

CRS-XZEY

バッテリーレスアプ
24v
パルス
モーター
200v
ACサーボ
モーター

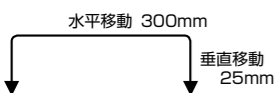
■型式項目

CRS - XZEY1 - WA - [] - [] - [] **B** - [] - **R1** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	組合せ方向	エンコーダ種類	第1軸(X軸)	第2軸(Z軸)	第3軸(Y軸)	コントローラ	ケーブル長	ケーブルベア	オプション
WA1	バッテリーレスアプ	下記 1 組合せ方向 参照	WA1	ストローク 15 150mm ? 800mm (50mm毎)	ストローク 5 50mm ? 300mm (50mm毎)	ストローク 25 250mm ? 500mm (50mm毎)	R1 RSEL	1L 1m 3L 3m 5L 5m ? m	第1配線 第2配線 第3配線 下記 ケーブルベア価格表 参照	4B 下記 5VC オプション価格表 5WCS 参照

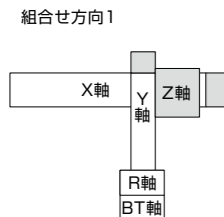
最大可動範囲	X軸 800 mm	Z軸 300 mm	Y軸 500 mm
最大可搬質量	1 kg		
標準サイクルタイム	1.69 秒		
位置繰返し精度	± 0.03 mm		

標準サイクルタイムは下記条件で、往復の最速動作をした場合の動作時間です。



- POINT**
選定上の注意
- (1) サイクルタイムは参考値です。ストローク、動作パターンによっては上記サイクルタイムより大きくなる場合があります。
 - (2) 動作条件（搬送質量、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は13ページをご参照ください。
 - (3) R軸、BT軸のRSELドライバーユニットの高出力設定は、「有効」で使用してください。
 - (4) 位置繰返し精度は、「JIS B 8432 産業用ロボットの性能試験条件」に準拠しています。

組合せ方向



ストローク別価格表(標準価格)

X軸ストローク(mm)	Z軸ストローク(mm)	150~350	400~600	650~800
50~150		-	-	-
200~300		-	-	-

(注) 上記はケーブルベア無し、配線無しの価格です。

ケーブル長価格表(標準価格)

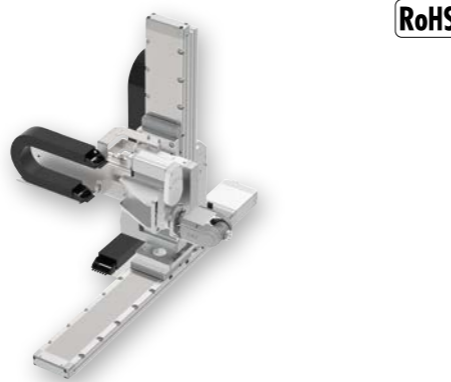
種類	ケーブル記号	長さ	R1
標準タイプ	1L	1m	-
	3L	3m	-
	5L	5m	-
	6L ~ 10L	6m ~ 10m	-
	11L ~ 15L	11m ~ 15m	-

(注) 全軸標準ケーブルとなります。
(注) 第2軸、第3軸ケーブルの長さはケーブルベア出口からの長さです。
ケーブルベア内配線用として、ロボットケーブルが別途付属されます。
(注) 標準は1m、3m、5mですが、それ以外の長さもm単位で最大15mまで対応可能です。

オプション価格表(標準価格)

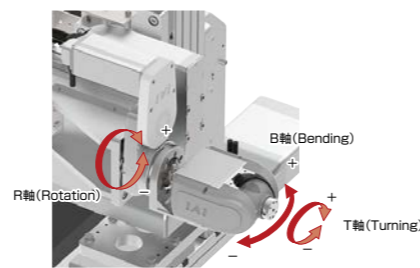
名称	オプション記号	参照頁	標準価格	
X軸	ケーブル取出し方向変更(上側)(注3)	CJT	8	
	ケーブル取出し方向変更(右側)(注3)	CJR	8	
	ケーブル取出し方向変更(左側)(注3)	CJL	8	
	ケーブル取出し方向変更(下側)(注3)	CJB	8	
Z軸	ブレーキ(注4)	B	8	標準装備
R軸	ブレーキ	4B	8	-
B軸/T軸	エア継手付き(注5)	5VC	8	-
	配線カラー付き	5WCS	8	-

(注3) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。
(注4) Z軸はブレーキが標準装備となります。型式項目のZ軸オプション欄に必ずご記入ください。
(注5) 適応チューブ外径：φ6のエア継手が取付きます。



(注) 上写真は組合せ方向「1」、全軸ケーブルベア付の場合になります。

回転軸(R軸) / 手首軸(B軸/T軸)の動作方向



ケーブルベア価格表(標準価格)

名称	型式	標準価格
ケーブルベアなし(ケーブルのみ)	N	-
ケーブルベアSサイズ(内幅50mm)(注1)	CT	選択不可
ケーブルベアMサイズ(内幅63mm)	CTM	-
ケーブルベアLサイズ(内幅80mm)	CTL	-
ケーブルベアXLサイズ(内幅100mm)(注2)	CTXL	選択不可

(注1) 第2配線、第3配線のみ選択可能です。
(注2) 第1配線のみ選択可能です。

メインスペック

項目	内容
最大可搬質量	1kg
位置繰返し精度	±0.03mm

項目	内容
使用環境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	RoHS指令
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	XYZ軸 16384pulse/rev RBT軸 8192pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

構成軸スペック

PTP動作では、各軸の最大速度、最大加減速度で動作が可能です。
CP動作での速度、加減速度の上限値は、56ページの値を目安としてください。

■X軸

項目	内容	
構成軸型式	RCS4-WSA14C-WA-200-8-□-W(ダブルスライダ仕様)	
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.5
	ストローク(mm)	150~250 300 350 400 450 500 550 600 650 700 750 800
	最高速度(mm/s)	480 460 400 350 305 270 240 215 195 175 160 145
ストローク	最小ストローク(mm)	150
	最大ストローク(mm)	800
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類	ACサーボモーター 200W	

■Z軸

項目	内容	
構成軸型式	RCS4-WSA14R-WA-200-4-□-B-W(ダブルスライダ仕様)	
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.2
	ストローク(mm)	50~250 300
	最高速度(mm/s)	240 230
ストローク	最小ストローク(mm)	50
	最大ストローク(mm)	300
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類	ACサーボモーター 200W	

■Y軸

項目	内容	
構成軸型式	RCS4-WSA12LR-WA-100-12(ロングスライダ仕様)	
加減速度・ストローク別最高速度	加減速度(G)	0.5
	ストローク(mm)	250~400 450 500
	最高速度(mm/s)	720 610 535
ストローク	最小ストローク(mm)	250
	最大ストローク(mm)	500
	ストロークピッチ(mm)	50
モーター種類	ACサーボモーター 100W	

■R軸

項目	内容	
構成軸型式	RCP6-RTFML-WA-42P-30-360	
速度/加減速度	加減速度(G)(注6)	0.3
	最高速度(度/s)	800
動作範囲(度)	±180	
最大トルク(N・m)(注7)	5.2	
最大許容慣性モーメント(kg・m ²)(注7)	0.08	
モーター種類	パルスモーター 42□サイズ	

