

エ レ シ リ ン ダ ー[®]

入 門

カタログ



2020



コントローラー内蔵

エレシリンダー[®] 充実のラインナップ

EC
ELECYLINDER



ボール循環型リニアガイド内蔵

スライダー

標準

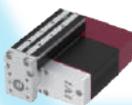
長ストローク
ベルト駆動

4列ガイド内蔵
高剛性



ロッド

標準



テーブル

ボール循環型
リニアガイド内蔵
ラジアルシリンダー[®]

防塵防滴仕様

IP67

細小型タイプ P.45

【TC4/TW4】

ストローク：30、50mm

最大可搬質量：水平8kg/垂直2.5kg

4列ガイド内蔵
高剛性



ロータリー

標準

【RTC9/RTC12】 P.47

最大揺動角度：330度

最高速度：600度/s

ボール循環型
リニアガイド内蔵
ラジアルシリンダー[®]



ストッパー シリンダー

【ST15】 P.49

最高ワーク衝突速度：40m/min [ワーク質量：9kgの場合]

16m/min [ワーク質量：50kgの場合]

最大ワーク荷重：50kg



デジタルスピコン付
エレスリンダー選択可



【S3/S4/S6/S7】  **P.15**
ストローク: 50~500mm
最大可搬質量: 水平51kg/垂直19kg



【S3□R/S4□R/S6□R/S7□R】  **P.21**
ストローク: 50~500mm
最大可搬質量: 水平51kg/垂直19kg



【B6/B7】  **P.19**
ストローク: 300~2600mm
最大可搬質量: 水平20kg



【S6□AH/S7□AH】  **P.17**
ストローク: 50~800mm
最大可搬質量: 水平51kg/垂直25kg

【S6□AHR/S7□AHR】  **P.23**

ストローク: 50~800mm
最大可搬質量: 水平51kg/垂直25kg



【R6/R7】  **P.25**
ストローク: 50~300mm
最大可搬質量: 水平80kg/垂直19kg



【RP4/GS4/GD4】  **P.35**

ストローク: 30、50mm
最大可搬質量: 水平8kg/垂直2.5kg



【RR3/RR4/RR6/RR7】  **P.27**
ストローク: 50~315mm
最大可搬質量: 水平80kg/垂直19kg



【RR3□R/RR4□R/RR6□R/RR7□R】  **P.31**
ストローク: 50~315mm
最大可搬質量: 水平80kg/垂直19kg



【RR6□AH/RR7□AH】  **P.29**
ストローク: 50~500mm
最大可搬質量: 水平80kg/垂直28kg



【RR6□AHR/RR7□AHR】  **P.33**
ストローク: 50~500mm
最大可搬質量: 水平80kg/垂直28kg

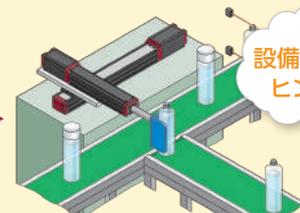


【R6□W/R7□W】  **P.41**
ストローク: 50~300mm
最大可搬質量: 水平80kg/垂直19kg



【RR6□W/RR7□W】  **P.43**
ストローク: 65~315mm
最大可搬質量: 水平80kg/垂直19kg

アプリケーション
事例は



設備カイゼンの
ヒント満載!!

P.51

アイエイアイホームページ

▶ 機種選定ソフト

アイエイアイ 選定

検索



▶ 納期のご確認

アイエイアイ 納期

検索



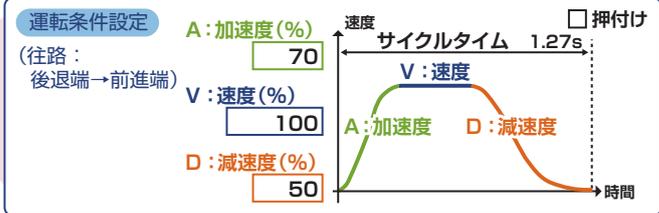
エレシリンダーとは…

簡単設定

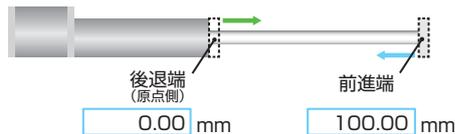
● “2点間位置決め” にこだわりました

設定項目は始点/終点の2つだけ。設定は極めて簡単です。

[タッチパネルティーチングボックスTB-03]



目標位置設定

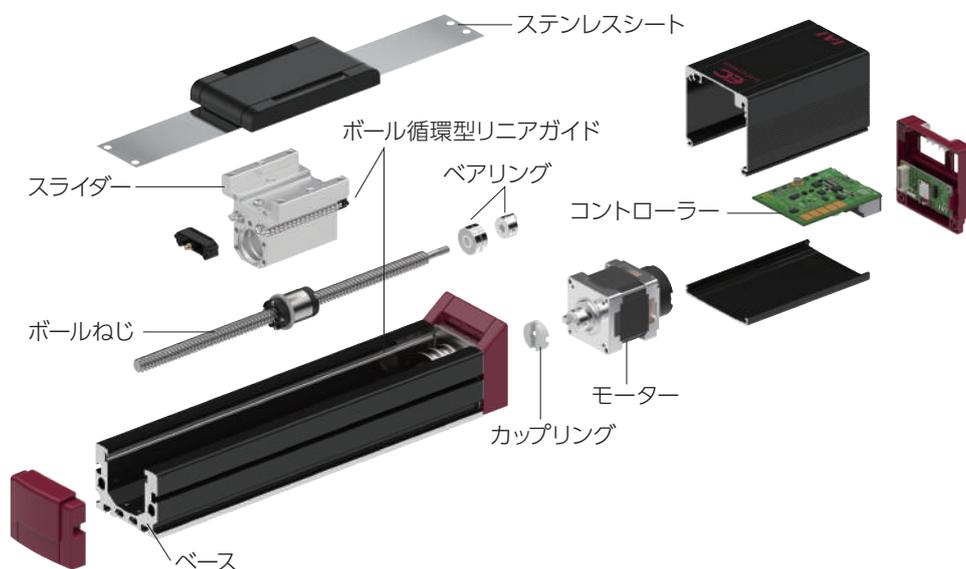


スライダータイプ
¥33,500~

コスト削

減

●オールインワンでこの価格!



ラジアルシリンダー
¥38,500~



ロッドタイプ
¥27,500~

安心

エレシリンダーの寿命は、

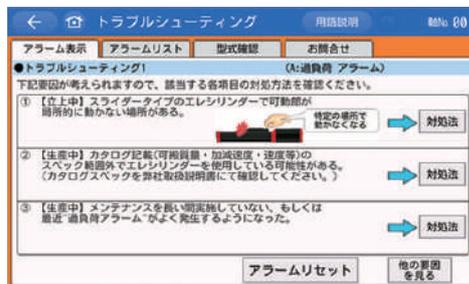
●エアシリンダーの5倍です

エアシリンダーは使い続けるとパッキンが劣化し、エア漏れによる故障が発生します。それに対してエレシリンダーはパッキンがなく、さらにボール循環型リニアガイドとボールねじを使っているため**長寿命**です。

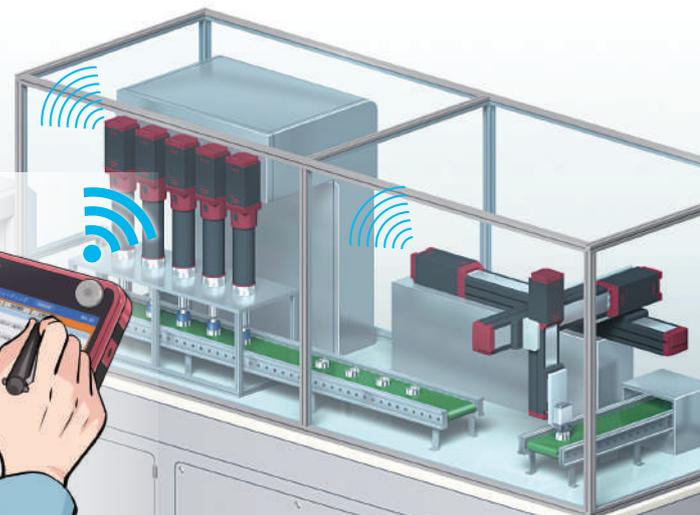
製品仕様	寿命	走行寿命	寿命要因	備考
エアシリンダー (ロッドタイプ) Φ32 	3年	500万回 ※シリンダーメーカー 推定寿命	パッキン・ シール劣化	—
エレシリンダー® (ロッドタイプ) EC-R7 	15年	約16,000km	ベアリング寿命	最高速度：155mm/s 加減速度：0.5G

●万が一故障してもすぐになおせます！

ティーチングボックスでは、対話式でわかりやすいトラブルシューティングや、メンテナンス方法を案内します。万が一の際でも安心です。



タッチパネルティーチングボックス
「TB-03」なら**無線操作**も可能です！



利益が得られます

● サイクルタイムを短縮できます。

エアシリンダーは速度を上げすぎるとストローク端における衝撃が大きくなるため、速度を上げることができません。

エレシリンダーはAVD※を個別設定できるので高速かつなめらかな起動と停止ができます。そのため、サイクルタイムが短縮できます。

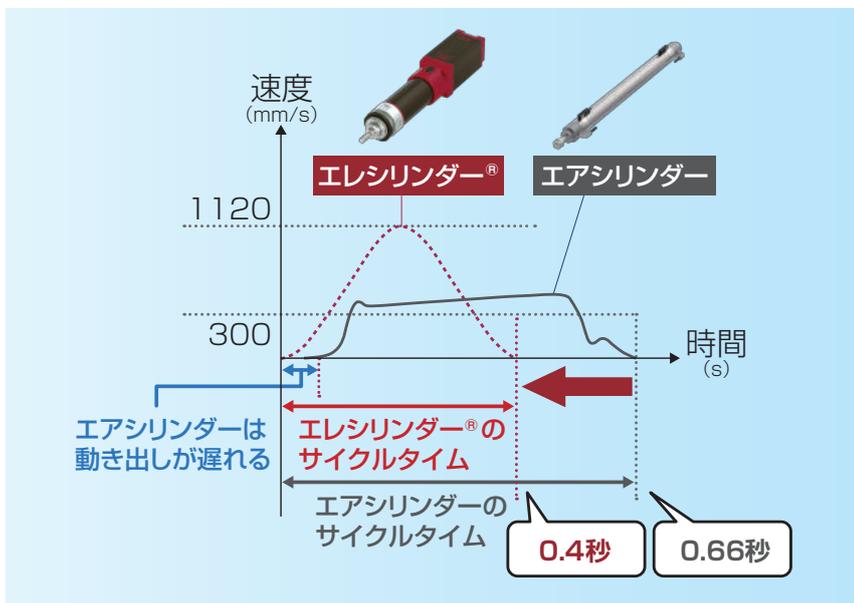
※運転条件の略称 AVD

Acceleration: 加速度

Velocity: 速度

Deceleration: 減速度

→ AVD



—動作条件—

エレシリンダー®

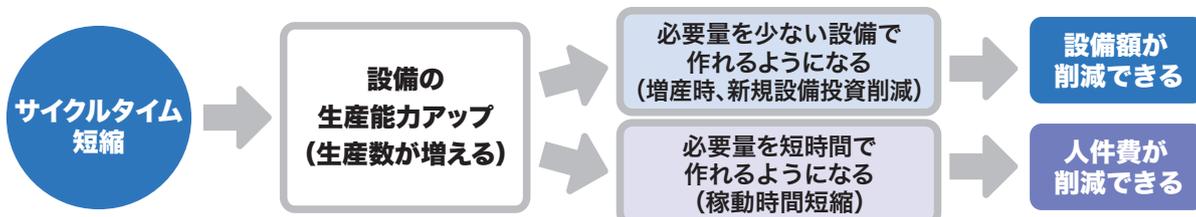
- ・EC-S6SAH
- ・ストローク 200mm
- ・搬送質量 1kg
- ・加減速度 1G

エアシリンダー

- ・内径φ25mm
- ・ストローク 200mm
- ・搬送質量 1kg
- ・供給圧力 0.4MPa
- ・スピコン開度 30%

● 生産性が向上し人件費を削減できます。

サイクルタイムを短縮することにより、設備の生産能力がアップし結果として設備額や人件費を削減することができます。



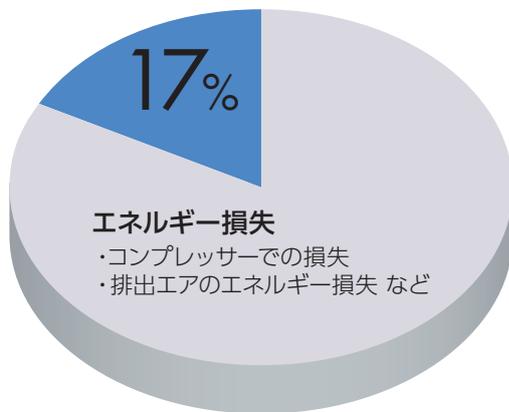
省エネ

●電気代が1/5になります。

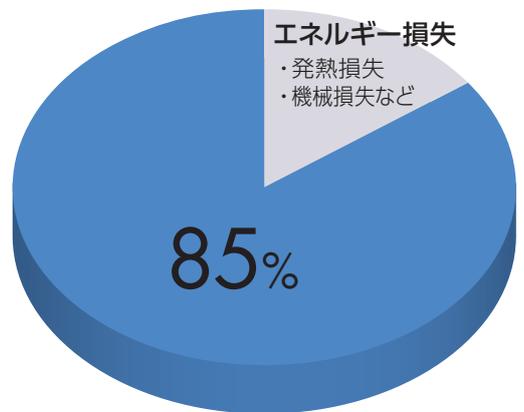
エネルギー有効効率比較

エアシリンダーのエネルギー有効効率は、エレシリンダー（電動）の約1/5です。

エアシリンダー



エレシリンダー



だから

電気代は **1/5**

※動作条件によります。

導入例) シリンダー300台を使用している生産ラインにおける年間電気代/CO₂排出量

	電気代/年 (電力単価15円/kWh)	CO ₂ 排出量/年 (排出係数:0.000472t-CO ₂)
エアシリンダー	1,755,000円	55.2t-CO ₂
	消費電力量390kWh/年×15円/年×300本	消費電力量390kWh/年×0.000472×300本
エレシリンダー	348,750円	11.0t-CO ₂
	消費電力量77.5kWh/年×15円/年×300本	消費電力量77.5kWh/年×0.000472×300本
年間削減量	1,406,250円/年	44.2t-CO ₂

デジタルスピコンとは…

パソコンやティーチングボックスの接続不要!

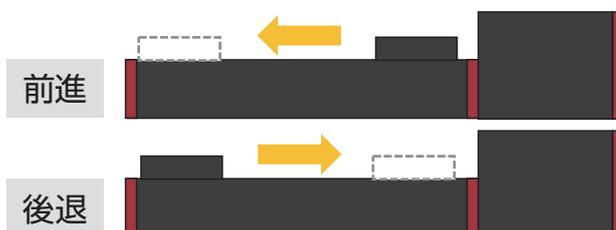
動作設定や試運転が
エレシリンダー本体で行えます!



試運転



上下ボタンで前進/後退します。



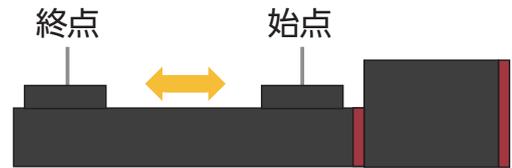
始点・終点の設定

① 数値入力、またはジョグ動作で位置を設定します。

(例) 【ジョグ動作】
上下ボタンでジョグ動作



② ①で設定した位置を前進端に登録する場合は、
▶右ボタンを押して▶決定ボタン



AVD設定

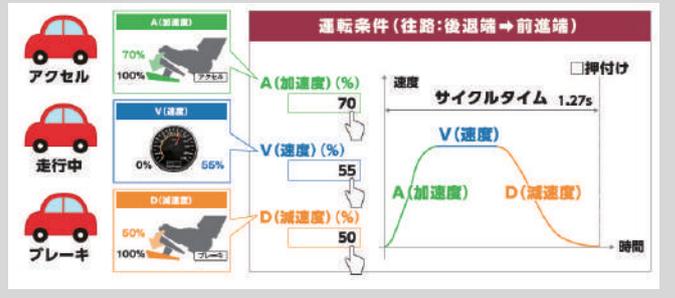
A:加速度、V:速度、D:減速度を%で設定します。

① ◀▶左右ボタンで設定する項目を選択します。

② ◀▶上下ボタンで数値を変更します。



AVDとは… 車の運転に例えると



ブレーキ解除・モーター電源 ON/OFF



ブレーキ
ロック

ブレーキ
解除

モーター電源
ON



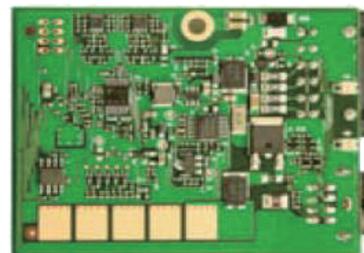
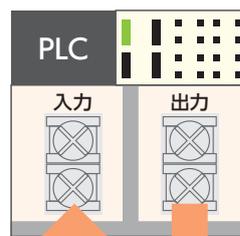
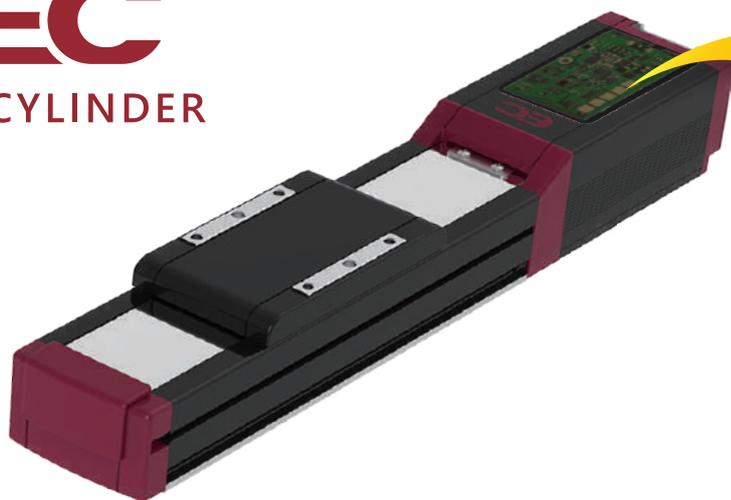
モーター電源
OFF

簡単制御!

