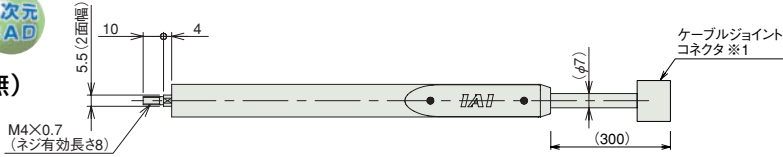
項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

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](http://www.iai-robot.co.jp)



(ブレーキ無)

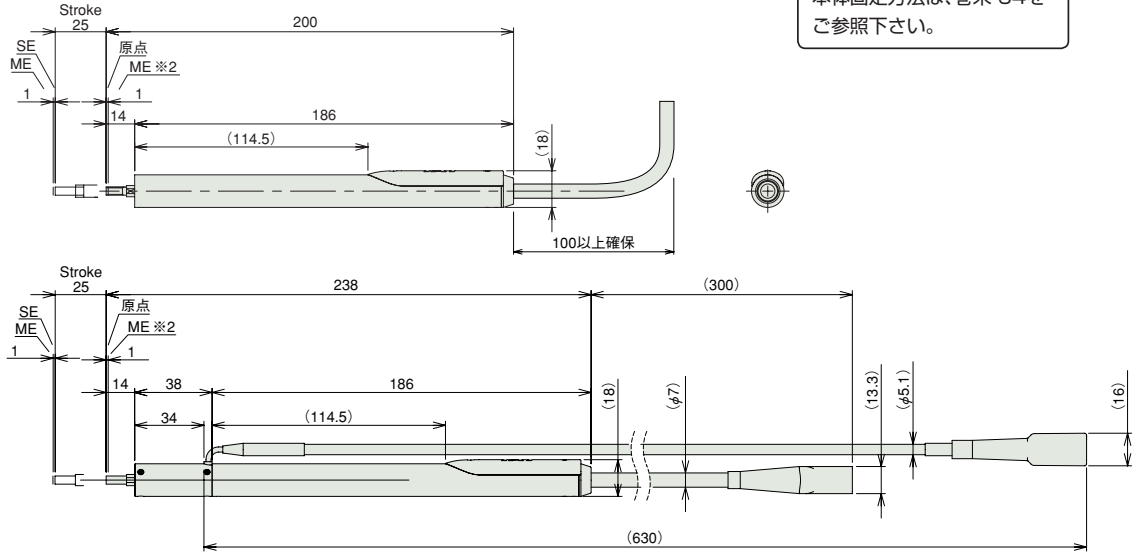


特注対応のご案内 巻末-67

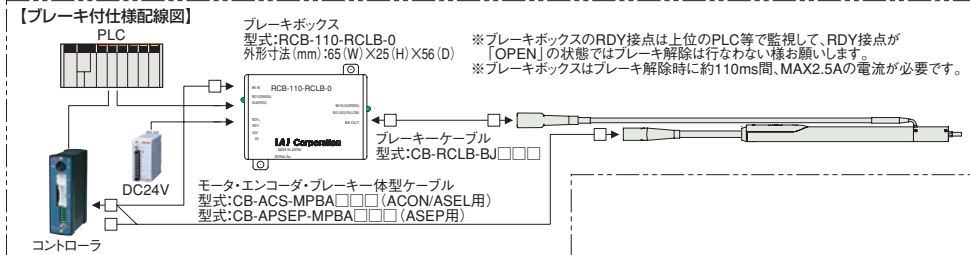
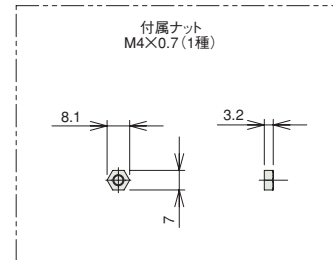
- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

本体固定方法は、巻末-64をご参照下さい。

(ブレーキ付)



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・質量

ストローク	25 (ブレーキ無)	25 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.2	0.25

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-⑩-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-⑩-①-⑩-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-2①-①-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-2①-PL④-2-0	1	-			
ネットワークタイプ		ACON-CA-2①-⑩-0-0	1	768点			
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-2①-①-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC(→ M-15)、ASEP(→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE(→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 (1~8) ※③ フィールドネットワーク記号 ※④ タイプ (C/LC) ※⑤ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- 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・フォームフラット
- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# RCL-RA2L

ロボシリンダ ロッドタイプ 細小型スリムタイプ 本体径 φ20mm リニアサーボモータ

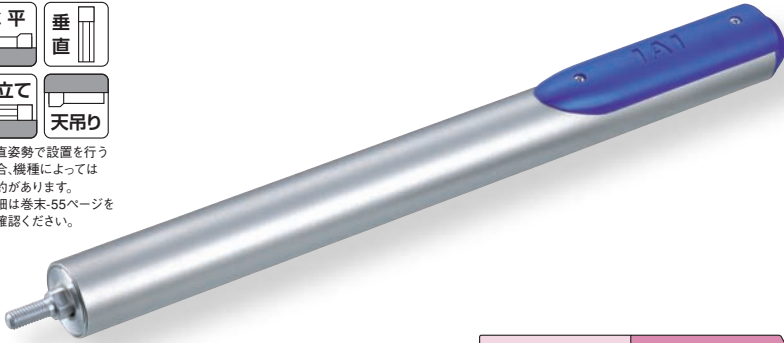
■型式項目	<b>RCL</b> - <b>RA2L</b> - <b>I</b> - <b>5</b> - <b>N</b> - <b>30</b> - □ - □ - □							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	5:リニアサーボモータ SW	N:送りネジなし	30:30mm	A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

- POINT**  
選定上の注意
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは1サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
  - 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。
  - ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。
  - 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
  - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

## ■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	1	0.2	1	0.2
0.3				
0.5	0.85	0.2	0.5	0.2
1	0.4			
1.5	0.24	-	0.3	-
2	0.15	-	0.2	-

## ■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	1.5	2	2.5	3	3.5	4

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合は上記数値から1Nを引き、垂直下向きの場合は1Nを足してください。

## ■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA2L-I-5-N-30-①-②-③	5	上記表参照	上記表参照	5	18	水平 2G 垂直 1G	±0.1	30 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと最高速度

ストローク	30 (mm)
リード	
(送りネジなし)	340

(単位は mm/s)

## ■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		ブレーキ無	ブレーキ付
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
		-	-

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ ブレーキ無ケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。  
※ ブレーキ付ケーブルは E-26 ページをご参照下さい。  
(価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ型ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

## ③オプション価格表

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (ブレーキボックス付)	B	→E-26	-
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	→E-26	-

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。  
補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN (ブレーキボックス無) をご指定下さい。

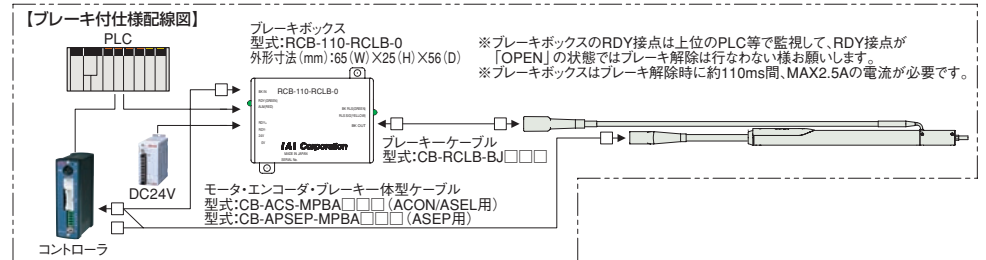
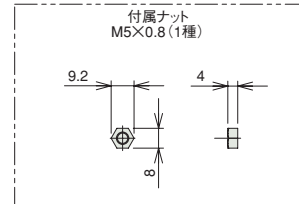
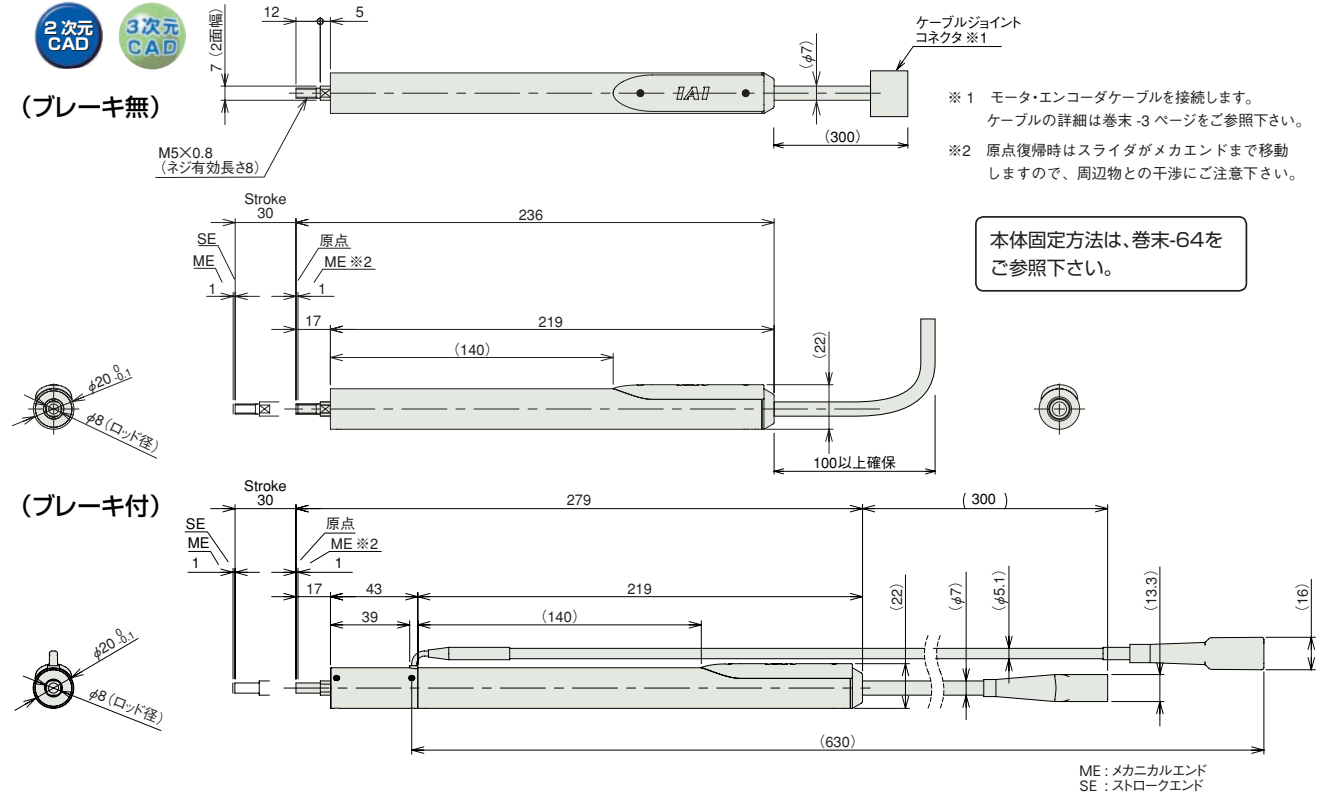
## ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



■ストローク別寸法・質量

ストローク	30 (ブレーキ無)	30 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.33	0.4

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-①-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-①-①-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-5I-①-2-0	1	512点		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-5I-PL④-2-0	1	-			
ネットワークタイプ		ACON-CA-5I-④-0-0	1	768点			
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-5I-①-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC (→ M-15)、ASEP (→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE (→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 (1~8) ※④ フィールドネットワーク記号 ※⑤ タイプ (C/LC) ※⑥ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# RCL-RA3L

ロボシリンダ ロッドタイプ 細小型スリムタイプ 本体径 φ25mm リニアサーボモータ

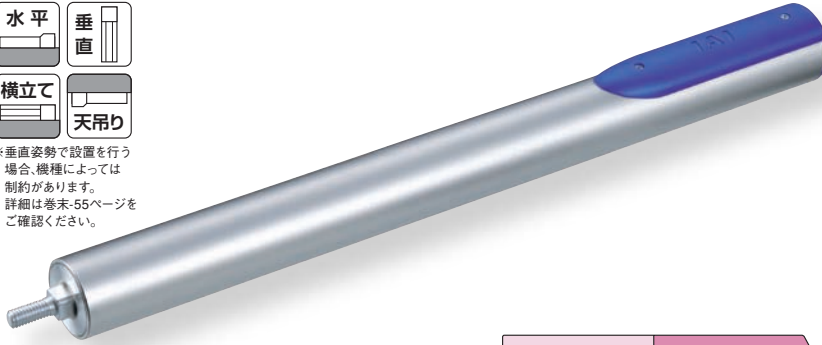
型式項目	<b>RCL</b>	—	<b>RA3L</b>	—	<b>I</b>	—	<b>10</b>	—	<b>N</b>	—	<b>40</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	リード	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					I:インクリメンタル仕様		10:リニアサーボモータ 10W		N:送りネジなし		40:40mm		A1:ACON-CY/PL/PO/SE ASEL A3:AMEC ASEP MSEP A5:ACON-CA		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

- POINT**  
選定上の注意
- 可搬質量は加速度とデューティにより決定されます。右記の可搬質量(水平)と加速度の関係表にて可搬質量をご確認下さい。  
デューティは1サイクルあたりの  $\frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$  となります。
  - 垂直で動作させる場合はオプションのブレーキ付をご使用下さい。
  - ロッドには横荷重や回転負荷が加わらぬよう、負荷は外付けガイド等で受けて下さい。
  - 押付力は電流制限値が低いと変動が大きくなります。
  - 簡易アプソユニットは使用出来ませんのでご注意ください。

## ■可搬質量(水平)と加速度の関係

最大加速度 (G)	可搬質量 (kg)			
	連続動作 (デューティ 100%)		デューティ 70% 以下	
	水平	垂直	水平	垂直
0.1	2	0.4	2	0.4
0.3				
0.5	1.6			
1	0.78		1	
1.5	0.46	—	0.6	—
2	0.3	—	0.4	—

## ■押付力の目安

下記の数値の範囲内で押付動作が可能です。(N)

電流制限値	30%	40%	50%	60%	70%	80%
押付力	3	4	5	6	7	8

(注) 上記押付力は水平使用の場合です。垂直上向きの場合には上記数値から1.8Nを引き、垂直下向きの場合には1.8Nを足してください。

## ■アクチュエータスペック

型式	モータ出力 (W)	最大可搬質量		定格推力 (N)	瞬時最大推力 (N)	最大加速度 (G)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCL-RA3L-I-10-N-40-①-②-③	10	上記表参照	上記表参照	10	30	水平 2G 垂直 1G	±0.1	40 (固定)

記号説明 ① 適応コントローラ ② ケーブル長 ③ オプション

## ■ストロークと最高速度

ストローク リード	40 (mm)
(送りネジなし)	450

(単位は mm/s)

## ■ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
40	—

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格	
		ブレーキ無	ブレーキ付
標準タイプ (ロボットケーブル)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—

※ RCL のケーブルは標準がロボットケーブルになります。  
※ ブレーキ無用ケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。  
※ ブレーキ付用ケーブルは E-28 ページをご参照下さい。  
(価格はモータ・エンコーダ・ブレーキ型ケーブル+ブレーキケーブルの合計金額となります)

## ③オプション価格表

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (ブレーキボックス付)	B	→E-28	—
ブレーキ (ブレーキボックス無)	BN	→E-28	—

※ブレーキを使用するにはブレーキボックスとブレーキ付用ケーブルが必要です。  
補修用にブレーキ付本体のみご購入の場合は、BN (ブレーキボックス無) をご指定下さい。

## ■アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
エンコーダ分解能	0.042mm
繰返し位置決め精度	±0.1mm
パイプ	材質:炭素鋼管 ニッケルメッキ
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)
走行寿命	1,000万 往復サイクル

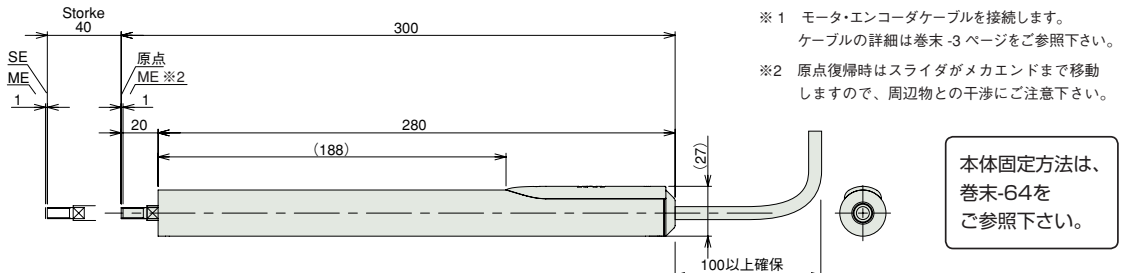
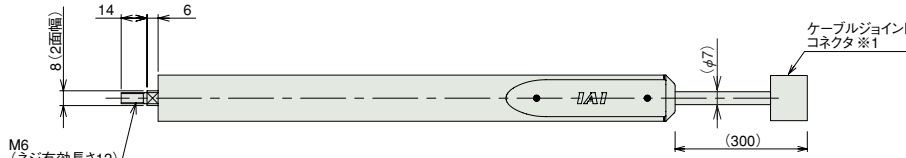
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67

2次元 CAD 3次元 CAD

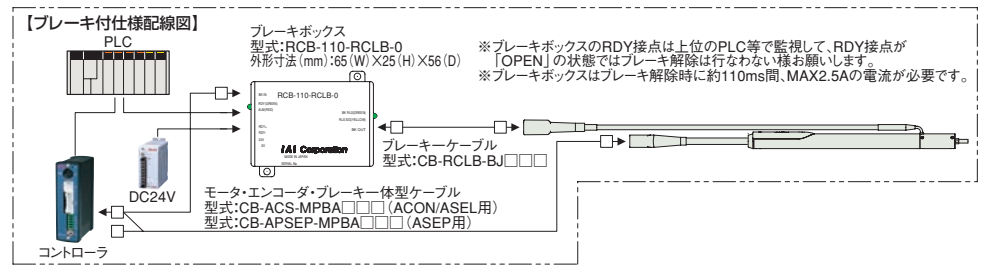
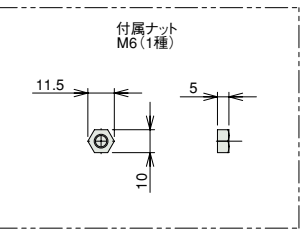
(ブレーキ無)



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はスライダがメカエンドまで移動しますので、周辺物との干渉にご注意下さい。

本体固定方法は、巻末-64をご参照下さい。

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・質量

ストローク	40 (ブレーキ無)	40 (ブレーキ付)
質量 (kg)	0.6	0.77

①適応コントローラ

RCLシリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-④-①-①-2-0	C:8 LC:6	3点	DC24V	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-④-①-④-0-0		256点			
ポジションタイプ		ACON-CA-10I-①-2-0	512点	-		→ M-115	
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-10I-PL④-2-0	1				
ネットワークタイプ		ACON-CA-10I-④-0-0	768点				
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-10I-①-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種	AMEC (→ M-15)、ASEP (→ M-25)、ACON-CY/PL/PO/SE (→ M-127)						

※ASELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 (1~8) ※④ フィールドネットワーク記号 ※⑤ タイプ (C/LC) ※⑥ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# LSA-S6SS シャフトタイプ 本体幅60mm 標準タイプ シングルスライダ

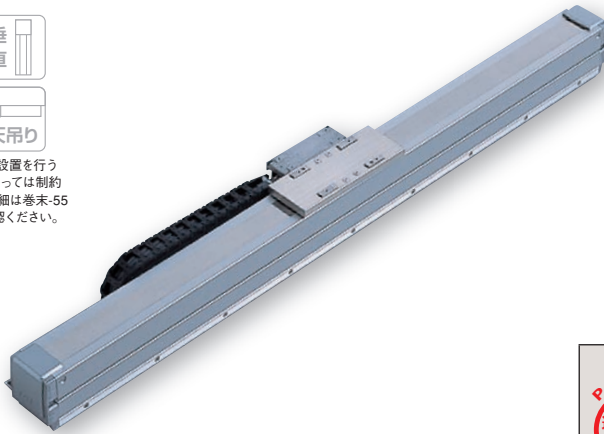
■型式項目	LSA	-	S6SS	-	I	-	100	-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	100:100W	48:48mm 1248:1248mm (48mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S6SS-I-100-①-T2-②-③	100	3	-	15	60	3	48~1248 (48mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	48~1248 (48mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
48	-	672	-
96	-	720	-
144	-	768	-
192	-	816	-
240	-	864	-
288	-	912	-
336	-	960	-
384	-	1008	-
432	-	1056	-
480	-	1104	-
528	-	1152	-
576	-	1200	-
624	-	1248	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベア	US5	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		US6	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM1	→F-9	-
横立て設置	CT5	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM2	→F-9	-
	CT6	→F-9	-		UM3	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-9	-	UM4	→F-9	-	-
	US2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-9	-
	US3	→F-9	-		UM6	→F-9	-
	US4	→F-9	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 50.3N・m Mb: 71.8N・m Mc: 17.9N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

張出し負荷長の目安/Ma方向: 300mm 以下 Mb・Mc方向: 300mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

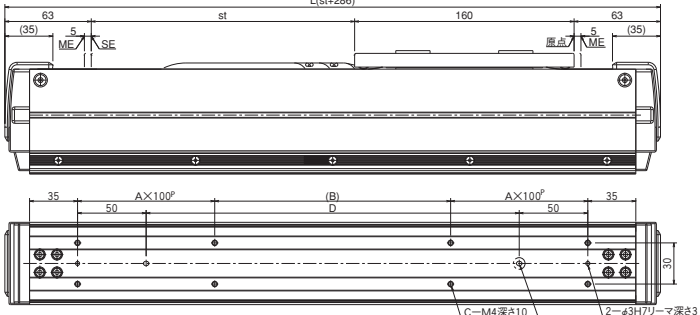
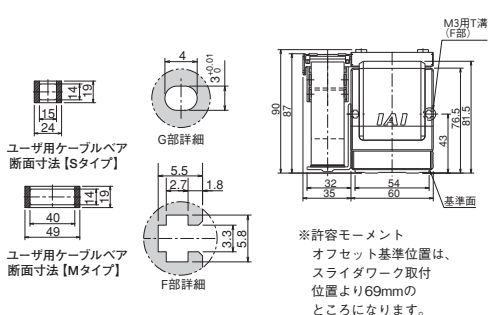
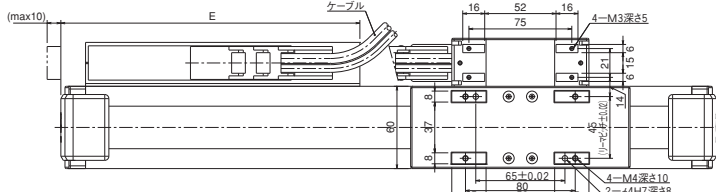
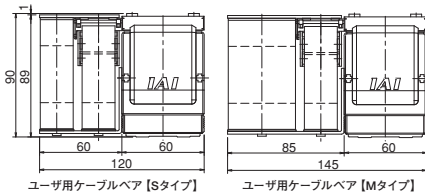
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

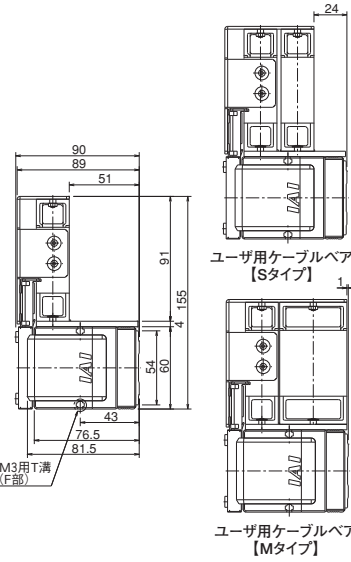
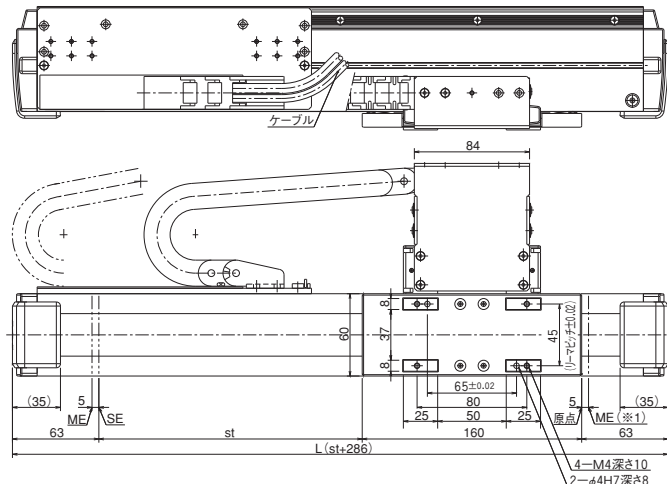
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



