

IAI総合カタログ2016 訂正のお願い

日頃は弊社製品をご愛顧いただきまして、誠にありがとうございます。

「2016年4月発行の総合カタログ2016(カタログ番号CJ0301-1A)」で訂正が必要な箇所がありましたので、ここにお詫び申し上げます。

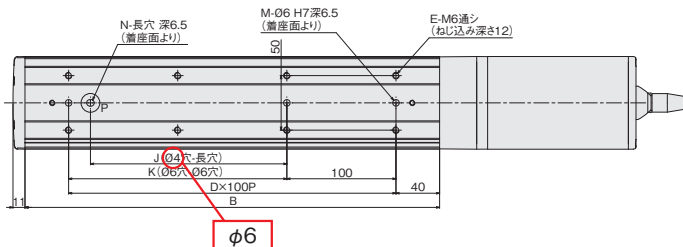
つきましては、大変お手数ですが、下記内容をご参照の上、ご使用いただきますようお願いいたします。

記

訂正箇所

●A-20 「寸法図」

【誤】 J(φ4穴-長穴) → 【正】 J(φ6穴-長穴)

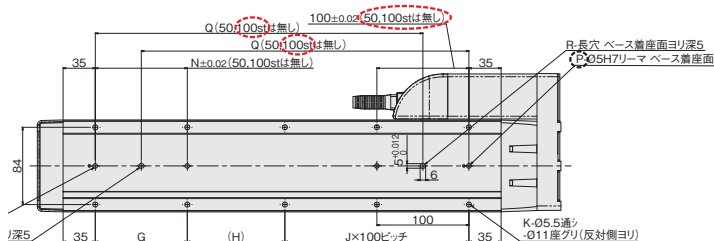


●A-29 RCP6(S)-WSA10C、B-41 RCP6(S)-WRA10C 「④オプション価格表(標準価格)」 CJL(ケーブル取出し方向変更 左側)はティーチングポートが使用できないため選択不可とする。

●A-30、32、34、36、38、40、42、44 「寸法図」

赤線で囲んだ記述に変更。

それに伴い、「ストローク別寸法・質量」の50st/100stの数値も変更となる。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100
L	319	369
A	293	343
G	-	-
H	156	206
J	0	0
K	4	4
N	-	-
P	1	1
Q	-	-
R	0	0

WSA10/12/14/16
(50st/100st)で以下のようになります。
H: 現在入っている寸法+100stの数値
J: 0
K: 4
Q: -
R: 0

●A-59、A-61 「アクチュエータスペック ストロークと最高速度」

高出力無効の速度記載漏れ

<A-59>

(単位は mm/s)

リード (mm)	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600 (mm)	700 (mm)	800~2200 (100mm 毎)
48 相当	890	1070	1220	1300	1350	1400

<A-61>

(単位は mm/s)

リード (mm)	300 (mm)	400 (mm)	500 (mm)	600~2600 (100mm 毎)
48 相当	890	1070	1120	1200

●B-198 「寸法図 ストローク別寸法・質量」 N寸法抜け

ストローク	110	160	210	260	310	360	410
N	120	100	75	50	25	-	-

●B-197、B-207、B-209 「型式項目 オプション欄」

【誤】ケーブル取り出し方向はいずれかの記号を必ず選択

【正】記号を選択しなくても可(その場合、標準取り出し:モータからストレートに伸びた状態となる。)

●B-207、B-209 「型式項目 適応コントローラ欄」

【誤】T2 → 【正】T3 下の文言はT3:SCON-CGBとなる。

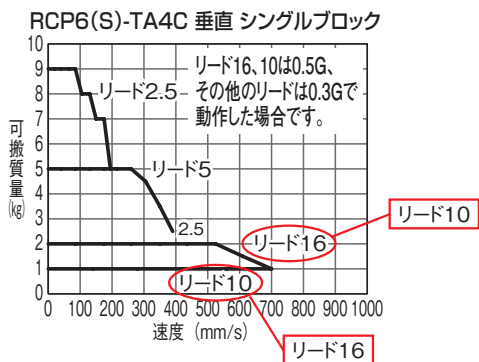
●B-207、B-209 「アクチュエータスペック 最大可搬質量」

【誤】水平10kg 垂直10kg → 【正】水平15kg 垂直15kg

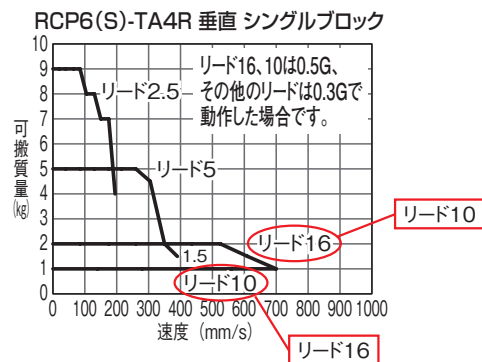
●C-7、C-13 「速度と可搬質量の相関図」 垂直 シングルブロックのグラフ

リード16とリード10の表記が逆

〈C-7〉



〈C-13〉



●H-13、H-15、H-17、H-19 「リードと可搬質量」 型式 3列目

【誤】TTA-A2(G) → 【正】TTA-A3(G)