エレシリンダー内蔵コントローラー

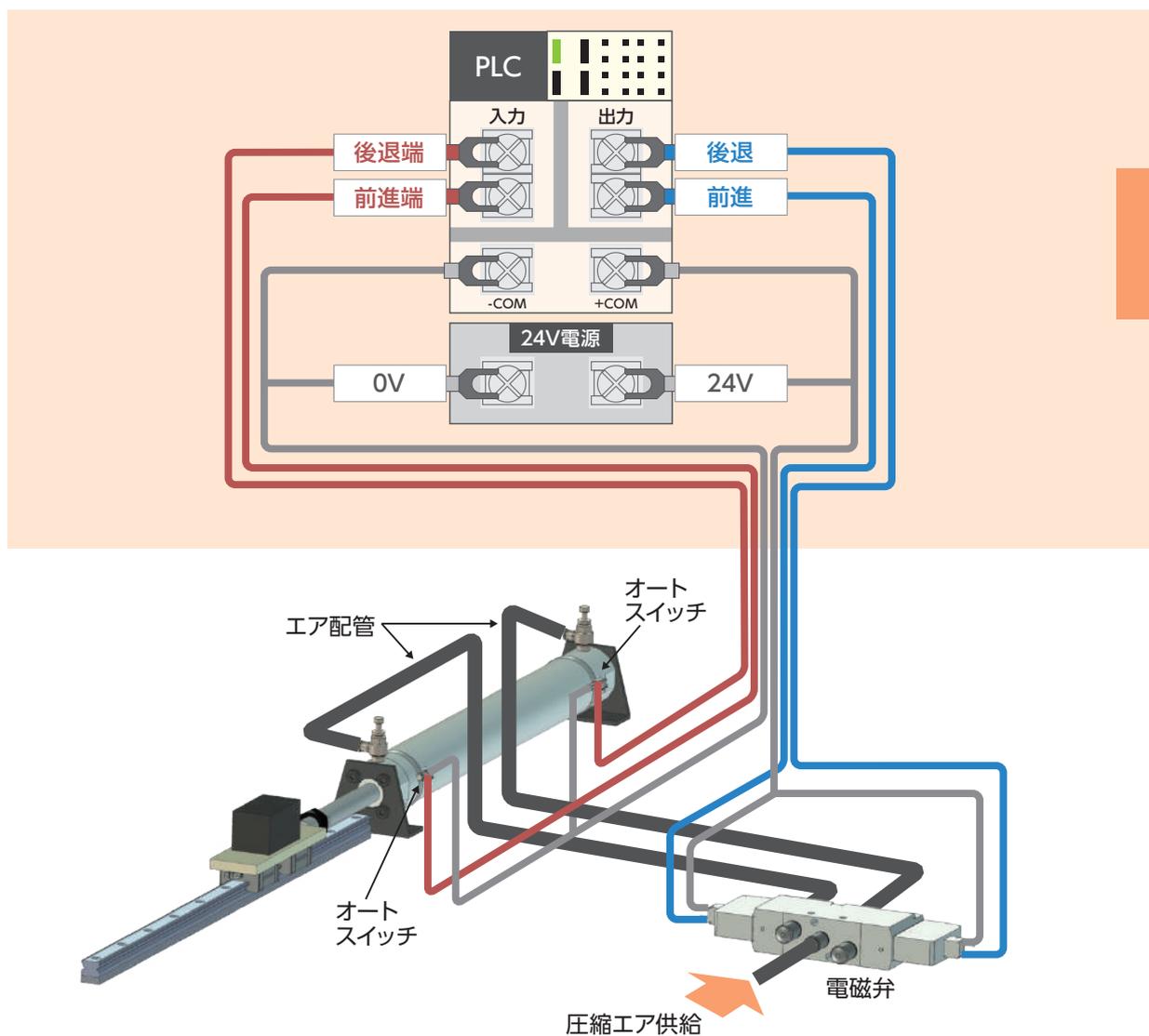
EC

ELECYLINDER



内蔵コントローラー

エアシリンダー配線図



■コントローラー制御方法

エアシリンダーのダブルソレノイドバルブ、オートスイッチと同じ制御信号で動きます。

だから

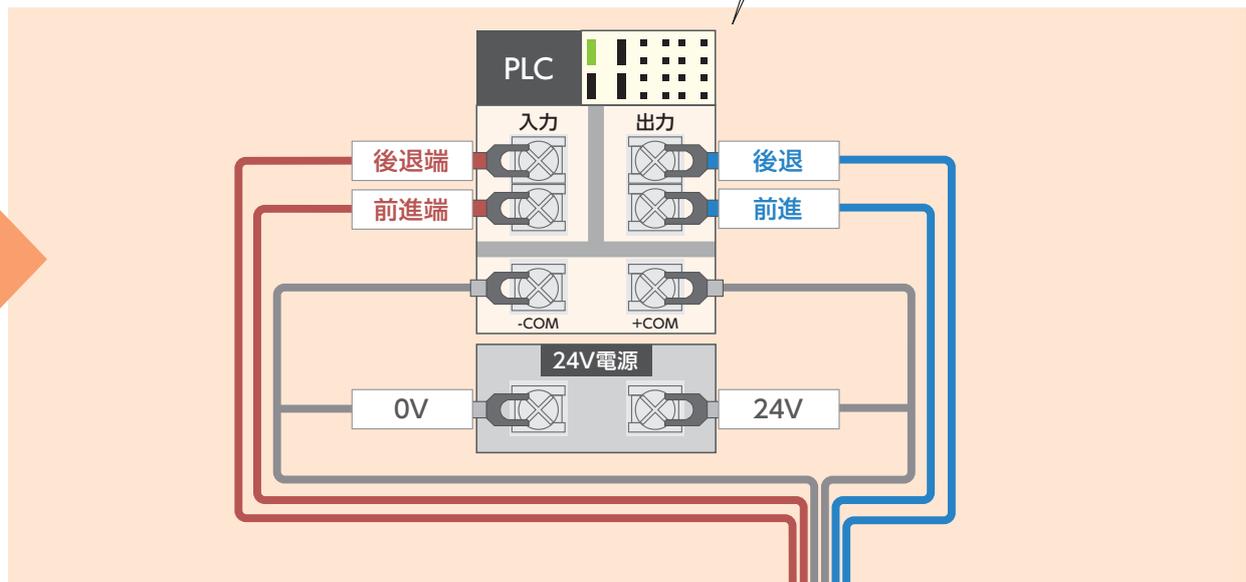
エアシリンダーと

■同じ配線

■同じPLCラダープログラムで動かします。

EC
ELECYLINDER

エレシリンダー配線図



エア配管も無くなって
シリンダー周りが
スッキリ!

内蔵コントローラー



ネットワークでの制御も選択可能

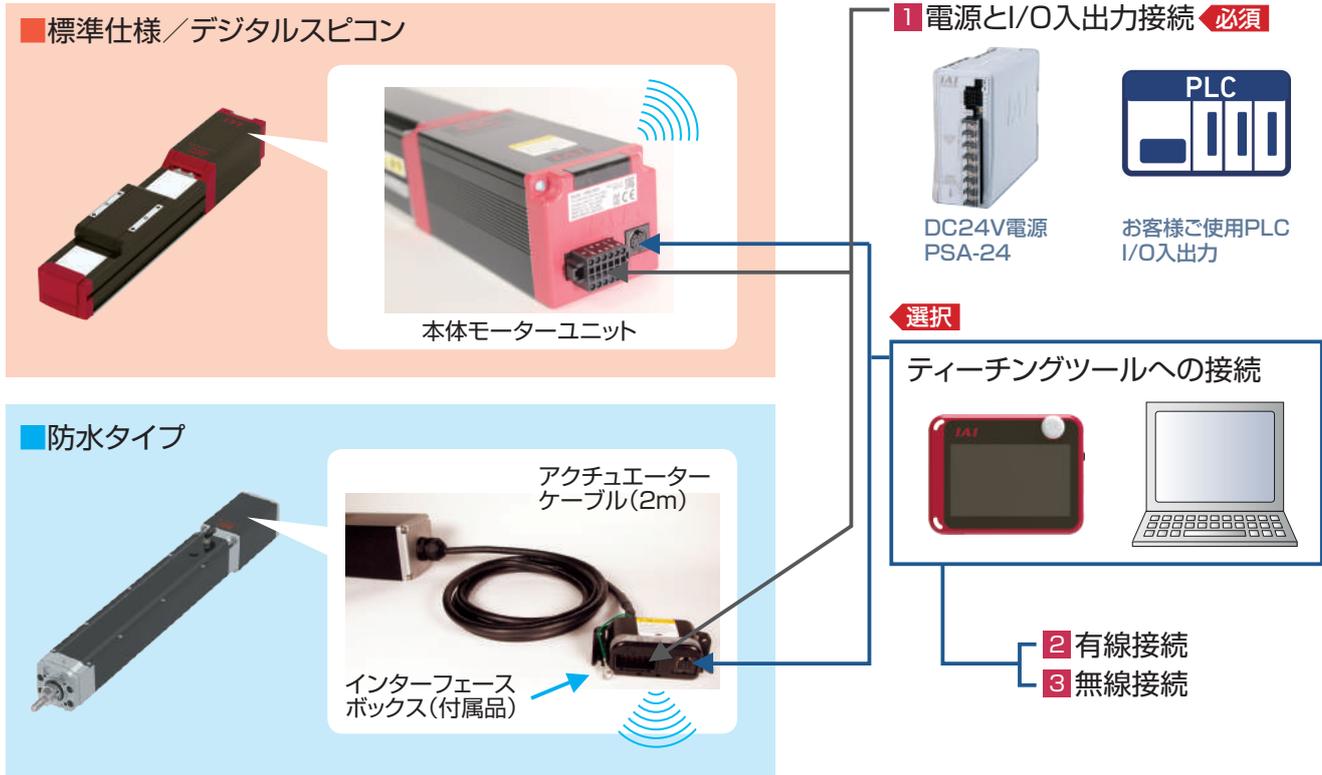


エレシリンダー用
ゲートウェイユニット
“REC”

CC-Link
CC-Link IE Field
DeviceNet
EtherNet/IP
EtherCAT
PROFINET
PROFIBUS
NET

エレシリンダーと外部接続 (上位PLC、電源、ティーチングツール) について

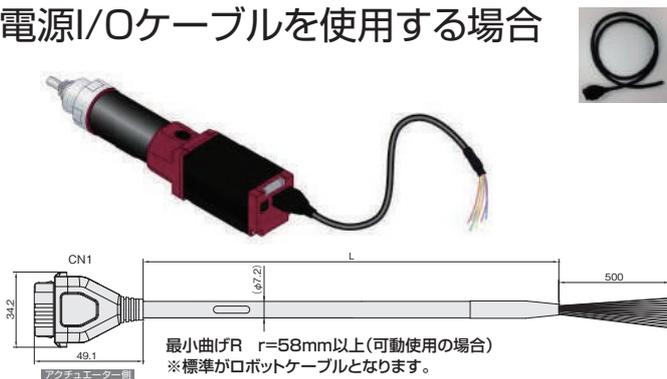
1 電源I/Oコネクタと、2 または 3 の接続が必要です。



1 電源とI/O入出力接続 **必須**

電源I/Oコネクタは、電源、上位PLCとのI/O信号線を接続するコネクタです。コネクタに、電源I/Oケーブルもしくは端子台コネクタを接続するかを選択してください。

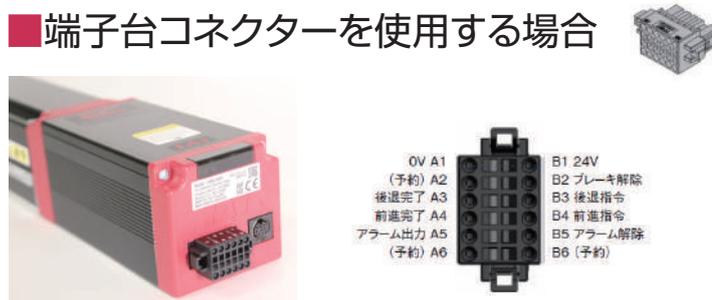
■ 電源I/Oケーブルを使用する場合



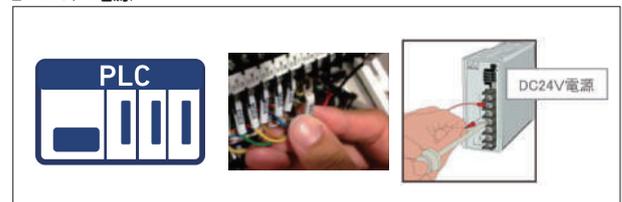
色	信号名	ピンNo.
黒 (AWG18)	0V	A1
赤 (AWG18)	24V	B1
水 (AWG22)	(予約) (注1)	A2
橙 (AWG26)	IN0	B3
黄 (AWG26)	IN1	B4
緑 (AWG26)	IN2	B5
桃 (AWG26)	(予約)	B6
青 (AWG26)	OUT0	A3
紫 (AWG26)	OUT1	A4
灰 (AWG26)	OUT2	A5
白 (AWG26)	(予約)	A6
茶 (AWG26)	BKRLS	B2

(注1) 電源2系統仕様 (TMD2) 選択時は24V (制御) になります。

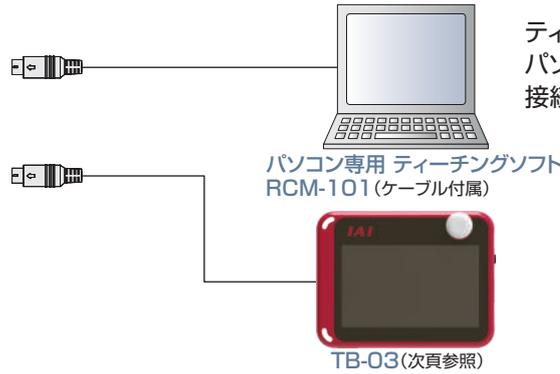
■ 端子台コネクタを使用する場合



■ PLC / 電源



2 有線接続



ティーチングポートには、TB-03またはパソコン専用ティーチングソフトを接続することができます。

パソコン専用ティーチングソフト (Windows専用)

■ 特長 ポジションの入力、試験運転、モニター機能等を備えた立上げ支援ソフトです。調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

■ 型式 **RCM-101-MW** (外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き)

対応バージョンはHPをご確認ください。

■ 構成



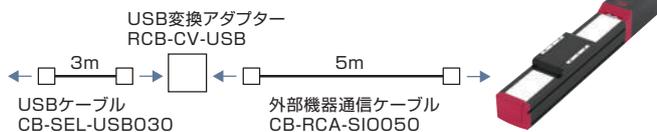
対応Windows : 7/8/10



■ 型式 **RCM-101-USB** (外部機器通信ケーブル+USB変換アダプター+USBケーブル付き)

対応バージョンはHPをご確認ください。

■ 構成



3 無線接続



エリシリンダー型式のオプション覧に「-WL」「-WL2」を選択すると、TB-03と無線接続できます。

コントローラー基本仕様

仕様項目		仕様内容
制御軸数		1軸
電源電圧		DC24V ±10%
電源容量	標準	省電力設定無効時 定格3.5A 最大4.2A
	防水	省電力設定有効時 最大2.2A
	高剛性	(S3/RR3は省電力設定有効のみで、最大2.2Aです。)
	細小型	最大2.0A(省電力設定有効のみ)
ブレーキ解除電源		DC24V ±10%、200mA (外部ブレーキ解除を行う場合のみ)
突入電流	標準	8.3A(突入電流制限回路有り)
	防水	
	高剛性	
	細小型	2A
使用周囲温度		0 ~ 40℃
使用周囲湿度		85%RH以下 (結露、凍結なきこと)
使用周囲雰囲気		腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと

タッチパネルティーチングボックス TB-03

ポジションコントローラー / プログラムコントローラー 共用



特長

1. 無線接続で動作条件を設定

エレシリンダー本体とケーブルで接続しなくても装置外部から位置調整や動作条件の設定、アクチュエーターの動作ができます。

※停止スイッチは「有線接続」時のみ有効です。「無線接続」時は無効となります。ご注意ください。



無線により動作可能なエレシリンダーは、エレシリンダー型式オプション欄記載内容によって無線機能が異なります。『-WL』=編集のみ、『-WL2』=編集+動作

2. 最大16軸を状態モニターできるため、アラーム発生軸がすぐ見つかります

エレシリンダーが常時発信している無線データを受信して、最大16軸の稼働状態をモニターすることができます。このため、複数軸ご使用の場合、どの軸で異常が発生しているかすぐ確認することができます。

状態モニター画面

無線	D1CB07	サーボ	移動回数	7031	アラームグループD
選択	S/N A70458479	● 現在位置	走行距離	102 m	コントローラー~エンコーダー異常 アラーム
	S 選択可 (軸動作可能)	0.00 mm	過負荷レベル	0 %	

軸名称表示
お客様の用途に合わせて任意に設定(変更)できます。

状態モニター
軸の状況が確認できるためメンテナンス時期の確認に活用できます。

エラーステータスマニター
アラームや警告が発生している場合に表示します。トラブルシューティングに対応できます。

トラブルシューティング画面

3. エレシリンダー/ポジションコントローラー/プログラムコントローラーに対応

専用ケーブルで全てのコントローラー※に接続できます。従来のティーチングボックスTB-02と同じ機能・操作ができます。

※2018年以降の総合カタログに掲載されている全てのコントローラー



エレシリンダーはエレシリンダー型式選択で有線/無線を選択可能です。

型式・標準価格

1台で全てのコントローラー※に対応できますが、各コントローラーと接続するケーブルは、接続コントローラーに合わせて選択する必要があります。また、本体充電用のACアダプターは使用する環境に合わせてお選びください。

型式 **TB - 03** - **ケーブル** - **ACアダプター**

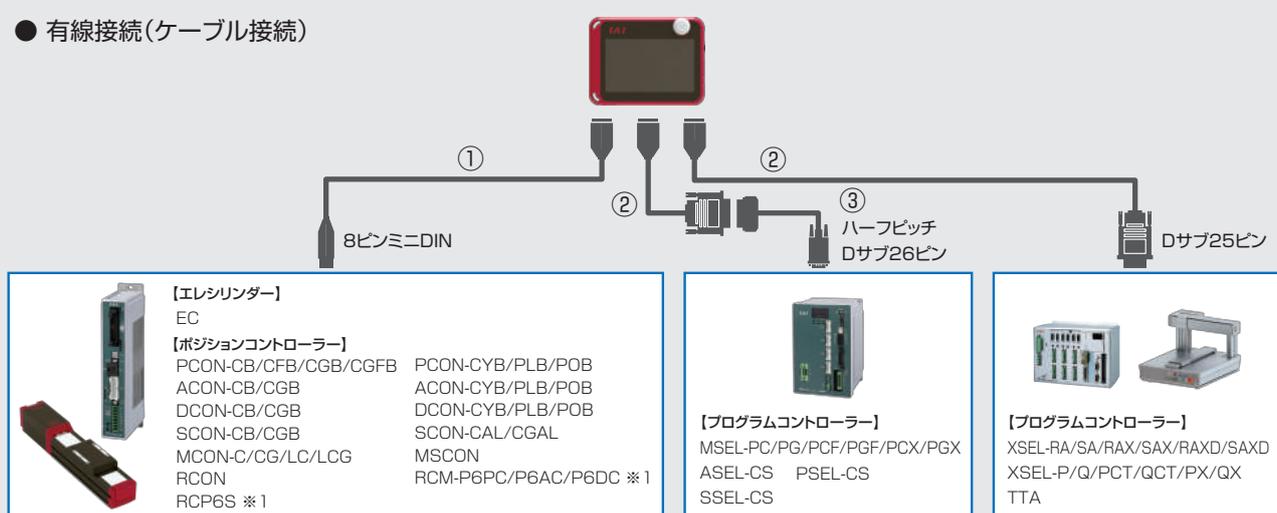
※2018年以降の総合カタログに掲載されている全てのコントローラー

● 本体+ケーブル+ACアダプター セット型式

接続コントローラー	型式		ケーブル		標準価格
	本体+ケーブル	ACアダプター	エレシリンダー/ ポジションコントローラー用	プログラムコントローラー用	
エレシリンダー ポジションコントローラー	TB-03-C	(無記号)/C/E/K	①CB-TB3-C050	—	—
		N ※2			—
プログラムコントローラー	TB-03-S	(無記号)/C/E/K	—	—	②CB-TB3-S050
		N ※2			③CB-SEL-SJS002
エレシリンダー ポジションコントローラー プログラムコントローラー	TB-03-SC	(無記号)/C/E/K	①CB-TB3-C050	—	②CB-TB3-S050
		N ※2			③CB-SEL-SJS002 (変換ケーブル) ※3
	TB-03-SCN ※1	(無記号)/C/E/K	—	—	—
		N ※2			—

※1 ケーブルなし ※2 ACアダプターなし

● 有線接続(ケーブル接続)



※1 RCP6S、RCM-P6を動作させる場合には、ゲートウェイユニットかPLC接続ユニットが必要です。

各部名称



オプション

●ストラップ:STR-1



●スパイラルコード:SIC-1



●グリップベルト:GRP-2



■メンテナンス部品 バッテリーユニット:AB-7



無線接続での軸動作に関する注意事項

本装置(V2.30以降)は、オプション型式:WL2のエレシリンダーを無線接続状態で動作させることが可能です。その場合は、以下に従い安全を十分確認した上で使用してください。

●無線で接続されている場合は、本装置の停止スイッチは機能しません。緊急停止が必要になった場合に停止させるための装置/回路を用意してください。

スライダー

最大可搬質量	51kg
最長ストローク	500mm
最高速度	860mm/s

ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリーレスアップ



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	③	④	⑤	
シリーズ	タイプ	リード	ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション	
デジタルスプリコン	S3	S	50～500mm (50mmごと)	1～10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m	B	ブレーキ
	S4	H			WA	バッテリーレス アップリケート エンコーダー仕様
	S6	M	WL	無線接続仕様		
	S7	L	WL2	無線軸動作 対応仕様		
	DS3					
	DS4					
	DS6					
DS7						