横立て仕様(標準)



■ユーザーケーブルペアオプションUM5について

上記のケーブルペア脇の斜線部に干渉物がないように空間を確保してご使用下さい。なお、空間を確保できない場合には、ユーザーケーブルペアオプションUS5(Sタイプ)をご使用下さい。

※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	6	7
B	28	76	124	172	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
C	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	28	32
D	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
E	143	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543	568	593	618	643	668	693	718	743	768
質量(kg)	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100I-①-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-①-0-2		(-)	単相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100I-①-2-⑩	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-100I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。      ※① I/O種類 (NP/PN)  
 ※⑩電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V)      ※④XSELのタイプ名 (P/Q) ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑩電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V)      ※⑦ フィールドネットワーク記号

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSA-S6SM シャフトタイプ 本体幅60mm 標準タイプ マルチスライダ

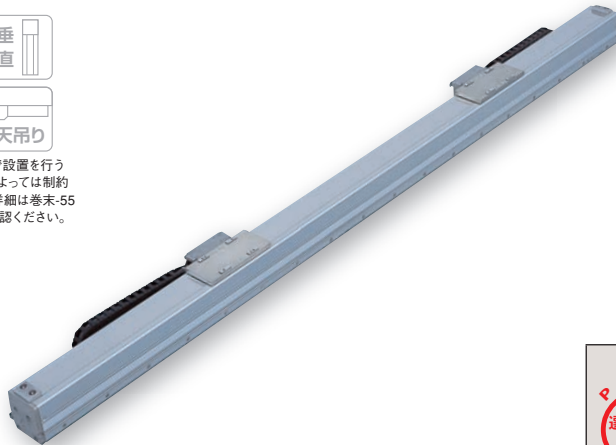
■型式項目	LSA	-	S6SM	-	I	-	100	-		-	T2	-		-	
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		対応ドライバ出力		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I:インクリメンタル仕様		100:100W		40:40mm ↓ 1048:1048mm (48mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S6SM-I-100-①-T2-②-③	100	3	-	15	60	3	40~1048 (48mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	40~1048 (48mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
40	-	568	-
88	-	616	-
136	-	664	-
184	-	712	-
232	-	760	-
280	-	808	-
328	-	856	-
376	-	904	-
424	-	952	-
472	-	1000	-
520	-	1048	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-9	-
水平設置 +ユーザーケーブルベアS	US1	→F-9	-
横立て設置 +ユーザーケーブルベアS	US5	→F-9	-
水平設置 +ユーザーケーブルベアM	UM1	→F-9	-
横立て設置 +ユーザーケーブルベアM	UM5	→F-9	-

注)ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 50.3N・m Mb: 71.8N・m Mc: 17.9N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

張出し負荷長の目安/Ma 方向: 300mm 以下 Mb・Mc 方向: 300mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

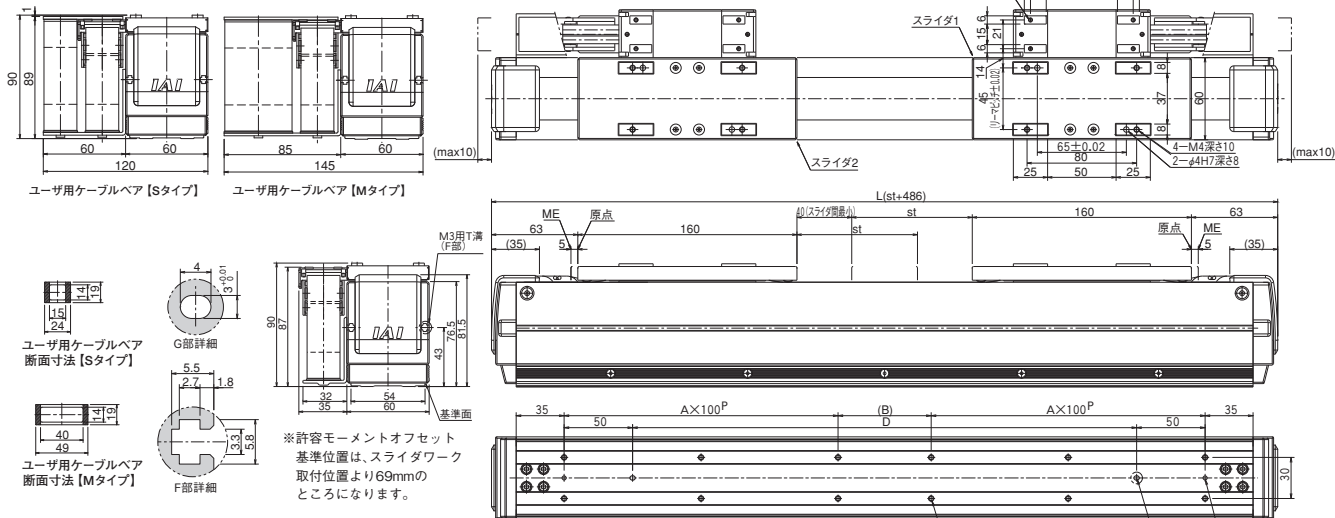
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

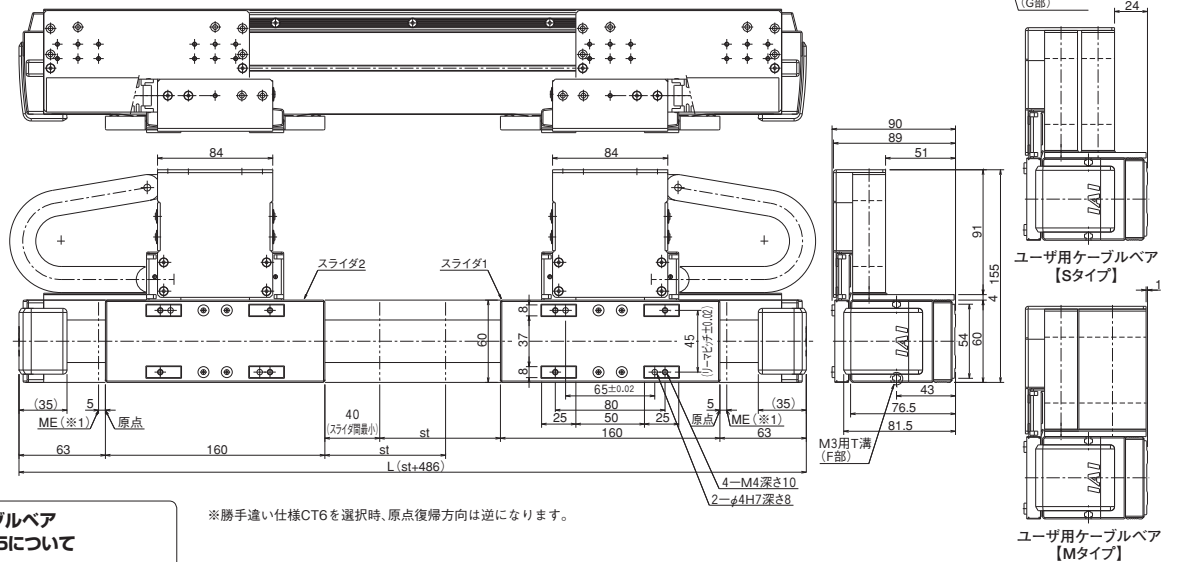
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



■横立て仕様(標準)



**■ユーザーケーブルペア オプションUM5について**

上記のケーブルペアの斜線部に干渉物がないように空間を確保してご使用下さい。なお、空間を確保できない場合には、ユーザーケーブルペアオプション US5(Sタイプ)をご利用下さい。

※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
L	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
B	20	68	116	164	212	260	308	356	404	452	500	548	596	644	692	740	788	836	884	932	980	1028
C	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	28	32
D	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
質量(kg)	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.1	9.3	9.5	9.8

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-①-0-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-100I-100I-①-2-2	2	20000点	-	-	→ M-197
		XSEL-④-2-100I-100I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点	-	-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
 ※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑩フィールドネットワーク記号  
 ※①I/O種類 (NP/PN)  
 ※⑩電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
 ※マルチスライダは2軸コントローラか, SCON2台での制御になります。

# LSA-S8SS シャフトタイプ 本体幅80mm 標準タイプ シングルスライダ

■型式項目	LSA	-	S8SS	-	I	-	100	-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	100:100W	60:60mm 1620:1620mm (60mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

## RoHS



\*横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S8SS-I-100-①-T2-②-③	100	5	-	25	100	3	60~1620 (60mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1620 (60mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
60	-	900	-
120	-	960	-
180	-	1020	-
240	-	1080	-
300	-	1140	-
360	-	1200	-
420	-	1260	-
480	-	1320	-
540	-	1380	-
600	-	1440	-
660	-	1500	-
720	-	1560	-
780	-	1620	-
840	-	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US5	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		US6	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM1	→F-9	-
横立て設置	CT5	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM2	→F-9	-
	CT6	→F-9	-		UM3	→F-9	-
	US1	→F-9	-		UM4	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM5	→F-9	-
	US3	→F-9	-		UM6	→F-9	-
	US4	→F-9	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(*)	Ma:43.2N・m Mb:61.6N・m Mc:29.9N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下 Mb・Mc方向:300mm以下  
(\*)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



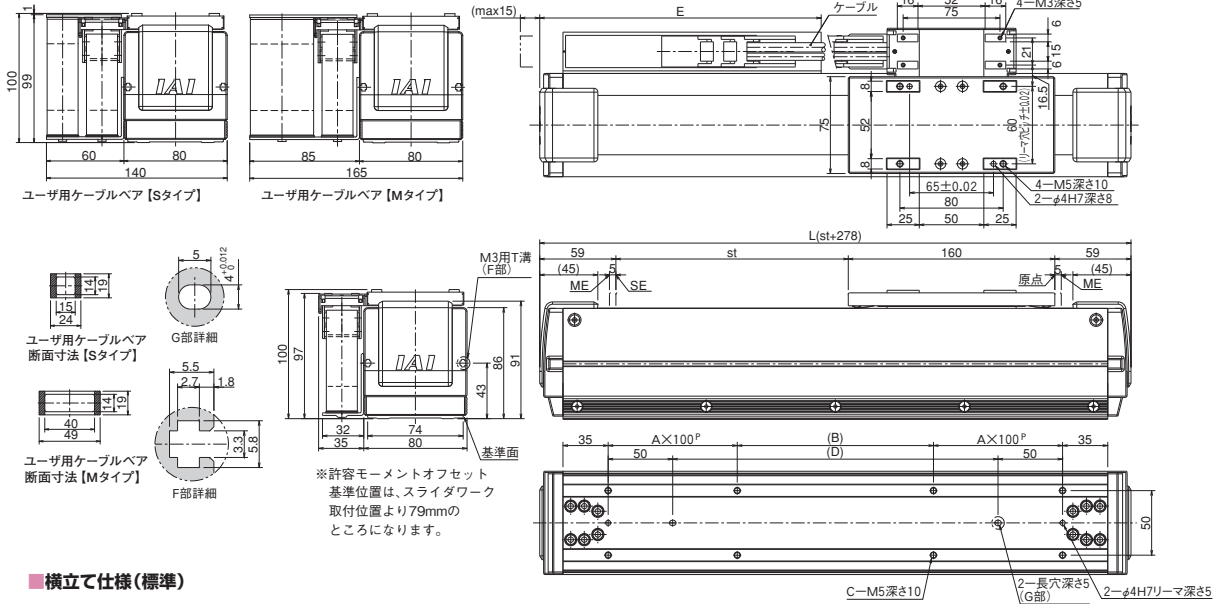
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

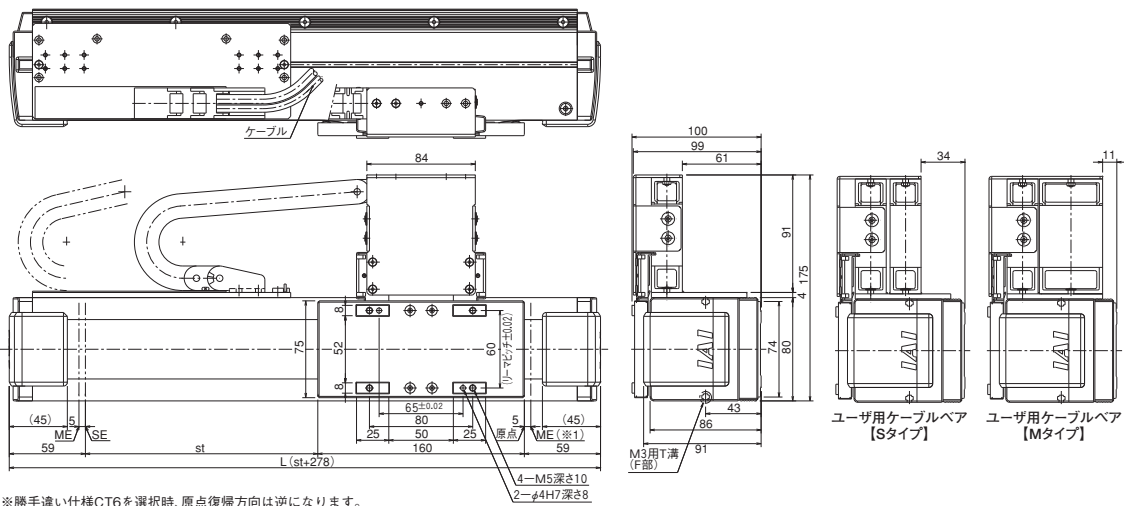
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



■横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
B	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36
D	132	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
E	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543	568	593	618	643	668	693	718	743	768	793	818
質量(kg)	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.2	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.7

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100I-①-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100I-①-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-100I-N1-EEE-2-②	6	20000点			→ M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※① I/O種類 (NP/PN)  
 ※②電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) ※④XSELのタイプ名 (P/Q) ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※③電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSA-S8SM シャフトタイプ 本体幅80mm 標準タイプ マルチスライダ

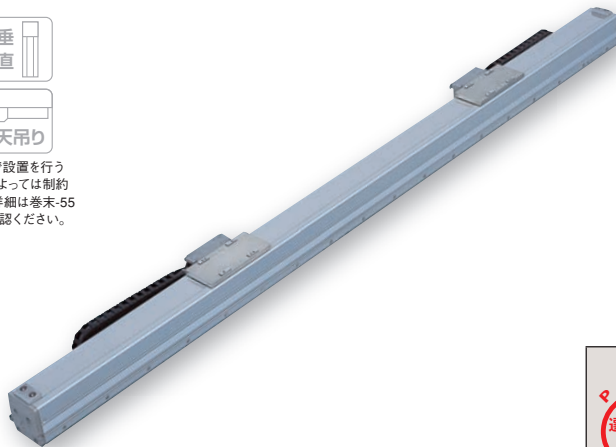
■型式項目	<b>LSA</b>	—	<b>S8SM</b>	—	<b>I</b>	—	<b>100</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>T2</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		対応ドライバ出力		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I:インクリメンタル仕様		100:100W		60:60mm ↓ 1440:1440mm (60mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S8SM-I-100-①-T2-②-③	100	5	—	25	100	3	60~1440 (60mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1440 (60mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
60	—	780	—
120	—	840	—
180	—	900	—
240	—	960	—
300	—	1020	—
360	—	1080	—
420	—	1140	—
480	—	1200	—
540	—	1260	—
600	—	1320	—
660	—	1380	—
720	—	1440	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-9	—
水平設置 +ユーザーケーブルベアS	US1	→F-9	—
横立て設置 +ユーザーケーブルベアS	US5	→F-9	—
水平設置 +ユーザーケーブルベアM	UM1	→F-9	—
横立て設置 +ユーザーケーブルベアM	UM5	→F-9	—

注)ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 43.2N・m Mb: 61.6N・m Mc: 29.9N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下 Mb・Mc方向:300mm以下  
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

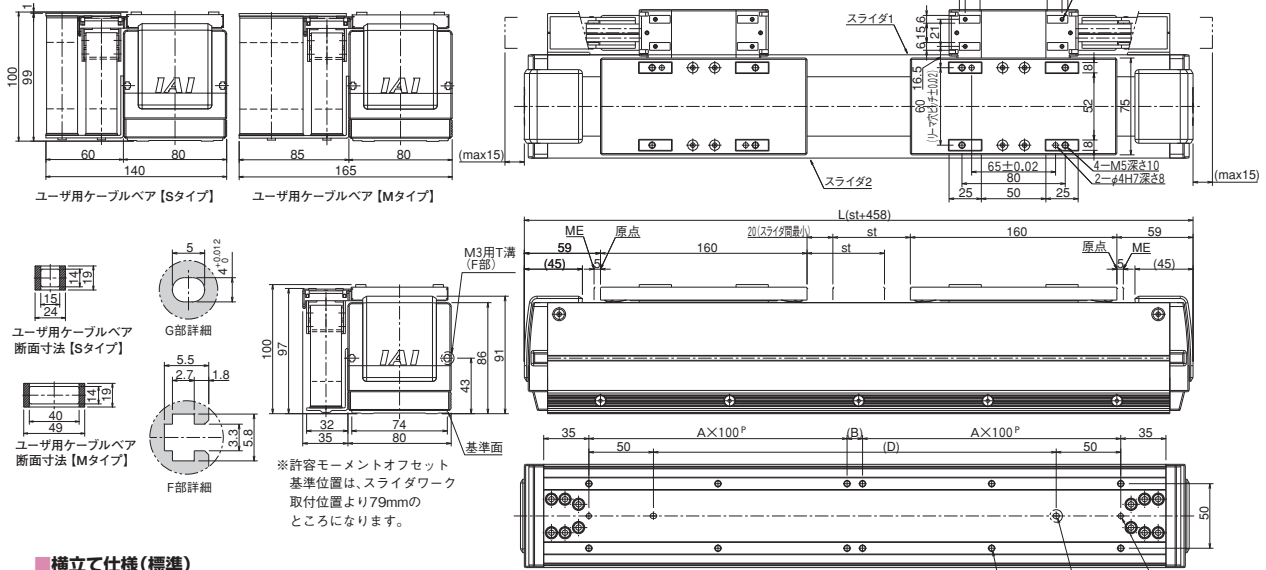
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67

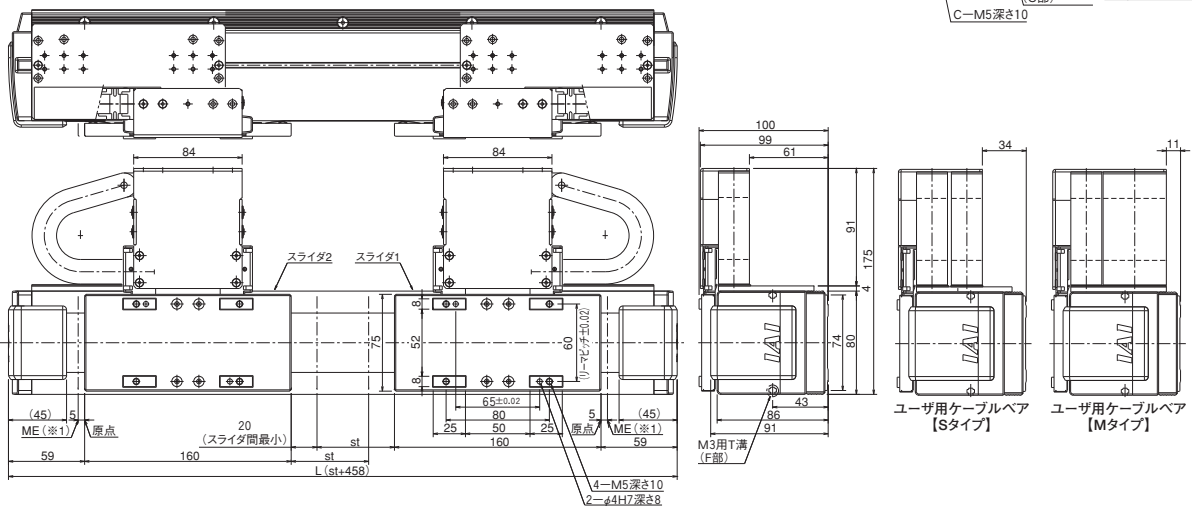
2次元 CAD

3次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルベアをご利用下さい。



■横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
L	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
A	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
B	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992
C	12	12	12	12	16	16	16	20	20	24	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
D	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
質量(kg)	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	10.9	11.3	11.6	12.0	12.4	12.7	13.1	13.4	13.8	14.1	14.5	14.9	15.2	15.6

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード		SCON-CA-100I-④-0-2		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-100I-①-2-2		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-100I-100I-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-2-100I-100I-N1-EEE-2-④	6	20000点			→ M-219

※SSEL, XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
※④フィールドネットワーク記号

※① I/O種類 (NP/PN)  
※④電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
※マルチスライダは2軸コントローラか, SCON2台での制御になります。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# LSA-S8HS シャフトタイプ 本体幅80mm 高推力タイプ シングルサイダ

■型式項目	LSA	-	S8HS	-	I	-	100	-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	100:100W	60:60mm 1620:1620mm (60mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



\*横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S8HS-I-100-①-T2-②-③	100	7	-	35	140	3	60~1620 (60mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1620 (60mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
60	-	900	-
120	-	960	-
180	-	1020	-
240	-	1080	-
300	-	1140	-
360	-	1200	-
420	-	1260	-
480	-	1320	-
540	-	1380	-
600	-	1440	-
660	-	1500	-
720	-	1560	-
780	-	1620	-
840	-	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US5	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		US6	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM1	→F-9	-
横立て設置	CT5	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM2	→F-9	-
	CT6	→F-9	-		UM3	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US1	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM4	→F-9	-
	US2	→F-9	-		UM5	→F-9	-
	US3	→F-9	-		UM6	→F-9	-
	US4	→F-9	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(*)	Ma: 79.9N・m Mb: 114N・m Mc: 29.9N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 300mm以下 Mb・Mc 方向: 300mm以下  
(\*) 基準定格寿命 10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

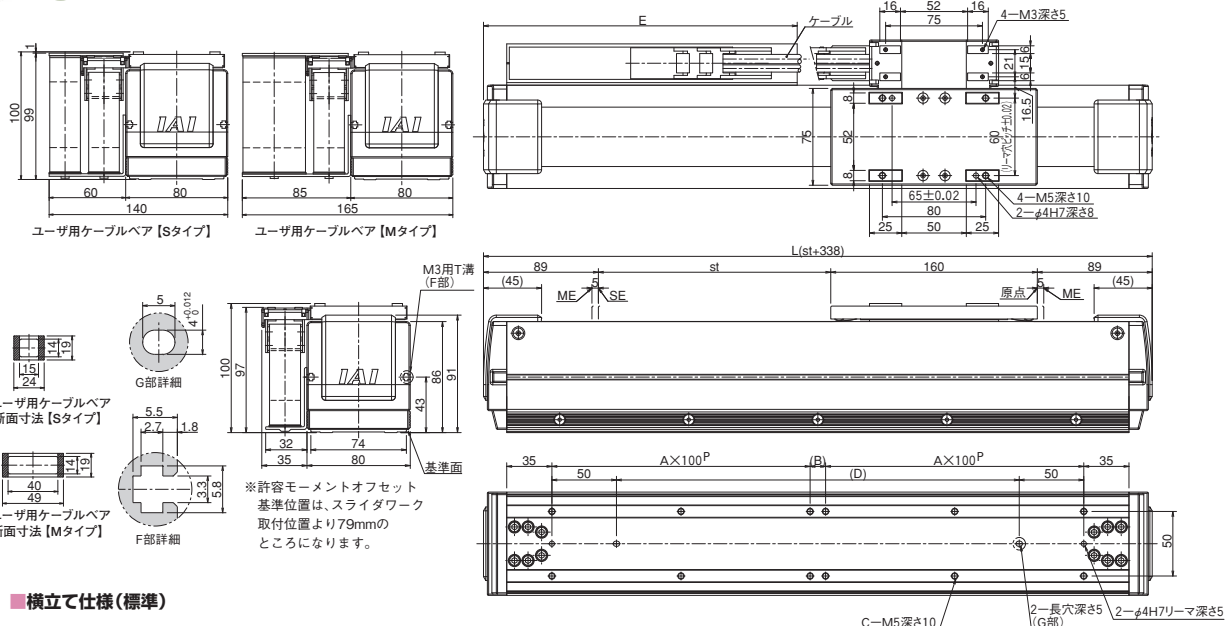
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

