

# 防塵・防滴対応

RCP4W  
RCP2W

RCAW  
RCS2W

ISWA  
ISPWA  
IX-NNW

- 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW



## 保護等級表示

IP □ □

第1示性数字  
人体及び固形異物に対する保護

第2示性数字  
水の浸入に対する保護

※水以外の液体を使用される場合は、弊社にお問合せ下さい。

## 保護等級内容

保護等級	内容	
IP67	固形異物	粉塵は完全に遮断され内部に侵入しません。
	水	水中に入れても内部に水が浸入しません。
IP65	固形異物	粉塵は完全に遮断され本体内部に侵入しません。
	水	いかなる方向から水の直接噴流を受けても有害な影響は受けません。
IP54	固形異物	動作に影響を及ぼすような粉塵は、本体内部に侵入しません。
	水	いかなる方向から水の飛沫を受けても有害な影響は受けません。
IP50	固形異物	動作に影響を及ぼすような粉塵は、本体内部に侵入しません。
	水	水については保護されていません。

性能(スペック)確認			L-3
<b>RCP4W</b> パルスモータ	スライダタイプ	RCP4W-SA5C	L-7
		RCP4W-SA6C	L-9
		RCP4W-SA7C	L-11
	ロッドタイプ	RCP4W-RA6C	L-13
		RCP4W-RA7C	L-15
<b>RCP2W</b> パルスモータ	スライダタイプ	RCP2W-SA16C	L-17
		ロッドタイプ	RCP2W-RA4C
	グリップタイプ	RCP2W-RA6C	L-21
		RCP2W-RA10C	L-23
		RCP2W-GRSS	L-25
		RCP2W-GRLS	L-27
		RCP2W-GRS	L-29
		RCP2W-GRM	L-31
		RCP2W-GR3SS	L-33
		RCP2W-GR3SM	L-35
<b>RCAW</b> サーボモータ24V	ロッドタイプ	RCAW-RA3C	L-37
		RCAW-RA3D	
		RCAW-RA3R	
	ロッドタイプ	RCAW-RA4C	L-39
		RCAW-RA4D	
RCAW-RA4R			
<b>RCS2W</b> サーボモータ200V	ロッドタイプ	RCS2W-RA4C	L-41
		RCS2W-RA4D	
		RCS2W-RA4R	
<b>ISWA</b> <b>ISPWA</b> サーボモータ200V	スライダタイプ	ISWA (ISPWA) -S	L-43
		ISWA (ISPWA) -M-100	L-45
		ISWA (ISPWA) -M-200	L-47
		ISWA (ISPWA) -L-200	L-49
		ISWA (ISPWA) -L-400	L-51
<b>IX-NNW</b> サーボモータ200V	スカラタイプ	IX-NNW2515H	L-53
		IX-NNW3515H	L-55
		IX-NNW50□□H	L-57
		IX-NNW60□□H	L-59
		IX-NNW70□□H	L-61
		IX-NNW80□□H	L-63
注意事項			L-65
オプション			L-66

A  
スライダ  
タイプB  
ロッド  
タイプC  
グリップ・  
ロータリ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

RCP4W

RCP2W

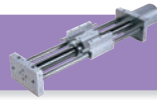
RCAW

RCS2W

ISWA/  
ISPWAIX-  
NNW

性能(スペック)確認

防塵防滴対応タイプ



防塵防滴対応タイプは使用用途が、「**位置決め動作**」と「**押付け動作**」にかよって、選定に必要な項目が変わります。

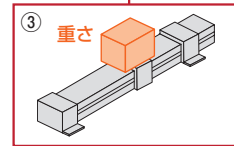
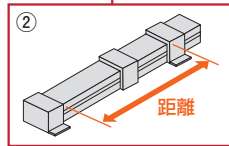
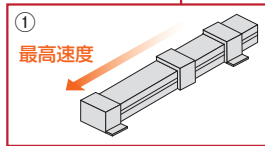
【位置決め動作選定条件】

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)												リード (mm)	定格 推力 (N)	最大 押付力 (N)	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	
50mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700				
330												10	—	66.9	5	—	
165												5	—	147.9	10	—	

選定条件



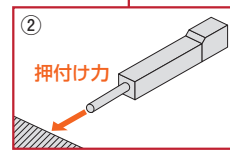
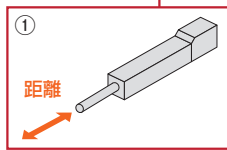
【押付け動作】

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)												リード (mm)	定格 推力 (N)	最大 押付力 (N)	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	
50mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700				
560 <500>												12	—	93	20	3	
360												6	—	185	40	8	

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。

〈表のご注意〉(1) 帯の色はモータ種類毎に設定されています。

( 緑: バルスモータ、青: 24Vサーボ、グレー: 200Vサーボモータ )

(2) バルスモータ仕様は速度によって可搬質量が変化しますので、各機種掲載ページの速度と可搬質量の相関図で、実際のスペックをご確認下さい。

スライダタイプ

防塵防滴対応

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)														リード (mm)	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			※□はモータ形状を表します。			
		50mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700								□	○		
RCP4W		330														10	—	66.9	5	—	I	⊖24V ⊖100V ⊖230V	RCP4W-SA5C	—	L-7	
		165														5	—	147.9	10	—			RCP4W-SA6C	—		L-9
		400														12	—	82.8	7.5	—			RCP4W-SA7C	—		
		200														6	—	179.5	15	—						
RCP2W		530														16	—	161.9	10	—	I	⊖24V	RCP4W-SA7C	—	L-11	
		265														8	—	337.9	20	—			RCP2W-SA16C	—		
		180														8	—	不可	~25	—						
		133														4	—	不可	~35	—				L-17		

※ ( ) 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

単軸ロボット

防塵防滴対応

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																リード (mm)	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	
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800									850
ISWA ISPWA		800																16	7	—	I	⊖100V ⊖200V	IS(P)WA-S	—	L-43	
		400																8	20	—			IS(P)WA-M-100	—		L-45
		200																4	45	—			IS(P)WA-M-200	—		
		500																10	30	—						IS(P)WA-L-200
		250																5	70	—			IS(P)WA-L-400	—		
		1000																20	30	—						IS(P)WA-L-200
		500																10	70	—			IS(P)WA-L-400	—		
		1000																20	30	—						IS(P)WA-L-400
		500																10	70	—			IS(P)WA-L-400	—		
		1000																20	70	—						IS(P)WA-L-400
500																10	70	—	IS(P)WA-L-400	—						
1000																20	70	—			IS(P)WA-L-400	—				

可搬質量はISWAが加速度0.3G、RCP2が0.2Gで動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

- 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・7-μ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

## 性能(スペック)確認

### ロッドタイプ

#### 防塵防滴対応

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)														リード (mm)	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 ※□はモータ形状を表します。	掲載 ページ	
		※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最大速度 < >は垂直使用の場合																	水平	垂直					
		50mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700										
RCP4W		500 < 560 < 500 >														12	—	93	20	3	I	⊖24V ⊖100V ⊖230V	RCP4W-RA6C	—	L-13
		360														6	—	185	40	8					
		180														3	—	370	50	16					
		500 < 560 < 400 >														16	—	219	40	7					
RCP2W		450 < 250 > 450 < 250 > 350 < 250 >														10	—	150	~25	~4.5	I	⊖24V ⊖100V ⊖230V	RCP2W-RA4C	—	L-19
		190														5	—	284	40	~12					
		125 < 115 > 115 < 85 >														2.5	—	358	40	~19					
		320 < 265 >														16	—	240	~40	~5					
		200														8	—	470	50	~17.5					
		100														4	—	800	55	~26					
		250 < 167 >														10	—	1500	~80	~80					
		125														5	—	3000	150	~100					
RCAW		500														10	36.2	—	4	1.5	I	⊖24V	RCAW-RA3□	—	L-37
		250														5	72.4	—	9	3					
		125														2.5	144.8	—	18	6.5					
		600														12	18.9	—	3	1					
		300														6	37.7	—	6	2					
		150														3	75.4	—	12	4					
RCSW		600														12	18.9	—	3	1	A	⊖100V ⊖200V	RCS2W-RA4□ (20W)	—	L-41
		300														6	37.7	—	6	2					
		150														3	75.4	—	12	4					
		600														12	28.3	—	4	1.5					
		300														6	56.6	—	9	3					
		150														3	113.1	—	18	6.5					


※ < > 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

グリッパタイプ

防塵防滴対応

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)				最大 把持力 (N)	エン コーダ 種類	コント ローラ 入力電源	型 式		掲 載 ペー 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									
		8mm	10	14	180度						
RCP2W		78				14		⊖24V	RCP2W-GRSS	—	L-25
					600	6.4			RCP2W-GRLS	—	L-27
			33				21	⊖100V ? ⊖230V	RCP2W-GRS	—	L-29
				36			80		RCP2W-GRM	—	L-31
			40				22		RCP2W-GR3SS	—	L-33
				50			102		RCP2W-GR3SM	—	L-35


※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

スカラロボット

防塵防滴対応

シリーズ	外観	アーム長(mm)と合成最高速度(mm/sec)						標準 サイクル タイム (sec)	可搬質量 (kg)		Z軸ストローク (mm)		型 式		掲 載 ペー 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							定格	最大	標準	オプション				
		250	350	500	600	700	800									
IX		3191						0.45	1	3	150	—	IX-NNW2515H	—	L-53	
			4042					0.47	1	3	150	—	IX-NNW3515H	—	L-55	
				6381					0.43	2	10	200	300	IX-NNW5020(5030)H	—	L-57
					7232				0.47	2	10	200	300	IX-NNW6020(6030)H	—	L-59
						7010			0.45	5	20	200	400	IX-NNW7020(7040)H	—	L-61
							7586		0.46	5	20	200	400	IX-NNW8020(8040)H	—	L-63

※可搬質量は定格加速度で動作させた場合の値です。

IXシリーズは加速度の設定により定格から最大まで変化します。

- 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

# RCP4W-SA5C

ロボシリンダ 防滴スライダタイプ 本体幅 55mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP4W — SA5C — I — 35P — □ — □ — P3 — □ — □

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  
35P:パルスモータ 35□サイズ  
10:10mm  
5: 5mm  
100 : 100mm  
? :  
500 : 500mm (50mmピッチ毎設定)

※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。

※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。

P3:PCON-CA  
MSEP  
MSEL  
N : 無し  
P : 1m  
S : 3m  
M : 5m  
X□ : 長さ指定  
R□ : ロボットケーブル



※横立て・天吊り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-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

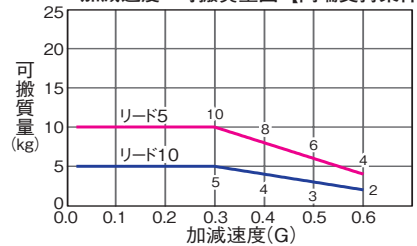


- (1) 本アクチュエータは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取り付けていただきますようお願いいたします。
- (2) 可搬質量は加減速度によって変化します。加減速度は0.6Gが上限となります。
- (3) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (4) エアパーズを行う際のエアチューブ長さやエア流量については右ページをご参照ください。
- (5) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

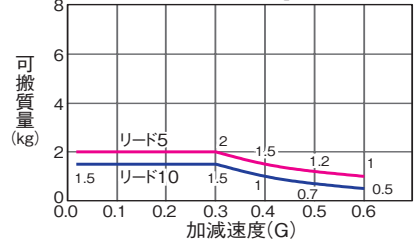
## ■加減速度別可搬質量

RCP4Wシリーズは、速度が上がっても可搬質量は一定です。  
ただし、加減速度を上げた場合は可搬質量が低下しますので下記表にてご確認ください。

加減速度一可搬質量図【両端支持条件】



加減速度一可搬質量図【片持ち支持条件】



## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大水平可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		両端支持	片持ち支持			
RCP4W-SA5C-I-35P-10-①-P3-②-③	10	5	1.5	66.9	±0.02	100~500 (50mm毎)
RCP4W-SA5C-I-35P-5-①-P3-②-③	5	10	2	147.9		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	100 ~ 500 (50mm 毎)	最高速度 (mm/s)
10	330	
5	165	

(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
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—

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

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	→ L-66	—
ケーブル右側面取出し	A3	→ L-66	—
アルマイト処理追加	AL	→ L-66	—
食品用グリス指定	GE	→ L-69	—
原点逆仕様	NM	→ L-70	—
天吊り取付 (ブラケット左取付)	HFL	→ L-69	—
天吊り取付 (ブラケット右取付)	HFR	→ L-69	—
左横壁取付	TFL	→ L-72	—
右横壁取付	TFR	→ L-72	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	両端支持 Ma:5.9N・m Mb:8.40N・m Mc:13.7N・m
	片持ち支持 Ma:2.9N・m Mb:4.2N・m Mc:6.8N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:8.52N・m Mb:12.2N・m Mc:19.8N・m
保護構造	IP65 (エアパーズ実施時)
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/両端支持125mm以下・片持ち支持105mm以下  
(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。  
許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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



※天吊り取付仕様の寸法図は巻末-61ページをご覧ください。壁取付仕様の寸法図は巻末-62ページをご覧ください。

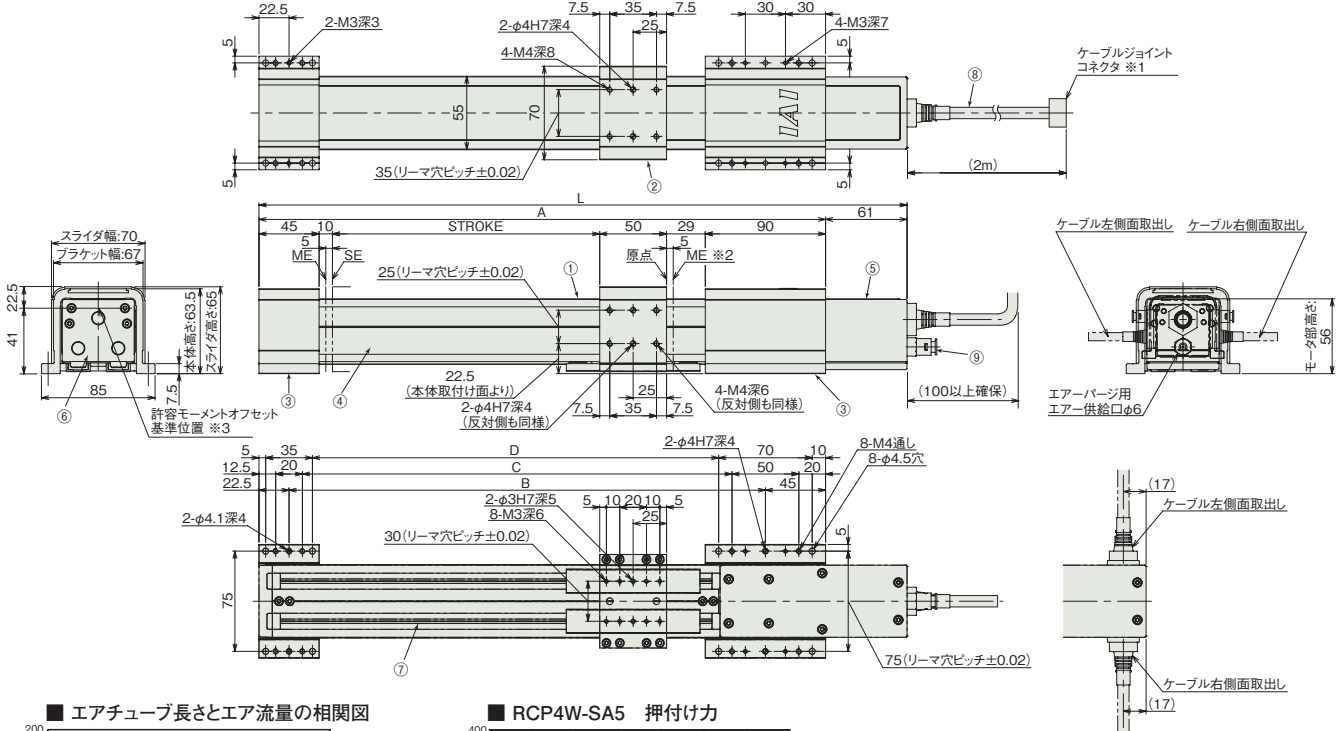
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※3 許容モーメントを計算するための基準位置です。

■主要部材質

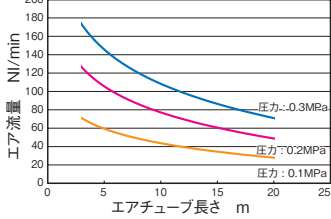
① ベース	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理
② テーブル	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理 (加工部分は除く)
③ 取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理 (加工部分は除く)
④ サイドカバー	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理
⑤ モータカバー	アルミダイカスト (ADC12)	表面処理: アルマイト処理+塗装
⑥ フロントカバー	アルミダイカスト (ADC12)	表面処理: アルマイト処理+塗装
⑦ シール	ウレタンゴム (U)	
⑧ アクチュエータケーブル	塩化ビニル (PVC)	※ ケーブルは高屈曲仕様です。
⑨ エアパージ用継ぎ手	ポリフェニレンサルファイド (PPS)	

※②テーブル及び③取付ブラケットの加工部分はアルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加 (型式AL)」をご指定下さい。

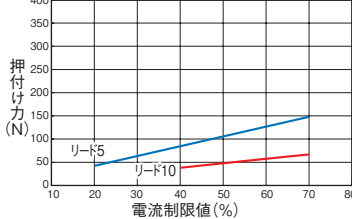
特注対応のご案内 巻末-67



■エアチューブ長さとお流量の相関図



■RCP4W-SA5 押付け力



押付け動作時のご注意

押付け動作を行なう場合は、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの動的許容モーメント (Ma, Mb) の80%を超えないようにして下さい。

押付け動作時の移動速度は 25mm/s 固定となります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	385	435	485	535	585	635	685	735	785
A	324	374	424	474	524	574	624	674	724
B	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5
C	221.5	271.5	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5	621.5
D	204	254	304	354	404	454	504	554	604
質量 (kg)	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0

- ・ 外径6mm：内径4mmのエアチューブに対する相関図となります。(製品側は外径：6の継ぎ手を使用しています。)
- ・ 相関図を目安にエア流量 40NI/min 以上(清浄な乾燥エア)となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してしてください。

適応コントローラ

RCP4W 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
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P⑩-①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-35PWAI-PL⑩-2-0		-		-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-35P⑩-④-0-0		768点		-	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様 高出力仕様		MSEP-⑩-⑩-①-①-2-0	C:4 LC:3	3点	-	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様 高出力仕様		MSEP-⑩-⑩-④-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-35P⑩-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-35P⑩-④-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-35P⑩-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-35P⑩-④-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合  
 ※⑩ I/O種類 (NP/PN) ※⑩ 軸数 ※④ フィールドネットワーク記号  
 ※⑩ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※⑩ C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※⑩ N (NPN仕様)もしくはP (PNP仕様)の記号 ※MSEP-C/LCは必ず「高出力設定仕様」をお選びください。

- 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/アームブラケット
- 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPAW
- IX-NNW



# RCP4W-SA6C

ロボシリンダ 防滴スライダタイプ 本体幅 62mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP4W — SA6C — I — 42P — □ — □ — P3 — □ — □

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

上:インクリメンタル仕様  
42P:パルスモータ 42□サイズ  
12:12mm  
100:100mm  
P3:PCON-CA  
N:無し  
下記オプション価格表参照

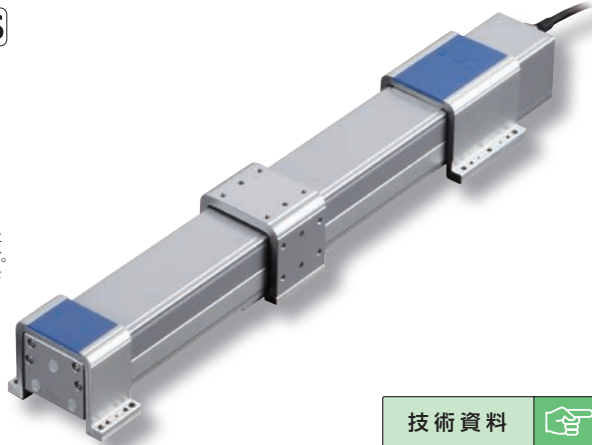
※簡易アプソ仕様で使用される場合も型式は「I」になります。

※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。

MSEP  
MSEL  
600:600mm (50mmピッチ毎設定)  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□:長さ指定  
R□:ロボットケーブル



※横立で天吊り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-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

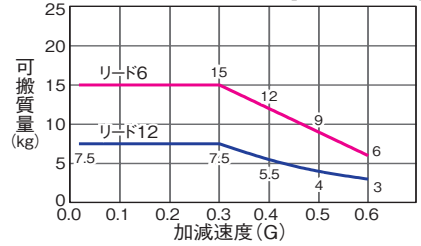


- 本アクチュエータは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取り付けていただきますようお願いいたします。
- 可搬質量は加減速度によって変化します。加減速度は0.6Gが上限となります。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- エアパージを行う際のエアチューブ長さやエア流量については右ページをご参照ください。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

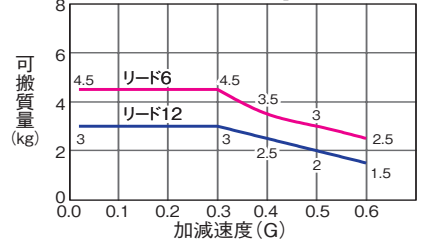
### ■加減速度別可搬質量

RCP4Wシリーズは、速度が上がっても可搬質量は一定です。  
ただし、加減速度を上げた場合は可搬質量が低下しますので下記表にてご確認ください。

加減速度一可搬質量図【両端支持条件】



加減速度一可搬質量図【片持ち支持条件】



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大水平可搬質量 (kg)		最大押付力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		両端支持	片持ち支持			
RCP4W-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	7.5	3	82.8	±0.02	100~600 (50mm毎)
RCP4W-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	15	4.5	179.5		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	100~600 (50mm 毎)	最高速度 (mm/s)
12	400	
6	200	

(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
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

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

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	→ L-66	—
ケーブル右側面取出し	A3	→ L-66	—
アルマイト処理追加	AL	→ L-66	—
食品用グリス指定	GE	→ L-69	—
原点逆仕様	NM	→ L-70	—
天吊り取付 (ブラケット左取付)	HFL	→ L-69	—
天吊り取付 (ブラケット右取付)	HFR	→ L-69	—
左横壁取付	TFL	→ L-72	—
右横壁取付	TFR	→ L-72	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	両端支持 Ma:8.50N・m Mb:12.2N・m Mc:19.9N・m
	片持ち支持 Ma:4.3N・m Mb:6.1N・m Mc:10.0N・m
動的許容モーメント (※)	Ma:11.6N・m Mb:16.6N・m Mc:27.2N・m
保護構造	IP65 (エアパーシ実施時)
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/両端支持150mm以下・片持ち支持90mm以下

(※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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



※天吊り取付仕様の寸法図は巻末-61ページをご覧ください。壁取付仕様の寸法図は巻末-62ページをご覧ください。

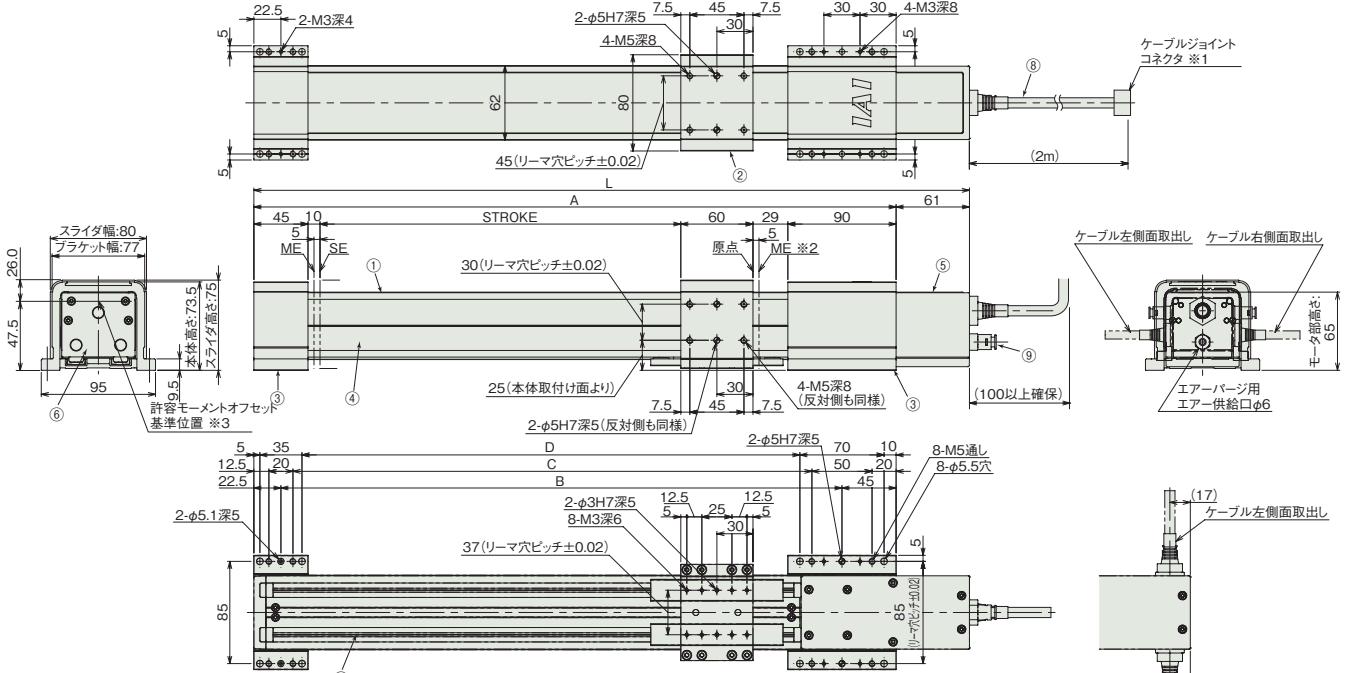
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※3 許容モーメントを計算するための基準位置です。

特注対応のご案内 巻末-67

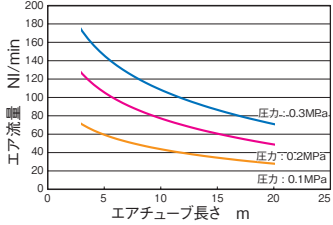
■主要部材質

① ベース	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理
② テーブル	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理 (加工部分は除く)
③ 取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理 (加工部分は除く)
④ サイドカバー	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理
⑤ モータカバー	アルミダイカスト (ADC12)	表面処理: アルマイト処理+塗装
⑥ フロントカバー	アルミダイカスト (ADC12)	表面処理: アルマイト処理+塗装
⑦ シール	ウレタンゴム (U)	
⑧ アクチュエータケーブル	塩化ビニル (PVC)	※ ケーブルは高屈曲仕様です。
⑨ エアパージ用継ぎ手	ポリフェニレンサルファイド (PPS)	

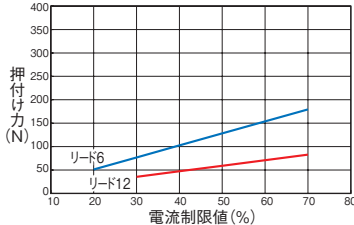
※②テーブル及び③取付ブラケットの加工部分はアルマイト処理が除去されています。アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加 (型式 AL)」をご指定下さい。



■エアチューブ長さとお流量の相関図



■RCP4W-SA6 押付け力



押付け動作時のご注意

押付け動作を行なう場合は、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの許容モーメント (Ma、Mb) の80%を超えないようにして下さい。

押付け動作時の移動速度は 20mm/s 固定となります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895
A	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834
B	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5
C	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5
D	214	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
質量 (kg)	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0

- ・外径6mm：内径4mmのエアチューブに対する相関図となります。(製品側は外径：6の継ぎ手を使用しています。)
- ・相関図を目安にエア流量 40NI/min 以上 (清浄な乾燥エア) となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定してしてください。

■適応コントローラ

RCP4W 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
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P⑩-①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWA1-PL⑩-2-0		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P⑩-④-0-0		768点			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様 高出力仕様		MSEP-⑩-⑩-①-①-2-0	C:4 LC:3	3点	-	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様 高出力仕様		MSEP-⑩-⑩-④-④-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P⑩-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P⑩-④-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42P⑩-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42P⑩-④-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合  
 ※⑩エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。  
 ※⑩ N (NPN仕様) もしくは P (PNP仕様) の記号  
 ※⑩ I/O種類 (NP/PN) ※⑩軸数 ※⑩ フィールドネットワーク記号  
 ※⑩ C (標準タイプ) もしくは LC (PLC機能搭載タイプ)  
 ※MSEP-C/LCは必ず「高出力設定仕様」をお選びください。

- 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPAW
- IX-NNW

# RCP4W-SA7C

ロボシリンダ 防滴スライダタイプ 本体幅 77mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP4W — SA7C — I — 56P — □ — □ — P3 — □ — □

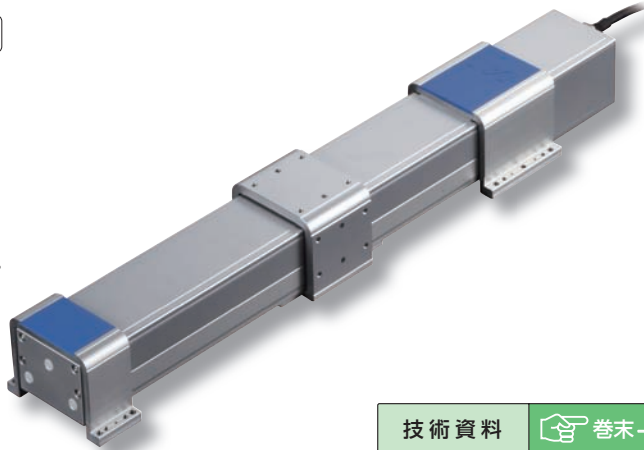
シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — リード — ストローク — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様  
56P:パルスモータ 56□サイズ  
16:16mm 8: 8mm  
100 : 100mm ? 700 : 700mm (50mmピッチ毎設定)  
P3:PCON-CA MSEP MSEL  
N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m  
X□ : 長さ指定 R□ : ロボットケーブル  
下記オプション 価格表参照

※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。



※横立で天吊り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-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

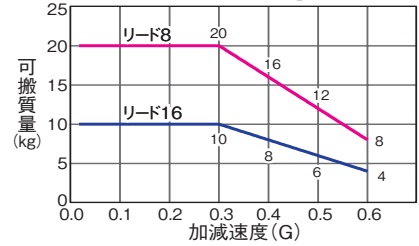


- (1) 本アクチュエータは水平設置限定です。垂直設置はできませんのでご注意ください。また天吊り設置、壁設置の場合は、必ずオプションの専用ブラケットを使用して取り付けていただきますようお願いいたします。
- (2) 可搬質量は加減速度によって変化します。加減速度は0.6Gが上限となります。
- (3) ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- (4) エアパーズを行う際のエアチューブ長さやエア流量については右ページをご参照ください。
- (5) 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

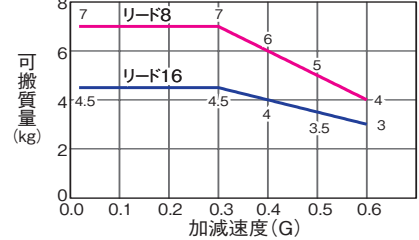
### ■加減速度別可搬質量

RCP4Wシリーズは、速度が上がっても可搬質量は一定です。  
ただし、加減速度を上げた場合は可搬質量が低下しますので下記表にてご確認ください。

加減速度一可搬質量図【両端支持条件】



加減速度一可搬質量図【片持ち支持条件】



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大水平可搬質量(kg)		最大押付力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		両端支持	片持ち支持			
RCP4W-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	10	4.5	161.9	±0.02	100~700 (50mm毎)
RCP4W-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	20	7	337.9		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク	
	100 ~ 700 (50mm 毎)	最高速度 (mm/s)
16	530	
8	265	

(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
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—

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

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1	→ L-66	—
ケーブル右側面取出し	A3	→ L-66	—
アルマイト処理追加	AL	→ L-66	—
食品用グリス指定	GE	→ L-69	—
原点逆仕様	NM	→ L-70	—
天吊り取付(ブラケット左取付)	HFL	→ L-69	—
天吊り取付(ブラケット右取付)	HFR	→ L-69	—
左横壁取付	TFL	→ L-72	—
右横壁取付	TFR	→ L-72	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容	
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロスモーション	0.1mm以下	
静的許容モーメント	両端支持	Ma:11.7N・m Mb:16.6N・m Mc:31.8N・m
	片持ち支持	Ma:5.8N・m Mb:8.3N・m Mc:15.9N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:15.1N・m Mb:21.6N・m Mc:41.3N・m	
保護構造	IP65(エアパーズ実施時)	
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/両端支持175mm以下・片持ち支持105mm以下  
 (※) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。  
 許容モーメント方向、張出し負荷長は前-72ページの図をご確認ください。