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

動作距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) S3Hは50～300mmを選択可

最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) S3Hはストローク250mmの場合、最高速度は210mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	②リード 型式 mm	ストローク(mm)と最高速度(mm/s)													可搬質量(kg)		標準価格
			③ ストローク													水平	垂直	
			25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550				
EC-	S3 /DS3	H-	6	420	300	210	150	2.107秒								3.5	1.5	—
		M-	4	280	200	140	100	3.099秒								6	2.5	
		L-	2	140	100	70	50	6.072秒								9	3.5	
	S4 /DS4	S-	16	800	760	540	0.71秒									7	1.5	—
		H-	10	700	470	320	1.065秒									12	2.5	
		M-	5	350	240	160	1.999秒									15	5	
	S6 /DS6	L-	2.5	175 (150)	120	85	3.621秒									18	6.5	—
		S-	20	800	727	566	0.865秒									15	1	
		H-	12	700	521	392	305	1.437秒								26	2.5	
		M-	6	450	371	265	199	155	2.68秒							32	6	
	S7 /DS7	L-	3	225	188	134	100	78	5.205秒							40	12.5	—
		S-	24	860	774	619	506	1.139秒								37	3	
H-		16	700	631	492	395	323	1.676秒							46	8		
M-		8	420	322	251	200	164	3.149秒							51	16		
	L-	4	210 (175)	163	126	101	83	6.103秒							51	19		



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

[こちら](#)

[寸法図](#)

[2D CAD](#)

[3D CAD](#)

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/slider.html>



オススメオプション



型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

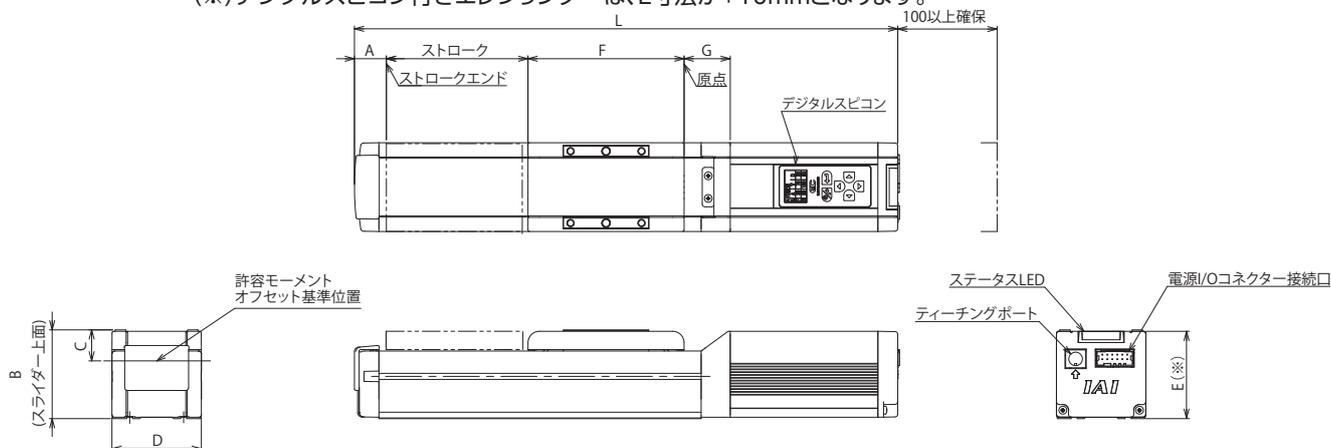
ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、E寸法が+10mmとなります。



		ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
S3□	L	インクリメンタル	ブレーキ無し	268	318	368	418	468	518					
			ブレーキ有り	293	343	393	443	493	543					
		バッテリーレスアブソリュート	ブレーキ無し	293	343	393	443	493	543					
			ブレーキ有り	313	363	413	463	513	563					
		A	14.5											
		B	45											
		C	16											
		D	35											
		E(※)	66											
		F	64											
	G	14.5												
S4□	L	インクリメンタル	ブレーキ無し	301	351	401	451	501	551					
			ブレーキ有り	331	381	431	481	531	581					
		バッテリーレスアブソリュート	ブレーキ無し	316	366	416	466	516	566					
			ブレーキ有り	346	396	446	496	546	596					
		A	18											
		B	56											
		C	18											
		D	44											
		E(※)	63											
		F	82											
	G	16												
S6□	L	ブレーキ無し	333	383	433	483	533	583	633	683				
		ブレーキ有り	373	423	473	523	573	623	673	723				
		A	22.5											
		B	63											
		C	22											
		D	63											
		E(※)	62											
		F	110											
		G	32.5											
	S7□	L	ブレーキ無し	394	444	494	544	594	644	694				744
ブレーキ有り			444	494	544	594	644	694	744	794	844	894		
		A	23											
		B	73											
		C	22											
		D	73											
		E(※)	72											
		F	126											
	G	38												

高剛性スライダー

最大可搬質量	51kg
最長ストローク	800mm
最高速度	1440mm/s

4列ガイド内蔵ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

デジタルスプレッド
デジタルスプレッド

EC	①	②	AH-	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード		ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション
	S6 S7 DS6 DS7	S H M L		50~800mm (50mmごと)	1~10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	B プレーキ WA バッテリーレス アップリキュート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

動作距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) S6SAHIは50~800mmを選択可

最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) S6SAHIはストローク550mmの場合、最高速度は1090mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																	可搬質量 (kg)		標準価格			
		型式	mm	③ ストローク																	水平	垂直				
				25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800						
EC-	S6□AH DS6□AH	S-	20	1440<1280>											1280	1090	940	815	715	630	560	1.585秒	15	1	—	
		H-	12	900											845	705	585	515	445	390	345	315	2.666秒	26		2.5
		M-	6	450											415	350	295	255	220	190	170	140	5.809秒	32		6
		L-	3	225											205	170	145	125	110	95	85	70	11.501秒	40		16
	S7□AH DS7□AH	S-	24	1230											1080					950	840	750	1.245秒	37		3
		H-	16	980<840>											955<840>	820	715	625	555	495	1.765秒	46	8			
		M-	8	420											405	350	310	275	245	3.381秒	51	16				
		L-	4	210<175>											195<175>	175	150	135	120	6.757秒	51	25				



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

[こちら](#) [寸法図](#) [2D CAD](#) [3D CAD](#)

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/slider.html>



オススメオプション



型式: WA

バッテリー不要で位置情報を保持!
機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要 **原点復帰不要**



型式: WL/WL2

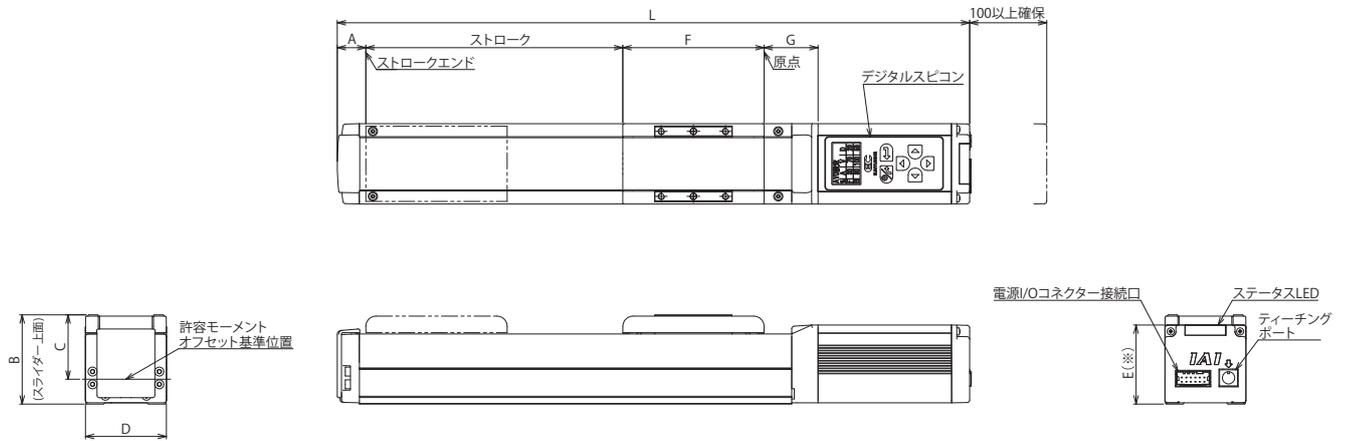
無線接続で“簡単設定”&“試運転”!
タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮 **ケーブル不要**

詳しくは P.14へ

● 寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。
(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、E寸法が+10mmとなります。



	ストローク	ストローク																
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
S6□AH	L	ブレーキ無し	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5
		ブレーキ有り	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5	1132.5
		A	22.5															
		B	70															
		C	50.5															
		D	63															
		E(※)	62															
		F	110															
	G	42																
S7□AH	L	ブレーキ無し	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5
		ブレーキ有り	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5	1207.5
		A	22.5															
		B	80															
		C	58															
		D	75															
		E(※)	76															
		F	126															
	G	52																

スライダー

最大可搬質量	20kg
最長ストローク	2600mm
最高速度	1600mm/s

ベルト駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアプン



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード	ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション
	B6 B7	S	300~2600mm (100mmごと)	1~10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクタ付き	B プレーキ WA バッテリーレス アプンリュート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

動作距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) B6Sは300~2600mmを選択可

最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) B6Sはストローク800mmの場合、最高速度は1440mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

速度
サイクルタイム
速度
加速度 減速度
時間

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

水平 重さ
垂直 重さ

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																							可搬質量 (kg)		標準価格
		型式	mm	③ ストローク																							水平	垂直	
				200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400			
EC-	B6	S-	48相当	890	1070	1220	1340	1400	1440	1500	2.55秒	11	-	-															
	B7	S-	48相当	890	1070	1220	1340	1450	1520	1550	1600	2.455秒	20	-	-														



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

[こちら](#)

[2D CAD](#)

[3D CAD](#)

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/slider.html>



オススメオプション



型式: WA

バッテリー不要で位置情報を保持!
機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式: WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

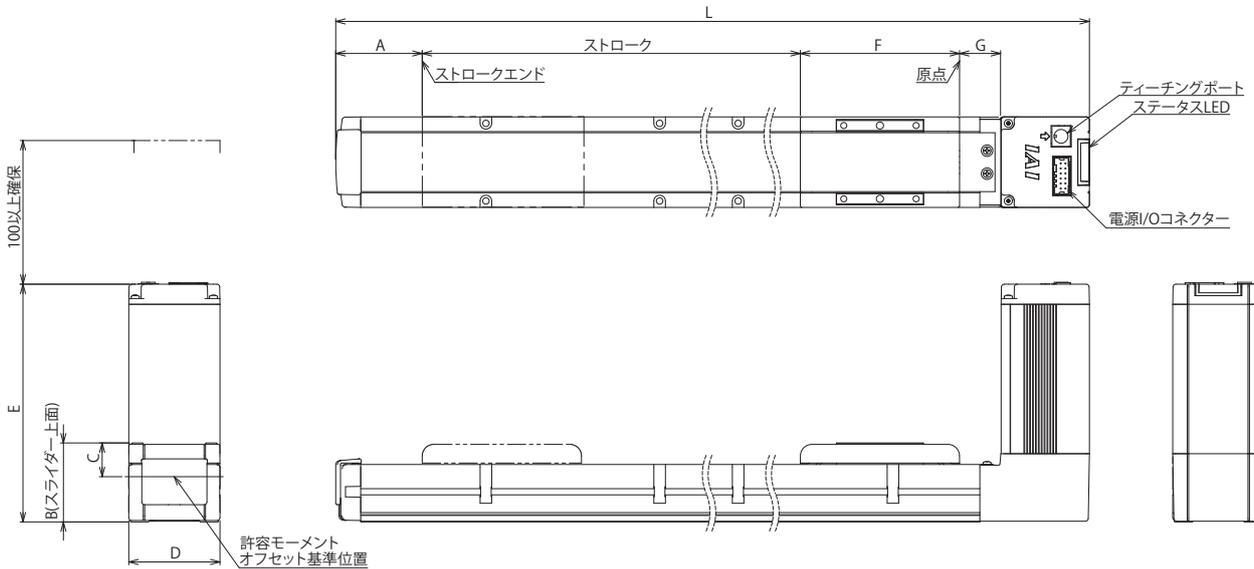
調整時間短縮

ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

● 寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。



	ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	
B6	L	559.5	659.5	759.5	859.5	959.5	1059.5	1159.5	1259.5	1359.5	1459.5	1559.5	1659.5	1759.5	1859.5	1959.5	2059.5	2159.5	2259.5	2359.5	2459.5	2559.5	2659.5	2759.5	2859.5	
	A												59.8													
	B													55												
	C													23.5												
	D													63												
	E	ブレーキ無し												165.5												
		ブレーキ有り												205.5												
		F												110												
	G												28.7													
B7	L	587.5	687.5	787.5	887.5	987.5	1087.5	1187.5	1287.5	1387.5	1487.5	1587.5	1687.5	1787.5	1887.5	1987.5	2087.5	2187.5	2287.5	2387.5	2487.5	2587.5	2687.5	2787.5	2887.5	
	A												60.8													
	B													55												
	C													23.5												
	D													73												
	E	ブレーキ無し												204.5												
		ブレーキ有り												254.5												
		F												126												
	G												29.7													



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報はこちら

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/slider.html>



オススメオプション

型式：WA



バッテリー不要で位置情報を保持!
機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要 原点復帰不要



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

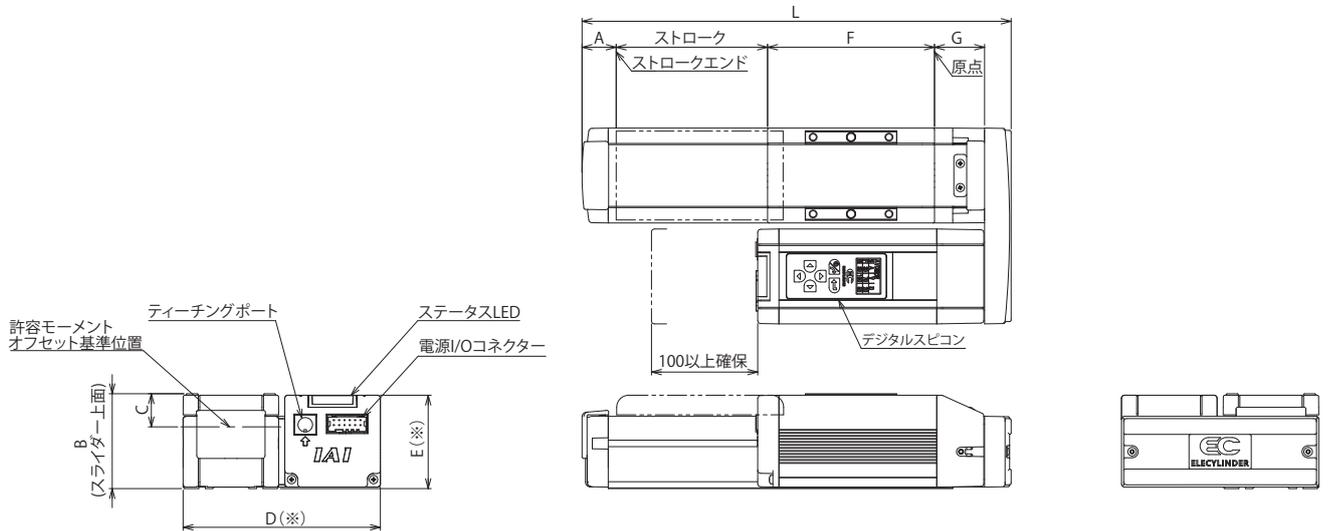
タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮 ケーブル不要

詳しくは P.14へ

● 寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。
(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、DS3□R/DS4□RはD寸法が+10mm、DS6□R/DS7□Rは、E寸法が+10mmとなります。



	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
S3□R	L	170	220	270	320	370	420				
	A				14.5						
	B				45						
	C				16						
	D(※)				109.5						
	E				35						
	F				64						
S4□R	L	188	238	288	338	388	438				
	A				18						
	B				56						
	C				18						
	D(※)				117						
	E				43						
	F				82						
S6□R	L	233	283	333	383	433	483	533	583		
	A					22.5					
	B					63					
	C					22					
	D					130					
	E(※)					62					
	F					110					
S7□R	L	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5
	A						23				
	B						73				
	C						22				
	D						151				
	E(※)						72				
	F						126				
G						43.5					

高剛性スライダー〈モーター折返し〉

最大可搬質量	51kg
最長ストローク	800mm
最高速度	1120mm/s

4列ガイド内蔵ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	AHR-	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード	ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション	
デジタルスプリコン	S6	S	50～800mm (50mmごと)	1～10	B プレーキ	
	S7	H		0	ケーブル長を1m単位で指定 最大10m	WA バッテリーレス アップリケート エンコーダー仕様
	DS6	M	ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き		WL 無線接続仕様	
	DS7	L			WL2 無線軸動作 対応仕様	

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

動作距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) S6SAHRは50～800mmを選択可

最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) S6SAHRはストローク550mmの場合、最高速度は1090mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)																	可搬質量 (kg)		標準価格		
		型式	mm	③ ストローク																	水平	垂直			
				25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800					
EC-	S6 /DS6	S-	20	1120												1090	940	815	715	630	560	1.585秒	15	1	—
		H-	12	900(800)										845(800)	705	585	515	445	390	345	315	2.666秒	26	2.5	
		M-	6	450(400)								415(400)	350	295	255	220	190	170	140	5.83秒	32	6			
		L-	3	225						205	170	145	125	110	95	85	70	11.511秒	40	16					
	S7 /DS7	S-	24	1080(860)												950	840	750	1.245秒	37	3				
		H-	16	840(700)										820(700)	715(700)	625	555	495	1.765秒	46	8				
		M-	8	420(350)								405(350)	350	310	275	245	3.381秒	51	16						
		L-	4	190(175)						175	150	135	120	6.757秒	51	25									



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報はこちら

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/slider.html>



オススメオプション



型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

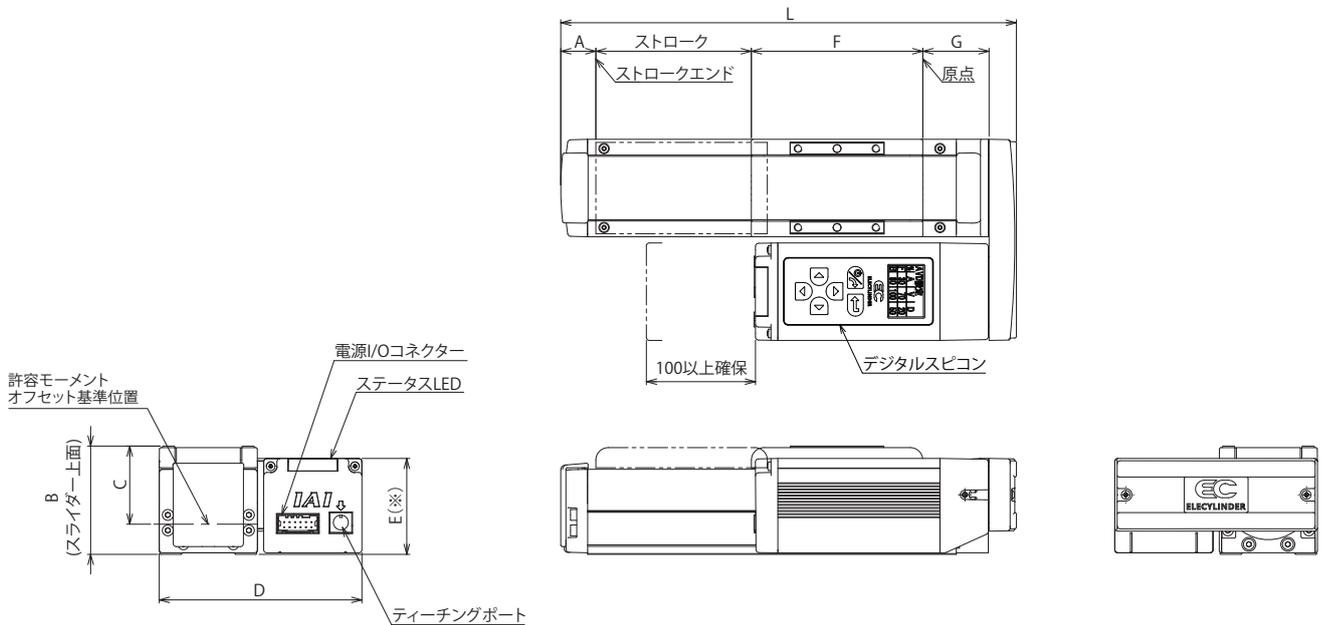
ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、E寸法が+10mmとなります。