(注6) 1G≒9807度/s²
(注7) 速度、加減速度により異なります。詳細は55ページをご参照ください。

■BT軸

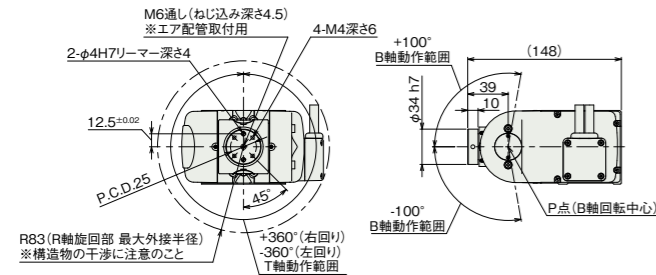
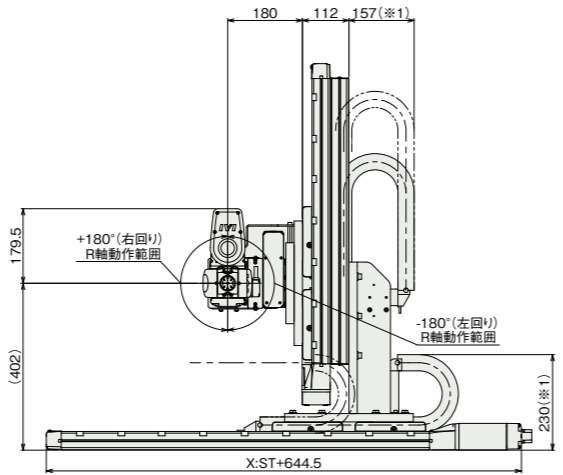
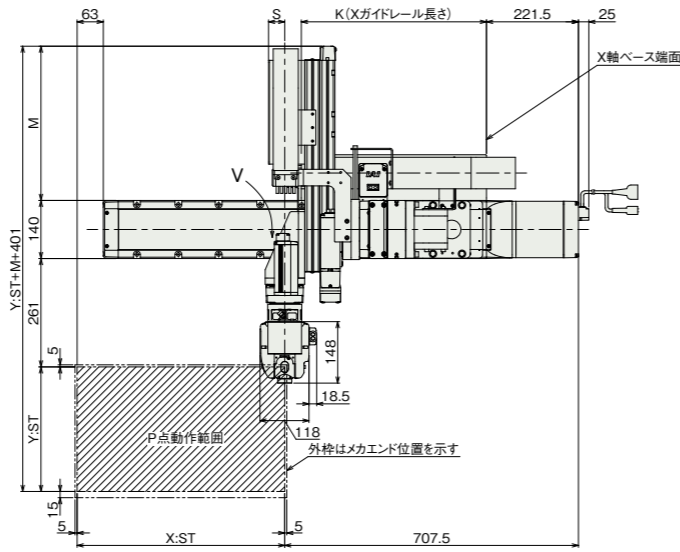
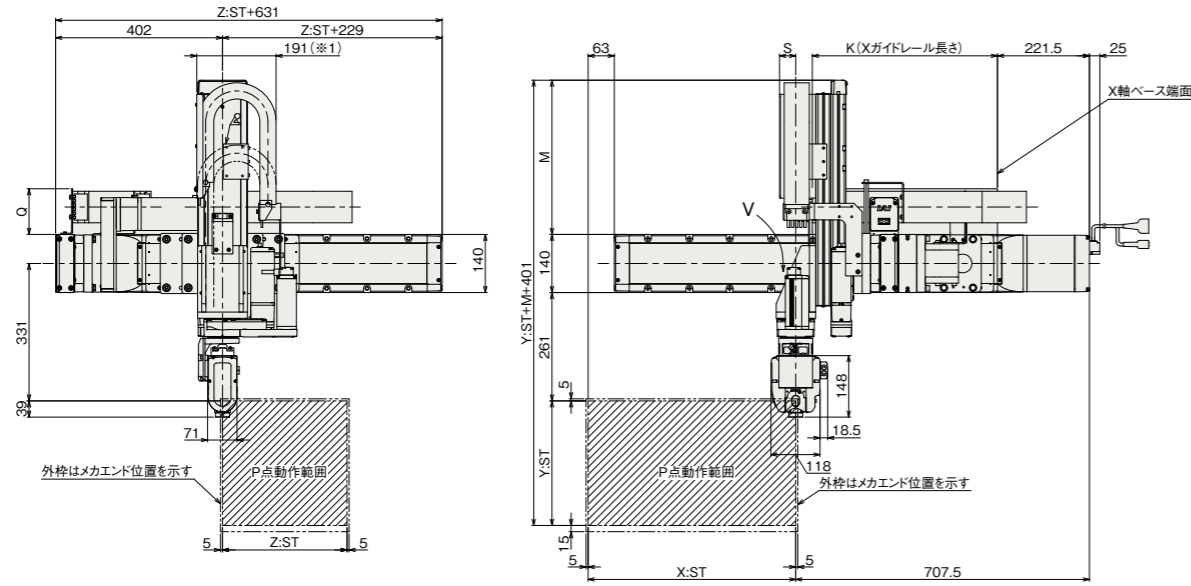
項目	内容	
軸構成	B軸(手首振動) T軸(手首回転)	
構成軸型式	WU-S-WA	
速度/加減速度	加減速度(G)(注8)	0.3 0.3
	最高速度(度/s)	単独動作 750 1200 B軸・T軸 同時動作 600 600
動作範囲(度)	±100 ±360	
モーター種類	パルスモーター 28□サイズ	
最大トルク(N・m)(注9)	0.65 0.65	
最大許容慣性モーメント(kg・m ²)(注9)	0.0085 0.0075	

(注8) 1G≒9807度/s²
(注9) 速度、加減速度により異なります。詳細は55ページをご参照ください。
(注) BT軸はブレーキが標準装備です。

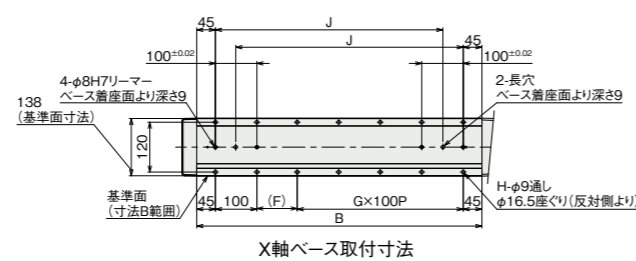
寸法図

※1 ケーブルベアが膨らみ、記載寸法より若干大きくなる可能性があります。
 (注) 図面の組合せ位置が原点となります。
 (注) 下記図面は、組合せ方向「1」・第1配線・第2配線・第3配線ともケーブルベア付きの場合の図面です。
 その他の図面はホームページでご確認ください。

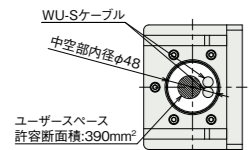
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp **2次元 CAD** **3次元 CAD**



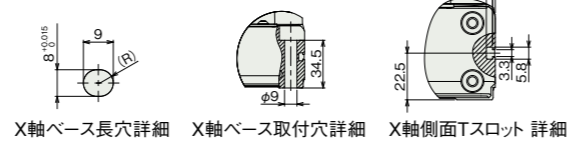
WU-S寸法詳細



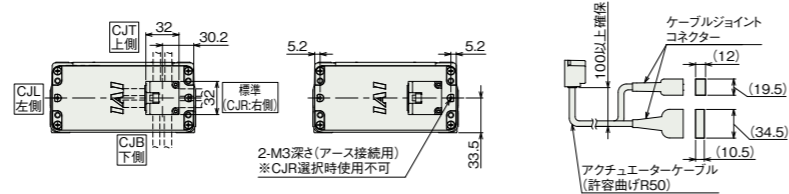
X軸ベース取付寸法



矢視V
R軸中空部詳細



X軸ベース長穴詳細 X軸ベース取付穴詳細 X軸側面Tスロット詳細



X軸ケーブル取出し方向(オプション)
 ※標準のケーブル取出し方向は右側(CJR)

X軸背面詳細

X軸ケーブル接続部

■ストローク別寸法

X軸ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037	1087	1137	1187
F	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
H	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
J	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048
K	271	296	321	346	371	396	421	446	471	496	521	546	571	596

Y軸ストローク	250	300	350	400	450	500
M	321.5	371.5	421.5	471.5	521.5	571.5

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
Q	-	110	127	147
S	39	50	67	-

(注) ケーブルベアのサイズにより、Q、Sの寸法が変わります。

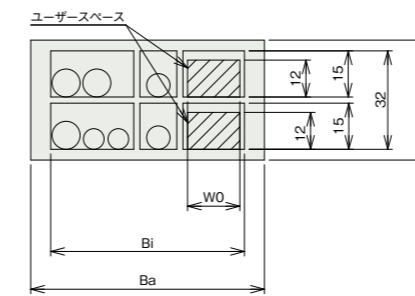
■ストローク別本体質量

X軸ストローク(mm)	150~300	350~600	650~800
Z軸ストローク(mm)			
50~150	54~60	57~64	60~67
200~300	57~63	60~67	63~69

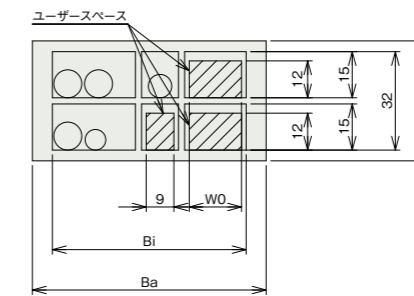
(単位はkg)

(注) 詳細の本体質量の計算方法は取扱説明書をご参照ください。

ケーブルベア断面図



X-Z間ケーブルベア断面図



Z-Y間ケーブルベア断面図
Y-R間ケーブルベア断面図

ケーブルベアサイズ	CT	CTM	CTL	CTXL
使用ケーブルベア型式	B17.4.075.0	B17.5.075.0	B17.6.075.0	B17.7.075.0
Ba	60.5	76	93	113
Bi	50	63	80	100
W0	9	17	34	54

■適用コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご確認ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法												最大位置決め点数	標準価格	参照ページ			
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク						※選択								
RSEL-SXZEY (CRS用)		8	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	-	57

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、58ページをご確認ください。