●L-105、L-107、L-109、L-111 「ケーブル長価格表(標準価格)」

【誤】1軸あたり → 【正】1台あたり

●M-54 <DC24V 電源容量の計算、接続可能軸数計算>

「(3)励磁検出時消費電流：同時にサーボONするモータ消費電流の総和の内、最大の電流値 …… ④」という記述を削除。

●M-58 ゲートウェイユニット基本仕様

【誤】モータ電源容量 接続軸合計最大40A

【正】外部24V電源消費電流56.6A(実効値40A)※

※コネクタ定格電流、プリント基板配線幅による制限から実効値40Aまでとなる。 $40 \times \sqrt{2} = 56.6A$

- M-115 PCON-CB/CFB「型式項目 モータ種類」対象アクチュエータを追記
28SP:28□サイズパルスモータ (RCP2-RA3C専用)

- M-132「電磁弁タイプ(PCON-CYB)のI/O信号」、
M-154「電磁弁タイプ(ACON-CYB/DCON-CYB)のI/O信号」
赤線で囲んだ部分が修正・追加となる箇所

ピン 番号	区分	位置決めモード	パラメータ(PIOパターン)選択						
			0	1	2	3	4	5	6
			位置決めモード	電磁弁モード1	電磁弁モード2	シングル ソレノイドモード	ダブル ソレノイドモード	ユーザ選択 モード	シリアル通信
	位置決め点数	16点	7点	3点	2点	7点	4、B、16、32、 64点のいずれか (選択)	768点	
	ゾーン信号	△	×	△	△	△	△	シリアル通信 (Modbus) 取扱説明書参照	
	ポジションゾーン 信号	△	×	△	△	△	△		
5	入力	IN0	PC1	ST0	ST0	ST0	ST0	8 入力の中で 指令ポジション No. CSTR 以外は 任意の信号を 選択できます。	
6		IN1	PC2	ST1	ST1(JOG+)	-	ST1(機能無)		
7		IN2	PC4	ST2	ST2(機能無)	-	ASTR		
8		IN3	PC8	ST3	-	-	-		
9		IN4	HOME	ST4	SON	SON	SON		
10		IN5	*STP	ST5	-	*STP	*STP		
11		IN6	CSTR	ST6	-	-	-		
12	IN7	RES	RES	RES	RES	RES	8 出力の中で、 完了ポジション No. PEND 以外は 任意の信号を 選択できます。		
13	出力	OUT0	PM1(ALM1)	PE0	LS0	LS0/PE0		LS0/PE0	
14	OUT1	PM2(ALM2)	PE1	LS1(TRQS)	LS1/PE1	LS1/PE1		LS1/PE1	
15	OUT2	PM4(ALM4)	PE2	LS2(機能無)	PSFL	PSFL		PSFL	
16	OUT3	PM8(ALM8)	PE3	HEND	HEND	HEND		HEND	
17	OUT4	HEND	PE4	SV	SV	SV		SV	
18	OUT5	PZONE/ ZONE1	PE5	PZONE/ ZONE1	PZONE/ ZONE1	PZONE/ ZONE1		PZONE/ ZONE1	
19	OUT6	PEND	PE6	*ALML	*ALML	*ALML		*ALML	
20	OUT7	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM		

(注1) 上記信号名のは負論理の信号を表します。
 (注2) PIOパターン1以外では、パラメーターNO.149の設定でZONE1とPZONEと切替え可能です。
 (注3) ()の番号は、インクリ仕様に設定した場合、原点復帰完了前まで有効です。(ただし、ALM1~8は除く。)
 (注4) PIOパターン3,または4のピン番号13,14は、パラメーターNO.186の設定でPE*とLS*を選択することができます。

- M-178 SCON-CB(サーボプレス専用コントローラ)「型式」
【誤】30_30Wモータ → 【正】30D_30Wモータ

- M-246、M-247「型式」
「PN」:拡張PIOボード(PNP仕様)・「EC」:EtherCAT接続仕様・「PRT」:PROFINET IO接続仕様は
近日発売予定

- M-295「特長」 簡単操作、サポート機能充実の多彩な新機能
No.11「ゲートウェイ設定/モニタ」機能の対応機種
【誤】MCON/MSEP/MSCON/ROBONET → 【正】MCON/MSEP-C/RCP6S

- 巻末-129「押付け力と電流制限値の相関図 連続運転許容推力の表」
RA6R-LC、RA7R-LC、RA8R-LC、RA10R-LCの数値変更

算出した連続運転推力 Ft が連続運転許容推力より小さいことをご確認ください。本製品の連続運転許容推力は以下のとおりです。

機種	連続運転許容推力 [N]
RA6R-LC	481
RA7R-LC	679
RA8R-LC	1367
RA10R-LC	2577
RA13R	1t 5100
	2t 10200

条件を満たすことができない場合は、押付け時間を短くする、待機時間を長くする等の対策を講じてください。