		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
S6□AHR	L		242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5
	A									22.5								
	B										70							
	C										50.5							
	D										130							
	E(※)										62							
	F										110							
	G										42.5							
S7□AHR	L		274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
	A									22.5								
	B										80							
	C										58							
	D										152							
	E(※)										76							
	F										126							
	G										52.5							

ロッド

最大可搬質量	80kg
最長ストローク	300mm
最高速度	860mm/s

ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ



ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	③	④	⑤		
シリーズ	タイプ	リード	ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション		
デジタルスピーコン	R6	S	50~300mm (50mmごと)	1~10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m	B	ブレーキ	
	R7	H			WA	バッテリーレス アップグレード エンコーダー仕様	
	DR6	M		0	ケーブル無し 電源 I/O コネクタ付き	WL	無線接続仕様
	DR7	L				WL2	無線軸動作 対応仕様

ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) R6Sは50~300mmを選択可

最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) R6Sはストローク150mmの場合、最高速度は800mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

速度
サイクルタイム
速度
加速度
減速度
時間

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

水平
垂直
重さ
重さ

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)								可搬質量 (kg)		標準価格	
		型式	mm	③ ストローク								水平	垂直		
				25	50	100	150	200	250	300					
EC-	R6 DR6	S-	20	800								0.635秒	6	1.5	—
		H-	12	700						547		0.75秒	25	4	
		M-	6	450				376		268		1.239秒	40	10	
		L-	3	225		186		133		2.35秒	60	12.5			
	R7 DR7	S-	24	860(640)								0.585秒	20	3	
		H-	16	700(560)								0.693秒	50	8	
		M-	8	350								0.999秒	60	18	
		L-	4	175						1.844秒	80	19			



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

[寸法図](#)

[2D CAD](#)

[3D CAD](#)

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>



オススメオプション



型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

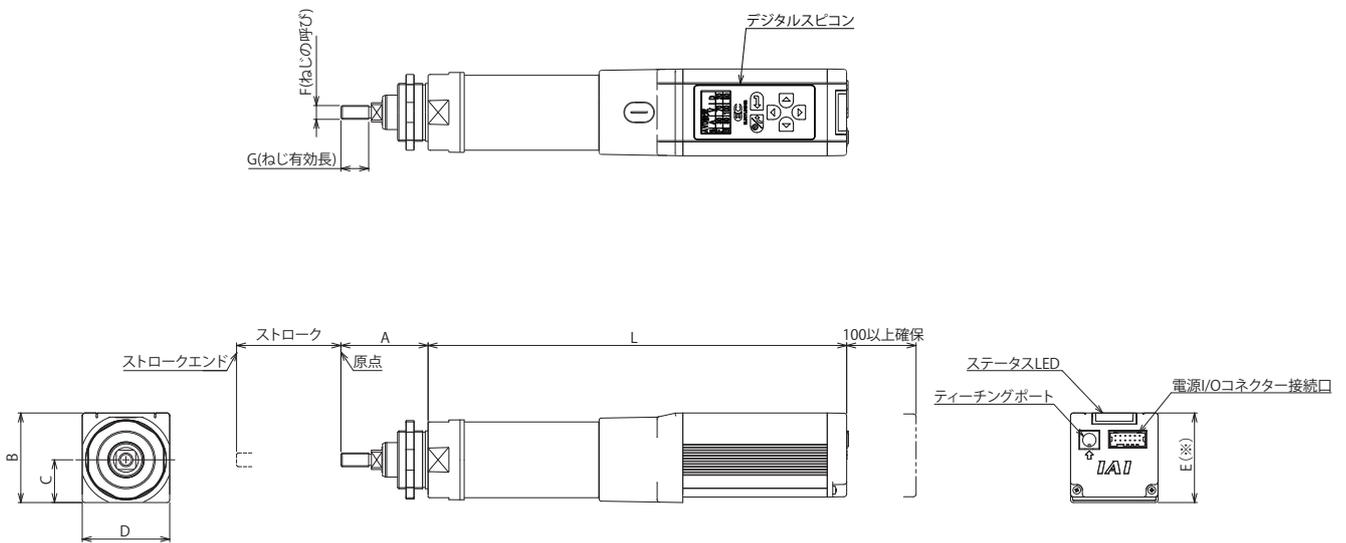
ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、E寸法が+10mmとなります。



		ストローク	50	100	150	200	250	300
R6□	L	ブレーキ無し	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
		ブレーキ有り	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5
		A	62.8					
		B	65					
		C	31					
		D	63					
		E(※)	65					
		F	M10×1.25					
	G	20						
R7□	L	ブレーキ無し	354	404	454	504	554	604
		ブレーキ有り	404	454	504	554	604	654
		A	76.4					
		B	74.5					
		C	34.5					
		D	73					
		E(※)	74.5					
		F	M14×1.5					
	G	27.5						

ラジアルシリンダー

最大可搬質量	80kg
最長ストローク	315mm
最高速度	860mm/s

2列ガイド内蔵ボールねじ駆動

オプスメ
オプション

バッテリー
レスアップ



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード	ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション
デジタルスピコン 	RR3 RR4 RR6 RR7	S H M L	50~300mm 65~315mm (50mmごと)	1~10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 	B ブレーキ
	DRR3 DRR4 DRR6 DRR7			0 ケーブル無し 電源 I/O コネクタ付き 	WA バッテリーレス アップグレード エンコーダー仕様
					WL 無線接続仕様
					WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RR3HIは50~300mmを選択可

最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RR3HIはストローク250mmの場合、最高速度は210mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	②リード		ストローク(mm)と最高速度(mm/s)								可搬質量(kg)		標準価格		
		型式	mm	③ストローク								水平	垂直			
				25	50	100	150	200	250	300						
EC-	RR3 / DRR3	H-	6	420					300	210	150	2.107秒	9	1.5	—	
		M-	4	280					200	140	100	3.099秒	14	2.5		
		L-	2	140					100	70	50	6.072秒	18	3.5		
	RR4 / DRR4	S-	16		800						600	440	0.825秒	7	1.5	—
		H-	10		700					570	390	290	1.158秒	16	2.5	
		M-	5		350					280	190	140	2.247秒	25	5	
		L-	2.5		175(150)					135	90	70	4.369秒	35	6.5	
					25	65	115	165	215	265	315					
	RR6 / DRR6	S-	20		800								0.642秒	6	1.5	—
		H-	12		700						660	480	0.804秒	25	4	
		M-	6		450						325	235	1.455秒	40	10	
		L-	3		225						160	115	2.829秒	60	12.5	
RR7 / DRR7	S-	24		860(640)								0.604秒	20	3	—	
	H-	16		700(560)								0.72秒	50	8		
	M-	8		350								1.041秒	60	18		
	L-	4		175								1.929秒	80	19		

EC-DRR3

EC-DRR4

EC-DRR6

EC-DRR7

機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>

納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>

詳細情報はこちら

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>

オススメオプション

バッテリーレスアップ

型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要

無線接続

型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

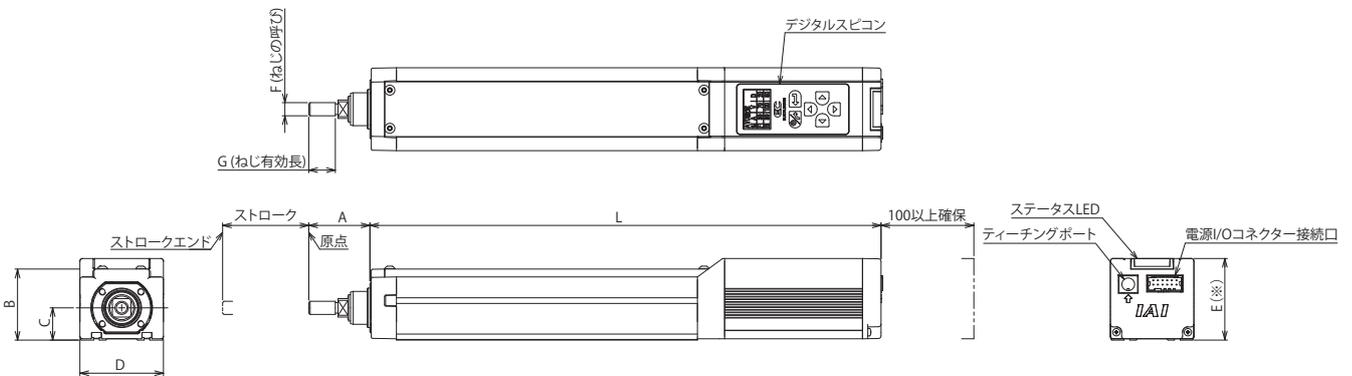
ケーブル不要

詳しくは P.14へ

● 寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、E寸法が+10mmとなります。



		ストローク		50	100	150	200	250	300
RR3□	L	インクリメンタル	ブレーキ無し	265	315	365	415	465	515
			ブレーキ有り	290	340	390	440	490	540
		バッテリーレスアブソリュート	ブレーキ無し	290	340	390	440	490	540
			ブレーキ有り	310	360	410	460	510	560
	A		29.5						
	B		38.5						
	C		18						
	D		35						
	E(※)		66						
	F		M8×1.25						
G		12							
RR4□	L	インクリメンタル	ブレーキ無し	299	349	399	449	499	549
			ブレーキ有り	329	379	429	479	529	579
		バッテリーレスアブソリュート	ブレーキ無し	314	364	414	464	514	564
			ブレーキ有り	344	394	444	494	544	594
	A		46						
	B		50						
	C		22						
	D		44						
	E(※)		63						
	F		M10×1.25						
G		20							
RR6□	L	ストローク		65	115	165	215	265	315
		ブレーキ無し		335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
		ブレーキ有り		375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5
	A		46						
	B		54						
	C		24.5						
	D		63						
	E(※)		62						
	F		M10×1.25						
	G		20						
RR7□	L	ストローク		65	115	165	215	265	315
		ブレーキ無し		404	454	504	554	604	654
	ブレーキ有り		454	504	554	604	654	704	
	A		63.5						
	B		64						
	C		32						
	D		73						
	E(※)		72						
	F		M14×1.5						
	G		27.5						

高剛性ラジアルシリンダー

最大可搬質量	80kg
最長ストローク	500mm
最高速度	860mm/s

4列ガイド内蔵ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

デジタルスピーコン

EC	①	②	AH-	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード		ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション
	RR6 RR7 DRR6 DRR7	S H M L		50～500mm (50mmごと)	1～10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	B ブレーキ WA バッテリーレス アブソリュート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RR6Sは50～400mmを選択可

最高速度(動作速度)

※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク (mm) と 最高速度 (mm/s)												可搬質量 (kg)		標準価格	
		型式	mm	③ ストローク												水平	垂直		
				25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500					
EC-	RR6 DRR6	S-	20	800												0.748秒	6	1.5	—
		H-	12	700												0.799秒	25	4	
		M-	6	450												1.065秒	40	10	
		L-	3	225												3.31秒	60	20	
	RR7 DRR7	S-	24	860 (640)												0.835秒	20	3	
		H-	16	700 (560)												1.05秒	50	8	
		M-	8	350												1.57秒	60	18	
		L-	4	175												2.987秒	80	28	

EC-DRR6□AH

EC-DRR7□AH

機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>



オススメオプション



型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

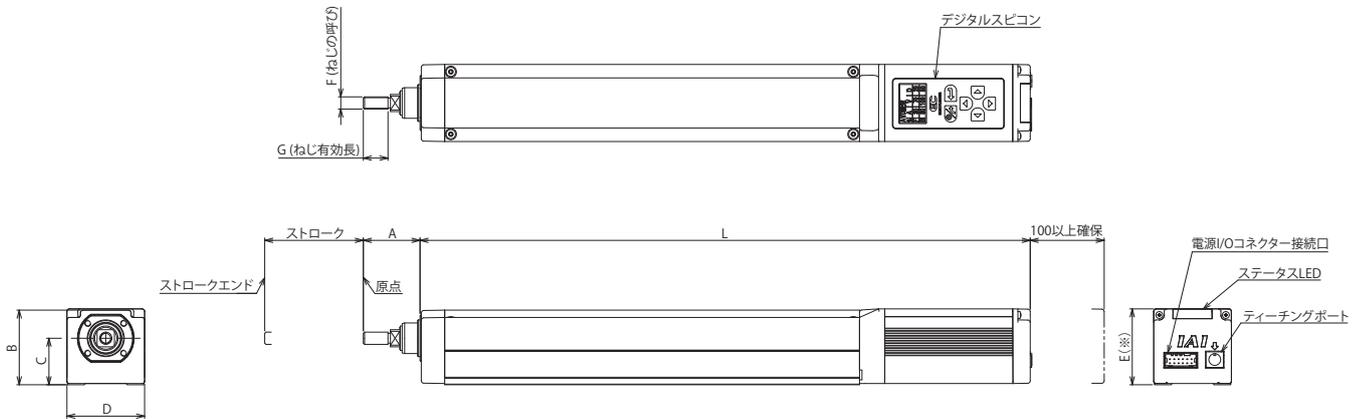
ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、E寸法が+10mmとなります。



		ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RR6□AH	L	ブレーキ無し	345	395	445	495	545	595	645	695		
		ブレーキ有り	385	435	485	535	585	635	685	735		
		A					46					
		B					61					
		C					38					
		D					63					
		E(※)					62					
		F					M10×1.25					
	G					20						
RR7□AH	L	ブレーキ無し	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5
		ブレーキ有り	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5
		A					58					
		B					71					
		C					45					
		D					75					
		E(※)					76					
		F					M14×1.5					
	G					27.5						

ラジアルシリンダー 〈モーター折返し〉

最大可搬質量	80kg
最長ストローク	315mm
最高速度	860mm/s

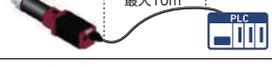
2列ガイド内蔵ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ

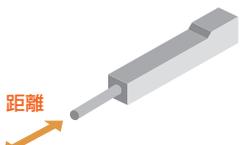


●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	R-	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード	ストローク	④電源 I/O ケーブル長		⑤ オプション
デジタルスピコン 	RR3 RR4 RR6 RR7	S H M L	50~300mm 65~315mm (50mmごと)	1~10	ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 	B プレーキ
	DDR3 DDR4 DDR6 DDR7			0	ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き 	WA バッテリーレス アップリケート エンコーダー仕様
						WL 無線接続仕様
						WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

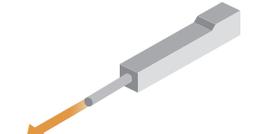
ストローク



距離

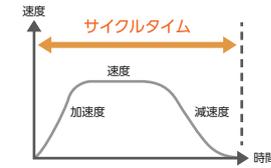
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RR3HIは50~300mmを選択可

最高速度(動作速度)



※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RR3HIはストローク250mmの場合、最高速度は210mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

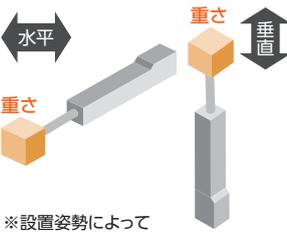
サイクルタイム



速度
サイクルタイム
速度
加速度
減速度
時間

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量



水平
垂直
重さ
重さ

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	②リード		ストローク(mm)と最高速度(mm/s)								可搬質量(kg)		標準価格					
		型式	mm	③ストローク								水平	垂直						
				25	50	100	150	200	250	300									
EC-	RR3 / DDR3	H-	6				360			300	210	150	2.107秒	9	1.5	—			
		M-	4				240			200	140	100	3.049秒	14	2.5				
		L-	2				120			100	70	50	6.072秒	18	3.5				
	RR4 / DDR4	S-	16						800			600	440	0.825秒	7	1.5	—		
		H-	10						600			570	390	290	1.158秒	16		2.5	
		M-	5						350			280	190	140	2.247秒	25		5	
		L-	2.5						175(150)			135	90	70	4.369秒	35	6.5		
					25	65	115	165	215	265	315								
	RR6 / DDR6	S-	20										800	0.642秒	6	1.5	—		
		H-	12										700	660	480	0.804秒		25	4
		M-	6										450	325	235	1.455秒		40	10
		L-	3										225	160	115	2.829秒		60	12.5
S-		24											860(640)	0.604秒	20	3			
H-		16											700(560)	0.72秒	50	8			
M-		8											320(280)	1.165秒	60	18			
L-	4											160(140)	2.093秒	80	19				

EC-DRR3□R

EC-DRR4□R

EC-DRR6□R

EC-DRR7□R

機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>

納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>

詳細情報は

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>

オススメオプション

バッテリーレスアプン

型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要

無線接続



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

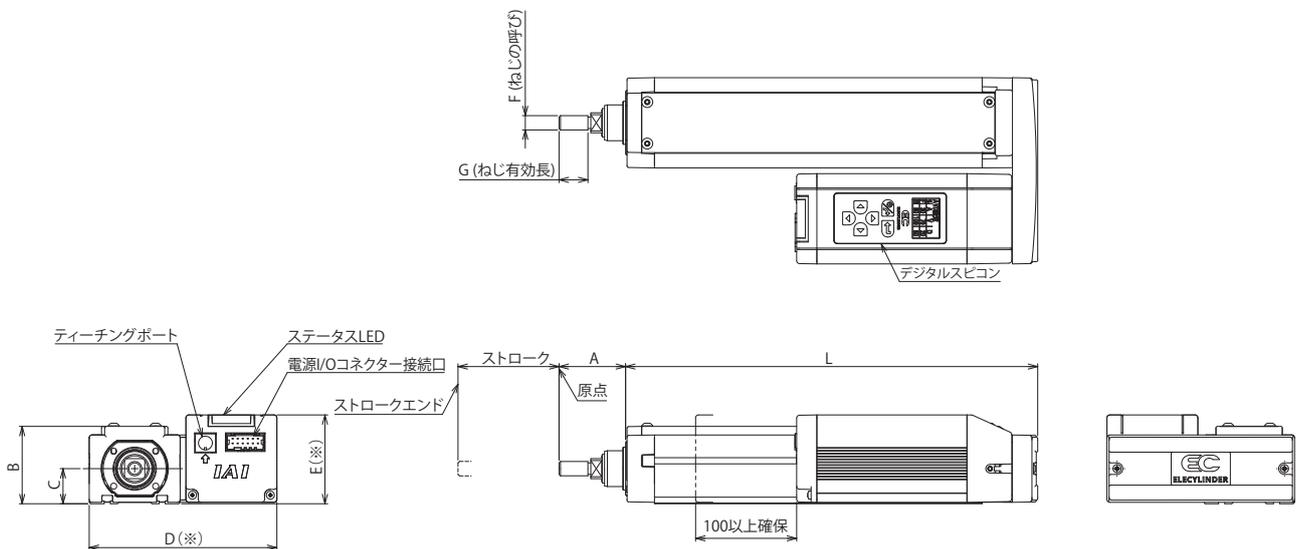
ケーブル不要

詳しくは P.14へ

● 寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、DRR3□R/DRR4□RはD寸法が+10mm、DRR6□R/DRR7□RはE寸法が+10mmとなります。



	ストローク	50	100	150	200	250	300
RR3□R	L	167	217	267	317	367	417
	A				29.5		
	B				38.5		
	C				18		
	D(※)				109.5		
	E				35		
	F				M8×1.25		
RR4□R	L	186	236	286	336	386	436
	A				46		
	B				50		
	C				22		
	D(※)				117		
	E				43		
	F				M10×1.25		
RR6□R	ストローク	65	115	165	215	265	315
	L	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
	A				46		
	B				54		
	C				24.5		
	D				130		
	E(※)				62		
RR7□R	ストローク	65	115	165	215	265	315
	L	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5
	A				63.5		
	B				64		
	C				32		
	D				151		
	E(※)				72		
F				M14×1.5			
G				27.5			