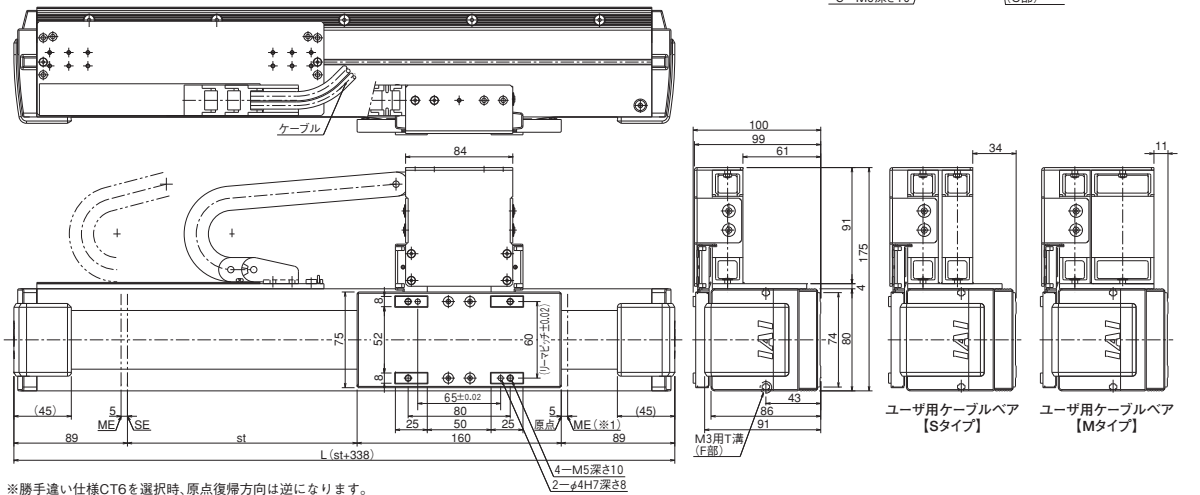
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



横立で仕様(標準)



ストローク別寸法・質量

※横立で仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
E	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543	568	593	618	643	668	693	718	743	768	793	818	843
質量(kg)	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.1	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	10.0	10.4	10.7	11.1	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9	13.2	13.6	13.9	14.3

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100I-①-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-①-2-2		(-)	単相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100I-①-2-⑩	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-100I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。      ※① I/O種類 (NP/PN)  
 ※⑩電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V)      ※④XSELのタイプ名 (P/Q) ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑩電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V)      ※⑦ フィールドネットワーク記号

- 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
- RCL -SA/SM
- RCL -RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS -N

# LSA-S8HM シャフトタイプ 本体幅80mm 高推力タイプ マルチスライダ

■型式項目 **LSA - S8HM - I - 100 - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバ出力 — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

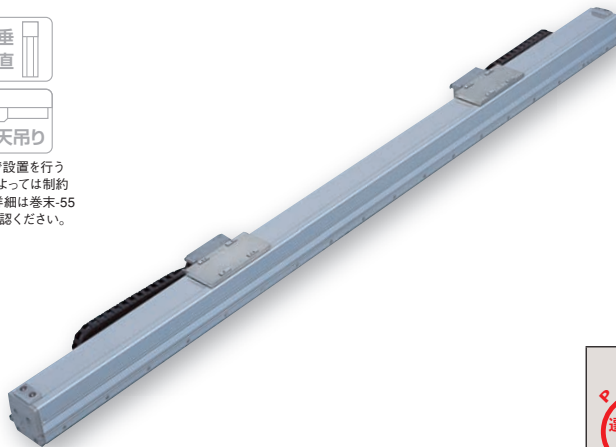
I:インクリメンタル仕様 100:100W 60:60mm ↓ 1380:1380mm (60mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定 下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S8HM-I-100-①-T2-②-③	100	7	-	35	140	3	60~1380 (60mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1380 (60mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
60	—	780	—
120	—	840	—
180	—	900	—
240	—	960	—
300	—	1020	—
360	—	1080	—
420	—	1140	—
480	—	1200	—
540	—	1260	—
600	—	1320	—
660	—	1380	—
720	—		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-9	—
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-9	—
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US5	→F-9	—
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM1	→F-9	—
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-9	—

注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 79.9N·m Mb: 114N·m Mc: 29.9N·m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 300mm 以下 Mb・Mc 方向: 300mm 以下  
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

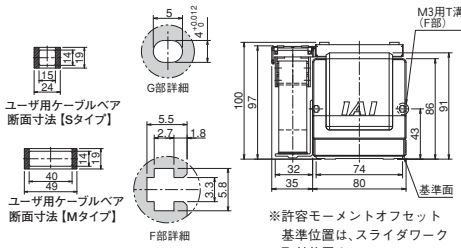
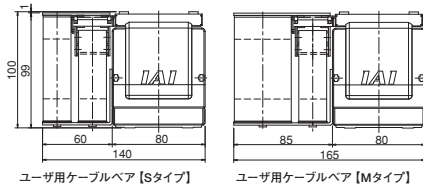
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

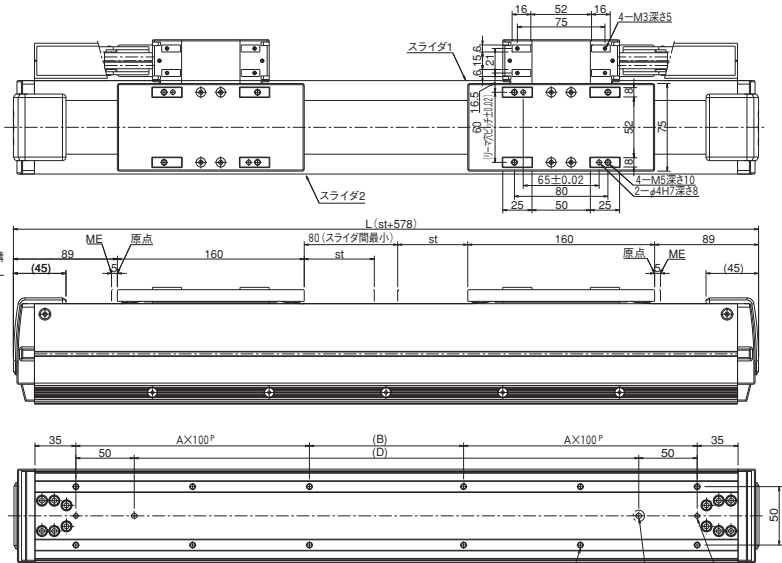
特注対応のご案内 巻末-67



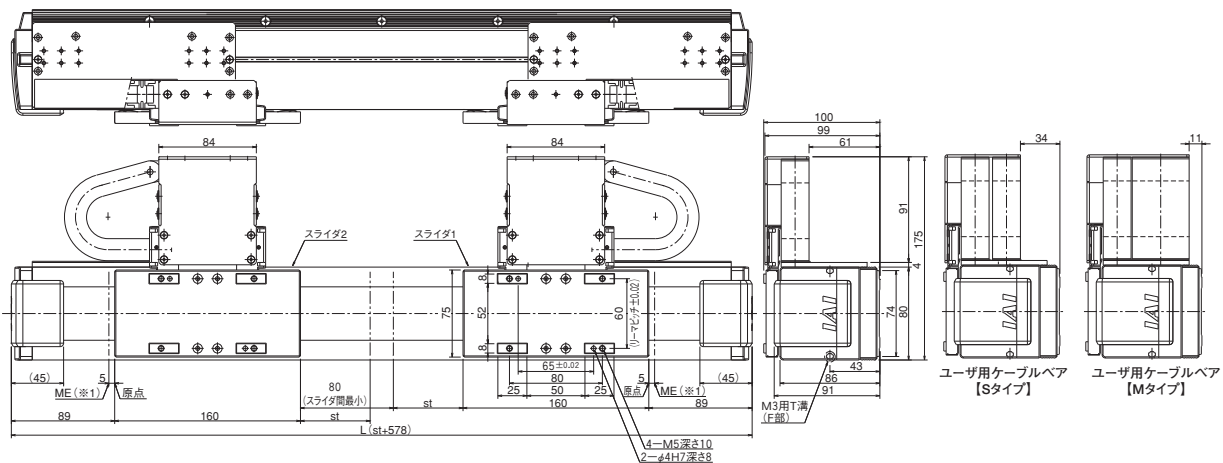
※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



※許容モーメントオフセット  
基準位置は、スライダワーク  
取付位置より79mmの  
ところになります。



横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
質量(kg)	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.6	14.0	14.4	14.7	15.1	15.4	15.8	16.1	16.5

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-①-0-2			三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-100I-100I-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-2-100I-100I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
 ※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑩フィールドネットワーク記号  
 ※①I/O種類 (NP/PN)  
 ※②電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V)  
 ※マルチスライダは2軸コントローラか, SCON2台での制御になります。

# LSA-S10SS シャフトタイプ 本体幅100mm 標準タイプ シングルスライダ

■型式項目	LSA	-	S10SS	-	I	-	200	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	200:200W	90:90mm ↓ 2070:2070mm (90mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

## RoHS



\*横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S10SS-I-200-①-T2-②-③	200	15	-	65	260	3	90~2070 (90mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	90~2070 (90mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
90	-	1170	-
180	-	1260	-
270	-	1350	-
360	-	1440	-
450	-	1530	-
540	-	1620	-
630	-	1710	-
720	-	1800	-
810	-	1890	-
900	-	1980	-
990	-	2070	-
1080	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベア	US5	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		US6	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM1	→F-9	-
横立て設置	CT5	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM2	→F-9	-
	CT6	→F-9	-		UM3	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-9	-	UM4	→F-9	-	-
	US2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-9	-
	US3	→F-9	-		UM6	→F-9	-
	US4	→F-9	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 56.1N・m Mb: 80.2N・m Mc: 48.4N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露無きこと)

張出し負荷長の目安/Ma方向: 300mm以下 Mb・Mc方向: 300mm以下  
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



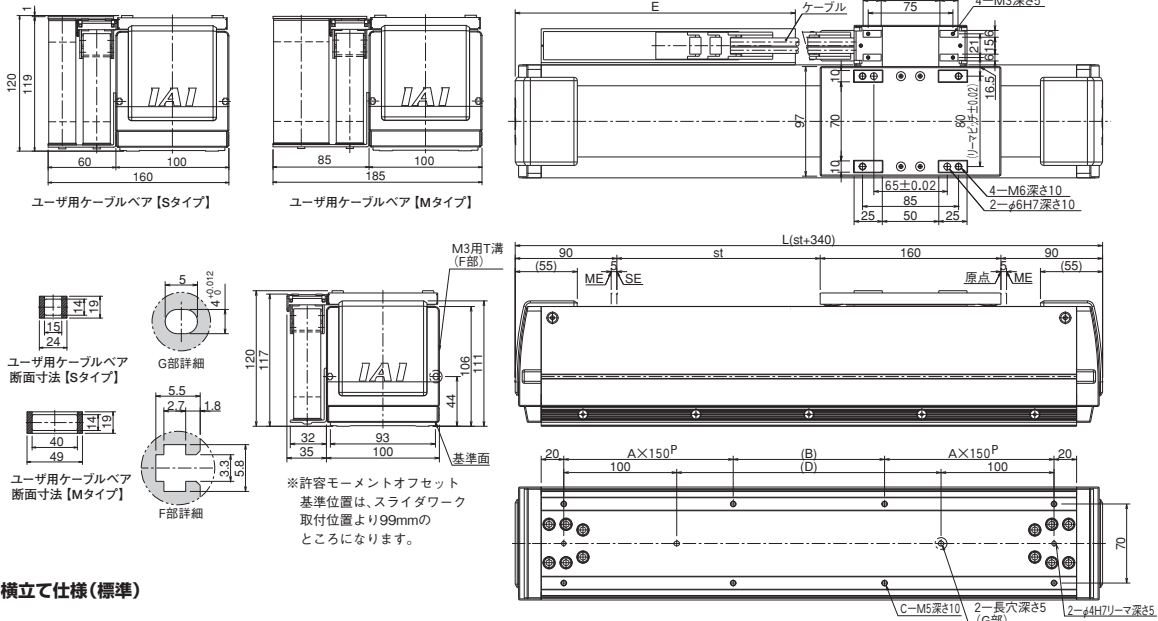
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

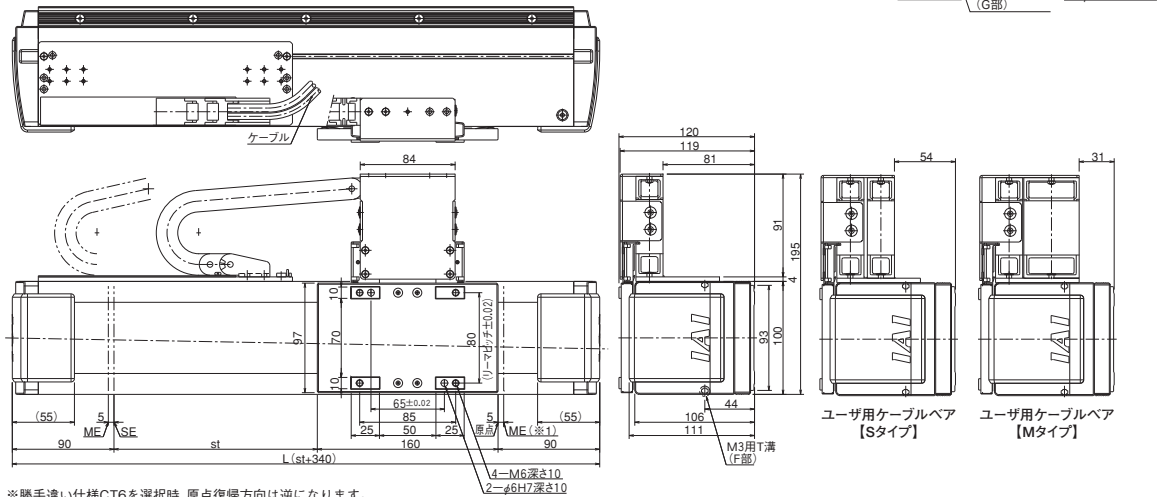
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



■横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
E	198	248	273	323	373	423	473	498	548	598	648	698	723	773	823	873	923	948	998	1048	1098	1148	1173
質量(kg)	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7	12.6	13.4	14.2	15.1	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200I-①-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード		SCON-CA-200I-②-0-2		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-200I-③-0-2		768点	単相 AC 200V		
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-④-2-2		(-)			
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200I-①-2-②	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-200I-N1-EEE-2-③	6	20000点			→ M-219

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※① I/O種類 (NP/PN)  
 ※②電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) ※③XSELのタイプ名 (P/Q) ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※④電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※⑤フィールドネットワーク記号

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# LSA-S10SM シャフトタイプ 本体幅100mm 標準タイプ マルチスライダ

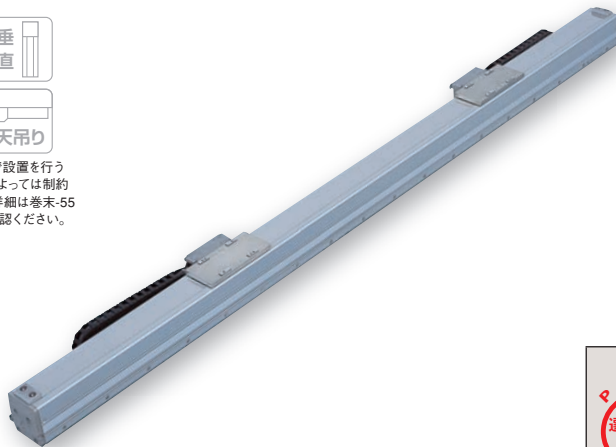
■型式項目	LSA	-	S10SM	-	I	-	200	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	対応ドライバ出力	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様		200:200W		60: 60mm ↓ 1860: 1860mm (90mm 毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S10SM-I-200-①-T2-②-③	200	15	-	65	260	3	60~1860 (90mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	60~1860 (90mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
60	-	1050	-
150	-	1140	-
240	-	1230	-
330	-	1320	-
420	-	1410	-
510	-	1500	-
600	-	1590	-
690	-	1680	-
780	-	1770	-
870	-	1860	-
960	-		-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-9	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US5	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM1	→F-9	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-9	-

注)ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 56.1N・m Mb: 80.2N・m Mc: 48.4N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

※張出し負荷長の目安/Ma 方向: 300mm 以下 Mb・Mc 方向: 300mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリッパロークリ
- D テーブル・アームフラク
- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

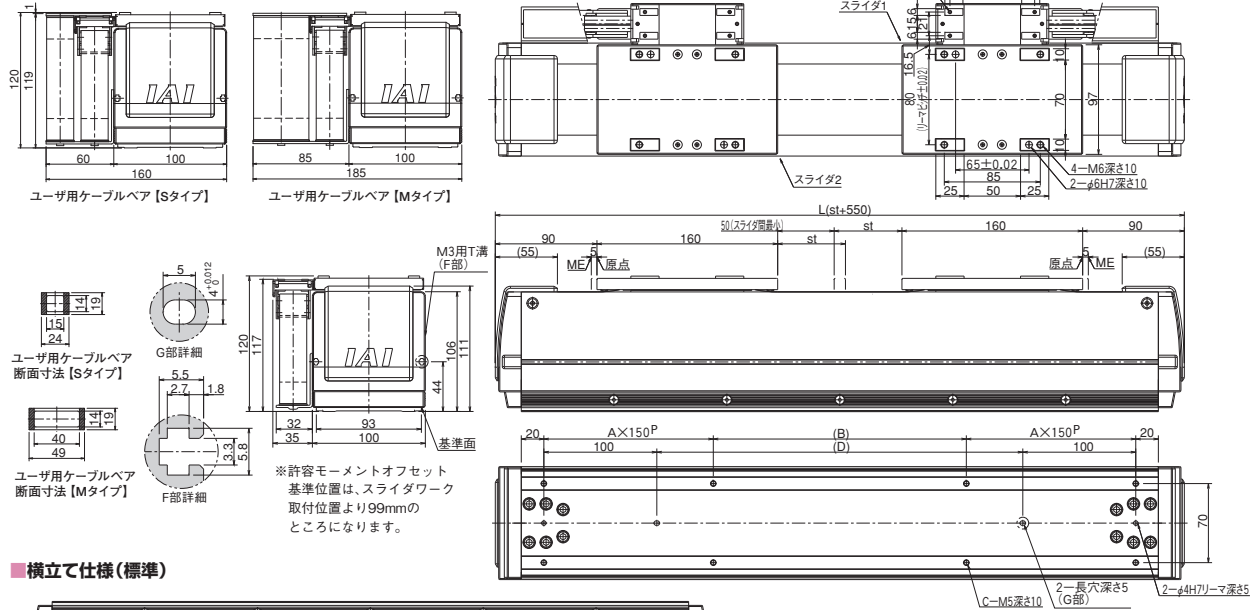
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

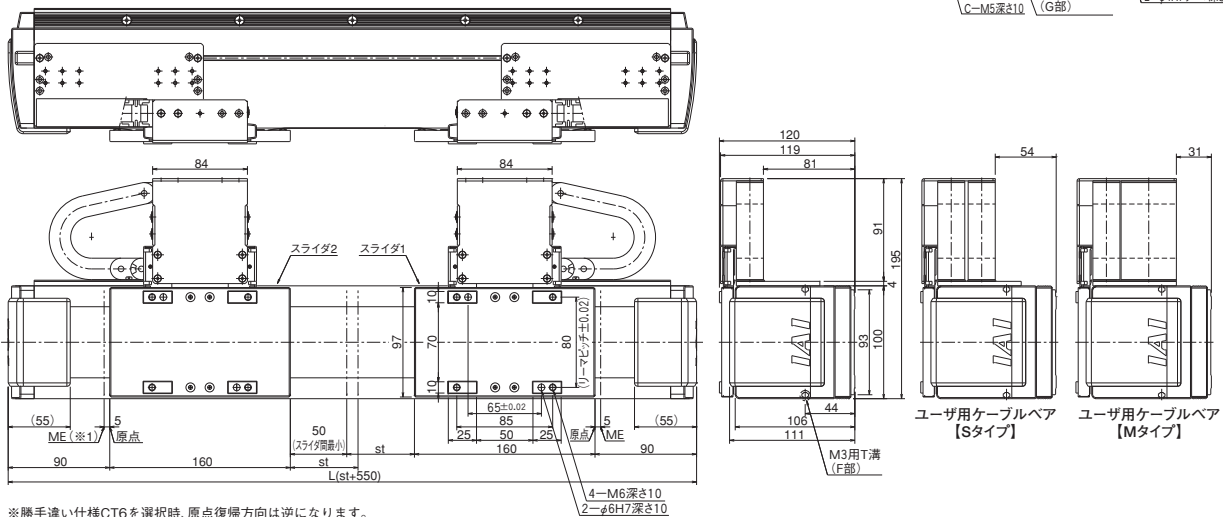
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
L	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量(kg)	13.5	14.4	15.2	16.0	16.9	17.7	18.6	19.4	20.2	21.1	21.9	22.7	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.6	29.4	30.2

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-④-0-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-200I-200I-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-2-200I-200I-N1-EEE-2-④	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
 ※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※④フィールドネットワーク記号  
 ※①I/O種類 (NP/PN)  
 ※④電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V)  
 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

# LSA-S10HS シャフトタイプ 本体幅100mm 高推力タイプ シングルスライダ

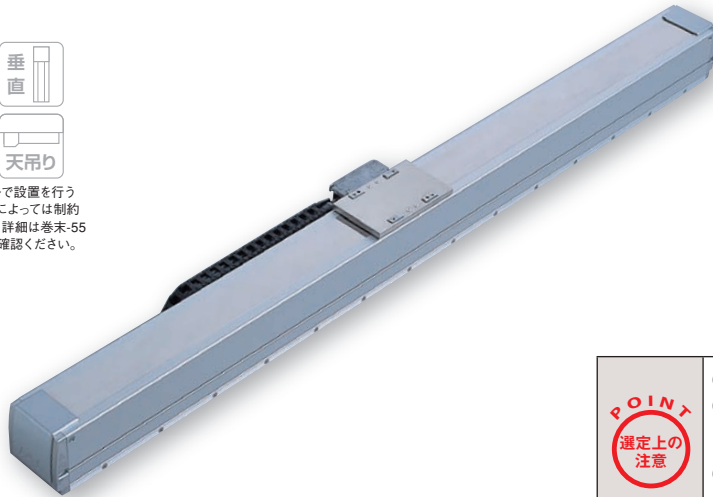
■型式項目	LSA	-	S10HS	-	I	-	200S	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	対応ドライバ出力	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様		200S:200W		90:90mm ↓ 2070:2070mm (90mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

RoHS



\*横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3)SCONコントローラで動作する場合は回生抵抗が1個必要になります。(→M-148ページ参照)

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S10HS-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	80	320	3	90~2070 (90mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照)

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	90~2070 (90mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
90	-	1170	-
180	-	1260	-
270	-	1350	-
360	-	1440	-
450	-	1530	-
540	-	1620	-
630	-	1710	-
720	-	1800	-
810	-	1890	-
900	-	1980	-
990	-	2070	-
1080	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US5	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		US6	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM1	→F-9	-
横立て設置	CT5	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM2	→F-9	-
	CT6	→F-9	-		UM3	→F-9	-
	US1	→F-9	-		UM4	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS	US2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルペアM	UM5	→F-9	-
	US3	→F-9	-		UM6	→F-9	-
	US4	→F-9	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 86.5N・m Mb: 124N・m Mc: 48.4N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下 Mb・Mc方向:300mm以下  
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

寸法図

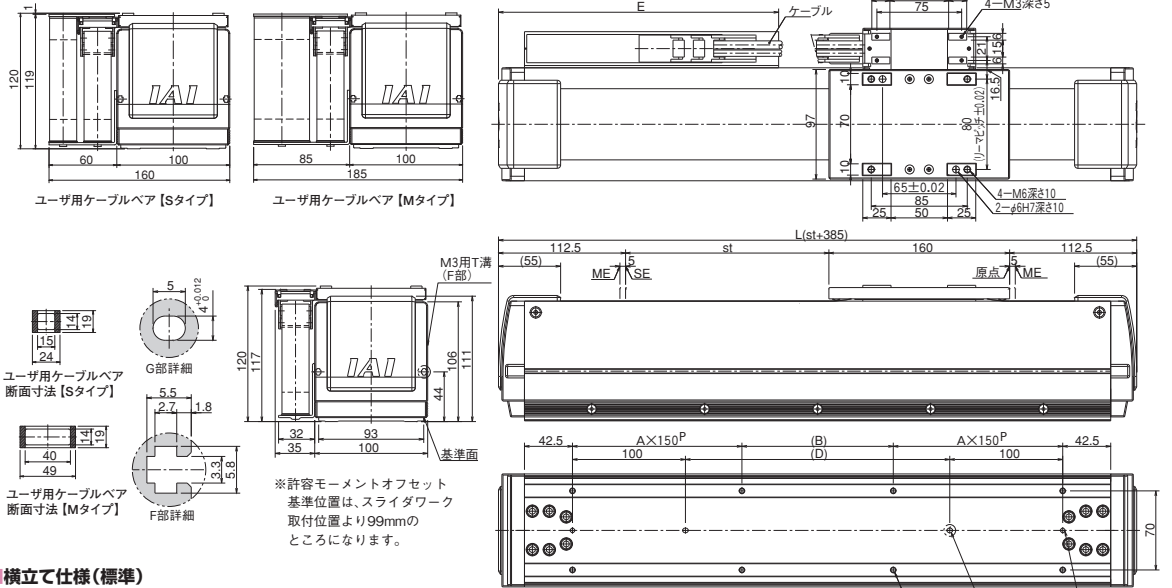
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67