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



※天吊り取付仕様の寸法図は巻末-61ページをご覧ください。  
壁取付仕様の寸法図は巻末-62ページをご覧ください。

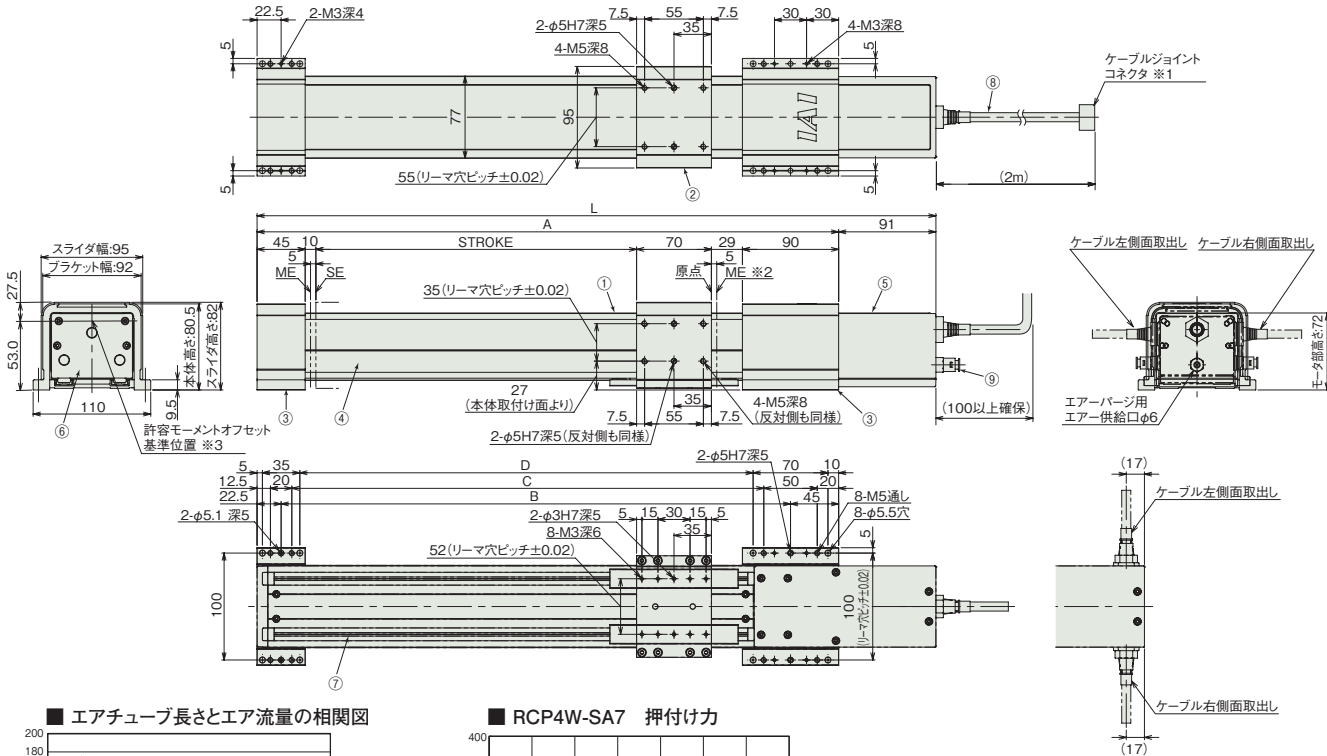
- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※3 許容モーメントを計算するための基準位置です。

■主要部材質

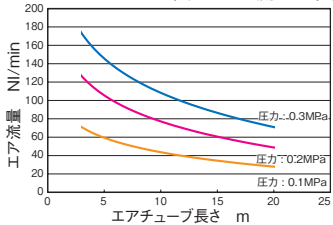
① ベース	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理
② テーブル	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理 (加工部分は除く)
③ 取付けブラケット(フロント/リア)	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理 (加工部分は除く)
④ サイドカバー	アルミ押出し材 (A6063)	表面処理: アルマイト処理
⑤ モータカバー	アルミダイカスト (ADC12)	表面処理: アルマイト処理+塗装
⑥ フロントカバー	アルミダイカスト (ADC12)	表面処理: アルマイト処理+塗装
⑦ シール	ウレタンゴム (U)	
⑧ アクチュエータケーブル	塩化ビニル (PVC)	※ ケーブルは高屈曲仕様です。
⑨ エアポート用継ぎ手	ポリフェニレンサルファイド (PPS)	

※②テーブル及び③取付ブラケットの加工部分はアルマイト処理が除去されています。  
アルマイト処理を追加する場合はオプションの「アルマイト処理追加 (型式AL)」をご指定下さい。

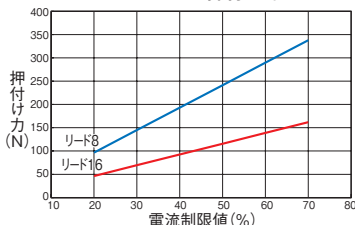
特注対応のご案内 巻末-67



■エアチューブ長さとお流量の相関図



■RCP4W-SA7 押付け力



押付け動作時のご注意

押付け動作を行なう場合は、押付け力によって発生する反力モーメントがカタログスペックの動的許容モーメント (Ma, Mb) の80%を超えないようにして下さい。

押付け動作時の移動速度は 20mm/s 固定となります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035
A	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944
B	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5
C	241.5	291.5	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5
D	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824
質量 (kg)	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.0	9.3

- ・外径6mm：内径4mmのエアチューブに対する相関図となります。  
(製品側は外径：6の継ぎ手を使用しています)
- ・相関図を目安にエア流量 40NI/min 以上 (清浄な乾燥エア) となるよう、圧力とエアチューブ長さを決定して下さい。

適応コントローラ

RCP4W 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
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P⑩①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWA⑩①-2-0		-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P⑩①-0-0		768点			
電磁弁多軸タイプ PIO仕様 高出力仕様		MSEP-⑩①①①①①-①-2-0	C:4 LC:3	3点	-	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様 高出力仕様		MSEP-⑩①①①①①-①-0-0		256点			
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56P⑩①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56P⑩①-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56P⑩①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56P⑩①-0-4					

※MSELの型式は1軸仕様の場合  
※⑩エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。  
※⑩ N (NPN仕様) もしくはP (PNP仕様) の記号  
※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※⑩ フィールドネットワーク記号  
※⑩ C (標準タイプ) もしくはLC (PLC機能搭載タイプ)  
※MSEP-C/LCは必ず「高出力設定仕様」をお選びください。

- 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPSWA
- IX-NNW

# RCP4W-RA6C

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅 65mm 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4W - RA6C - I - 42P - □ - □ - P3 - □ - □

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 - オプション

↑インクリメンタル仕様  
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

42P:パルスモータ  
42□サイズ  
42SP:高推力パルスモータ  
42□サイズ

12:12mm  
6:6mm  
3:3mm

50:50mm  
? :  
400:400mm (50mm毎)

P3:PCON-CA  
MSEP  
MSEL

N:無し  
P:1m  
S:3m  
M:5m  
X□:長さ指定  
R□:ロボットケーブル

下記オプション  
価格表参照  
※高推力パルスモータを選択した場合は、B(ブレーキ)が標準装備されます。

※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。

## ラジアル荷重対応



※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-56ページをご確認ください。



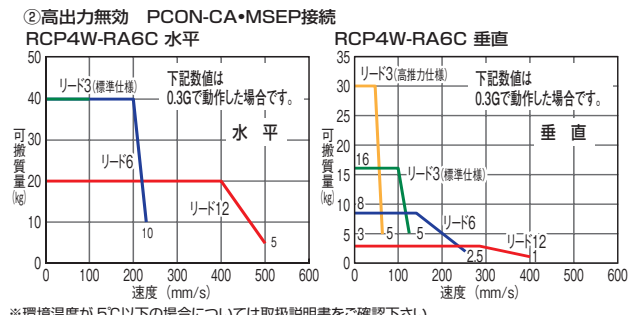
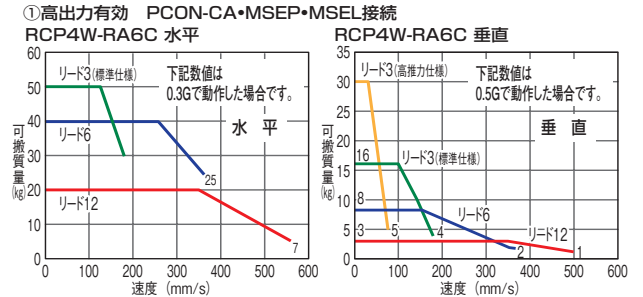
技術資料 巻末-39



- 可搬質量は水平が加速度0.3G、垂直が加速度0.5Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。(加速度別最大可搬質量は巻末-124ページをご参照下さい)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した時の値です。
- 高推力仕様は垂直動作専用です。又、ブレーキが標準装備されます。

## ■速度と可搬質量の相関図

RCP4シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



※環境温度が5℃以下の場合については取扱説明書をご確認ください。

RCP4W

RCP2W

RCAW

RCS2W

ISWA/ISPWA

IX-NNW

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)			
標準仕様 RCP4W-RA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	20 (20)	3 (3)	93	±0.02	50~400 (50mm毎)
RCP4W-RA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	40 (40)	8 (8)	185		
RCP4W-RA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	50 (40)	16 (16)	370		
高推力仕様 RCP4W-RA6C-I-42SP-3-①-P3-②-③-B	3	-	30 (30)	590		

### ■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

ストローク	50 (mm)	100 ~ 400 (50mm 毎)
リード 12	500 [450 (400)]	560 (500) [500 (400)]
6	360 [300]	(250)
3	180 [150]	(125)
3	(70)	[70] (60)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※ ( ) 内は高出力無効設定時の値です。

※ ( ) 内は垂直で使用した場合の値です。  
※ [ ] 内は高出力有効設定時に環境温度 5℃以下で使用した場合の値です。  
※ ( ) 内は高出力無効設定時の値です。

### 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	
	標準仕様	高推力仕様
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

※高推力仕様の価格はブレーキを含んだ価格です。

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

※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)

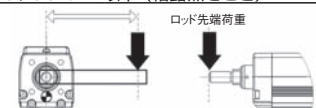
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側取出	A1	→ L-66	—
ケーブル右側取出	A3	→ L-66	—
ケーブル上側取出	AT	→ L-66	—
ブレーキ	B	→ L-66	—
フランジ金具	FL	→ L-67	—
フート金具付	FT	→ L-68	—
原点逆仕様	NM	→ L-70	—

※高推力仕様はブレーキ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	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ22 ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-140参照
ロッド先端荷重オフセット距離	100mm以下
保護構造	IP67
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

ロッド先端オフセット距離(100mm以下)



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)

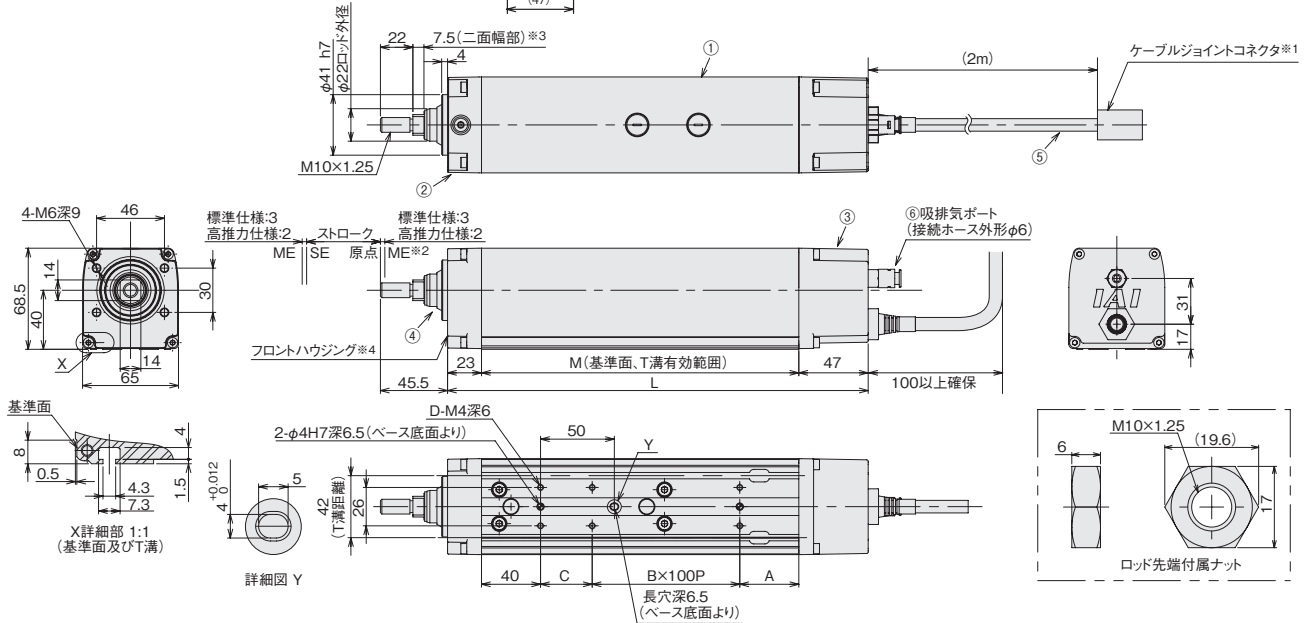
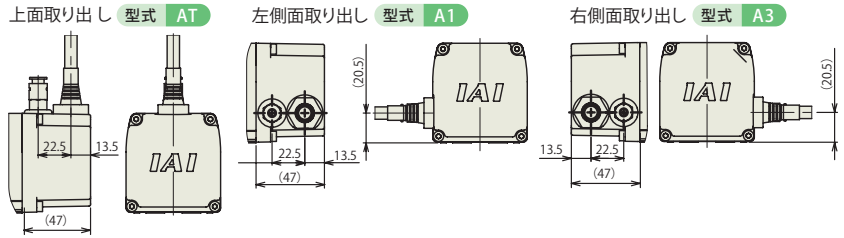
特注対応のご案内 巻末-67

- ※1 モーター・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅の面への向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにして下さい。

■主要部材質

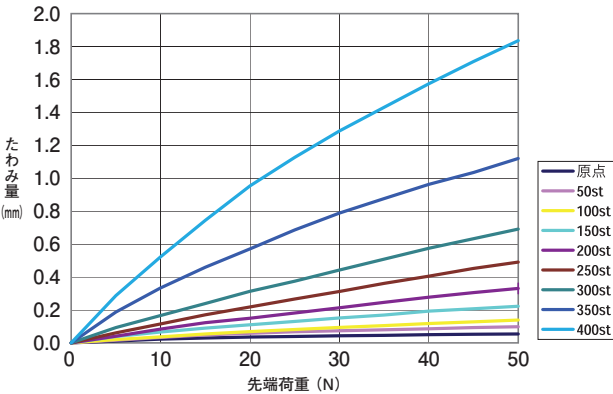
① フレーム	アルミ押し出し材 (A6063SS-T5 相当) 白色アルマイト処理
② フロントブラケット	アルミダイカスト
③ リアカバー	アルミダイカスト
④ ロッド	ステンレス鋼管 (SUS304 相当) 研磨仕上げ+硬質クロムメッキ処理
⑤ アクチュエータケーブル	塩化ビニル (PVC)
⑥ 吸排気ポート	ポリフェニレンサルファイド (PPS)

〈ケーブル取出方向変更オプション〉



■RCP4W-RA6C ロッドたわみ量 (参考値)

(下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	ブレーキ無し	285	335	385	435	485	535	585	635
	ブレーキ有り (※)	346	396	446	496	546	596	646	696
A	ブレーキ無し	40	40	40	40	40	40	40	40
	ブレーキ有り (※)	101	101	101	101	101	101	101	101
B	1	1	2	2	3	3	4	4	
C	35	85	35	85	35	85	35	85	
D	6	6	8	8	10	10	12	12	
M	ブレーキ無し	215	265	315	365	415	465	515	565
	ブレーキ有り	276	326	376	426	476	526	576	626
ロッド先端静的許容荷重 (N)	65.6	51.2	41.7	34.9	29.8	25.7	22.4	19.7	
ロッド先端動的許容荷重 (N)	32.4	23.6	18.1	14.4	11.6	9.5	7.7	6.2	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)	25.6	19.7	15.7	12.7	10.4	8.6	7.1	5.7	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	6.6	5.2	4.3	3.7	3.2	2.8	2.6	2.3	
質量 (kg)	3.1	3.5	3.8	4.2	4.6	5.0	5.4	5.8	
	ブレーキ無し	3.6	4.0	4.4	4.8	5.2	5.6	6.0	
	ブレーキ有り	3.6	4.0	4.4	4.8	5.2	5.6	6.0	

(※) 高推力仕様はブレーキ有りの寸法になります。

適応コントローラ

RCP4W 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
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿	1	512 点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿					
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿					
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	3 点	-	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿					
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿	4	30000 点	単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42P⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42P⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿					

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※⑩ I/O種類 (NP/PN) ※⑪軸数 ※⑫フィールドネットワーク記号  
 ※⑬エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※⑭C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※⑮(標準仕様)/SP(高推力仕様) ※⑯N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

- 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

- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCP4W-RA7C

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅 75mm 24V パルスモータ

■型式項目 RCP4W - RA7C - I - 56P - □ - □ - P3 - □ - □  
 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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 56P:高推力パルスモータ 16:16mm 8:8mm 4:4mm 50:50mm ? 500:500mm (50mm毎) P3:PCON-CA MSEP MSEL P4:PCON-CFA ※ PCON-CFAは高推力仕様専用です。 N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル 下記オプション 価格表参照 ※ 高推力パルスモータを選択した場合は、B(ブレーキ)が標準装備されます。

※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。

## ラジアル荷重対応



※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-56ページをご確認ください。



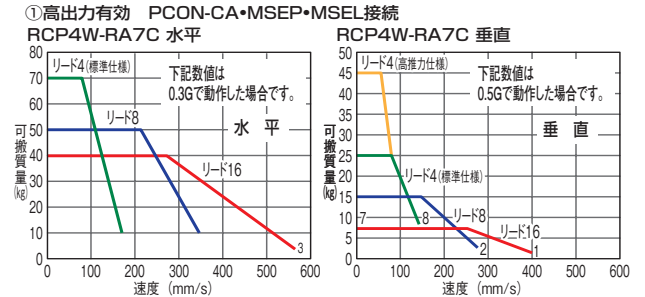
技術資料 巻末-39



- 可搬質量は水平が加速度0.3G、垂直が加速度0.5Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。(加速度別最大可搬質量は巻末-124ページをご参照下さい)
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した時の値です。
- 高推力仕様は垂直動作専用です。又、ブレーキが標準装備されます。

## ■速度と可搬質量の相関図

RCP4シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



※環境温度が5℃以下の場合については取扱説明書をご確認下さい。

RCP4W

RCP2W

RCAW

RCS2W

ISWA/ISPWA

IX-NNW

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	リード (mm)	最大可搬質量		最大押付力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)			
標準仕様 RCP4W-RA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	40 (40)	7 (5)	219	±0.02	50~500 (50mm毎)
RCP4W-RA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	50 (50)	15 (15)	437		
RCP4W-RA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	70 (70)	25 (25)	875		
高推力仕様 RCP4W-RA7C-I-56SP-4-①-P4-②-③-B	4	—	45	1030		

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※ ( ) 内は高出力無効設定時の値です。

### ■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク / リード	50 (mm)	100 ~ 500 (50mm 毎)
16	500 [450 <300>]	560 (400) [450 (300)] (420 (350))
8	340 <280>	[300 (250)] (210 (210))
4	170 <140>	[150 <125>] (140 (110))
4	—	<80> [80]

※ ( ) 内は垂直で使用した場合の値です。  
 ※ [ ] 内は高出力有効設定時に環境温度 5℃以下で使用した場合の値です。  
 ※ ( ) 内は高出力無効設定時の値です。

### 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	
	標準仕様	高推力仕様
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

※高推力仕様の価格はブレーキを含んだ価格です。

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

※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)

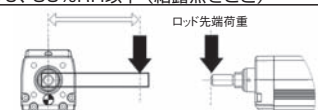
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ケーブル左側取出	A1	→ L-66	—
ケーブル右側取出	A3	→ L-66	—
ケーブル上側取出	AT	→ L-66	—
ブレーキ	B	→ L-66	—
フランジ金具	FL	→ L-67	—
フート金具付	FT	→ L-68	—
原点逆仕様	NM	→ L-70	—

※高推力仕様はブレーキ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	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ25 ステンレス鋼管
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	右ページ表参照、巻末-140参照
ロッド先端荷重オフセット距離	100mm以下
保護構造	IP67
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

ロッド先端オフセット距離(100mm以下)



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

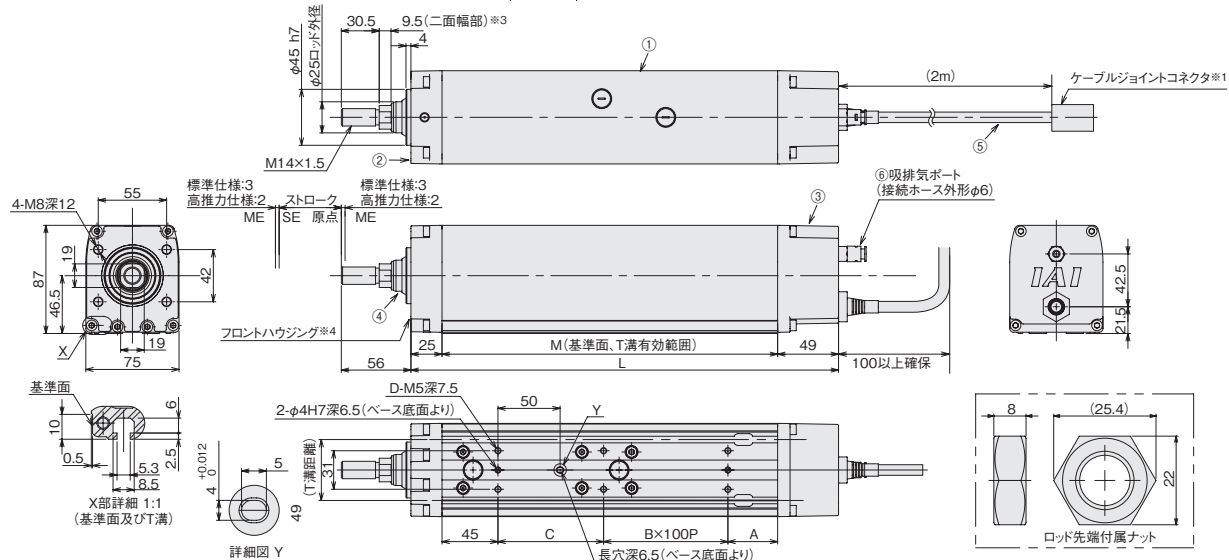
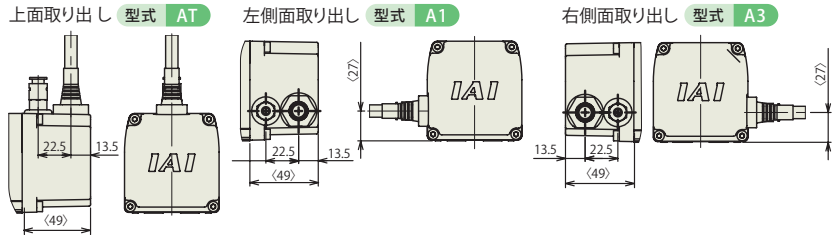


- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
- ※2 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- ※3 二面幅の面の向きは製品により異なります。
- ※4 フロントハウジング及びフランジを使用して本体を取付ける場合は、本体部に外力がかからないようにして下さい。

■主要部材質

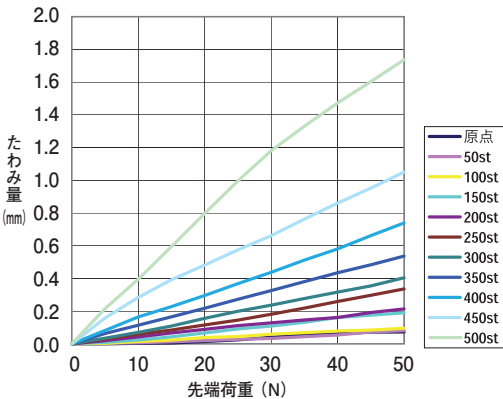
① フレーム	アルミ押し出し材 (A6063SS-T5 相当) 白色アルマイト処理
② フロントブラケット	アルミダイカスト
③ リアカバー	アルミダイカスト
④ ロッド	ステンレス鋼管 (SUS304 相当) 研磨仕上げ+硬質クロムメッキ処理
⑤ アクチュエータケーブル	塩化ビニル (PVC)
⑥ 吸排気ポート	ポリフェニレンサルファイド (PPS)

〈ケーブル取出方向変更オプション〉



■ RCP4W-RA7C ロッドたわみ量 (参考値)

(下表はアクチュエータを垂直に設置してロッドに片方から力をかけた場合のたわみ量です。)



■ ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	344	394	444	494	544	594	644	694	744
	ブレーキ有り (※)	399	449	499	549	599	649	699	749	799
A	ブレーキ無し	40	40	40	40	40	40	40	40	40
	ブレーキ有り (※)	95	95	95	95	95	95	95	95	95
B	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
C	85	135	85	135	85	135	85	135	85	135
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
M	ブレーキ無し	270	320	370	420	470	520	570	620	670
	ブレーキ有り	325	375	425	475	525	575	625	675	725
ロッド先端静的許容荷重 (N)	112.7	91.5	76.7	65.7	57.2	50.4	44.8	40.2	36.2	32.7
ロッド先端動的許容荷重 (N)	49.0	37.4	29.9	24.5	20.4	17.1	14.5	12.3	10.3	8.6
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	11.4	9.3	7.9	6.8	6.0	5.4	4.9	4.5	4.1	3.8
ロッド先端動的許容トルク (N・m)	3.9	3.1	2.5	2.1	1.8	1.5	1.3	1.1	1.0	0.8
質量 (kg)	ブレーキ無し	5.6	6.1	6.6	7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7
	ブレーキ有り	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	9.0	9.5	10.0	10.5

(※) 高推力仕様はブレーキ有りの寸法になります。

■ 対応コントローラ

RCP4W 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
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P <sup>①</sup> -①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PL <sup>①</sup> -②-0		768点		-	
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P <sup>①</sup> -④-0-0		3点		-	
電磁弁多軸タイプ PIO仕様		MSEP-V <sup>②</sup> -④-①-①-2-0	C:8 (高出力有効時は4) LC:6 (高出力有効時は3)	256点	-	-	→ M-39
電磁弁多軸タイプ ネットワーク仕様		MSEP-V <sup>②</sup> -④-④-④-0-0		30000点		-	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56P <sup>①</sup> -①-2-4	4	-	単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56P <sup>①</sup> -④-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56P <sup>①</sup> -①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-56P <sup>①</sup> -④-0-4					
ポジションタイプ 高推力仕様用		PCON-CFA-56SPWAI-①-2-0	1	512点	DC24V	-	→ M-91
パルス列タイプ 高推力仕様用		PCON-CFA-56SPWAI-PL <sup>①</sup> -②-0		-		-	
フィールドネットワークタイプ 高推力仕様用		PCON-CFA-56SPWAI-④-0-0		768点		-	

※MSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※②軸数 ※④フィールドネットワーク記号  
 ※③エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※⑤C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※⑥N(NPN仕様)もしくはP(PNP仕様)の記号 ※MSEP-C/LCはオプションで「高出力設定仕様」を指定したものに限り、高出力有効の設定が可能

- 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

- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW



# RCP2W-SA16C

ロボシリンダ 防水スライダタイプ 本体幅 158mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目 RCP2W - SA16C - I - 86P - □ - □ - P4 - □ - □  
 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  
 86P:パルスモータ 56□高出力  
 8: 8mm  
 4: 4mm  
 50:50mm  
 600:600mm (50mmピッチ毎設定)  
 P4:PCON-CFA  
 N:無し  
 P:1m  
 S:3m  
 M:5m  
 X□□:長さ指定  
 R□□:ロボットケーブル  
 下記オプション価格表参照

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



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。

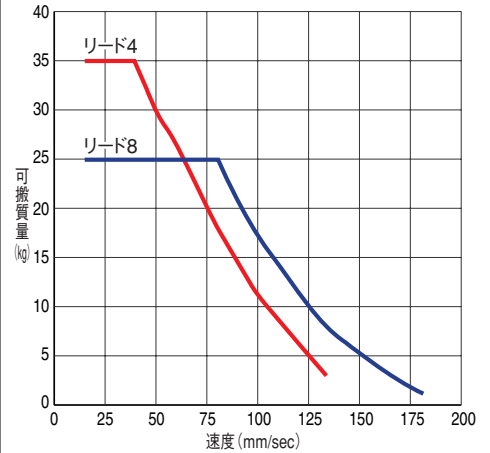


※実際の製品はベースプレートの一部が変更になっていますのでご注意ください。

技術資料 巻末-39

### 速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上の注意
- 本アクチュエータの設置方向は水平平置限定です。それ以外の設置方向（横立て、垂直、逆さ置き）では使用出来ませんのでご注意ください。（保管時も同様です）
  - ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をしてください。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右図の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。
  - 本アクチュエータで押付け動作は出来ません。
  - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置して下さい。

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2W-SA16C-I-86P-8-①-P4-②-③	8	~25	不可	50~600 (50mm毎)
RCP2W-SA16C-I-86P-4-①-P4-②-③	4	~35	不可	50~600 (50mm毎)

記号説明 ① ストローク ② ケーブル長 ③ オプション ※本アクチュエータで押付け動作は出来ません。

#### ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 600 (50mm 毎)
8	180
4	133

(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	
	カバーなし	カバー付
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

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

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
カバー付	CO	→ L-66	—
原点逆仕様	NM	→ L-70	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.08mm
ロストモーション	0.7mm以下
ガイド	φ20無潤滑直動滑りガイド
静的許容モーメント	20.0N・m
保護構造	IP67
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200mm以下

#### 注意

SA16Cは構造上動的モーメントを受ける事が出来ません。スライダに物を取り付ける場合は Mb, Mc 方向にモーメントがかからない状態で、かつスライダ上に荷重が等分布になるように設置して下さい。

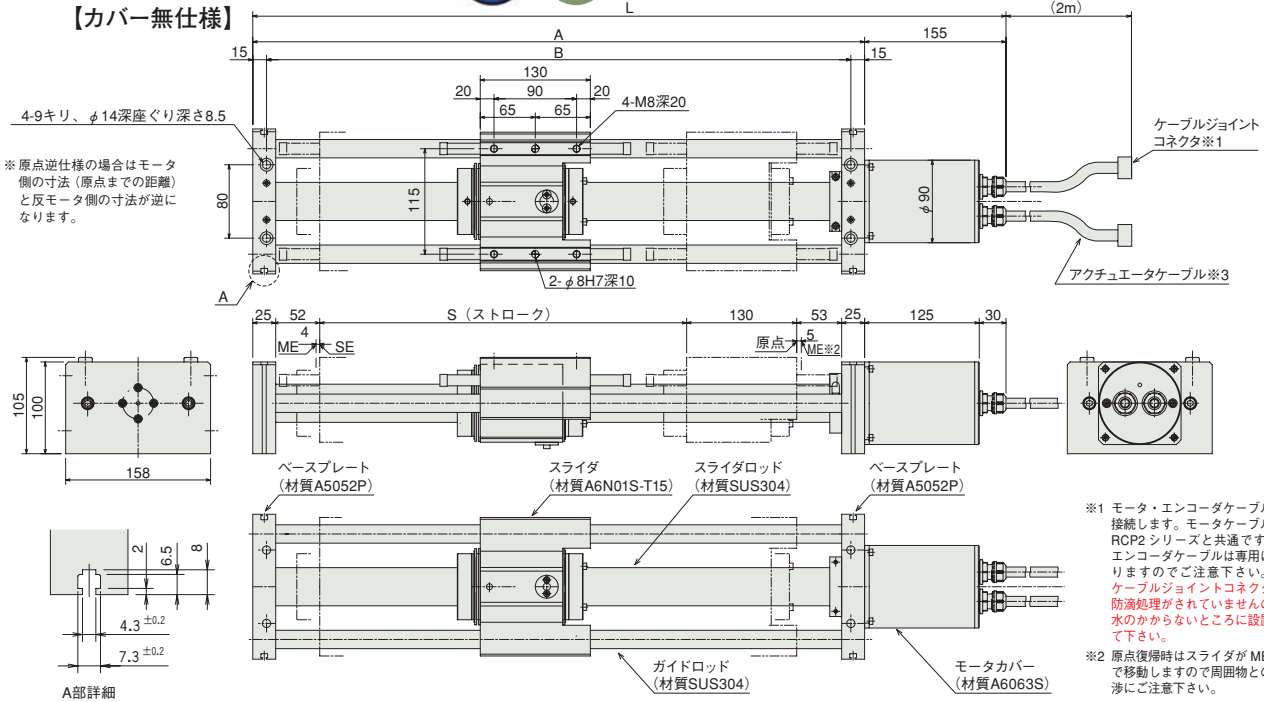
寸法図

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)