高剛性ラジアルシリンダー〈モーター折返し〉

最大可搬質量	80kg
最長ストローク	500mm
最高速度	860mm/s

4列ガイド内蔵ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ

無線接続

●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

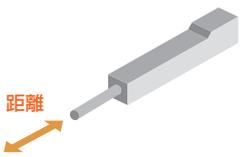
デジタルスピーコン



EC	①	②	AHR-	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード		ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション
	RR6 RR7 DRR6 DRR7	S H M L		50～500mm (50mmごと)	1～10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	B プレーキ WA バッテリーレス アブソリュート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

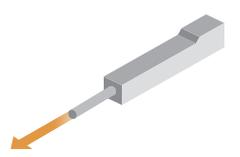
ストローク



距離

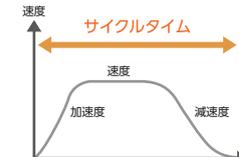
※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RR6Sは50～400mmを選択可

最高速度(動作速度)



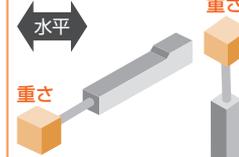
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム



※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量



※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)												可搬質量 (kg)		標準価格	
		型式	mm	③ ストローク												水平	垂直		
				25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500					
EC-	RR6 / DRR6	S-	20	800												0.748秒	6	1.5	—
		H-	12	700												0.799秒	25	4	
		M-	6	450												1.065秒	40	10	
		L-	3	225												1.925秒	60	20	
	RR7 / DRR7	S-	24	860 (640)												0.71秒	20	3	
		H-	16	640 (560)												0.871秒	50	8	
		M-	8	320 (280)												1.431秒	60	18	
		L-	4	150 (140)												2.786秒	80	28	

EC-DRR6□AHR

EC-DRR7□AHR



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>



オススメオプション



型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

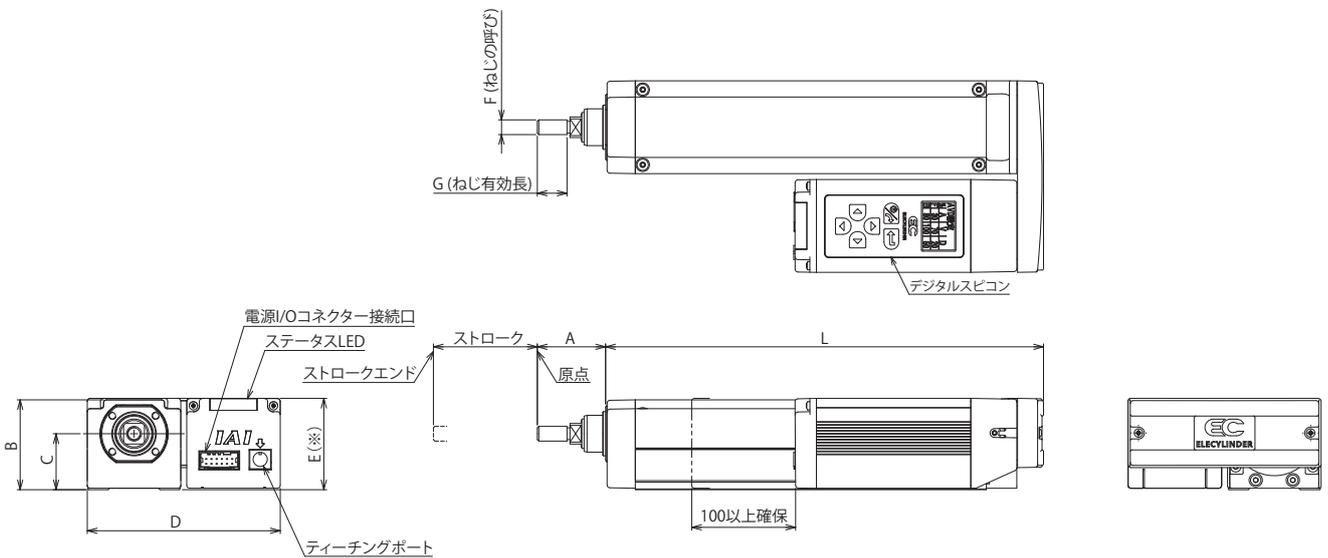
ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

(※) デジタルスピコン付きエレシリンダーは、E寸法が+10mmとなります。



	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
RR6□AHR	L	245	295	345	395	445	495	545	595		
	A					46					
	B					61					
	C					38					
	D					130					
	E(※)					62					
	F					M10×1.25					
	G				20						
RR7□AHR	L	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
	A					58					
	B					71					
	C					45					
	D					152					
	E(※)					76					
	F					M14×1.5					
	G				27.5						

細小型ロッド

最大可搬質量	8kg
最長ストローク	50mm
最高速度	300mm/s

ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアプン



● **ご購入型式** 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	③	④	⑤
シリーズ	タイプ RP4	リード H M L	ストローク 30mm 50mm	④電源 I/O ケーブル長 1～10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	⑤ オプション B ブレーキ WA バッテリーレス アップリケート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

● **ストローク別最高速度／可搬質量表**

ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。

最高速度(動作速度)

サイクルタイム

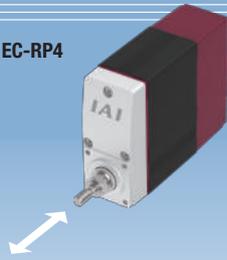
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク(mm)と最高速度(mm/s)			可搬質量(kg)		標準価格	
		型式	mm	③ ストローク			水平	垂直		
				25	30	50				
EC-	RP4	H-	6	300			0.311秒	2.5	1	—
		M-	4	200			0.371秒	4	1.5	
		L-	2	100			0.599秒	8	2.5	

EC-RP4



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報はこちら

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>



オススメオプション

バッテリーレスアプン

型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要

無線接続



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

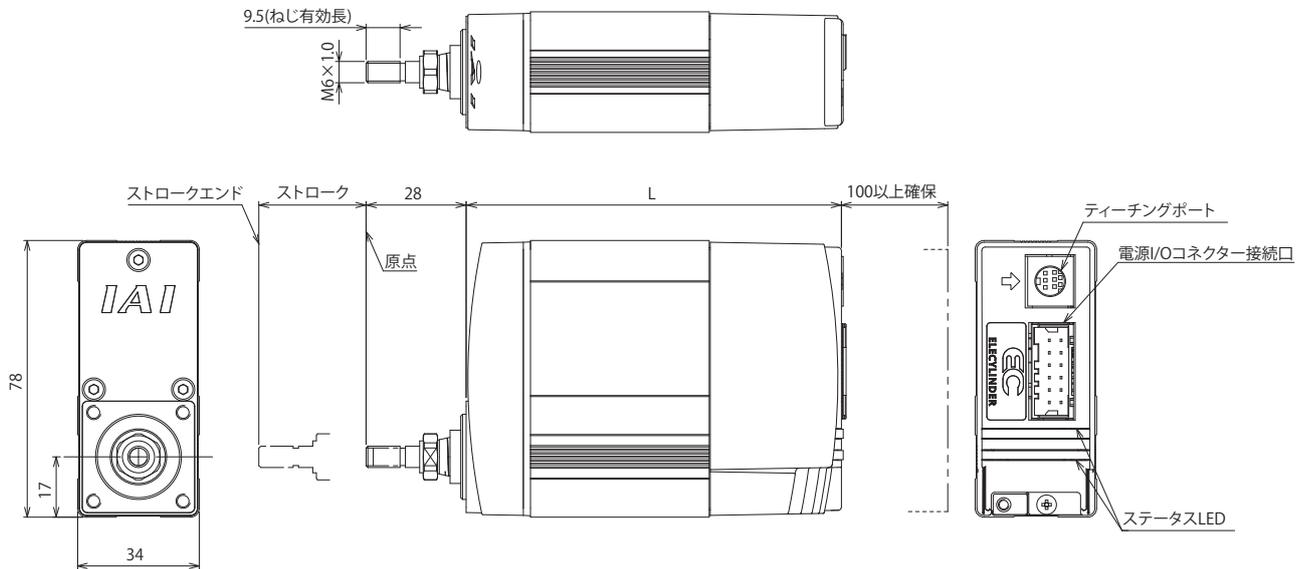
調整時間短縮

ケーブル不要

詳しくは P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。



エンコーダー種類	インクリメンタル		バッテリーレスアプンリニア		
	ストローク	30	50	30	50
L	ブレーキ無し	105	125	125	125
	ブレーキ有り	135	135	155	155

細小型ロッド〈シングルガイド付き〉

最大可搬質量	8kg
最長ストローク	50mm
最高速度	300mm/s

ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	③	④	⑤
シリーズ	タイプ GS4	リード H M L	ストローク 30mm 50mm	④電源 I/O ケーブル長 1～10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクタ付き	⑤ オプション B ブレーキ WA バッテリーレス アップリケート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。

最高速度(動作速度)

サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク(mm)と最高速度(mm/s)			可搬質量(kg)		標準価格	
		型式	mm	③ ストローク			水平	垂直		
				25	30	50				
EC-	GS4	H-	6	300			0.311秒	2.5	1	—
		M-	4	200			0.371秒	4	1.5	
		L-	2	100			0.599秒	8	2.5	

EC-GS4



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

[寸法図](#)

[2D CAD](#)

[3D CAD](#)

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>



オススメオプション



型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

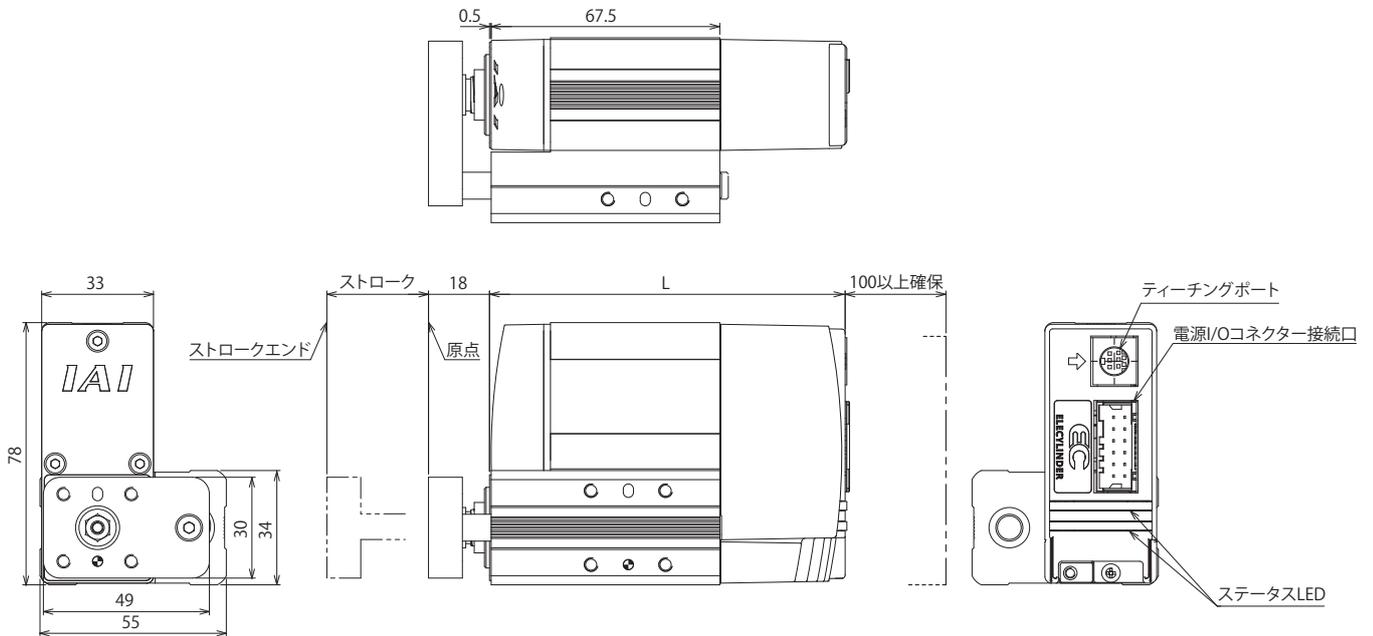
ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

(注) 下図はガイド右取付仕様 (GT2) です。



エンコーダー種類	インクリメンタル		バッテリーレスアブソリュート	
	ストローク	ストローク	ストローク	ストローク
L	105	125	125	125
	135	135	155	155

ガイド取付方向 (オプション)



細小型ロッド〈ダブルガイド付き〉

最大可搬質量	8kg
最長ストローク	50mm
最高速度	300mm/s

ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアプン



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	③	④	⑤
シリーズ	タイプ GD4	リード H M L	ストローク 30mm 50mm	④電源 I/O ケーブル長 1～10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	⑤ オプション B ブレーキ WA バッテリーレス アプンリュート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。

最高速度(動作速度)

サイクルタイム

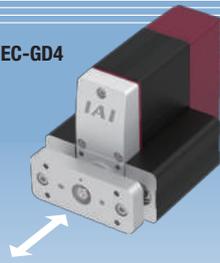
※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク(mm)と最高速度(mm/s)			可搬質量(kg)		標準価格
		型式	mm	③ ストローク			水平	垂直	
				25	30	50			
EC-	GD4	H-	6		300		2.5	1	—
		M-	4		200		4	1.5	
		L-	2		100		8	2.5	

EC-GD4



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報はこちら

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rod.html>



オススメオプション

バッテリーレスアプン

型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要

無線接続



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

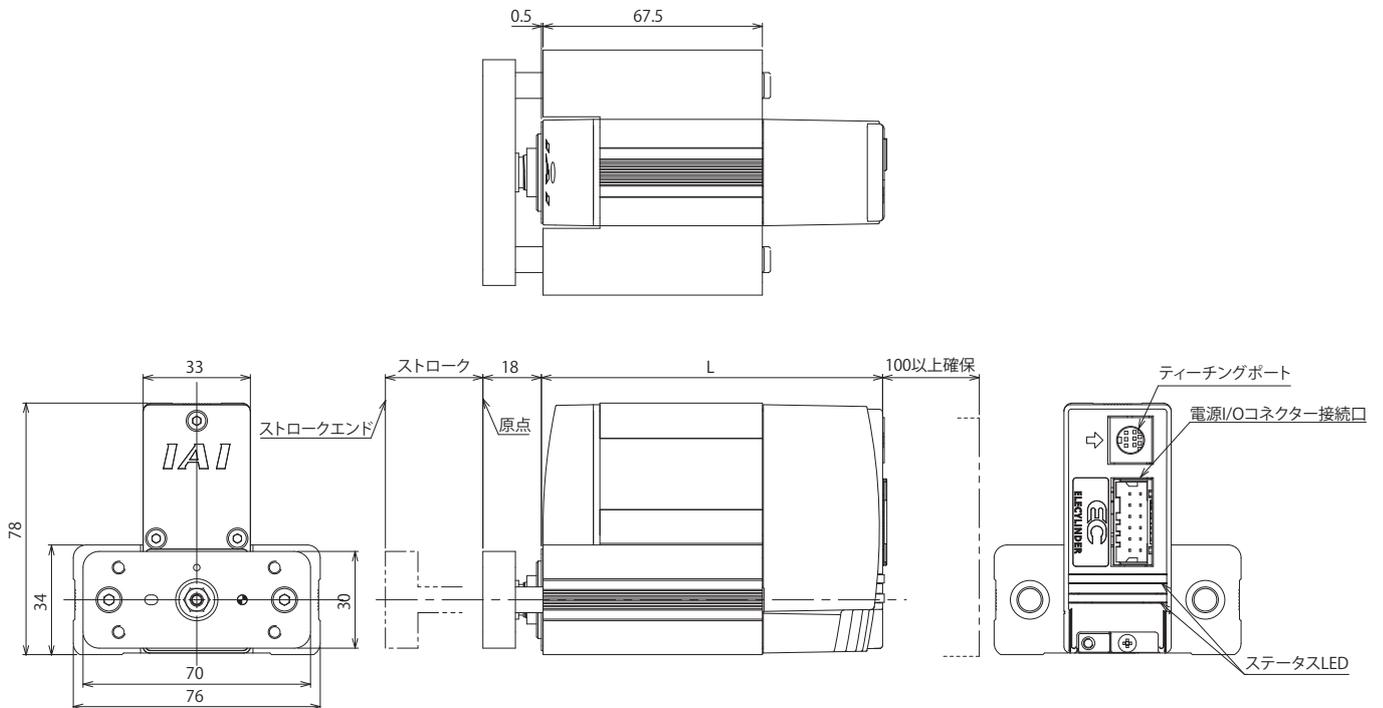
調整時間短縮

ケーブル不要

詳しくは P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。



エンコーダー種類	インクリメンタル		バッテリーレスアプンソリュート	
	30	50	30	50
ストローク	30	50	30	50
L	105	125	105	125
ブレーキ無し	105	125	105	125
ブレーキ有り	135	135	155	155

[IP67] 防塵防滴ロッド

最大可搬質量	80kg
最長ストローク	300mm
最高速度	860mm/s

ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	W-	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード		ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション
	R6 R7	S H M L		50~300mm (50mmごと)	1~10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m PLC	B ブレーキ WA バッテリーレス アップリキュート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様
					0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) R6Sは50~300mmを選択可

最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) R6Sはストローク250mmの場合、最高速度は800mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

速度
サイクルタイム
速度
加速度
減速度
時間

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

水平
垂直
重さ
重さ

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク(mm)と最高速度(mm/s)								可搬質量(kg)		標準価格	
		型式	mm	③ ストローク								水平	垂直		
				25	50	100	150	200	250	300					
EC-	R6	S-	20	800								0.635秒	6	1.5	—
		H-	12	700						547	0.75秒	25	4		
		M-	6	450				376	268	1.239秒	40	10			
		L-	3	225		186	133	2.35秒	60	12.5					
	R7	S-	24	860(640)								0.585秒	20	3	
		H-	16	700(560)							0.639秒	50	8		
		M-	8	350						0.999秒	60	18			
		L-	4	175					1.844秒	80	19				

EC-R6□W

EC-R7□W



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報はこちら

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/waterproof.html>



オススメオプション



型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

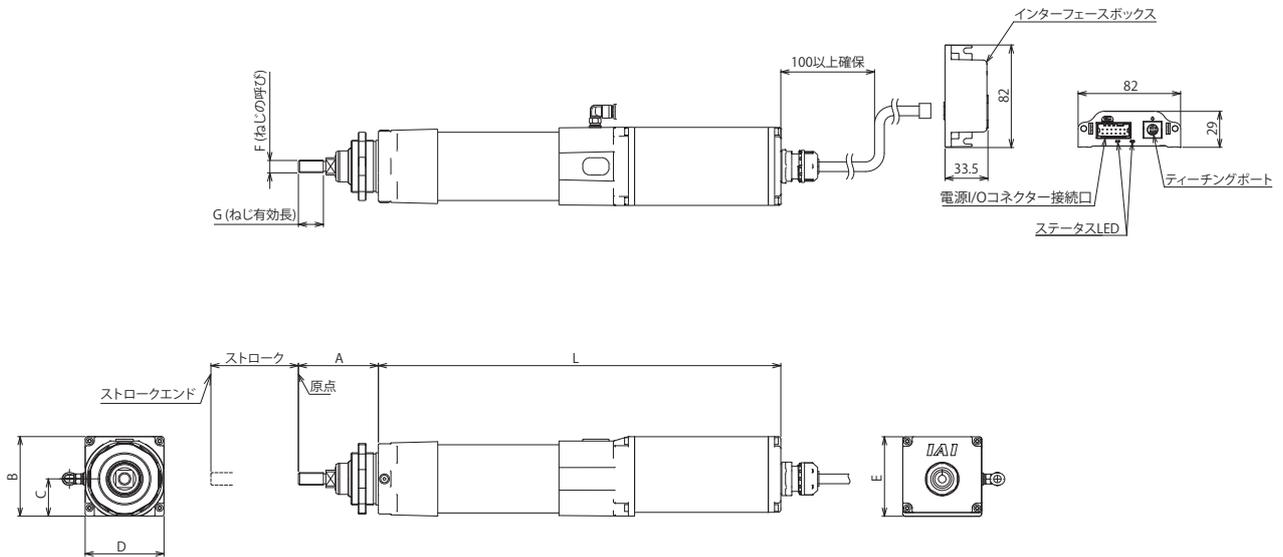
調整時間短縮

ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。



	ストローク	ストローク						
		50	100	150	200	250	300	
R6□W	L	ブレーキ無し	322	372	422	472	522	572
		ブレーキ有り	362	412	462	512	562	612
	A				64			
	B				64			
	C				30			
	D				63			
	E				64			
	F			M10×1.25				
	G			20				
R7□W	L	ブレーキ無し	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5
		ブレーキ有り	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5
	A				79.5			
	B				73			
	C				35			
	D				73			
	E				73			
	F			M14×1.5				
	G			27.5				