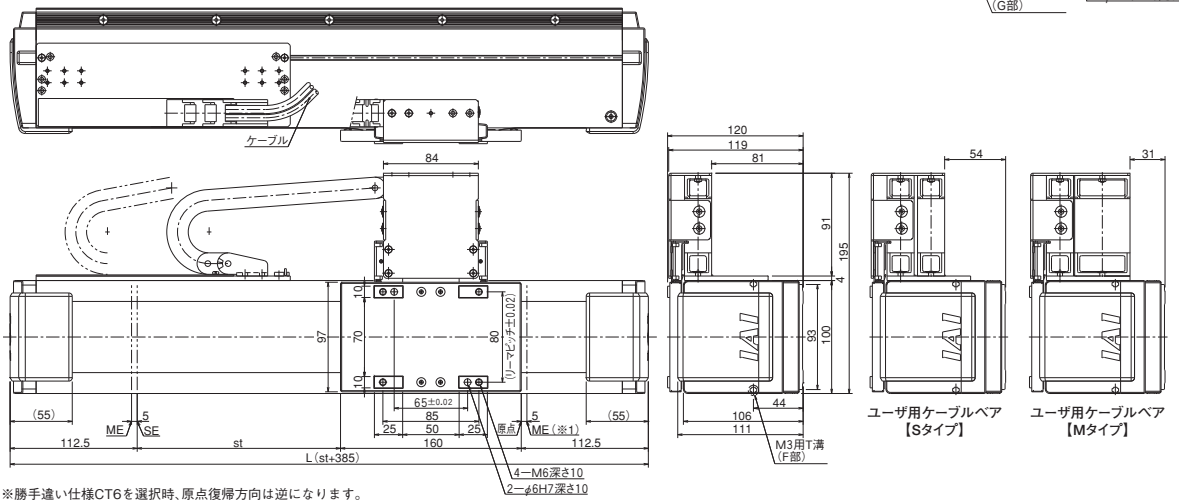
2次元 CAD

3次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
E	198	248	298	348	398	448	473	523	573	623	673	698	748	798	848	898	923	973	1023	1073	1123	1148	1198
質量(kg)	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	13.4	14.2	15.0	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7	27.6

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200SI-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200SI-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200SI-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-200SI-N1-EEE-2-⑦	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目は接続できません。 ※⑦電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
※⑦フィールドネットワーク記号 ※①I/O種類(NP/PN) ※②電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)

# LSA-S10HM シャフトタイプ 本体幅100mm 高推力タイプ マルチスライダ

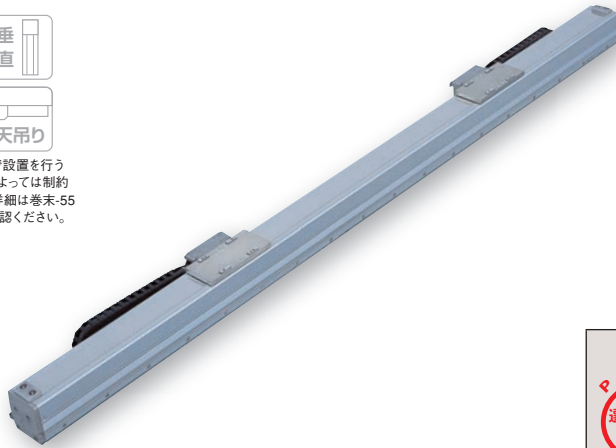
■型式項目	LSA	-	S10HM	-	I	-	200S	-	[ ]	-	T2	-	[ ]	-	[ ]
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	対応ドライバ出力	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様		200S:200W		105:105mm ↓ 1815:1815mm (90mm毎)		T2:SCON XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X [ ]:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



\*横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3)SCONコントローラで動作する場合は回生抵抗が1個必要になります。(→M-148ページ参照)

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-S10HM-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	80	320	3	105~1815 (90mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照)

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	105~1815 (90mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
105	-	1005	-
195	-	1095	-
285	-	1185	-
375	-	1275	-
465	-	1365	-
555	-	1455	-
645	-	1545	-
735	-	1635	-
825	-	1725	-
915	-	1815	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-9	-
水平設置 +ユーザーケーブルペアS	US1	→F-9	-
横立て設置 +ユーザーケーブルペアS	US5	→F-9	-
水平設置 +ユーザーケーブルペアM	UM1	→F-9	-
横立て設置 +ユーザーケーブルペアM	UM5	→F-9	-

注)ケーブルペアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 86.5N・m Mb: 124N・m Mc: 48.4N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下 Mb・Mc方向:300mm以下  
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。  
巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

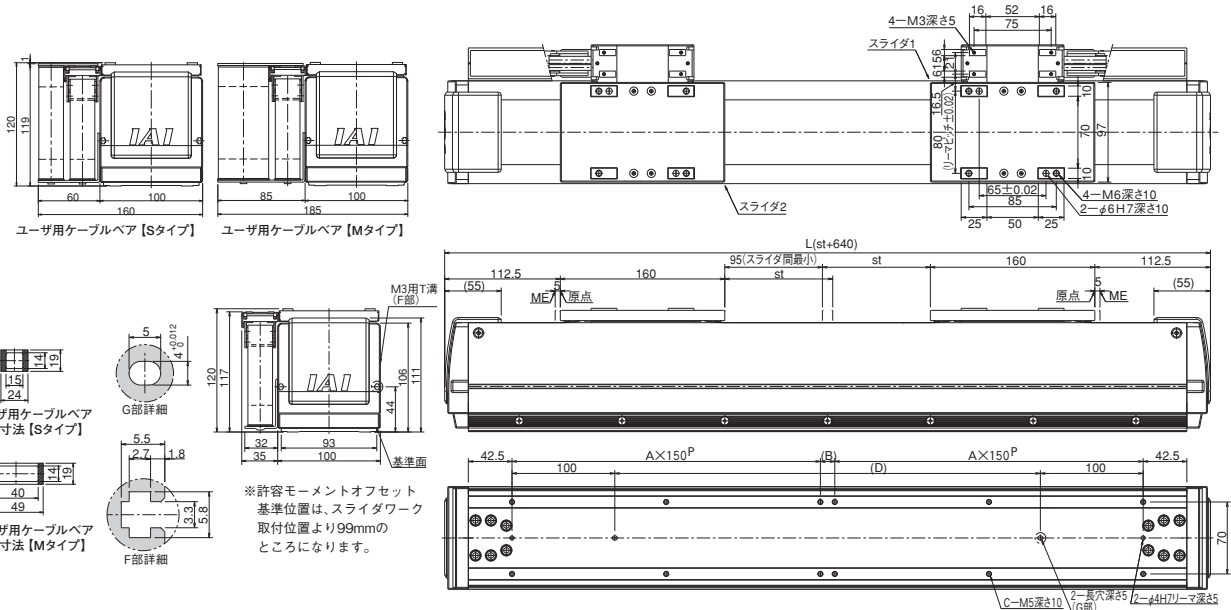
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

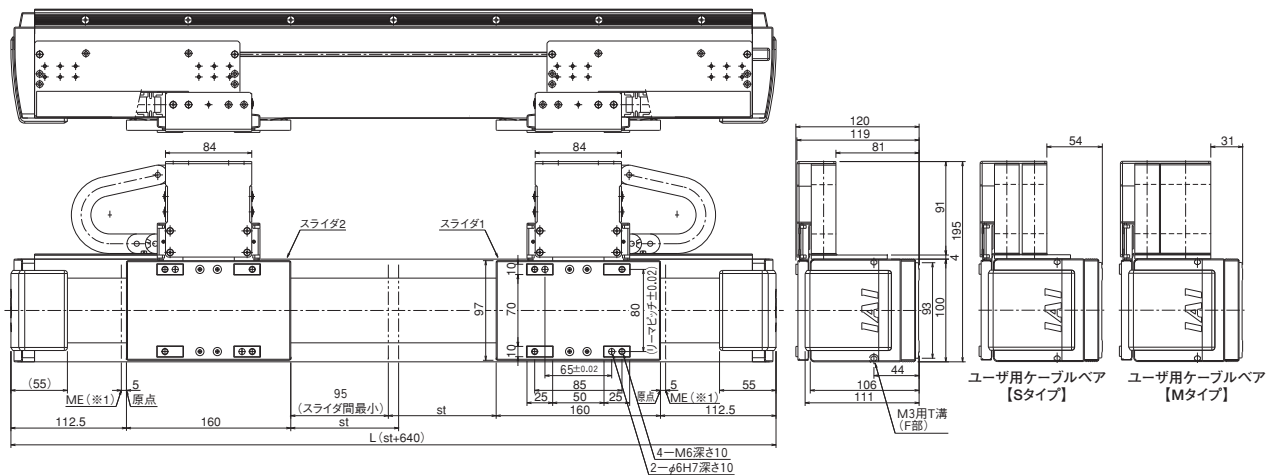
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
L	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	14	104	194	284	374	464	554	644	734	824	914	1004	1094	1184	1274	1364	1454	1544	1634	1724
C	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量(kg)	15.6	16.4	17.3	18.1	18.9	19.8	20.6	21.4	22.3	23.1	23.9	24.8	25.6	26.4	27.3	28.1	28.9	29.8	30.6	31.4

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200SI-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200SI-①-0-2	(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	-	
プログラム制御タイプ		XSEL-④-2-200SI-200SI-N1-EEE-2-④	6	20000点	-	-	→ M-219

※XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
※④フィールドネットワーク記号  
※①I/O種類(NP/PN)  
※④電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。



# LSA-H8SS 小型タイプ 本体幅80mm 標準タイプ シングルスライダ

■型式項目	LSA	-	H8SS	-	I	-	200	-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	200:200W	50:50mm ↓ 1650:1650mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-H8SS-I-200-①-T2-②-③	200	5	-	30	90	3	50~1650 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	50~1650 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	950	-
150	-	1050	-
250	-	1150	-
350	-	1250	-
450	-	1350	-
550	-	1450	-
650	-	1550	-
750	-	1650	-
850	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベア	US5	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		US6	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM1	→F-9	-
横立て設置	CT5	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM2	→F-9	-
	CT6	→F-9	-		UM3	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-9	-	UM4	→F-9	-	-
	US2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-9	-
	US3	→F-9	-		UM6	→F-9	-
	US4	→F-9	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.65N・m Mb: 8.65N・m Mc: 8.65N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

張出し負荷長の目安/Ma方向: 300mm以下 Mb・Mc方向: 300mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

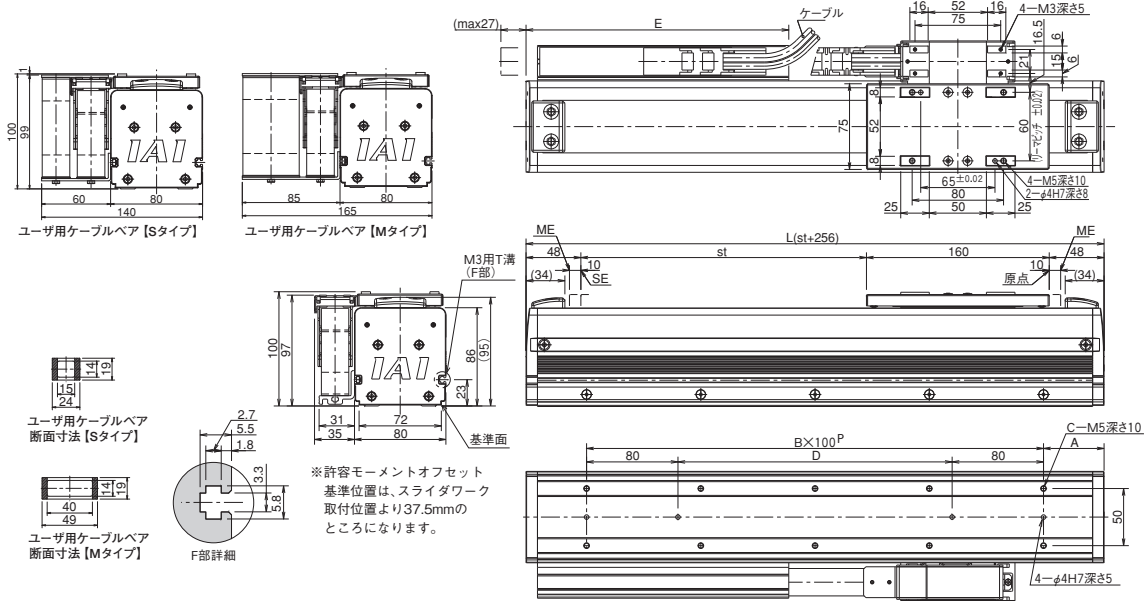
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

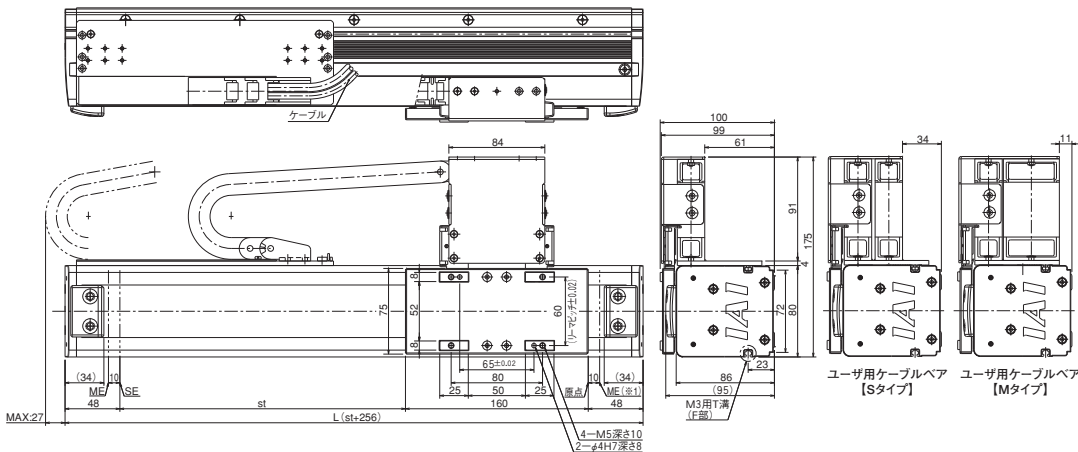
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザケーブルペアをご利用下さい。



横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
L	306	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	40	140	240	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
E	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
質量(kg)	5.0	6.2	7.4	8.6	9.8	11.0	12.2	13.4	14.6	15.8	17.0	18.2	19.4	20.6	21.8	23.0	24.2

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200I-①-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200I-①-2-⑩	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-200I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点			→ M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※⑩ I/O種類 (NP/PN)  
 ※⑩電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) ※④XSELのタイプ名 (P/Q) ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑩電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※⑦ フィールドネットワーク記号

# LSA-H8SM 小型タイプ 本体幅80mm 標準タイプ マルチスライダ

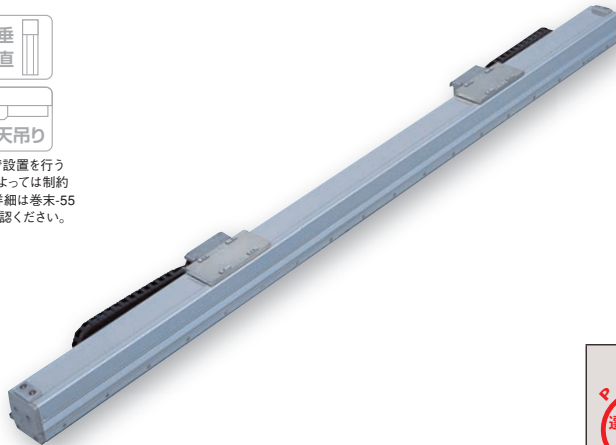
■型式項目	LSA	-	H8SM	-	I	-	200	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	200:200W	130:130mm ↓ 1430:1430mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

## RoHS



\*横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-H8SM-I-200-①-T2-②-③	200	5	-	30	90	3	130~1430 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	130~1430 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
130	-	830	-
230	-	930	-
330	-	1030	-
430	-	1130	-
530	-	1230	-
630	-	1330	-
730	-	1430	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-9	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US5	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM1	→F-9	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-9	-

注)ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.65N·m Mb: 8.65N·m Mc: 8.65N·m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向: 300mm以下 Mb・Mc方向: 300mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

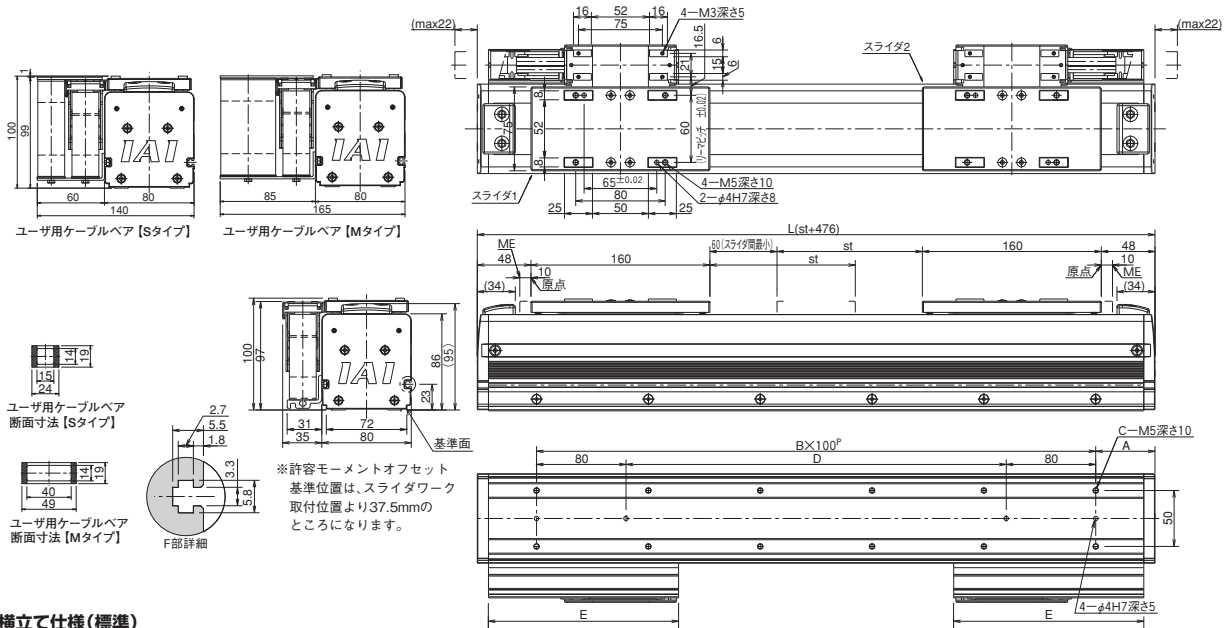
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

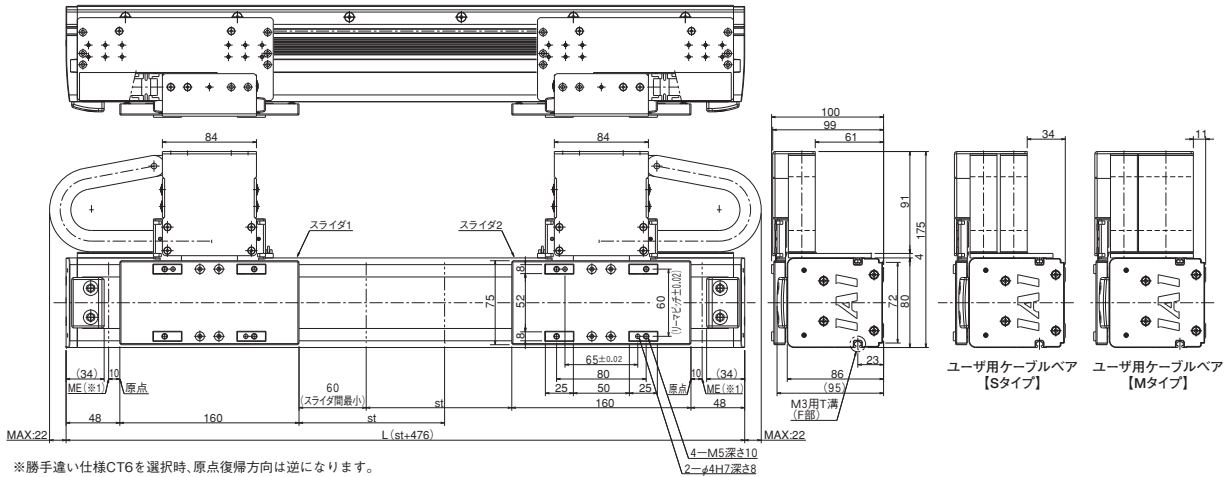
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	130	230	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	1330	1430
L	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
E	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830
質量(kg)	10.7	11.9	13.1	14.3	15.5	16.7	17.9	19.1	20.3	21.5	22.7	23.9	25.1	26.3

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-①-0-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-200I-200I-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-2-200I-200I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
※⑩フィールドネットワーク記号

※①I/O種類 (NP/PN)  
※②電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V)  
※マルチスライダは2軸コントローラか, SCON2台での制御になります。

# LSA-H8HS 小型タイプ 本体幅80mm 高推力タイプ シングルスライダ

■型式項目	LSA	-	H8HS	-	I	-	200	-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	200:200W	50:50mm ↓ 1550:1550mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



※横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-H8HS-I-200-①-T2-②-③	200	8	-	60	180	3	50~1550 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	50~1550 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	850	-
150	-	950	-
250	-	1050	-
350	-	1150	-
450	-	1250	-
550	-	1350	-
650	-	1450	-
750	-	1550	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベア	US5	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		US6	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM1	→F-9	-
横立て設置	CT5	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM2	→F-9	-
	CT6	→F-9	-		UM3	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-9	-	UM4	→F-9	-	-
	US2	→F-9	-	横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-9	-
	US3	→F-9	-		UM6	→F-9	-
	US4	→F-9	-				

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.65N·m Mb: 8.65N·m Mc: 8.65N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下 Mb・Mc方向:300mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



- 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

- RCL -SA/SM
- RCL -RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS -N

寸法図

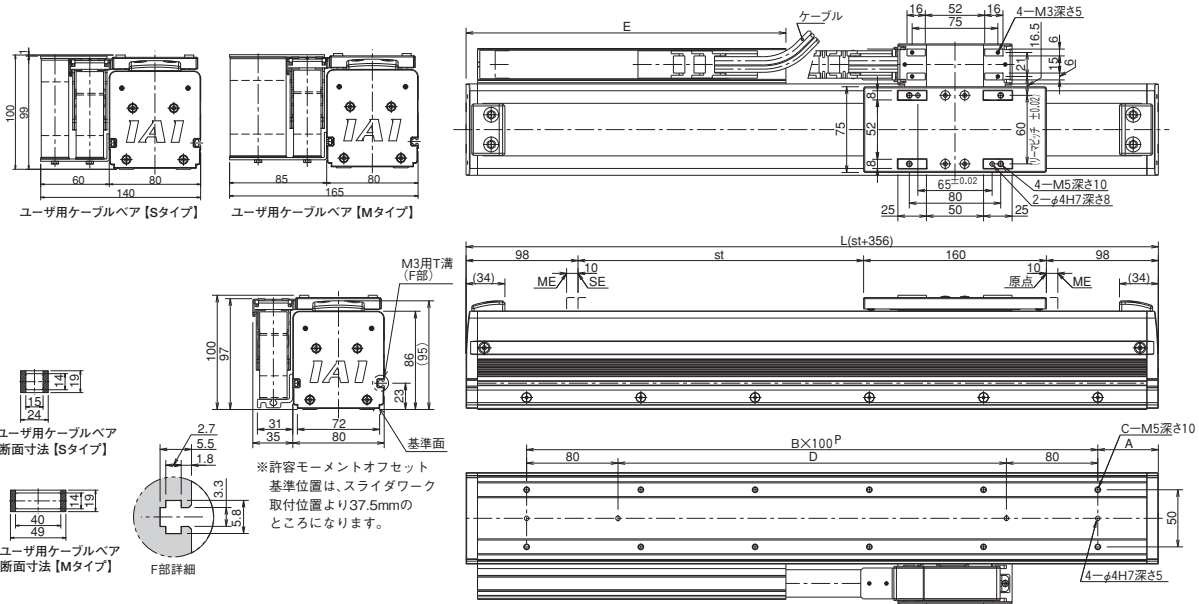
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67