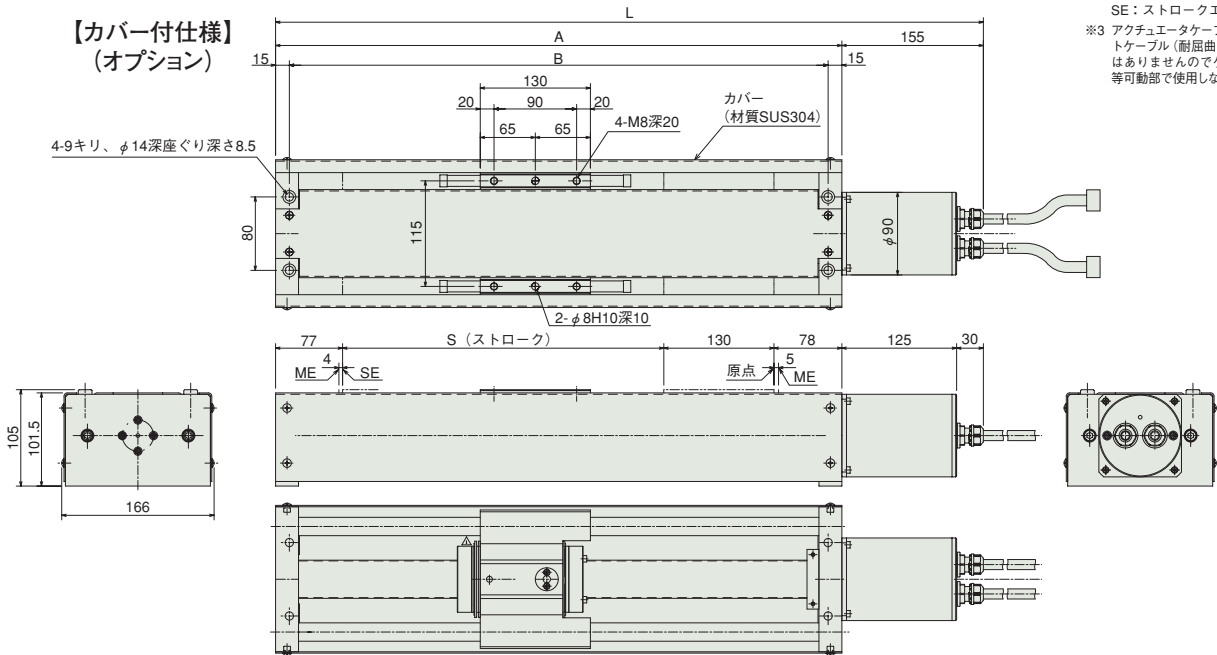


特注対応のご案内 巻末-67

【カバー無仕様】



【カバー付仕様】  
(オプション)



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
B	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
カバー無質量 (kg)	9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7	15.1
カバー付質量 (kg)	10.5	11.1	11.8	12.5	13.2	13.8	14.6	15.3	15.9	16.6	17.3	18.9

適応コントローラ

RCP2W-SA16Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-2-0	512点	DC24V	-	→ M-91
ネットワークタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-0-0	768点			

※①I/O種類 (NP/PN)

※①フィールドネットワーク記号

ご注意 ・モーターエンコーダケーブルはCFAタイプ専用(巻末-3ページ参照)となり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。

- 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

RCP4W

RCP2W

RCWA

RCS2W

ISWA/ISPWA

IX-NNW

# RCP2W-RA4C

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅 45mm パルスモータ カップリング仕様

■型式項目	RCP2W	-	RA4C	-	I	-	42P	-		-		-		-		-	
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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型番は「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※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。



※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-56ページをご確認ください。

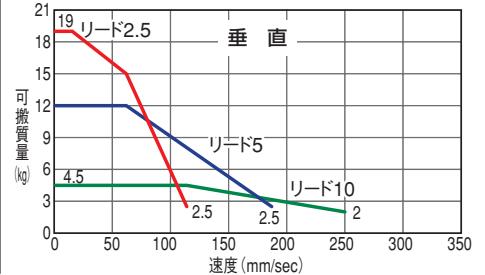
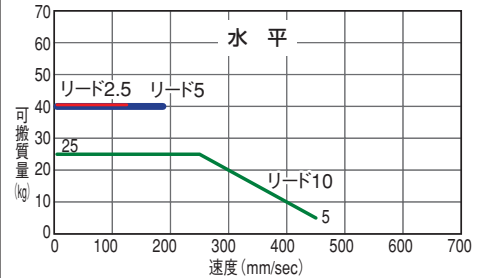


技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右上の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
  - 可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。加速度は0.2Gが上限となります。
  - 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
  - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置して下さい。
  - 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

### ■速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### ■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N) (注2)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2W-RA4C-I-42P-10-①-②-③-④	10	~25	~4.5	150	50~300 (50mm毎)
RCP2W-RA4C-I-42P-5-①-②-③-④	5	40	~12	284	
RCP2W-RA4C-I-42P-2.5-①-②-③-④	2.5	40	~19	358	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)		
	50~200 (50mm毎)	250	300
10	450 <250>	450 <250>	350 <250>
5	190	190	175
2.5	125 <115>	115	85

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位は mm/s)

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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

#### 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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

#### 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	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
	※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
ブレーキ	B	→ L-66	—
フランジ	FL	→ L-67	—
フット金具	FT	→ L-68	—
原点逆仕様	NM	→ L-70	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
保護構造	IP65
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

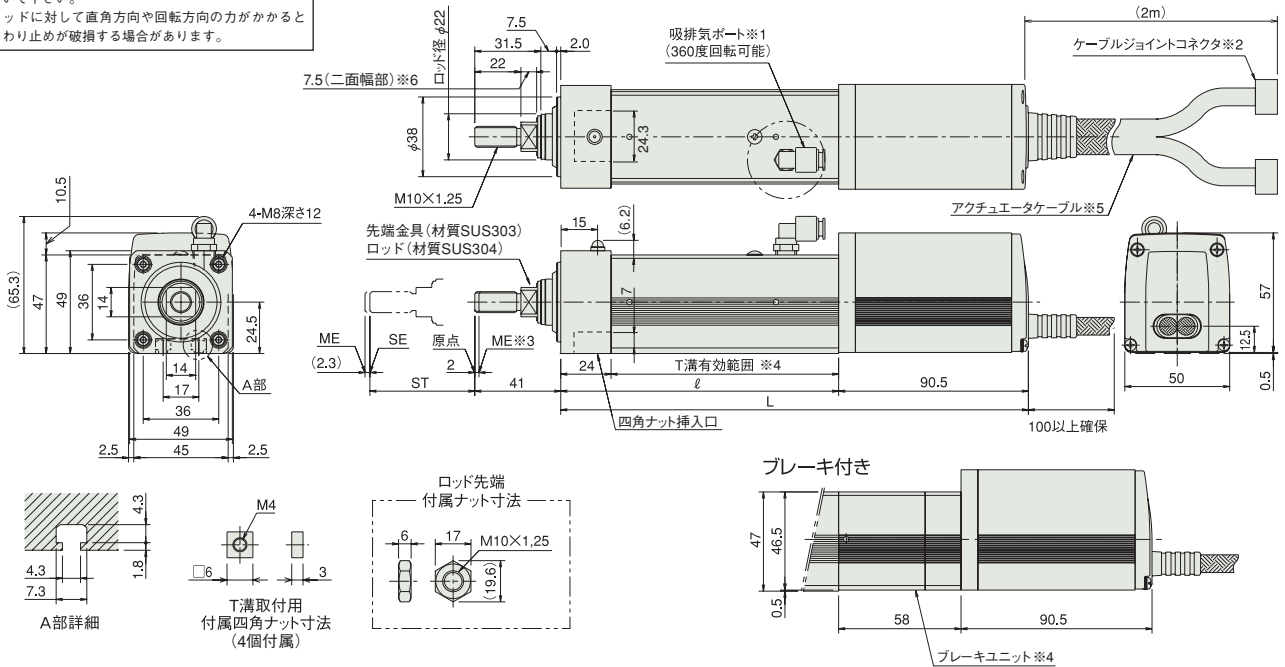
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp



特注対応のご案内 巻末-67

**ご注意**  
 ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
 ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止りが破損する場合があります。



- ※1. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径φ6のチューブを差し込み、水のかららない所まで延長してご使用下さい。
- ※2. 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ページをご参照ください。  
ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のからないところに設置して下さい。
- ※3. 原点復帰時はロッドがM.E.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  
( )付寸法は参考寸法です。
- ※4. ブレーキユニットの底面にはT溝がありませんのでご注意ください。
- ※5. アクチュエータケーブルはロボットケーブル(耐屈曲ケーブル)ではありませんのでケーブルペラ等可動部で使用しないで下さい。
- ※6. 二面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が58mm延長、質量が0.4kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	132.5	182.5	232.5	282.5	332.5	382.5
L	223	273	323	373	423	473
質量 (kg)	1.9	2.1	2.2	2.5	2.9	3.1

②適応コントローラ

RCP2W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-①-①-①-①-2-0	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-①-①-①-①-0-0		256点			
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	1	512点			
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL①-2-0	1	-			
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-0-0	1	768点			
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	2	1500点	-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P①-①-2-4	4	30000点	単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P①-①-0-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリー対応仕様		MSEL-PG-1-42P①-①-2-4					
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリー対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42P①-①-0-4					
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)						

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※①フィールドネットワーク記号  
 ※①エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※①C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※①N(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
- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCP2W-RA6C

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体幅 64mm パルスモータ カップリング仕様

型式項目	RCP2W	RA6C	I	56P					
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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型番は「I」になります。	56P:パルスモータ 56□サイズ	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mm ピッチ毎設定)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P: 1m S: 3m M: 5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照	

※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。



※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-56ページをご確認ください。



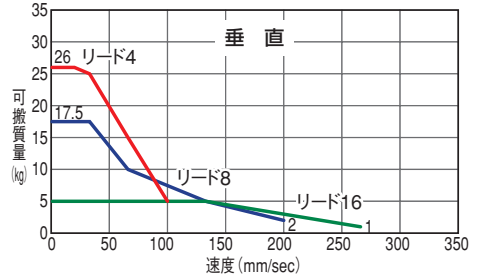
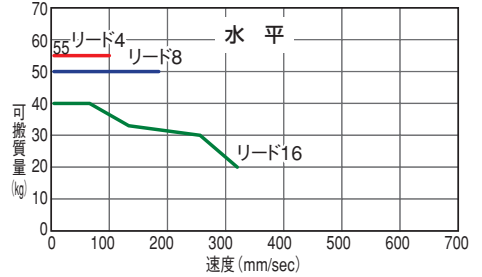
技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- RCP2 シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右上の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 可搬質量は加速度 0.2G で動作させた時の値です。加速度は 0.2G が上限となります。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置して下さい。
- 押付け動作については巻末-87 ページをご参照下さい。

### 速度と可搬質量の相関図

RCP2 シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

(注 1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注 1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2W-RA6C-I-56P-16-①-②-③-④	16	~40	~5	240	50~300 (50mm毎)
RCP2W-RA6C-I-56P-8-①-②-③-④	8	50	~17.5	470	
RCP2W-RA6C-I-56P-4-①-②-③-④	4	55	~26	800	

#### ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
16	320 <265>
8	200
4	100

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 ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※ < > 内は垂直使用の場合 (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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

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

※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
ブレーキ	B	→ L-66	—
フランジ	FL	→ L-67	—
フット金具	FT	→ L-68	—
原点逆仕様	NM	→ L-70	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP65
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

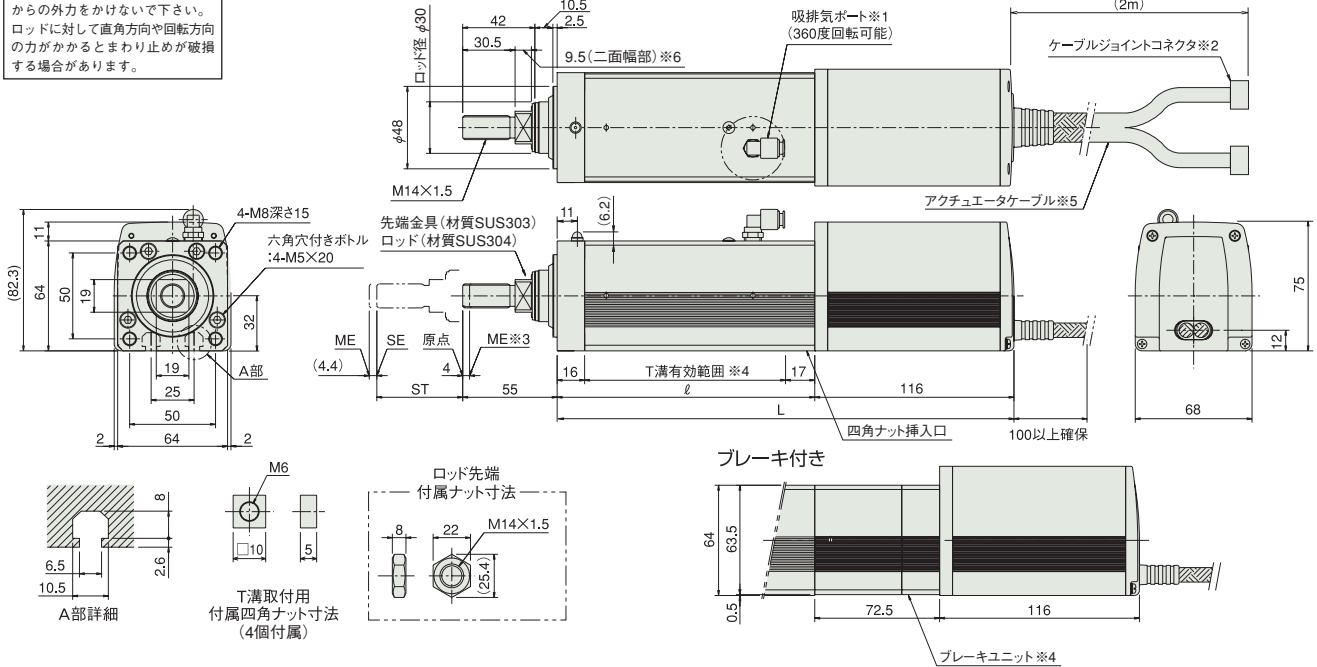


特注対応のご案内

☞ 巻末-67

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



- ※1. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径 φ6 のチューブを差し込み、水のかららない所まで延長してご使用下さい。
- ※2. 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 ページをご参照ください。  
ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のからないところに設置して下さい。
- ※3. 原点復帰時はロッドが M.E. 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  
( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※4. ブレーキユニットの底面には T 溝がありませんのでご注意ください。
- ※5. アクチュエータケーブルはロボットケーブル(耐屈曲ケーブル)ではありませんのでケーブルヘア等可動部で使用しないで下さい。
- ※6. 二面幅の向きは製品によって異なりますのでご注意ください。

※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が72.5mm延長、質量が0.9kg アップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516
質量 (kg)	3.5	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0

②適応コントローラ

RCP2W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		256点						
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	1	512点						
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-56PWAI-PL①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿		-						
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿		768点						
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-56PI-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	2	1500点				-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	4	30000点				単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿								
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿								
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載	MSEL-PG-1-56P①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿									
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)									

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※② 軸数 ※③ フィールドネットワーク記号  
 ※④ エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※⑤ C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※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
- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCP2W-RA10C

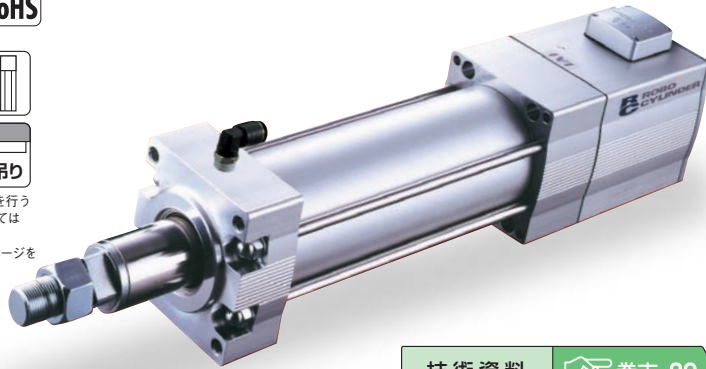
ロボシリンダ 高推力防塵ロッドタイプ 本体幅 100mm パルスモータ カップリング仕様

型式項目	RCP2W	-	RA10C	-	I	-	86P	-		-		-	P4	-		-	
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	適用コントローラ	ケーブル長	オプション									
		I:インクリメンタル仕様	86P:パルスモータ 86□サイズ	10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	P4:PCON-CFA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定 R□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照									

※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。



※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-56ページをご確認ください。

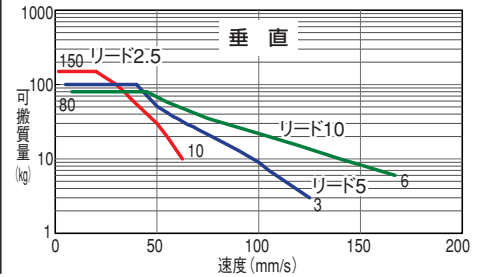
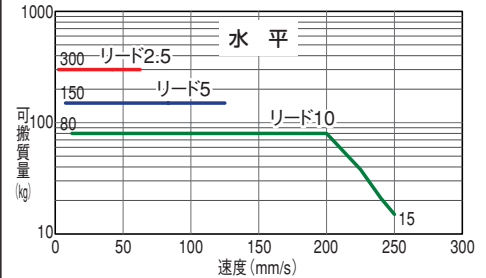


技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- リード毎に最低速度が設定されています。(リード10:10mm/s、リード5:5mm/s、リード2.5:1mm/s) 最低速度以下で動作すると振動等が出る場合がありますのでご注意ください。
  - RCP2シリーズはパルスモータを使用していますので高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて希望する速度の可搬質量を確認してください。
  - 可搬質量は、リード10:0.04G、リード5:0.02G、リード2.5:0.01Gで動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。又、水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
  - ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので水のかからないところに設置して下さい。
  - 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

### 速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

### アクチュエータスペック

#### リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量 (注1)		最大押付力 (N)	ストローク (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP2W-RA10C-I-86P-10-①-P4-②-③	10	~80	~80	1500	50~300 (50mm毎)
RCP2W-RA10C-I-86P-5-①-P4-②-③	5	150	~100	3000	
RCP2W-RA10C-I-86P-2.5-①-P4-②-③	2.5	300	~150	6000	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

#### ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
10	250 <167>
5	125
2.5	63

※ < > 内は垂直使用の場合 (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
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

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

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1 ~ A3	→ L-66	—
ブレーキ	B	→ L-66	—
フランジ	FL	→ L-67	—
フート金具	FT	→ L-68	—

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 転送C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

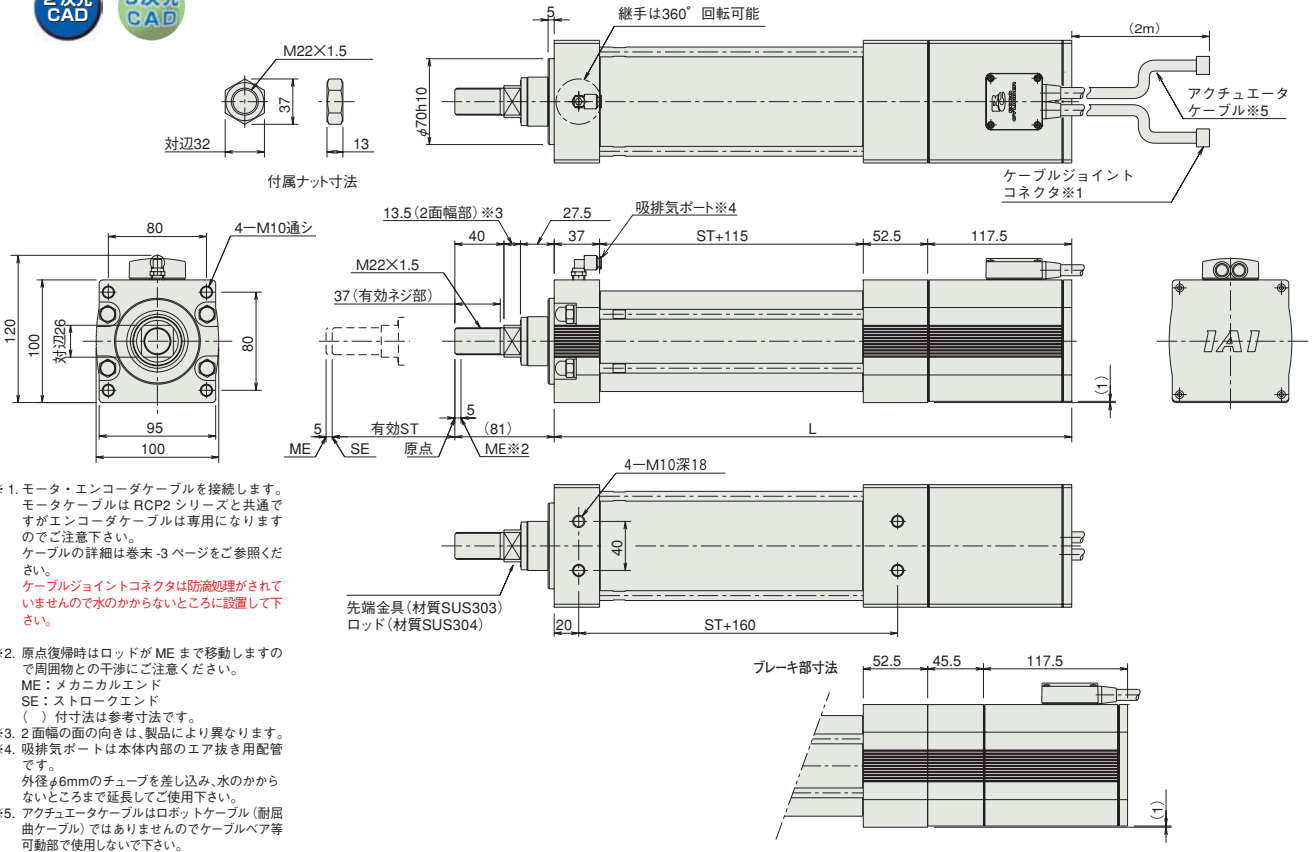
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

※RA10Cタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

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。モータケーブルはRCP2シリーズと共通ですがエンコーダケーブルは専用になりますのでご注意ください。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照ください。ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていませんので水のかからないところに設置して下さい。
- ※2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド ( ) 付寸法は参考寸法です。
- ※3. 2面幅の面の向きは、製品により異なります。
- ※4. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径φ6mmのチューブを差し込み、水のかからないところまで延長してご使用下さい。
- ※5. アクチュエータケーブルはロボトケープル(耐屈曲ケーブル)ではありませんのでケーブルヘア等可動部で使用しないで下さい。

※ブレーキ付仕様は標準仕様に対し全長が45.5mm延長、質量が1.5kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

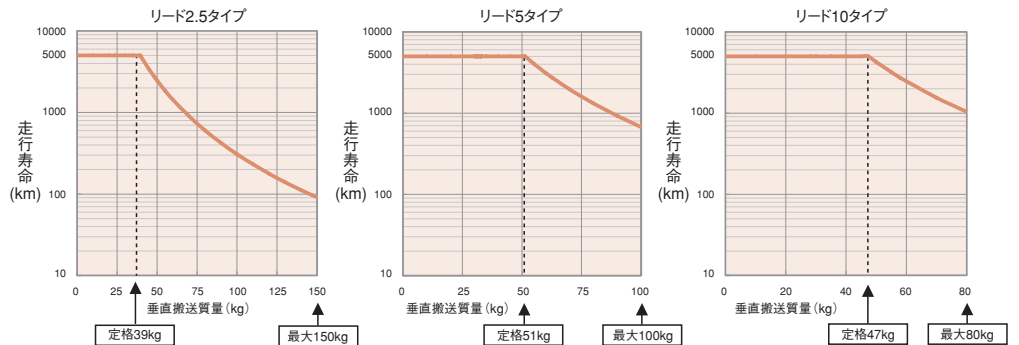
ストローク	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
質量(kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

垂直搬送質量と走行寿命の相関図

● RCP2W-RA10Cは最大推力が他タイプに比べて大きいので、可搬質量や押付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。速度と可搬質量の相関図もしくは押付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認下さい。

ご注意

定格の数値は、走行寿命5,000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が下グラフのように減少しますのでご注意ください。



適応コントローラ

RCP2W-RA10Cタイプのコントローラは下記の専用コントローラとなります。

名称	外観	型式	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジションタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-2-0	512点	DC24V	-	→ M-91
ネットワークタイプ		PCON-CFA-86PWAI-①-0-0	768点			

※①I/O種類(NP/PN)

※①フィールドネットワーク記号

ご注意 ・モータエンコーダケーブルはCFAタイプ専用(巻末-3ページ参照)となり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。

- 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・7-μ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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW



# RCP2W-GRSS

ロボシリンダ 2ツ爪グリップ 細小型スライドタイプ 本体幅 42mm パルスモータ

■型式項目	RCP2W	GRSS	I	20P	30	8	□	□	□
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	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 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。	20P:パルスモータ 20□サイズ	30:減速比 1/30	8:8mm (片側4mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	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。

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリップ・ロータリ
- D テーブル・アームブラケット
- 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



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。

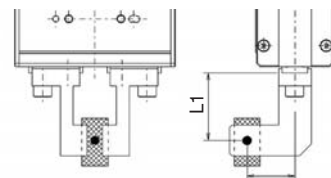


技術資料 巻末-39

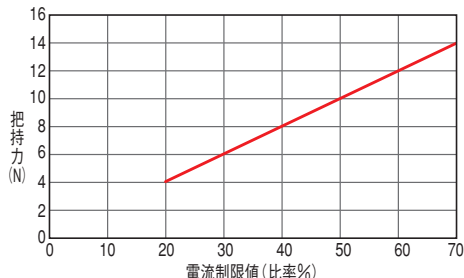
- POINT** 選定上の注意
- 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - 最大把持力は、把持ポイント距離0、オーバーハンク距離0の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。(詳細は巻末-143ページをご参照下さい)
  - 移動時の定格加速度は0.3Gです。
  - 本製品は防滴機能はありませんのでご注意ください。

### ■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1は40mm以下でご使用下さい。L2  
※下記グラフの把持力は、上図のL1,L2が0の場合になります。  
(L1の距離別把持力目安は、巻末-145ページをご参照ください)  
また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押し付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

### アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2W-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (片側7)	8 (片側4)

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

### ■ストロークと開閉最高速度

ストローク	8 (mm)
減速比	78

(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
8	—

### 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)	—
	—	—

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③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	→ L-70	—
フランジブラケット	FB	→ L-66	—
シャフトブラケット	SB	→ L-71	—

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はずばギア+はずばラック
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.2mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.05mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント	Ma:0.5N・m Mb:0.5N・m Mc:1.5N・m
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

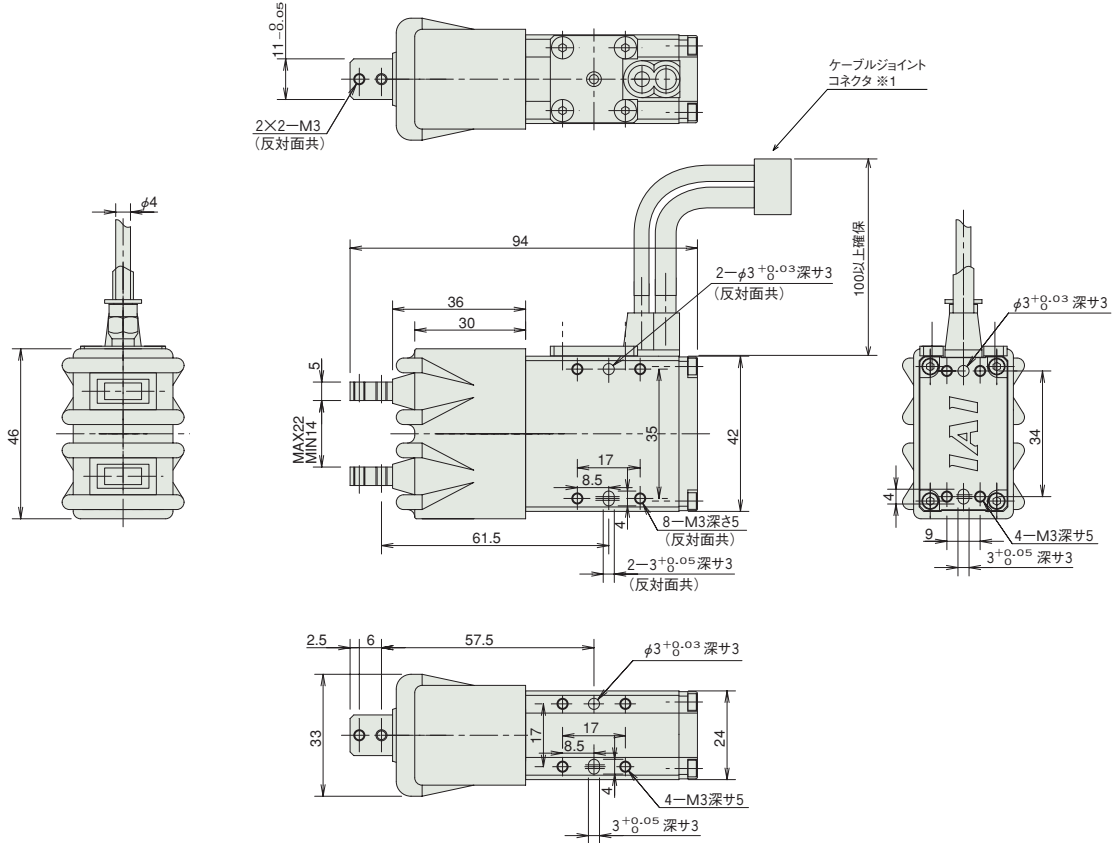
特注対応のご案内

☞ 巻末-67



※スライダは開側が原点になります。

※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。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2W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 高出力仕様		PCON-CA-20P④-①-2-0	1	512点		-	→ M-91	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL④-2-0		-		-		
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-④-0-0		768点		-		
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P④-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P④-④-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P④-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20P④-④-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合

※① I/O種類 (NP/PN)

※②軸数

※④ フィールドネットワーク記号

※④エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。

※④C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)

※④ 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCP2W-GRLS

ロボシリンダ 2ツ爪グリッパ 細小型レバータイプ 本体幅 42mm バルスモータ

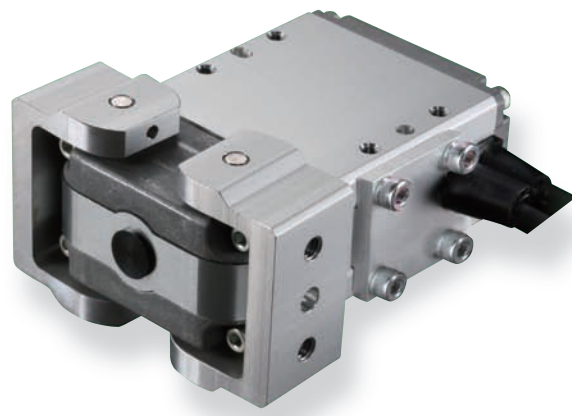
■型式項目	RCP2W	-	GRLS	-	I	-	20P	-	30	-	180	-	□	-	□	-	□
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種類	-	モータ種類	-	減速比	-	ストローク	-	適応コントローラ	-	ケーブル長	-	オプション
					I:インクリメンタル仕様 ※ 簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。		20P:バルスモータ 20□サイズ		30:減速比 1/30		180:180度 (片側 90度)		P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL		N:無し P:1m S:3m M:5m X□□: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。

- 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・アームブラット
- 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



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。

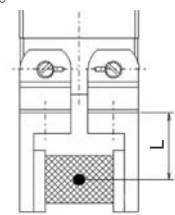


技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0、オーバーハンク距離 0 の場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の 1 / 10 ~ 1 / 20 以下が目安となります。(詳細は巻末-146ページをご参照下さい)
  - (3) 移動時の定格加速度は 0.3G です。
  - (4) 本製品は防滴機能はありませんのでご注意ください。

### ■把持力と電流制限値の相関図

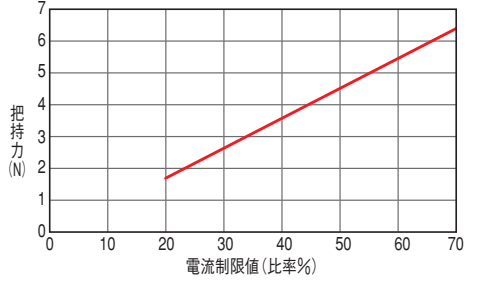
押付け動作により把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で調整が可能です。



※下記グラフの把持力は、レバー上面での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。実効把持力は以下の計算式より計算してください。

$$\text{実効把持力(GRLS)} = F \times 15.5 / (L + 15.5)$$

※下記グラフの把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※把持(押付け)を行なう場合は速度が 5度/s 固定となりますのでご注意ください。

### アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (度)
RCP2W-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (片側 3.2)	180 (片側 90)

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

### ■ストロークと開閉最高速度

ストローク	180 (度)
30	600

(単位は度/s)

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (度)	標準価格
180	-

### 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)	-

※ケーブルはモータ・エンコーダ一体型ケーブルで標準でロボットケーブル仕様となります。  
※ 保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ③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	→ L-70	-
フランジブラケット	FB	→ L-66	-
シャフトブラケット	SB	→ L-71	-