[IP67] 防塵防滴ラジアルシリンダー

最大可搬質量	80kg
最長ストローク	315mm
最高速度	860mm/s

2列ガイド内蔵ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアップ



●ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	W-	③	④	⑤
シリーズ	タイプ RR6 RR7	リード S H M L		ストローク 65～315mm (50mmごと)	④電源 I/O ケーブル長 1～10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	⑤ オプション B ブレーキ WA バッテリーレス アブソリュート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

●ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

距離

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。
例) RR6Sは65～315mmを選択可

最高速度(動作速度)

※ストロークにより、最高速度は異なります。
例) RR6Sはストローク115mmの場合、最高速度は800mm/s
※〈 〉内は垂直使用の場合です。

サイクルタイム

速度
サイクルタイム
時間
加速度
減速度

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

水平
垂直
重さ

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク (mm) と最高速度 (mm/s)								可搬質量 (kg)		標準価格	
		型式	mm	③ ストローク								水平	垂直		
				25	65	115	165	215	265	315	時間				
EC-	RR6	S-	20	800								0.642秒	6	1.5	—
		H-	12	700				660		480		0.804秒	25	4	
		M-	6	450				325		235		1.455秒	40	10	
		L-	3	225				160		115		2.829秒	60	12.5	
	RR7	S-	24	860 (640)								0.604秒	20	3	
		H-	16	700 (560)								0.72秒	50	8	
		M-	8	350								1.041秒	60	18	
		L-	4	175								1.929秒	80	19	

EC-RR6□W

EC-RR7□W

機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/waterproof.html>



オススメオプション

バッテリーレスアプン

型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要

無線接続



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

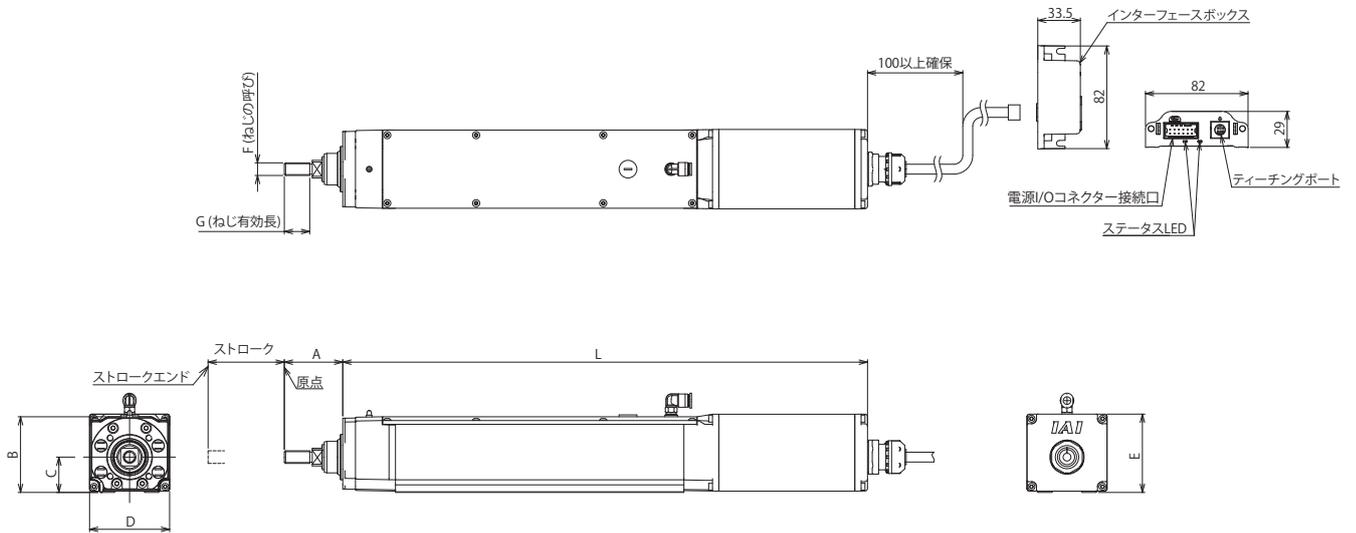
調整時間短縮

ケーブル不要

詳しくは P.14へ

寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。



	ストローク	65	115	165	215	265	315
		L					
RR6□W	ブレーキ無し	363	413	463	513	563	613
	ブレーキ有り	403	453	503	553	603	653
	A				46		
	B				60		
	C				28		
	D				63		
	E				62		
	F				M10×1.25		
RR7□W	ブレーキ無し	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5
	ブレーキ有り	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5
	A				58		
	B				71.5		
	C				36		
	D				73		
	E				74		
	F				M14×1.5		
G				27.5			

テーブル

最大可搬質量	8kg
最長ストローク	50mm
最高速度	300mm/s

ボールねじ駆動

オススメ
オプション

バッテリー
レスアプン



● **ご購入型式** 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

EC	①	②	③	④	⑤
シリーズ	タイプ	リード	ストローク	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション
	TC4 TW4	H M L	30mm 50mm	1～10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクタ付き	B ブレーキ WA バッテリーレス アプンリユート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

● ストローク別最高速度／可搬質量表

ストローク

※帯の長さは、選択可能なストロークを表しています。

最高速度(動作速度)

サイクルタイム

※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量

※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク(mm)と最高速度(mm/s)			可搬質量(kg)		標準価格
		型式	mm	③ ストローク			水平	垂直	
				25	30	50			
EC-	TC4	H-	6		300	0.311秒	2.5	1	—
		M-	4		200	0.371秒	4	1.5	
		L-	2		100	0.599秒	8	2.5	
	TW4	H-	6		300	0.311秒	2.5	1	
		M-	4		200	0.371秒	4	1.5	
		L-	2		100	0.599秒	8	2.5	

EC-TC4



EC-TW4



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/table.html>



オススメオプション



型式: WA

バッテリー不要で位置情報を保持!
機械式の位置検出機構を搭載しているため、バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要



型式: WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

調整時間短縮

ケーブル不要

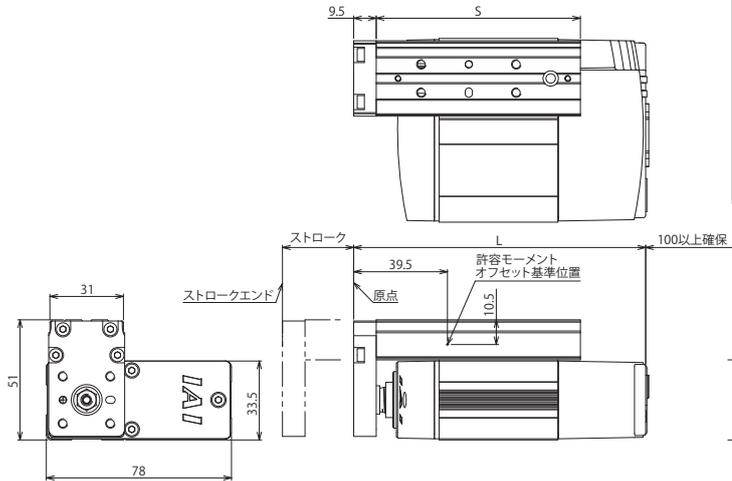
詳しくは
P.14へ

寸法図

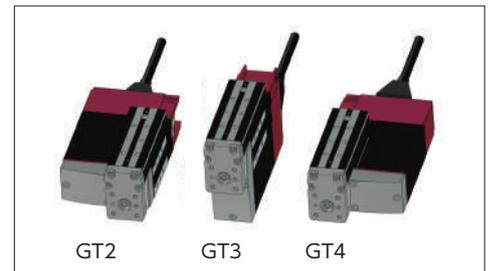
取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

■EC-TC4

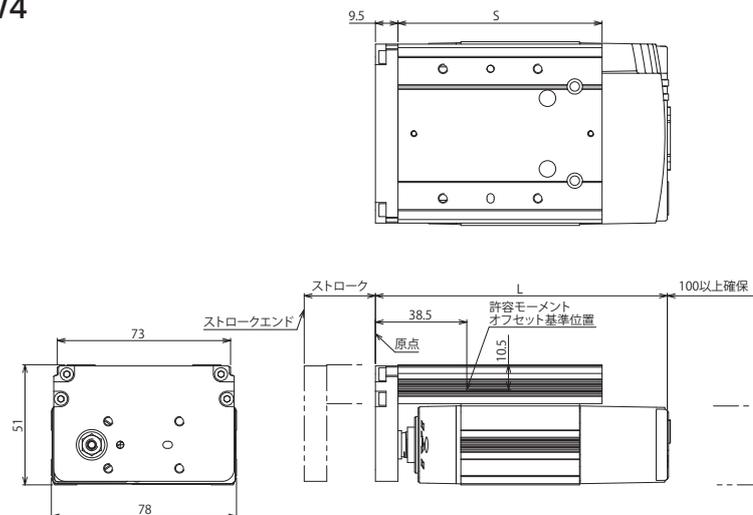
(注) 下図はテーブル左取付仕様 (GT4) です。



テーブル取付方向 (オプション)



■EC-TW4



エンコーダー種類		インクリメンタル		バッテリーレスアプソリュート	
L	ストローク	30	50	30	50
	ブレーキ無し	123	143	143	143
	ブレーキ有り	153	153	173	173
	S	86	106	86	106

ロータリー

揺動角度	330度
最高速度	600度/s

オススメ
オプション

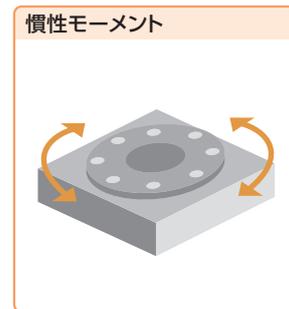
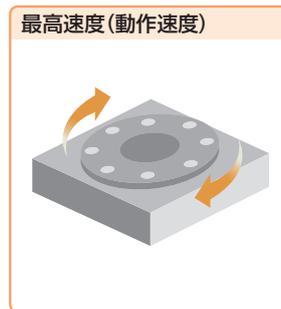
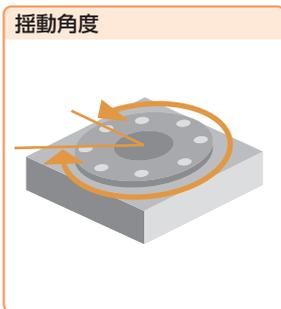
バッテリー
レスアプソ



●ご購入型式 型式の①③は、下記「揺動角度と最高速度」から選択してください。

EC	-	①	M-	③	-	④	-	⑤
シリーズ	-	タイプ RTC9 RTC12	-	揺動角度 330:330度	-	④電源 I/O ケーブル長 1~10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m 0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	-	⑤ オプション B ブレーキ WA バッテリーレス アブソリュート エンコーダー仕様 WL 無線接続仕様 WL2 無線軸動作 対応仕様

●揺動角度と最高速度／最大トルク



シリーズ	① タイプ	揺動角度(度)と最高速度(度/S)		最大 トルク (N・m)	許容慣性 モーメント (kg・m ²)	標準価格
		揺動角度(度)	最高速度(度/S)			
EC-	RTC9M	330	600	1.5	0.02	—
	RTC12M	330	600	8.0	0.13	

EC-RTC9



EC-RTC12



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>


納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>


詳細情報はこちら

寸法図

2D CAD

3D CAD

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/rotary.html>


オススメオプション

バッテリー
レスアップ

型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持!

機械式の位置検出機構を搭載しているため、
バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要

無線接続

型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”!

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、
面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。
トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

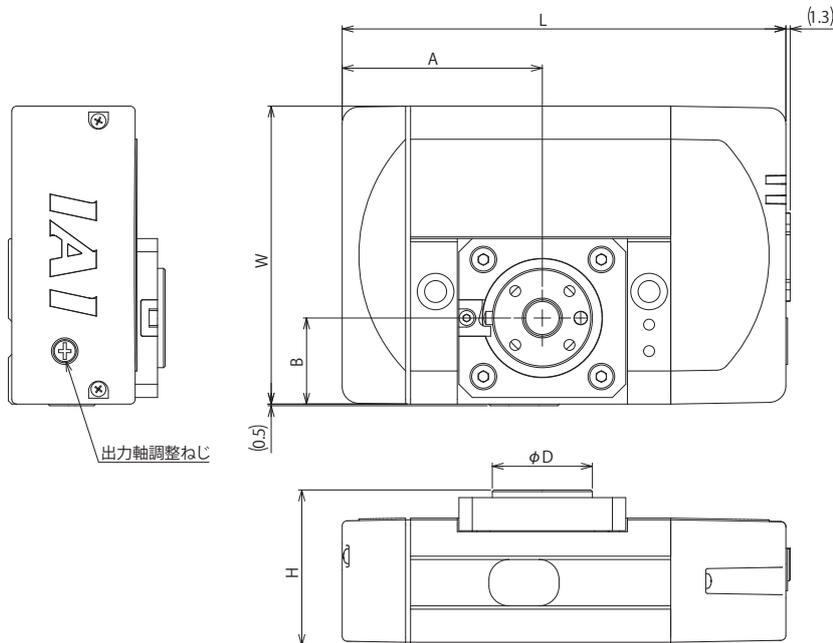
調整時間短縮

ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

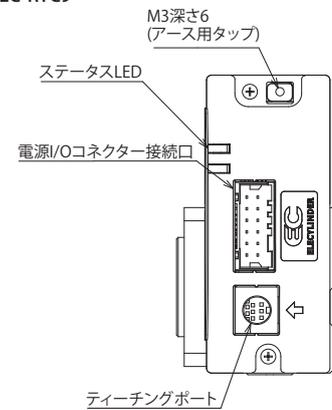
寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。

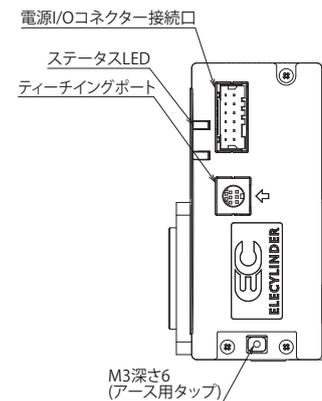


タイプ		RTC9	RTC12
L	ブレーキ無し	133	166.5
	ブレーキ有り	155	204.5
W		90	117
H		47	61
φD		30	40
A		60	73
B		26	32

■EC-RTC9



■EC-RTC12



ストッパーシリンダー

最大可搬質量	15kg
最長ストローク	50mm
最高速度	200mm/s

オススメ
オプション

バッテリー
レスアプン

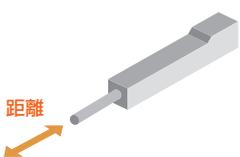
無線接続

ご購入型式 型式の①～③は、下記「ストローク別最高速度／可搬質量表」から選択してください。

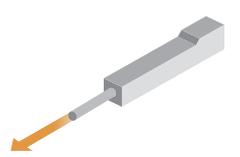
EC	①	②	③	④	⑤
シリーズ	タイプ ST15	リード L	ストローク 50mm	④電源 I/O ケーブル長	⑤ オプション
				1~10 ケーブル長を1m単位で指定 最大10m	B ブレーキ
				0 ケーブル無し 電源 I/O コネクター付き	WA バッテリーレス アプソリュート エンコーダー仕様
					WL 無線接続仕様
					WL2 無線軸動作 対応仕様

ストローク別最高速度／可搬質量表

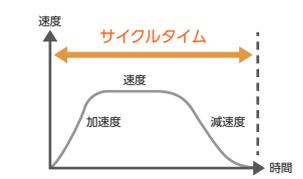
ストローク



最高速度(動作速度)

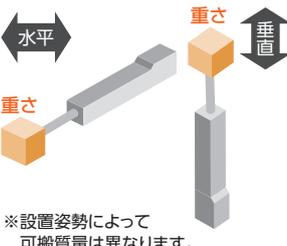


サイクルタイム



※最長ストロークを、水平設置、最高速度、最高加減速度で動作させた場合の片道時間です。

可搬質量



※設置姿勢によって可搬質量は異なります。

シリーズ	① タイプ	② リード		ストローク(mm)と最高速度(mm/s)			可搬質量(kg)		標準価格	
		型式	mm	③ ストローク		水平	垂直			
				25	50					
EC-	ST15	L	3	200			0.371秒	15	12.5	—

EC-ST15



機種選定ソフト

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>



納期のご確認

<http://www.iai-robot.co.jp/delivery/>



詳細情報は

[寸法図](#)

[2D CAD](#)

[3D CAD](#)

<http://www.iai-robot.co.jp/product/series/other.html>



オススメオプション

バッテリー
レスアプ

型式：WA

バッテリー不要で位置情報を保持！
機械式の位置検出機構を搭載しているため、
バッテリーによる位置情報のバックアップが不要です。

バッテリー不要

原点復帰不要

無線接続



型式：WL/WL2

無線接続で“簡単設定”&“試運転”！

タッチパネルティーチングボックス TB-03 を使用すれば、
面倒なアクチュエーターとのケーブル接続は不要です。
トラブル発生時も、アラーム情報をすぐに確認できます。