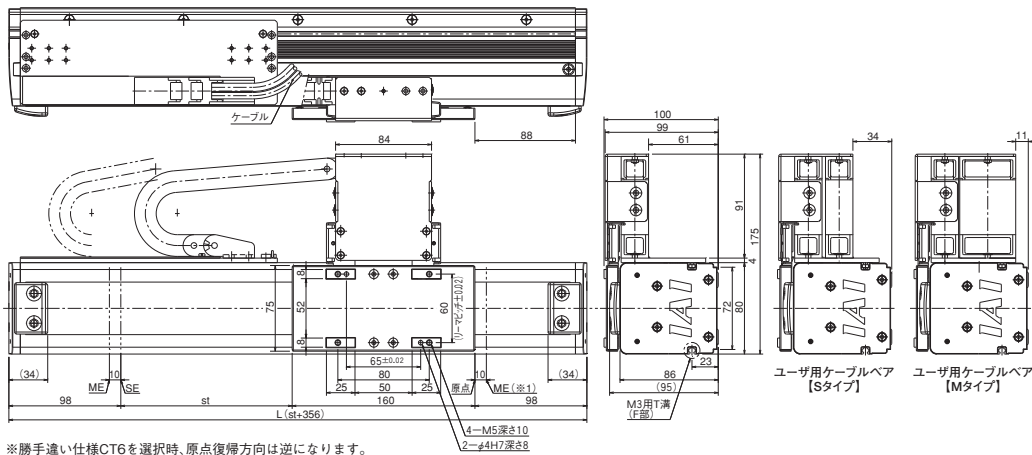
2次元 CAD

3次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



■横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+0.5kgの質量となります。

ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	140	240	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
E	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
質量(kg)	6.5	7.7	8.9	10.1	11.3	12.5	13.7	14.9	16.1	17.3	18.5	19.7	20.9	22.1	23.3	24.5

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200I-①-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200I-①-2-⑩	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-200I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※⑩ I/O種類 (NP/PN)  
 ※①電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) ※④XSELのタイプ名 (P/Q) ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑩電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※⑦フィールドネットワーク記号



# LSA-H8HM 小型タイプ 本体幅80mm 高推力タイプ マルチスライダ

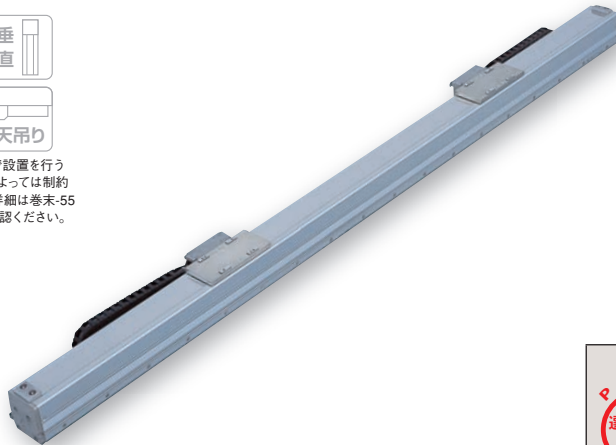
型式項目	LSA	-	H8HM	-	I	-	200	-		-	T2	-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	200:200W	130:130mm ↓ 1230:1230mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

## RoHS



\*横立て姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-55ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### 可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-H8HM-I-200-①-T2-②-③	200	8	-	60	180	3	130~1230 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク (mm)	130~1230 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
130	-	730	-
230	-	830	-
330	-	930	-
430	-	1030	-
530	-	1130	-
630	-	1230	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
横立て設置	CT5	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US1	→F-9	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアS	US5	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM1	→F-9	-
横立て設置 + ユーザ用ケーブルベアM	UM5	→F-9	-

注)ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 8.65N·m Mb: 8.65N·m Mc: 8.65N·m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85% RH以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向: 300mm以下 Mb・Mc方向: 300mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

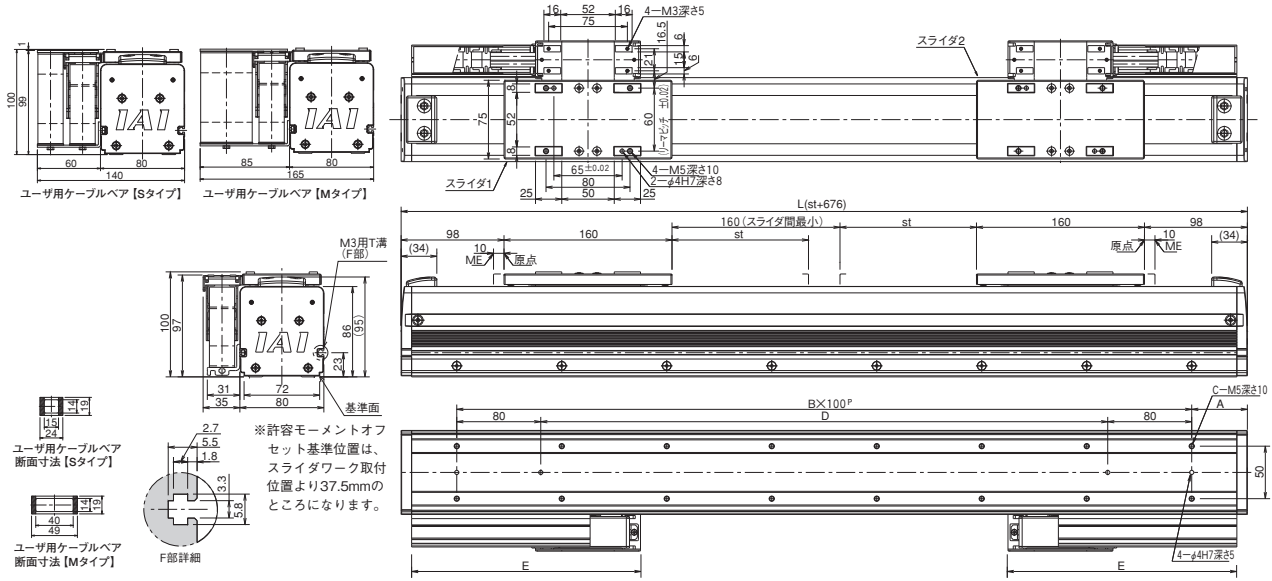
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67

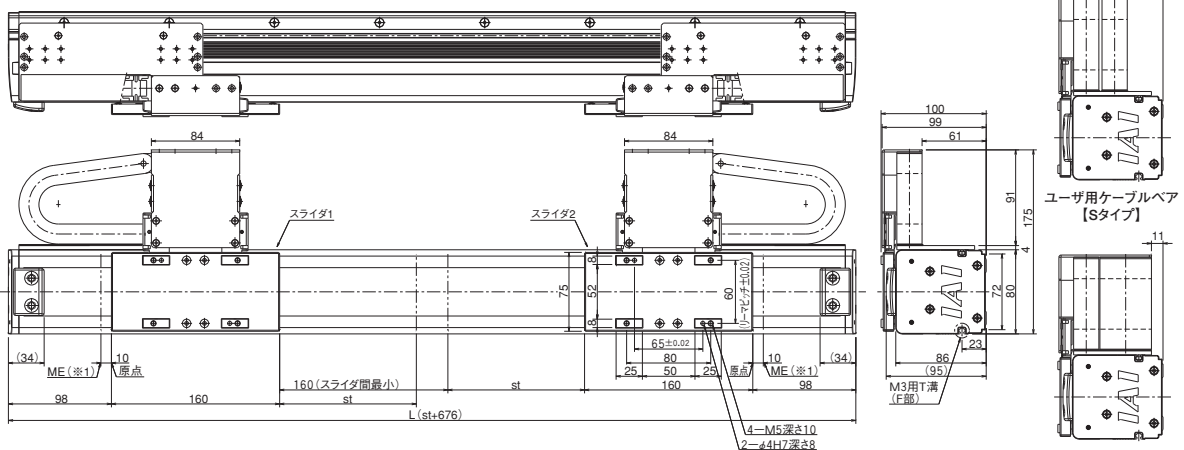
2次元 CAD

3次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルペアをご利用下さい。



■横立て仕様(標準)



※勝手違い仕様CT6を選択時、原点復帰方向は逆になります。

■ストローク別寸法・質量

※横立て仕様は+1.0kgの質量となります。

ストローク	130	230	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
L	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
E	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730
質量(kg)	13.8	15.0	16.2	17.4	18.6	19.8	21.0	22.2	23.4	24.6	25.8	27.0

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード		SCON-CA-200I-④-0-2		7点			
フィールドネットワークタイプ パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-①-2-2		768点 (-)			
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-200I-200I-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-2-200I-200I-N1-EEE-2-④	6	20000点			→ M-219

※SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
※④フィールドネットワーク記号

※①I/O種類 (NP/PN)  
※②電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSA-L15SS 扁平タイプ 本体幅145mm 標準タイプ シングル滑り台

■型式項目 **LSA** - **L15SS** - **I** - **200** -  - **T2** -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 対応ドライバ出力 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル仕様 200:200W 150:150mm  
1650:1650mm (100mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

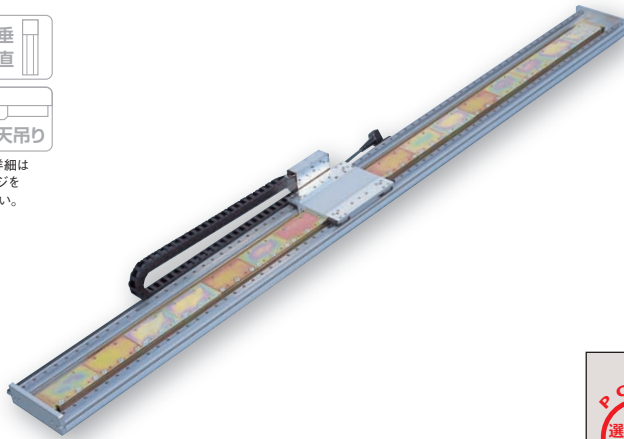
CT2:ケーブルペア取付 2  
CT3:ケーブルペア取付 3  
CT4:ケーブルペア取付 4

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### 可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-L15SS-I-200-①-T2-②-③	200	5	-	30	90	3	150~1650 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~1650 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	950	-
250	-	1050	-
350	-	1150	-
450	-	1250	-
550	-	1350	-
650	-	1450	-
750	-	1550	-
850	-	1650	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-
	CT3	→F-9	-
	CT4	→F-9	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 24.2N・m Mb: 24.2N・m Mc: 24.2N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:525mm以下 Mb・Mc方向:525mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

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。

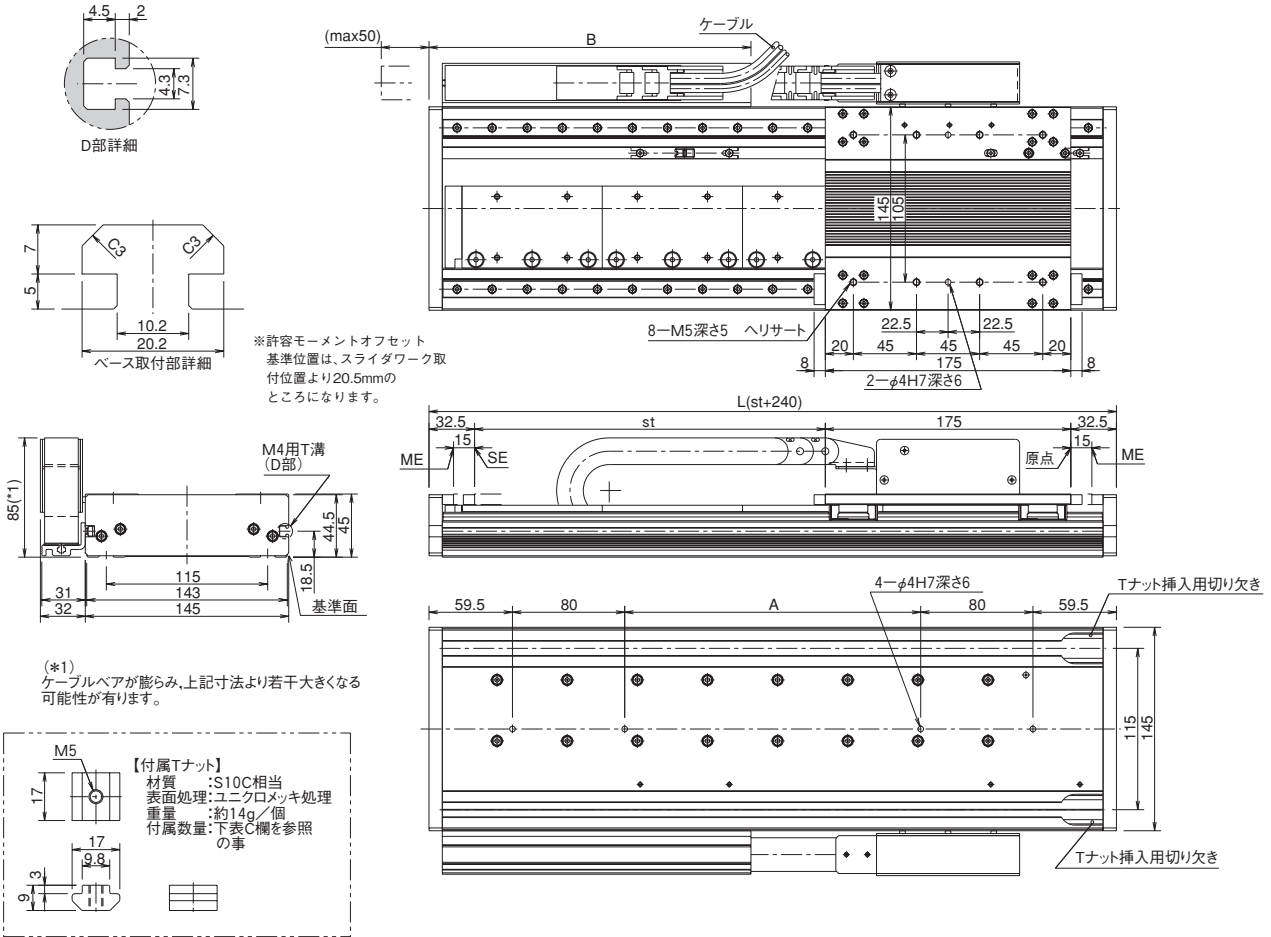
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。



- 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 リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
L	390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490	1590	1690	1790	1890
A	111	211	311	411	511	611	711	811	911	1011	1111	1211	1311	1411	1511	1611
B	179.5	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5
C	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
質量(kg)	6.5	7.9	9.3	10.6	12.0	13.4	14.8	16.2	17.5	18.9	20.3	21.7	23.1	24.4	25.8	27.2

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200I-①-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)				
プログラム制御タイプ	SSEL-CS-1-200I-①-2-⑩	2		20000点	-	→ M-197	
		XSEL-④-1-200I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点	-	-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※⑩ I/O種類 (NP/PN)  
 ※①電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) ※④XSELのタイプ名 (P/Q) ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑩電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※⑦ フィールドネットワーク記号

# LSA-L15SM 扁平タイプ 本体幅145mm 標準タイプ マルチスライダ

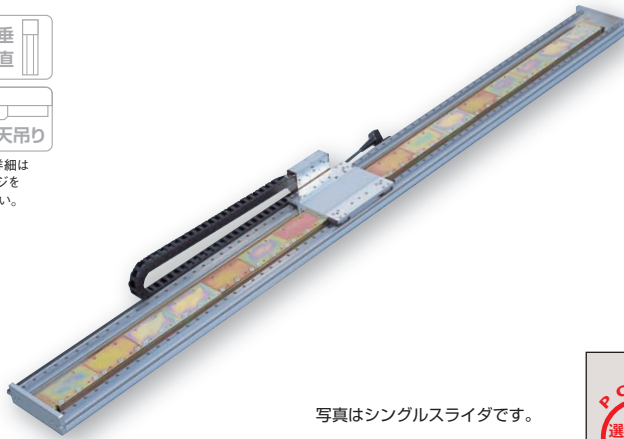
■型式項目	LSA	-	L15SM	-	I	-	200	-	□	-	T2	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長							
		I:インクリメンタル仕様	200:200W	50:50mm ↓ 1450:1450mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定							

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

## RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-L15SM-I-200-①-T2-②-③	200	5	-	30	90	3	50~1450 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	50~1450 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
50	-	850	-
150	-	950	-
250	-	1050	-
350	-	1150	-
450	-	1250	-
550	-	1350	-
650	-	1450	-
750	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

\*オプションの設定はありません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 24.2N・m Mb: 24.2N・m Mc: 24.2N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向: 525mm 以下 Mb・Mc 方向: 525mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数 3.5 の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

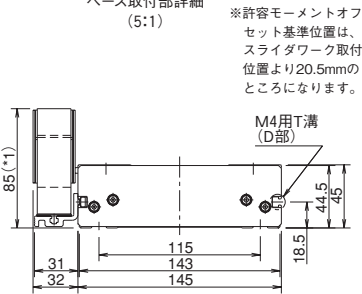
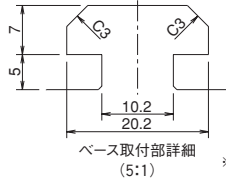
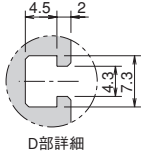
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

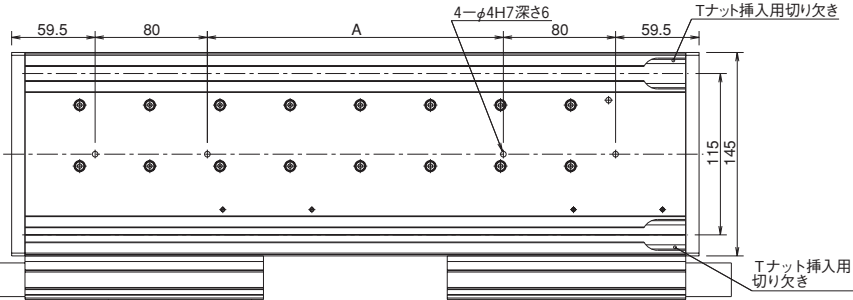
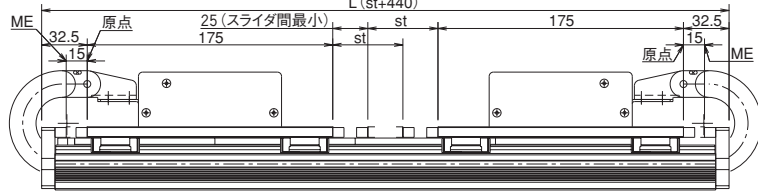
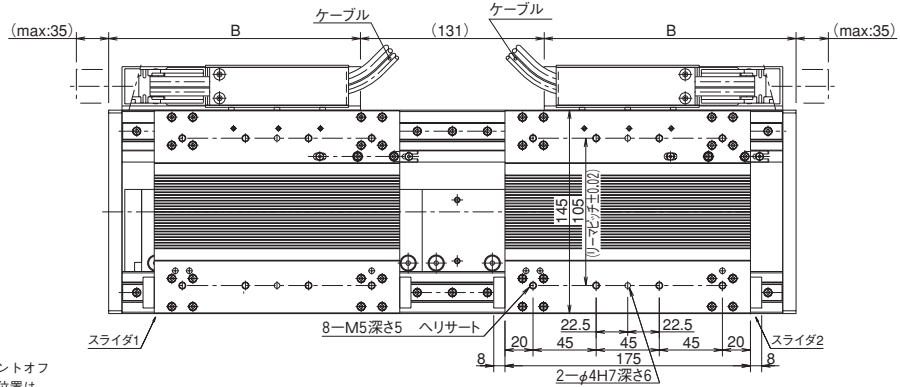
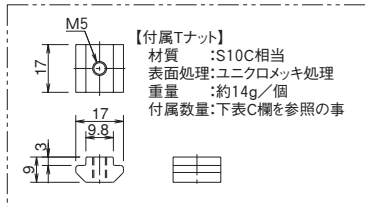
特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド  
※標準ケーブルヘア内へのケーブル追加は出来ません。



(※1) ケーブルヘアが膨らみ、上記寸法より若干大きくなる可能性があります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
L	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490	1590	1690	1790	1890
A	211	311	411	511	611	711	811	911	1011	1111	1211	1311	1411	1511	1611
B	179.5	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5
C	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
質量(kg)	10.0	11.4	12.8	14.2	15.6	17.0	18.4	19.8	21.2	22.6	24.0	25.4	26.8	28.3	29.7

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ				(-)			
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-200I-200I-①-2-2	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-2-200I-200I-N1-EEE-2-⑩	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
※⑩フィールドネットワーク記号

※①I/O種類(NP/PN)  
※②電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# LSA-N10SS 中型タイプ 本体幅100mm 標準タイプ シングルスライダ

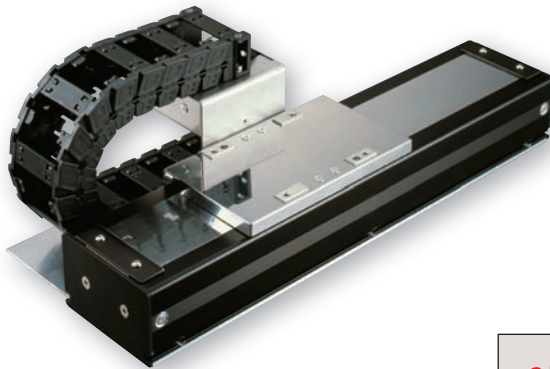
■型式項目	LSA	-	N10SS	-	I	-	100S	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	100S:100W	100:100mm ↓ 4100:4100mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N10SS-I-100S-①-T2-②-③	100S (※1)	15	-	54	162	3	100~4100 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは100Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~4100 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	-	1500	-	2900	-
200	-	1600	-	3000	-
300	-	1700	-	3100	-
400	-	1800	-	3200	-
500	-	1900	-	3300	-
600	-	2000	-	3400	-
700	-	2100	-	3500	-
800	-	2200	-	3600	-
900	-	2300	-	3700	-
1000	-	2400	-	3800	-
1100	-	2500	-	3900	-
1200	-	2600	-	4000	-
1300	-	2700	-	4100	-
1400	-	2800	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	水平設置 + ユーザーケーブルベアM (※)	UM1	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		UM2	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM3	→F-9	-
			UM4		→F-9	-	
水平設置 + ユーザーケーブルベアS (※)	US1	→F-9	-				
	US2	→F-9	-				
	US3	→F-9	-				
	US4	→F-9	-				

(※)ユーザーケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 76.4N·m Mb: 46.3N·m Mc: 25.7N·m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma 方向: 340mm 以下 Mb・Mc 方向: 340mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

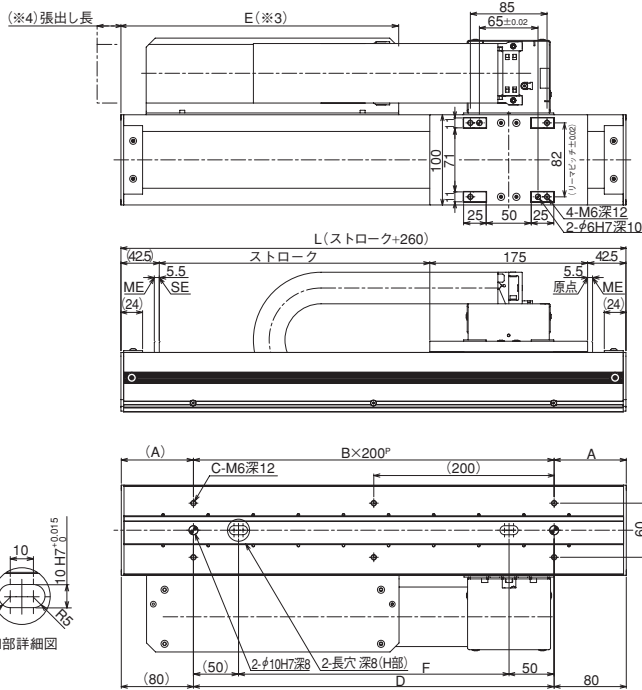
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



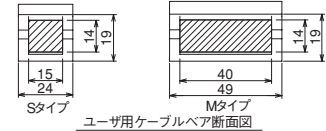
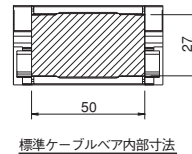
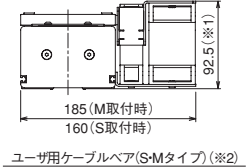
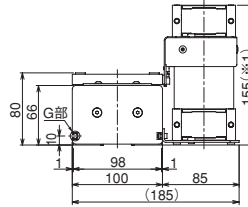
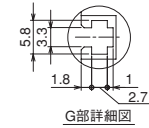
- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-60mm」となります。
- (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。  
標準ケーブルベア: 最大10mm,  
ユーザ用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末-67



※許容モーメントオフセット  
基準位置は、スライダワーク  
取付位置より49mmの  
ところになります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	21	21
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	44
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4200	
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230	2230	
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4100	
質量 (kg)	8.0	9.1	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.6	16.7	17.8	18.9	19.9	21.0	22.1	23.2	24.3	25.4	26.5	27.5	28.6	29.7	30.8	31.9	33.0	34.1	35.1	36.2	37.3	38.4	39.5	40.6	41.7	42.8	43.8	44.9	46.0	47.1	48.2	49.3	50.4	51.4	51.4	

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100SI-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード		SCON-CA-100SI-④-0-2		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-100SI-①-2-2		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100SI-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100SI-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-1-100SI-N1-EEE-2-④	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。 ※④電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
※④フィールドネットワーク記号 ※①I/O種類(NP/PN) ※④電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSA-N10SM 中型タイプ 本体幅100mm 標準タイプ マルチスライダ

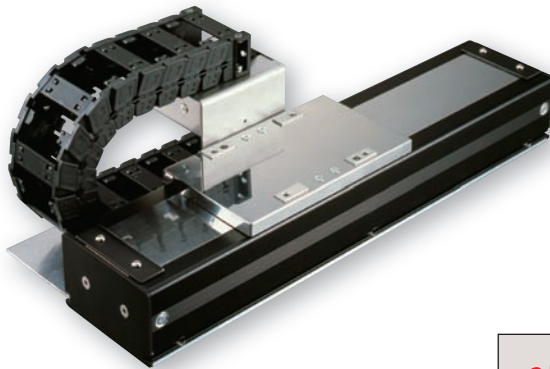
■型式項目	<b>LSA</b>	—	<b>N10SM</b>	—	<b>I</b>	—	<b>100S</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>T2</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	100S:100W	100:100mm ↓ 3900:3900mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N10SM-I-100S-①-T2-②-③	100S (※1)	15	—	54	162	3	100~3900 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは100Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~3900 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	—	1400	—	2700	—
200	—	1500	—	2800	—
300	—	1600	—	2900	—
400	—	1700	—	3000	—
500	—	1800	—	3100	—
600	—	1900	—	3200	—
700	—	2000	—	3300	—
800	—	2100	—	3400	—
900	—	2200	—	3500	—
1000	—	2300	—	3600	—
1100	—	2400	—	3700	—
1200	—	2500	—	3800	—
1300	—	2600	—	3900	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-9	—
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-9	—

(※)ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 76.4N・m Mb: 46.3N・m Mc: 25.7N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 340mm 以下 Mb・Mc 方向: 340mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数 3.5 の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

寸法図

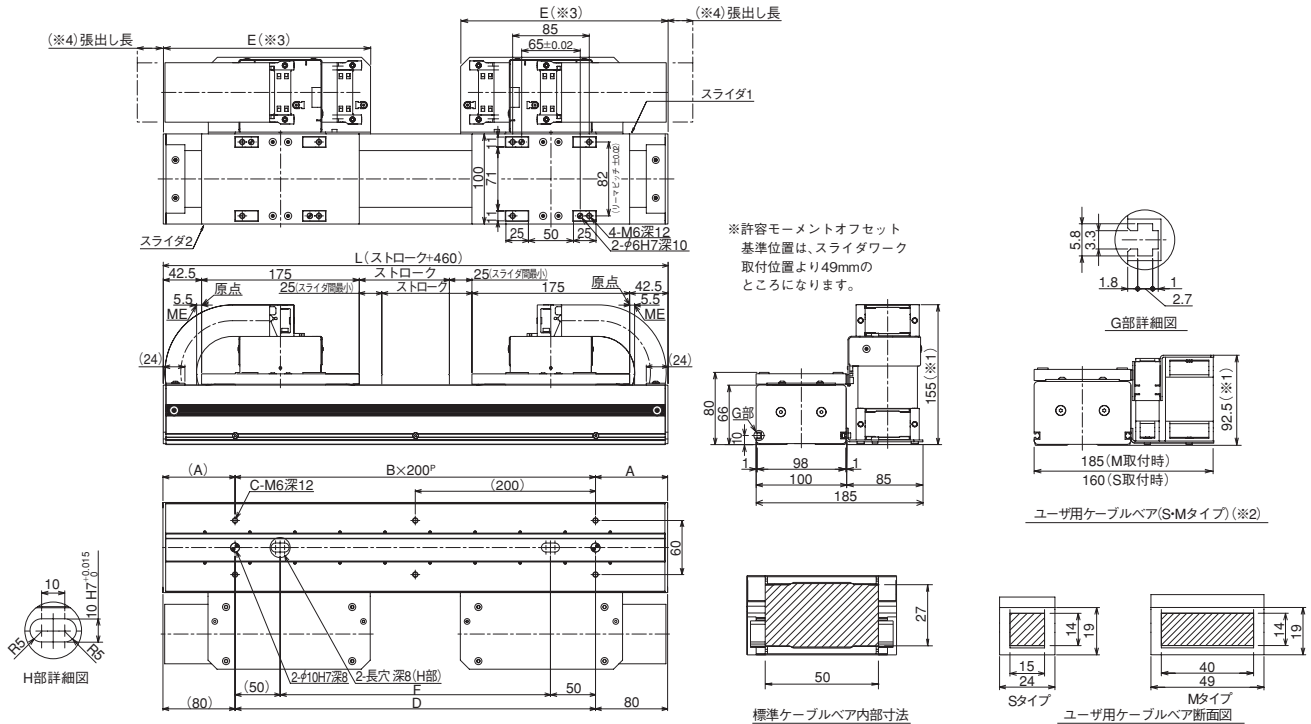
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-60mm」となります。
- (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。  
標準ケーブルベア: 最大10mm,  
ユーザ用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900		
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	20	21	21	21	
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	44	
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130		
F	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	14.7	15.9	17.1	18.2	19.4	20.6	21.8	23.0	24.2	25.4	26.6	27.8	28.9	30.1	31.3	32.5	33.7	34.9	36.1	37.3	38.5	39.7	40.8	42.0	43.2	44.4	45.6	46.8	48.0	49.2	50.3	51.6	52.7	53.9	55.1	56.3	57.5	58.7	59.8		

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100SI-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100SI-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-100SI-100SI-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-2-100SI-100SI-N1-EEE-2-④	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
 ※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※④フィールドネットワーク記号  
 ※①I/O種類(NP/PN)  
 ※②電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

# LSA-N15SS 中型タイプ 本体幅150mm 標準タイプ シングルスライダ

■型式項目	LSA	-	N15SS	-	I	-	200S	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	200S:200W	150:150mm ↓ 4150:4150mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N15SS-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	86	E-97参照	3	150~4150 (100mm毎)

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~4150 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1550	-	2950	-
250	-	1650	-	3050	-
350	-	1750	-	3150	-
450	-	1850	-	3250	-
550	-	1950	-	3350	-
650	-	2050	-	3450	-
750	-	2150	-	3550	-
850	-	2250	-	3650	-
950	-	2350	-	3750	-
1050	-	2450	-	3850	-
1150	-	2550	-	3950	-
1250	-	2650	-	4050	-
1350	-	2750	-	4150	-
1450	-	2850	-		-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	水平設置 + ユーザーケーブルベアM (※)	UM1	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		UM2	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM3	→F-9	-
	US1	→F-9	-		UM4	→F-9	-
水平設置 + ユーザーケーブルベアS (※)	US2	→F-9	-				
	US3	→F-9	-				
	US4	→F-9	-				

(※)ユーザーケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 111.7N・m Mb: 66.6N・m Mc: 50.0N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。







# LSA-N15SM 中型タイプ 本体幅150mm 標準タイプ マルチスライダ

■型式項目	LSA	-	N15SM	-	I	-	200S	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	対応ドライバ出力	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様		200S:200W		150:150mm ↓ 3950:3950mm (100mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N15SM-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	86	E-97参照	3	150~3950 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3950 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1450	-	2750	-
250	-	1550	-	2850	-
350	-	1650	-	2950	-
450	-	1750	-	3050	-
550	-	1850	-	3150	-
650	-	1950	-	3250	-
750	-	2050	-	3350	-
850	-	2150	-	3450	-
950	-	2250	-	3550	-
1050	-	2350	-	3650	-
1150	-	2450	-	3750	-
1250	-	2550	-	3850	-
1350	-	2650	-	3950	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-9	-

(※)ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 111.7N・m Mb: 66.6N・m Mc: 50.0N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数 3.5 の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



# LSA-N15HS 中型タイプ 本体幅150mm 高推力タイプ シングルライダー

■型式項目	LSA	-	N15HS	-	I	-	200S	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	200S:200W	100:100mm ↓ 4100:4100mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N15HS-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	30	-	125	E-97参照	3	100~4100 (100mm毎)

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~4100 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	-	1500	-	2900	-
200	-	1600	-	3000	-
300	-	1700	-	3100	-
400	-	1800	-	3200	-
500	-	1900	-	3300	-
600	-	2000	-	3400	-
700	-	2100	-	3500	-
800	-	2200	-	3600	-
900	-	2300	-	3700	-
1000	-	2400	-	3800	-
1100	-	2500	-	3900	-
1200	-	2600	-	4000	-
1300	-	2700	-	4100	-
1400	-	2800	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	水平設置 + ユーザーケーブルペアM (※)	UM1	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		UM2	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM3	→F-9	-
	US1	→F-9	-		UM4	→F-9	-
水平設置 + ユーザーケーブルペアS (※)	US2	→F-9	-				
	US3	→F-9	-				
	US4	→F-9	-				

(※)ユーザーケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 155.8N・m Mb: 91.1N・m Mc: 71.5N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



# LSA-N15HM 中型タイプ 本体幅150mm 高推力タイプ マルチスライダ

■型式項目	LSA	-	N15HM	-	I	-	200S	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	対応ドライバ出力	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様		200S:200W		150:150mm ↓ 3850:3850mm (100mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N15HM-I-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	30	-	125	E-97参照	3	150~3850 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3850 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1450	-	2750	-
250	-	1550	-	2850	-
350	-	1650	-	2950	-
450	-	1750	-	3050	-
550	-	1850	-	3150	-
650	-	1950	-	3250	-
750	-	2050	-	3350	-
850	-	2150	-	3450	-
950	-	2250	-	3550	-
1050	-	2350	-	3650	-
1150	-	2450	-	3750	-
1250	-	2550	-	3850	-
1350	-	2650	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-9	-

(※)ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma:155.8N・m Mb:91.1N・m Mc:71.5N・m
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma 方向:450mm以下 Mb・Mc 方向:450mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



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。

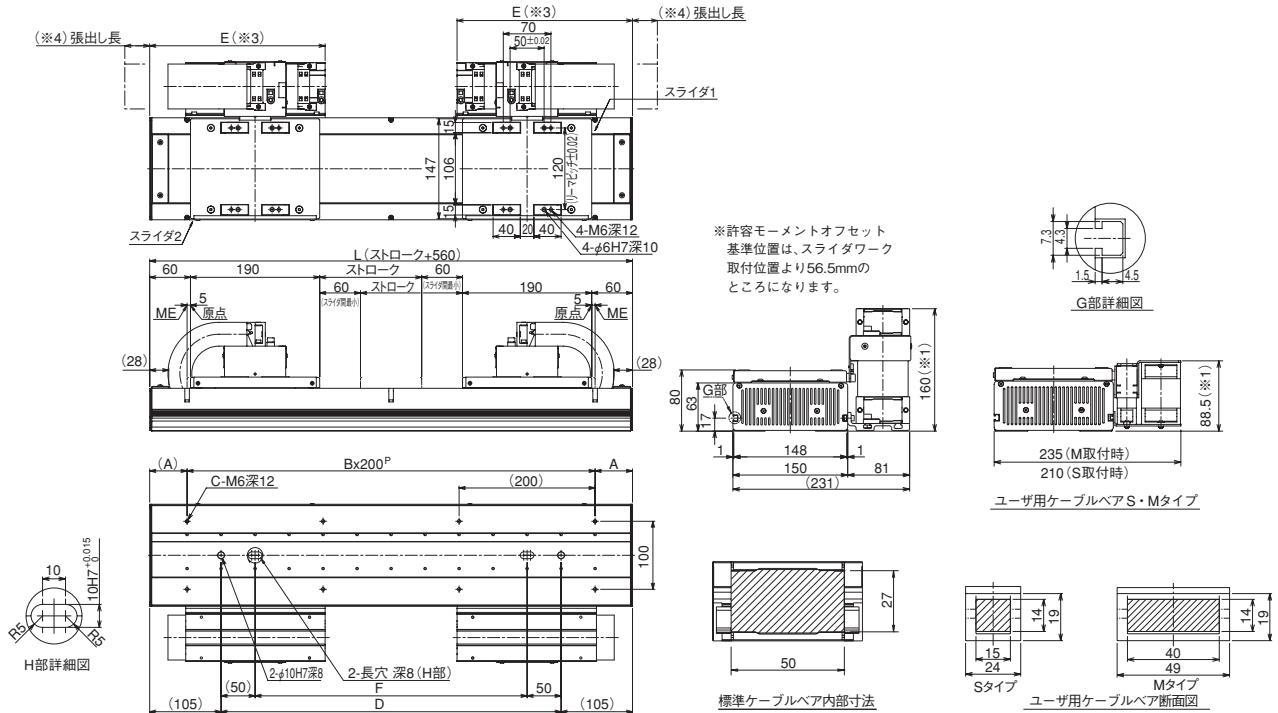
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-55mm」となります。
- (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。  
標準ケーブルベア: 最大10mm,  
ユーザ用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	
D	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105		
F	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	19.7	21.1	22.5	23.9	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0	32.5	33.9	35.3	36.7	38.1	39.5	40.9	42.3	43.8	45.2	46.6	48.0	49.5	50.9	52.3	53.7	55.1	56.5	57.9	59.4	60.8	62.2	63.6	65.0	66.4	67.9	69.3	70.7	72.1		

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200SI-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200SI-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-200SI-200SI-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-2-200SI-200SI-N1-EEE-2-④	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は2軸仕様の場合です。  
 ※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※④フィールドネットワーク記号  
 ※① I/O種類 (NP/PN)  
 ※②電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)  
 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- 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 リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# LSAS-N10SS 中型タイプ 本体幅100mm 標準タイプ シングルスライダ

■型式項目 **LSAS** - **N10SS** - **G** - **100S** -  - **T2** -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 対応ドライバ出力 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

G:シリアルエンコーダ  
疑似アブソタイプ

100S:100W

100:100mm  
4100:4100mm  
(100mm毎)

T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X:長さ指定

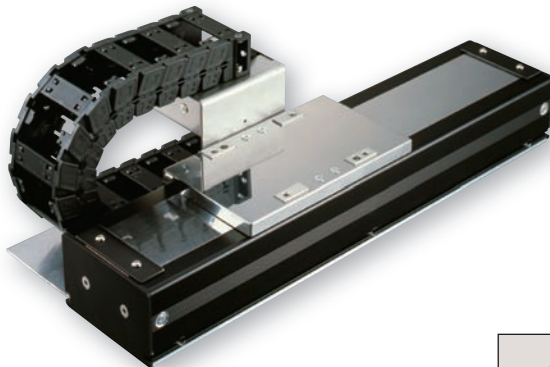
オプション  
下記オプション  
価格表参照

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

RoHS



\*設置方法の詳細は  
巻末-55ページを  
ご参照ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。  
詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんので  
ご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N10SS-G-100S-①-T2-②-③	100S (※1)	15	-	54	162	3	100~4100 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは100Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~4100 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	-	1500	-	2900	-
200	-	1600	-	3000	-
300	-	1700	-	3100	-
400	-	1800	-	3200	-
500	-	1900	-	3300	-
600	-	2000	-	3400	-
700	-	2100	-	3500	-
800	-	2200	-	3600	-
900	-	2300	-	3700	-
1000	-	2400	-	3800	-
1100	-	2500	-	3900	-
1200	-	2600	-	4000	-
1300	-	2700	-	4100	-
1400	-	2800	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-
		-

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM (※)	UM1	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		UM2	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM3	→F-9	-
			UM4		→F-9	-	
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS (※)	US1	→F-9	-				
	US2	→F-9	-				
	US3	→F-9	-				
	US4	→F-9	-				

(※)ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 76.4N・m Mb: 46.3N・m Mc: 25.7N・m
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma 方向: 340mm 以下 Mb・Mc 方向: 340mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

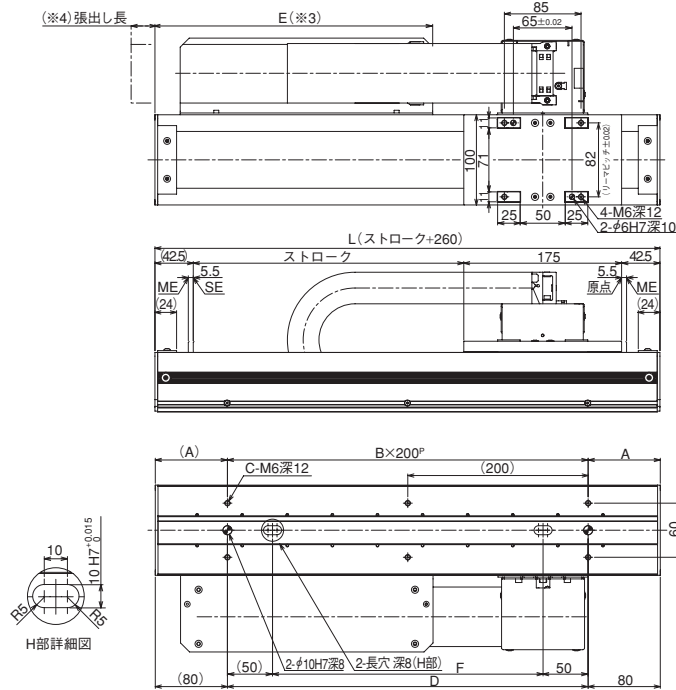
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



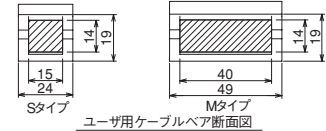
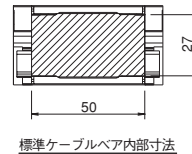
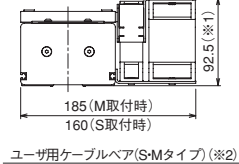
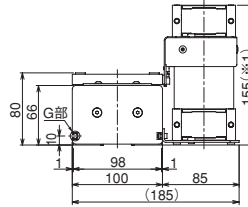
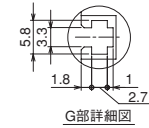
- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-60mm」となります。
- (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。  
標準ケーブルベア: 最大10mm,  
ユーザ用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末-67



※許容モーメントオフセット  
基準位置は、スライダワーク  
取付位置より49mmの  
ところになります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230	2280	
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	
質量 (kg)	8.0	9.1	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.6	16.7	17.8	18.9	19.9	21.0	22.1	23.2	24.3	25.4	26.5	27.5	28.6	29.7	30.8	31.9	33.0	34.1	35.1	36.2	37.3	38.4	39.5	40.6	41.7	42.8	43.8	44.9	46.0	47.1	48.2	49.3	50.4	51.4		

■適応コントローラ

LSAS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-100SG-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SSEL-CS-1-100SG-①-2-2	2	768点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
プログラム制御タイプ				53332点 (タイプにより異なります)			

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※① I/O種類 (NP/PN) ※㊦ XSELのタイプ名 (P/Q/R/S)  
 ※㊦ 電源電圧の種類 (2: 単相200V/3: 三相200V) ※㊦ フィールドネットワーク記号

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSAS-N10SM 中型タイプ 本体幅100mm 標準タイプ マルチスライダ

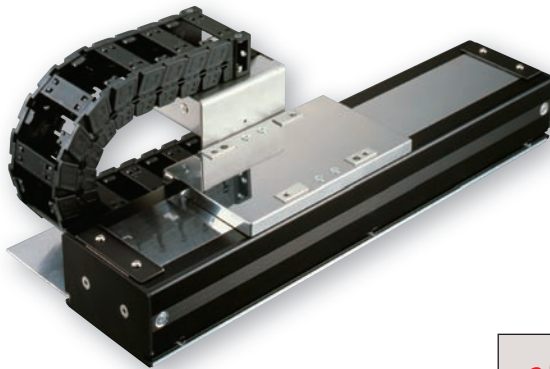
■型式項目	LSAS	—	N10SM	—	G	—	100S	—	□	—	T2	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	対応ドライバ出力	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					G: シリアルエンコーダ 疑似アブソタイプ		100S: 100W		100: 100mm ↓ 3900: 3900mm (100mm 毎)		T2: SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N: 無し S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N10SM-G-100S-①-T2-②-③	100S (※1)	15	—	54	162	3	100~3900 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは100Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	100~3900 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	—	1400	—	2700	—
200	—	1500	—	2800	—
300	—	1600	—	2900	—
400	—	1700	—	3000	—
500	—	1800	—	3100	—
600	—	1900	—	3200	—
700	—	2000	—	3300	—
800	—	2100	—	3400	—
900	—	2200	—	3500	—
1000	—	2300	—	3600	—
1100	—	2400	—	3700	—
1200	—	2500	—	3800	—
1300	—	2600	—	3900	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-9	—
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-9	—

(※)ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 76.4N・m Mb: 46.3N・m Mc: 25.7N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 340mm 以下 Mb・Mc 方向: 340mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数 3.5 の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



# LSAS-N15SS 中型タイプ 本体幅150mm 標準タイプ シングルスライダ

■型式項目 **LSAS** - **N15SS** - **G** - **200S** -  - **T2** -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 対応ドライバ出力 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション

G:シリアルエンコーダ  
疑似アブソタイプ

200S:200W

150:150mm  
↓  
4150:4150mm  
(100mm毎)

T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X:長さ指定

オプション  
下記オプション  
価格表参照

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

RoHS



\*設置方法の詳細は  
巻末-55ページを  
ご参照ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。  
詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんので  
ご注意下さい。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N15SS-G-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	-	86	E-97参照	3	150~4150 (100mm毎)

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~4150 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1550	-	2950	-
250	-	1650	-	3050	-
350	-	1750	-	3150	-
450	-	1850	-	3250	-
550	-	1950	-	3350	-
650	-	2050	-	3450	-
750	-	2150	-	3550	-
850	-	2250	-	3650	-
950	-	2350	-	3750	-
1050	-	2450	-	3850	-
1150	-	2550	-	3950	-
1250	-	2650	-	4050	-
1350	-	2750	-	4150	-
1450	-	2850	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-
		-

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	水平設置 + ユーザ用ケーブルペアM (※)	UM1	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		UM2	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM3	→F-9	-
					UM4	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペアS (※)	US1	→F-9	-				
	US2	→F-9	-				
	US3	→F-9	-				
	US4	→F-9	-				

(※)ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 111.7N・m Mb: 66.6N・m Mc: 50.0N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



寸法図

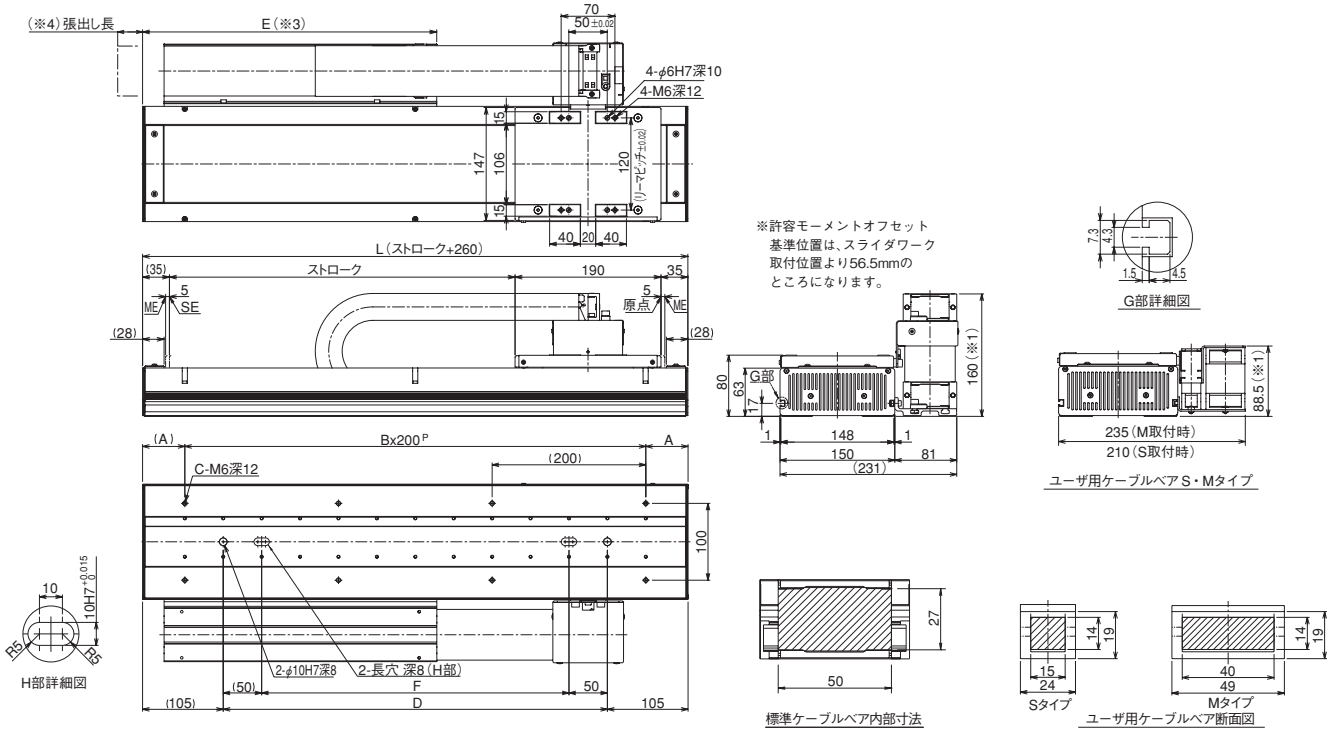
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-30mm」となります。
- (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。  
標準ケーブルベア: 最大10mm,  
ユーザ用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末-67



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150					
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410					
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	22	23	23	
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46	48	48	
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500	4600	
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230	2280	2330	2380	2430	2480
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500	4600
質量 (kg)	9.3	10.6	12.0	13.3	14.6	15.9	17.2	18.5	19.8	21.2	22.5	23.8	25.1	26.4	27.7	29.0	30.4	31.7	33.0	34.3	35.6	36.9	38.2	39.6	40.9	42.2	43.5	44.8	46.1	47.4	48.8	50.1	51.4	52.7	54.0	55.3	56.6	58.0	59.3	60.6	61.9	63.2	64.5	65.8	67.1	

適応コントローラ

LSAS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200SG-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SSEL-CS-1-200SG-①-2-2	2	768点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
プログラム制御タイプ				53332点 (タイプにより異なります)			

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※① I/O種類 (NP/PN) ※Ⓜ XSELのタイプ名 (P/Q/R/S)  
 ※Ⓜ電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※②フィールドネットワーク記号

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# LSAS-N15SM 中型タイプ 本体幅150mm 標準タイプ マルチスライダ

■型式項目	LSAS	—	N15SM	—	G	—	200S	—	□	—	T2	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	対応ドライバ出力	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					G:シリアルエンコーダ 擬似アブソタイプ		200S:200W		150:150mm ↓ 3950:3950mm (100mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N15SM-G-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	20	—	86	E-97参照	3	150~3950 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3950 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	—	1450	—	2750	—
250	—	1550	—	2850	—
350	—	1650	—	2950	—
450	—	1750	—	3050	—
550	—	1850	—	3150	—
650	—	1950	—	3250	—
750	—	2050	—	3350	—
850	—	2150	—	3450	—
950	—	2250	—	3550	—
1050	—	2350	—	3650	—
1150	—	2450	—	3750	—
1250	—	2550	—	3850	—
1350	—	2650	—	3950	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-9	—
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-9	—

(※)ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 111.7N・m Mb: 66.6N・m Mc: 50.0N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安 / Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数 3.5 の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

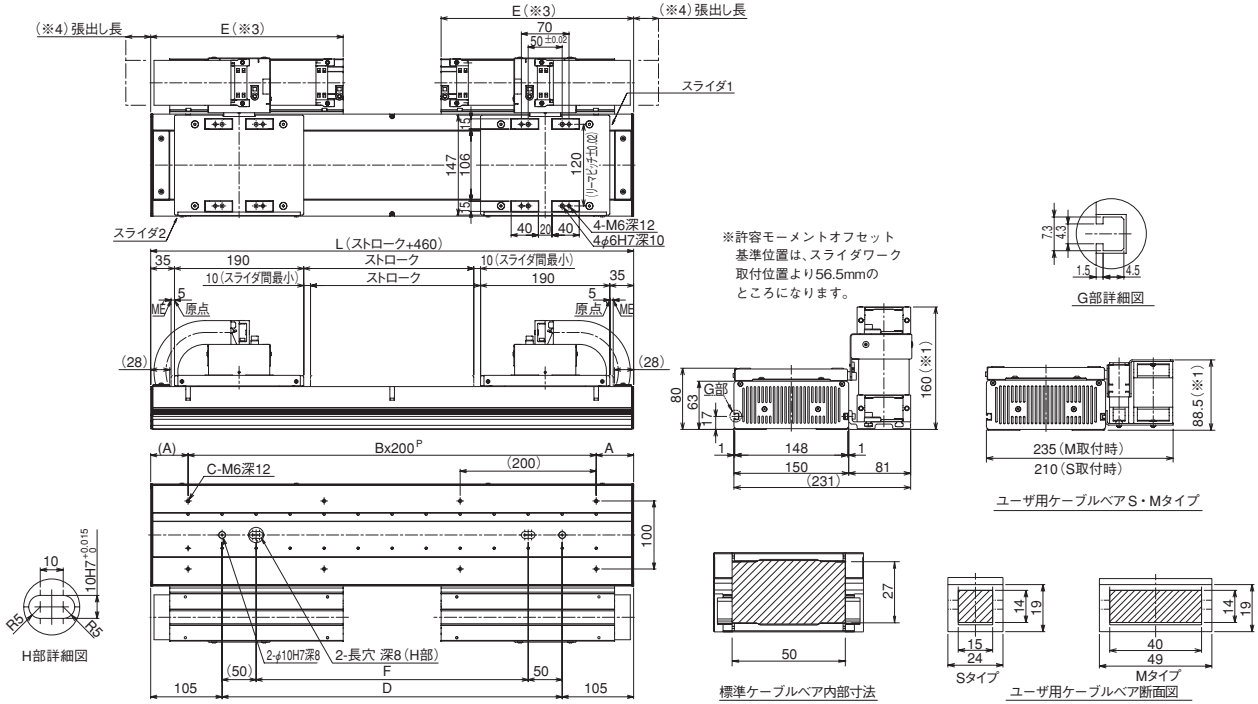
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-30mm」となります。
- (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。  
標準ケーブルベア: 最大10mm,  
ユーザ用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド

特注対応のご案内 巻末-67



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950		
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130		
F	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量 (kg)	16.5	17.9	19.3	20.7	22.1	23.5	25.0	26.4	27.8	29.2	30.7	32.1	33.5	34.9	36.3	37.7	39.1	40.6	42.0	43.4	44.8	46.2	47.6	49.1	50.5	51.9	53.3	54.7	56.2	57.6	59.0	60.4	61.8	63.2	64.6	66.1	67.5	68.9	70.3		

■適応コントローラ

LSAS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200SG-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SSEL-CS-2-200SG-②-0-2	2	768点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
プログラム制御タイプ				20000点			
		XSEL-④-2-200SG-200SG-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※XSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④ XSELのタイプ名 (P/Q/R/S)  
 ※② 電源電圧の種類 (2: 単相200V / 3: 三相200V) ※③ フィールドネットワーク記号 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSAS-N15HS 中型タイプ 本体幅150mm 高推力タイプ シングルスライダ

■型式項目 **LSAS** - **N15HS** - **G** - **200S** -  - **T2** -  -

シリーズ    タイプ    エンコーダ種類    対応ドライバ出力    ストローク    適応コントローラ    ケーブル長    オプション

G:シリアルエンコーダ  
疑似アナログタイプ    200S:200W    100:100mm  
↓  
4100:4100mm  
(100mm毎)    T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S    N:無し  
S:3m  
M:5m  
X:長さ指定

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

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

RoHS



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)	■ストロークと最高速度	
		水平 (kg)	垂直 (kg)					ストローク (mm)	100~4100 (100mm毎)
LSAS-N15HS-G-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	30	-	125	E-97参照	3	100~4100 (100mm毎)	最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション  
(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
100	-	1500	-	2900	-
200	-	1600	-	3000	-
300	-	1700	-	3100	-
400	-	1800	-	3200	-
500	-	1900	-	3300	-
600	-	2000	-	3400	-
700	-	2100	-	3500	-
800	-	2200	-	3600	-
900	-	2300	-	3700	-
1000	-	2400	-	3800	-
1100	-	2500	-	3900	-
1200	-	2600	-	4000	-
1300	-	2700	-	4100	-
1400	-	2800	-		

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-
		-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-	水平設置 + ユーザーケーブルベアM (※)	UM1	→F-9	-
	CT3	→F-9	-		UM2	→F-9	-
	CT4	→F-9	-		UM3	→F-9	-
水平設置 + ユーザーケーブルベアS (※)	US1	→F-9	-		UM4	→F-9	-
	US2	→F-9	-				
	US3	→F-9	-				
	US4	→F-9	-				

(※)ユーザーケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 155.8N・m Mb: 91.1N・m Mc: 71.5N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma 方向: 450mm 以下 Mb・Mc 方向: 450mm 以下  
(※)基準定格寿命 10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。



# LSAS-N15HM 中型タイプ 本体幅150mm 高推力タイプ マルチスライダ

■型式項目	LSAS	-	N15HM	-	G	-	200S	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	対応ドライバ出力	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					G:シリアルエンコーダ 疑似アブソタイプ		200S:200W		150:150mm ↓ 3850:3850mm (100mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション 価格表参照

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

## RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSAS-N15HM-G-200S-①-T2-②-③	200S (※1)	30	-	125	E-97参照	3	150~3850 (100mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	150~3850 (100mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
150	-	1450	-	2750	-
250	-	1550	-	2850	-
350	-	1650	-	2950	-
450	-	1750	-	3050	-
550	-	1850	-	3150	-
650	-	1950	-	3250	-
750	-	2050	-	3350	-
850	-	2150	-	3450	-
950	-	2250	-	3550	-
1050	-	2350	-	3650	-
1150	-	2450	-	3750	-
1250	-	2550	-	3850	-
1350	-	2650	-		-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア S (※)	US1	→F-9	-
水平設置 + ユーザ用ケーブルペア M (※)	UM1	→F-9	-

(※)ユーザ用ケーブルペアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma:155.8N・m Mb:91.1N・m Mc:71.5N・m
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向:450mm以下 Mb・Mc方向:450mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

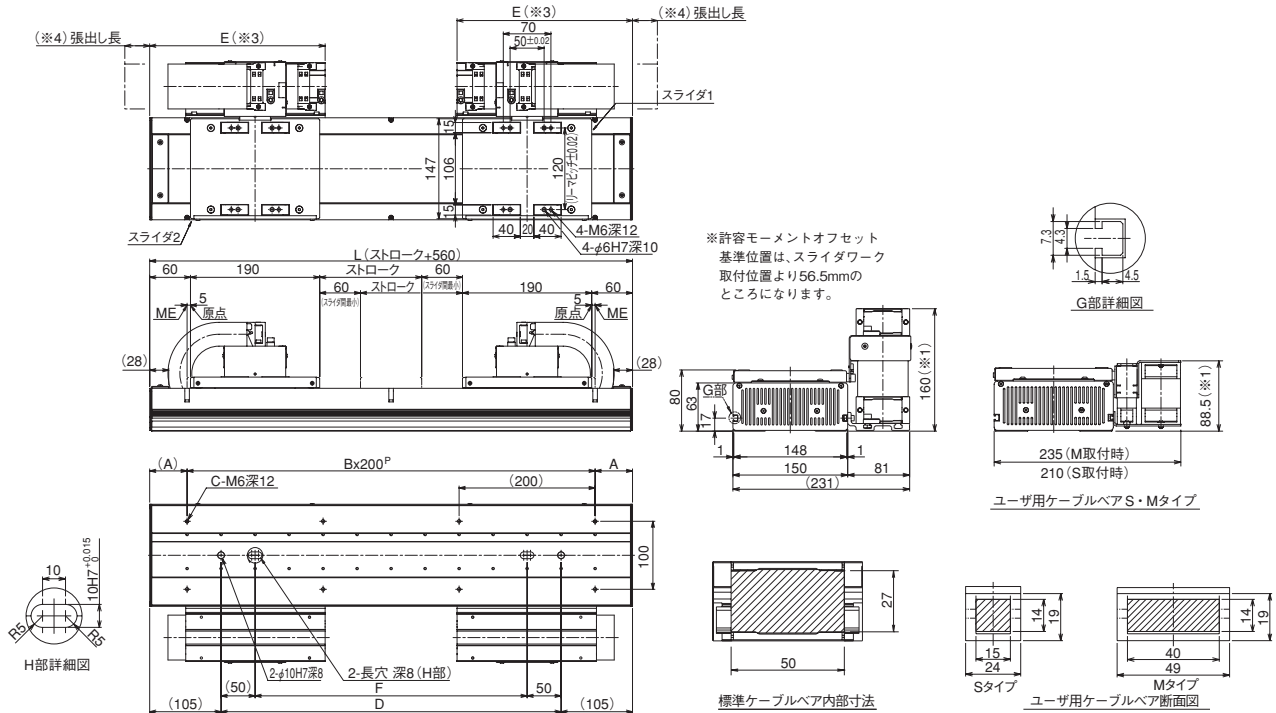
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



- (※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。
- (※2) ユーザ用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。
- (※3) ユーザ用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-55mm」となります。
- (※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。  
標準ケーブルベア: 最大10mm,  
ユーザ用ケーブルベア: 最大20mm

ME: メカニカルエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	
D	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105		
F	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量(kg)	19.7	21.1	22.5	23.9	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0	32.5	33.9	35.3	36.7	38.1	39.5	40.9	42.3	43.8	45.2	46.6	48.0	49.5	50.9	52.3	53.7	55.1	56.5	57.9	59.4	60.8	62.2	63.6	65.0	66.4	67.9	69.3	70.7	72.1		

適応コントローラ

LSAS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-200SG-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SSEL-CS-2-200SG-②-0-2	2	768点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
プログラム制御タイプ				20000点			
		XSEL-④-2-200SG-200SG-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は2軸仕様の場合です。 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④XSELのタイプ名 (P/Q/R/S)  
 ※②電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※③フィールドネットワーク記号 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- 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 リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカロボット
- K クリーン対応
- L 防塵・防滴対応
- M コントローラ
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



# LSA-N19SS 中型タイプ 本体幅193mm 標準タイプ シングルスライダ

■型式項目	LSA	-	N19SS	-	I	-	300S	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
		I:インクリメンタル仕様	300S:300W	144:144mm ↓ 2592:2592mm (144mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N19SS-I-300S-①-T2-②-③	300S (※1)	30	-	100	E-97参照	3	144~2592 (144mm毎)

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	144~2592 (144mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは300Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
144	-	1440	-
288	-	1584	-
432	-	1728	-
576	-	1872	-
720	-	2016	-
864	-	2160	-
1008	-	2304	-
1152	-	2448	-
1296	-	2592	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-
	CT3	→F-9	-
	CT4	→F-9	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma:61.94N・m Mb:61.94N・m Mc:61.94N・m
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向:700mm以下 Mb・Mc方向:700mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

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

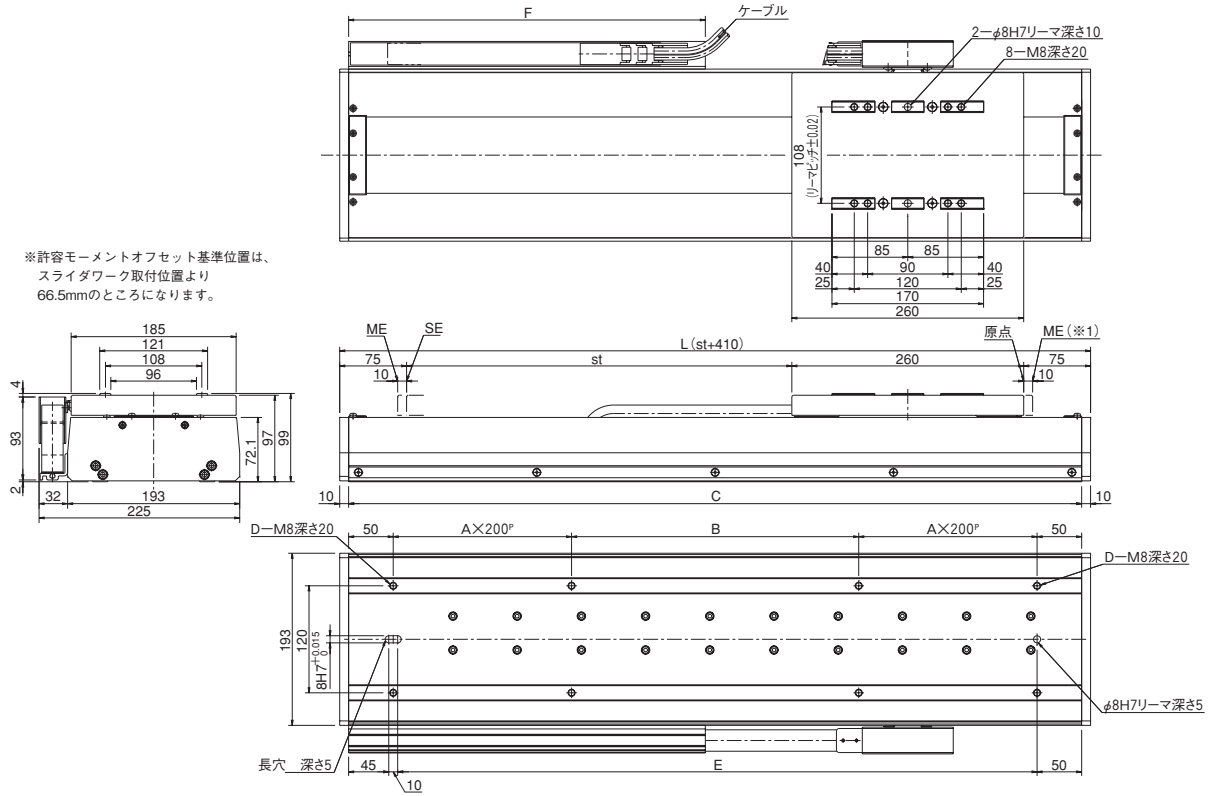
特注対応のご案内

☞ 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より66.5mmのところになります。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	144	288	432	576	720	864	1008	1152	1296	1440	1584	1728	1872	2016	2160	2304	2448	2592
L	554	698	842	986	1130	1274	1418	1562	1706	1850	1994	2138	2282	2426	2570	2714	2858	3002
A	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	5	5	5	6	6	6	7
B	34	178	322	66	210	354	98	242	386	130	274	18	162	306	50	194	338	82
C	534	678	822	966	1110	1254	1398	1542	1686	1830	1974	2118	2262	2406	2550	2694	2838	2982
D	4	4	4	6	6	6	8	8	8	10	10	12	12	12	14	14	14	16
E	429	573	717	861	1005	1149	1293	1437	1581	1725	1869	2013	2157	2301	2445	2589	2733	2877
F	250	325	400	475	550	625	700	775	850	925	1000	1075	1150	1225	1300	1375	1450	1525
質量(kg)	17.8	20.6	23.5	26.3	29.2	32.0	34.8	37.7	40.5	43.4	46.2	49.1	51.9	54.8	57.6	60.4	63.3	66.1

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-300SI-①-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSELのみ)	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-300SI-①-2-2		(-)	単相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-300SI-①-2-②	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-300SI-N1-EEE-2-⑤	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※① I/O種類 (NP/PN)  
 ※②電源電圧の種類 (1:100V/2:単相200V) ※④XSELのタイプ名 (P/Q) ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑤電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※⑤ フィールドネットワーク記号

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSA-N19SM 中型タイプ 本体幅193mm 標準タイプ マルチスライダ

■型式項目	LSA	-	N19SM	-	I	-	300S	-	□	-	T2	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	対応ドライバ出力	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長
					I:インクリメンタル仕様		300S:300W		72:72mm ↓ 2232:2232mm (144mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

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

## RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-N19SM-I-300S-①-T2-②-③	300S (※1)	30	-	100	E-97参照	3	72~2232 (144mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

(※1)コントローラのドライバは300Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(M-147ページ参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	72~2232 (144mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
72	-	1224	-
216	-	1368	-
360	-	1512	-
504	-	1656	-
648	-	1800	-
792	-	1944	-
936	-	2088	-
1080	-	2232	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

\*オプションの設定はありません。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma:61.94N・m Mb:61.94N・m Mc:61.94N・m
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:700mm以下 Mb・Mc方向:700mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

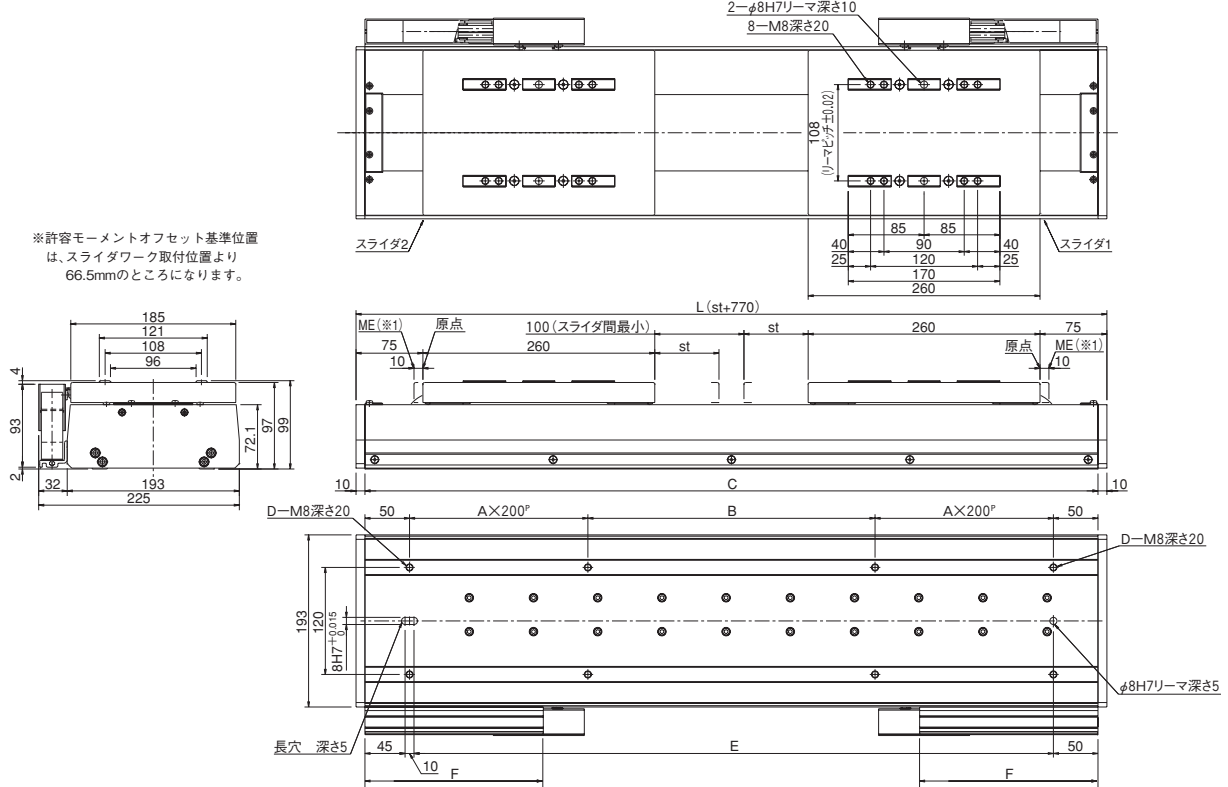
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク	72	216	360	504	648	792	936	1080	1224	1368	1512	1656	1800	1944	2088	2088
L	842	986	1130	1274	1418	1562	1706	1850	1994	2138	2282	2426	2570	2714	2858	3002
A	1	2	2	2	3	3	3	4	4	5	5	5	6	6	6	7
B	322	66	210	354	98	242	386	130	274	18	162	306	50	194	338	82
C	822	966	1110	1254	1398	1542	1686	1830	1974	2118	2262	2406	2550	2694	2838	2982
D	4	6	6	6	8	8	8	10	10	12	12	12	14	14	14	16
E	717	861	1005	1149	1293	1437	1581	1725	1869	2013	2157	2301	2445	2589	2733	2877
F	200	275	350	425	500	575	650	725	800	875	950	1025	1100	1175	1250	1325
質量(kg)	28.7	31.5	34.4	37.2	40.1	42.9	45.8	48.6	51.5	54.3	57.2	60.0	62.8	65.7	68.5	71.4

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-300SI-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-300SI-①-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-300SI-300SI-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-④-2-300SI-300SI-N1-EEE-2-④	6	20000点		-	→ M-219

※SSEL, XSELの型式は2軸仕様の場合です。

※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし, XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。

※④フィールドネットワーク記号

※①I/O種類(NP/PN)

※④電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)

※マルチスライダは2軸コントローラか, SCON2台での制御になります。

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSA-W21SS 大型タイプ 本体幅210mm 標準タイプ シングルスライダ

■型式項目 **LSA** - **W21SS** - **I** - **400** -  - **T2** -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 対応ドライバ出力 - ストローク - 適応コントローラ - ケーブル長 - オプション  
 I:インクリメンタル仕様 400:400W 1050:1050mm  
 ↓  
 4155:4155mm (135mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X:長さ指定 CT2:ケーブルペア取付 2 CT3:ケーブルペア取付 3 CT4:ケーブルペア取付 4 L:原点リミットスイッチ (標準装備)

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

RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
 水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### 可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-W21SS-I-400-①-T2-②-③-L	400	60	-	200	600	3	1050~4155 (135mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク (mm)	1050~4155 (135mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
1050	-	2670	-
1185	-	2805	-
1320	-	2940	-
1455	-	3075	-
1590	-	3210	-
1725	-	3345	-
1860	-	3480	-
1995	-	3615	-
2130	-	3750	-
2265	-	3885	-
2400	-	4020	-
2535	-	4155	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
 \*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	-
	CT3	→F-9	-
	CT4	→F-9	-
原点リミットスイッチ	L	→F-9	-

注) W21SSタイプは納品後原点方向を変更する事が出来ませんのでご注意ください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 128.7N・m Mb: 128.7N・m Mc: 128.7N・m
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向: 500mm以下 Mb・Mc方向: 500mm以下  
 (※) 基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

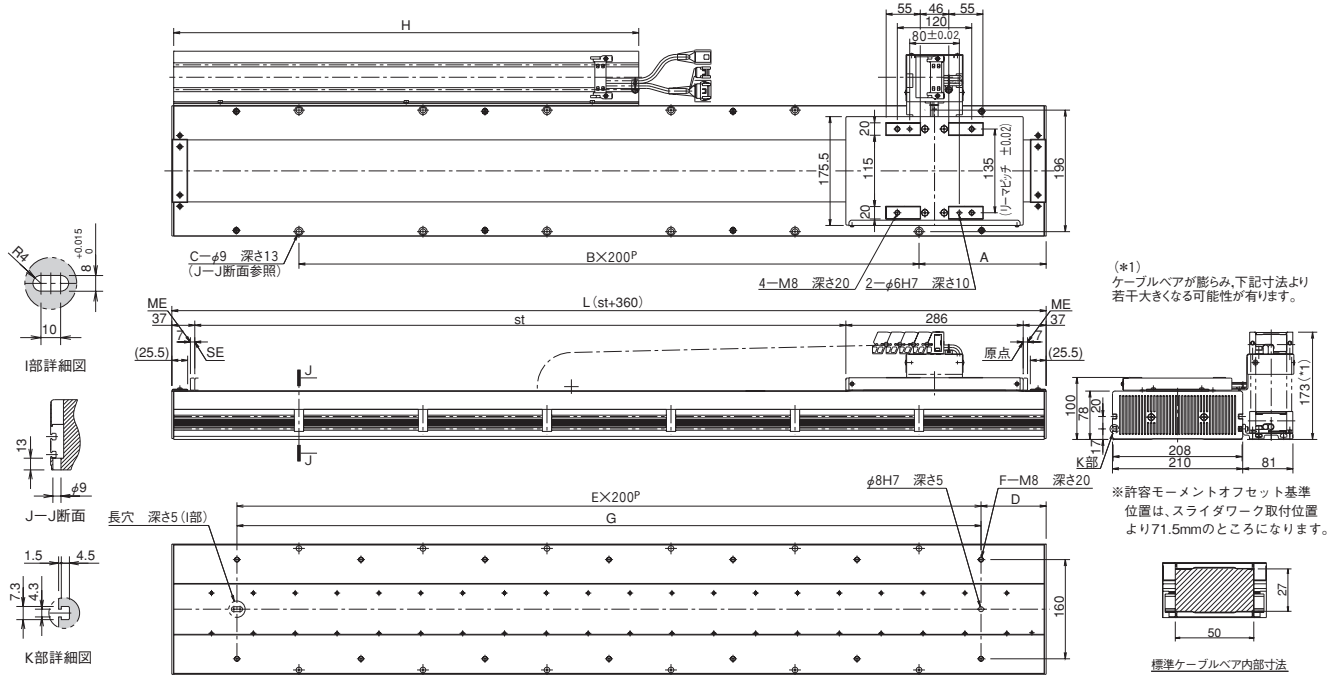
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

■ストローク別寸法・質量

ストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	44	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3600	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120	2200	2240	2320
質量(kg)	46.0	50.0	54.0	58.0	62.0	66.0	70.0	74.0	78.0	82.0	86.0	90.0	94.0	98.0	102.0	106.0	110.0	114.0	118.0	122.0	126.0	130.0	134.0	138.0

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-400I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード		SCON-CA-400I-②-0-2		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400I-③-0-2		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-④-2-2		(-)	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400I-①-2-2	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-⑤-1-400I-N1-EEE-2-②	6	20000点			→ M-219

※SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B, C, HA, L, M, Sを選択した場合に型式記入が必要です。  
 ※① I/O種類 (NP/PN) ※⑤ XSELのタイプ名 (P/Q) ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※② 電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※③ フィールドネットワーク記号



# LSA-W21SM 大型タイプ 本体幅210mm 標準タイプ マルチスライダ

■型式項目	<b>LSA</b>	—	<b>W21SM</b>	—	<b>I</b>	—	<b>400</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>T2</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>L</b>
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		対応ドライバ出力		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I:インクリメンタル仕様		400:400W		730:730mm ↓ 3835:3835mm (135mm毎)		T2:SCON XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X <input type="checkbox"/> :長さ指定		L:原点リミットスイッチ (標準装備)

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

## RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。  
詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-W21SM-I-400-①-T2-②-③-L	400	60	—	200	600	3	730~3835 (135mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	730~3835 (135mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
730	—	2350	—
865	—	2485	—
1000	—	2620	—
1135	—	2755	—
1270	—	2890	—
1405	—	3025	—
1540	—	3160	—
1675	—	3295	—
1810	—	3430	—
1945	—	3565	—
2080	—	3700	—
2215	—	3835	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点リミットスイッチ	L	→F-9	—

注)ケーブルベア的位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。  
大型タイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma:128.7N・m Mb:128.7N・m Mc:128.7N・m
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向:500mm以下 Mb・Mc方向:500mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3.5の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

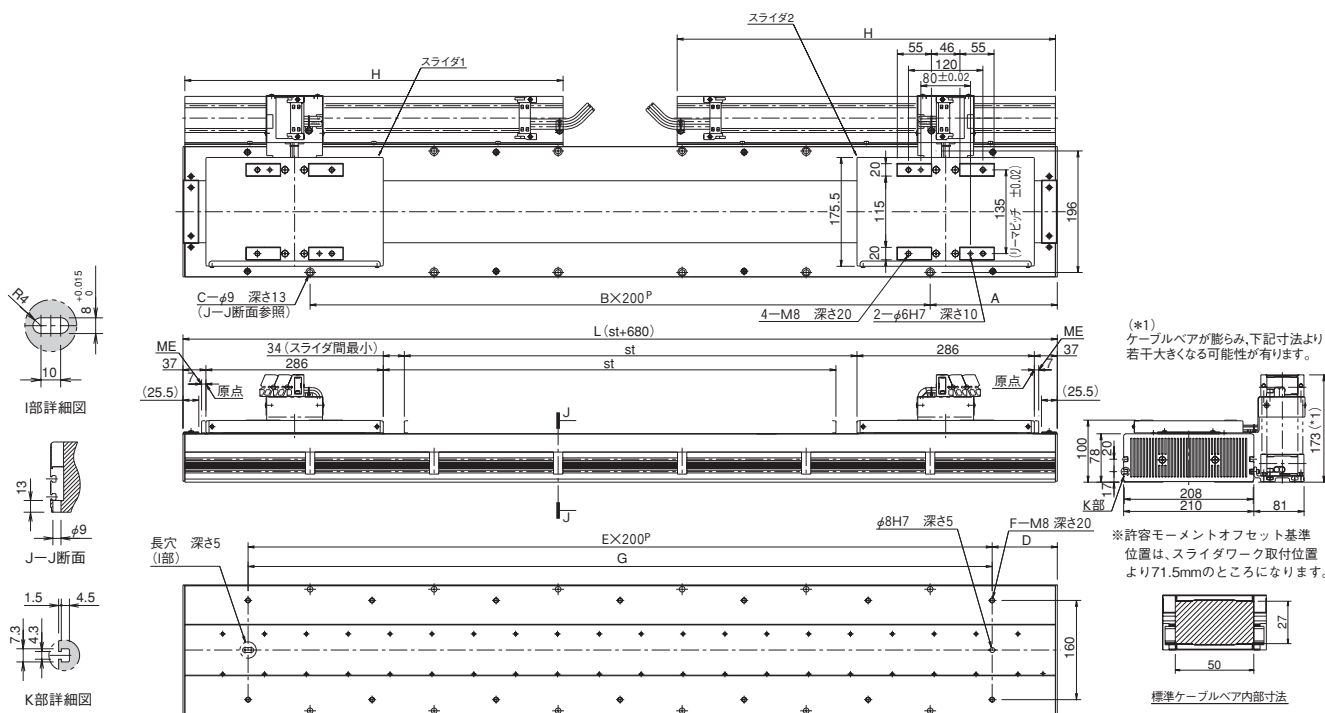
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
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・質量

ストローク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	610	680	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120	2200
質量(kg)	57.0	61.0	65.0	69.0	73.0	77.0	81.0	85.0	89.0	93.0	97.0	101.0	105.0	109.0	113.0	117.0	121.0	125.0	129.0	133.0	137.0	141.0	145.0	149.0

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
ポジションモード		SCON-CA-400I-①-2-2	1	512点	単相 AC 200V	-	→ M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ				768点			
パルス列入力制御タイプ		(-)					
プログラム制御タイプ		XSEL-④-2-400□-400□-N1-EEE-2-④	6	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Qのみ)	-	→ M-219

※XSELの型式は2軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。  
 ※① I/O種類 (NP/PN) ※④ XSELのタイプ名 (P/Q) ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※④ 電源電圧の種類 (2:単相200V/3:三相200V) ※④ フィールドネットワーク記号 ※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSA-W21HS 大型タイプ 本体幅210mm 高推力タイプ シングルスライダ

■型式項目	LSA	—	W21HS	—	I	—	1000	—	□	—	T2	—	□	—	□
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	対応ドライバ出力	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					I:インクリメンタル仕様		1000:1000W		895:895mm ↓ 4000:4000mm (135mm毎)		T2:XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		CT2:ケーブルベア取付2 CT3:ケーブルベア取付3 CT4:ケーブルベア取付4 L:原点リミットスイッチ (標準装備)

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

- 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
- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N



※設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。  
詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-W21HS-I-1000-①-T2-②-③-L	1000	120	—	400	1200	3	895~4000 (135mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	895~4000 (135mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
895	—	2515	—
1030	—	2650	—
1165	—	2785	—
1300	—	2920	—
1435	—	3055	—
1570	—	3190	—
1705	—	3325	—
1840	—	3460	—
1975	—	3595	—
2110	—	3730	—
2245	—	3865	—
2380	—	4000	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
水平設置	CT2	→F-9	—
	CT3	→F-9	—
	CT4	→F-9	—
原点リミットスイッチ	L	→F-9	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma: 275.2N・m Mb: 275.2N・m Mc: 275.2N・m
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:750mm以下 Mb・Mc方向:750mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

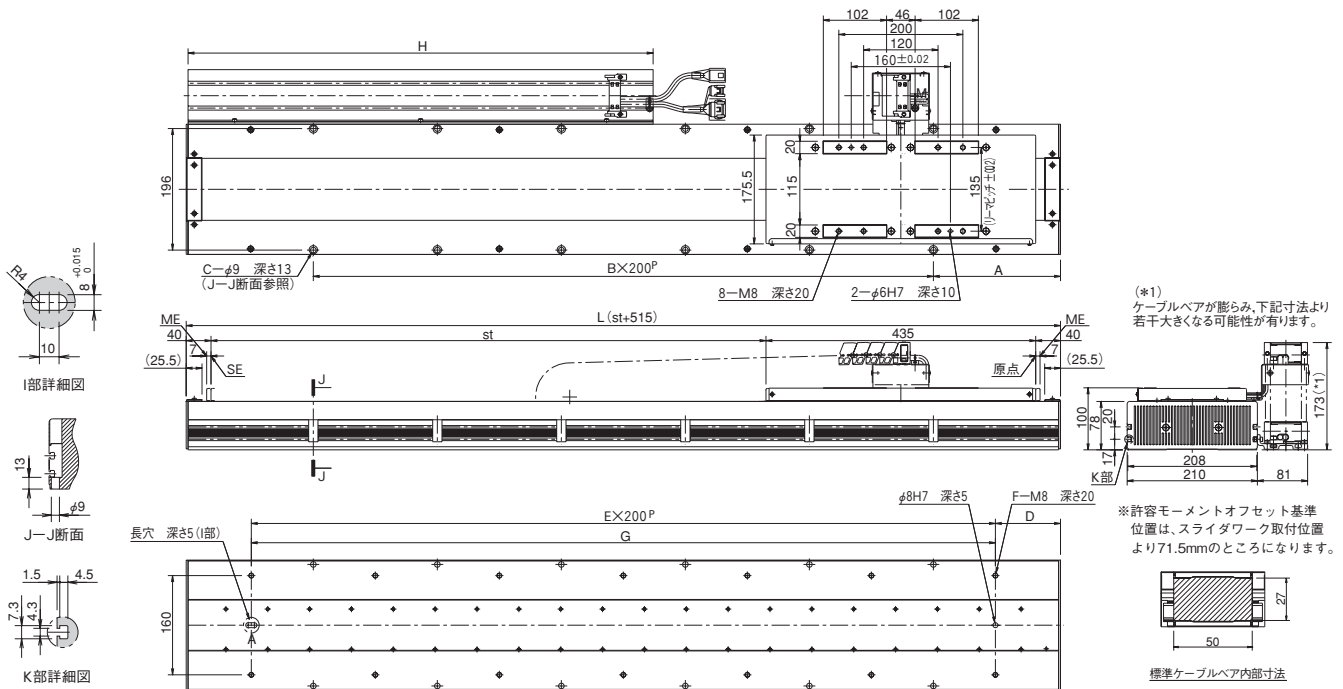
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
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・質量

ストローク	895	1030	1165	1300	1435	1570	1705	1840	1975	2110	2245	2380	2515	2650	2785	2920	3055	3190	3325	3460	3595	3730	3865	4000
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120	2200	2240	2320
質量(kg)	50.0	54.0	58.0	62.0	66.0	70.0	74.0	78.0	82.0	86.0	90.0	94.0	98.0	102.0	106.0	110.0	114.0	118.0	122.0	126.0	130.0	134.0	138.0	142.0

適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
プログラム制御タイプ		XSEL-④-1-1000□-N1-EEE-2-⑤	5	20000点	単相/三相 AC200V	-	→ M-219

※XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※④I/O種類 (NP/PN)  
 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。 ※⑤XSELのタイプ名(P/Q)ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。  
 ※⑤電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)

- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

# LSA-W21HM 大型タイプ 本体幅210mm 高推力タイプ マルチスライダ

■型式項目	LSA	—	W21HM	—	I	—	1000	—	□	—	T2	—	□	—	L
	シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	対応ドライバ出力	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション
					I:インクリメンタル仕様		1000:1000W		420:420mm 3525:3525mm (135mm毎)		T2:XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		L:原点リミットスイッチ (標準装備)

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

## RoHS



\*設置方法の詳細は巻末-55ページをご参照ください。



写真はシングルスライダです。

技術資料 巻末-39

**POINT**  
選定上の注意

(注1)ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2)最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はE-97ページをご参照下さい。  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。

## 型式スペック

### ■可搬質量

型式	対応ドライバ出力 (W)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)				
LSA-W21HM-I-1000-①-T2-②-③-L	1000	120	—	400	1200	3	420~3525 (135mm毎)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	420~3525 (135mm毎)
最高速度 (mm/s)	2500

### ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	標準価格	①ストローク (mm)	標準価格
420	—	2040	—
555	—	2175	—
690	—	2310	—
825	—	2445	—
960	—	2580	—
1095	—	2715	—
1230	—	2850	—
1365	—	2985	—
1500	—	3120	—
1635	—	3255	—
1770	—	3390	—
1905	—	3525	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

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

\*標準がロボットケーブルです。  
\*保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点リミットスイッチ	L	→F-9	—

注)ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。  
大型タイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容モーメント(※)	Ma:275.2N・m Mb:275.2N・m Mc:275.2N・m
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

\*張出し負荷長の目安/Ma方向:750mm以下 Mb・Mc方向:750mm以下  
(※)基準定格寿命10,000km、標準荷重係数3の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

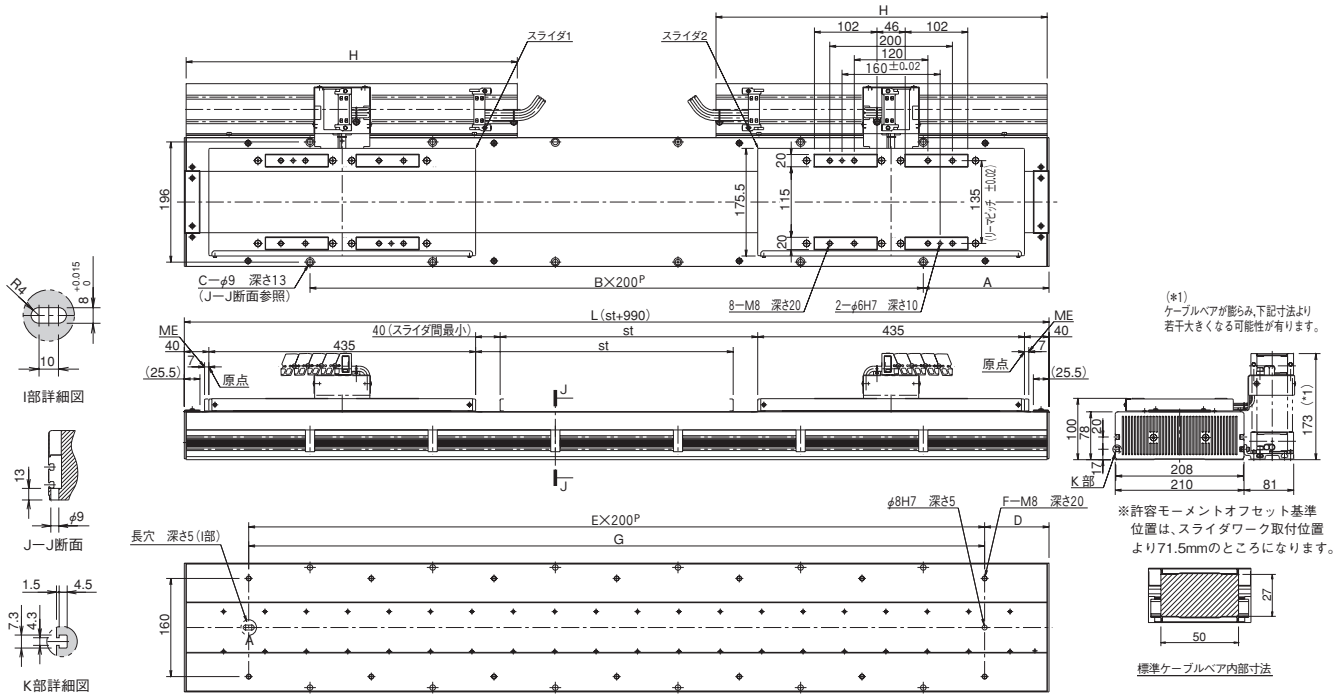
寸法図

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](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



- 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

- RCL-SA/SM
- RCL-RA
- LSA-S
- LSA-H
- LSA-L
- LSA-N
- LSA-W
- LSAS-N

■ストローク別寸法・質量

ストローク	420	555	690	825	960	1095	1230	1365	1500	1635	1770	1905	2040	2175	2310	2445	2580	2715	2850	2985	3120	3255	3390	3525
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	540	610	680	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120
質量(kg)	65.0	69.0	73.0	77.0	81.0	85.0	89.0	93.0	97.0	101.0	105.0	109.0	113.0	117.0	121.0	125.0	129.0	133.0	137.0	141.0	145.0	149.0	153.0	157.0

■適応コントローラ

LSA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	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
プログラム制御タイプ		XSEL-④-2-1000□-1000□-N1-EEE-2-3	4	20000 点	三相 AC200V	-	→ M-219

※XSELの型式は2軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B.C.HA.L.M.Sを選択した場合に型式記入が必要です。  
※④XSELのタイプ名(P/Q)ただし、XSEL-P/Qの5,6軸目には接続できません。

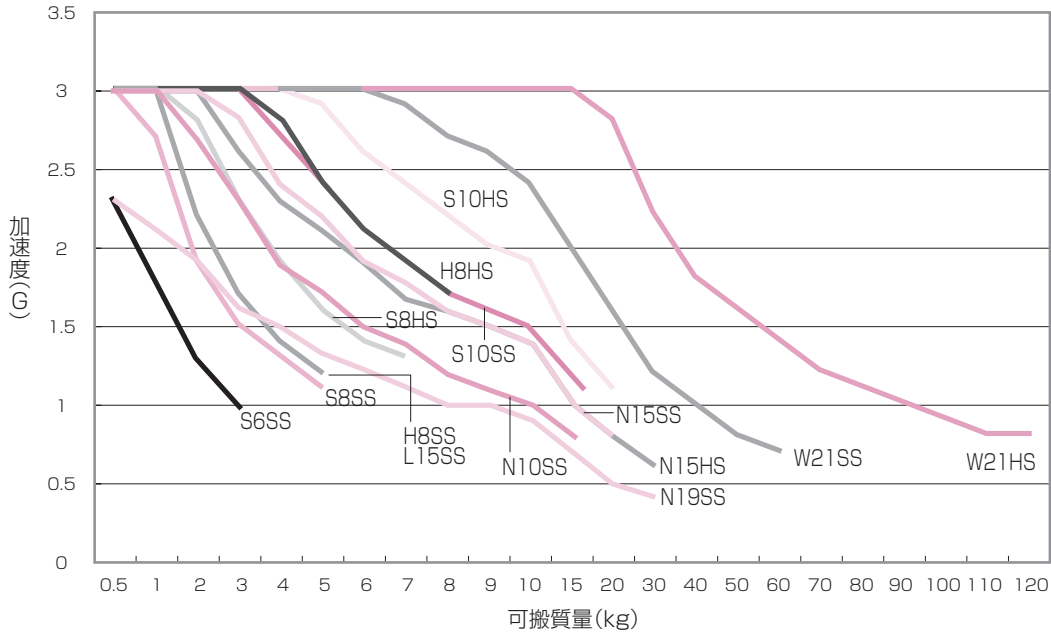


## リニアサーボタイプ 選定の目安

### ■ 加速度と可搬質量の相関図(機種別)

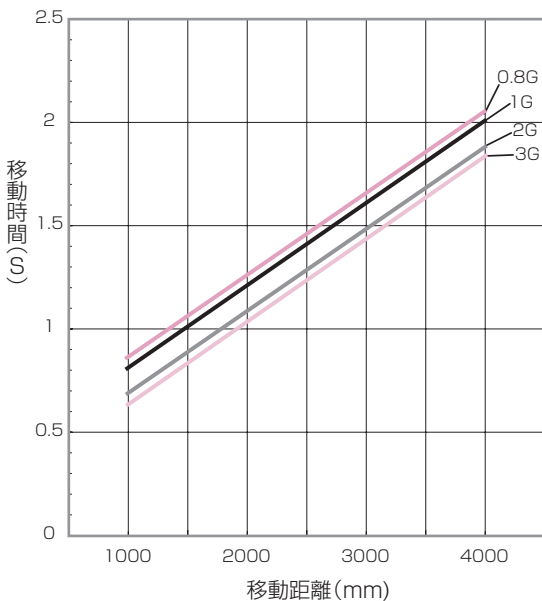
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の最大加速度を表しています。  
ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用下さい。

注)下記グラフは、デューティは考慮  
されていませんのでご注意下さい。



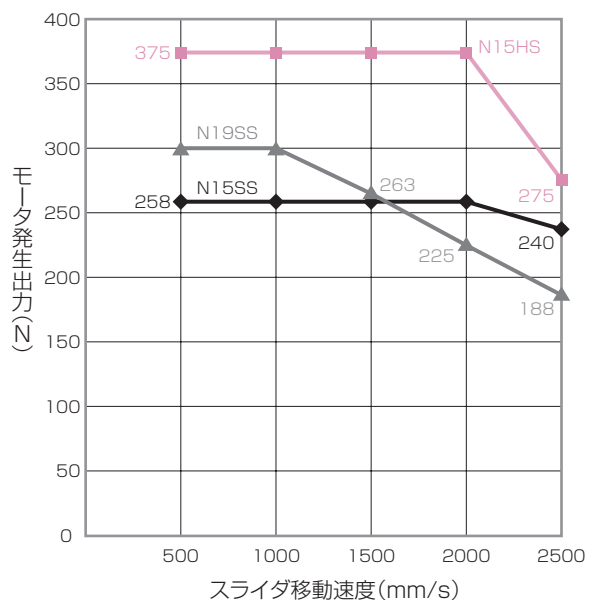
### ■ 速度・加速度別移動時間

加速度0.8G/1G/2G/3G、速度2500mm/sで  
動作させた場合の移動時間の目安です。  
サイクルタイムの検討の目安にご使用下さい。



### ■ N15S□/N15H□/N19S□の最大推力

N15S□/N15H□/N19S□の最大推力は、  
スライダの移動速度により変化します。  
機種選定の際に目安としてご使用下さい。



# MEMO

Horizontal dotted lines for writing.

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