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギア+はすばギア
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側1度以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロスモーション	片側0.1度以下
ガイド	-
静的許容モーメント	-
質量	0.2kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

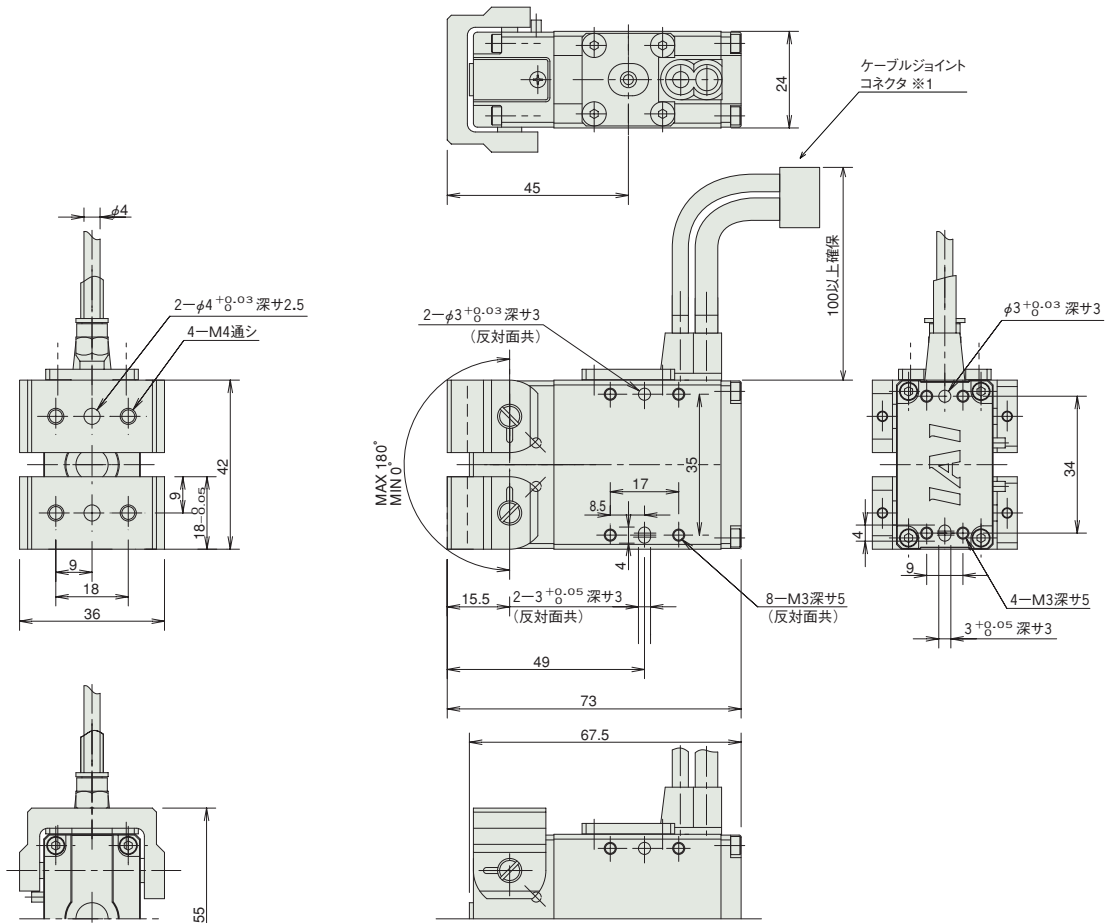
寸法図

CAD図面がホームページより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



※スライダは開側が原点になります。  
※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。



質量 (kg) 0.2

①適応コントローラ

RCP2W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-①-①-①-①-2-0	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-①-①-①-①-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-①-2-0	1	512点		-	→ M-91	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL①-2-0		-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P①-①-0-0		768点				
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P①-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P①-①-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P①-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20P①-①-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※① フィールドネットワーク記号  
 ※② エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※② C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※③ 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCP2W-GRS

防塵対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパ 小型スライドタイプ 本体幅 74mm バルスモータ

■型式項目 RCP2W - GRS - I - 20P - 1 - 10 - □ - □ - □

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - モータ種類 - 減速比 - 開閉ストローク - 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 20P:バルスモータ 1:減速比 10:10mm (片側5mm) P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し 下記オプション  
仕様 PSEL P:1m 価格表参照  
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 P3:PCON-CA M:5m  
MSEP X□□:長さ指定  
MSEL R□□:ロボットケーブル

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



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。

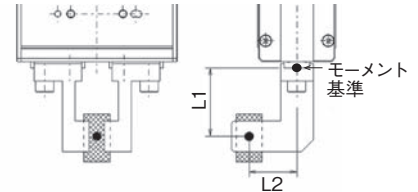


技術資料 巻末-39

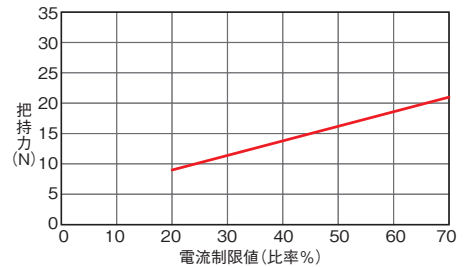
- POINT** 選定上の注意
- (1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - (2)最大把持力は、把持ポイント距離O(※)、オーバーハング距離Oの場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。  
※ 把持ポイント距離Oは、寸法図のモーメント基準の位置となります。
  - (3)選定方法は巻末-143ページをご参照ください。
  - (4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

### ■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準から50mm以下でご使用下さい。  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

### アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力(N)	ストローク(mm)
RCP2W-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (片側10.5)	10 (片側5)

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

### ■ストロークと開閉最高速度

ストローク	10(mm)
減速比	33mm/s (片側)

### ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
10	-

### 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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ L-66	-
シャフトブラケット	SB	→ L-71	-

#### (オプション記号)

FB...単品型式:RCP2-FB-GRS  
SB...単品型式:RCP2-SB-GRS  
※ブラケットの寸法は、L-66、71ページをご確認ください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ(リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時側側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N·m Mb:6.3N·m Mc:7.0N·m
保護等級	IP50
本体質量	0.42kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

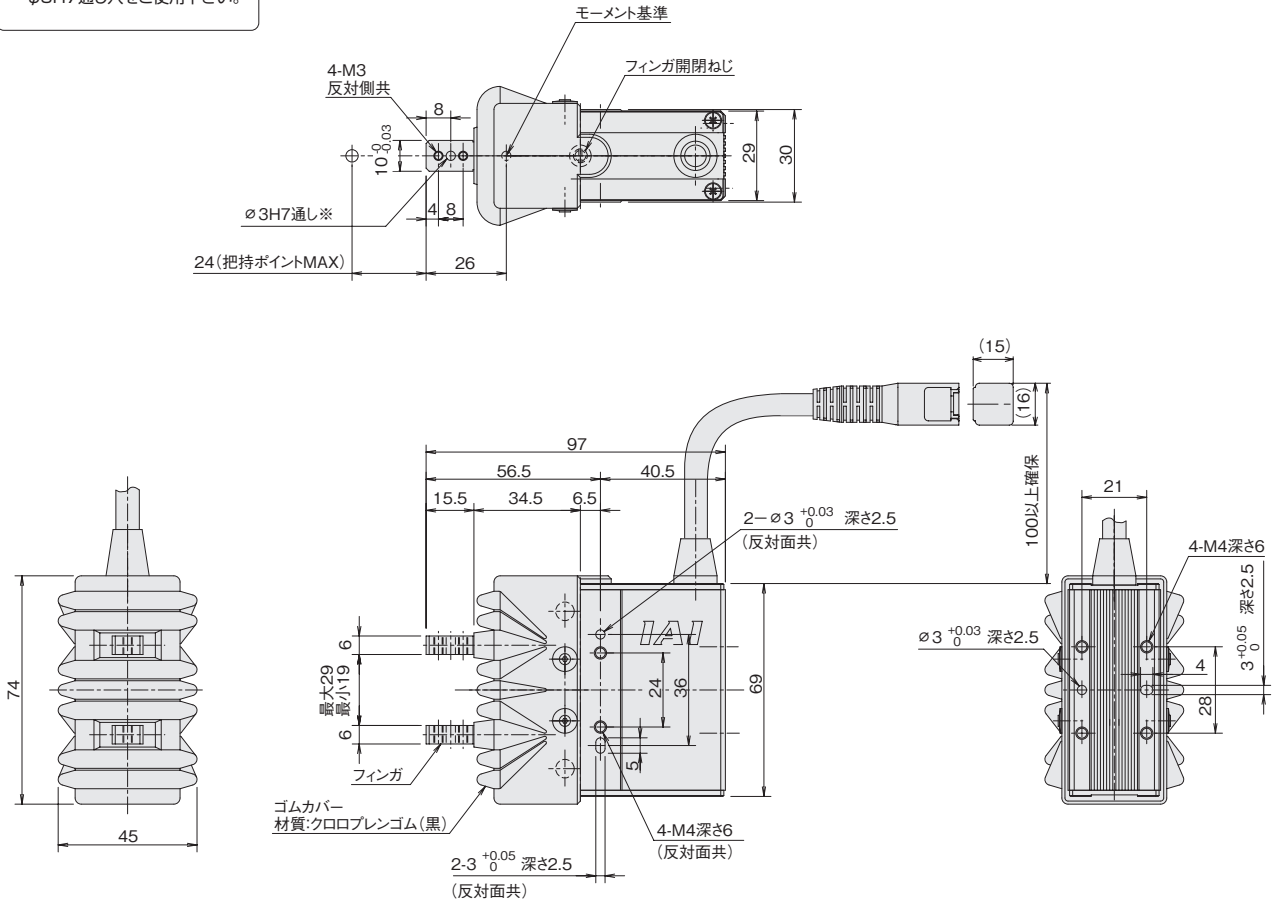
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67



※スライダは開側が原点になります。  
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

ご注意  
※フィンガの位置決めには、  
φ3H7通し穴をご使用下さい。



質量 (kg) 0.42

①適用コントローラ

RCP2W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-V-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-V-①-①-④-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-①-2-0	1	512点		-	→ M-91	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-20PWAI-PL④-2-0		-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-20P④-④-0-0		768点				
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-20P④-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-20P④-④-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-20P④-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-20P④-④-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※④ フィールドネットワーク記号  
 ※④エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※④C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※④N(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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCP2W-GRM

防塵対応ロボシリンダ 2ツ爪グリッパ 中型スライドタイプ 本体幅 79mm パルスモータ

■型式項目 RCP2W-GRM-I-28P-1-14-  -  -  

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータ種類 — 減速比 — 開閉ストローク — 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 28P:パルスモータ 1:減速比 14:14mm (片側 7mm) P1:PCON-CY/PL/PO/SE N:無し 下記オプション  
 仕様 28□サイズ 1/1 PSEL P:1m 価格表参照  
 ※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。 P3:PCON-CA M:5m  
 PMEC/PSEP X□□:長さ指定  
 MSEP R□□:ロボットケーブル  
 MSEL

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



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



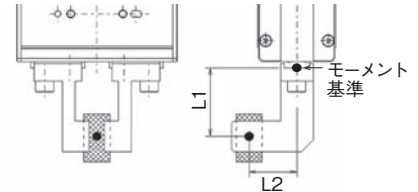
技術資料 巻末-39

**POINT** 選定上の注意

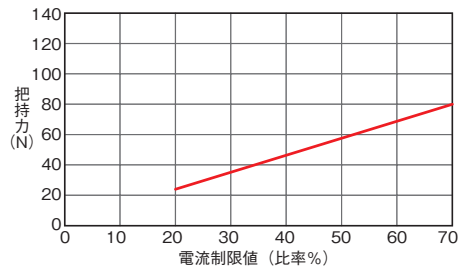
- (1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
- (2)最大把持力は、把持ポイント距離O(※)、オーバーハング距離Oの場合の、両フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、爪とワークの材質による摩擦係数、形状により異なりますが、通常把持力の1/10~1/20以下が目安となります。  
 ※ 把持ポイント距離Oは、寸法図のモーメント基準の位置となります。
- (3)選定方法は巻末-143ページをご参照ください。
- (4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

### ■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準か80mm以下でご使用下さい。  
 ※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。また把持力は両フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

※ 把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

### アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2W-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (片側 40)	14 (片側 7)

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

### ■ストロークと開閉最高速度

ストローク	14 (mm)
減速比	36mm/s (片側)

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
14	—

### 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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	P1用は標準でロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ L-66	—
シャフトブラケット	SB	→ L-71	—

#### (オプション記号)

FB…単品型式:RCP2-FB-GRM

SB…単品型式:RCP2-SB-GRM

※ブラケットの寸法は、L-66、71ページでご確認ください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+台形ネジ (リード1.5)
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.15mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N·m Mb:6.3N·m Mc:8.3N·m
保護等級	IP50
本体質量	0.62kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

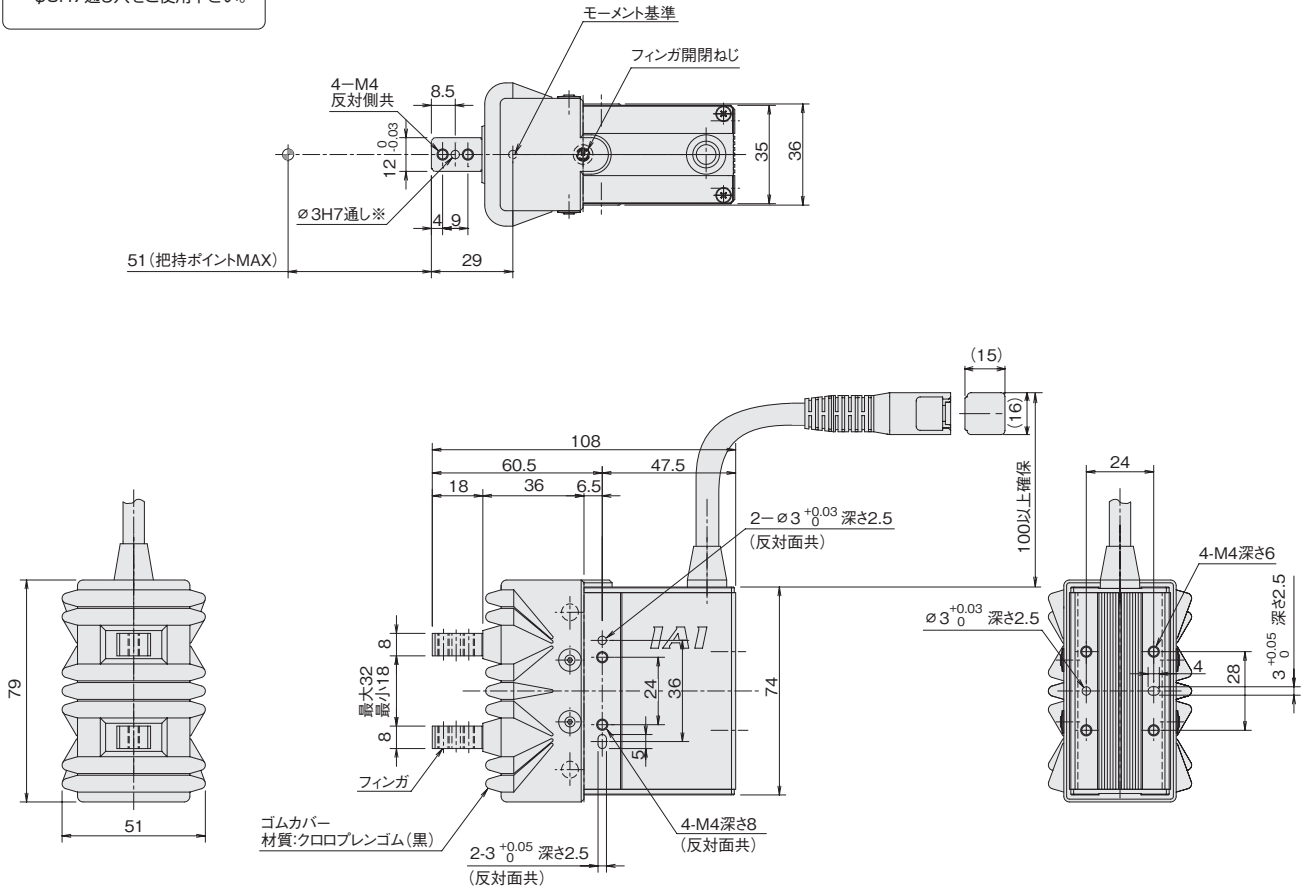


※スライダは開側が原点になります。  
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

特注対応のご案内 巻末-67

ご注意

※フィンガの位置決めには、  
φ3H7通し穴をご使用下さい。



質量 (kg) 0.62

①適応コントローラ

RCP2W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-①-①-①-2-0	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-①-①-①-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-2-0	1	512点		-	→ M-91	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0		-				
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-28P①-①-0-0		768点				
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P①-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P①-①-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P①-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P①-①-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※①フィールドネットワーク記号  
 ※①エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アップ ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※①C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※①N(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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW



# RCP2W-GR3SS

防塵対応ロボシリンダ 3ツ爪グリッパ スライドタイプ 本体幅 62mm バルスモータ

■型式項目	RCP2W-GR3SS	-	I	-	28P	-	30	-	10	-		-		-	
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	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	28P: バルスモータ 28□サイズ	28P: バルスモータ 28□サイズ	30: 減速比 1/30	10: 10mm (片側 5mm)	P1: PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照							

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



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。

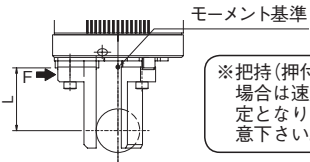


技術資料 巻末-39

- POINT** 選定上の注意
- (1) 開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - (2) 最大把持力は、把持ポイント距離 0 (※)、オーバーハング距離 0 の場合の、全フィンガ把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。  
※ 把持ポイント距離 0 は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
  - (3) 選定方法は巻末-143ページをご参照ください。
  - (4) 移動時の定格加速度は 0.3G です。

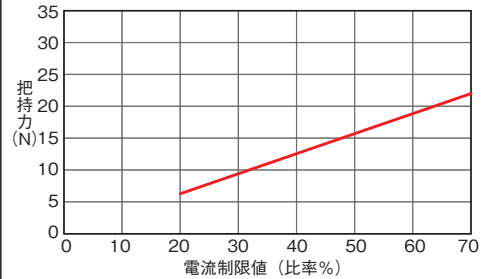
### ■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値 20%~70%の範囲で調整が可能です。



※把持(押付け)を行なう場合は速度が5mm/s固定となりますのでご注意ください。

※L1はモーメント基準から50mm以下でご使用下さい。  
※下記グラフの把持力は、上図のLが0の場合になります。また把持力は全フィンガの合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

### アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2W-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22 (片側 7.3)	10 (片側 5)

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

### ■ストロークと開閉最高速度

ストローク	10 (mm)
減速比	40mm/s

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
10	-

### 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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	-	-
	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-	-
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	-
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	-
			P1用は標準でロボットケーブル

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ L-66	-
シャフトブラケット	SB	→ L-71	-

#### (オプション記号)

FB...単品型式:RCP2-FB-GR3S

SB...単品型式:RCP2-SB-GR3S

※ブラケットの寸法は、L-66、71ページをご確認ください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:3.8 N・m Mb:3.8 N・m Mc:3.0 N・m
保護等級	IP50
本体質量	0.7kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

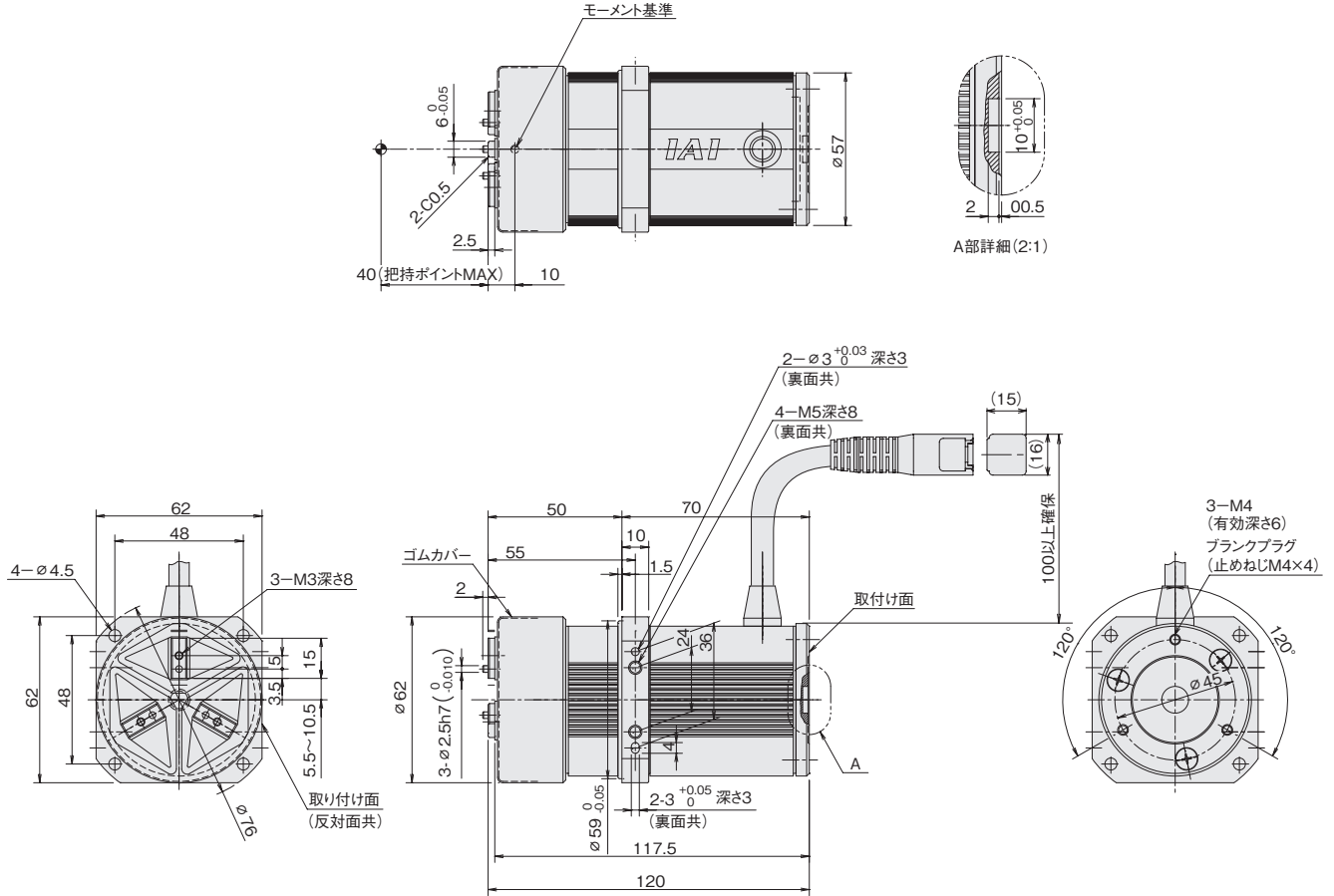
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67



※スライダは開側が原点になります。  
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。



質量 (kg) 0.7

①適応コントローラ

RCP2W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-①-①-①-2-0	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-①-①-④-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様	PCON-CA-28P①-①-2-0	1	512点	-				
パルス列タイプ 高出力仕様	PCON-CA-28PWAI-PL①-2-0		-	-		→ M-91		
ネットワークタイプ 高出力仕様	PCON-CA-28P①-④-0-0		768点	-				
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	2	1500点		-	-	→ M-177
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-28P①-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V ~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-28P①-④-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-28P①-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-28P①-④-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※④ フィールドネットワーク記号  
 ※①エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※①C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※①N(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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCP2W-GR3SM

防塵対応ロボシリンダ 3ツ爪グリッパ スライドタイプ 本体幅 80mm パルスモータ

■型式項目	RCP2W-GR3SM	-	I	-	42P	-	30	-	14	-		-		-	
	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	開閉ストローク	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 ※簡易アプソで使 される場合も型式は 「I」になります。	42P:パルスモータ 42□サイズ	30:減速比 1/30	14:14mm (片側 7mm)	P1:PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP MSEL	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照						

※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



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。

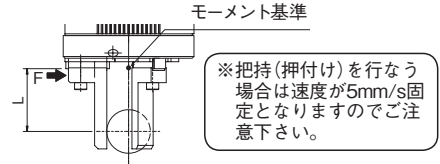


技術資料 巻末-39

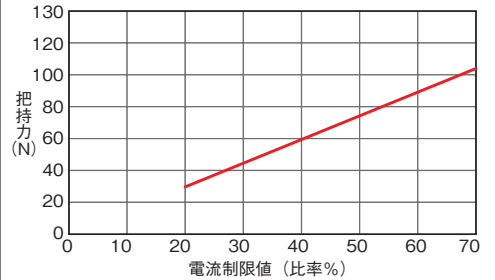
- POINT**  
選定上の注意
- (1)開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度はこの値の2倍になります。
  - (2)最大把持力は、把持ポイント距離0(※)、オーバーハング距離0の場合の、全フィンが把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、右記説明をご参照下さい。  
※ 把持ポイント距離0は、寸法図のモーメント基準の位置となります。
  - (3)選定方法は巻末-143ページをご参照ください。
  - (4)移動時の定格加速度は0.3Gです。

### ■把持力と電流制限値の相関図

押付け動作により、把持力(押付け力)はコントローラの電流制限値20%~70%の範囲で調整が可能です。



※L1はモーメント基準から80mm以下でご使用下さい。  
※下記グラフの把持力は、上図のL1、L2が0の場合になります。また把持力は両フィンが合計値です。



※上記把持力グラフは目安の数字です。最大で±15%程度のバラツキがありますのでご注意ください。

### アクチュエータスペック

型式	減速比	最大把持力 (N)	ストローク (mm)
RCP2W-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③	30	102 (片側 34)	14 (片側 7)

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

### ■ストロークと開閉最高速度

ストローク	14 (mm)
減速比	50mm/s

### ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
14	—

### 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	
		適用コントローラ記号 P3	P1
標準タイプ	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	P1用は標準で ロボットケーブル
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	

※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	オプション記号	参照頁	標準価格
フランジブラケット	FB	→ L-66	—
シャフトブラケット	SB	→ L-71	—

#### (オプション記号)

FB…単品型式:RCP2-FB-GR3M

SB…単品型式:RCP2-SB-GR3M

※ブラケットの寸法は、L-66、71ページでご確認ください。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ウォームギヤ+ウォームホイールギヤ
繰返し位置決め精度	±0.01mm
バックラッシュ	片側0.3mm以下 (但しスプリングにより常時開側に加圧)
ロストモーション	片側0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma:6.3 N·m Mb:6.3N·m Mc:5.7N·m
保護等級	IP50
本体質量	1.3kg
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

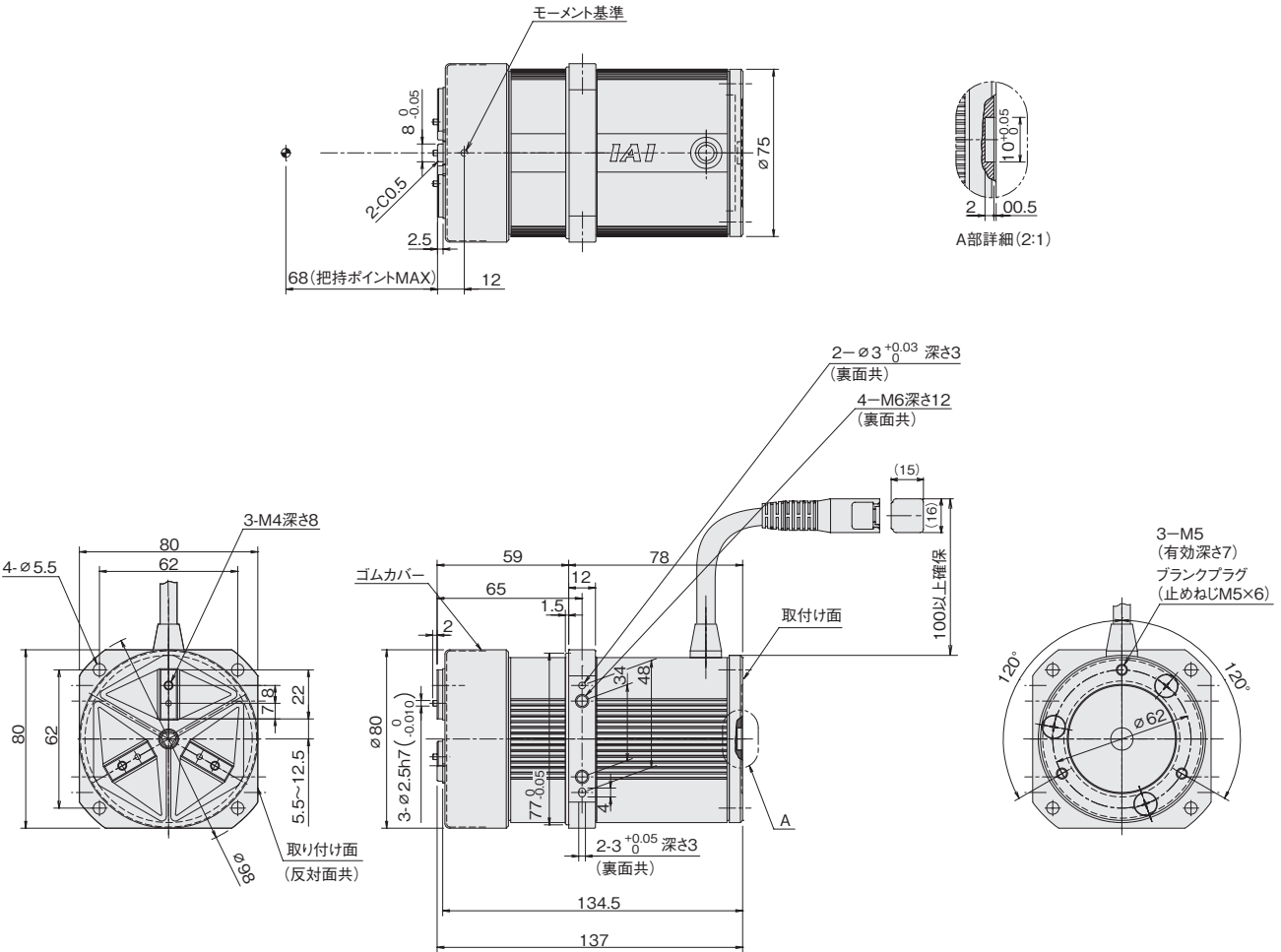
www.iai-robot.co.jp



※スライダは開側が原点になります。  
※アクチュエータケーブルはロボットケーブルではありません。

特注対応のご案内

📖 巻末-67



質量 (kg) 1.3

①適応コントローラ

RCP2W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-①-①-①-2-0	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-①-①-①-0-0		256点				
ポジションタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-2-0	1	512点		-	→ M-91	
パルス列タイプ 高出力仕様		PCON-CA-42PWAI-PL①-2-0		-		-		
ネットワークタイプ 高出力仕様		PCON-CA-42P①-①-0-0		768点		-		
プログラム制御タイプ		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	2	1500点		-	→ M-177	
プログラム制御 多軸タイプ		MSEL-PC-1-42P①-①-2-4	4	30000点		単相 AC 100V~ 230V	-	→ M-209
プログラム制御 多軸タイプ ネットワークボード搭載		MSEL-PC-1-42P①-①-0-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様		MSEL-PG-1-42P①-①-2-4						
プログラム制御 多軸タイプ 安全カテゴリ対応仕様ネットワークボード搭載		MSEL-PG-1-42P①-①-0-4						
その他接続可能機種	PSEP(→ M-25)、PMEC(→ M-15)、PCON-CY/PL/PO/SE(→ M-107)							

※PSELとMSELの型式は1軸仕様の場合 ※① I/O種類 (NP/PN) ※①軸数 ※①フィールドネットワーク記号  
 ※②エンコーダ種類 WAI:インクリメンタル/SA:簡易アプン ただし、MSELはWAIとSAの混在ができません。 ※②C(標準タイプ)もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)  
 ※③N(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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCAW-RA3C/RA3D/RA3R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径 φ32mm 24Vサーボモータ カップリング仕様/ビルドイン仕様/モータ折返し仕様

型式項目	RCAW	-	□	-	I	-	20	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
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									
RA3C: カップリング仕様		I: インクリメンタル仕様		20: サーボモータ 20W	10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	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 R□□: ロボットケーブル	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。  
※簡易アプソで使用される場合も型式は「I」になります。

省電力対応



※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-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 2.5 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

※上写真のジャバラ形状が一部変更になっていますのでご注意ください。

## アクチュエータスペック

### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCAW-①-I-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1.5	36.2	50~200 (50mm毎)
RCAW-①-I-20-5-②-③-④-⑤		5	9	3	72.4	
RCAW-①-I-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	18	6.5	144.8	

### ■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 200 (50mm 毎)
10	500
5	250
2.5	125

記号説明 ①タイプ ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。(単位は mm/s)

### ②ストローク種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格		
	RA3C	RA3D	RA3R
50	—	—	—
100	—	—	—
150	—	—	—
200	—	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (※1)	B	→ L-66	—
フランジ金具	FL	→ L-67	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ L-68	—
フット金具	FT	→ L-68	—
原点確認センサ (※2)	HS	→ L-69	—
省電力対応	LA	→ L-69	—
ナックルジョイント	NJ	→ L-70	—
原点逆仕様 (※2)	NM	→ L-70	—
クレビス金具 (※3)	QR	→ L-70	—
背面取付用プレート (※3)	RP	→ L-71	—
トランニオン金具 (前) (※4)	TRF	→ L-72	—
トランニオン金具 (後) (※4)	TRR	→ L-72	—

- (※1) RA3D はブレーキの設定はありません。  
 (※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様 (NM) では使用出来ません。  
 (※3) クレビス金具、背面取付用プレートは RA3R のみ使用可能です。  
 (※4) トランニオン金具 (後) は RA3C / RA3D のみ使用可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ8mm 転造 C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

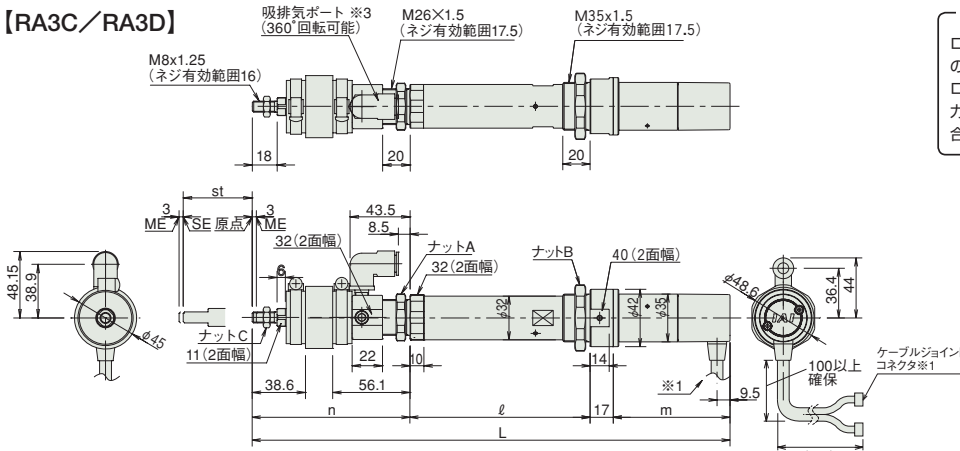
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



特注対応のご案内 巻末-67

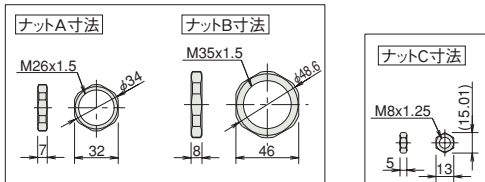
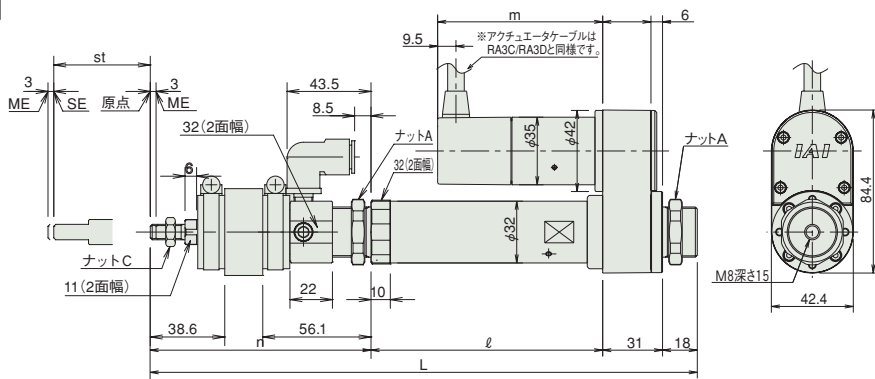
- ※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 吸排気ポートはジャバラ内部のエア抜き用配管です。  
外径φ10mmのチューブを差し込み、水のかからないところまで延長してご使用下さい。

**[RA3C/RA3D]**



**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

**[RA3R]**



■ストローク別寸法・質量

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R (ブレーキなし)

ストローク	50	100	150	200	
L	RA3C	348.9	408.9	468.9	528.9
	RA3D	329.9	389.9	449.9	509.9
	RA3R	283.4	343.4	403.4	463.4
ℓ	RA3C	132	182	232	282
	RA3D	132	182	232	282
	RA3R	120	170	220	270
m	RA3C	85.5			
	RA3D	66.5			
	RA3R	85.5			
n	RA3C	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3D	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3R	114.4	124.4	134.4	144.4
質量 (kg)	RA3C	1.0	1.1	1.2	1.3
	RA3D	1.0	1.1	1.2	1.3
	RA3R	1.1	1.2	1.3	1.4

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R (ブレーキ付き)

ストローク	50	100	150	200	
L	RA3C	387.9	447.9	507.9	567.9
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	283.4	343.4	403.4	463.4
ℓ	RA3C	132	182	232	282
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	120	170	220	270
m	RA3C	124.5			
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	124.5			
n	RA3C	114.4	124.4	134.4	144.4
	RA3D	ブレーキ付きはありません。			
	RA3R	114.4	124.4	134.4	144.4
質量 (kg)	RA3C	1.2	1.3	1.4	1.5
	RA3D	1.2	1.3	1.4	1.5
	RA3R	1.3	1.4	1.5	1.6

③適応コントローラ

RCAW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-①-②-③-④-2-0	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-①-②-③-④-⑤-0-0		256点						
ポジションナタイプ		ACON-CA-20①②-2-0	1	512点						
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20①②-PL③-2-0		-				→ M-115		
ネットワークタイプ		ACON-CA-20①②-④-0-0		768点						
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①②-2-0	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軸数  
※⑤ N (NPN仕様) もしくは P (PNP仕様) の記号  
※①省電力対応を指定した場合に記号 (LA)  
※②フィールドネットワーク記号  
※③ I/O種類 (NP/PN)  
※④ (標準タイプ) もしくは LC (PLC機能搭載タイプ)

- 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# RCAW-RA4C/RA4D/RA4R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径 φ37mm 24V サーボモータ カップリング仕様/ビルドイン仕様/モータ折返し仕様

型式項目	RCAW	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
RA4C: カップリング仕様				I:インクリメンタル仕様	20: サーボモータ 20W	12:12mm 6: 6mm	50:50mm 300:300mm (50mm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 R□□:ロッドケーブル	下記オプション 価格表参照
RA4D: ビルドイン仕様				A:アブソリュート仕様	30: サーボモータ 30W	3: 3mm				
RA4R: モータ折返し仕様				※アブソリュート仕様は ACON-CA, ASEL のみ使用可能です。 ※アブソリュート仕様はインクリメンタル仕様となります。						

※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。

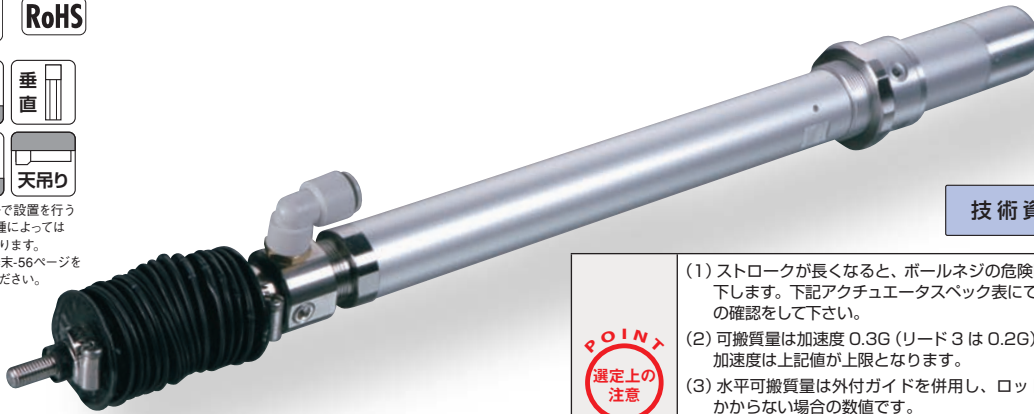


※垂直姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

※上写真のジャバラ形状が一部変更になっていますのでご注意ください。

省電力対応

技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

## アクチュエータスペック

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCAW-①-②-20-12-③-④-⑤-⑥	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCAW-①-②-20-6-③-④-⑤-⑥		6	6.0	2.0	37.7	
RCAW-①-②-20-3-③-④-⑤-⑥		3	12.0	4.0	75.4	
RCAW-①-②-30-12-③-④-⑤-⑥	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCAW-①-②-30-6-③-④-⑤-⑥		6	9.0	3.0	56.6	
RCAW-①-②-30-3-③-④-⑤-⑥		3	18.0	6.5	113.1	

### ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 毎)
	12
6	300
3	150

(単位は mm/s)

記号説明 ①タイプ ②エンコーダ種類 ③ストローク ④適応コントローラ ⑤ケーブル長 ⑥オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

## ②エンコーダ種類/③ストローク別価格表 (標準価格)

③ストローク (mm)	標準価格							
	RA4C/RA4D				RA4R			
	②エンコーダ種類		②エンコーダ種類		②エンコーダ種類		②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータ W 数		モータ W 数		モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W	20W	30W	20W	30W
50	-	-	-	-	-	-	-	-
100	-	-	-	-	-	-	-	-
150	-	-	-	-	-	-	-	-
200	-	-	-	-	-	-	-	-
250	-	-	-	-	-	-	-	-
300	-	-	-	-	-	-	-	-

## ⑤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	P (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ特殊	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-
ロボットケーブル	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※保守用のケーブルは巻末-3ページをご参照下さい。

## ⑥オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (※1)	B	→ L-66	
フランジ金具	FL	→ L-67	
フランジ金具 (後)	FLR	→ L-68	
フット金具	FT	→ L-68	
原点確認センサ (※2)	HS	→ L-69	
省電力対応	LA	→ L-69	
ナックルジョイント	NJ	→ L-70	
原点逆仕様 (※2)	NM	→ L-70	
クレビス金具 (※3)	QR	→ L-70	
背面取付用プレート (※3)	RP	→ L-71	
トラニオン金具 (前) (※4)	TRF	→ L-72	
トラニオン金具 (後) (※4)	TRR	→ L-72	

(※1) RA4D はブレーキの設定はありません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様 (NM) では使用出来ません。  
(※3) クレビス金具、背面取付用プレートは RA4R のみ使用可能です。  
(※4) トラニオン金具 (後) は RA4C / RA4D のみ使用可能です。

## アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

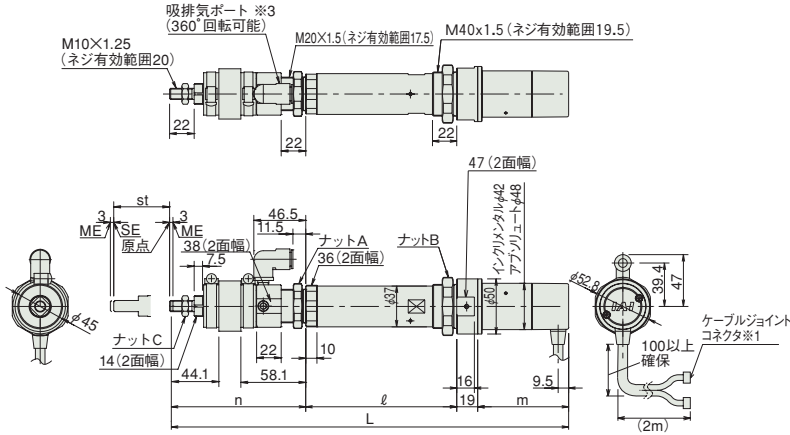
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

特注対応のご案内 巻末-67

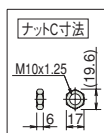
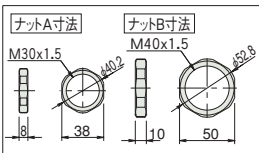
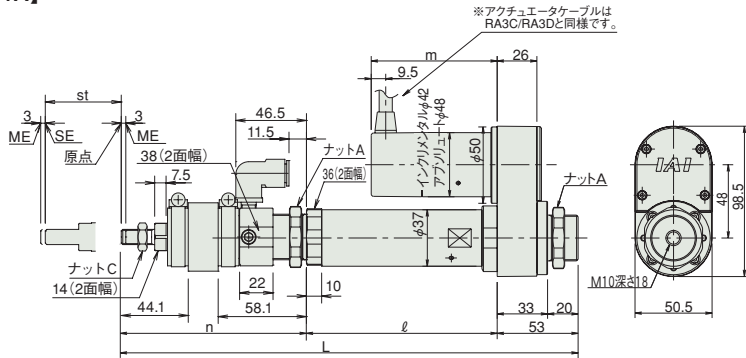


- ※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-3ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド SE：ストロークエンド
- ※3 吸排気ポートはジャバラ内部のエア抜き用配管です。  
外径φ10mmのチューブを差し込み、水のかからないところまで延長してご使用下さい。

**[RA4C/RA4D]**



**[RA4R]**



**ご注意**  
 ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
 ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

RCAW-RA4C/RA4D/RA4R (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300	
L	RA4C	20W	インクリ 345.4	405.4	465.4	525.4	586.4	647.4
		アブソ 358.4	418.4	478.4	538.4	599.4	660.4	
	30W	インクリ 360.4	420.4	480.4	540.4	601.4	662.4	
		アブソ 373.4	433.4	493.4	553.4	614.4	675.4	
	RA4D	20W	インクリ 323.4	383.4	443.4	503.4	564.4	625.4
		アブソ 336.4	396.4	456.4	516.4	577.4	638.4	
30W	インクリ 338.4	398.4	458.4	518.4	579.4	640.4		
	アブソ 351.4	411.4	471.4	531.4	592.4	653.4		
R	RA4R	20W	インクリ 299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
		アブソ 299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9	
	30W	インクリ 299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9	
		アブソ 299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9	
	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
RA4D	20W	137	187	237	287	337	387	
	30W	137	187	237	287	337	387	
RA4R	20W	125	175	225	275	325	375	
	30W	125	175	225	275	325	375	
m	RA4C	20W	インクリ			67.5		
		アブソ				80.5		
	30W	インクリ				82.5		
		アブソ				95.5		
	RA4D	20W	インクリ			45.5		
		アブソ				58.5		
30W	インクリ				60.5			
	アブソ				73.5			
RA4R	20W	インクリ			67.5			
	アブソ				80.5			
30W	インクリ				82.5			
	アブソ				95.5			
n	RA4C	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4D	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4R	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
質量 (kg)	RA4C	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1
	RA4D	20W/30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1
RA4R	20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3	

※ ブレーキが追加されると RA4C タイプは、全長が 43mm 延長されます。  
 RA4R タイプはモータ部が 43mm 延長しますが、折返しのため全長は変更ありません。RA4D タイプはブレーキの設定がありません。また質量はどの機種も 0.2kg アップします。

④ 適応コントローラ

RCAW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-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0	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-①-②-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿-0-0					
ポジションタイプ		ACON-CA-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿-2-0	1	-		-	→ M-115
パルス列入力制御タイプ		ACON-CA-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿-2-0					
ネットワークタイプ		ACON-CA-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿-0-0					
プログラム制御タイプ		ASEL-CS-1-20①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿-2-0	2	1500点		-	→ M-187
その他接続可能機種		ASEL-CS-1-30①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿-2-0					

- ※ASELの型式は1軸仕様の場合
- ※①エンコーダ種類 (I:インクリ/A:アブソ)
- ※②I/O種類 (NP/PN)
- ※③軸数
- ※④フィールドネットワーク記号
- ※⑤C(標準タイプ) もしくはLC(PLC機能搭載タイプ)
- ※⑥省電力対応を指定した場合に記号(LA)
- ※⑦N(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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW



# RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R

ロボシリンダ 防滴ロッドタイプ 本体径 φ37mm 200Vサーボモータ カップリング仕様/ビルドイン仕様/モータ折返し仕様

型式項目	RCS2W	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
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											
RA4C: カップリング仕様	RA4D: ビルドイン仕様	RA4R: モータ折返し仕様	I:インクリメンタル仕様 A:アブソリュート仕様	20:サーボモータ 20W 30:サーボモータ 30W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照										

※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。



※CEはオプションになります。



※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-56ページをご確認ください。

※上写真のジャバラ形状が一部変更になっていますのでご注意ください。



技術資料 巻末-39



- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータ仕様表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- 可搬質量は加速度 0.3G (リード 3 は 0.2G) で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。
- ケーブルジョイントコネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してください。
- 押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

## アクチュエータ仕様

### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2W-①-②-20-12-③-④-⑤-⑥	20	12	3.0	1.0	18.9	50~300 (50mm毎)
RCS2W-①-②-20-6-③-④-⑤-⑥		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2W-①-②-20-3-③-④-⑤-⑥		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2W-①-②-30-12-③-④-⑤-⑥	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2W-①-②-30-6-③-④-⑤-⑥		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2W-①-②-30-3-③-④-⑤-⑥		3	18.0	6.5	113.1	

### ストロークと最高速度

ストローク リード	50 ~ 300 (50mm 毎)	
	12	600
6	300	
3	150	

(単位は mm/s)

記号説明 ① タイプ ② エンコーダ種類 ③ ストローク ④ 適応コントローラ ⑤ ケーブル長 ⑥ オプション ※押付け動作については巻末-87ページをご参照下さい。

### ②エンコーダ種類/③ストローク別価格表 (標準価格)

③ ストローク (mm)	標準価格							
	RA4C/RA4D				RA4R			
	②エンコーダ種類		②エンコーダ種類		②エンコーダ種類		②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
	モータ W 数		モータ W 数		モータ W 数		モータ W 数	
	20W	30W	20W	30W	20W	30W	20W	30W
50	—	—	—	—	—	—	—	—
100	—	—	—	—	—	—	—	—
150	—	—	—	—	—	—	—	—
200	—	—	—	—	—	—	—	—
250	—	—	—	—	—	—	—	—
300	—	—	—	—	—	—	—	—

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

※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

### ⑥オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ (※1)	B	→ L-66	—
CE対応仕様	CE	→ L-66	—
フランジ金具	FL	→ L-67	—
フランジ金具 (後)	FLR	→ L-68	—
フット金具	FT	→ L-68	—
原点確認センサ (※2)	HS	→ L-69	—
ナックルジョイント	NJ	→ L-70	—
原点逆仕様 (※2)	NM	→ L-70	—
クレビス金具 (※3)	QR	→ L-70	—
背面取付用プレート (※3)	RP	→ L-71	—
トランシオン金具 (前) (※4)	TRF	→ L-72	—
トランシオン金具 (後) (※4)	TRR	→ L-72	—

(※1) RA4D はブレーキの設定はありません。  
(※2) 原点確認センサ (HS) は原点逆仕様 (NM) では使用出来ません。  
(※3) クレビス金具、背面取付用プレートは RA4R のみ使用可能です。  
(※4) トランシオン金具 (後) は RA4C / RA4D のみ使用可能です。

### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質 アルミ 白色アルマイト処理
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±1.0度
保護構造	IP54
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

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

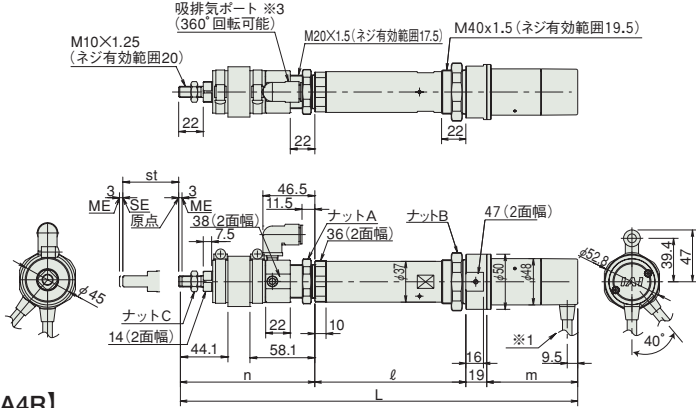


注) RA4D タイプは  
3次元CADデータがありません。

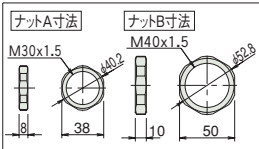
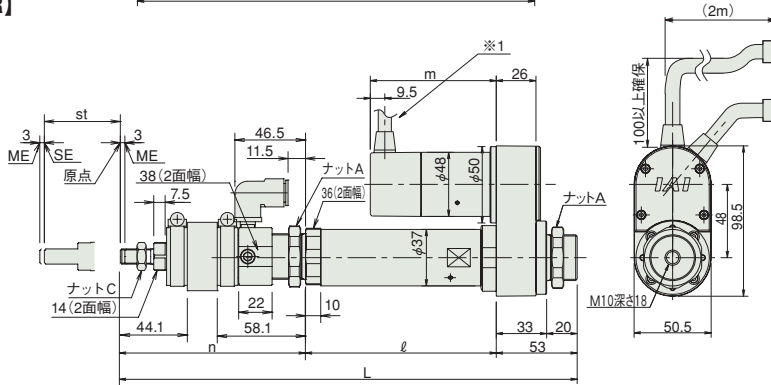
- ※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末-5ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
- ※3 吸排気ポートはジャバラ内部のエア抜き用配管です。外径φ10mmのチューブを差し込み、水のかからないところで延長してご使用下さい。

特注対応のご案内 巻末-67

[RA4C/RA4D]



[RA4R]



**ご注意**  
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。  
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R (ブレーキなし)

ストローク		50	100	150	200	250	300	
L	RA4C	20W	358.4	418.4	478.4	538.4	599.4	660.4
		30W	373.4	433.4	493.4	553.4	614.4	675.4
	RA4D	20W	336.4	396.4	456.4	516.4	577.4	638.4
		30W	351.4	411.4	471.4	531.4	592.4	653.4
	RA4R	20W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
		30W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
φ	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4D	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4R	20W	125	175	225	275	325	375
		30W	125	175	225	275	325	375
m	RA4C	20W	80.5					
		30W	95.5					
	RA4D	20W	58.5					
		30W	73.5					
	RA4R	20W	80.5					
		30W	95.5					
n	RA4C	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4D	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4R	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
質量 (kg)	RA4C	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1
		RA4D	20W/30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9
	RA4R	20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R (ブレーキ付き)

ストローク		50	100	150	200	250	300	
L	RA4C	20W	401.4	461.4	521.4	581.4	642.4	703.4
		30W	416.4	476.4	536.4	596.4	657.4	718.4
	RA4D	20W	ブレーキ付きはありません。					
		30W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R	20W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
		30W	299.9	359.9	419.9	479.9	540.9	601.9
φ	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4D	20W	ブレーキ付きはありません。					
		30W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R	20W	125	175	225	275	325	375
		30W	125	175	225	275	325	375
m	RA4C	20W	123.5					
		30W	138.5					
	RA4D	20W	ブレーキ付きはありません。					
		30W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R	20W	123.5					
		30W	138.5					
n	RA4C	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
	RA4D	20W	ブレーキ付きはありません。					
		30W	ブレーキ付きはありません。					
	RA4R	20W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
		30W	121.9	131.9	141.9	151.9	162.9	173.9
質量 (kg)	RA4C	20W/30W	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3
		RA4D	20W/30W	-				
	RA4R	20W/30W	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5

④ 応用コントローラ

RCS2W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	外觀	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-CAL-20①-NP-2-② SCON-CAL-30D①-NP-2-② SCON-CA-20①-NP-2-② SCON-CA-30D①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S以外)	-	[SCON-CAL] → M-153 [SCON-CA] → M-139
電磁弁モード		*SCON-CA...高機能版 SCON-CAL...小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-20①-V①-O-② SCON-CAL-30D①-V①-O-② SCON-CA-20①-V①-O-② SCON-CA-30D①-V①-O-②		768点			
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-20I-NP-2-② SCON-CA-30DI-NP-2-②		(-)			
グローバルタイプ		SCON-CGAL-20①-NP-2-② SCON-CGAL-30D①-NP-2-②		512点		-	→ M-153
ポジション多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-20①-V①-O-② MSCON-C-1-30D①-V①-O-②	6	256点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-167
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-20①-NP-2-② SSEL-CS-1-30D①-NP-2-②	2	20000点		-	→ M-197
プログラム制御 1-8軸タイプ		XSEL-①-1-20①-N1-EEE-2-V① XSEL-①-1-30D①-N1-EEE-2-V①	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

\*MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。  
\*②XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)

\*①エンコーダ種類(1:インクリ/A:アブソ)  
\*②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

\*③電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)  
\*④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
- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPAW
- IX-NNW

- 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

**ISWA-S** 単軸ロボット 小型防滴タイプ 本体幅94mm 60W ストレート形状

**ISPWA-S** 単軸ロボット 小型防滴タイプ 本体幅94mm 60W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

	□	—	<b>S</b>	—	□	—	<b>60</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					
	ISWA: 標準仕様 ISPWA: 高精度仕様			A: アブソリュート仕様 I: インクリメンタル仕様	60: 60W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	100: 100mm ? : 600: 600mm (50mm 毎)	T1: XSEL-J/K 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。



※設置方法の詳細は巻末-56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) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)

(注2) 加速度0.3Gの場合です。

(注3) 【 】内はISPWAシリーズの数値です。

(注4) 保護等級IP65はエアバージを行った場合です。エアバージを行わない場合はIP54となります。尚、取付姿勢は水平平置き限定です。天吊り、横立及び垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISWA [ISPWA]-S-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	7	—	63.7	100~600 (50mm毎)
ISWA [ISPWA]-S-①-60-8-②-③-④-⑤		8	20	—	127.4	
ISWA [ISPWA]-S-①-60-4-②-③-④-⑤		4	45	—	254.8	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度	
	100 ~ 500	(550)・600
16	800	760
8	400	380
4	200	190

※ 50ピッチストロークは標準設定です。 (単位は mm/s)

①エンコーダ種類 / ②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート	
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
100	—	—	—	—
150	—	—	—	—
200	—	—	—	—
250	—	—	—	—
300	—	—	—	—
350	—	—	—	—
400	—	—	—	—
450	—	—	—	—
500	—	—	—	—
550	—	—	—	—
600	—	—	—	—

④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
		T1/T2
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-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ L-70	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→ L-71	—

主要部材質

名称	材質
ベース、スライダ	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
サイドカバー、スクリュウカバー	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
フロントカバー、リヤカバー	A5052白色アルマイト処理
アクチュエータケーブル	PVC
キャブコン	ナイロン66

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ 転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション(注3)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma: 32.9N・m Mb: 47.0N・m Mc: 76.8N・m
保護構造(注4)	IP65
エアバージ圧力	0.1MPa ~ 0.2MPa (約 1kgf/cm <sup>2</sup> ~ 2kgf/cm <sup>2</sup> )
エア流量	約 20 ~ 40ℓ/min
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 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

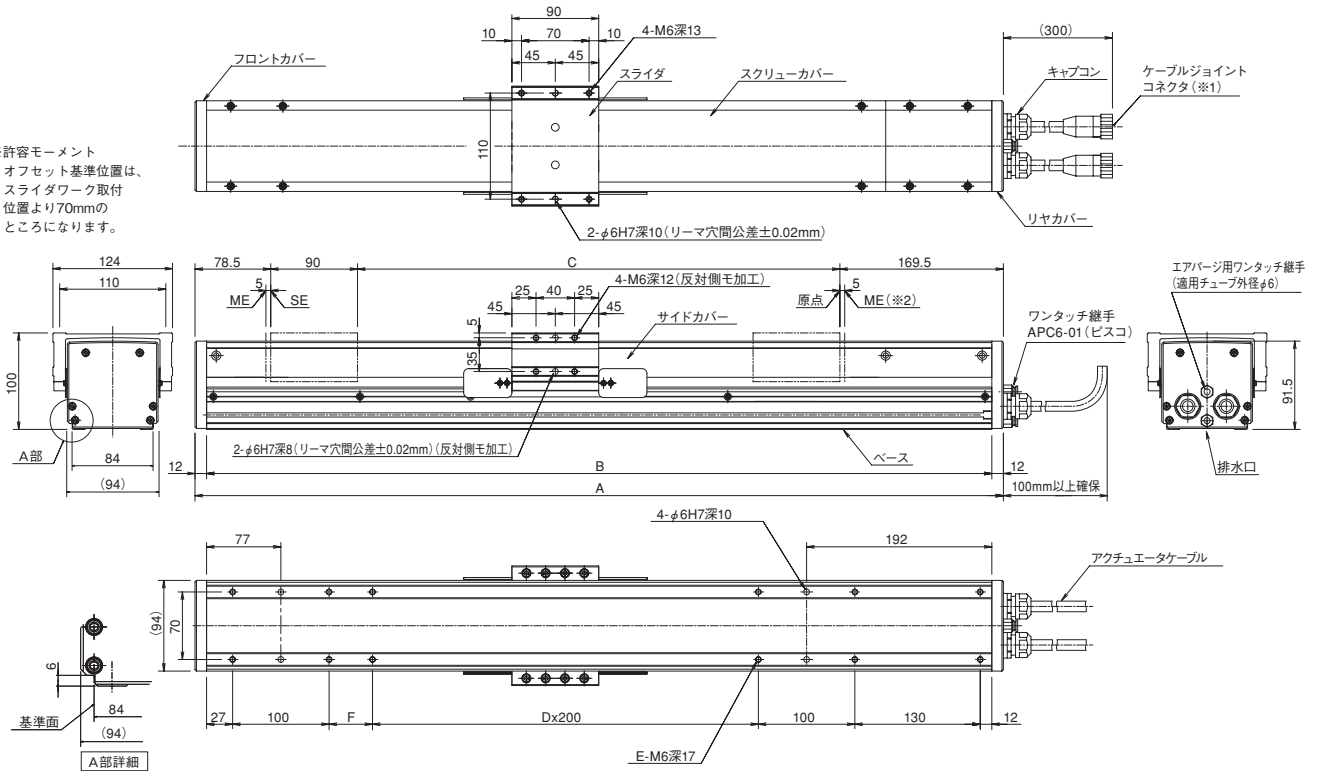
特注対応のご案内

☞ 巻末-67



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70mmの  
ところになります。



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、巻末-6ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※50ピッチストロークは標準設定です。

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
A	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
B	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	-	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
質量(kg)	6.9	7.4	7.8	8.3	8.7	9.2	9.6	10.1	10.5	11.0	11.4

③適応コントローラ

ISWA 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
ポジションナモード		SCON-CAL-60①-NP-2-② SCON-CA-60①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高性能版 SCON-CAL…小型版		7点			[SCON-CA] → M-139
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60①-V-0-② SCON-CA-60①-V-0-②		768点			-
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60①-NP-2-②		(-)			-
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60①-NP-2-②		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジションナ多軸仕様 ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60①-V-0-②	6	256点		-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60①□-NP-2-②	2	20000点		-	→ M-197
		XSEL-③-1-60①□-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。  
※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)  
※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相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

- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

**ISWA-M-100** 単軸ロボット 中型防滴タイプ 本体幅125mm 100W ストレート形状

**ISPWA-M-100** 単軸ロボット 中型防滴タイプ 本体幅125mm 100W ストレート形状 **高精度仕様**

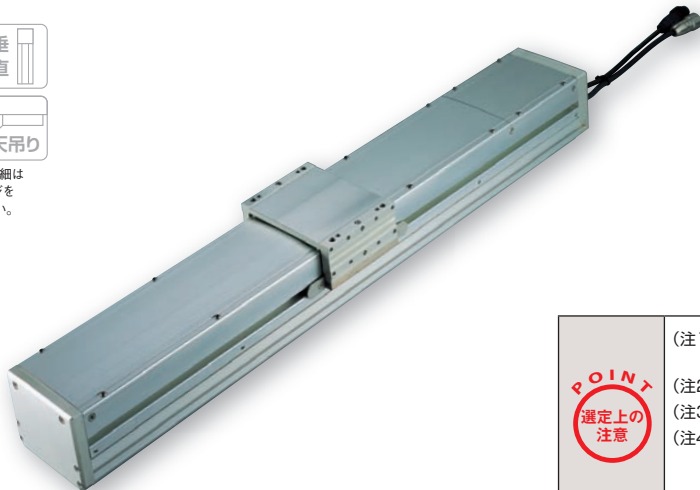
■型式項目

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
ISWA:標準仕様 ISPWA:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W	10:10mm 5:5mm	100:100mm 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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。



\*設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



- (注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
- (注2)加速度0.3Gの場合です。
- (注3)【 】内はISPWAシリーズの数値です。
- (注4)保護等級IP65はエアバージを行った場合です。エアバージを行わない場合はIP54となります。尚、取付姿勢は水平平置き限定です。天井り、横立及び垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISWA[ISPWA]-M-①-100-10-②-③-④-⑤	100	10	30	-	169.5	100~1000 (50mm毎)
ISWA[ISPWA]-M-①-100-5-②-③-④-⑤		5	70	-		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~	(650)	(750)	(850)	(950)
	600	700	800	900	1000
10	500	455	365	300	250
5	250	225	180	150	125

\*50ピッチストロークは標準設定です。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

② ストローク (mm)	①エンコーダ種類				② ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート			インクリメンタル		アブソリュート	
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA		ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-	600	-	-	-	-
150	-	-	-	-	650	-	-	-	-
200	-	-	-	-	700	-	-	-	-
250	-	-	-	-	750	-	-	-	-
300	-	-	-	-	800	-	-	-	-
350	-	-	-	-	850	-	-	-	-
400	-	-	-	-	900	-	-	-	-
450	-	-	-	-	950	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
550	-	-	-	-	-	-	-	-	-

④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
標準タイプ	S (3m) M (5m)	T1/T2
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-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ L-70	-
ボール保持機構付きガイド	RT	→ L-71	-

主要部材質

名称	材質
ベース、スライダ	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
サイドカバー、スクリーンカバー	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
フロントカバー、リヤカバー	A5052白色アルマイト処理
アクチュエータケーブル	PVC
キャブコン	ナイロン66

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ 転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション(注3)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(*)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
保護構造(注4)	IP65
エアバージ圧力	0.1MPa ~ 0.2MPa (約 1kgf/cm <sup>2</sup> ~ 2kgf/cm <sup>2</sup> )
エア流量	約 20 ~ 40Nℓ/min
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: 600mm 以下 Mb, Mc 方向: 600mm 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。

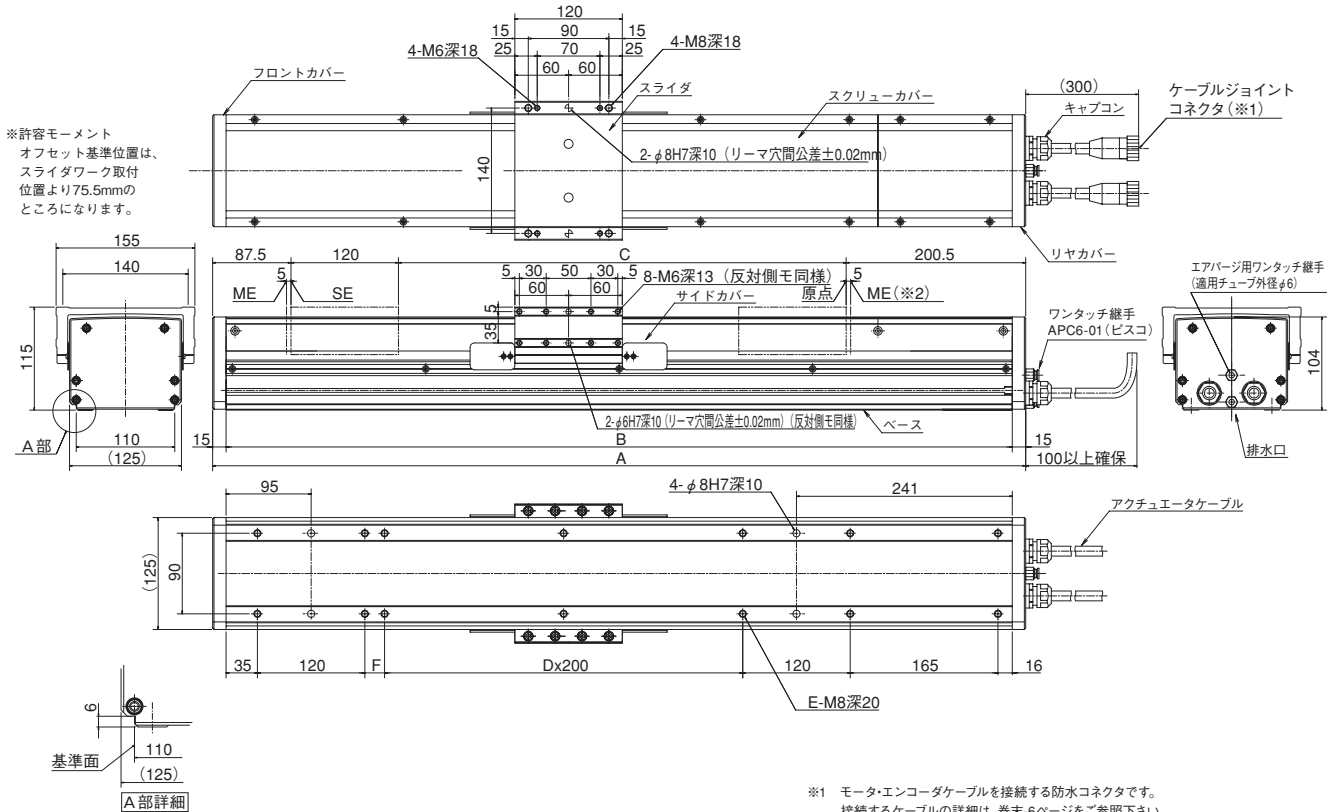
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末-67



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

※50ピッチストロークは標準設定です。

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000
A	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	-	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
質量(kg)	11.7	12.6	13.4	14.3	15.1	16.0	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	21.9	22.8	23.6	24.5	25.3	26.2	27.0

③適応コントローラ

ISWA 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-CAL-100①-NP-2-② SCON-CA-100①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	[SCON-CAL] → M-153 [SCON-CA] → M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-100①-V-0-② SCON-CA-100①-V-0-②	1	768点	単相 AC 200V	-	→ M-139
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100①-NP-2-②		(-)			
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-100①-NP-2-②	1	512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様 ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100①-V-0-②		6			
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100①-NP-2-②	1	20000点	-	-	→ M-197
		XSEL-③-1-100①-N1-EEE-2-④		8			

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。  
※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)  
※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相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

- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

**ISWA-M-200** 単軸ロボット 中型防滴タイプ 本体幅125mm 200W ストレート形状

**ISPWA-M-200** 単軸ロボット 中型防滴タイプ 本体幅125mm 200W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

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
ISWA:標準仕様 ISPWA:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)  
(注2)加速度0.3Gの場合です。  
(注3)【 】内はISPWAシリーズの数値です。  
(注4)保護等級IP65はエアバージを行った場合です。エアバージを行わない場合はIP54となります。尚、取付姿勢は水平平置き限定です。天井り、横立及び垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISWA[ISPWA]-M-①-200-20-②-③-④-⑤	200	20	30	-	169.5	100~1000 (50mm毎)
ISWA[ISPWA]-M-①-200-10-②-③-④-⑤		10	70	-		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~	(650)	(750)	(850)	(950)
	600	700	800	900	1000
20	1000	915	735	600	500
10	500	455	365	300	250

※50ピッチストロークは標準設定です。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表(標準価格)

② ストローク (mm)	①エンコーダ種類				② ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート			インクリメンタル		アブソリュート	
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA		ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-	600	-	-	-	-
150	-	-	-	-	650	-	-	-	-
200	-	-	-	-	700	-	-	-	-
250	-	-	-	-	750	-	-	-	-
300	-	-	-	-	800	-	-	-	-
350	-	-	-	-	850	-	-	-	-
400	-	-	-	-	900	-	-	-	-
450	-	-	-	-	950	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
550	-	-	-	-	-	-	-	-	-

④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
標準タイプ	S (3m) M (5m)	T1/T2
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-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ L-70	-
ボール保持機構付きガイド	RT	→ L-71	-

主要部材質

名称	材質
ベース、スライダ	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
サイドカバー、スクリュウカバー	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
フロントカバー、リヤカバー	A5052白色アルマイト処理
アクチュエータケーブル	PVC
キャブコン	ナイロン66

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ 転造 C10【転造 C5 相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション(注3)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma: 81.0N・m Mb: 116N・m Mc: 189N・m
保護構造(注4)	IP65
エアバージ圧力	0.1MPa ~ 0.2MPa (約 1kgf/cm <sup>2</sup> ~ 2kgf/cm <sup>2</sup> )
エア流量	約 20 ~ 40Nℓ/min
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: 600mm 以下 Mb, Mc 方向: 600mm 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。

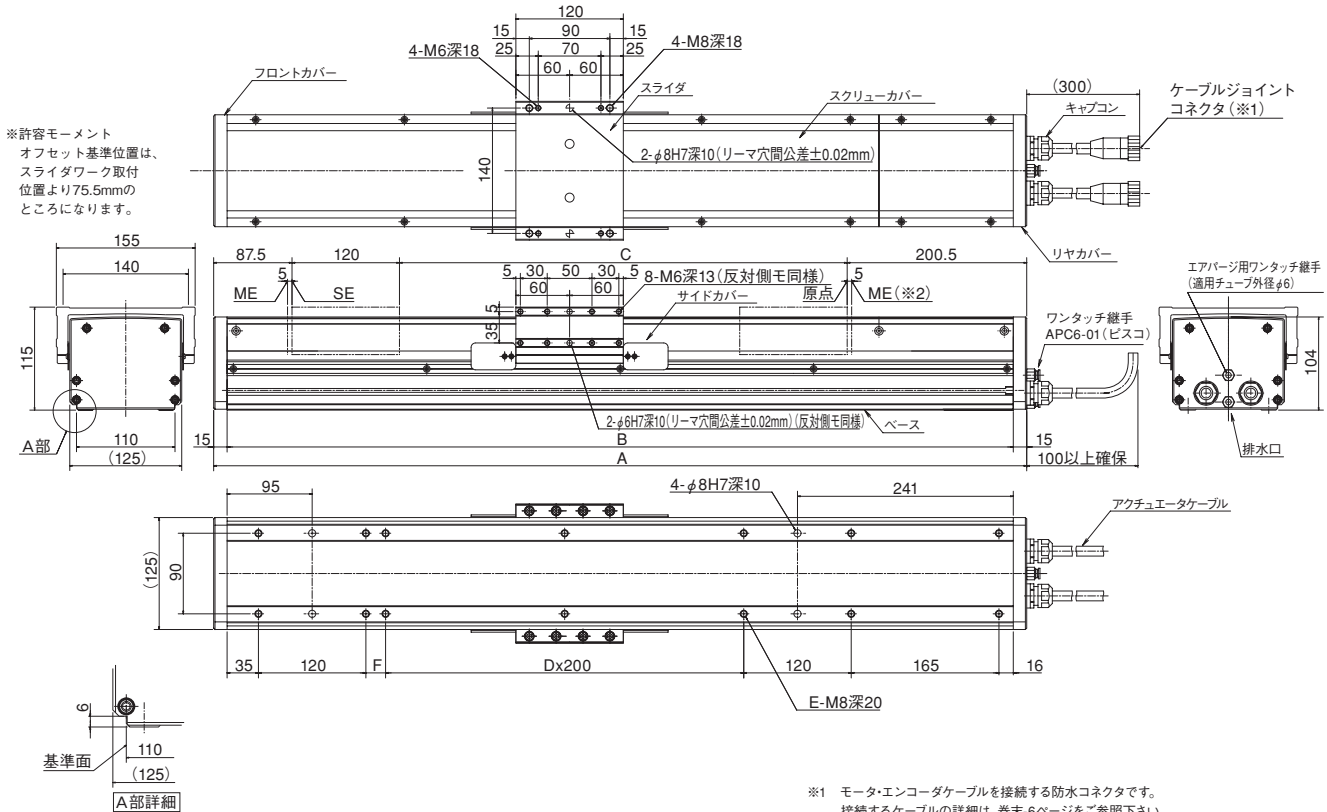
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末-67



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



※1 モータ・エンコーダケーブルを接続する防水コネクタです。接続するケーブルの詳細は、巻末-6ページをご参照下さい。  
※2 原点復帰時はスライダーがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※50ピッチストロークは標準設定です。

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000
A	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	-	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
質量(kg)	11.9	12.8	13.6	14.5	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.8	24.7	25.5	26.4	27.2

③適応コントローラ

ISWA 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-CAL-200①-NP-2-② SCON-CA-200①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	[SCON-CAL] → M-153
電磁弁モード		※SCON-CA…高性能版 SCON-CAL…小型版		7点			[SCON-CA] → M-139
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200①-V-0-② SCON-CA-200①-V-0-②	1	768点	単相 AC 200V	-	→ M-139
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200①-NP-2-②		(-)			
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200①-NP-2-②	1	512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153
ポジション多軸仕様 ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200①-V-0-②		6			256点
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200①□-NP-2-②	1	2	20000点	-	→ M-197
		XSEL-③-1-200①□-N1-EEE-2-④		8			53332点 (タイプにより異なります)

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。  
※②XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)  
※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※⑤電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)  
※⑦フィールドネットワーク記号

- A スライダータイプ
- 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

- RCP4W
- RCP2W
- RCWA
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C グリップ・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

## ISWA-L-200

単軸ロボット 大型防滴タイプ 本体幅155mm 200W ストレート形状

## ISPWA-L-200

単軸ロボット 大型防滴タイプ 本体幅155mm 200W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

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
ISWA:標準仕様 ISPWA:高精度仕様	L	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 1200:1200mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K 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。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)  
(注2)加速度0.3Gの場合です。  
(注3)【 】内はISPWAシリーズの数値です。  
(注4)保護等級IP65はエアバージを行った場合です。エアバージを行わない場合はIP54となります。尚、取付姿勢は水平平置き限定です。天井り、横立及び垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

### 型式スペック

#### ■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISWA[ISPWA]-L-①-200-20-②-③-④-⑤	200	20	30	-	169.5	100~1200 (50mm毎)
ISWA[ISPWA]-L-①-200-10-②-③-④-⑤		10	70	-		

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	(750) 800	(850) 900	(950) 1000	(1050) 1100	(1150) 1200
	20	1000	930	765	640	545
10	500	465	380	320	270	230

※50ピッチストロークは標準設定です。(単位は mm/s)

#### ①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

② ストローク (mm)	①エンコーダ種類				② ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート			インクリメンタル		アブソリュート	
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA		ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-	700	-	-	-	-
150	-	-	-	-	750	-	-	-	-
200	-	-	-	-	800	-	-	-	-
250	-	-	-	-	850	-	-	-	-
300	-	-	-	-	900	-	-	-	-
350	-	-	-	-	950	-	-	-	-
400	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
450	-	-	-	-	1050	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1100	-	-	-	-
550	-	-	-	-	1150	-	-	-	-
600	-	-	-	-	1200	-	-	-	-
650	-	-	-	-	-	-	-	-	-

#### ④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
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-6ページをご参照下さい。

#### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ L-70	-
ボール保持機構付きガイド	RT	→ L-71	-

#### 主要部材質

名称	材質
ベース、スライド	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
サイドカバー、スクリューカバー	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
フロントカバー、リヤカバー	A5052白色アルマイト処理
アクチュエータケーブル	PVC
キャブコン	ナイロン66

#### アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ 転造 C10【転造 C5相当】
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション(注3)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma:123N・m Mb:176N・m Mc:291N・m
保護構造(注4)	IP65
エアバージ圧力	0.1MPa~0.2MPa(約1kgf/cm <sup>2</sup> ~2kgf/cm <sup>2</sup> )
エア流量	約20~40ℓ/min
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。

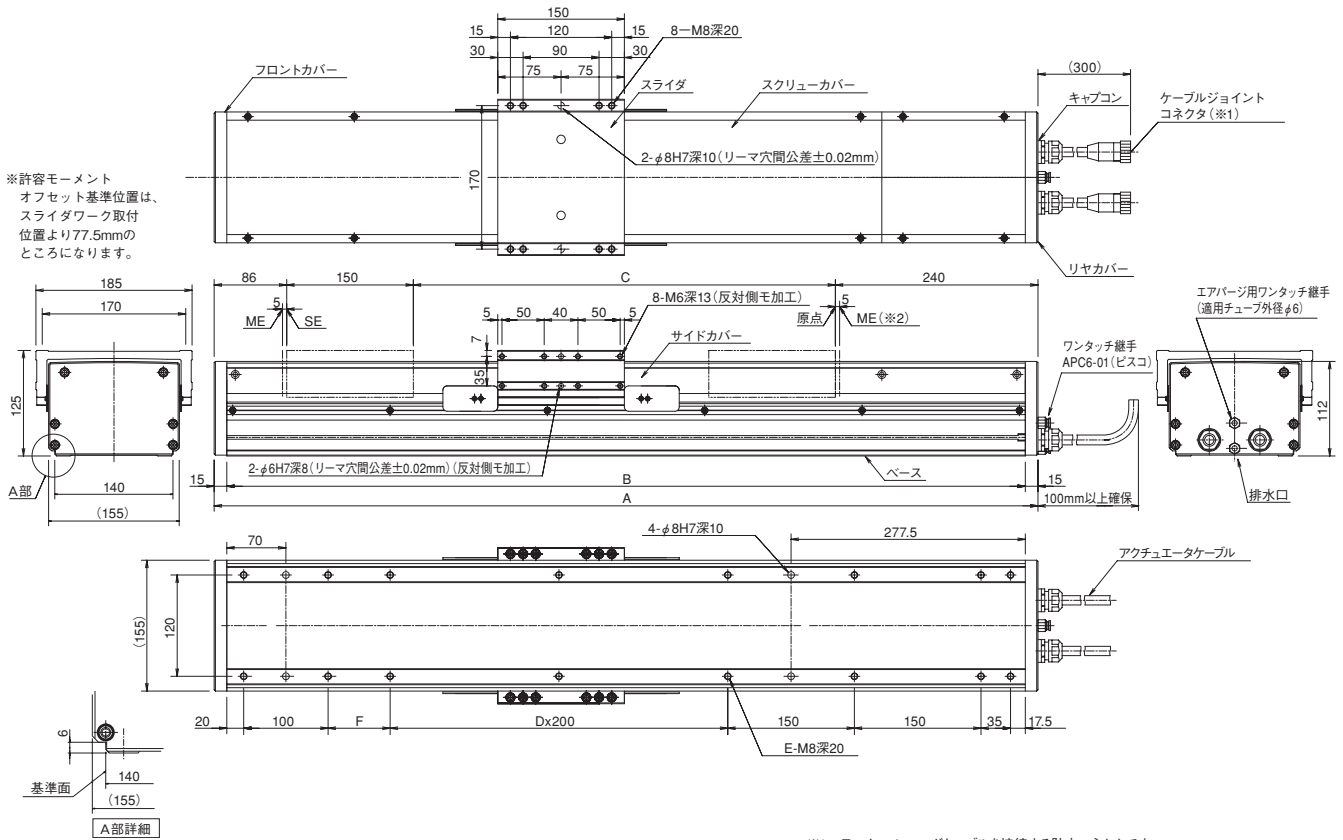
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

☞ 巻末-67



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

■ストローク別寸法・質量

※50ピッチストロークは標準設定です。

ストローク	100 (150)	200 (250)	300 (350)	400 (450)	500 (550)	600 (650)	700 (750)	800 (850)	900 (950)	1000 (1050)	1100 (1150)	1200
A	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
D	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3
E	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18
F	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5
質量(kg)	19.9	20.9	21.8	22.8	23.7	24.7	25.6	26.6	27.5	28.5	29.4	30.4

③適応コントローラ

ISWA 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-CAL-200①-NP-2-② SCON-CA-200①-NP-2-②	1	512点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	-	[SCON-CAL] → M-153	
電磁弁モード		※SCON-CA…高性能版 SCON-CAL…小型版		7点				[SCON-CA] → M-139
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200①-V-0-② SCON-CA-200①-V-0-②		768点			-	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200①-NP-2-②		(-)			-	→ M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200①-NP-2-②	6	512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	-	→ M-153	
ポジション多軸仕様 ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200①-V-0-②		256点			-	→ M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200①-NP-2-②		2			20000点	-
		XSEL-③-1-200①-N1-EEE-2-④	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219	

※MSCON, SSEL, XSELの型式は1軸仕様の場合です。  
※③XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)  
※④電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)  
※⑤フィールドネットワーク記号

**ISWA-L-400** 単軸ロボット 大型防滴タイプ 本体幅155mm 400W ストレート形状

**ISPWA-L-400** 単軸ロボット 大型防滴タイプ 本体幅155mm 400W ストレート形状 **高精度仕様**

■型式項目

シリーズ	L	エンコーダ種類	400	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
ISWA:標準仕様 ISPWA:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	20:20mm	100:100mm 1200:1200mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K 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。



※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39



(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)  
(注2)加速度0.3Gの場合です。  
(注3)【 】内はISPWAシリーズの数値です。  
(注4)保護等級IP65はエアバージを行った場合です。エアバージを行わない場合はIP54となります。尚、取付姿勢は水平平置き限定です。天井り、横立及び垂直で使用した場合は、本体に浸入しますのでご注意ください。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISWA[ISPWA]-L-①-④-400-20-②-③-④-⑤	400	20	70	-	340.1	100~1200 (50mm毎)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	(750) 800	(850) 900	(950) 1000	(1050) 1100	(1150) 1200
	20	1000	930	765	640	545

※50ピッチストロークは標準設定です。(単位は mm/s)

①エンコーダ種類/②ストローク別価格表 (標準価格)

② ストローク (mm)	①エンコーダ種類				② ストローク (mm)	①エンコーダ種類			
	インクリメンタル		アブソリュート			インクリメンタル		アブソリュート	
	ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA		ISWA	ISPWA	ISWA	ISPWA
100	-	-	-	-	700	-	-	-	-
150	-	-	-	-	750	-	-	-	-
200	-	-	-	-	800	-	-	-	-
250	-	-	-	-	850	-	-	-	-
300	-	-	-	-	900	-	-	-	-
350	-	-	-	-	950	-	-	-	-
400	-	-	-	-	1000	-	-	-	-
450	-	-	-	-	1050	-	-	-	-
500	-	-	-	-	1100	-	-	-	-
550	-	-	-	-	1150	-	-	-	-
600	-	-	-	-	1200	-	-	-	-
650	-	-	-	-	-	-	-	-	-

④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
		T1/T2
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-6ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	→ L-70	-
ボール保持機構付きガイド	RT	→ L-71	-

主要部材質

名称	材質
ベース、スライダ	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
サイドカバー、スクリーンカバー	アルミ(A6063S-T5相当)白色アルマイト処理
フロントカバー、リヤカバー	A5052白色アルマイト処理
アクチュエータケーブル	PVC
キャブコン	ナイロン66

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式(注3)	ボールネジ 転造 C10 (転造 C5 相当)
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
ロストモーション(注3)	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
動的許容モーメント(※)	Ma: 123N・m Mb: 176N・m Mc: 291N・m
保護構造(注4)	IP65
エアバージ圧力	0.1MPa ~ 0.2MPa (約 1kgf/cm <sup>2</sup> ~ 2kgf/cm <sup>2</sup> )
エア流量	約 20 ~ 40ℓ/min
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。

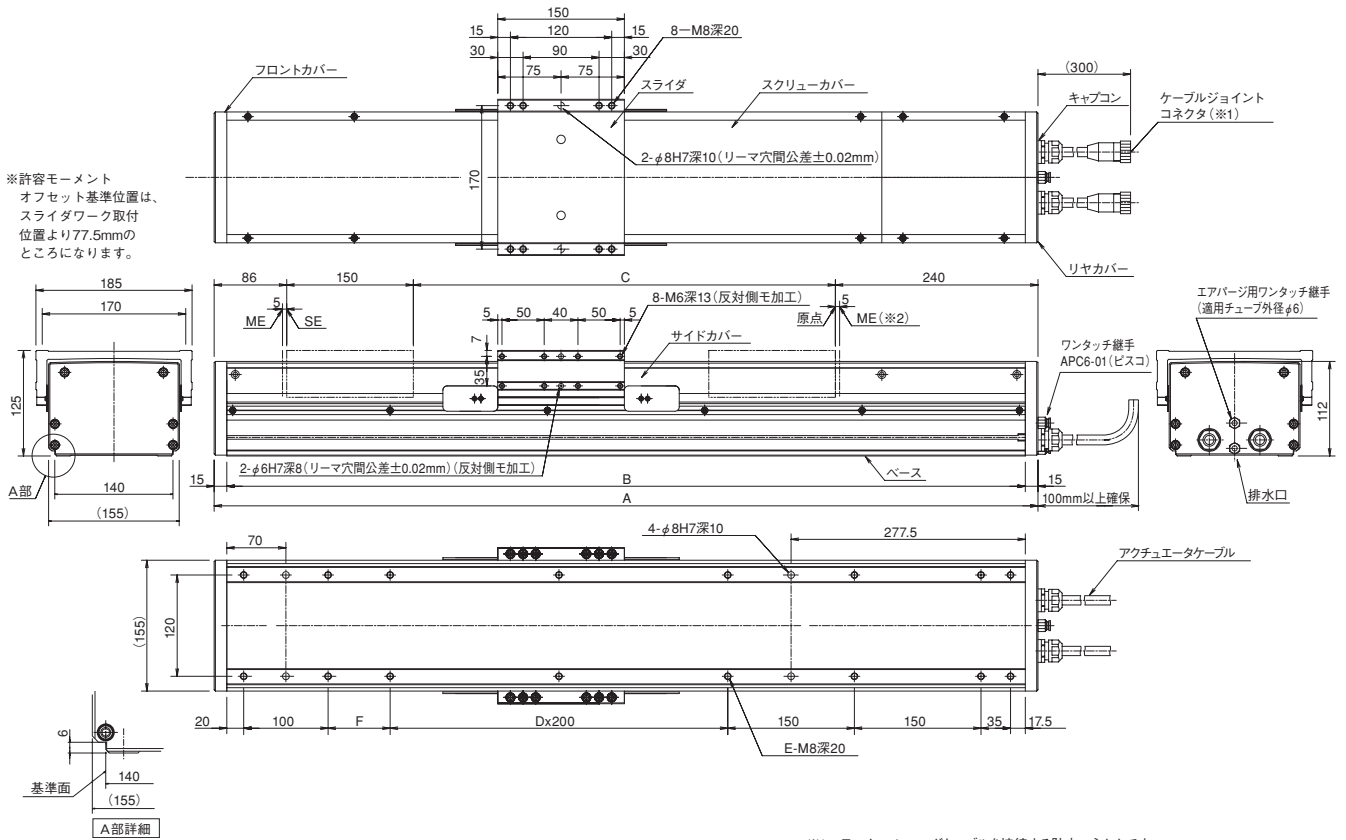
寸法図

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



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

■ストローク別寸法・質量

※50ピッチストロークは標準設定です。

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	(1050)	1100	(1150)	1200
A	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
D	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
F	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5
質量(kg)	20.1	20.6	22.0	22.5	23.9	24.4	25.8	26.3	27.7	28.2	29.6	30.1	31.5	32.0	33.4	33.9	35.3	35.8	37.2	37.7	39.1	39.6	41.0

③適応コントローラ

ISWA 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-400①-NP-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-400①-V②-0-2		(-)	単相 AC 200V	-	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400①□-NP-2-②	2	20000点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	-	→ M-197
		XSEL-④-1-400①□-N1-EEE-2-V②	8	53332点 (タイプにより異なります)		-	→ M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。  
※④XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)

※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)  
※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)

※②電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)  
※③フィールドネットワーク記号

# IX-NNW2515H 小型スカラロボット 防塵・防滴タイプ アーム長250mm 上下軸150mm

■型式項目	<b>IX</b>	—	<b>NNW2515H</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>T2</b>	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション					
防滴対応タイプ	アーム長 250mm 垂直軸 150mm	5L: 5m (標準) 10L: 10m	T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD	JY: ジョイントケーブル仕様					

\*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注11)は、L-65ページをご参照下さい。

## 型式スペック

## リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> ) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNW2515H-①-T2-②	1軸 第1アーム	125	200	±120度	±0.010	3191mm/s (合成速度)	0.45	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2軸 第2アーム	125	100	±120度	±0.010	1316mm/s							
	3軸 垂直軸	—	100	150mm	±0.005	1600度/s							
	4軸 回転軸	—	50	±360度									

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。

## 価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNW2515H	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	
標準タイプ	5L (5m)	—	
長さ特殊	10L (10m)	—	

\*標準がロボットケーブルです。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ L-69	—

## アクチュエータ仕様

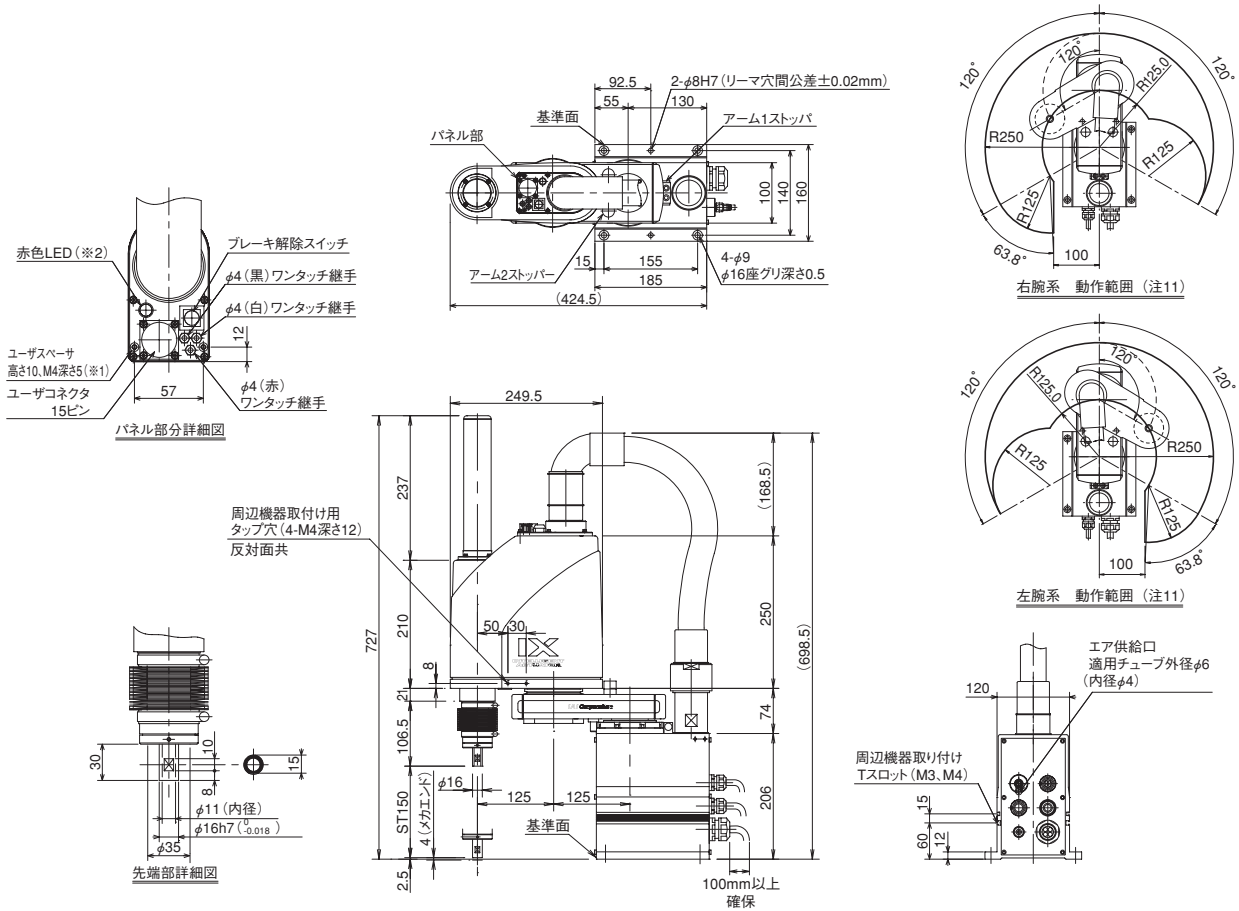
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザ配線	15芯 AWG26 シールド付き防水コネクタ
ユーザ配管	外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 3本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	21kg
ケーブル長 (注8)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)
保護構造 (注9)	IP65 相当
エア(圧)圧力 (注10)	0.3Mpa 以上 (最大 0.6Mpa 以下) (清浄な乾燥エア)

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)

2次元 CAD

特注対応のご案内 巻末-67



※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)  
 ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
  - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
  - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
  - ・エア配管 (4本) 0.15m

- 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

- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

適応コントローラ

IX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-①-NNW2515H-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット (スカラ含む※1) の制御が可能です。例) XSEL-PX8+軸数  
 ※上記型式は4軸仕様 (PX4, QX4, RX4, SX4) を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-□N□2515H/3015H/3515H	IX-NNN1205/1505/1805 IX-□N□2515H/3015H/3515H

# IX-NNW3515H 小型スカラロボット 防塵・防滴タイプ アーム長350mm 上下軸150mm

■型式項目	<b>IX</b>	—	<b>NNW3515H</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>T2</b>	—	<input type="checkbox"/>
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ	オプション					
防滴対応タイプ	アーム長 350mm	5L: 5m (標準) 10L: 10m	T2: XSEL-PX/QX XSEL-RX/SX XSEL-RXD/SXD	JY: ジョイントケーブル仕様					
垂直軸 150mm									

\*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注11)は、L-65ページをご参照下さい。

## 型式スペック

## リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> ) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNW3515H-①-T2-②	1軸 第1アーム	225	200	±120度	±0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.47	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2軸 第2アーム	125	100	±135度									
	3軸 垂直軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸 回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。

## 価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNW3515H	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	
標準タイプ	5L (5m)	—	
長さ特殊	10L (10m)	—	

\*標準がロボットケーブルです。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ L-69	—

## アクチュエータ仕様

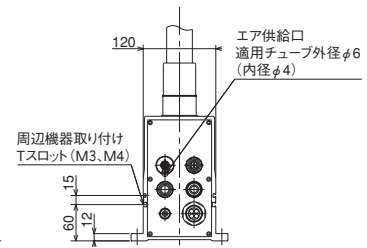
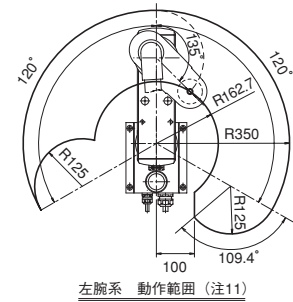
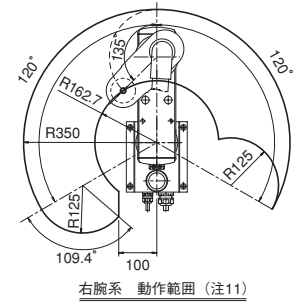
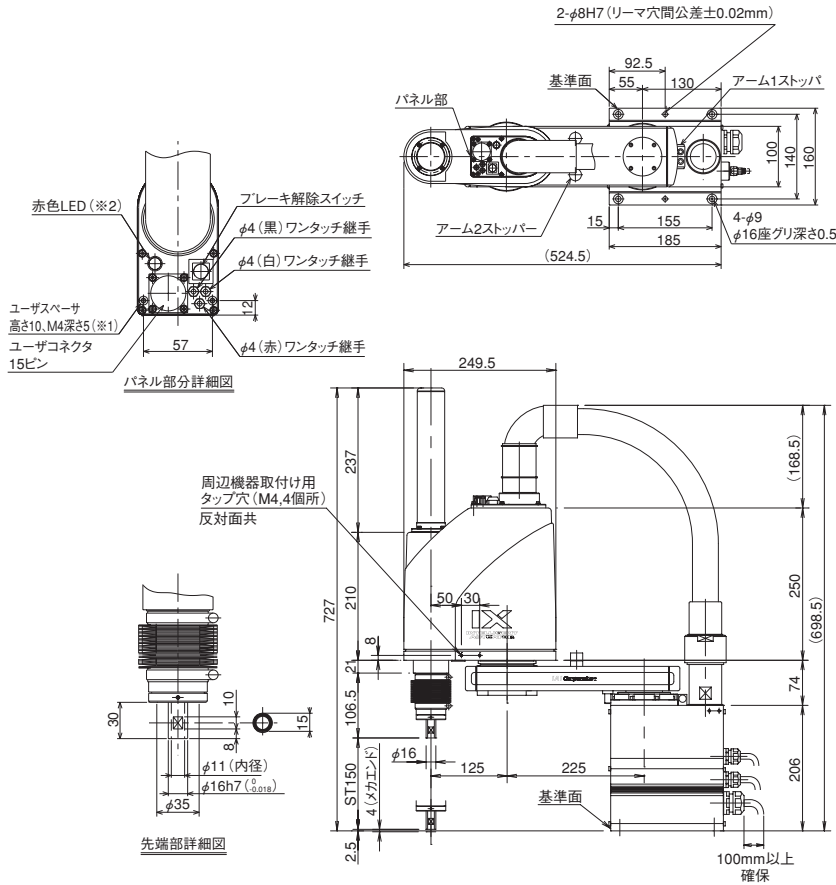
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザ配線	15芯 AWG26 シールド付き防水コネクタ
ユーザ配管	外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 3本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	22kg
ケーブル長(注8)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)
保護構造(注9)	IP65 相当
エア(圧力)(注10)	0.3Mpa 以上 (最大 0.6Mpa 以下) (清浄な乾燥エア)

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)

2次元 CAD

特注対応のご案内 巻末-67



※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)  
 ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
  - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
  - ユーザ配線ケーブル 5m/10m
  - エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX 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-①-NNW3515H-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット (スカラ含む※1) の制御が可能です。例) XSEL-PX8←軸数  
 ※上記型式は4軸仕様 (PX4, QX4, RX4, SX4) を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-□N□2515H/3015H/3515H	IX-NNN1205/1505/1805 IX-□N□2515H/3015H/3515H

- 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

RCP4W

RCP2W

RCAW

RCS2W

ISWA/ISPWA

IX-NNW



# IX-NNW50□□H 中型スカラロボット 防塵・防滴タイプ

アーム長500mm 上下軸200mm (300mm)

型式項目	IX	□	□	T2	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—
適応コントローラ	—	タイプ	—	適応コントローラ	—
オプション	—	タイプ	—	オプション	—
NNW5020H:	アーム長 500mm / 垂直軸 200mm	5L: 5m (標準)	T2: XSEL-PX/QX	JY: ジョイントケーブル仕様	
NNW5030H:	アーム長 500mm / 垂直軸 300mm	10L: 10m	XSEL-RX/SX		
			XSEL-RXD/SXD		

\*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注11)は、L-65ページをご参照下さい。

## 型式スペック

## リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第4軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> ) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNW5020H-①-T2-② IX-NNW5030H-①-T2-②	1軸 第1アーム	250	400	±120度	±0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.43	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸 第2アーム	250	200	±145度									
3軸 垂直軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s								
4軸 回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s								

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご参照下さい。  
※【】内は垂直軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも300mmも共通です。

## 価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNW5020H	—
IX-NNW5030H	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	
標準タイプ	5L (5m)	—	
長さ特殊	10L (10m)	—	

\*標準がロボットケーブルです。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ L-69	—

## アクチュエータ仕様

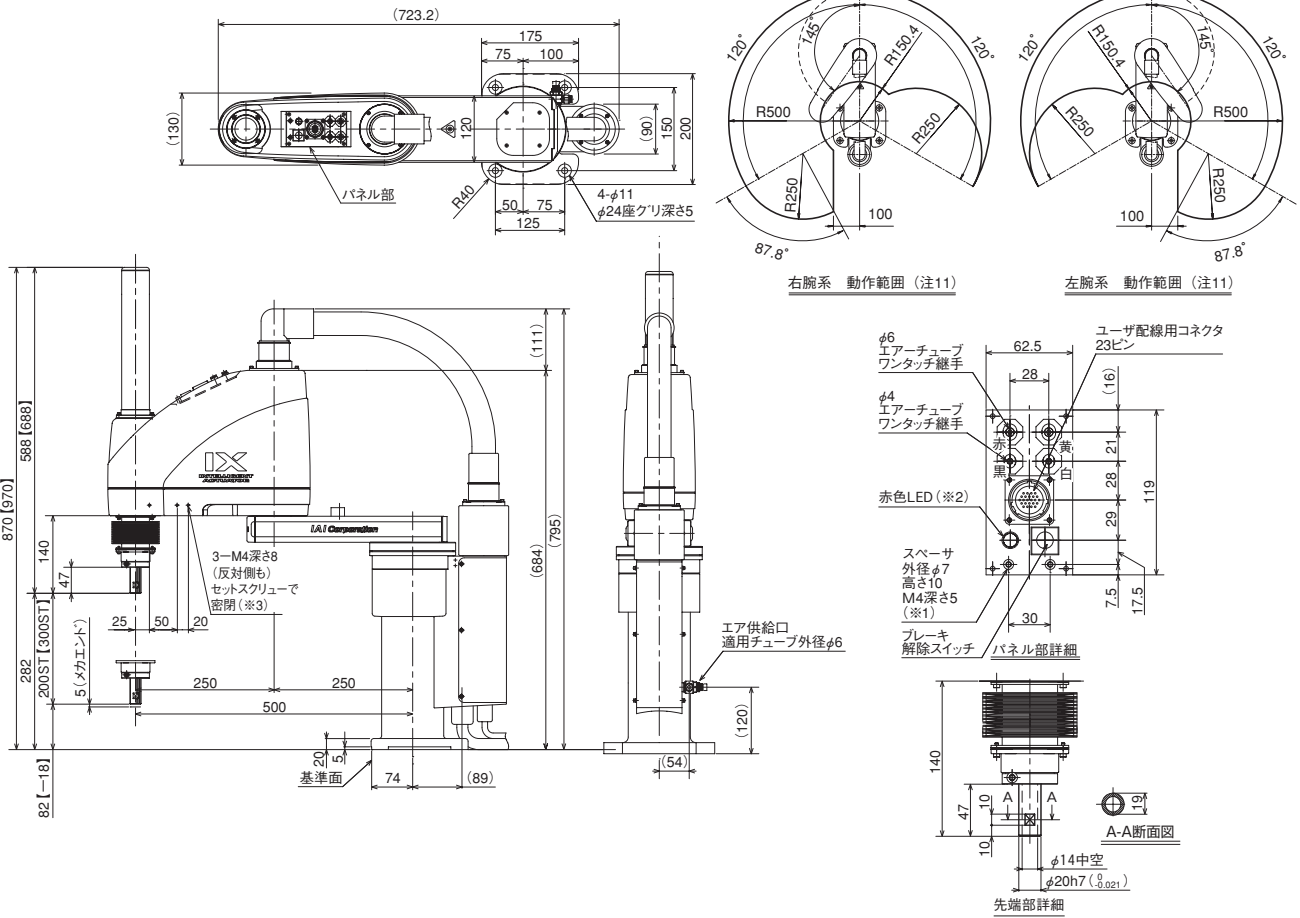
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	23芯 AWG26 シールド付き防水コネクタ
ユーザー配管	外径 φ6 内径 φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	32.5kg
ケーブル長(注8)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)
保護構造(注9)	IP65 相当
エア圧力(注10)	0.3Mpa 以上 (最大 0.6Mpa 以下) (清浄な乾燥エア)

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



- ※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※3 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
  - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
  - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
  - ・エア配管 (4本) 0.15m

- 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

適応コントローラ

IX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-①-NNW50□□H-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット(スカラ含む※1)の制御が可能です。例) XSEL-PX8+軸数  
※上記型式は4軸仕様(PX4, QX4, RX4, SX4)を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-NNN1205/1505/1805	IX-□N□5020H/6020H

# IX-NNW60□□H 中型スカラロボット 防塵・防滴タイプ

アーム長600mm 上下軸200mm (300mm)

型式項目	IX	□	□	T2	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—
	—	タイプ	—	適応コントローラ	—
	—	タイプ	—	オプション	—
NNW6020H:	アーム長 600mm / 垂直軸 200mm	5L: 5m (標準)	T2: XSEL-PX/QX	JY: ジョイントケーブル仕様	
NNW6030H:	アーム長 600mm / 垂直軸 300mm	10L: 10m	XSEL-RX/SX		
			XSEL-RXD/SXD		

\*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注11)は、L-65ページをご参照下さい。

## 型式スペック

## リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> ) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNW6020H-①-T2-② IX-NNW6030H-①-T2-②	1軸 第1アーム	350	400	±120度	±0.010 (XY)	7232mm/s (合成速度)	0.47	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸 第2アーム	250	200	±145度									
3軸 垂直軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s								
4軸 回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s								

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。  
※【】内は垂直軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも300mmも共通です。

## 価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNW6020H	—
IX-NNW6030H	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	
標準タイプ	5L (5m)	—	
長さ特殊	10L (10m)	—	

\*標準がロボットケーブルです。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ L-69	—

## アクチュエータ仕様

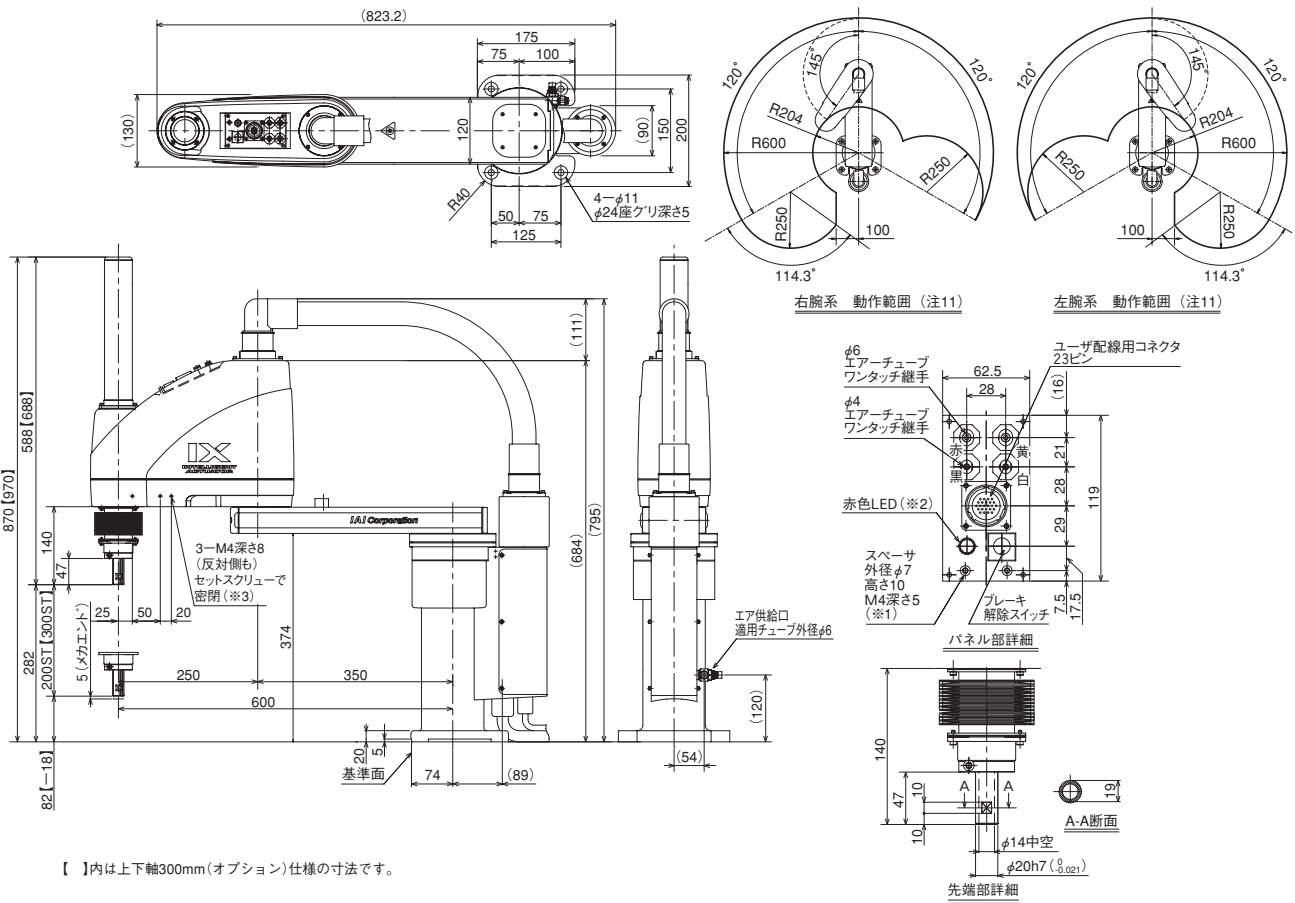
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	23芯 AWG26 シールド付き防水コネクタ
ユーザー配管	外径 φ6 内径 φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	34.5kg
ケーブル長(注8)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)
保護構造(注9)	IP65 相当
エアバース圧力(注10)	0.3Mpa 以上 (最大 0.6Mpa 以下) (清浄な乾燥エア)

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)

2次元  
CAD

特注対応のご案内 巻末-67



【 】内は上下軸300mm(オプション)仕様の寸法です。

- ※1 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- ※2 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※3 3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
  - ・フレキシ電源ケーブル 5m/10m
  - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
  - ・エア配管 (4本) 0.15m

- 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

適応コントローラ

IX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-①-NNW60□□H-N1-E-EEE-2-3	8	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4~6, QX4~6, RX4~8, SX4~8) ※最大でスカラ+4軸ロボット(スカラ含む※1)の制御が可能です。例) XSEL-PX8←軸数  
※上記型式は4軸仕様(PX4, QX4, RX4, SX4)を選択した場合です。5~8軸仕様やスカラ2台仕様のコントローラを選択時はM-249ページをご参照ください。

※1 スカラロボットを2台接続する場合は、RXD・SXDをお選びください。ただし、スカラロボットの組合せによっては接続できない場合があります。右の表をご確認ください。

1台目	2台目
IX-NNN1205/1505/1805	IX-□N□5020H/6020H

# IX-NNW70□□H 大型スカラロボット 防塵・防滴タイプ

アーム長700mm 上下軸200mm (400mm)

型式項目	IX	□	□	T2	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—
タイプ	—	—	—	適応コントローラ	—
オプション	—	—	—	—	—
NNW7020H:	アーム長 700mm / 垂直軸 200mm	5L: 5m (標準)	T2: XSEL-PX/QX	JY: ジョイントケーブル仕様	
NNW7040H:	アーム長 700mm / 垂直軸 400mm	10L: 10m	XSEL-RX/SX		

\*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注11)は、L-65ページをご参照下さい。

## 型式スペック

## リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第4軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> ) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNW7020H-①-T2-② IX-NNW7040H-①-T2-②	1軸 第1アーム	350	750	±125度	±0.015 (XY)	7010mm/s (合成速度)	0.45	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2軸 第2アーム	350	400	±145度									
3軸 垂直軸	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s								
4軸 回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s								

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。  
\*【 】内は垂直軸が400mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも400mmも共通です。

## 価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNW7020H	—
IX-NNW7040H	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ	
		T2	—
標準タイプ	5L (5m)	—	—
長さ特殊	10L (10m)	—	—

\*標準がロボットケーブルです。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ L-69	—

## アクチュエータ仕様

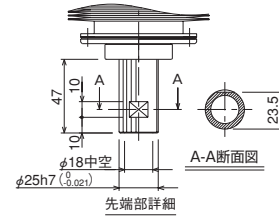
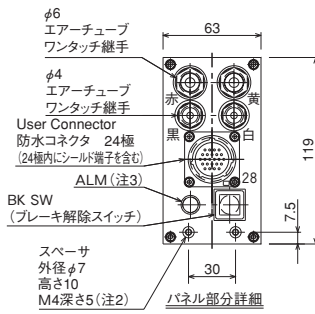
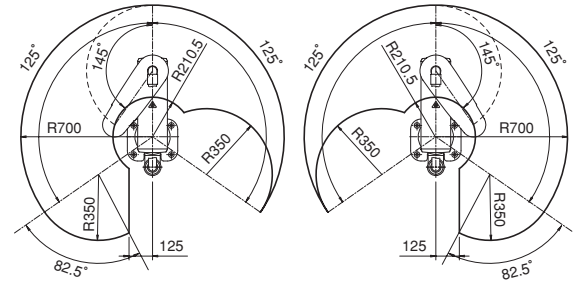
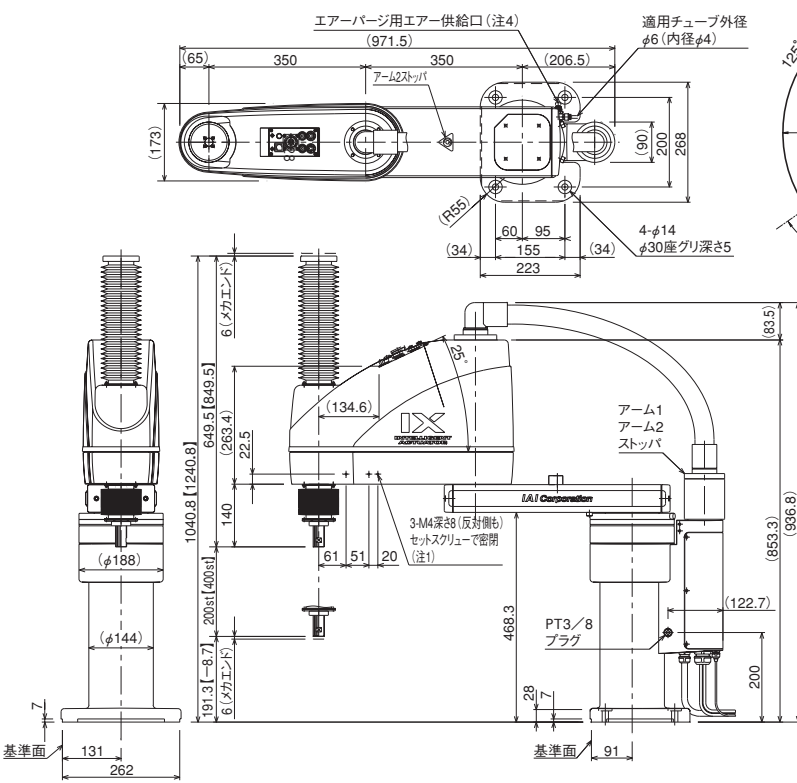
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	23芯 AWG26 シールド付き防水コネクタ
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	垂直軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	60kg
ケーブル長(注8)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)
保護構造(注9)	IP65 相当
エアバージ圧力(注10)	0.3Mpa 以上 (最大 0.6Mpa 以下) (清浄な乾燥エア)

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)

2次元 CAD

特注対応のご案内 巻末-67



【 】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。

- ※1 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
- ※2 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- ※3 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※4 エア供給口は取付け方向を反対にする事が可能です。(PT3/8プラグを外し、継手と入換えることにより)

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
  - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
  - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
  - ・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX 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-①-NNW70□□H-N1-E-EEE-2-3	4	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4, QX4, RX4, SX4)

- 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
- RCP4W
- RCP2W
- RCAW
- RCS2W
- ISWA/ISPWA
- IX-NNW

# IX-NNW80□□H 大型スカラロボット 防塵・防滴タイプ

アーム長800mm 上下軸200mm (400mm)

型式項目	IX	□	□	T2	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—
NNW8020H:	アーム長 800mm / 垂直軸 200mm	5L: 5m (標準)	T2: XSEL-PX/QX	—	—
NNW8040H:	アーム長 800mm / 垂直軸 400mm	10L: 10m	XSEL-RX/SX	—	—
オプション	JY: ジョイントケーブル仕様				

\*コントローラは付属しません。



技術資料 巻末-39



(注1)~(注11)は、L-65ページをご参照下さい。

## 型式スペック

## リードと可搬質量

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	許容慣性モーメント (kg·m <sup>2</sup> ) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNW8020H-①-T2-② [IX-NNW8040H-①-T2-②]	1軸 第1アーム	450	750	±125度	±0.015 (XY)	7586mm/s (合成速度)	0.46	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2軸 第2アーム	350	400	±145度									
	3軸 垂直軸	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
	4軸 回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

記号説明 ①ケーブル長 ②オプション

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-155ページの技術資料をご覧ください。  
\*【 】内は垂直軸が400mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも400mmも共通です。

## 価格表 (標準価格)

型式	標準価格
IX-NNW8020H	—
IX-NNW8040H	—

## ①ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ
		T2
標準タイプ	5L (5m)	—
長さ特殊	10L (10m)	—

\*標準がロボットケーブルです。

## ②オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
ジョイントケーブル仕様	JY	→ L-69	—

## アクチュエータ仕様

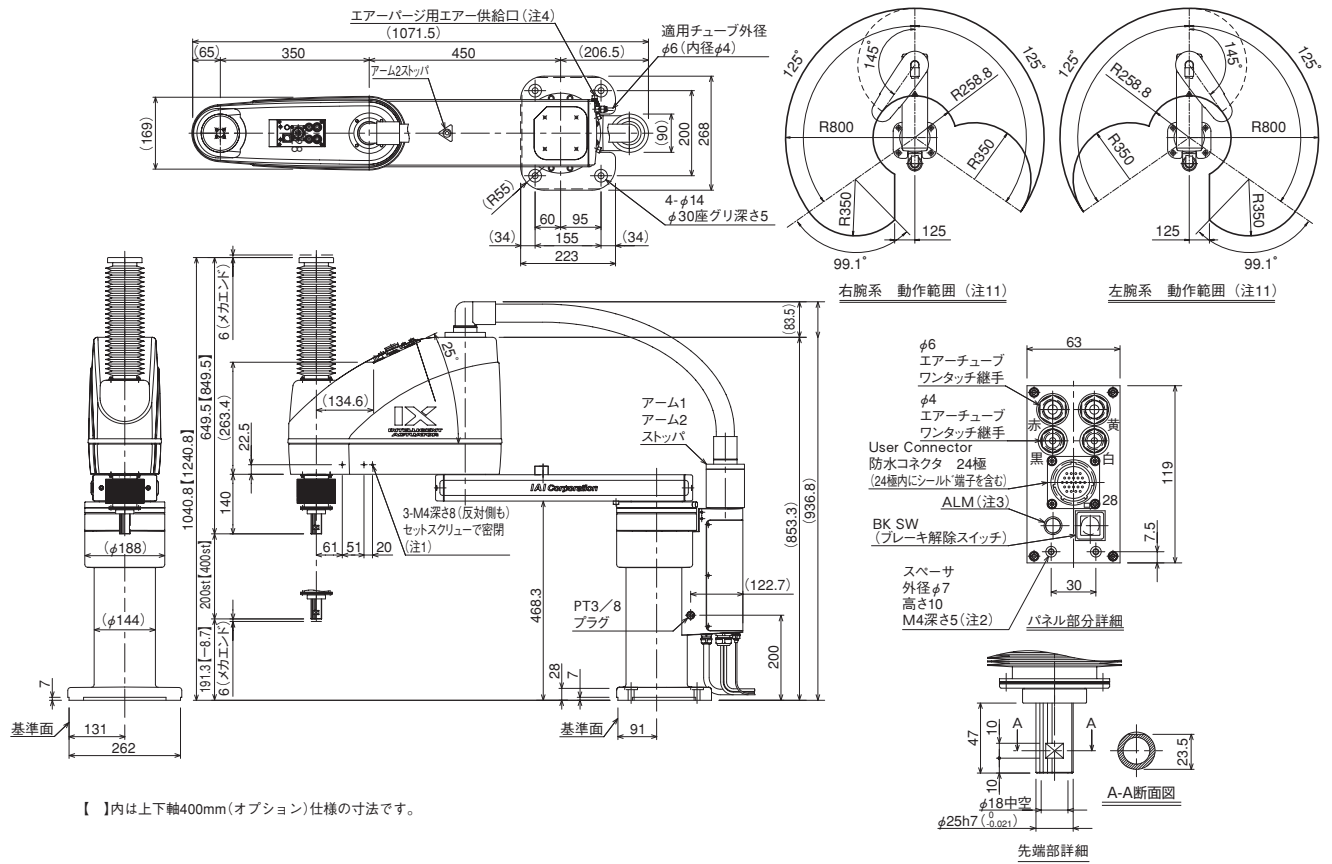
項目	内容
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	23芯 AWG26 シールド付き防水コネクタ
ユーザー配管	外径 φ6 内径 φ4 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径 φ4 内径 φ2.5 エアチューブ 2本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色 LED 小型表示灯 1個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	垂直軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	62kg
ケーブル長(注8)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)
保護構造(注9)	IP65 相当
エアバース圧力(注10)	0.3Mpa 以上 (最大 0.6Mpa 以下) (清浄な乾燥エア)

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



- ※1 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
- ※2 スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- ※3 お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザ配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※4 エアー供給口は取付け方向を反対にする事が可能です。(PT3/8プラグを外し、継手と入換えることにより)

- ケーブル/配管
- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
  - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
  - ・ユーザ配線ケーブル 5m/10m
  - ・エアー配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ

IX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-①-NNW80□□H-N1-E-EEE-2-3	4	53332点 (タイプにより異なります)	三相 AC200V	-	→ M-249

※①には以下のいずれかが入ります。(PX4, QX4, RX4, SX4)

A

スライダ  
タイプ

B

ロッド  
タイプ

C

グリップ・  
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

RCP4W

RCP2W

RCAW

RCS2W

ISWA/  
ISPWA

IX-  
NNW



## 防塵・防滴対応タイプ 注意事項

カタログスペックの注意点 <スカラタイプ: IX-NNW > ※(注1)～(注11)は、本文ページの注記と対応しております。

### (注1) 繰り返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。  
(繰り返し位置決め精度と絶対位置決め精度の違いは前-71ページをご参照下さい)  
スペックの繰り返し位置決め精度の数値は、周囲温度20℃一定時の値です。

### (注2) 最大動作速度

スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。  
CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

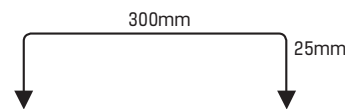
### (注3) 標準サイクルタイム

標準サイクルタイムは、上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作の時間です(粗位置決め)

<ご注意ください>

スペックの数値は、2kg(アーム長700/800のみ5kg)搬送、最速動作条件時の値です。

**最速動作での連続運転は出来ません。**



### (注4) 第3軸押し込み推力

第3軸押し込み推力は、垂直軸の先端でものを押す力です。  
上限は押付け力の設定値(ドライバーカードパラメータ No.38)が70%の場合の押付け力です。  
下限は同パラメータ設定値が、アーム長250/350は20%、アーム長500/600は40%、アーム長700/800は35%の場合の押付け力です。

### (注5) 第4軸 許容慣性モーメント

第4軸許容慣性モーメントは、スカラロボットの第4軸(回転軸)の回転中心換算の慣性モーメント許容値です。  
第4軸回転中心からツール重心までのオフセット量は、40mm以内として下さい。  
ツール重心位置が第4軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。

### (注6) アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボット本体第2アーム上部に設置されています。  
コントローラがエラーを発生した場合等に点灯させることが出来ますが、使用する場合はお客様がコントローラのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

### (注7) ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチはアラーム表示等同様、本体第2アーム上部に設置されています。  
ブレーキ解除スイッチを有効にするためには、お客様がロボット本体にあるブレーキ電源の配線に、**DC24Vを供給して下さい。**

### (注8) ケーブル

スカラロボットのモータ・エンコーダケーブルの標準仕様は、本体に直接接続されています。  
ジョイント仕様をご利用の場合は、オプションにてジョイントケーブル仕様を選択下さい。  
ケーブルの長さは、5m(記号5L)と10m(記号10L)の2種類から選択可能です。

### (注9) 保護構造

アクチュエータ本体に対する水や人体及び固形異物からの保護の度合いを表します。  
(詳細は巻末-48ページ参照)

### (注10) エアパーージ圧力

スカラ防塵・防滴タイプをIP65相当で使用するためには、本体ベース横(または後ろ)のエア供給口より、エアを供給(エアパーージ)する必要があります。エアパーージの圧力は各タイプの共通仕様をご参照下さい。

### (注11) 動作範囲

アプソリュートリセット及び腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びますので、周辺機器との干渉にご注意下さい。

### 加減速度の設定について

加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。  
又、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。  
連続動作を行う際は加減速値を下げるか、加減速後に3秒以上の停止時間を設けてください。  
※ **加減速度設定の目安は巻末-155ページをご参照下さい。**

# 防塵・防滴対応タイプ オプション

## ケーブル取出し方向

**型式** A1 / A2 / A3 / AT

**説明** アクチュエータケーブルの取出し方向を変更したい場合に指定します。ケーブルの取出し位置は各アクチュエータの寸法図をご確認ください。  
※RCP2W-RA10C は B-193 ページをご参照ください。

## アルマイト処理追加

**型式** AL

**説明** アクチュエータ本体にはアルマイト処理が施されていますが、テーブル及びフロント／リア取付ブラケットの加工部品は除去されています。その部分にアルマイト処理を追加するオプションです。(水がかかる場合は設定することをお勧めします)

## ブレーキ

**型式** B

**説明** アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF 又はサーボ OFF 時にスライダが落下して取り付け物等を破損しない為の保持機構です。

## CE 対応

**型式** CE

**説明** 巻末 -70 ページ CE マーク対応表をご参照下さい。  
標準で CE に対応していない機種で、CE 対応が必要な場合は本オプションをご指定下さい。

## 本体カバー

**型式** CO

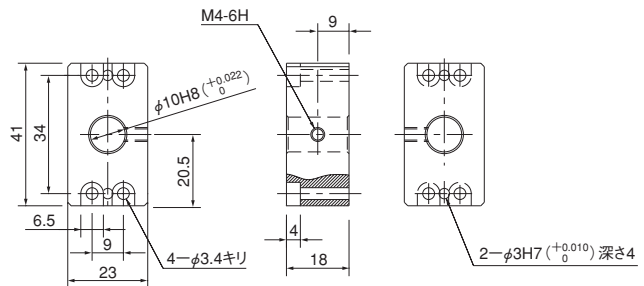
**説明** 防水スライダタイプのガイド部やスライダ部を保護するためのカバーです。

## フランジブラケット

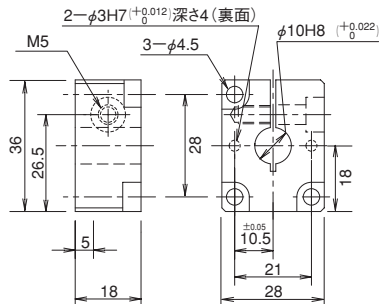
**型式** FB

**説明** グリッパ本体を固定するためのブラケットです。

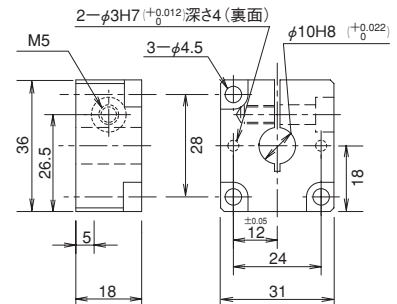
GRSS/GRLS用  
単品型式  
RCP2-FB-GRSS



GRS用  
単品型式 RCP2-FB-GRS



GRM用  
単品型式 RCP2-FB-GRM

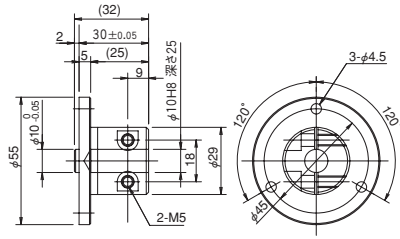


- A  
スライダ  
タイプ
- B  
ロッド  
タイプ
- C  
グリッパ  
ロータリ
- D  
テーブル・  
アームフラク
- E  
リニア  
サーボ
- F  
その他
- G  
直交  
ロボット
- H  
テーブル  
トップ
- J  
スカラ  
ロボット
- K  
クリーン  
対応
- L  
防塵・  
防滴対応
- M  
コント  
ローラ

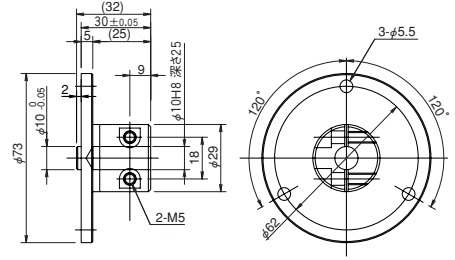
# 防塵・防滴対応

- A  
スライダ  
タイプ
- B  
ロッド  
タイプ
- C  
グリップ・  
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

GR3LS/GR3SS用  
単品型式 RCP2-FB-GR3S



GR3LM/GR3SM用  
単品型式 RCP2-FB-GR3M

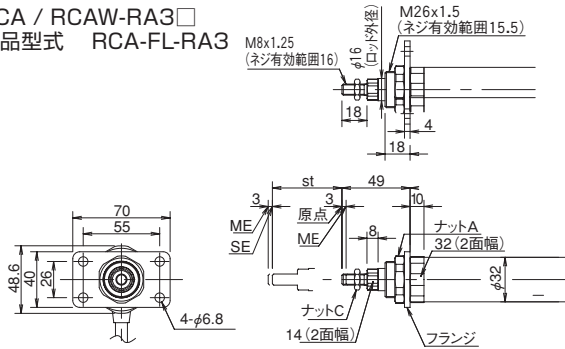


## 前フランジ

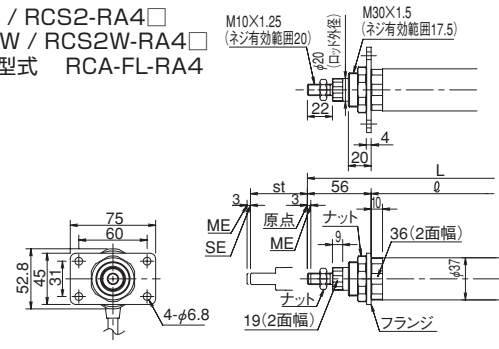
### 型式 FL

説明 アクチュエータ本体側よりボルトで固定するための金具です。

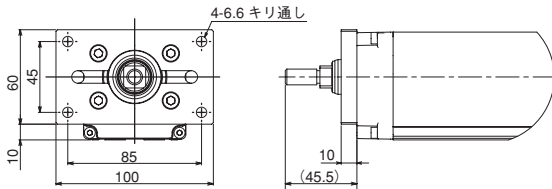
RCA / RCAW-RA3□  
単品型式 RCA-FL-RA3



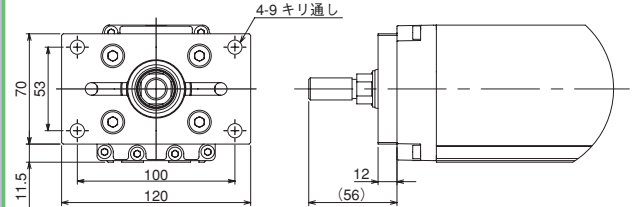
RCA / RCS2-RA4□  
RCAW / RCS2W-RA4□  
単品型式 RCA-FL-RA4



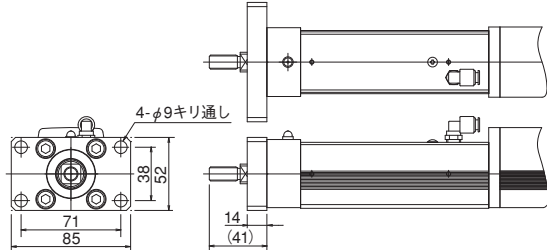
RCP4W-RA6C  
単品型式 RCP4W-FL-RA6



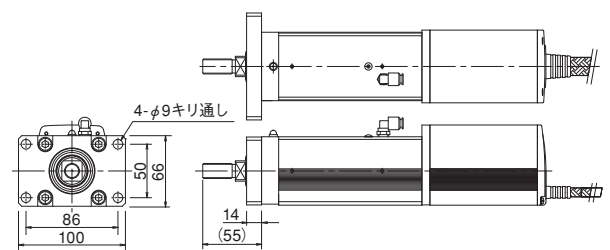
RCP4W-RA7C  
単品型式 RCP4W-FL-RA7



RCP2W-RA4C  
単品型式 RCP2W-FL-RA4

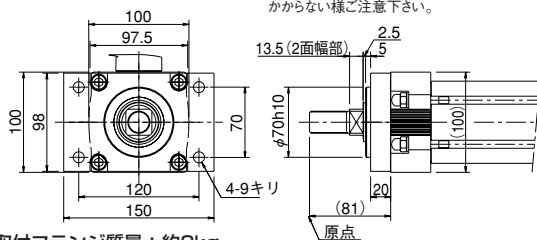


RCP2W-RA6C  
単品型式 RCP2W-FL-RA6



RCP2 / RCP2W-RA10C  
単品型式 RCP2-FL-RA10

※水平設置でご使用の場合は本体に過大な外力がかからない様ご注意ください。



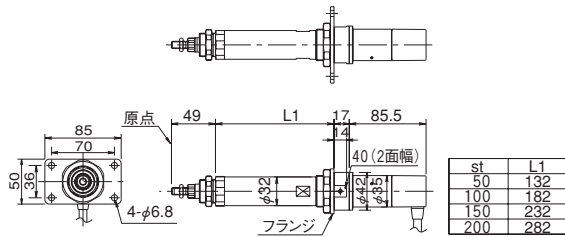
取付フランジ質量: 約2kg

後フランジ

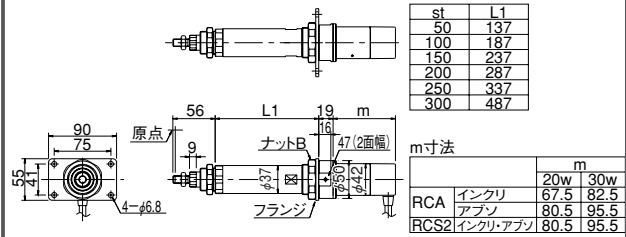
型式 **FLR**

説明 アクチュエータ(ロッドタイプ)を本体後側(モータ側)で固定するための金具です。

RCA / RCAW-RA3C, RA3D  
単品型式 RCA-FLR-RA3

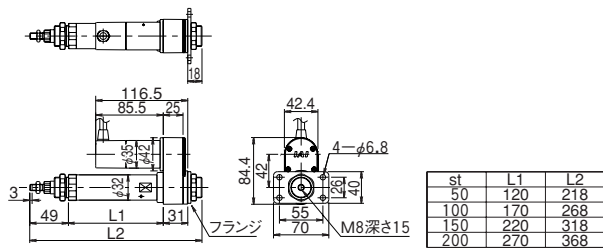


RCA / RCAW-RA4C, RA4D  
RCS2 / RCS2W-RA4C / RA4D  
単品型式 RCA-FLR-RA4



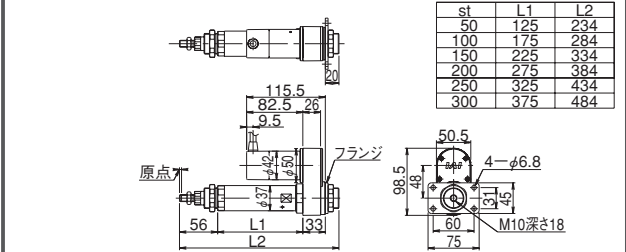
RCA / RCAW-RA3R  
単品型式 RCA-FL-RA3

※ モータ折返しタイプは、前フランジと後フランジが共通で使用可能です。



RCA / RCAW-RA4R  
RCS2 / RCS2W-RA4R  
単品型式 RCA-FL-RA4

※ モータ折返しタイプは、前フランジと後フランジが共通で使用可能です。

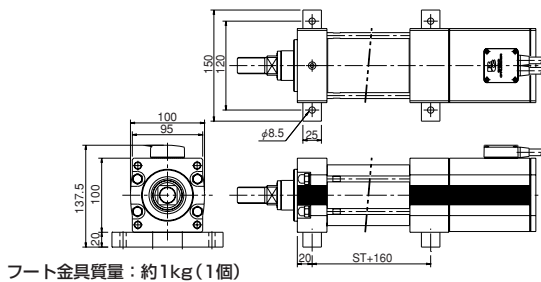


フート金具

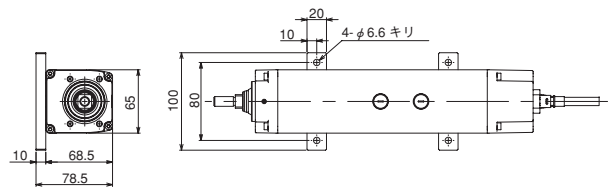
型式 **FT**

説明 アクチュエータ本体を上側よりボルトで固定するための金具です。  
スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付穴全てにフート金具を取付けて下さい。  
フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短縮する場合があります。  
※ フート金具間の取付ピッチ寸法はアクチュエータ図面の取付ピッチ寸法をご参照下さい。

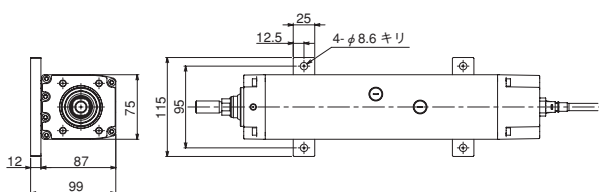
RCP2-RA10C / RCP2W-RA10C  
単品型式 RCP2-FT-RA10



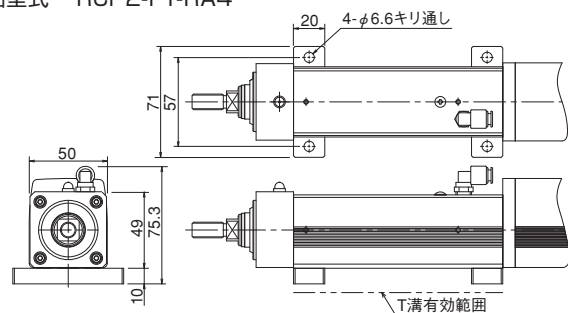
RCP4W-RA6C  
単品型式 RCP4W-FT-RA6



RCP4W-RA7C  
単品型式 RCP4W-FT-RA7



RCP2W-RA4C  
単品型式 RCP2-FT-RA4



- 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

# 防塵・防滴対応

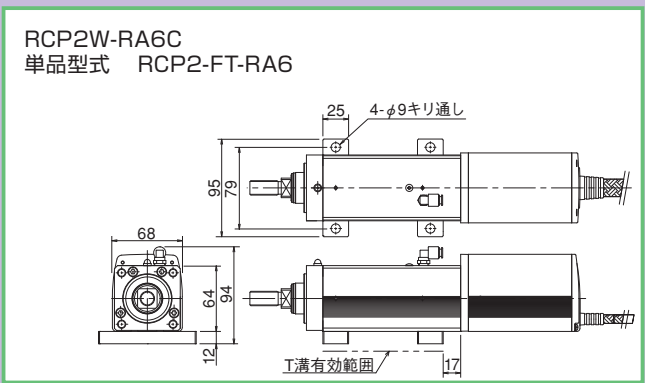
- A  
スライダ  
タイプ
- B  
ロッド  
タイプ
- C  
グリップ・  
ロータリ
- D  
テーブル・  
アームフラット
- E  
リニア  
サーボ
- F  
その他

- 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



※フート金具間の取付ピッチ寸法はアクチュエータ図面の取付ピッチ寸法をご参照下さい。

## 食品用グリース

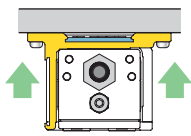
**型式** GE

**説明** アクチュエータ本体のガイド及びボールネジには、通常工業用グリースが塗布されていますが、それを食品用グリースに変更するオプションです。

## 本体取付けブラケット (天吊り仕様)

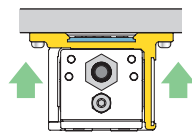
**型式** HFL / HFR

**説明** RCP4Wスライダタイプを、天吊りで取り付けるための本体固定用ブラケットです。(寸法等は巻末-61ページ参照)



(背面から見た場合)

天吊り取付  
(ブラケット左取付)  
型式:HFL



(背面から見た場合)

天吊り取付  
(ブラケット右取付)  
型式:HFR

## 原点確認センサ

**型式** HS

**説明** 原点復帰を実行した際、確実に原点位置にスライダが移動したかを確認するためのセンサです。  
※ロッドタイプで原点逆仕様の場合は使用出来ません。

## ジョイントケーブル仕様 (スカラロボット用)

**型式** JY

**説明** 本体・コントローラ間のケーブルをジョイントケーブル仕様に変更することができます。  
ケーブルを可動させる場合は断線の恐れがありますのでジョイントケーブル仕様をご使用ください。

## 省電力対応

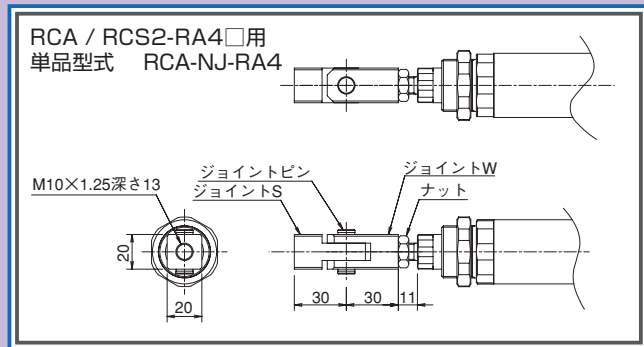
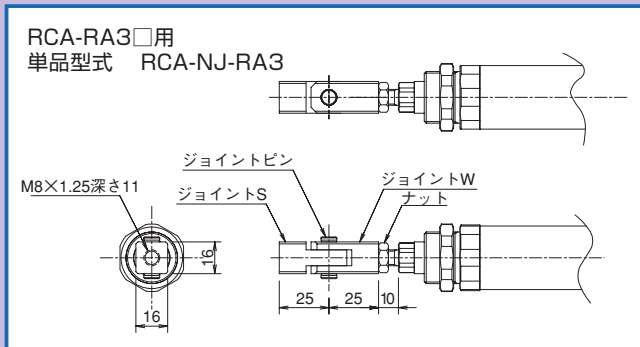
**型式** LA

**説明** コントローラの電源容量を低減するオプションです。  
標準仕様/高加減速対応の場合最大5.1Aが、省電力対応を選択すると最大3.4Aに低下します。  
(機種によって最大値は変化しますので、詳細はACON/ASELコントローラの電源容量をご覧ください)

ナックルジョイント

型式 **NJ**

説明 クレビスやトラニオン金具を使用する際、アクチュエータのロッド先端の動きに自由度(回転)を持たせる為の金具です。



原点逆仕様

型式 **NM**

説明 通常原点位置は、スライダ・ロッド共にモータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は 弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意ください)

クレビス金具

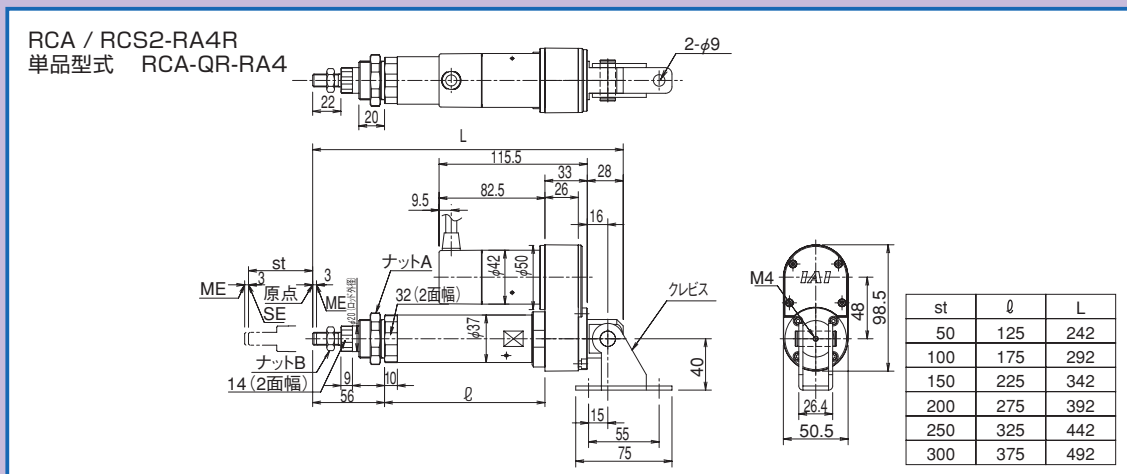
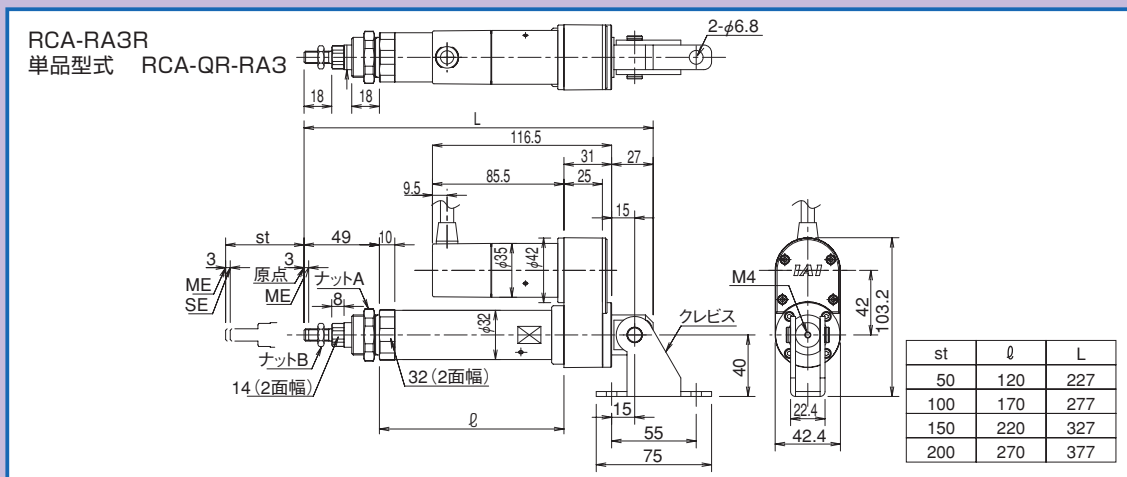
型式 **QR**

説明 ロッド先端に取り付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合に、シリンダ本体を追従させる為の金具です。



**注意**

クレビス金具を取り付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの荷重がかからないよう、外付けガイドの設置をお願いします。



- 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・7-μ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

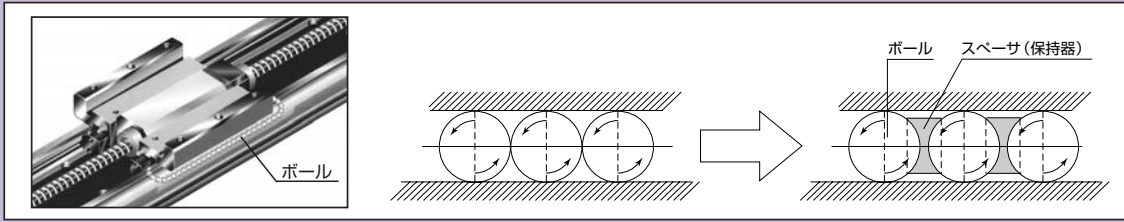
# 防塵・防滴対応

- 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

## ボール保持機構付ガイド

型式 **RT**

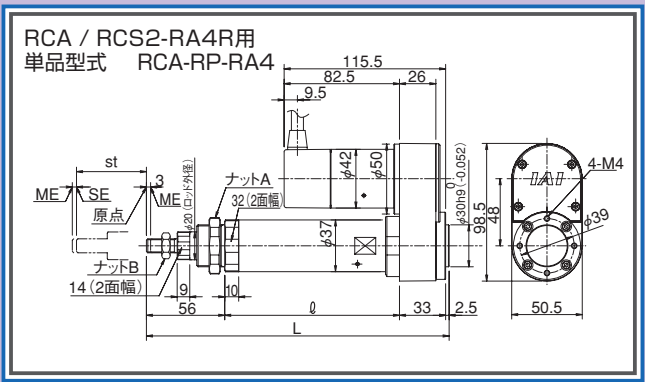
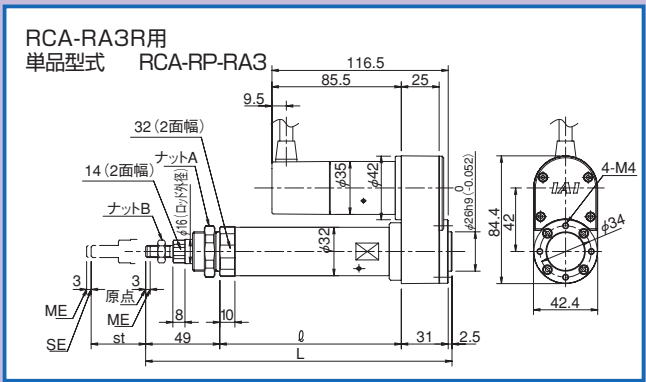
説明 ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサ（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。



## 背面取り付けプレート

型式 **RP**

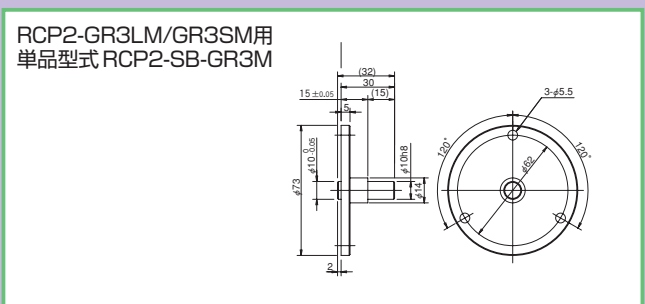
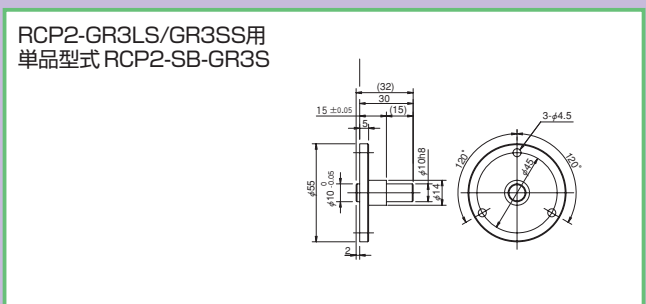
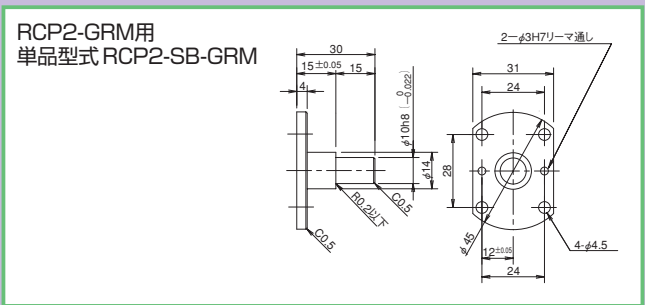
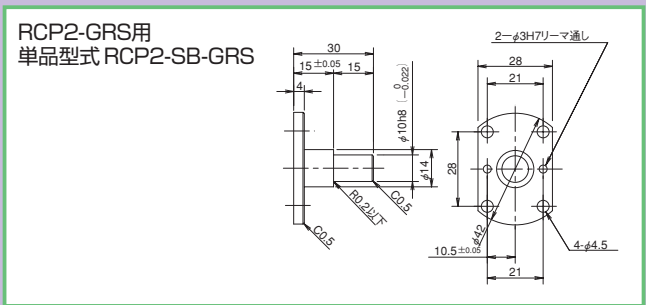
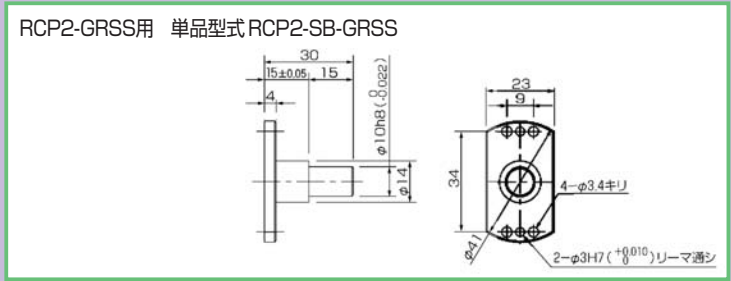
説明 モータ折返しロッドタイプ(RA3R/RA4R)の背面を装置に固定するための金具(プレート)です。



## シャフトブラケット

型式 **SB**

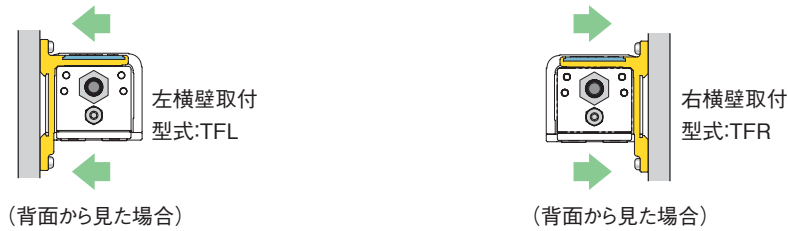
説明 グリッパ本体を取り付けるための固定金具です。



本体取り付けブラケット（壁掛け仕様）

**型式** TFL / TFR

**説明** RCP4Wスライダタイプを、壁掛けで取り付けるための本体固定用ブラケットです。（寸法等は巻末-62ページ参照）



前トランシオン

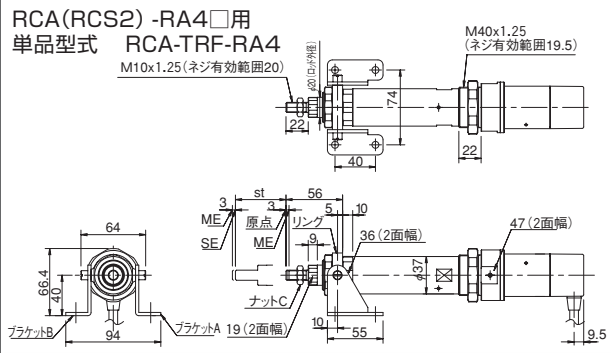
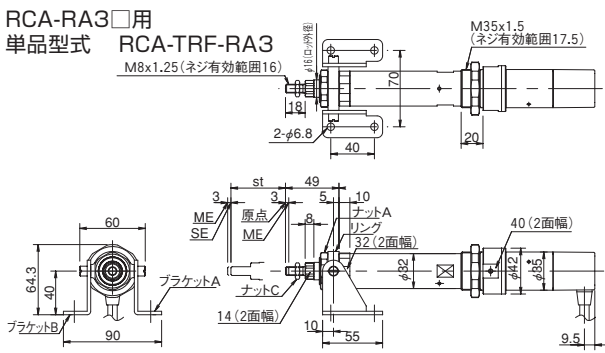
**型式** TRF

**説明** ロッド先端に取り付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダ本体を追従させる為の金具です。



**注意**

トランシオン金具を取り付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、ガイド付タイプを使用するか外付けガイドの設置をお願いします。



後トランシオン

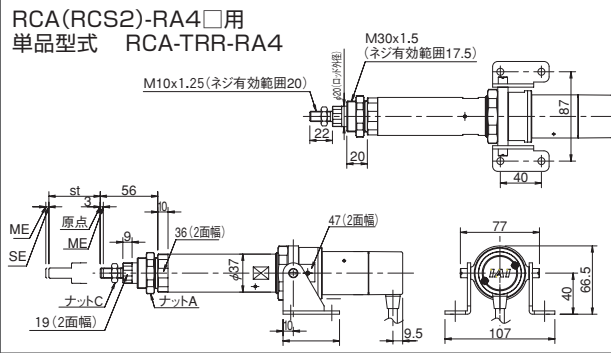
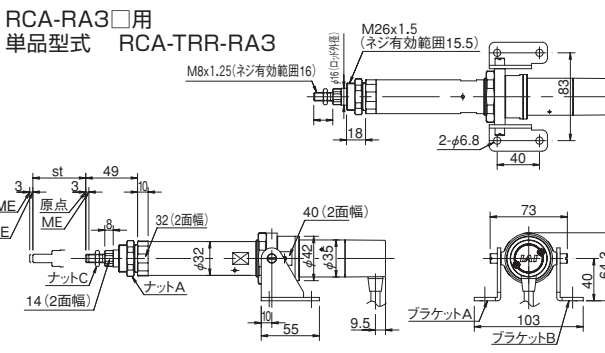
**型式** TRR

**説明** ロッド先端に取り付けたものの動きがロッドの動作方向と異なる場合にシリンダ本体を追従させる為の金具です。



**注意**

トランシオン金具を取り付けてロッドを移動させた場合、ロッドに進行方向以外からの負荷がかからないよう、ガイド付タイプを使用するか外付けガイドの設置をお願いします。



- A  
スライダ  
タイプ
- B  
ロッド  
タイプ
- C  
グリップ・  
ロータリ
- D  
テーブル・  
カムフラット
- E  
リアア  
サーボ
- F  
その他
- G  
直交  
ロボット
- H  
テーブル  
トップ
- J  
スカル  
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



# 防塵・防滴対応

- A  
スライダ  
タイプ
- B  
ロッド  
タイプ
- C  
グリップ・  
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

## 機種別オプション・メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータ バックアップ用電池	アブソリュート リセット 調整治具	フランジ
IX	NNW2515H	AB-3 ※1	JG-2	IX-FL-2
	NNW3515H			
	NNW50□□H		JG-1	IX-FL-1
	NNW60□□H			
	NNW70□□H			
NNW80□□H	JG-3	IX-FL-3		

※1 電池は(スカラ全機種)1台につき4個必要です。AB-3の荷姿は1個単位ですのでご注文の際は必要数をご指定下さい。

## アブソリュートリセット調整治具

スカラロボットのアブソリュートリセットを行うための治具です。

型式 **JG-1**(アーム長 500/600 用)  
**JG-2**(アーム長 250/350 用)  
**JG-3**(アーム長 700/800 用)



JG-1



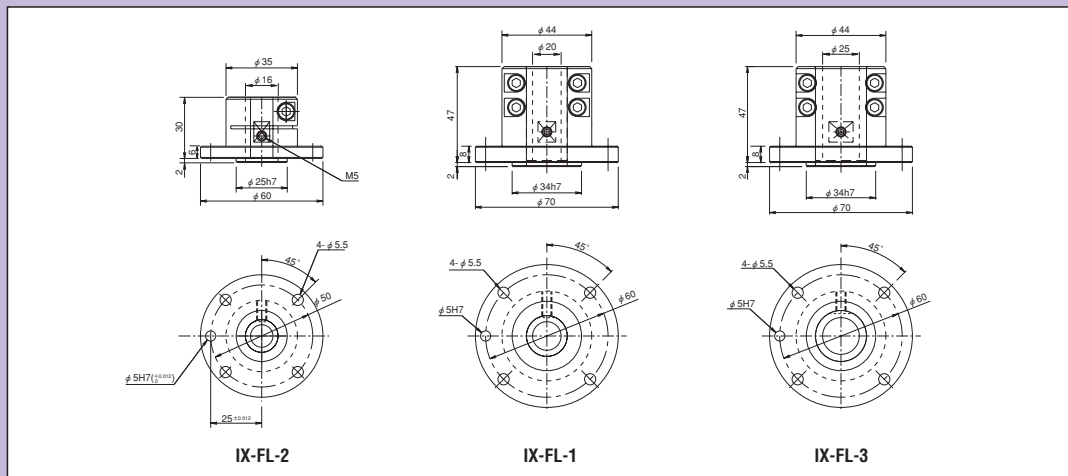
JG-2



JG-3

## フランジ

Z軸アーム先端に物を取り付ける場合にご使用下さい。



IX-FL-2

IX-FL-1

IX-FL-3

## アブソリュートデータバックアップ用電池

スカラロボットのアブソリュートデータを保持するための電池です。コントローラから「アブソデータバックアップバッテリー電圧低下警告エラーコード: EAO3」が出力されたら、すみやかに電池の交換をして下さい。

※電池は(スカラ全機種)1台につき4個必要です。  
 AB-3の荷姿は1個単位ですのでご注文の際は必要数をご指定下さい。



型式 **AB-3**

# MEMO

MEMO area with 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