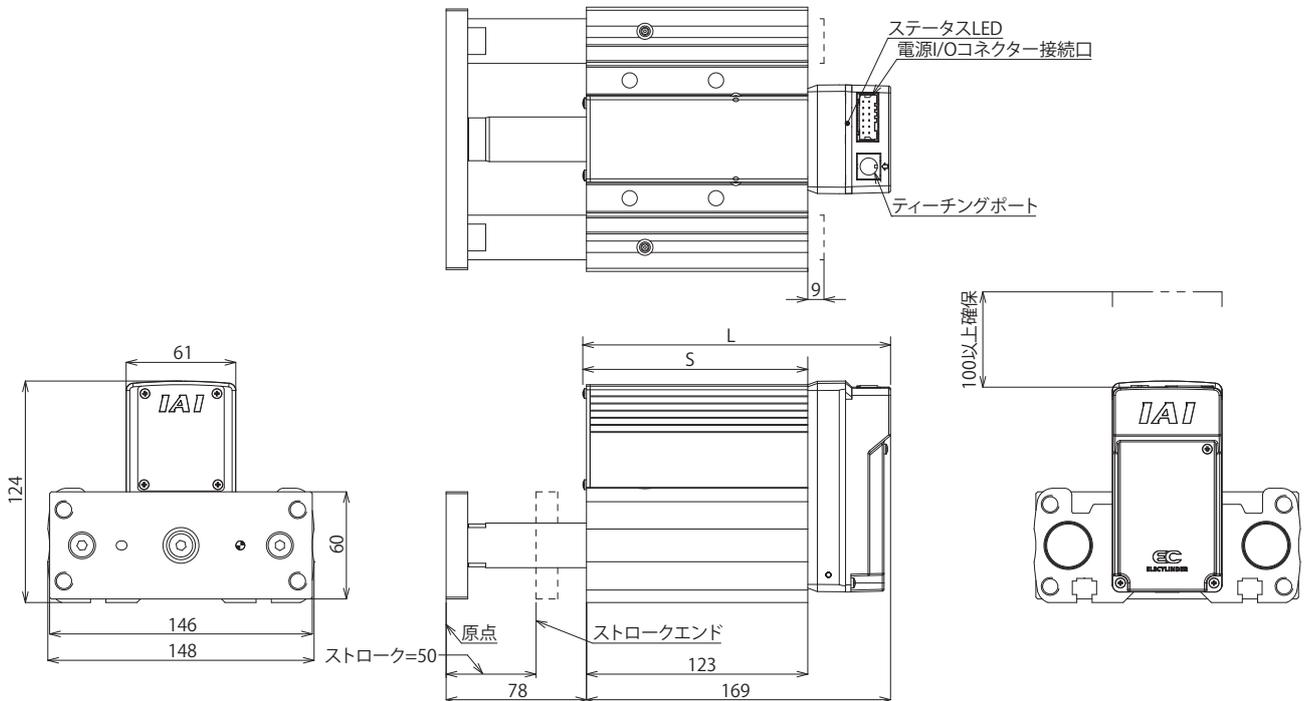
調整時間短縮

ケーブル不要

詳しくは
P.14へ

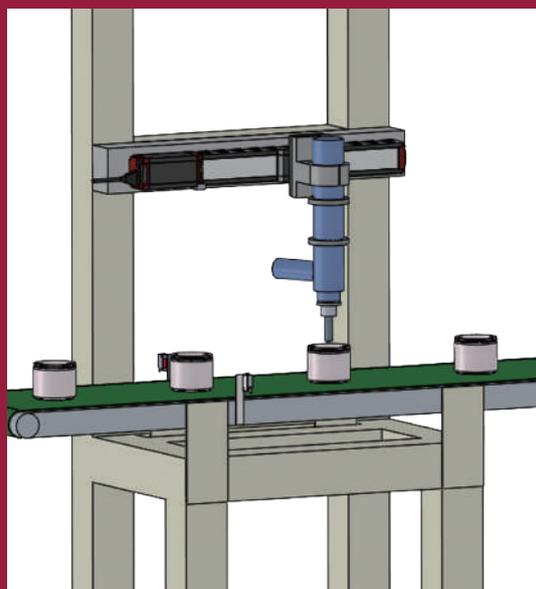
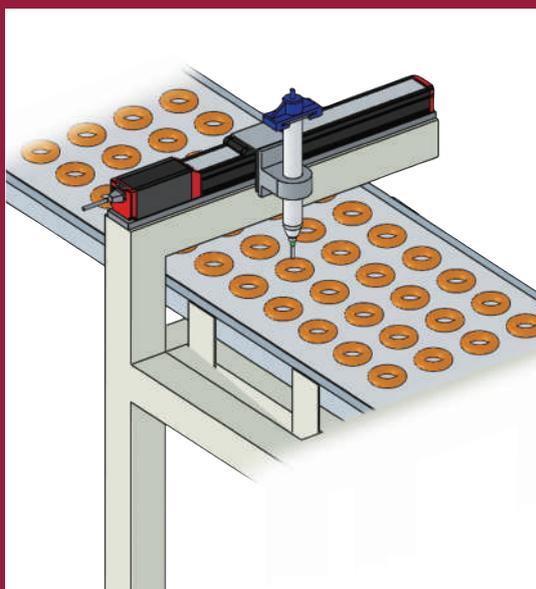
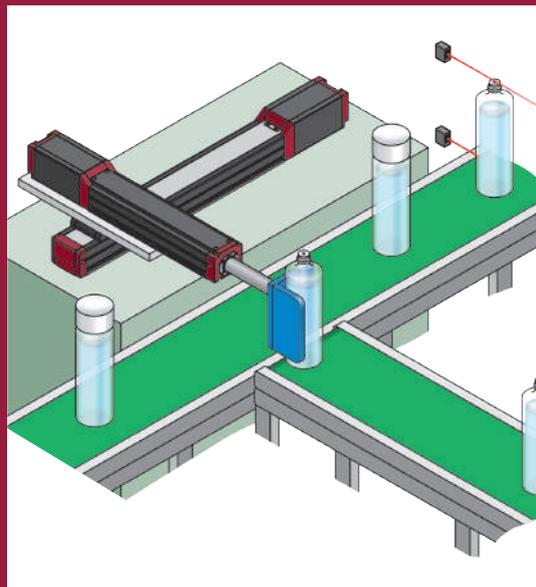
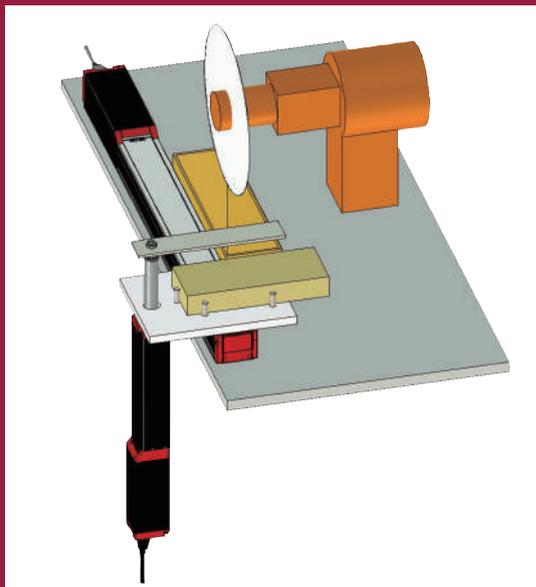
● 寸法図

取付に関する寸法は、ホームページでご確認ください。



エンコーダー種類		インクリメンタル	バッテリーレスアプソリュート
L	ブレーキ無し	169	169
	ブレーキ有り	169	176
S	ブレーキ無し	123	123
	ブレーキ有り	123	130

アプリケーション事例



導入事例

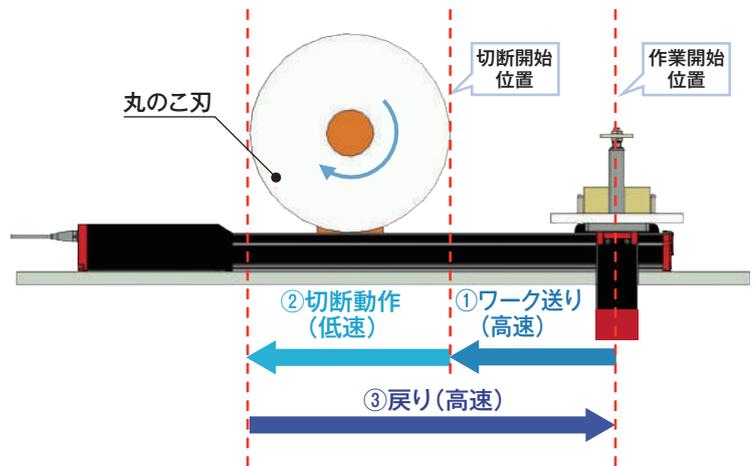
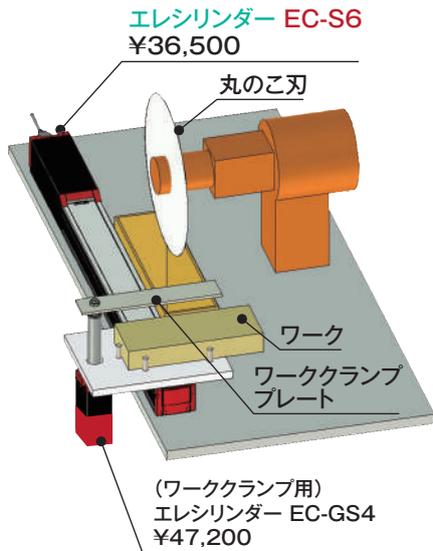
用途	導入効果	ページ
1.ウレタン切断装置	人件費を年間60万円削減	52
2.化粧品ボトルの不良品除去装置	年間で45万円の人件費削減	53
3.段ボール箱への印字装置	人件費を年間15万円削減	54
4.ハンドクリーム充填装置	人件費を年間105万円削減	55
5.ランプシェード塗装	不良品廃棄額を年間72万円削減	56
6.ショートケーキ移載装置	年間で78万円の人件費削減	57
7.ドーナツにシロップを振りかける装置	年間で42万円の人件費削減	58
8.小瓶コンベアー搬送装置	年間で72万円の残業代削減	59
9.洗浄機の扉の開閉機構	作業性改善と動作時間短縮	60

1 ウレタン切断装置

人件費を年間60万円削減

用途 スーツケース内部のクッション用ウレタンを、決められた寸法で切断します。

エレシリンダー® 導入装置の解説



従来 エアシリンダーの問題点

- エアシリンダーは動作途中の速度変更が困難であるため、作業開始から切断動作までの速度(低速)で動作させる必要がありました。このため、サイクルタイムが短縮できませんでした。

エレシリンダー® 導入効果

- ①ワーク送りは高速移動、②切断動作中は低速移動(押付け動作)③戻りは高速移動できるので、サイクルタイムを3秒短縮することができました。
- さらに、切断動作(低速)時の速度が安定しているため、切断面がエアシリンダーを使用した装置より平らでなめらかな断面に仕上がりました。

	エアシリンダー
装置サイクルタイム	21秒
年間人件費	4,200,000円

	エレシリンダー®
装置サイクルタイム	18秒
年間人件費	3,600,000円

サイクルタイム短縮により年間**60万円**の人件費を削減！

稼働条件

■エアシリンダー

【作業時間】

(切断機) 13秒+(ワーク取替え時間) 8秒=21秒/1個あたり

(必要生産数) 1,600個×21秒=9時間20分/1日あたり

【人件費】

9時間20分×(1時間の人件費) 1,800円=16,800円/1日あたり

16,800円×(年間稼働日数) 250日=4,200,000円/1年あたり

■エレシリンダー

【作業時間】

(切断機) 10秒+(ワーク取替え時間) 8秒=18秒/1個あたり

(必要生産数) 1,600個×18秒=8時間/1日あたり

【人件費】

8時間×(1時間の人件費) 1,800円=14,400円/1日あたり

14,400円×(年間稼働日数) 250日=3,600,000円/1年あたり

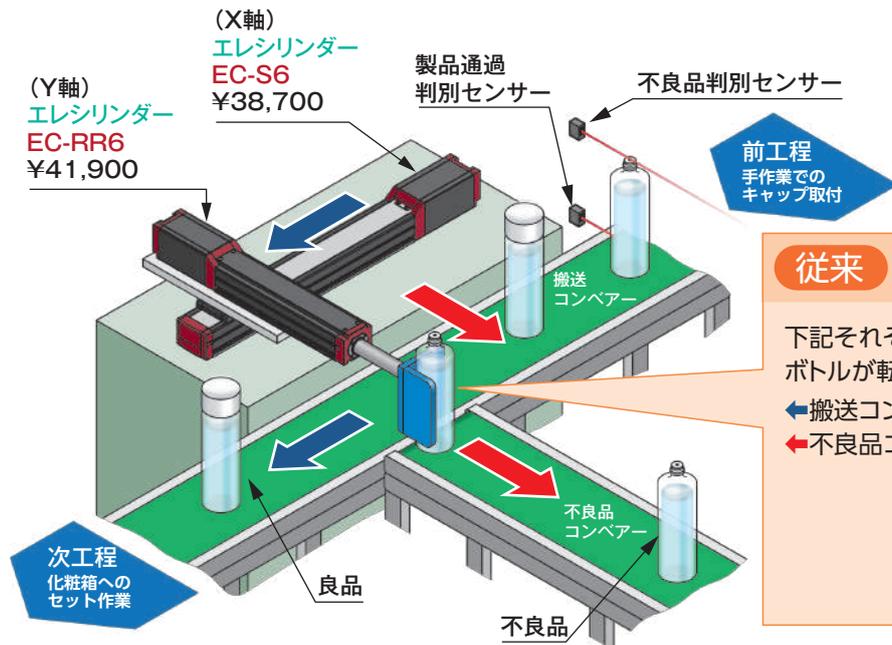
2 化粧品ボトルの不良品除去装置

年間で45万円の人件費削減

用途

搬送コンベアーで流れてくる化粧品ボトルのキャップ有無を不良品判別センサーで確認し、キャップの無いボトルを一時的に不良品コンベアーへ払い出します。

エレシリンダー® 導入装置の解説

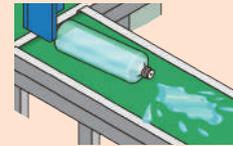


従来 お客様 お困りPoint

下記それぞれの速度を合っていないとボトルが転倒してしまいます。

←搬送コンベアー速度=←X軸速度

←不良品コンベアー速度=←Y軸速度



従来 エアシリンダーの問題点

- 始業時、コンベアーとエアシリンダーの速度合わせに30分の調整時間が必要。
- 速度変動が原因で、払い出し時にボトルを倒してしまうことがあり、1回につき清掃と速度再調整に15分の時間が必要。(1日に2回ほど発生し約30分のロス)

エレシリンダー® 導入効果

- エレシリンダー®は速度を数値設定可能。コンベアーの速度と簡単に合わせられるので、調整時間が不要。
- 速度が安定しているため、ボトルを倒すことがなくなり、清掃と再調整の時間が不要となった。

	エアシリンダー
1日の作業時間	8時間
年間人件費	3,600,000円

	エレシリンダー®
1日の作業時間	7時間
年間人件費	3,150,000円

清掃や調整が不要となり年間**45万円**の人件費削減！

稼働条件

■エアシリンダー

【1日の作業時間】 8時間 (必要数量の生産時間)
 【年間人件費】 8時間 × (1時間の人件費) 1,800円
 × (年間稼働日数) 250日 = 3,600,000円

■エレシリンダー

【1日の作業時間】 7時間 (必要数量の生産時間)
 【年間人件費】 7時間 × (1時間の人件費) 1,800円
 × (年間稼働日数) 250日 = 3,150,000円

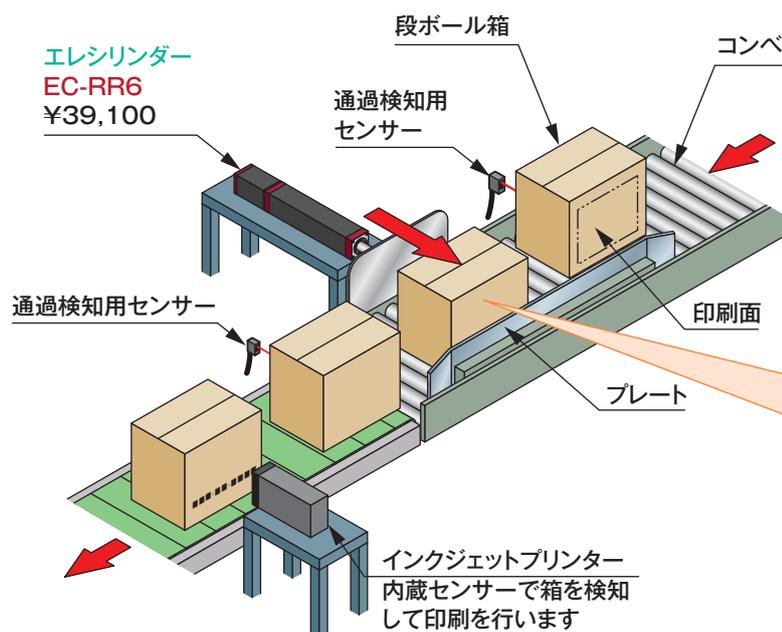
3 段ボール箱への印字装置

人件費を年間15万円削減

用途

コンベアーで流れてくる段ボール箱をプレートに押し付けて位置出しを行い、次工程でインクジェットプリンターによる印字を行います。

エレシリンダー® 導入装置の解説



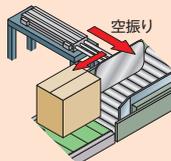
従来 お客様 お困りPoint

季節や朝夕の温度差による元圧変動で速度も変動します。速度が速いと段ボールの箱を傷つけてしまい、速度が遅いと位置出しする前に段ボールが流れてしまいました。

<速度が速い場合>



<速度が遅い場合>



従来 エアシリンダーの問題点

- エアシリンダーは速度が安定しないため1日平均30分、スピコンやオートスイッチ位置の再調整が必要でした。

エレシリンダー® 導入効果

- エレシリンダー®は温度変化があっても速度が変わらないため、任意の加速度(A)・速度(V)・減速度(D)を一度設定すればその後の調整は要らなくなりました。

	エアシリンダー
立上げ調整時間	30分/日
調整時間人件費	150,000円/年

	エレシリンダー®
立上げ調整時間	0分/日
調整時間人件費	0円/年

毎日の調整作業がなくなり年間**15万円**の人件費を削減！

稼働条件

■エアシリンダー

【調整時間人件費】

0.5時間×(1時間の人件費) 1,200円=600円/日

600円×(年間稼働日数) 250日=150,000円/年

■エレシリンダー

【調整時間人件費】

0時間×(1時間の人件費) 1,200円=0円/日

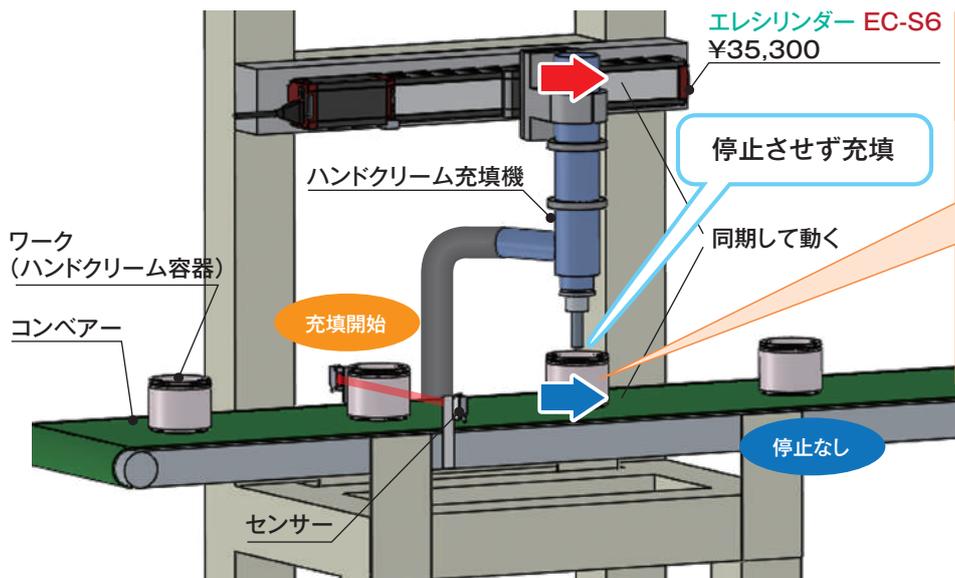
0円×(年間稼働日数) 250日=0円/年

4 ハンドクリーム充填装置

人件費を年間105万円削減

用途 コンベアー上を流れてくる容器へハンドクリームを充填します。

エレシリンダー® 導入装置の解説



従来
お客様 お困りPoint

エアシリンダー使用時はエアシリンダーの動作速度(→)とコンベアーの動作速度(⇨)を同期させるのが困難でした。このため充填時にコンベアーを一時停止させる必要がありました。

従来 エアシリンダーの問題点

- センサーで容器を検出し、コンベアーを都度一時停止させクリームを充填するため、製品1個当たりのサイクルタイムは6秒かかっていました。

エレシリンダー® 導入効果

- エレシリンダー®は動作速度(→)をコンベアー速度(⇨)と同じにすることができます。このため、コンベアーを停止させずに容器へクリームを充填できるようになりました。これにより、製品1個当たりのサイクルタイムは4秒に短縮されました。

	エアシリンダー
1日の作業時間	11時間
年間人件費	3,168,000円

	エレシリンダー®
1日の作業時間	7時間20分
年間人件費	2,112,000円

コンベアーの一時停止が不要となったため

年間で約**105万円**の人件費削減！

■稼働条件

■エアシリンダー

【1日の作業時間】
6秒×(必要生産数)6,600個=11時間
【年間人件費】
11時間×(1時間の人件費)1,200円×(年間稼働日数)240日
=3,168,000円

■エレシリンダー

【1日の作業時間】
4秒×(必要生産数)6,600個=7時間20分
【年間人件費】
7時間20分×(1時間の人件費)1,200円×(年間稼働日数)240日
=2,112,000円

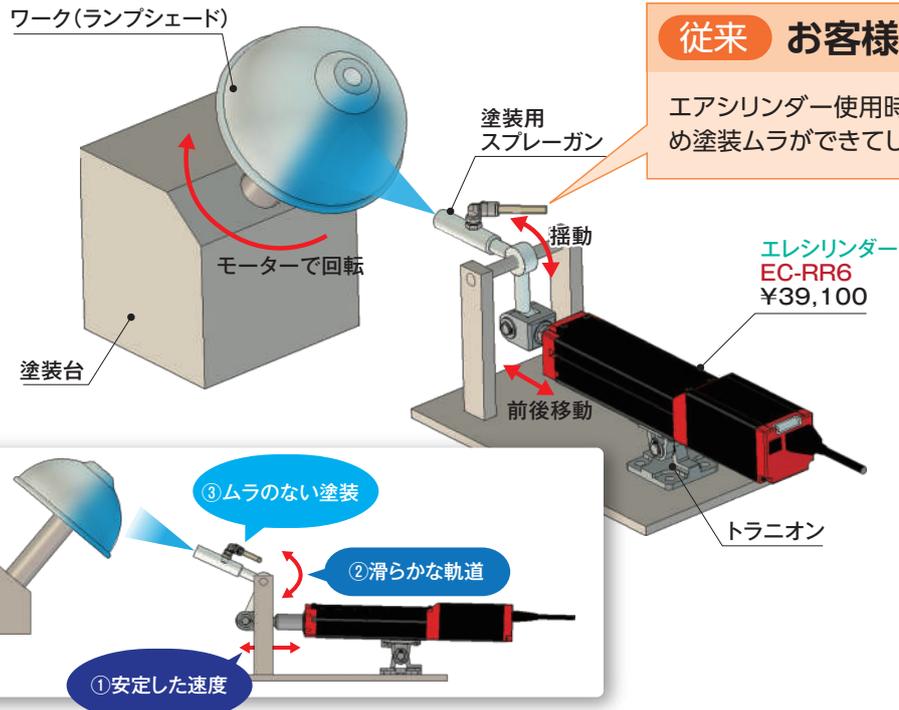
5 ランプシェード塗装装置

不良品廃棄額を年間72万円削減

用途

塗装台にセットしたワークをモーターで回転させながら、塗装用スプレーガンを揺動させ塗装を行います。

エレシリンダー® 導入装置の解説



従来 お客様 お困りPoint

エアシリンダー使用時は速度が不安定なため塗装ムラができてしまう。

従来 エアシリンダーの問題点

- エアシリンダーは速度が不安定で塗装にムラが生じるため、1日に6個の不良品が発生し、すべて廃棄していました。
- さらに段取り替えの時には、品種ごとにスピコンでの速度調整作業に時間がかかっていました。

エレシリンダー® 導入効果

- エレシリンダー®は速度が安定しているため、塗装のムラが無くなり不良品が0になりました。
- さらに、スプレーガンの速度を数値で変更できるため、段取り替えを短時間で行えるようになりました。

	エアシリンダー
不良品発生数	6個/日
年間不良品廃棄額	720,000円/年

	エレシリンダー®
不良品発生数	0個/日
年間不良品廃棄額	0円

品質が向上し不良品廃棄額を年間**72万円**削減！

■稼働条件

【装置の生産条件】1日の必要生産数：300個 1個当たりの製造原価：500円 年間稼働日数：240日
 【年間不良品廃棄額】 “エアシリンダー”装置 6個×500円×240日=720,000円
 “エレシリンダー”装置 0円

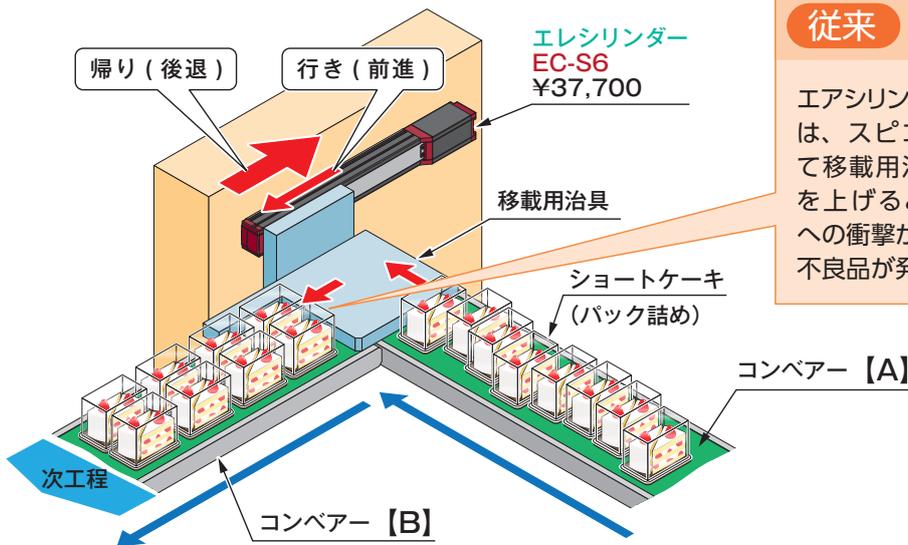
6 ショートケーキ移載装置

年間で78万円の人件費削減

用途

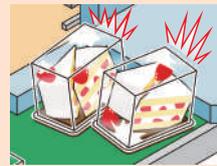
コンベアー【A】に流れてくるショートケーキを、2個ずつ次工程のコンベアー【B】へ移載する装置です。

エレシリンダー® 導入装置の解説



従来 お客様 お困りPoint

エアシリンダー使用時は、スピコンを開いて移載用治具の速度を上げると、ケーキへの衝撃が大きくなり不良品が発生する。



従来 エアシリンダーの問題点

- 不良品を発生させないため、速度を上げることが出来ず、サイクルタイムは2.4秒かかっていました。

エレシリンダー® 導入効果

- エレシリンダー®は加速度(A)・速度(V)・減速度(D)が数値で個別に設定できるので、最高速度を維持しつつ緩やかな加速が可能です。この結果、サイクルタイムを1.8秒に短縮できました。

	エアシリンダー
装置サイクルタイム	2.4秒/2個
1日の作業時間	10時間
年間人件費	3,125,000円

	エレシリンダー®
装置サイクルタイム	1.8秒/2個
1日の作業時間	7時間30分
年間人件費	2,343,750円

サイクルタイム短縮により年間で約**78万円**の人件費削減！

■稼働条件

■エアシリンダー

【1日の作業時間】
30,000個/2個×2.4秒=10時間
【年間人件費】
10時間×(1時間の人件費) 1,250円×(年間稼働日数) 250日
=3,125,000円

■エレシリンダー

【1日の作業時間】
30,000個/2個×1.8秒=7時間30分
【年間人件費】
7.5時間×(1時間の人件費) 1,250円×(年間稼働日数) 250日
=2,343,750円

7 ドーナツにシロップを振りかける装置

年間で42万円の人件費削減

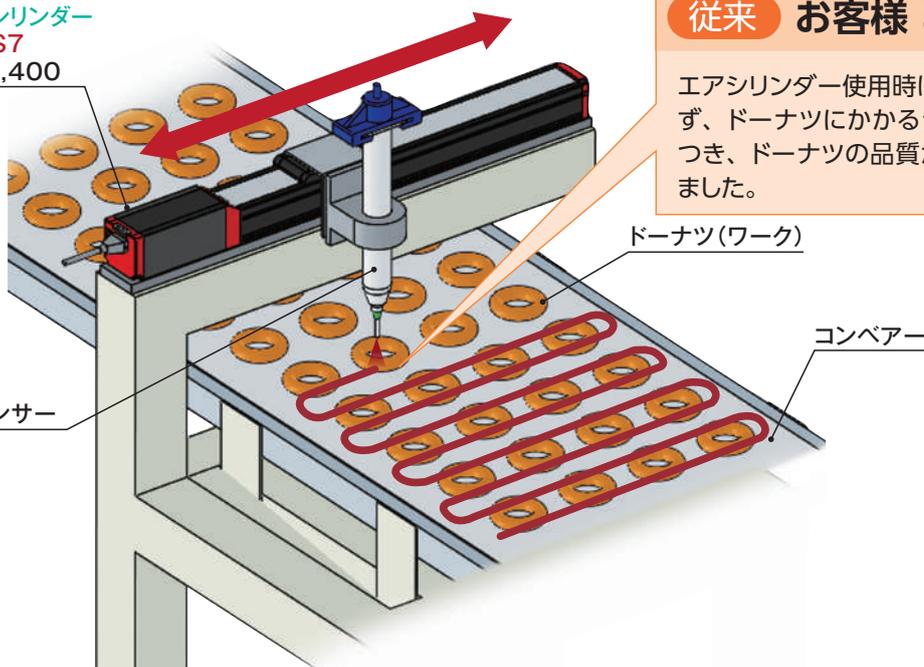
用途

コンベアー上を流れてきたドーナツに対し、ディスペンサーを往復させてシロップを振りかける装置です。

エレシリンダー® 導入装置の解説

エレシリンダー
EC-S7
¥45,400

シロップ
ディスペンサー



従来 お客様 お困りPoint

エアシリンダー使用時は移動速度が安定せず、ドーナツにかかるシロップの量がばらつき、ドーナツの品質が不安定になっていました。

従来 エアシリンダーの問題点

- ドーナツにかかるシロップの量にばらつきがあり、シロップが少なすぎるドーナツに対し、作業者が毎日計1時間かけて手直し作業をしていました。

エレシリンダー® 導入効果

- エレシリンダー®は設定した速度で必ず動作するため、ドーナツにかかるシロップの量が均一になり、作業者による手直し作業が不要になりました。

	エアシリンダー
手直し作業時間	1時間/日
追加作業人件費	420,000円/年

	エレシリンダー®
手直し作業時間	0時間/日
追加作業人件費	0円

手直し作業時間分の人件費を年間**42万円**削減！

■稼働条件

【装置の生産条件】 1時間当たりの人件費：1,200円 年間稼働日数：350日
 【手直し作業にかかる人件費】 “エアシリンダー”装置 1時間×1,200円×350日=420,000円
 “エレシリンダー”装置 0円

8 小瓶コンベアー搬送装置

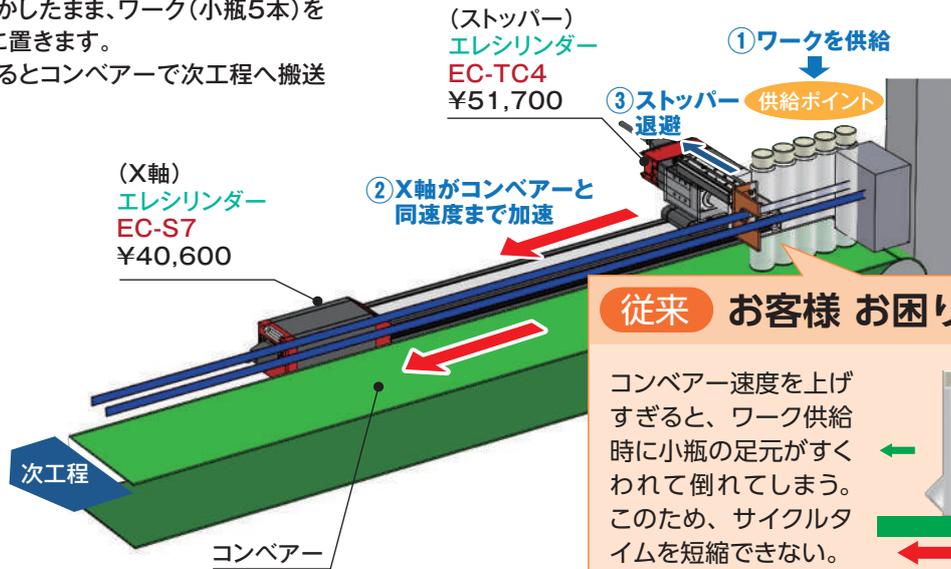
年間で72万円の残業代削減

用途

小瓶を5本ずつ次工程へ搬送する装置です。
 なお、ライン当たりの1日の生産数は18,000本です。

エレシリンダー® 導入装置の解説

コンベアーを動かしたまま、ワーク(小瓶5本)を供給ポイントに置きます。
 ワークが置かれるとコンベアーで次工程へ搬送されます。



従来 お客様 お困りPoint

コンベアー速度を上げすぎると、ワーク供給時に小瓶の足元がすくわれて倒れてしまう。このため、サイクルタイムを短縮できない。



従来 エアシリンダーの問題点

- 従来はワーク供給時に小瓶を倒さないようにするため、コンベアーの速度を50mm/sに抑えていました。装置のサイクルタイムは10秒でした。

エレシリンダー® 導入効果

- “①ワークを供給”後、“②X軸がコンベアーと同速度まで加速”してから“③ストッパー退避”させる機構を新設しました。これにより、コンベアーの速度を200mm/sに上げられるようになり、サイクルタイムを8秒に短縮することができました。

	エアシリンダー
装置サイクルタイム	10秒/5個
1日の残業時間	2時間
年間残業費	720,000円

	エレシリンダー®
装置サイクルタイム	8秒/5個
1日の残業時間	0時間
年間残業費	0円

残業時間削減により年間で約**72万円**の人件費削減！

稼働条件

■エアシリンダー

【1日の作業時間】
 10秒×3,600サイクル(18,000個÷5個)=36,000秒
 =10時間 →残業2時間
 【年間残業費】
 2時間×(1時間の残業費) 1,500円×(年間稼働日数) 240日
 =720,000円

■エレシリンダー

【1日の作業時間】
 8秒×3,600サイクル(18,000個÷5個)=28,800秒
 =8時間 →残業0時間
 【年間残業費】
 0時間×(1時間の残業費) 1,500円×(年間稼働日数) 240日
 =0円

9 洗浄機の扉の開閉機構

作業性改善と動作時間短縮

用途

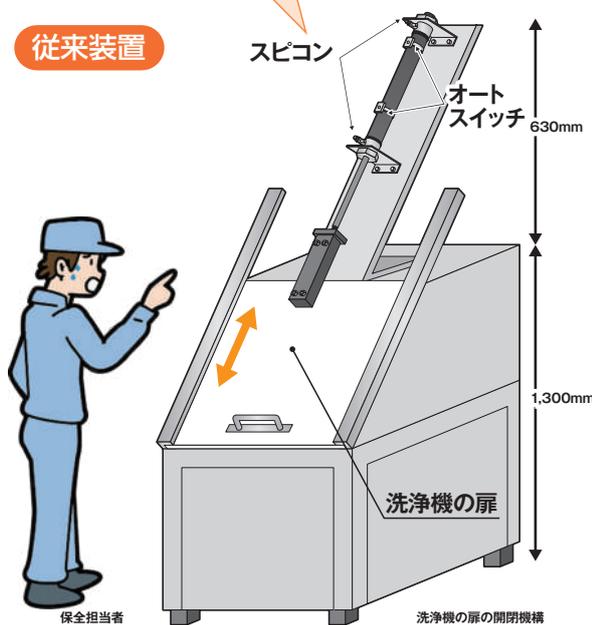
洗浄機の扉を上下にスライドさせる機構にエレシリンダーを採用しました。

エレシリンダー® 導入装置の解説

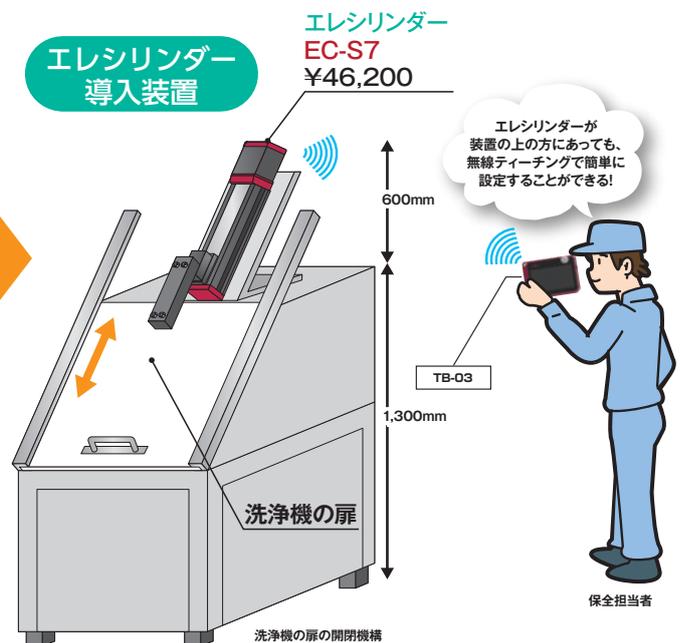
従来 お客様 お困りPoint

エアシリンダー使用時は、高所のスピコンやオートスイッチを調整するのは大変。

従来装置



エレシリンダー 導入装置



従来 エアシリンダーの問題点

- エアシリンダーが高所に設置されているため、スピコンやオートスイッチの調整するときの作業が大変でした。

エレシリンダー® 導入効果

- エレシリンダー®はデータ設定機と無線で接続可能。このため、アクチュエーターが高所でも簡単に設定できるようになりました。
- さらに起動・停止時の加減速を抑えて、途中は高速移動することで、開閉時間を5秒から3秒へ短縮することができました。

	エアシリンダー	エレシリンダー®
扉開閉時間	5秒	3秒

無線ティーチングで高所作業無し！

さらにサイクルタイムを2秒(40%)短縮！

IAI
Quality and Innovation

エレシリンダー® **EC**

Simple & Wireless Operation

New Product
IP67 防水仕様
ラジアルシリンダー®

代理店

www.iai-robot.co.jp

▲エレシリンダーカタログ

●詳しくは
エレシリンダーカタログ

またはホームページを
ご覧ください。



▲ホームページ

こちらから
カタログPDFがご覧に
なれます。



10秒で選定!! 機種選定ソフトをご利用ください

アイエイアイの全シリーズ約100万アイテムから最適機種を10秒で一発選定します。

アイエイアイホームページ ▶ 機種選定ソフト



アイエイアイ 選定

検索

<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>

選定結果が表示され、仕様書・図面・
御見積書・納期を出力します。

アイエイアイは国内外のサポート体制が充実

国内ネットワーク

国内 **29** 拠点



アイエイアイお客様センター“エイト”

安心とは**24時間対応**のことで

0800-888-0088
FAX 0800-888-0099

24時間受付中

何でもお問い合わせください
技術者が対応します。

受付時間 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)



- 価格を知りたい
- 納期を知りたい
- カタログが欲しい
- 使い方が分からない
- 機種選定して欲しい
- 修理メンテナンス
- とにかく困った時
- SELプログラム作成支援

修理は専門窓口にて対応 / 土祝日も受付いたします



- ステップ①** IAIホームページより必要事項を入力。
型式、S/N、エラーコード、不具合発生頻度、予備品と交換で治った。など...
- ステップ②** 入力完了!→最寄のIAI営業所、技術サービス課へ自動送信。
内容把握しております。ご不明点などございましたら連絡ください。
なるほど、この不具合なら○○の部品があるな...準備しよう。
- ステップ③** “確認用返信メール”をプリント出力し故障品に添付して、IAI技術サービス課(静岡)へ発送!

海外ネットワーク

世界30カ国200拠点でサポート可能
現地での各種セミナー対応も可能です

- **ヨーロッパ**
グループ1拠点
販売店網22社
- **タイ**
- **ベトナム**
- **フィリピン**
- **マレーシア**
グループ1拠点



- **アメリカ**
グループ3拠点
販売店網48社
- **シンガポール** ● **台湾**
- **中国**
グループ3拠点/販売店網34社 117拠点
- **韓国**
- **ブラジル**
委託販売店1拠点

アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは**24時間対応**のことです



0800-888-0088
FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間(月 7:00AM～金 翌朝7:00AM)
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)

(*上記フリーダイヤルがつかない場合は、こちらをご利用ください (通話料無料))
 TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486

株式会社 アイエイアイ

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクスジビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005 大阪府北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331	FAX 06-6479-0236
名古屋支店			
名古屋営業所	〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル6F	TEL 0568-73-5209	FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル6F	TEL 059-356-2246	FAX 059-356-2248
豊田支店			
新豊田営業所	〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-3 朝日生命新豊田ビル4F	TEL 0565-36-5115	FAX 0565-36-5116
安城営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東洋ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6 イースタンビル7F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
厚木営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネットビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソンビル浜松7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
滋賀営業所	〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21 第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777	FAX 077-514-2778
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 甲南アセット明石第二ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 鯉城広島サンケイビル5F	TEL 082-544-1750	FAX 082-544-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本県熊本市中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

Head Office : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office : 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

ホームページ www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ/ロボシリンダー/ROBOCYLINDER/エレスリンダ/エレスリンダー/ELECYLINDER/ラジアルシリンダ/ラジアルシリンダー/RADIAL CYLINDER/
パワーコン/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 7th FL, Debaratana RD.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand