



# IAI

Quality and Innovation

DISTRIBUIDOR Y SERVICIO  
TÉCNICO EXCLUSIVO



# Larraioz Elektronika

*Smart Ideas... Because automation matters*

Desde 2007 Larraioz Elektronika es distribuidora oficial de IAI Japón en España. Siendo responsable del desarrollo de ventas, marketing y la red regional de colaboradores, integradores y fabricantes de maquinaria.



## ■ LARRAIOZ MECHATRONICS & ROBOTICS

Soluciones de movimiento eléctrico, desde los más simples actuadores eléctricos lineales hasta los robots industriales más complejos. El mejor y más completo portafolio del mercado para mover de forma eficiente y controlada. La solución adecuada para cada aplicación: desde cargas miniatura hasta ultra pesadas, alta precisión, movimientos lentos o extremadamente dinámicos, entornos sucios o peligrosos, etc.

## ■ LARRAIOZ INDUSTRIAL AUTOMATION

Plataformas de control de máquina, tanto dispositivos hardware como software. Larraioz Automation ofrece dispositivos de automatización y control programables con los que otorgar la inteligencia que necesitan los procesos. Una amplia gama de soluciones programables de Panel PC en tiempo real, para los diferentes requerimientos de potencia de procesamiento, visualización y comunicación industrial.

Larraioz Elektronika fundada en 1988, es una empresa de contrastada reputación en el área de la automatización industrial, mecatrónica y robótica. Formada por un equipo altamente cualificado, aporta al fabricante de maquinaria, integrador de sistemas e ingeniería, soluciones en los campos de motion, actuadores eléctricos lineales y rotativos, servo-accionamientos, robótica industrial, comunicaciones, CPUs industriales y electrónica embebida.



#### ■ LARRAIOZ INDUSTRY 4.0

En la era de la industria digital y la Smart Factory, todos los actores deben ser inteligentes: máquinas, personas, factorías. La conexión de la información y que esta llegue de forma fiable, segura y rápida es un requerimiento indispensable. Los datos se necesitan en el momento requerido, en la plataforma disponible y por la persona adecuada para poder adoptar las respuestas necesarias a la cadena productiva.



#### ■ LARRAIOZ SENSOR TECHNOLOGY

Las máquinas ya tienen cerebro, brazos y manos. Ahora necesitan también sentidos. La sensorica es la herramienta indispensable para actuadores y robots con los que determinar qué ocurre en su entorno y cómo responder en consecuencia.

# Servicio IAI LARRAIOZ ELEKTRONIKA

## Ciclo de vida del producto



PREVENTA



VENTA



POSTVENTA



### PREVENTA



- Asesoría y consultoría
- Demostraciones
- Formación de selección de instalación y programación

### VENTA



- Transporte a destino final
- Planes de compra basados en renting
- Llave en mano por medio del programa de partners LMT

### POSTVENTA



- Formación continua
- Mantenimiento preventivo y correctivo
- Suministro de recambios originales
- Asesoría soporte técnico
- Diagnóstico de fallos y reparación de componentes
- Planes de renovación por obsolescencia técnica/desgaste
- Soporte local por medio de nuestro programa de partners LMT

# Formación IAI

Larraioz Elektronika, en paralelo a la academia de mecatrónica y robótica, programa y desarrolla habitualmente cursos de formación técnica tanto para personal de mantenimiento como para ingenieros de desarrollo y aplicación. Los cursos de formación y capacitación pueden ser desarrollados con las programaciones habituales de Larraioz Elektronika en sus instalaciones dedicadas, o planificados a demanda y medida del cliente, en sus centros de trabajo y con programa personalizado.

Formamos y entrenamos a la masa laboral actual y futura en los últimos avances tecnológicos en automatización, movimiento eléctrico y robótica.





Digest Catalog

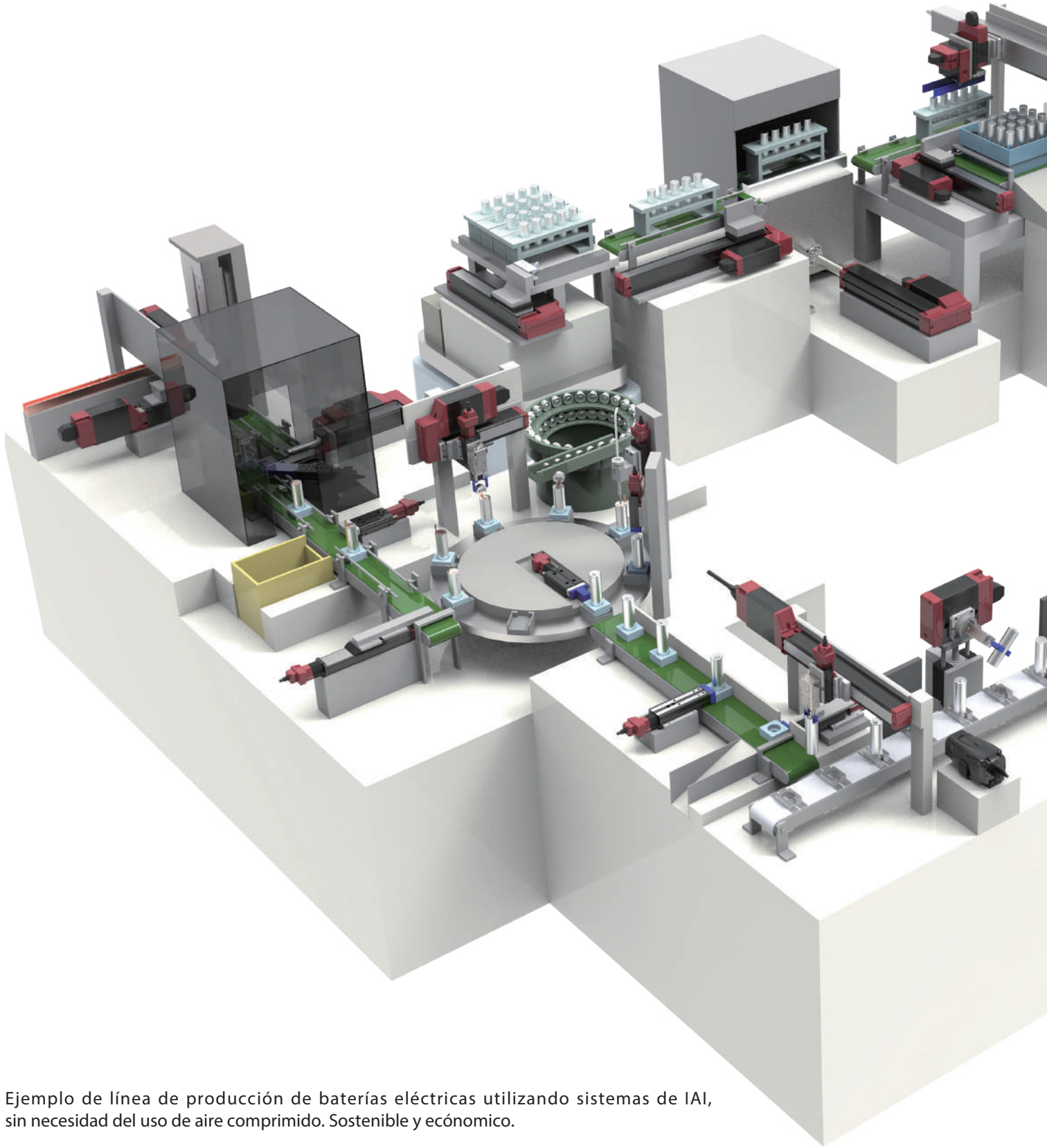


IAI Industrial Robots  
Digest Catalog

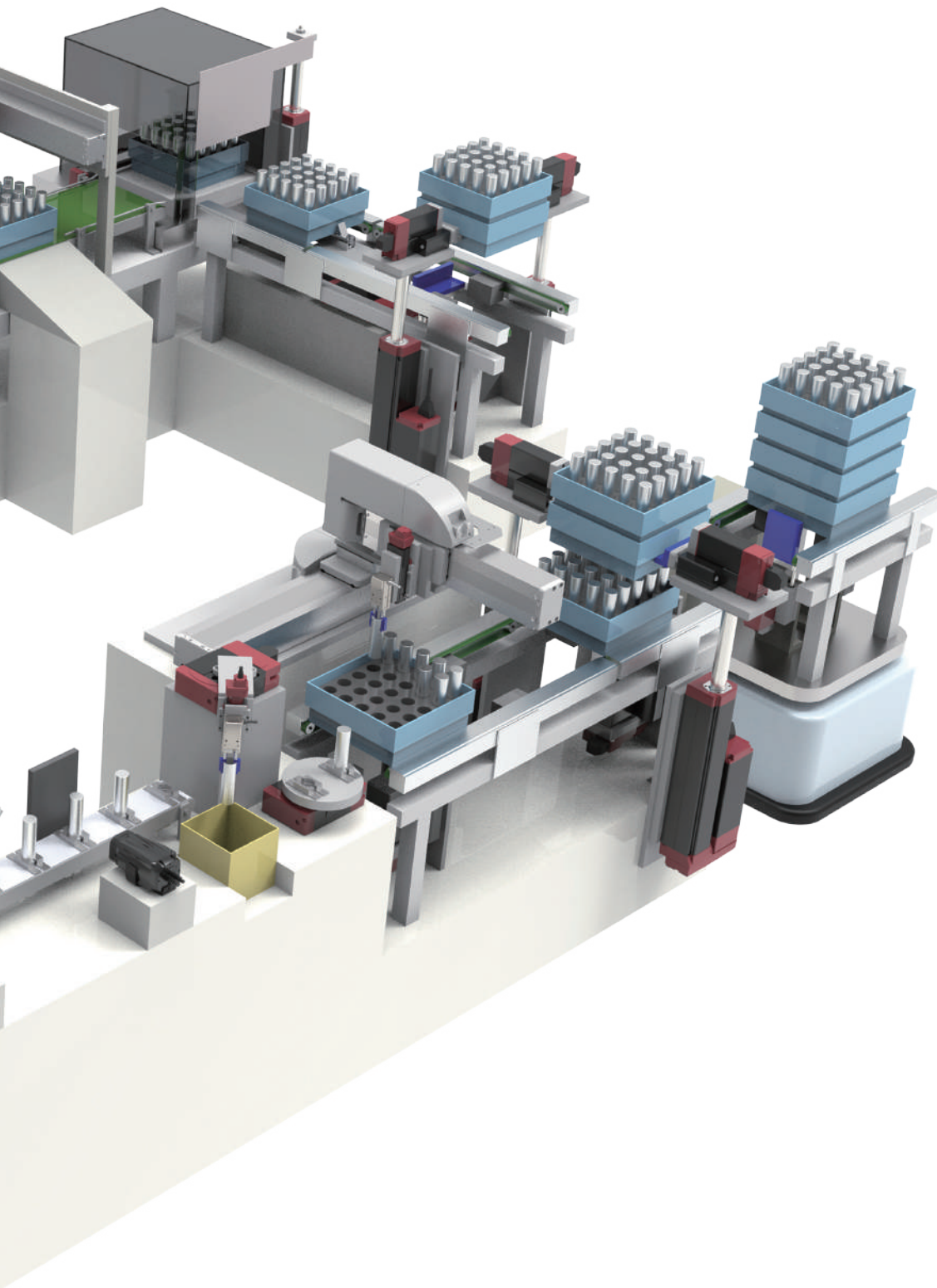
**IAI**  
Quality and Innovation  
[www.intelligentactuator.com](http://www.intelligentactuator.com)

## ÍNDICE

IAI cómo empresa líder en japon en actuadores eléctricos y pequeños robots industriales, siempre anticipa las necesidades del mercado y lanza varios productos al mercado cada año. El gran número de variantes de producto proporcionan el sistema óptimo.



Ejemplo de línea de producción de baterías eléctricas utilizando sistemas de IAI, sin necesidad del uso de aire comprimido. Sostenible y económico.



Introducción a la  
compañía 3

Gama de  
productos 9

ELECYLINDER® 11

Posicionamiento  
multipunto 19

Producto especial 25

A prueba  
de polvo y  
salpicaduras 29

Controlador 33

Otros 37

Tabla de  
especificaciones 39

Aplicaciones 55



# Introducción de la Compañía



Empresa líder en pequeños robots industriales  
No.1 en el mundo en actuadores eléctricos programables.

## Sede del Grupo IAI (Japan)

Nombre de la compañía: IAI Corporation  
 Fecha constitución: 3 de abril de 1976  
 Presidente y director representante: Toru Ishida  
 Objeto Social: Desarrollo, diseño, fabricación y venta de pequeños robots industriales.  
 Desarrollo de nueva tecnología agrícola (Departamento Eco-Farm)  
 Número de empleados: 1.349 (Abril de 2023)



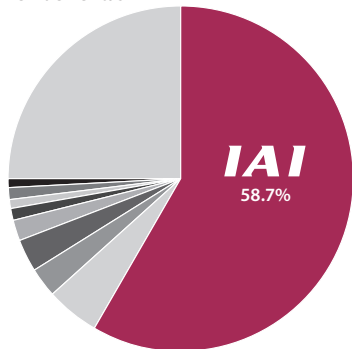
### ● Oficinas en todo el mundo



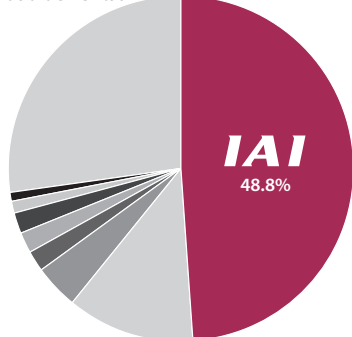
## Single Axis/Cartesian Robots Share

Resultados 2021 (Encuesta de economía de Fuji)

### ● Volumen de ventas



### ● Cantidad de ventas



## Contribuciones sociales

### ● Mini Robo



Mini Robo es un robot de fútbol desarrollado por IAI para los niños y compartir con ellos la tecnología mecatrónica.

### ● IAI Stadium



En IAI apoyamos al equipo de fútbol profesional de Shizuoka, el Shimizu S-Pulse, como patrocinadores. En 2013 adquirimos los derechos de denominación del Nihondaira Stadium, el estadio local del Shimizu S-Pulse.

# Lo que IAI puede hacer por ti

## Gama de productos

Ofrecemos la línea de productos N°1 y más extensa en la industria de actuadores eléctricos con una amplia variedad de variaciones. (Ver P7 para más detalles). Se puede utilizar para diversos fines y condiciones de uso



## Entrega rápida

Los principales componentes se fabrican internamente, consiguiendo plazos de entrega estables.

(Ejemplo) ELECYLINDER®



## Larga vida

Tiene una larga vida porque a diferencia de los cilindros neumáticos, no hay colisión en los topes y no se desgasta la junta interior del émbolo.

(Ejemplo) ELECYLINDER®

Operational conditions				
Operating Days Per Year	Operating Hours	Movement Stroke	Payload	Operation Cycle
240 days	16 hours per day	300mm	Horizontal: 12kg	8 seconds per reciprocating motion

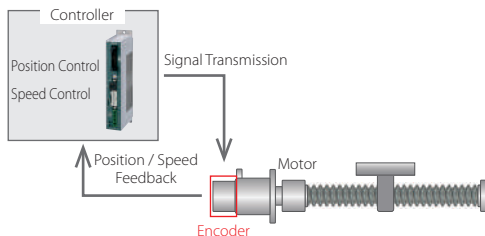
Life				
Product Specifications	Life	Operation Life	Lifespan Factors	Remarks
ELECYLINDER® (Rod type) EC-R7	15 Years	~16,000km	End of bearing life	Max speed: 155mm/s Acceleration/deceleration: 0.5G

## Mejorar la calidad y reducir el tiempo de ciclo

Contribuir a la mejora de la productividad maximizando los beneficios de la energía eléctrica.

### ● Control en lazo cerrado

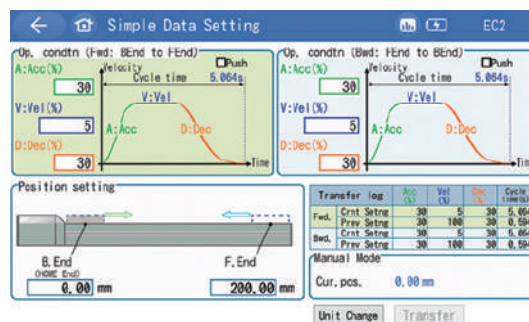
Todos los motores, incluidos los motores paso a paso, están equipados con encoders. Control de posición, velocidad en lazo cerrado por encoder.



>>Nota. Cierre de lazo de control  
Posición: 1,000 veces por segundo  
Velocidad: ~20,000 veces por segundo

### ● AVD Control

Puede establecer no solo la velocidad, sino también la aceleración y la desaceleración. Mientras aumenta la velocidad, puede suprimir el impacto al comenzar a moverse o detenerse.



Operating conditions abbreviation: AVD  
**A**cceleration : Acceleration  
**V**elocity : Speed  
**D**eceleration : Deceleration

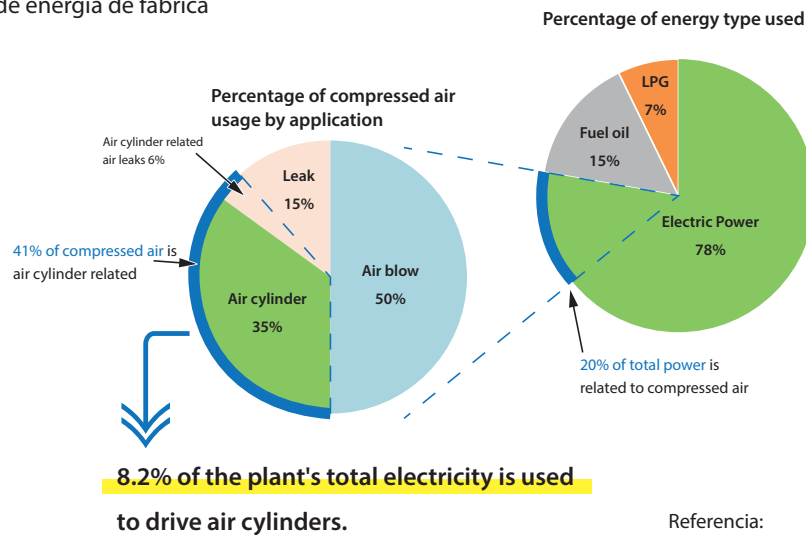
# Introducción de la compañía

Hacia la Realidad de la Neutralidad de emisiones de carbono es ELECYLINDER®

## El ahorro de energía

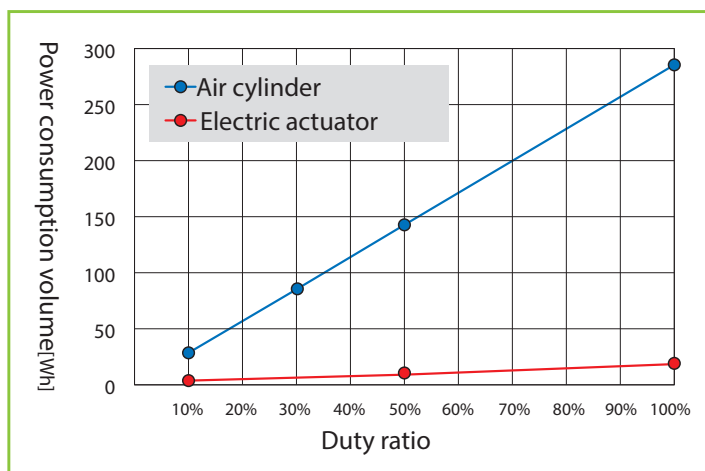
El uso del aire comprimido para generar movimiento es ineficiente la alternativa eficiente esized efficiently.

### ● Relación de consumo de energía de fábrica



Referencia:  
Ahorro energético en Sistemas Neumáticos

### ● Comparación de consumo de energía entre cilindros neumáticos y ELECYLINDER®



Cilindro de aire: calculado a partir de la cantidad de aire utilizada

ELECYLINDER®: Medición experimental

#### ■ Cilindro de aire (φ25)

Horizontal, carrera 300mm, 300mm/s, tubo de aire φ4mm x 2m, 0.4MPa.

#### ■ ELECYLINDER®

Horizontal, carrera 300mm, aceleración/desaceleración1G, 300mm/s, carga útil 12kg

**Los cilindros neumáticos CONSUMEN MÁS cuanto mayor es su % de uso**  
**Los ELECYLINDERS NO, AHORRAN ENERGÍA Y EMISIONES**

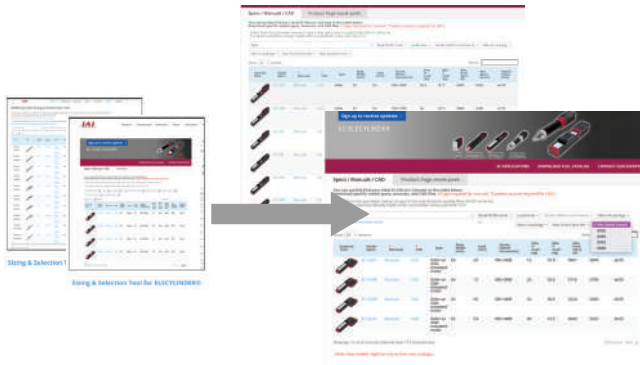
# Soporte de selección

## Página web de IAI

Please take advantage of the useful tools on our website

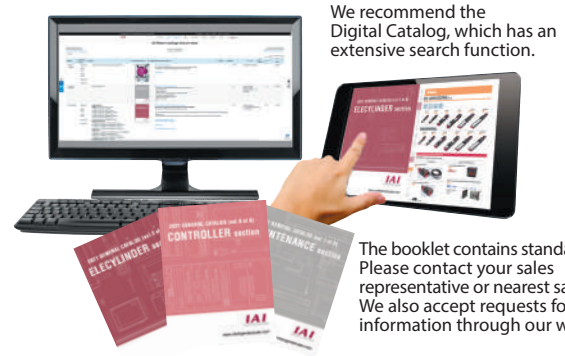
### Model Selection Software

The optimal model can be selected from approximately 1 million items in one attempt.



### Catalog

Please refer to the catalog for dimensional drawings and specification details.

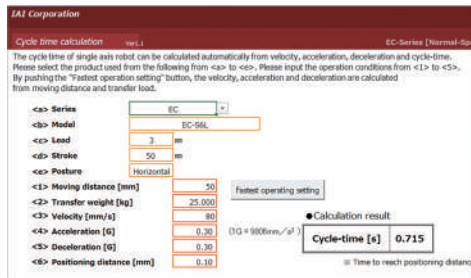


We recommend the Digital Catalog, which has an extensive search function.

The booklet contains standard prices. Please contact your sales representative or nearest sales office. We also accept requests for information through our website.

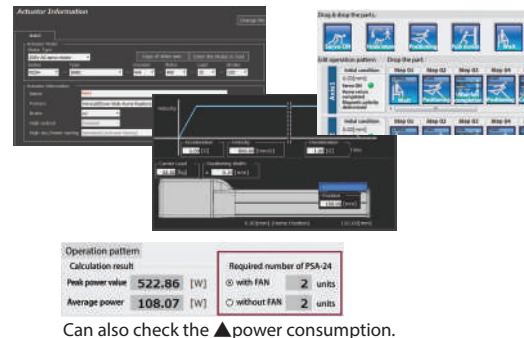
### Cycle time calculation software

The cycle time can be checked in advance by entering the actuator under consideration and the operating conditions.



### Calculator software

By entering the operating conditions of the 24V actuator under consideration, the 24V power supply capacity, cycle time, and timing chart can be confirmed.



Can also check the ▲ power consumption.

## Service

Provides support from consideration before introduction to maintenance and education after introduction.

Special specifications supported (customization service for standard products)

We will make proposals and modify the standard product according to your request.

Trial seminar/Maintenance Various training sessions and on-site seminars

We actively conduct seminars for hands-on experience with ROBO Cylinders, as well as safety lectures and maintenance training.

Maintenance / Repair dedicated contact

A dedicated maintenance and repair contact will respond smoothly to any issues that may arise.

# Support system

## Overseas Sales Companies

Support overseas with the same attention to detail as in Japan ~Technical Support at USA, Europe and Asia OCEANIA~

**America**

USA Headquarters & Western Region

Midwest Branch Office

GA Branch Office

**USA**

Japanese OK TEC Wrench Airplane

**IAI America, Inc.**

- USA Headquarters & Western Region**  
 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA  
 TEL +1-310-891-6015 URL www.intelligentactuator.com  
 Contact us contact.iai-america.com
- Midwest Branch Office**  
 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA  
 TEL +1-847-908-1400 Contact us contact.iai-america.com
- Southeast Branch Office**  
 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066, USA  
 TEL +1-678-354-9470 Contact us contact.iai-america.com

**Brazil**

CBD Mecânica Industrial Ltda.

**Brazil**

Japanese OK TEC Wrench Airplane

**CBD Mecânica Industrial Ltda.**

Rua José Tanoeiro, 261-Vila Monte Sion-08613-123-Suzano-Saõ Paulo-Brazil

TEL +55-11-4745-3939 FAX +55-11-4745-3949

E-mail vendas@cbd.com.br URL www.cbd.com.br

**Europe**

IAI Industrieroboter GmbH

**Germany/Europe**

Japanese OK TEC Wrench Airplane

**IAI Industrieroboter GmbH**

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

TEL +49 (0) 6196-88950 FAX +49 (0) 6196-889524

E-mail info@iai-gmbh.de URL www.iai-automation.com



Japanese Language Support



Technical Support



Simple Repair



Global Support



## JAPAN

### IAI Group Headquarters

#### ● Head Office/Factory

577-1 Obane, Shimizu Ward, Shizuoka City, Shizuoka Prefecture 424-0103

#### ● Fujinomiya Factory

1700 Utsubusa, Fujinomiya City, Shizuoka Prefecture 419-0317

## China



### IAI (Shanghai) Co., Ltd.

#### ● CHINA Headquarters

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

TEL +86-21-6448-4753 FAX +86-21-6448-3992 E-mail shanghai@iai-robot.com

URL www.iai-robot.com

#### ● Shenzhen Branch Office

Rm 502,212 Block, Tairan 4nd Rd, Tairan Industry Park, Chegongmiao, Shenzhen 518042, China

TEL +86-755-2393-2307 FAX +86-755-2393-2432 E-mail shenzhen@iai-robot.com

#### ● Tianjin Branch Office

Rm 2-1105, Hesheng Fortune Square, South side of Beian Bridge, Nanshi Street, Heping Qu, Tianjin 300021, China

TEL +86-22-5817-1826 FAX +86-22-5817-1828 E-mail tianjin@iai-robot.com

## Korea



### IA KOREA Corp.

A-501, BundangSuji U-Tower, 767, Sinsu-ro, Suji-gu, Yongin-si, Gyeonggi-do 16827 KOREA

TEL +82-31-525-3500 FAX +82-31-525-3515

E-mail peter@iakorea.co.kr URL www.iakorea.co.kr

## Taiwan

### Alteks Co., Ltd.



5F, 580, Sec. 1, Min-Sheng N. Rd., Kuei-Shan Hsiang, Taoyuan Hsien, Taiwan R.O.C.

TEL +886-3-2121020 FAX +886-3-2121250

URL www.alteks.com.tw

### FEDERAL WORLD-WIDE Co., Ltd.



Rm. 1, 14F., No.150, Jian 1st Rd., Zhonghe District, New Taipei City 235, Taiwan R.O.C.

TEL +886-2-8226-5570 FAX +886-2-8226-5430

URL www.kgn.com.tw

### HSIN HSIE SHIANG TRADING Co., Ltd.



4F-1, No.58, Hsing Shan Rd., Neihu Dist., Taipei City 114, Taiwan R.O.C.

TEL +886-2-8792-9888 FAX +886-2-8792-9968

URL www.hhstc.com.tw

## Thailand



### IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

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

TEL +66-2-361-4457~59 FAX +66-2-361-4456

E-mail info@iai-robot.co.th URL www.iai-robot.co.th

## Singapore



### SUS (Singapore) Pte. Ltd.

19 Tannery Road 347730, Singapore

TEL +65-6842-4348 FAX +65-6842-3646

## Vietnam



### Standard Units Supply (Vietnam) Co., Ltd.

Workshop X6, Hai Thanh Leasing workshop area, Hai Thanh Ward, Duong Kinh District, Hai Phong city, Vietnam

TEL +84-2253-632-403 FAX +84-2253-632-405

## Philippines



### Standard Units Supply Philippines Corporation

Building R1-D, Lot 13, Phase 1B, First Philippine Industrial Park, Special Economic Zone, Tanauan City, Batangas 4232, Philippines

TEL +63-43-430-0290~0299 FAX +63-43-430-1071

## Malaysia



### XTS TECHNOLOGIES SDN BHD

No.21, Jalan MJ14, Taman Industri Meranti Jaya, 47120 Puchong, Selangor, Malaysia

TEL +6-03-8066-2496 FAX +6-03-8066-2496

## Indonesia

### PT.ETERNA KARYA SEJAHTERA

Duta Merlin Block C No. 31-32 Jl.Gajah Mada No.3-5 Jakarta 10130, Indonesia

TEL +62-21-6341749 FAX +62-21-6341751

## India



### Standard Units Supply (India) Pvt. Ltd.

43/1 Padasalai Street, Ayanambakkam, Chennai 600095, Tamil Nadu, India

TEL-FAX +91-44-49524482

# Gama de productos

## Resumen de la gama

**General Configuration** An example of the configuration required to control IAI products is shown below.

**(1) Actuator**  
Power (Ex.) PSA-24

**(2) Controller**

**(3) Teaching Tools**

**\* (3) About Teaching Tools**  
Either dedicated PC teaching software or a teaching pendant is always required for operation setup. (Not included in (1) and (2)) In the case of ELECYLINDERS, it is possible to use the digital speed controller or wireless teaching controller built into the main body, or the wired teaching controller.

**\* For Built-in Controller Type**  
ELECYLINDER and Tabletop Robots have a built-in controller, so (2) is not necessary.

**\* About the cable**  
Between (1) and (2): Attached to (1) when cable length is specified on the model of (1)  
Between (2) and (3): Attached to (2) when cable length is specified on the model of (2)  
\*For I/O and pulse-train control. For field network control, only connectors are included.

## Posicionamiento de 2 puntos (ELECYLINDER®)

Reference page ► **P11**

Tipo	Slider	Cilindro radial	Vástago	Mesa	Pinza	Giratorio	Tope escamoteable	Sala limpia	A prueba de polvo / salpicaduras
Aspecto									
Tamaño	35~188mm	35~108mm	34~148mm	31~88mm	82~130mm	90~185mm	112/148mm	35~120mm	63/73mm
Carrera	50~2800mm	50~1000mm	10~300mm	10~150mm	10~20mm (un lado)	330 Deg.	50mm	50~1500mm	50~800mm
Carga útil max.	Horizontal 400kg Vertical 80kg	Horizontal 300kg Vertical 150kg	Horizontal 80kg Vertical 19kg	Horizontal 20kg Vertical 6,5kg	28~360N (Fuerza de agarre máx. ambos lados)	1,5~25,2N (Torsión máxima)	100kg (Masa máx. de pieza)	Horizontal 80kg Vertical 55kg	Horizontal 80kg Vertical 19kg
Vel. máx.	2.000mm/s	860mm/s	860mm/s	800mm/s	120mm/s	600 deg/s	350mm/s	1.350mm/s	860mm/s

## Posicionamiento multipunto

Reference Page ► **P19**

Tipo	Slider	Linear Servo	Vástago	Cilindro radial	Mesa	Servo prensa con célula de carga	Pinza	Giratorio	Aplicaciones especiales
Aspecto									
Tamaño	22~198mm	60~210mm	12~200mm	40~160mm	32~95mm	40~200mm	15~123mm	45~180mm	-
Carrera	25~3200mm	40~4155mm	10~500mm	50~800mm	25~390mm	100~520mm	2~130mm (un lado)	330 Deg. 360 deg.(Rotación infinita soportada)	-
Carga útil max.	Horizontal 400kg Vertical 80kg	Horizontal 120kg	Horizontal 1.000kg Vertical 600kg	Horizontal 300kg Vertical 150kg	Horizontal 30kg Vertical 24kg	20~50.000N (Fuerza de empuje máx)	10~880N (Max grip force, both sides)	0,24~75N (Torsión máx.)	-
Vel. máx.	3.000mm/s	2.500mm/s	1.200mm/s	1.500mm/s	1.300mm/s	240mm/s	643mm/s	1.800mm/s	-







## Robots

Reference Page ► **P25**

Tipo	Robot Cartesiano	Robot de mesa	Robot ortogonal de 6 ejes	Robot SCARA
Aspecto				
Número de ejes	2~6 ejes	2~4 ejes	6~ ejes	3~4 ejes
Alcance máximo	50~4.155mm	200~500mm	50~1.100mm	180~1.200mm
Carga útil máx.	90kg	30kg	2kg	50kg
Vel. máx. / Vel. combinada máx.	2.500mm/s (Vel. máx. del eje base)	1.200mm/s (Vel. máx. del eje base)	700mm/s (Vel. combinada máx.)	9.215mm/s (Vel. combinada máx.)

## A prueba de polvo y salpicaduras

Reference Page ► P29

Tipo	Slider	Vástago	Cilindro radial	Robot SCARA	Pinza	Giratorio
Aspecto						
Tamaño	32~198mm	28~85mm	45~160mm	3~4 axes (n°)	35~80mm	45~195mm
Carrera	25~2.500mm	25~300mm	50~800mm	300~1.200mm (Arm length)	4~7mm (one side)	330 deg. 360 deg. (Infinite rotation supported)
Velocidad máx.	Horizontal 120kg Vertical 60kg	Horizontal 100kg Vertical 70kg	Horizontal 240kg Vertical 120kg	47kg	6,4~102N (Max. grip force, both sides)	0,24~75N (Max. torque)









## Controller

Reference Page ► P33

Producto	RCON	RSEL	REC	PCON-CB/CGB	ACON-CB/CGB	DCON-CB/CGB	SCON2	MSEL	XSEL-RA/SA	XSEL-RAX/SAX (Para Robot SCARA)
Aspecto										
Nº de ejes conectables	~16 ejes	~16 ejes	~16 ejes	1-eje	1-eje	1-eje	1-eje	~4 ejes	~8 ejes	~8 ejes
Motor Compatible	   	   	 							
Operación de interpolación	×	✓	×	×	×	×	×	✓	✓	✓
Lenguaje Robot tipo SEL	Innecesario	Necesario	Innecesario	Innecesario	Innecesario	Innecesario	Innecesario	Necesario	Necesario	Necesario
Método de control soportado	I/O digital	✓	✓	×	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	modbus	✓	✓	×	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Tren de pulsos	×	×	×	✓	✓	✓	✓	×	×
Bus de campo	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓

## Other

Reference Page ► P37

Tipo	Software para PC		Teaching pendant			Wired Teaching Controller	Wireless Teaching Controller	Brake Release Box
	IA-OS	IA-101	TB-02	TB-03	TB-02E/03E/ADTB	TBD-1	TBD-1WL	BKR-01
Aspecto								
Descripción general	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compatible con EC, REC, y controladores con □CON en el nombre del modelo.</li> <li>Programación perfiles de movimiento a posición y fuerza, ajuste parámetros, bus de campo, backup...</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compatible con controladores con □SEL en el nombre del modelo.</li> <li>Pide desarrollo programas robots controladores SEL y ajuste parámetros.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compatible con todos los ELECYLINDER® controladores homologados.</li> <li>Categoría de seguridad conforme</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compatible con todos los ELECYLINDER® controladores homologados.</li> <li>Admite comunicación inalámbrica con ELECYLINDER®.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Teaching pendant con fuente de alimentación.</li> <li>El desbloqueo del freno, la prueba de</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Conectable a todos los ELECYLINDER®.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Admite comunicación con ELECYLINDER®.</li> <li>Número máximo de ejes detectados simultáneamente: 16.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Desbloqueo frenos sin cableado al controlador durante la puesta en marcha.</li> </ul>





**¿Qué es un ELECYLINDER®?**

Al igual que la electroválvulas, los ELECYLINDER® puedes accionarse con una señal ON/OFF, lo que facilita su manejo, incluso para los usuarios n6veles de actuadores el6ctricos.

- o "Simple2 es el concepto del actuador el6ctrico
- o Controlador incorporado
- o Sin programaci6n

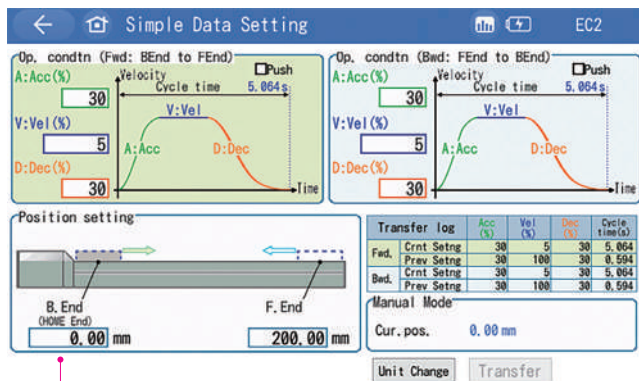
**TODO EN UNO**



**Operaci6n simple**

Ingrese valores num6rico para posici6n, velocidad, aceleraci6n, desaceleraci6n y fuerza de presi6n.

Desplace el actuador de forma precisa (teach) a la posici6n que desea y gr6bela.



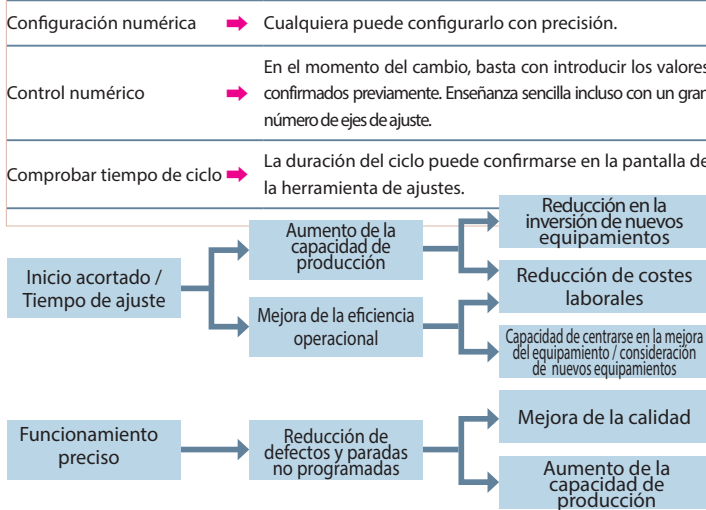
La posici6n actual tambi6n puede capturarse

No hace falta tener acceso al actuador para su ajuste

● Posibilidad de comunicaci6n inal6brica



**¿Se est6 digitalizando tu planta/f6brica?**



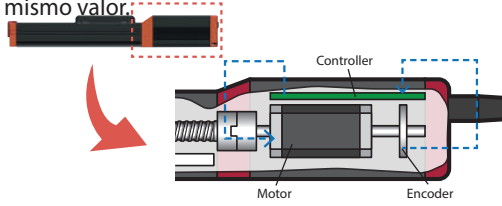
Se pueden realizar ajustes fiables sin depender de la intuici6n o la experiencia. La fabricaci6n de alta calidad es posible porque la posici6n y velocidad son siempre las elegidas y no dependen de condiciones exteriores o de ajustes de la operaci6n por personas no autorizadas

Empresa A y Empresa B

	Empresa A Usa cilindro de aire	Empresa B Usa ELECYLINDER®
PM 17:10	Hey rookie! The speed is not at all correct	Beep Beep
PM 17:20	It's impossible to adjust the flow valve to the same speed on several axes. What are you saying?	For this new equipment, these are the values!
PM 17:25	If you do it often enough, eventually you will get used to it. This, too, is experience!	Are you new here? You work really fast! You can go home now!
PM 22:30	They said I would get used to it, but I just don't know! At this rate, I won't be able to go home!	Let's get ready for tomorrow by going to bed early...

## Alto rendimiento

Una vez configurado, seguirá funcionando con el mismo valor.



- Control de retroalimentación
- Configuración de la unidad numérica

Posición: 1.000 veces/sec.

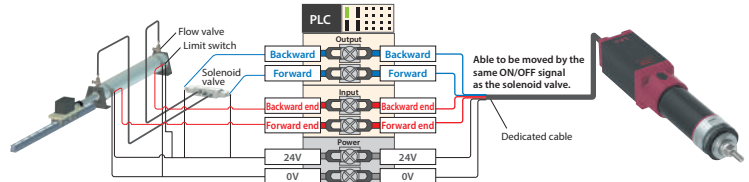
Posición: 0,01mm

Velocidad: ~20.000 veces/sec.

Velocidad: 0,01mm/s

## Reducción de cableado

Puede operar con el mismo cableado que el cilindro neumático al que sustituye



## Ahorro de energía respecto a un actuador neumático

Reduce el consumo de energía y contribuye la reducción de emisiones de CO2

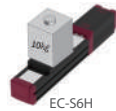
- Comparación de consumo de energía

### Air cylinder

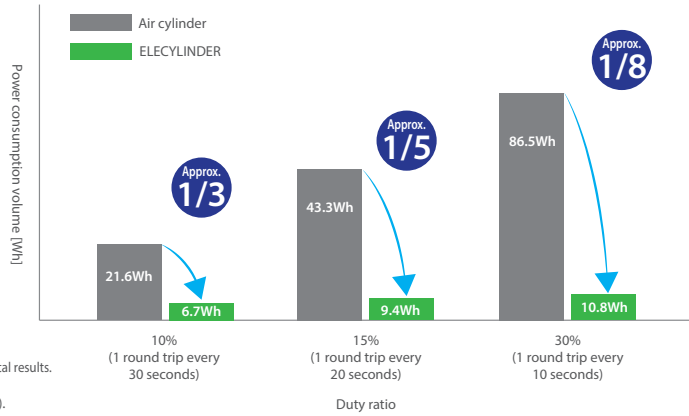


Stroke: 400 mm  
Speed: approx. 300mm/s  
Load Mass: 10kg  
Bore system:  $\varnothing 25$   
Primary side air pressure: 0.4Mpa  
Moving distance: 400mm  
One-way travel time: approx. 1.5 sec.

### Electric (ELECYLINDER)



Stroke: 400 mm  
Speed: 300 mm/s  
Load Mass: 10kg  
Acceleration/deceleration: 0.3G  
Moving distance: 400mm  
One-way travel time: 1.5 sec.



\*ELECYLINDER power consumption is calculated from calculated values based on experimental results.

\*Air cylinders are calculated based on air consumption.

\*Electricity per unit flow rate: 0.111 KWh/m<sup>3</sup> (using figures from our plant in FY2021).

\*Air leakage from the air cylinder is assumed to be 0.

## Precio ajustado

Prestaciones eléctricas con la sencillez y prácticamente el costo de un sistema neumático

### Rodless type

The body price is almost the same.

In addition, the cost of components such as speed controllers and solenoid valves is eliminated.

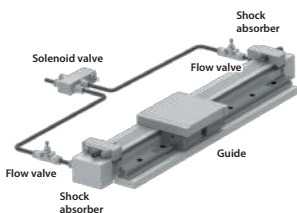
### Rod type

ELECYLINDER (radial cylinders) can apply radial loads directly to the body.

Eliminates the need for external guides and connection brackets.

In addition, machine design / assembly and adjustment costs can be reduced.

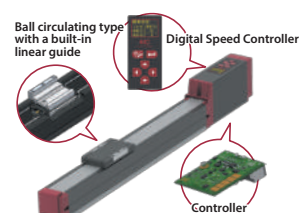
### Air cylinder



- ✓ Air cylinder body (with guide)
- ✓ Flow valve
- ✓ Shock absorber
- ✓ Solenoid valve

Rodless air cylinder  $\varnothing 25$   
Stroke 300 mm

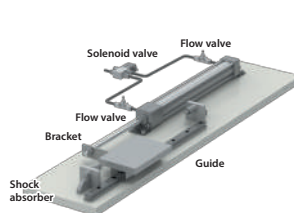
### ELECYLINDER



- ✓ ELECYLINDER built-in
  - Linear guide
  - Motor Encoder
  - Ball screw
  - Controller

ELECYLINDER D54 with digital speed controller  
Stroke 300 mm

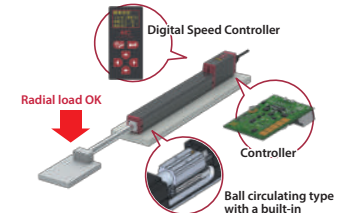
### Air cylinder



- ✓ Air cylinder body
- ✓ Guide
- ✓ Flow valve
- ✓ Shock absorber
- ✓ Solenoid valve

Rod type air cylinder  $\varnothing 25$   
Stroke 300 mm

### ELECYLINDER



- ✓ ELECYLINDER built-in
  - Linear guide
  - Motor Encoder
  - Ball screw
  - Controller

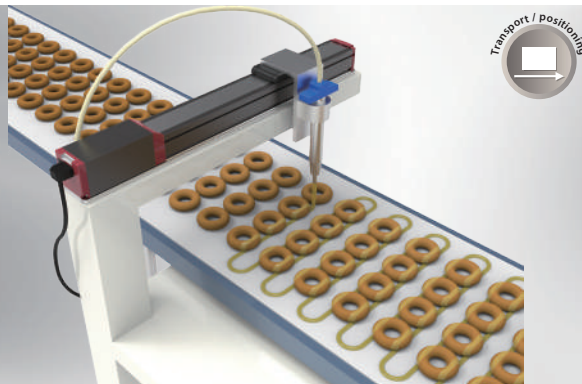
ELECYLINDER DRR4 with digital speed controller  
Stroke 300 mm

2 POSICIONES

Tipo Slider / Eje sin vástago

Ideal para mover piezas de trabajo en la dirección horizontal o a largas distancias..

ELECYLINDER®



● Catalog Download:  
intelligentactuator.com/dg23-p13-1



● How to select ELECYLINDER:  
intelligentactuator.com/dg23-p13-2




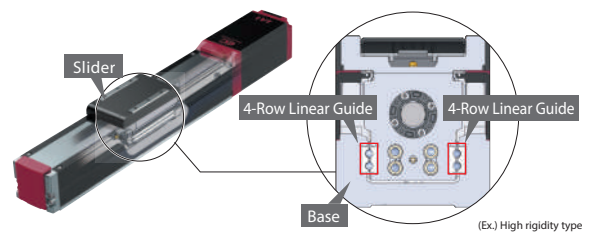
● ELECYLINDER Product Page:  
intelligentactuator.com/dg23-p13-3



### Características


Con la forma de un actuador estándar, la carga útil se monta sobre el carro deslizante y se opera como un cilindro neumático, pero sin topes ni ajustes mecánicos. Una característica de los productos IAI es que permiten momentos muy altos debido a su guía lineal cuádruple recirculación de bolas integrada en el slider.




- Amplia gama: Desde el tamaño de la palma de la mano hasta el tamaño grande capaz de transportar 400 kg horizontalmente.
- Suavidad de movimientos: Sin holguras, movimiento mecánico preciso. Estabilidad como dispositivo de posicionamiento debido a la baja variación de la guía .



### Gama de productos

**Ultra-compact** Type  
**EC-SL3**



- Ultracompacto del tamaño de la palma de la mano

Tamaño	35mm
Carrera	50~200mm
Carga útil máx. Horizontal	2kg / Vertical 0,7kg
Velocidad máx.	200mm/s

**Standard** Type  
**EC-S□(A)**



- Más de 20 variantes
- Posición de motor en línea o paralelo

Tamaño	35~85mm
Carrera	50~1.500mm
Carga útil máx. Horizontal	80kg / Vertical 55kg
Velocidad máx.	1.200mm/s

**High rigidity** Type  
**EC-S□AH**



- Alta rigidez de guía lineal recirculante de bolas de 4 filas
- Posición de motor en línea o paralelo

Tamaño	63/75mm
Carrera	50~1.500mm
Carga útil máx. Horizontal	51kg / Vertical 25kg
Velocidad máx.	1.440mm/s

**Wide** Type  
**EC-WS□**



- Alta rigidez de cuerpo ancho reforzado
- Posición de motor en línea o paralelo

Tamaño	100/120mm
Carrera	50~800mm
Carga útil máx. Horizontal	62kg / Vertical 13.5kg
Velocidad máx.	1.000mm/s

**Belt driven** Type  
**EC-B□**



- Gran carrera accionado por correa
- Posición de motor superior o inferior

Tamaño	63~89mm
Carrera	300~2.600mm
Carga útil máx. Horizontal	25kg
Velocidad máx.	2.000mm/s

**Large** Type  
**EC-S1□**

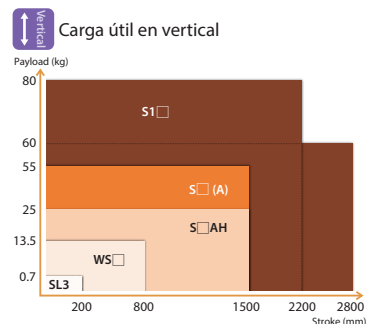
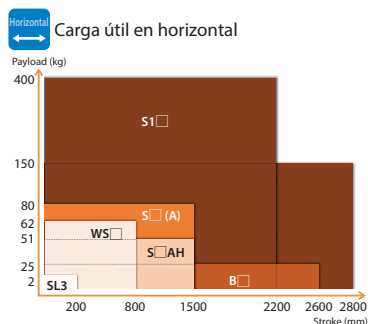


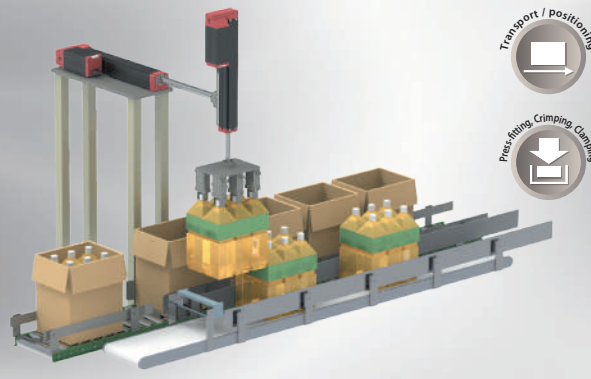
- Grandes cargas y carreras

Tamaño	100~188mm
Carrera	100~2.800mm
Carga útil máx. Horizontal	400kg / Vertical 80kg
Velocidad máx.	2.000mm/s

### Resumen de especificaciones Diagrama de correlación de carrera y carga útil



ELECYLINDER®



● Radial Cylinder Catalogs:  
[intelligentactuator.com/dg23-p14-1](http://intelligentactuator.com/dg23-p14-1)



● How to select ELECYLINDER:  
[intelligentactuator.com/dg23-p14-2](http://intelligentactuator.com/dg23-p14-2)



● EC Radial Cylinder features:  
[intelligentactuator.com/dg23-p14-3](http://intelligentactuator.com/dg23-p14-3)



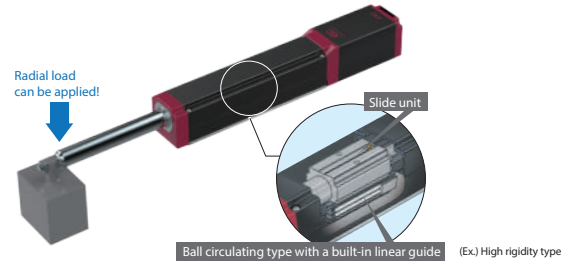
Características

Una guía lineal de circulación de bolas similar al tipo deslizante está integrada en el cuerpo que le proporciona rigidez y precisión.

La carga radial puede ser recibida directamente por el vástago del cilindro sin necesidad de guías exteriores

■ Rectitud: La estructura integrada con una guía lineal incorporada suprime la desviación de la punta

■ Empuje alto: admite un máximo horizontal de 300kg/vertical de 150kg, una fuerza de presión máxima (prensado) de hasta 6.000N.



Gama de productos

Standard Type EC-RR□



- 6 tamaños
- Posición de motor en línea o paralelo

Tamaño	35~108mm
Carrera	50~800mm
Carga útil máx. Horizontal	300kg / Vertical 150kg
Velocidad máx.	860mm/s

High rigidity Type EC-RR□AH

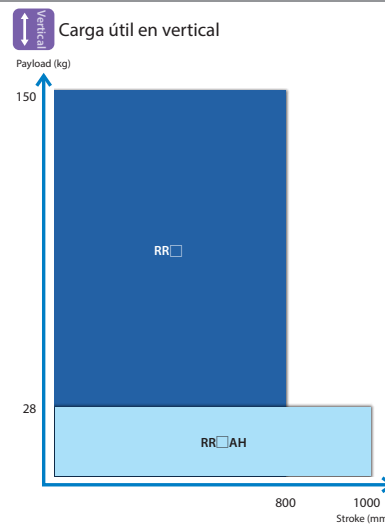
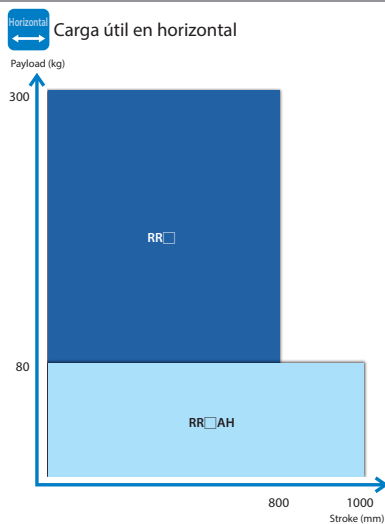


- Alta rigidez con 4 guías lineales
- Posición de motor en línea o paralelo

Tamaño	63/75mm
Carrera	50~1.000mm
Carga útil máx. Horizontal	80kg / Vertical 28kg
Velocidad máx.	860mm/s

Resumen de especificaciones

Diagrama de correlación de carrera y carga útil



2 POSICIONES

Tipo vástago simple / Guiado / Mesa

No solo transporte, también adecuado para prensar y encajar a presión.

ELECYLINDER®



● Catalog Download:  
intelligentactuator.com/dg23-p15-1



● How to select ELECYLINDER:  
intelligentactuator.com/dg23-p15-2



● EC Table Type features:  
intelligentactuator.com/dg23-p15-3



## Características

### - Tipo vástago -

De bajo costo, idéntico a un cilindro neumático de vástago que necesita guiado externo si hay fuerzas radiales y no incorpora guías

#### ■ Amplia gama

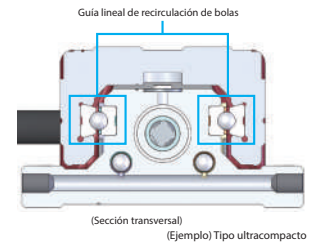
Según la aplicación, se puede seleccionar el tipo ultracompacto, de vástago simple, con guías externas para elevación, etc.

### - Tipo mesa -

La mesa permite fijar la carga útil frontalmente para movimientos verticales combinados con pinzas. Las guías lineales de circulación a bolas integradas en la mesa soportan momentos de en todas las direcciones.

#### ■ Compacto

Guía, motor, codificador y controlador integrados en un cuerpo del tamaño de la palma de la mano.



## Gama de productos

### Rod type

**Ultra-compact Type** EC-GDS3/GDB3

24v Pulse Motor, Low price, Compact

- Ultracompacto del tamaño de la palma de la mano

Tamaño	42mm
Carrera	10~50mm
Carga útil máx.	Horizontal 2kg / Vertical 0,8kg
Velocidad máx.	200mm/s

**Standard Type** EC-R6/R7

24v Pulse Motor, Low price

- Tipo vástago cilíndrico

Tamaño	63/73mm
Carrera	50~300mm
Carga útil máx.	Horizontal 80kg / Vertical 19kg
Velocidad máx.	860mm/s

### Table type

**Ultra-compact Type** EC-T3

24v Pulse Motor, Low price, Compact

- Ultracompacto del tamaño de la palma de la mano

Tamaño	32mm
Carrera	10~50mm
Carga útil máx.	Horizontal 2kg / Vertical 0,8kg
Velocidad máx.	200mm/s

**Mini Type** EC-RP4/RP5/ GS4/GD4/GD5

24v Pulse Motor, Low price, Compact

- Mini tipo vástago o vástago guiado

Tamaño	34~112mm
Carrera	30~150mm
Carga útil máx.	Horizontal 35kg / Vertical 6,5kg
Velocidad máx.	800mm/s

**Double guide Type** EC-SRG11/SRG15

24v Pulse Motor, Low price

- Mini Tipo vástago guiado larga carrera

Tamaño	112/148mm
Carrera	50~300mm
Carga útil máx.	Horizontal 60kg / Vertical 12,5kg
Velocidad máx.	800mm/s

**Mini Type** EC-TC4/TC5/ TW4/TW5

24v Pulse Motor, Low price, Compact

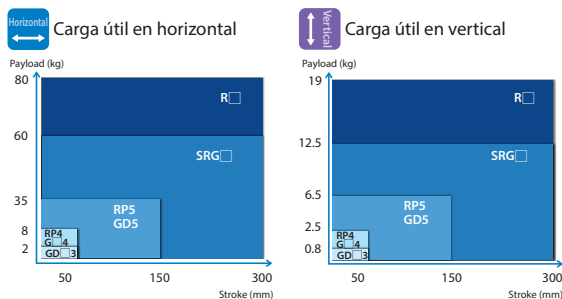
- Mini tipo mesa

Tamaño	31~88mm
Carrera	30~150mm
Carga útil máx.	Horizontal 20kg / Vertical 6,5kg
Velocidad máx.	800mm/s

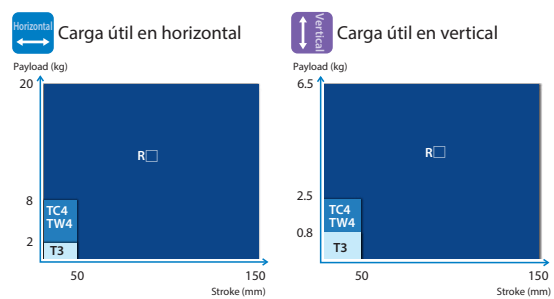
## Resumen de especificaciones

Diagrama de correlación de carrera y carga útil

### - Tipo vástago -



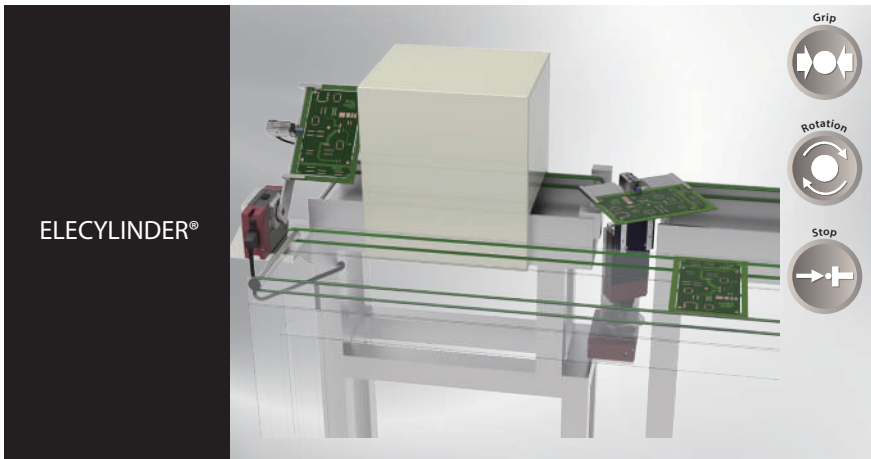
### - Tipo mesa -



2 POSITION

Pinza / Rotatorio / Retenedor

Adecuado para aplicaciones de agarre, giro y parada.



ELECYLINDER®

● ELECYLINDER Pinza Type  
intelligentactuator.com/dg23-p16-1



● ELECYLINDER Rotatorio Type  
intelligentactuator.com/dg23-p16-2



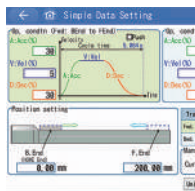
● ELECYLINDER Stopper Type  
intelligentactuator.com/dg23-p16-3



Características

- Pinza -

The clamping force can be adjusted in 1% increments, enabling clamping of easily bent workpieces.



■ Easy setup  
Simply input the clamping force, standby position, and clamping

- Rotatorio -

Rotatorio actuator with built-in controller and reduced height.

■ Built-in controller  
The Rotatorio with built-in controller is the first in the industry with adjustable speed control, allowing smooth stopping even at high speeds.

- Stopper -

Ideal for stopping workpieces on conveyors without an air source.

■ Sliding bushing construction, sliding bushings allow for radial loads.



Gama de productos

**Gripper Type** EC-GRB□

24v Pulse Motor Low price

- 3 Pinzas paralelas control fuerza / posición

Tamaño	82~130mm
Apertura	10~20mm
Fuerza cierre	28~360N

**Rotary Type** EC-RTC□

24v Pulse Motor Low price

- Mesas posicionadoras rotativas programables

Tamaño	90~185mm
Rango de operación	0~330 deg.
Max. torque	1,5~25,2N
Allowable inertia moment	~0,49kg·m <sup>2</sup>

**Stopper Type** EC-ST11/15

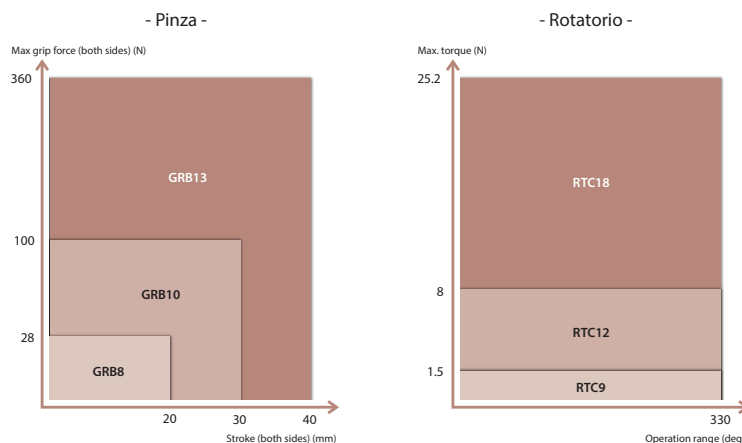
24v Pulse Motor Low price

- Retenedor escamoteable para líneas de rodillos

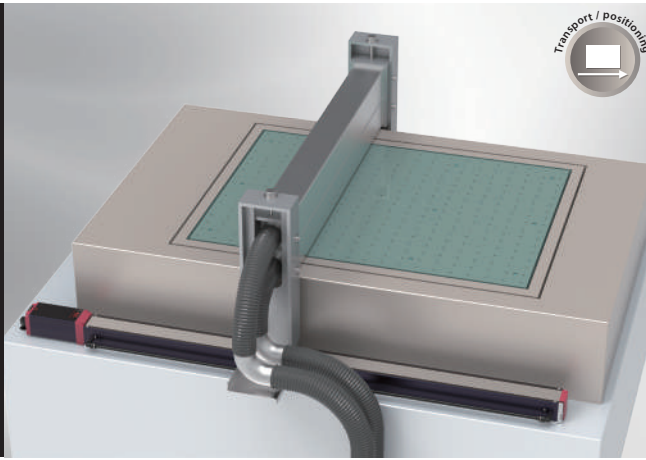
Tamaño	112/148mm
Carrera	50mm
Max. workpiece mass	100kg

Resumen de especificaciones

Diagrama de correlación entre carrera y fuerza de agarre máxima/rango de operación y par máximo



ELECYLINDER®



● EC Cleanroom Type Catalog:  
intelligentactuator.com/dg23-p17-1



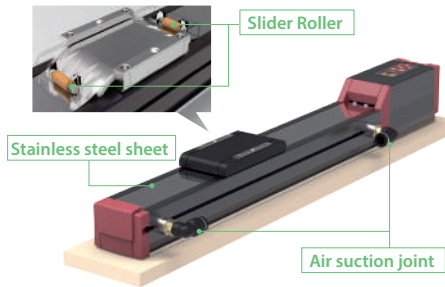
● EC Cleanroom Specification:  
intelligentactuator.com/dg23-p17-2



Características

El sistema cumple con la norma ISO clase 2.5/3, lo que lo hace ideal para el funcionamiento en entornos limpios. (ISO 14644-1)

- Amplia gama: Desde el tipo compacto hasta el tipo horizontal de alta carga útil de 80 kg.
- Orientación de instalación ilimitada: Construcción sellada permite la instalación vertical u horizontal.



**What is ISO Class 2.5...?**  
Refers to an environment with less than 316 pieces of debris 0.1 µm or larger in 1 m³.

**Low-dust structure**

- Stainless steel sheet on top surface
- Air suction inside the body
- Roller structure of slider section
- Low dust grease (Ball screw/guide section)

Gama de productos

Standard Type

EC-S□(A)CR



- 5 tamaños
  - ISO Class 3 (ISO 14644-1)
- |                            |                      |
|----------------------------|----------------------|
| Tamaño                     | 35~85mm              |
| Carrera                    | 50~1.500mm           |
| Carga útil máx. Horizontal | 80kg / Vertical 55kg |
| Velocidad máx.             | 1.200mm/s            |

High rigidity Type

EC-S□AHCR



- Tipo de alta rigidez de guía lineal de arco gótico de 4 filas
  - ISO Class 2.5 (ISO 14644-1)
- |                            |                      |
|----------------------------|----------------------|
| Tamaño                     | 63/75mm              |
| Carrera                    | 50~1.500mm           |
| Carga útil máx. Horizontal | 51kg / Vertical 25kg |
| Velocidad máx.             | 1.350mm/s            |

Wide Type

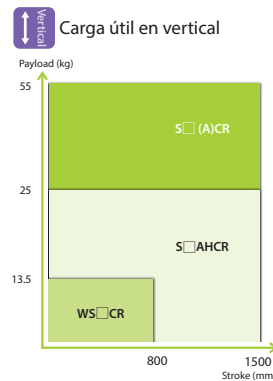
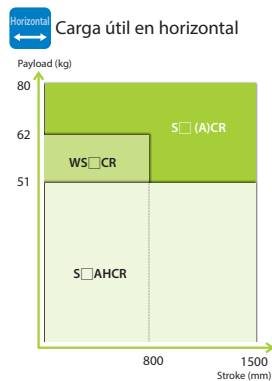
EC-WS□CR



- Tipo de alta rigidez de cuerpo ancho
  - ISO Class 3 (ISO 14644-1)
- |                            |                       |
|----------------------------|-----------------------|
| Tamaño                     | 100/120mm             |
| Carrera                    | 50~800mm              |
| Carga útil máx. Horizontal | 62kg / Vertical 13,5k |
| Velocidad máx.             | 900mm/s               |

Resumen de especificaciones

Diagrama de correlación de carrera y carga útil

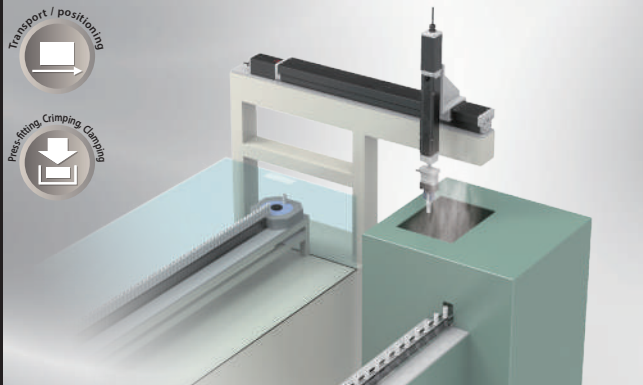


2 POSICIONES

Especificaciones a prueba de polvo y salpicaduras

Puede corresponder a IP40~67

ELECYLINDER®



● Catalog Download:  
intelligentactuator.com/dg23-p18-1



● EC Dust/Splash-proof Specification:  
intelligentactuator.com/dg23-p18-2



### Características

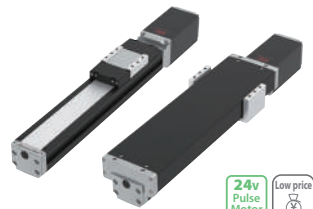
La clasificación IP40 ~ 67 permite su uso en agua y entornos polvorientos. Se utiliza en máquinas de procesamiento, máquinas de procesamiento de alimentos, lavadoras, etc.

- Opciones de grasa: Se puede seleccionar grasa opcional para maquinaria alimentaria.
- Guía integrada: Los cilindros radiales tienen un tipo de circulación de bolas incorporado con una guía lineal incorporada como en la versión de entorno estándar, de modo que se pueden acomodar cargas de momento en la dirección de rodadura.

Ingress protection display	Dust-proof Specification	Dust-proof/splash-proof specification	Dust-proof/splash-proof specification
<p>IP <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/></p> <p>1st Display Number Protection against human body and solid foreign objects</p> <p>2nd Display Number Protection from water ingress</p>	EC-S□D	EC-S□W	EC-S□W (Wiper seal installation specifications)
Ingress protection	IP40	IP43	IP54 or equivalent
1st Display Number Description	No tools, wires, or other solid objects exceeding 1.0 mm in diameter or thickness can penetrate.	Thickness 1.0 mm	Dust that will affect operation will not enter the interior. (Prevents completely)
2nd Display Number Description	Unprotected	Rainproof No harmful effects from water drops falling within 60° from the vertical.	Splashproof Not adversely affected by splashing water from any direction.
		Waterproof Water does not enter the interior even when submerged under water under defined conditions.	

### Gama de productos

Standard Tipo Slider EC-S□D/S□



○ IP40~54 o equivalente

Tamaño 63/73mm

Carrera 50~800mm

Carga útil máx. Horizontal 51kg / Vertical 19kg

Velocidad máx. 860mm/s

Standard Tipo con vástago EC-R□W



○ IP67

Tamaño 63/73mm

Carrera 50~300mm

Carga útil máx. Horizontal 80kg / Vertical 19kg

Velocidad máx. 860mm/s

Standard Cilindro Radial® EC-RR□W



○ IP67

Tamaño 63/73mm

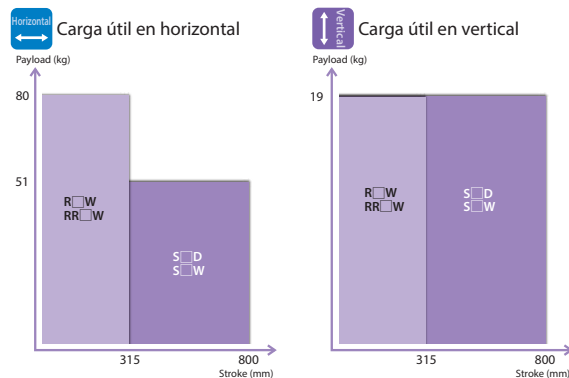
Carrera 65~315mm

Carga útil máx. Horizontal 80kg / Vertical 19kg

Velocidad máx. 860mm/s

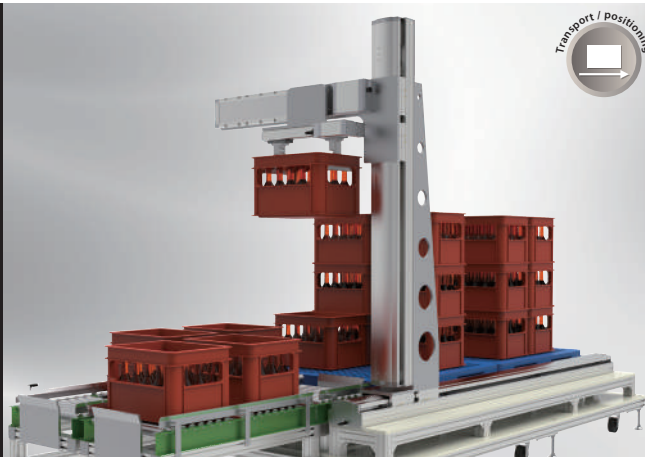
### Resumen de especificaciones

Correlation Diagram of Carrera and Payload





ROBO Cylinder  
Robot de un eje



● Catalog Download  
[intelligentactuador.com/dg23-p19-1](http://intelligentactuador.com/dg23-p19-1)



● Slider Type Lineup:  
[intelligentactuador.com/dg23-p19-2](http://intelligentactuador.com/dg23-p19-2)



Características

La forma estándar del actuador se utiliza para montar y operar una pieza de trabajo en un deslizador en la superficie superior del cuerpo. Los productos IAI cuentan con un tipo de circulación de bolas con una guía lineal incorporada integrada con la base, que es resistente a los momentos en la dirección de rodadura.

■ Amplia gama

Hay una variedad de tipos disponibles para adaptarse a la aplicación, desde el tipo de tornillo deslizador compacto hasta el tipo de carrera larga y bajo costo accionado por correa, el tipo compatible con múltiples deslizadores, etc.

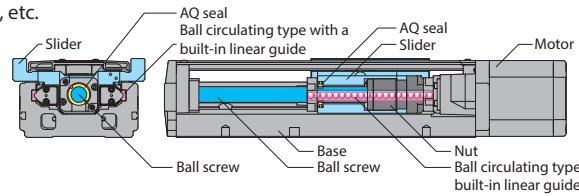
■ Posición estable

La guía se ajusta a presión en la base, por lo que no hay riesgo de traqueteo de la sección de guía.

■ Alta precisión

Repetibilidad de posicionamiento de hasta 3 µm.

Ideal para equipos que requieren una alta precisión de funcionamiento y un posicionamiento de alta precisión cuando se combinan.



(Ejemplo) Robot de un solo eje

Gama de productos

ROBO Cylinder  
**RCP6**  
Series

RCP6-SA□/  
HSA□C/WSA□



- 8 tamaños
- También se puede seleccionar el tipo de envoltura del motor

Tamaño	40~160mm
Carrera	50~1.100mm
Carga útil máx.	Horizontal 100kg / Vertical 55kg
Velocidad máx.	1.440mm/s

ROBO Cylinder  
**RCP5**  
Series

RCP5-BA□



- Tipo de transmisión por correa
- Se puede seleccionar superíndice/subíndice de motor

Tamaño	40~70mm
Carrera	30~2600mm
Carga útil máx.	Horizontal 16kg
Velocidad máx.	1.600mm/s

ROBO Cylinder  
**RCP3**  
Series

RCP3-SA2□



- También se puede seleccionar un tipo de tornillo deslizador delgado y pequeño.

Tamaño	22/28mm
Carrera	25~150mm
Carga útil máx.	Horizontal 1kg
Velocidad máx.	300mm/s

ROBO Cylinder  
**RCS4**  
Series

RCS4-SA□/  
HSA□C/WSA□



- 8 tamaños
- También se puede seleccionar el tipo de envoltura del motor

Tamaño	40~160mm
Carrera	50~1100mm
Carga útil máx.	Horizontal 120kg / Vertical 50kg
Velocidad máx.	2.200mm/s

## Gama de productos

### Single Axis Robot ISB Series IS(P)B



- Tipo de alta precisión (Repetibilidad de posicionamiento:  $\pm 3\mu\text{m}$ ) seleccionable

Tamaño	90~198mm
Carrera	100~3.000mm
Carga útil máx.	Horizontal 400kg / Vertical 80kg
Velocidad máx.	2.500mm/s

### Single Axis Robot ISDB Series IS(P)DB



- Tipo simple a prueba de polvo con chapa de acero inoxidable

Tamaño	90~150mm
Carrera	100~1.600mm
Carga útil máx.	Horizontal 120kg / Vertical 40kg
Velocidad máx.	2.200mm/s

### Single Axis Robot SSPA Series SSPA



- Tipo de alta rigidez con base de metal

Tamaño	100~155mm
Carrera	50~1.500mm
Carga útil máx.	Horizontal 120kg / Vertical 25kg
Velocidad máx.	2.500mm/s

### Single Axis Robot NSA Series NSA



- Tipo de rotación de tuerca
- El control deslizante múltiple también es seleccionable

Tamaño	125~198mm
Carrera	300~3.000mm
Carga útil máx.	Horizontal 120kg
Velocidad máx.	2.500mm/s

### Single Axis Robot IFA Series IFA



- Tipo de transmisión por correa
- Motor seleccionable superior/horizontal/inferior

Tamaño	105/134mm
Carrera	200~3.200mm
Carga útil máx.	Horizontal 40kg
Velocidad máx.	3.000mm/s

### Single Axis Robot LSA Series LSA/LSAS



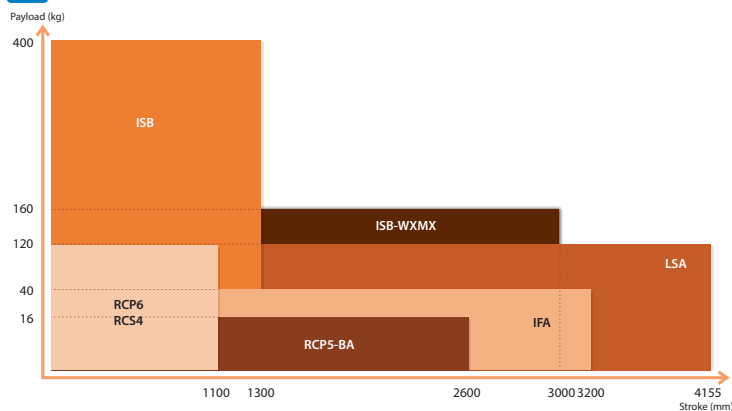
- Tipo de servo lineal
- El control deslizante múltiple también es seleccionable

Tamaño	60~210mm
Carrera	40~4.155mm
Carga útil máx.	Horizontal 120kg
Velocidad máx.	2.500mm/s

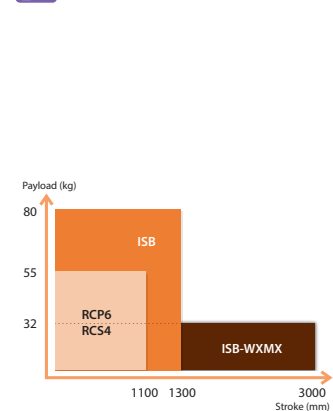
Multi-point positioning

## Resumen de especificaciones Diagrama de correlación de carrera y carga útil

### Horizontal Carga útil en horizontal



### Vertical Carga útil en vertical

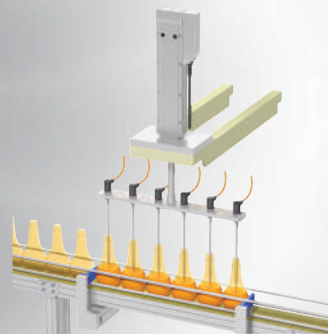


MULTI-  
POSICIÓN

Tipo con vástago / Cilindro Radial®

Es ideal no solo para el transporte,  
sino también para prensado y ajuste a  
presión.

ROBO Cylinder



● Catalog Download  
intelligentactuator.com/dg23-p21-1



● Rod Type Lineup:  
intelligentactuator.com/dg23-p21-2



## Características

### - Tipo con vástago -

Este es un actuador de bajo costo en el que la varilla funciona de la misma manera que un cilindro de aire tipo varilla.

#### ■ Amplia gama

Se puede seleccionar según la aplicación desde el tamaño de la pluma hasta la fuerza máxima de prensado de 2t.

### - Cilindro radial -

Una guía lineal de circulación de bolas está integrada en el cuerpo tipo varilla. La carga radial y la carga compensada pueden ser recibidas directamente por el cuerpo del cilindro.

#### ■ Linealidad

La estructura integral con guía lineal incorporada suprime la desviación de la punta.

## Gama de productos

### ROBO Cylinder RCP6 Series RCP6-RA□/RRA□/WRA□



- 8 tamaños
- También se puede seleccionar el tipo de envoltura del motor

Tamaño 40~160mm  
Carrera 50~800mm  
Carga útil máx. Horizontal 100kg / Vertical 70kg  
Velocidad máx. 1.120mm/s

### ROBO Cylinder RCP5 Series RCP5-RA10□



- Tipo de alto empuje
- También se puede seleccionar el tipo de envoltura del motor

Tamaño 108mm  
Carrera 500~800mm  
Carga útil máx. Horizontal 300kg / Vertical 150kg  
Velocidad máx. 250mm/s

### ROBO Cylinder RCP3 Series RCP3-RA2□



- Tipo compacto y pequeño

Tamaño 22/28mm  
Carrera 25~150mm  
Carga útil máx. Horizontal 8kg / Vertical 2,5kg  
Velocidad máx. 300mm/s

### ROBO Cylinder RCP2 Series RCP2-SR□4R



- Longitud total tipo acortado
- El tipo guiado también está disponible

Tamaño 44/45mm  
Carrera 20~200mm  
Carga útil máx. Horizontal 35kg / Vertical 15kg  
Velocidad máx. 250mm/s

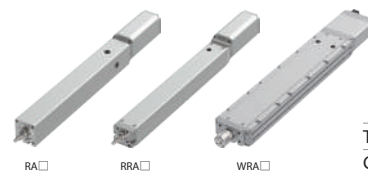
### ROBO Cylinder RCD Series RCD



- Tipo ultracompacto con un tamaño de sección transversal de □12 mm

Tamaño 12mm  
Carrera 10~30mm  
Carga útil máx. Horizontal 0,7kg / Vertical 0,3kg  
Velocidad máx. 300mm/s

### ROBO Cylinder RCS4 Series RCS4-RA□/RRA□/WRA□



- 8 tamaños
- También se puede seleccionar el tipo de envoltura del motor

Tamaño 40~160mm  
Carrera 50~800mm  
Carga útil máx. Horizontal 100kg / Vertical 72kg  
Velocidad máx. 1.500mm/s

### ROBO Cylinder RCA2 Series RCA2



- Longitud total tipo acortado
- El tipo guiado también está disponible

Tamaño 28~72mm  
Carrera 30~75mm  
Carga útil máx. Horizontal 6kg / Vertical 1,5kg  
Velocidad máx. 300mm/s

### ROBO Cylinder RCS3 Series RCS3-RA15R/20R



- Fuerza de empuje hasta 2t

Tamaño 150/200mm  
Carrera 100~500mm  
Carga útil máx. Horizontal 1.000kg / Vertical 600kg  
Velocidad máx. 400mm/s

### ROBO Cylinder RCS2 Series RCS2



- Longitud total tipo acortado
- El tipo guiado también está disponible

Tamaño 46~94mm  
Carrera 50~300mm  
Carga útil máx. Horizontal 55kg / Vertical 22,5kg  
Velocidad máx. 800mm/s

### RCS2-RA13R

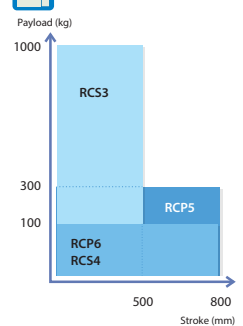


- Fuerza de prensado hasta 2t

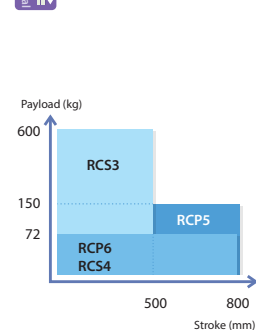
Tamaño 130mm  
Carrera 50~200mm  
Carga útil máx. Horizontal 500kg / Vertical 300kg  
Velocidad máx. 125mm/s

## Resumen de especificaciones Correlation Diagram of Carrera and Payload

Horizontal Carga útil en horizontal



Vertical Carga útil en vertical



MULTI-POSICIÓN

Tipo mesa

Grandes superficies de montaje para herramientas y piezas que permiten un fácil diseño y montaje.

ROBO Cylinder



● Catalog Download  
intelligentactuator.com/dg23-p22-1



● Table Type Lineup:  
intelligentactuator.com/dg23-p22-2

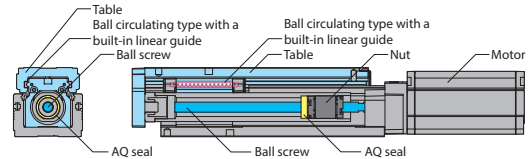


### Características

La mesa en la parte superior de la unidad principal funciona. Una guía lineal del tipo de circulación de bolas está integrada en la mesa, por lo que puede manejar los momentos de carga en todas las direcciones. Se utiliza para aplicaciones de sujeción que sujetan una pieza de trabajo de izquierda a derecha, un mecanismo para ajustar el ancho de una pieza de trabajo y el eje vertical de un eje de combinación ortogonal.

#### Extensive Lineup

Seleccionable según la aplicación, desde un tipo compatible con momento de carga alta hasta un tamaño compacto para la rotación de la tuerca.



### Gama de productos

ROBO Cylinder  
**RCP6**  
Series



- 3 tamaños
- También se puede seleccionar el tipo de envoltura del motor

Tamaño	40~70mm
Carrera	25~390mm
Carga útil máx.	Horizontal 30kg / Vertical 24kg
Velocidad máx.	1.120mm/s

ROBO Cylinder  
**RCS4**  
Series



- 3 tamaños
- También se puede seleccionar el tipo de envoltura del motor

Tamaño	40~70mm
Carrera	25~390mm
Carga útil máx.	Horizontal 30kg / Vertical 24kg
Velocidad máx.	1.300mm/s

ROBO Cylinder  
**RCA2**  
Series



- Longitud total tipo acortado

Tamaño	32~71mm
Carrera	30 / 50mm
Carga útil máx.	Horizontal 6kg / Vertical 1,5kg
Velocidad máx.	300mm/s

ROBO Cylinder  
**RCS2**  
Series

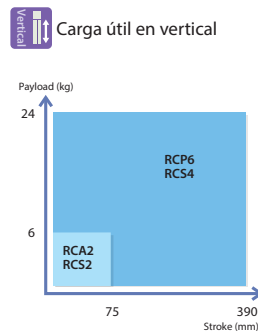
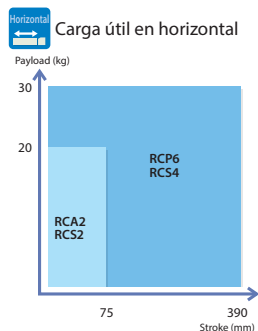


- Longitud total tipo acortado

Tamaño	48~95mm
Carrera	50 / 75mm
Carga útil máx.	Horizontal 20kg / Vertical 6kg
Velocidad máx.	380mm/s

### Resumen de especificaciones

Diagrama de correlación de carrera y carga útil



MULTI-  
POSICIÓN

Prensa de pulso / Servoprensa /  
Modelo de propósito especial

Se puede utilizar para el control de carga  
de alta precisión y aplicaciones especiales.

ROBO Cylinder



● Catalog Download  
[intelligentactuator.com/dg23-p23-1](http://intelligentactuator.com/dg23-p23-1)



● Special Purpose  
[intelligentactuator.com/dg23-p23-2](http://intelligentactuator.com/dg23-p23-2)



● Stopper Cylinder RCP4-ST□  
[intelligentactuator.com/dg23-p23-3](http://intelligentactuator.com/dg23-p23-3)



## Características

### - Prensa de pulso -

Un actuador de fuerza controlable que combina un motor de impulsos y una celda de carga.

#### ■ Bajo costo/simple

Equipado con un motor de impulsos, el precio es menos de la mitad de la especificación de la servoprensa. Ajuste fácil con una herramienta de enseñanza.

No.	Position [mm]	Speed [mm/s]	Acceleration [m/s <sup>2</sup> ]	Increment [mm]	Operation type	Positioning load [kg]	Push force [N]	Stop position specification method
0								
1	0.00	200.00	0.50	0.50	Positioning	0.100	20.000	At absolute position
2	50.00	200.00	0.50	0.50	Push (10%)		20.000	At absolute position
3								

#### ■ Se puede presionar y tirar

Dirección de la carga, empujar y tirar, funcionalidad con tiempo de empuje/tracción ilimitada.

### - Servoprensa -

Actuador que combina un servomotor con una célula de carga para proporcionar un control de fuerza de alta precisión.

#### ■ Alta precisión

Una amplia variedad de movimientos de prensa difíciles para lograr con presión hidráulica.

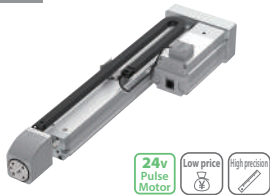


### - Modelo de propósito especial -

Se puede utilizar para diversas aplicaciones, como un tope para detener una pieza de trabajo del transportador o un modelo que puede realizar dos tipos de movimientos con un solo actuador.

## Gama de productos

ROBO Cylinder  
RCP6 Series  
Prensa de pulso  
RCP6-RR□R



○ 3 total sizes

Tamaño	40~73mm
Carrera	110~320mm
Max. push / Tensile strength	2000N
Max. payload	Horizontal 10kg Vertical 10kg
loading repeatability	±1.0% F.S.

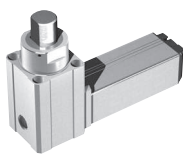
ROBO Cylinder  
RCS3/2 Series  
Servoprensa  
RCS3/  
RCS2-RA□R



○ 8 total sizes

Tamaño	40~200mm
Carrera	50~520mm
Max. push / Tensile strength	50000N
Rated thrust	126~25902N
loading repeatability	±0.5% F.S.

ROBO Cylinder  
RCP4 Series  
Cilindro de tope  
RCP4-ST□



○ Cilindro de tope dedicado para detener piezas de trabajo en transportadores

Tamaño	42/60mm
Carrera	20/30mm
Max. workpiece mass	150kg
Max. workpiece impact speed	40mm/s
(m/min)	

ZR Series  
Tipo integrado vertical / rotación  
ZR



○ Tipo de unidad con el eje vertical y el eje rotatorio en uno

Carrera	Z Axis: ~200mm R-axis: ±360 deg.
Carga útil max.	6kg

WU Series  
Unidad de muñeca  
WU



○ Unidad de muñeca con el eje oscilante y el eje giratorio en uno

Rango de operación	Eje B: ~±105 deg. Eje T: ±360 deg.
Carga útil max.	2kg

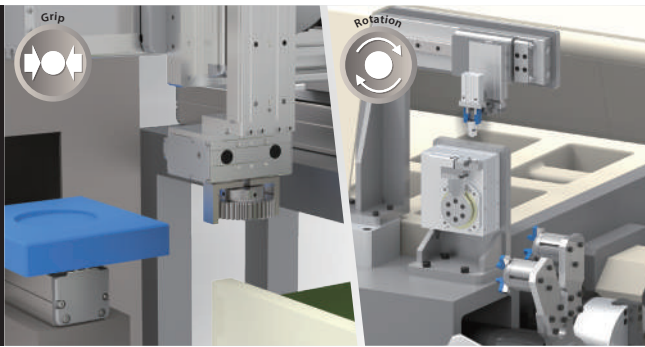
RCP6 Series  
Rotatorio Chuck  
RCP6-RTCK□



○ Una unidad que combina rotación y agarre

Rango de rotación	0~360 deg.
Golpe de agarre	2mm
Fuerza de agarre máx (dos lados)	20N

ROBO Cylinder  
Robot de un eje



● Catalog Download  
intelligentactor.com/dg23-p24-1



● Pinza  
intelligentactor.com/dg23-p24-2



● Rotatorio  
intelligentactor.com/dg23-p24-3



Características

- Pinza -

Se pueden configurar múltiples puntos de agarre y fuerzas de agarre, eliminando la necesidad de cambios de configuración.

■ Compatible con discriminación de piezas

La función de señal de zona que emite una señal cuando se mueve a una posición arbitraria permite la discriminación de la pieza de trabajo y el juicio de aprobación/falla.

- Rotatorio -

Se puede seleccionar la especificación de 330 grados y la especificación de rotación múltiple. También admite la rotación infinita que gira en una dirección.

■ Amplia gama

Puede seleccionar el modelo más adecuado para su dispositivo, como tamaño pequeño a grande, tipo vertical y tipo plano.

Gama de productos

Pinza

Rotatorio

Solenoid gripper Series GRS/GRM



○ Pinza pequeña con accionamiento magnético

Tamaño 26/32mm  
Carrera (one side) 2mm  
Max grip force (both sides) 20N

ROBO Cylinder RCD Series RCD



○ Pinza ultracompacta, tamaño de la palma de la mano

Tamaño 22mm  
Carrera (one side) 2mm  
Max grip force (both sides) 10N

ROBO Cylinder RCP6 Series RCP6-GR7□



○ Tipo de forma plana con una altura de 39 mm

Tamaño 91/123mm  
Carrera (one side) 15~40mm  
Max grip force (both sides) 300N

ROBO Cylinder RCP6 Series RCP6-GRST□



○ Pinza de carrera larga  
○ También se puede seleccionar el tipo de envoltura del motor

Tamaño 58/70mm  
Carrera (one side) 90~130mm  
Max grip force (both sides) 880N

ROBO Cylinder RCP4 Series RCP4-GR□



○ 6 tipos

Tamaño	34~60mm	
	Slider	Palanca
Carrera (one side)	7~15m	90 Deg.
Max grip force (both sides)	220N	90N

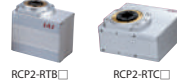
ROBO Cylinder RCP2 Series RCP2-GR3□



○ El tipo de 3 garras también es seleccionable

Tamaño	62/80mm	
	Slider	Palanca
Carrera (one side)	5/7mm	19 Deg.
Max grip force (both sides)	102N	51N

ROBO Cylinder RCP2 Series RCP2-RT□



○ 6 tipos

Tamaño 45~114mm  
Rango de operación 330/360 deg. (multi-rotation)  
Max. torque 4,6N  
Allowable inertia moment~0,03 kg·m<sup>2</sup>

ROBO Cylinder RCS2 Series RCS2-RTC□L



○ Tipo hueco

Tamaño 135~233mm  
Rango de operación 330/360 deg. (multi rotación)  
Max. torque 8,6N  
Allowable inertia moment~0,17kg·m<sup>2</sup>

Single Axis Robot DDA Series DDA



○ Motor de accionamiento directo de gran diámetro

Tamaño 180mm  
Rango de operación 360 deg. (multi rotación)  
Max. torque ~75N  
Allowable inertia moment~1,8kg·m<sup>2</sup>

ROBO Cylinder RCP6 Series RCP6-RTFML

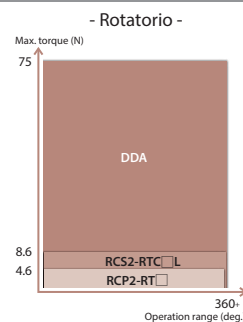
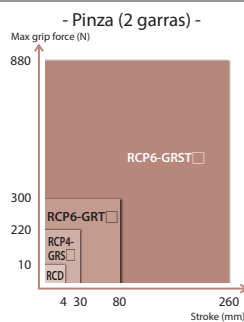


○ Eje hueco de gran diámetro Ø49

Rango de operación ±180 deg.  
Max. torque 5,2N  
Allowable inertia moment~0,08kg·m<sup>2</sup>

Resumen de especificaciones

Diagrama de correlación entre carrera y fuerza de agarre máxima/rango de operación y par máximo



Robot cartesiano



● Catalog Download  
intelligentactuador.com/dg23-p25-1



● Cartesian Robot  
intelligentactuador.com/dg23-p25-2



Características

Elija entre la serie IK con la serie RCP6 de bajo costo o la serie ICSB que combina alta rigidez, alta precisión y operación de alta velocidad del ISB. (2~6 ejes)  
El tipo de pórtico, el tipo de tirador y otros patrones de combinación están disponibles para diversas aplicaciones.  
El codificador absoluto sin batería es estándar, lo que elimina la necesidad de un movimiento de retorno a casa al arrancar la máquina

Gama de productos

**IK2** IK2  
Series

24v Pulse Motor Low price

Carrera máx. Eje X: 1.100 Eje Y: 500mm  
Carga útil máx. 17kg  
Vel. máx. Eje X: 650 Eje Y: 800mm/s

**IK2** IK2  
Series

24v Pulse Motor Low price

Carrera máx. Eje Y: 1.100 Eje Z: 300mm  
Carga útil máx. 8kg  
Vel. máx. Eje Y: 800 Eje Z: 800mm/s

**IK3** IK3  
Series

24v Pulse Motor Low price

Carrera máx. Eje X: 1.100 Eje Y: 500 Eje Z: 300mm  
Carga útil máx. 6kg  
Vel. máx. Eje X: 300 Eje Y: 640 Eje Z: 800mm/s

**IK4** IK4  
Series

24v Pulse Motor Low price

Carrera máx. Eje X: 1.100 Eje Y: 400 Eje Z: 150 Eje R: ±360mm  
Carga útil máx. 5kg  
Vel. máx. Eje X: 300 Eje Y: 280 Eje Z: 400 Eje R: 1.000mm/s

**ICSB2** ICS(P)B2-B □  
Series

200v AC servo motor High thrust Long Ruler High precision

Carrera máx. Eje X: 4.155 Eje Y: 700mm  
Carga útil máx. 90kg  
Vel. máx. Eje X: 2.500 Eje Y: 2.400mm/s

**ICSB2** ICS(P)B2-G □  
Series

200v AC servo motor High thrust Long Ruler High precision Support guide

Carrera máx. Eje X: 2.500 Eje Y: 1.200mm  
Carga útil máx. 60kg  
Vel. máx. Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200mm/s

**ICSB2** ICS(P)B2-Z □  
Series

200v AC servo motor Long Ruler High precision

Carrera máx. Eje X: 2.500 Z Axis: 500mm  
Carga útil máx. 20kg  
Vel. máx. Eje X: 2.400 Eje Z: 1.200mm/s

**ICSB2** ICS(P)B2-Y □  
Series

200v AC servo motor High thrust High precision

Carrera máx. Eje Y: 1.300 Z Axis: 500mm  
Carga útil máx. 40kg  
Vel. máx. Eje Y: 2.400 Eje Z: 1.200mm/s

**ICSB3** ICS(P)B3-B □  
Series

200v AC servo motor Long Ruler High precision

Carrera máx. Eje X: 4.155 Eje Y: 700 Eje Z: 500mm  
Carga útil máx. 36,4kg  
Vel. máx. Eje X: 2.500 Eje Y: 2.400 Eje Z: 1.200mm/s

**ICSB3** ICS(P)B3-G □  
Series

200v AC servo motor Long Ruler High precision Support guide

Carrera máx. Eje X: 2.500 Eje Y: 1.200 Eje Z: 600mm  
Carga útil máx. 34,3kg  
Vel. máx. Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200 Eje Z: 1.200mm/s

**ICSB3** ICS(P)B3-Z3 □  
Series

200v AC servo motor High precision

Carrera máx. Eje X: 1.270 Eje Y: 500 Eje Z: 500mm  
Carga útil máx. 16,5kg  
Vel. máx. Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200 Eje Z: 600mm/s

**ICSB4** ICS(P)B4-B □ HZR □  
Series

200v AC servo motor

Carrera máx. Eje X: 1.300 Eje Y: 700 Eje Z: 200 Eje R: ±360mm  
Carga útil máx. 5kg  
Vel. máx. Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200 Eje Z: 1.256 Eje R: 2.200mm/s

**ICSB4** ICS(P)B4-B □ N1 □  
Series

200v AC servo motor High thrust Long Ruler High precision

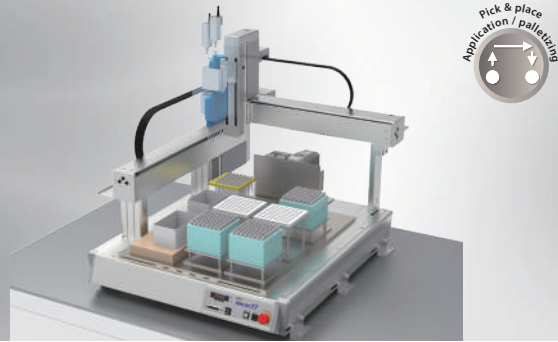
Carrera máx. Eje X: 3.835 Eje Y: 700mm  
Carga útil máx. 45kg  
Vel. máx. Eje X: 2.500 Eje Y: 1.200mm/s

**ICSB6** ICS(P)B6-B □ N1 □  
Series

200v AC servo motor Long Ruler High precision

Carrera máx. Eje X: 3.835 Eje Y: 700 Eje Z: 500mm  
Carga útil máx. 20kg  
Vel. máx. Eje X: 2.500 Eje Y: 1.200 Eje Z: 1.200mm/s

Robot tipo mesa



● Catalog Download  
[intelligentactuator.com/dg23-p26-1](http://intelligentactuator.com/dg23-p26-1)



● TTA Product Page  
[intelligentactuator.com/dg23-p26-2](http://intelligentactuator.com/dg23-p26-2)



### Características

Robot de coordenadas cartesiano todo en uno de mesa con controlador incorporado y fuente de alimentación, capaz de control interpolado de hasta 4 ejes.  
Hay dos patrones disponibles: pieza de trabajo de tipo móvil y pieza de trabajo de tipo fijo.

■ Programación simple

La generación automática de programas de soldadura, recubrimiento y apriete de tornillos es posible utilizando el "Generador de programas SEL" en el software de PC (consulte la página 36 para obtener más detalles)

■ Opción de cambio

Se pueden agregar hasta cuatro interruptores adicionales al panel completo para un uso configurable. No se requiere PLC, lo que reduce el cableado y los costes.

#### Workpiece gantry type TTA-A Series

Type where workpieces are loaded on the X Axis and moved around. The workpiece itself moves.



#### Workpiece mount type TTA-C Series

Type where workpieces are loaded on the base. The workpiece itself does not move.



### Gama de productos

#### TTA Series TTA-A2



Carrera máx. Eje X: 500 Eje Y: 500mm  
Carga útil máx. Eje X: 30 Eje Y: 20kg  
Vel. máx. Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200mm/s

#### TTA Series TTA-A3



Carrera máx. Eje X: 500 Eje Y: 500 Eje Z: 150mm  
Carga útil máx. Eje X: 30 Eje Z: 15kg  
Vel. máx. Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200 Eje Z: 400mm/s

#### TTA Series TTA-A4



Carrera máx. Eje X: 500 Eje Y: 500 Eje Z: 150mm  
Carga útil máx. Eje X: 30 Eje Z: 15kg  
Vel. máx. Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200 Eje Z: 400mm/s

#### TTA Series TTA-C2



Carrera máx. Eje X: 500 Eje Y: 450mm  
Carga útil máx. 20kg  
Vel. máx. Eje X: 1.000 Eje Y: 800mm/s

#### TTA Series TTA-C3



Carrera máx. Eje X: 500 Eje Y: 450 Eje Z: 150mm  
Carga útil máx. 15kg  
Vel. máx. Eje X: 1.000 Eje Y: 1.000 Eje Z: 400mm/s

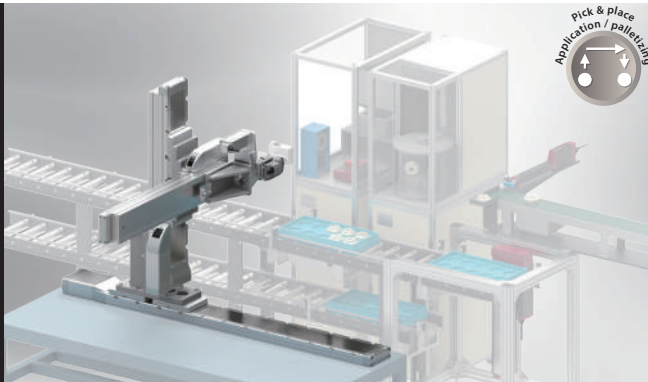
#### TTA Series TTA-C4



Carrera máx. Eje X: 500 Eje Y: 450 Eje Z: 150mm  
Carga útil máx. 15kg  
Vel. máx. Eje X: 1.000 Eje Y: 1.000 Eje Z: 400mm/s



Robot cartesiano de 6 ejes



● Catalog Download  
intelligentactuator.com/dg23-p27-1



● Cartesian 6-Axis Robot  
intelligentactuator.com/dg23-p27-2



Características

Este robot de 6 DOF combina 3 ejes ortogonales y 3 ejes de rotación. Es posible un alto grado de libertad de movimiento, incluida la rotación y el giro.

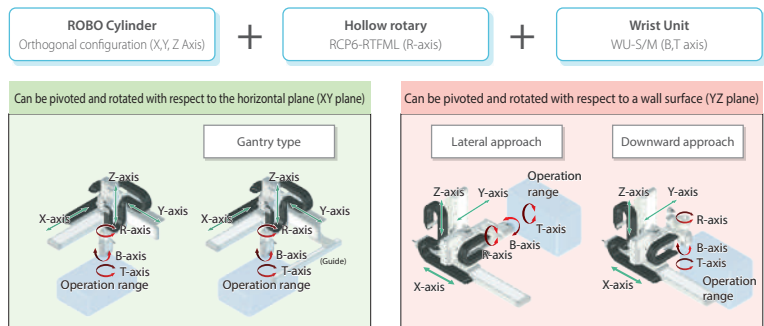
El robot ortogonal de 6 ejes puede realizar movimientos que solo podrían manejarse con multiarticulaciones verticales a un costo menor.

■ Simulación

Usando el "Simulador para CRS" en el software de PC, verificación de la operación, la programación y la verificación del tiempo del ciclo se pueden realizar por adelantado incluso sin el robot.

■ Tamaño óptimo

El trazo se puede seleccionar para cada eje XYZ.



Gama de productos

**CRS** Series CRS-XB□

24v Pulse Motor, 200v AC servo motor

Carrera máx.	X Axis: 1.100 Y Axis: 300 Z-axis: 200mm
Carga útil máx.	2kg
Tiempo de ciclo estándar	1,66s

**CRS** Series CRS-XG□

24v Pulse Motor, 200v AC servo motor

Carrera máx.	X Axis: 1.100 Y Axis: 600 Z-axis: 200mm
Carga útil máx.	2kg
Tiempo de ciclo estándar	1,66s.

**CRS** Series CRS-XZCY

24v Pulse Motor

Carrera máx.	X-axis: 800 Y-axis: 300 Z-axis: 200mm
Carga útil máx.	1kg
Tiempo de ciclo estándar	2,55s.

**CRS** Series CRS-XZCZ

24v Pulse Motor

Carrera máx.	X-axis: 800 Y-axis: 300 Z-axis: 200mm
Carga útil máx.	1kg
Tiempo de ciclo estándar	2,55s

**CRS** Series CRS-XZ□Y

24v Pulse Motor, 200v AC servo motor

Carrera máx.	X-axis: 800 Y-axis: 300 Z-axis: 500mm
Carga útil máx.	1kg
Tiempo de ciclo estándar	1,69s

**CRS** Series CRS-XZ□Z

24v Pulse Motor, 200v AC servo motor

Carrera máx.	X-axis: 800 Y-axis: 300 Z-axis: 500mm
Carga útil máx.	1kg
Tiempo de ciclo estándar	1,69s

Robot SCARA



● Catalog Download  
intelligentactuator.com/dg23-p28-1



● IXA Series Lineup  
intelligentactuator.com/dg23-p28-2



● IXP Series  
intelligentactuator.com/dg23-p28-3



Características

Elija entre la serie IXP de bajo costo equipada con un motor paso a paso y la serie IXA (construcción de doble brazo) más rápida y de mayor rigidez de la industria.

La serie IXA cuenta con cable interior, lo que permite su uso en equipos con restricciones de altura.

■ Simulación IXA

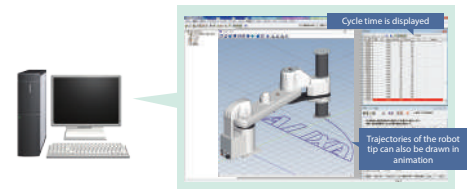
Using the "Simulator for IXA" in the PC software, operation check, programming, and cycle time check can be performed in advance even without the robot itself.

■ Equipado con un codificador absoluto sin batería como estándar

Reduce el tiempo de arranque al eliminar la necesidad de un movimiento de regreso a casa durante el arranque del equipo.

**The industry's fastest IXA**

- Fully enclosed structure**  
The operating part is covered for enhanced dust-proofing.  
**\*Excluding arm length 800 / 1000**
- Patent pending**
- Cable built-in**  
With built-in cables, the height dimension can be reduced to allow effective use of space.
- Double arm structure**  
Improved rigidity keeps vibration low. Heat dissipation is improved and continuous cycle time is faster.  
**\*Excluding arm length 180**



Gama de productos

IXP Series



○ También está disponible el tipo de pinza/eje giratorio

Longitud del brazo	180~650mm
Carrera del eje vertical	80~200mm
Carga útil máx.	6kg
Tiempo de ciclo estándar	0,57 s~

IXA Series Tipo estándar IXA-□NNN



○ 6 tipos

Longitud del brazo	180~1.000mm
Carrera del eje vertical	50~400mm
Carga útil máx.	21kg
Tiempo de ciclo estándar	0,26 s~

IXA Series Tipo de alta velocidad IXA-□NSN



○ 5 tipos

Longitud del brazo	180~1.000mm
Carrera del eje vertical	150~400mm
Carga útil máx.	24kg
Tiempo de ciclo estándar	0,26s~

IXA Series Tipo de alta carga útil IXA-□NHN



○ El robot SCARA más largo de IAI

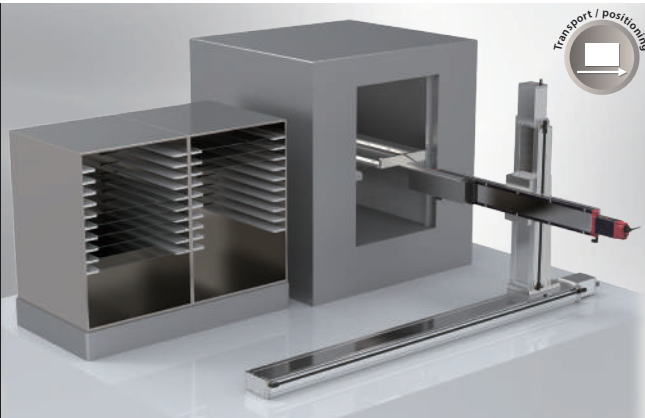
Longitud del brazo	1.000/1.200mm
Carrera del eje vertical	400mm
Carga útil máx.	50kg
Tiempo de ciclo estándar	0,56s~

Sala limpia  
A PRUEBA DE  
POLVO / AGUA

Tipo slider

Ideal para mover piezas de trabajo  
en dirección horizontal o en largas  
distancias

ROBO Cylinder  
de un solo eje



● Catalog Download  
[intelligentactuator.com/dg23-p29-1](http://intelligentactuator.com/dg23-p29-1)



● Cleanroom Type  
[intelligentactuator.com/dg23-p29-2](http://intelligentactuator.com/dg23-p29-2)



● Dust & Splash-proof Type  
[intelligentactuator.com/dg23-p29-3](http://intelligentactuator.com/dg23-p29-3)



## Características

- Sala limpia -

La lámina de acero inoxidable en la superficie superior, la succión de aire dentro del cuerpo y la construcción con bajo contenido de polvo y grasa con bajo nivel de polvo garantizan el cumplimiento de la norma ISO Clase 2.5 o equivalente. (ISO 14644-1)

- A prueba de polvo y agua -

La clasificación IP65 garantiza que ni siquiera los entornos polvorientos o los equipos expuestos directamente al agua se verán afectados.

## Gama de productos

Sala limpia

**ROBO Cylinder RCP6CR** Series  
RCP6CR-SA□□C/  
WSA□□C

- 8 tamaños
- ISO Class 2.5 o equivalente (ISO 14644-1 Std.)

Tamaño	40~160mm
Carrera	50~1.100mm
Carga útil máx.	Horizontal 100kg / Vertical 25kg
Vel. máx.	1.440mm/s

**ROBO Cylinder RCS4CR** Series  
RCS4CR-SA□□C/  
WSA□□C

- 8 tamaños
- ISO Class 2.5 o equivalente (ISO 14644-1 Std.)

Tamaño	40~160mm
Carrera	50~1.100mm
Carga útil máx.	Horizontal 100kg / Vertical 50kg
Vel. máx.	1.500mm/s

A prueba de polvo y agua

**ROBO Cylinder RCP4W** Series  
RCP4W-SA□□C

- 3 Tamaños
- IP65

Tamaño	57~79mm
Carrera	100~700mm
Carga útil máx.	20kg
Vel. máx.	530mm/s

**Single Axis Robot IS(P)WA** Series  
IS(P)WA

- Tipo de alta rigidez
- IP65

Tamaño	94~155mm
Carrera	100~1.200mm
Carga útil máx.	70kg
Vel. máx.	1.000mm/s

**Single Axis Robot ISDBCR** Series  
IS(P)DBCR

- Tipo anti estático también disponible
- ISO Class 2.5 o equivalente (ISO 14644-1 Std.)

Tamaño	90~150mm
Carrera	100~2.500mm
Carga útil máx.	Horizontal 120kg / Vertical 40kg
Vel. máx.	1.800mm/s

**Single Axis Robot ISDACR** Series  
IS(P)DACR-W

- Tipo de alto empuje
- ISO Class 2.5 o equivalente (ISO 14644-1 Std.)

Tamaño	198mm
Carrera	100~2.500mm
Carga útil máx.	Horizontal 120kg / Vertical 60kg
Vel. máx.	2.000mm/s

**Single Axis Robot SSPDACR** Series  
SSPDACR

- Tipo de alto empuje
- ISO Class 2.5 o equivalente (ISO 14644-1 Std.)

Tamaño	100~155mm
Carrera	100~1500mm
Carga útil máx.	Horizontal 120kg / Vertical 25kg
Vel. máx.	1.600mm/s

Sala limpia  
A PRUEBA DE  
POLVO / AGUA

Tipo con vástago / Cilindro radial

Ideal no sólo para el transporte sino también para prensado y ajuste a presión.

ROBO Cylinder



● Catalog Download  
[intelligentactuator.com/dg23-p30-1](http://intelligentactuator.com/dg23-p30-1)



● Cleanroom Type  
[intelligentactuator.com/dg23-p30-2](http://intelligentactuator.com/dg23-p30-2)



● Dust & Splash-proof Type  
[intelligentactuator.com/dg23-p30-3](http://intelligentactuator.com/dg23-p30-3)



### Características

- Sala limpia -

Es un actuador compacto de rotación de tuerca. Corresponde a la clase ISO 3.5 por succión de aire dentro de la unidad principal. (ISO 14644-1)

- A prueba de polvo y agua -

Cumple con IP52/65 mediante el sellado de juntas con juntas y empaquetaduras.

### Gama de productos

Sala limpia

A prueba de polvo / agua

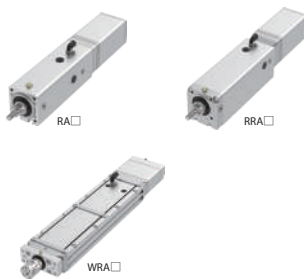
ROBO Cylinder  
**RCA2CR**  
Series



- Longitud de tipo acortado
- Tipo guía también disponible
- ISO Class 100 (0.1µm, Fed.Std.209D)

Tamaño	28~35mm
Carrera	25~50mm
Carga útil máx.	Horizontal 6kg / Vertical 1,5kg
Vel. máx.	300mm/s

ROBO Cylinder  
**RCP6W-RA□/RRA□/WRA□**  
Series



- 8 tamaños
- Motor side-mounted type is also selectable
- IP65

Tamaño	40~160mm
Carrera	50~800mm
Carga útil máx.	Horizontal 100kg / Vertical 70kg
Vel. máx.	630mm/s

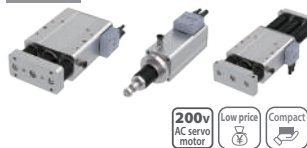
ROBO Cylinder  
**RCP5W-RA10C**  
Series



- Tipo de alto empuje
- IP65

Tamaño	108mm
Carrera	50~800mm
Carga útil máx.	Horizontal 240kg / Vertical 120kg
Vel. máx.	200mm/s

ROBO Cylinder  
**RCS2CR**  
Series



- Longitud de tipo acortado
- Tipo guía también disponible
- ISO Class 100 (0.1µm, Fed.Std.209D)

Tamaño	46/48mm
Carrera	50/75mm
Carga útil máx.	Horizontal 20kg / Vertical 6kg
Vel. máx.	380mm/s

ROBO Cylinder  
**RCA2W**  
Series



- Longitud de tipo acortado
- Tipo guía también disponible
- IP52

Tamaño	28~35mm
Carrera	25~50mm
Carga útil máx.	Horizontal 6kg / Vertical 1,5kg
Vel. máx.	300mm/s

ROBO Cylinder  
**RCS2W**  
Series



- Longitud de tipo acortado
- Tipo guía también disponible
- IP52

Tamaño	46/48mm
Carrera	50/75mm
Carga útil máx.	Horizontal 20kg / Vertical 6kg
Vel. máx.	380mm/s

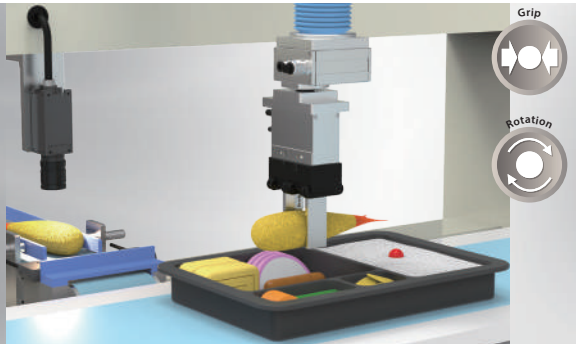
Sala limpia / a prueba de polvo y agua

Sala limpia  
A PRUEBA DE  
POLVO / AGUA

Pinza / Rotatorio

Ideal para levantar con agarre de diámetro interior/externo y para un control preciso de la posición como índice.

ROBO Cylinder  
robot  
de un solo eje



● Catalog Download  
[intelligentactuador.com/dg23-p31-1](http://intelligentactuador.com/dg23-p31-1)



● Cleanroom Type  
[intelligentactuador.com/dg23-p31-2](http://intelligentactuador.com/dg23-p31-2)



● Dust & Splash-proof Type  
[intelligentactuador.com/dg23-p31-3](http://intelligentactuador.com/dg23-p31-3)



## Características

- Sala limpia -

Corresponde a ISO clase 2.5 equivalente por succión de aire dentro del cuerpo principal. (ISO 14644-1)

- A prueba de polvo y agua -

La pinza está equipada con una cubierta de goma para una simple protección contra el polvo, y la rotativa es a prueba de polvo y goteo debido a la estructura sellada del bastidor del cuerpo.

## Gama de productos

Sala limpia

A prueba de polvo y agua

ROBO Cylinder  
**RCP2CR**  
Series



24v Pulse Motor Low price

- Corredera, Palanca, Tipo de 3 garras
- 6 tamaños
- ISO Class 2.5 o equivalente (ISO 14644-1 Std.)

Tamaño	42~80mm
Carrera (one side)	4~7mm / 90 deg.
Max grip force (both sides)	102N

ROBO Cylinder  
**RCP2W**  
Series



24v Pulse Motor Low price

- Slide, Lever, 3 Claw Type
- 6 total models
- IP50

Tamaño	42~80mm
Carrera (one side)	4~7mm / 90 deg.
Max grip force (both sides)	102N

ROBO Cylinder  
**RCP2CR**  
Series



24v Pulse Motor Low price

- 6 tamaños
- ISO Class 10 (0.1µm, Fed.Std.209D)

Tamaño	45~114mm
Rango de operación	330/360 deg. (multi-rotation)
Max. torque	~4,6N
Allowable inertia moment	~0,03kg·m <sup>2</sup>

Single Axis Robot  
**DDACR**  
Series



200v AC servo motor high thrust high precision

- Large diameter direct drive motor
- ISO Class 2.5 o equivalente (ISO 14644-1 Std.)

Tamaño	180mm
Rango de operación	360 deg. (multi-rotation)
Max. torque	~75N
Allowable inertia moment	~1,8kg·m <sup>2</sup>

ROBO Cylinder  
**RCP2W**  
Series



24v Pulse Motor Low price

- 6 tamaños
- IP54

Tamaño	45~114mm
Rango de operación	330/360 deg. (multi-rotation)
Max. torque	~4,6N
Allowable inertia moment	~0,03kg·m <sup>2</sup>

Single Axis Robot  
**DDW**  
Series



200v AC servo motor high thrust high precision

- Large diameter direct drive motor
- IP66M

Tamaño	195mm
Operation range	360 deg. (multi-rotation)
Max. torque	~67N
Allowable inertia moment	~1,6kg·m <sup>2</sup>

Robot SCARA



● Catalog Download  
[intelligentactuator.com/dg23-p32-1](http://intelligentactuator.com/dg23-p32-1)



● SCARA Robot Lineup  
[intelligentactuator.com/dg23-p32-2](http://intelligentactuator.com/dg23-p32-2)



● IXP Series  
[intelligentactuator.com/dg23-p32-3](http://intelligentactuator.com/dg23-p32-3)



Características

Elija entre la serie IXP de bajo costo equipada con un motor paso a paso y la serie IXA (construcción de doble brazo) más rápida y de mayor rigidez de la industria. La serie IXA dispone de cable interior, lo que permite su uso en equipos con restricciones de altura.

- Sala limpia -

Estos productos cumplen con ISO Clase 3 o 3.5 y se utilizan en equipos de montaje y transporte en entornos limpios. (ISO 14644-1)

- A prueba de polvo y agua -

Si bien cumple con IP65, las especificaciones son equivalentes a las de las especificaciones ambientales estándar.

The industry's fastest IXA (dust-proof splash-proof specification)

Aluminum cover adopted

No water ingress due to cover deformation even when subjected to direct jets. There is no swelling caused by coolant.

Double arm structure

Improved rigidity keeps vibration low. Heat dissipation is improved and continuous cycle time is faster. \*Excluding arm length 300

Cable built-in

With built-in cables, the height dimension can be reduced to allow effective use of space.



Gama de productos

Sala limpia

IXP Series IXP-□C□



○ ISO Class 3.5 o equivalente (ISO 14644-1 Std.)  
Longitud del brazo 350~650mm  
Carrera del eje vertical 150/200mm  
Carga útil máx. 6kg  
Tiempo de ciclo estándar 0,74s~

A prueba de polvo y agua

IXP Series IXP-□W□



○ IP65 (Excluyendo fuelles)  
Longitud del brazo 350~650mm  
Carrera del eje vertical 150/200mm  
Carga útil máx. 6kg  
Tiempo de ciclo estándar 0,74s~

IXA Series Tipo de alta velocidad IXA-4NSC



○ ISO Class 3 (ISO 14644-1 Std.)  
Longitud del brazo 300~600mm  
Carrera del eje vertical 150~330mm  
Carga útil máx. 10kg  
Tiempo de ciclo estándar 0,27 secs.~

IXA Series Tipo de alta velocidad IXA-4NSW



○ IP65 (Excluyendo fuelles)  
Longitud del brazo 300~1.000mm  
Carrera del eje vertical 150~400mm  
Carga útil máx. 21kg  
Tiempo de ciclo estándar 0,30s~

IXA Series Tipo de alta carga útil IXA-4NHW



○ IP65 (Excluyendo fuelles)  
Longitud del brazo 1.200mm  
Carrera del eje vertical 400mm  
Carga útil máx. 47kg  
Tiempo de ciclo estándar 0,61 s~

Controlador



● Catalog Download  
intelligentactuator.com/dg23-p33-1



● Controller Lineup Page  
intelligentactuator.com/dg23-p33-2



Gama de productos

Controlador de un solo eje  
Cuando se controla 1 eje con 1 controlador

Método de control compatible ●I/O●Tren de pulsos●Red de campo●Comunicación en serie (Modbus)

**PCON** Series

Compact Low price 24v Pulse Motor

- Equipado con PowerCON (controlador de alto rendimiento), que aprovecha la máxima capacidad del motor paso a paso.
- Equipado con función de detección de colisión



Dimensiones máx. (mm): W35×D78,1×H190

**ACON** Series

Compact Low price 24v AC servo motor

- Equipado con una función de sintonización externa para establecer la ganancia óptima para que coincida con la carga de transporte



Dimensiones máx. (mm): W35×D78,1×H185

**DCON** Series

Compact Low price 24v Brushless DC motor type

- Controlado para RCD




Dimensiones máx. (mm): W35×D78,1×H185

**SCON2** Series

Compact Low price 200v AC servo motor

NEW

- Funciones prácticas como lectura de información del actuador, registro de conducción, seguridad, etc.
- Salida de pulsos posible




Dimensiones (mm): W40×D143×H160

**SCON** Series

200v AC servo motor

- Servomotor de CA de 200V Conectable a todos los modelos equipados con el sistema.
- Salida de pulsos posible



Dimensiones máx. (mm): W92,7×D174×H300

Controlador multieje  
Cuando se controlan varios ejes con un controlador


Método de control compatible ●Lenguaje SEL (Programa exclusivo de IAI)●I/O●Red de campo \*Excluye RCON

**RCON** Series

Compact 24v Pulse Motor 24v AC servo motor 200v Brushless DC motor type

Producto recomendado

- Tipo de conexión de la unidad
- Diferentes tipo de motor controlables con una unidad
- Hasta 16 ejes conectables (aplica algunas restricciones)
- ELECYLINDER conectable




Dimensiones (mm): D98,8×H115

**RSEL** Series

Compact 24v Pulse Motor 24v AC servo motor 200v Brushless DC motor type

Producto recomendado

- Tipo de conexión de la unidad
- Diferentes tipo de motor controlables con una unidad
- Hasta 16 ejes conectables (aplica algunas restricciones)
- ELECYLINDER conectable



Dimensiones (mm): D98,8×H115

**MSEL** Series

24v Pulse Motor

- Tipo de fuente de alimentación incorporada (AC100~230V±10%)
- SCARA Robot IXP, Wrist Unit WU can be controlled



Dimensiones (mm): W130×D125×H195

**SSEL** Series

200v AC servo motor

- Power supply voltage 100V specification can be selected (depending on the W quantity of connected actuators)
- Es posible el control síncrono de 2 ejes




Dimensiones máx. (mm): W100×D126×H177~195

**XSEL** Series

200v AC servo motor

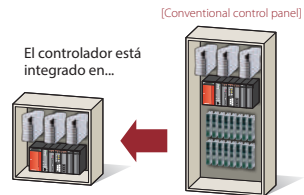
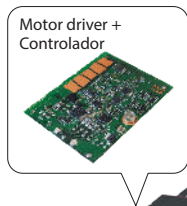
- El robot SCARA IXA puede ser controlado
- Es posible el control síncrono de 2 ejes



Dimensiones máx. (mm): W304~372×D125.3×H195

## ELECYLINDER® Tipo de controlador integrado

Para posicionamiento entre 2 puntos,  
Se recomienda ELECYLINDER® con controlador incorporado.



- (1) El panel de control se puede hacer más pequeño
- (2) Menos cableado
- (3) Precio razonable

- REC Series
- Compact
- 24V Pulse Motor
- Low price
- 200V AC servo motor
- Exclusivo para ELECYLINDER
- Se pueden controlar diferentes tipos de motores con una unidad
- Se pueden conectar hasta 16 ejes (se aplican algunas restricciones)



Cuando se conecta a una unidad de conexión\*, es posible el control de I/O a través de una red de campo.  
\*También es posible la integración en RCON y RSEL.

Compatible con muchas redes de campo

También es posible el control de movimiento por red de movimiento.

DeviceNet

PROFINET

EtherCAT

MECHATROLINK

CompoNet

PROFINET

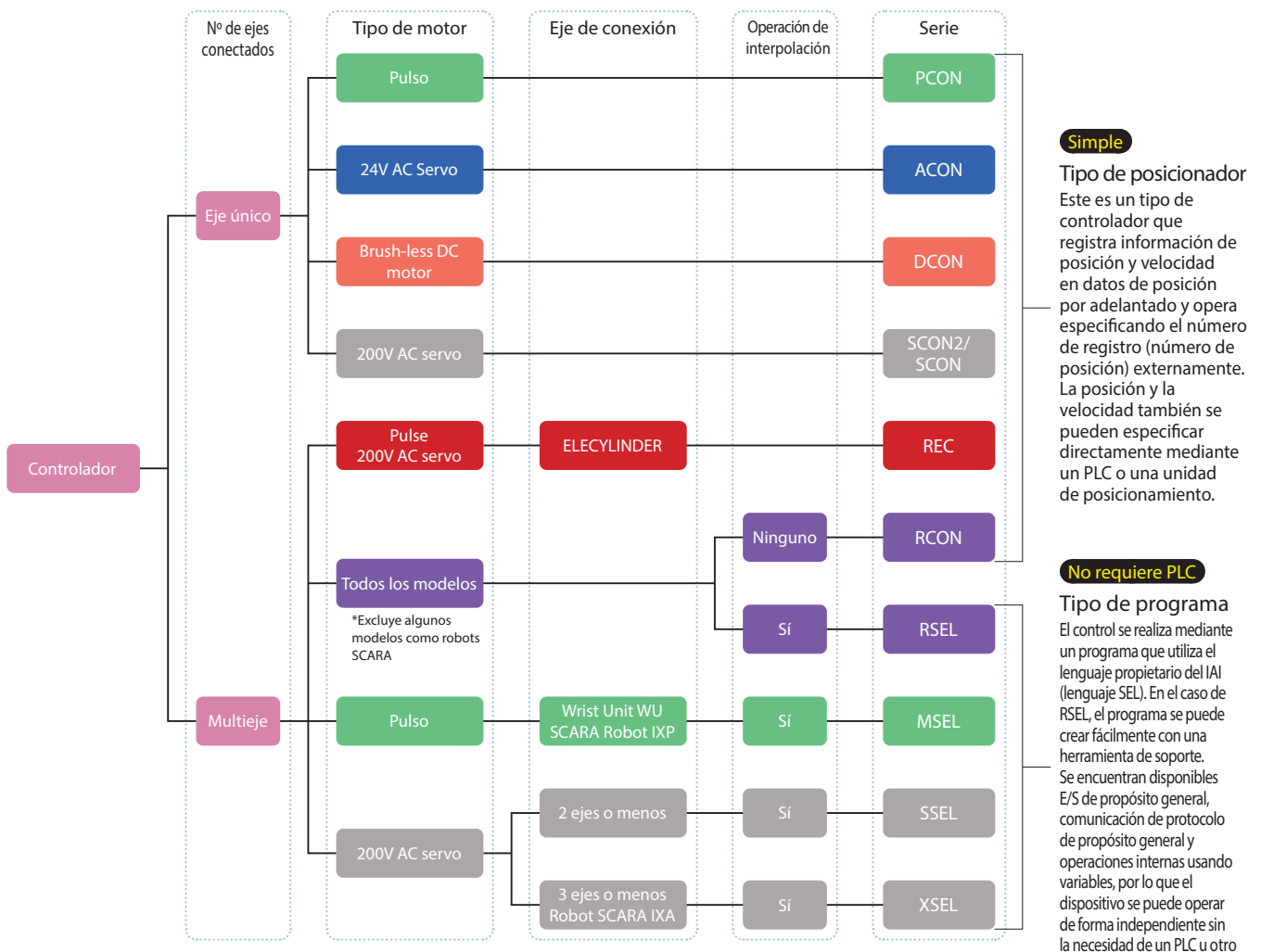
CC-Link

SSCNET/H

EtherNet/IP

CC-Link IE Field

## Flujo de selección



Controller / Control



Funciones Generales

Tipo de posicionador con "□CON" en el nombre del modelo

Funciones Generales

Función	Descripción
Posicionamiento multipunto	0.01 mm (deg.)* Configurado por unidad
Control de velocidad	Velocidad configurable para cada posición
Control de aceleración / deceleración	La aceleración/deceleración se puede configurar para cada posición
Push	Push start point and current (%), Set push width
Pitch feed	Arbitrary values for equally spaced movement
Jog motion	Operable solo mientras la entrada está en ON
Zone output	0.01 mm (deg.)* Configurado por unidad
Pausa	Stop at any position by putting up a pause signal. Command cancellation is also possible by combining a reset signal
Speed changes while moving	La velocidad se puede cambiar sin pausa actualizando solo la velocidad mientras se mueve

\*0.001 para algunos modelos

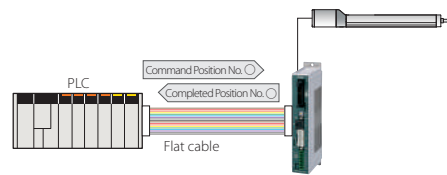
Otras Funciones

Función	Descripción
Advertencia de sobrecarga	Establecer nivel de carga con parámetros. Salidas de advertencia y alarma disponible
Detección de colisión <sup>*1</sup>	Establezca el valor actual y el tiempo de evaluación. Si se detecta una colisión, el servo se apaga inmediatamente.
Control de amortiguación <sup>*2</sup>	Establecer la frecuencia de vibración con parámetros. Soporte de supresión de vibraciones disponible
Ahorro de energía	Apagado automático del servo y configuración de bajada de corriente automática para ahorrar energía

\*1 Especificación solo de motor de impulsos

\*2 Especificación solo de servomotor AC

Control PIO (Ej.) Especificación PCON NPN



- Máx. 512 puntos de posicionamiento
- Prerregistro de condiciones operativas
- Emite una señal de finalización para cada posición después de completar la operación
- Las señales de zona se pueden configurar para cada posición

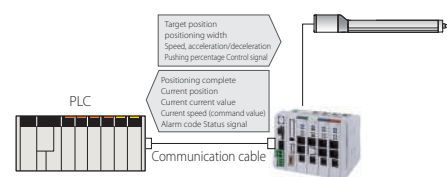
▼ Teaching software "IA-OS" para PC  
Pantalla de edición de posición (P36 para más detalles)



Procedimiento ▶▶

- (1) Introduzca las condiciones de funcionamiento en los datos de posición
- (2) Especifique el número de posición desde la parte superior
- (3) Encienda la señal de inicio

Control de red de campo (Ej.) RCON modo de especificación numérica directa



El control numérico directo es el método de control más común.

Procedimiento ▶▶

- (1) Ingrese valores numéricos en cada área de datos, como la posición del objetivo, la velocidad, etc.
- (2) Encienda la señal de inicio

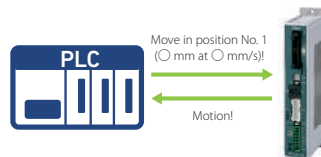
- Número ilimitado de puntos de posicionamiento
- Especifica valores numéricos para la posición objetivo, velocidad, aceleración/deceleración y límite de corriente de empuje. Además de la posición actual, se pueden controlar la velocidad y el valor actual.

Método de control y Controladores compatibles

Movimiento de posición especificada mediante señales de I/O



Seleccione la especificación PIO. (MSEL equipado de serie)

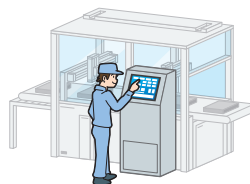


"¡Mover!" a un punto previamente registrado y enviar instrucciones.

Control numérico directo desde PLC, etc.



Seleccione la especificación de la red de campo.

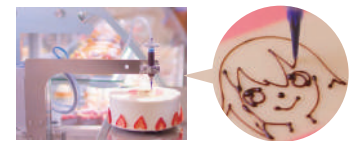


La posición y la velocidad del dispositivo se pueden controlar libremente desde un panel táctil adjunto al dispositivo.

Control de interpolación (Aplicación, paletizado, etc.)



Se requiere programación en el lenguaje propietario del IAI (lenguaje SEL). En el caso de RSEL, el programa SEL se puede crear fácilmente con una herramienta de soporte.

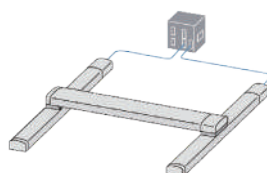


Es posible el libre movimiento, incluido el movimiento diagonal y los arcos circulares.

Control síncrono



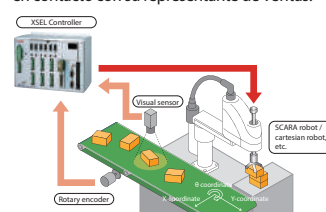
Seleccione el actuador conectado con interruptor de límite.



2 ejes operan exactamente al mismo tiempo.

Seguimiento del transportador

Se admiten especificaciones especiales. Póngase en contacto con su representante de ventas.

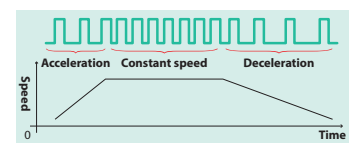


El robot transfiere la pieza de trabajo de acuerdo con el movimiento del transportador

Control de tren de pulsos



Seleccione la especificación del tren de pulsos.



La posición y la velocidad se indican con el número y velocidad de los pulsos.



## Tipo de programa con "SEL" en el nombre del modelo y robot de mesa

Además de las funciones del tipo posicionador, el tipo de programa tiene las siguientes funciones.

### Funciones Generales (+α)

Función	Descripción
Control de interpolación	Movimiento lineal/circular con múltiples ejes que se interpolan entre sí
Control síncrono	Dos ejes funcionan simultáneamente con compensación automática.
Programa de autoencendido	Inicio automático del programa configurado en estado LISTO después del encendido del controlador.

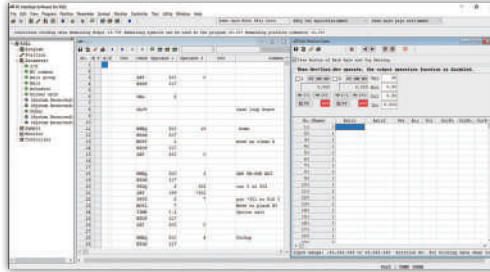
### Otras Funciones (+α)

Función	Descripción
Simple interference check zone <sup>*1</sup>	If the tool tip encroaches into arbitrary 3D space, an error output prevents interference
IXA Compliance Control	Function that softly controls the robot in accordance with external forces and assists in fitting of workpieces, etc.
Multi-slider over-approach detection <sup>*2</sup>	Ability to detect multi-slider over-approach by setting a minimum distance with parameters

\*1 SCARA / Cartesian 6-axis  
\*2 NSA/LSA/LSAS

Controlado por el programa exclusivo del IAI (lenguaje SEL) y datos de posición.

▼Software de enseñanza "XSEL" para PC  
(Consulte la página 36 para obtener más detalles)



#### ■ Independiente

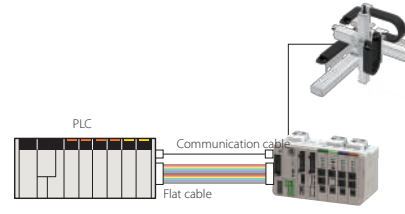
(Cuando no se utiliza una unidad principal como PLC)



El programa de inicio automático permite la configuración del dispositivo sin un PLC.

#### ■ Control mediante PLC

Admite control de I/O y control de red de campo.



Qué puedes hacer con el control de la red de campo

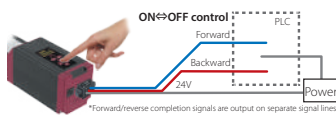
- Edit datos de posición desde PLC
- Especificación numérica directa desde PLC
- Coordinar la salida al PLC

Los datos numéricos se pueden intercambiar fácilmente mediante programación con variables.

## Reemplazo del cilindro de aire



Seleccione la especificación PIO. Está disponible un modo de válvula solenoide.

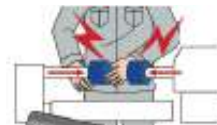


Funciona con el mismo cableado y programa que el cilindro de aire.

## Torque limited while moving



Es posible limitar el valor de corriente del motor con un parámetro. (Para PCON, ACON, DCON y SCON, solo se admiten las especificaciones de tren de pulsos).

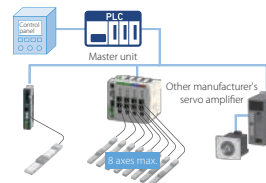


Cuando una persona u objeto interfiere durante el movimiento, el actuador se puede detener.

## Control de movimiento



Seleccione una especificación de movimiento. Tiene un mecanismo para ajustar el tiempo de operación.

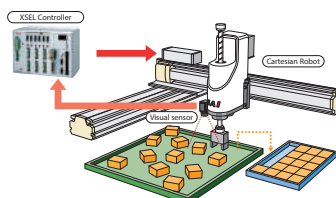


El funcionamiento simultáneo y el control de interpolación son posibles combinando productos IAI con motores de otros fabricantes.

## Sistema de visión



La conexión es a través de Ethernet o RS-232C.

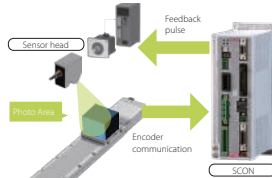


El robot se puede mover a la posición leída por la cámara. Consulte a su representante de ventas para obtener más detalles.

## Salida de pulso de retroalimentación



Seleccione la especificación PIO. Se requieren especificaciones especiales para SCON con especificaciones de red de campo.

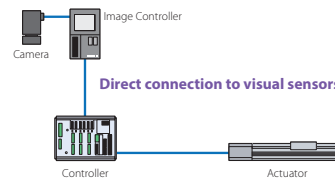


Se puede retroalimentar al dispositivo externo si el actuador se ha movido de acuerdo con el comando.

## Control directo de comunicación en serie



Se puede admitir cualquier tipo de I/O.



Se puede utilizar el mismo protocolo para conectarse a software y hardware de otros proveedores.

### Fuente de alimentación de 24V CC

PSA-24

- Fuente de alimentación exclusiva de IAI
- Hasta 5 unidades conectables en paralelo

Tensión de alimentación: AC100V~230V±10%  
Continuous rated output: ~13,8A (330W)  
Dimensiones máx. (mm): W54×D142.8.1×H131



Power supply internal data external output  
Los siguientes contenidos se pueden monitorear conectándose a RCON/RSEL.

Tensión de salida  
Corriente de salida  
Factor de carga  
Tiempo total energizado  
Temperatura interna  
Fan speed low warning

\*Gráficos solo con fines ilustrativos



### Caja de liberación de frenos

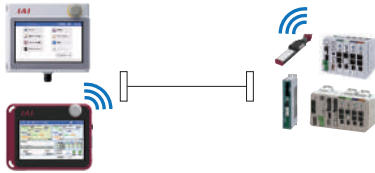
BKR-01

- Liberación del freno del actuador sin cableado al controlador durante el arranque del equipo.



### Teaching pendant

Todos los tipos de controladores se pueden configurar con una unidad



Compatible con todos los controladores, incluido ELECYLINDER. Además, el ELECYLINDER se puede conectar de forma inalámbrica.  
\*Todos los controladores enumerados en los catálogos generales de 2018 y posteriores.

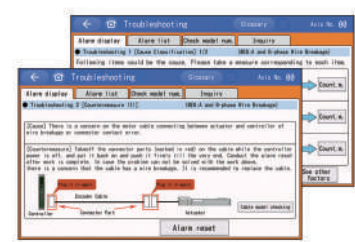
Simple, función de soporte gráfico

La selección de menús se facilita mediante el uso de iconos para cada menú.



Amplias funciones de solución de problemas

Simplemente seleccione SÍ/NO para la situación problemática y le mostraremos cómo solucionarlo.



TB-02

- Disponible para la categoría de seguridad B~4 (se requiere un adaptador TP y un enchufe ficticio por separado)..
- Es posible un funcionamiento sencillo y programado de hasta 10 pasos.



TB-03

- La conexión inalámbrica al ELECYLINDER permite el posicionamiento externo, los ajustes de funcionamiento y la puesta en marcha sin necesidad de una conexión por cable.



ADTB

- Colgante didáctico con fuente de alimentación..
- La liberación del freno, la operación de prueba y la configuración de datos son posibles antes del cableado, ya que el colgante de enseñanza tiene su propia fuente de alimentación.

\*Exclusivo de ELECYLINDER (A partir de junio de 2023).



### Controlador de velocidad digital (exclusivo del ELECYLINDER)

Simplemente elija un número e ingréselo.  
Controlador de velocidad digital intuitivo

Digital Speed Controller Built-in Type

Controlador de Velocidad Digital Para comunicación externa / inalámbrica

<b>Easy setting</b>	<b>AVD settings</b>	<b>Cycle time</b>
Level: 10	% A: 30, V: 70, D: 20	Forward (P): 0.7
Forward (F): 10	B: 80, 100, 50	Reverse (R): 1.2
Reverse (R): 8		

Configuración sencilla (10 pasos) Configuración AVD Visualización del tiempo de ciclo

Lo que el controlador de velocidad digital puede hacer para ti

- Ajustes generales (posición, aceleración, velocidad, desaceleración) •Adquisición de la posición actual •Ajustes de la operación push-motion •Funcionamiento de prueba
- Funcionamiento de avance •Liberación del freno •Encendido/apagado del motor
- Confirmar el tiempo de ciclo •Indicación de error •Restablecimiento de alarma

TBD-1 Wired Teaching Controller

ELECYLINDER Exclusive Wired Teaching Controller

- Al conectar el cable incluido al conector SIO, se pueden operar todos los cilindros ELECYLINDER independientemente del modelo o de las condiciones de instalación.



TBD-1WL Wireless Teaching Controller

ELECYLINDER Exclusive Wireless Teaching Controller

- La comunicación inalámbrica permite una fácil conexión a ELECYLINDER instalado en lugares de difícil acceso.
- Número máximo de ejes detectados simultáneamente: 16.





## Software for PC

### IA-OS Compatible con controladores tipo posición (EC y tipos con "□CON" en el nombre del modelo)

Principales software almacenados

- IA-OS
  - Software de PC para RC
  - Herramienta de configuración de parámetros de puerta de enlace
  - Software de calculadora
- Controladores aplicables:  
EC, RCON, REC,  
PCON, ACON, DCON, SCON2, SCON, etc.

DOWNLOAD ↓



### IA-101 Compatible con controladores de robots (principalmente tipos con "□SEL" en el n° de modelo)

Principales software almacenados

- Software de PC para XSEL
  - Generador del Programa SEL
  - Simulador para IXA/CRS
- Controladores aplicables:  
RSEL, MSEL, SSEL, XSEL, TTA etc.

DOWNLOAD ↓



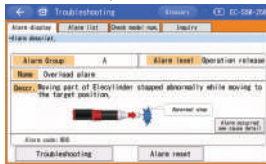
### IA-OS

Este software se utiliza para establecer la posición y parámetros del controlador de posición. Además de las pruebas de funcionamiento, la supervisión de servos y la resolución de problemas

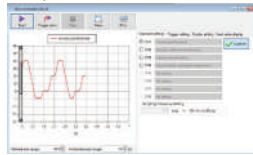
#### ▼ Programa / Edición de posición



#### ▼ Solución de problemas



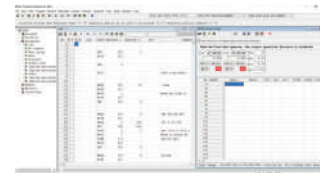
#### ▼ Supervisión de servos



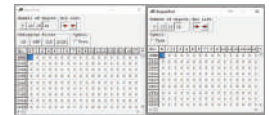
### Software de para XSEL

Software para configurar posiciones, parámetros y programas del controlador de programa. Además de las pruebas de funcionamiento, también están disponibles la simulación de señales de entrada/salida, la supervisión de servos y la resolución de problemas.

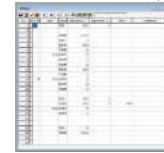
#### ▼ Programa / Edición de posición



#### ▼ Puerto de entrada/salida

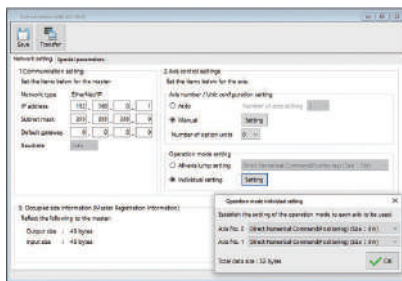


#### ▼ Herramienta de apoyo al programa SEL



### Herramienta de configuración de parámetros de puerta de enlace

Esta herramienta es necesaria a la hora de configurar la puerta de enlace. Asigne direcciones y configure varios ajustes de comunicación.

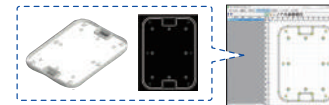


### Generador de programas SEL

Software para realizar fácilmente operaciones de soldadura, recubrimiento y apriete de tornillos utilizando un robot de mesa (TTA).

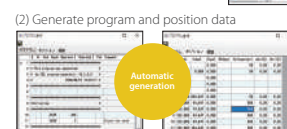
#### ▼ La operación básica en solo 2 pasos

(1) Read the target workpiece into the DXF software



La verificación de la operación actual es posible

La cantidad de desplazamiento se puede comprobar en la pantalla superponiendo los datos de dibujo y el lugar geométrico real.



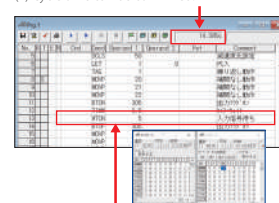
### Simulador para IXA/CRS

Este software permite comprobar el funcionamiento del robot SCARA (IXA) y del robot cartesiano de 6 ejes (CRS) utilizando únicamente un PC. El funcionamiento se puede comprobar sin necesidad de que el cuerpo

#### ▼ Qué puede hacer con el software de simulación

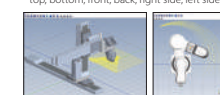
(1) Program operation can be checked.

(2) Cycle time can be confirmed.



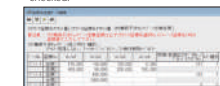
(4) Operation trajectory can be checked.

The motion trajectory can be observed from various directions: top, bottom, front, back, right side, left side, and isometric view.



(5) Simple interference check zone can be set

Interference between the robot and peripheral devices can be checked.



(3) Input/output signals from external sources can be simulated.

### Software de calculadora

Se puede determinar la capacidad óptima de la fuente de alimentación de 24 V para el funcionamiento del actuador. También se puede calcular el consumo de energía y el tiempo de ciclo.



# Esquema de la lista de especificaciones

## ELECYLINDER® (posicionamiento de 2 puntos)

### Slider

Modelo	EC ultra compacto		Estándar												Alta rigidez								Ancho												
	SL3	S3(□A)(R)	S4(□A)(R)	S6(□A)(R)	S7(□A)(R)	S8(X)(□A)(R)	S6(X)□AH(R)	S7(X)□AH(R)	WS10(□R)																										
Tipo de motor	Stepper motor (φ20)		Stepper motor (□28)		Stepper motor (□35)		Stepper motor (□42)		Stepper motor (□56)		Stepper motor (□56SP)		Stepper motor (□42)		Stepper motor (□56)		Stepper motor (□35)																		
Tamaño (mm)	W:35 × H:26		W: 35 × H: 45		W: 44 × H: 56		W: 63 × H: 63		W: 73 × H: 73		W: 85 × H: 67,5		W: 63 × H: 70		W: 75 × H: 80		W: 100 × H: 46																		
L Dimension (mm)	Straight		ST+~164		ST+~263		ST+~296		ST+~323		ST+~394		ST+~565,5		ST+~456		ST+~524,5		ST+~439																
	Side-mounted		-		ST+120		ST+138		ST+183		ST+215,5		ST+~356		ST+~316		ST+~341		ST+266,5																
Positioning repeatability (mm)	±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05																		
Lead (mm)	4	2	6	4	2	16	10	5	2,5	20	12	6	3	24	16	8	4	30	20	10	5	20	12	6	3	24	12	8	4	20	12	6	3		
Carga útil máx. (kg)	Horizontal		1	2	3,5	6	9	7	12	15	18	15	26	32	40	37	46	51	51	23	35	70	80	15	26	32	40	37	46	51	51	4	15	25	44
	Vertical		0,3	0,7	1,5	2,5	3,5	1,5	2,5	5	6,5	1	2,5	6	12,5	3	8	16	19	2	4	25	55	1	2,5	6	16	3	8	16	25	-	-	4	7
Vel. máx. (mm/s)	200	100	420	280	140	800	700	350	175	800	700	450	225	860	700	420	175	1.200	975	450	225	1.440	900	450	225	1.230	980	420	210	900	640	400	160		
Max. Push Thrust / Rated thrust (N)	9	16	45	68	136	41	66	132	263	67	112	224	449	139	209	418	836	78	103	235	470	67	112	224	449	139	209	418	836	34	57	114	228		
Carrera (mm)	50~200 (25mm cada)		50~400 (50mm cada)		50~500 (50mm cada)		50~800 (50mm cada)		50~800 (50mm cada)		50~1.500 (50mm cada)		50~1.500 (50mm cada)		50~1.500 (50mm cada)		50~500 (50mm cada)																		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	32.768		800		800		800		800		800		800		800		800																		

### Radial Cylinder®

Modelo	Estándar												Alta rigidez																	
	RR3(□R)			RR4(□R)			RR6(□R)			RR7(□R)			RR8(□R)			RR10(□R)			RR6(X)□AH(R)			RR7(X)□AH(R)								
Tipo de motor	Stepper motor (□28)			Stepper motor (□35)			Stepper motor (□42)			Stepper motor (□56)			Stepper motor (□60)			Stepper motor (φ86)			Stepper motor (□42)			Stepper motor (□56)								
Tamaño (mm)	W:35 × H:38,5			W:44 × H:50			W:63 × H:54			W:73 × H:64			W: 85 × H: 86			W:108 × H:108			W:63 × H:61			W:75 × H:71								
L Dimension (mm)	Straight			ST+~260			ST+~294			ST+~310,5			ST+~389			ST+~443,5			ST+~472			ST+~409,5			ST+~492,5					
	Side-mounted			ST+117			ST+136			ST+170,5			ST+210,5			ST+257,5			ST+271			ST+195			ST+234					
Positioning repeatability (mm)	±0,05			±0,05			±0,05			±0,05			±0,05			±0,05			±0,05			±0,05								
Lead (mm)	6	4	2	16	10	5	2,5	20	12	6	3	24	16	8	4	10	5	5	2,5	20	12	6	3	24	12	8	4			
Carga útil máx. (kg)	Horizontal			9	14	18	7	16	25	35	6	25	40	60	20	50	60	80	60	100	150	300	6	25	40	60	20	50	60	80
	Vertical			1,5	2,5	3,5	1,5	2,5	5	6,5	1,5	4	10	12,5	3	8	18	19	35	55	100	150	1,5	4	10	20	3	8	18	28
Vel. máx. (mm/s)	420	280	140	800	700	350	175	800	700	450	225	860	700	350	175	300	150	100	45	800	700	450	225	860	700	350	175			
Max. Push Thrust (N)	45	68	136	41	66	132	263	67	112	224	449	182	273	547	1.094	1.000	2.000	3.000	6.000	67	112	224	449	182	273	547	1.094			
Carrera (mm)	50~300 (50mm cada)			50~300 (50mm cada)			65~315 (50mm cada)			65~315 (50mm cada)			50~700 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)			50~1.000 (50mm cada)			50~1.000 (50mm cada)								
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800			800			800			800			800			800			800			800								

### Vástago

Modelo	EC ultra compacto		Estándar						Mini																						
	GDS3	GDB3	R6			R7			RP4		RP5		GS4		GD4		GD5														
Tipo de motor	Stepper motor (φ20)		Stepper motor (φ20)		Stepper motor (□42)		Stepper motor (□56)		Stepper motor (□28)		Stepper motor (□35)		Stepper motor (□28)		Stepper motor (□28)		Stepper motor (□35)														
Tamaño (mm)	W: 42 × H: 24,5		W: 42 × H: 24,5		W:63 × H:65		W:73 × H:74,5		W:34 × H:78		W:45 × H:88,5		W:55 × H:78		W:76 × H:78		W:112 × H:88,5														
L Dimension (mm)	ST+~112		ST+~112		ST+~291,5		ST+~354		ST+~125		ST+~154		ST+~125		ST+~125		ST+~154														
Positioning repeatability (mm)	±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05		±0,05														
Lead (mm)	2	4	2	20	12	6	3	24	16	8	4	6	4	2	16	10	5	2,5	6	4	2	6	4	2	16	10	5	2,5			
Carga útil máx. (kg)	Horizontal		-	1	2	6	25	40	60	20	50	60	80	2,5	4	8	6,5	16	25	35	2,5	4	8	2,5	4	8	6,5	16	25	35	
	Vertical		0,8	0,4	0,8	1,5	4	10	12,5	3	8	18	19	1	1,5	2,5	1,5	2,5	6,5	6,5	1	1,5	2,5	1	1,5	2,5	1,5	2,5	6,5	6,5	
Vel. máx. (mm/s)	100	200	100	800	700	450	225	860	700	350	175	300	200	100	800	600	300	150	300	200	100	300	200	100	300	200	100	800	600	300	150
Max. Push Thrust (N)	17	10	17	67	112	224	449	182	273	547	1.094	30	45	90	46	73	150	310	30	45	90	30	45	90	30	45	90	46	73	150	310
Carrera (mm)	10~30 (10mm cada)		10~50 (10mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		30/50		50/100/150		30/50		30/50		50/100/150														
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	32.768		32.768		800		800		800		800		800		800		800														

Ancho				Belt				Large																			
WS12 (□R)				B6S	B7S	B8S	B8S5	S10(X)				S13(X)				S15(X)				S18(X)							
Stepper motor (□42)				Stepper motor (□42)	Stepper motor (□56)	Stepper motor (□56SP)	200V AC servo motor (200W)	200V AC servo motor (100W)				200V AC servo motor (200W)				200V AC servo motor (400W)				200V AC servo motor (600/750W)							
W: 120 × H: 54				W:63 × H:~205,5	W:73 × H:~254,5	W:89 × H:230,5	W:89 × H:210,5	W:100 × H:87				W:132 × H:96,7				W:156 × H:102,8				W:188 × H:120							
ST+~437				ST+259,5	ST+287,5	ST+318,8	ST+324.3				ST+~545				ST+~665				ST+~730				ST+~868				
ST+273				-	-	-	-				-				-				-								
±0,05				±0,08	±0,08	±0,08	±0,04				±0,01				±0,01				±0,01				±0,01				
24	16	8	4	48 o equiv.		48 o equiv.		54 o equiv.		54 o equiv.		30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	40	20	10		
10	20	40	62	11		20		25		15		17	30	65	85	27	40,5	81	90	36	81	108	60	120	400		
-	-	8	13,5	-		-		-		-		2	5	11	21	5,4	9	18	30,6	9	18	36	14	29	80		
1.000	720	420	210	1.500		1.600		1.800		2.000		1.500	1.000	500	250	1.500	1.000	500	250	2.000	1.000	500	2.000	1000	500		
-	84	168	337	-		-		-		-		56,6	84,9	169,8	339,7	113,9	170,9	341,8	683,6	169,6	339,1	678,3	255	510	1.276		
50~800 (50mm cada)				300~2.600 (100mm cada)		300~2.600 (100mm cada)		300~2.600 (100mm cada)		300~2.600 (100mm cada)		100~2.000 (50mm each)				100~2.000 (50mm cada)				100~2.500 (50mm cada)				100~2.800 (50mm cada)			
800				800		800		800		16.384		16.384				16.384				16.384				16.384			

**Table**

Modelo	EC ultra compacto		Mini														
	T3		TC4			TC5			TW4			TW5					
Tipo de motor	Stepper motor (φ20)		Stepper motor (□28)			Stepper motor (□35)			Stepper motor (□28)			Stepper motor (□35)					
Tamaño (mm)	W:32 × H:25		W: 78 × H: 51			W:88,5 × H:71,5			W: 78 × H: 51			W:88 × H:72,3					
L Dimension (mm)	ST+~108		ST+~143			ST+~176,5			ST+~143			ST+~176,5					
Positioning repeatability (mm)	±0,05		±0,05			±0,05			±0,05			±0,05					
Lead (mm)	4	2	6	4	2	16	10	5	2,5	6	4	2	16	10	5	2,5	
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	1	2	2,5	4	8	6,5	12,5	12,5	12,5	2,5	4	8	6,5	16	20	20
	Vertical	0,4	0,8	1	1,5	2,5	1,5	2,5	5	6,5	1	1,5	2,5	1,5	2,5	5	6,5
Vel. máx. (mm/s)	200	100	300	200	100	800	600	300	150	300	200	100	700	525	300	135	
Max. Push Thrust (N)	10	17	30	45	90	46	73	150	310	30	45	90	46	73	150	310	
Carrera (mm)	10~50 (10mm cada)		30/50			50/100/150			30/50			50/100/150					
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	32.768		800			800			800			800					

Double guide specification					
SRG11			SRG15		
Stepper motor (□35)			Stepper motor (□42)		
W: 112 × H: 109			W: 148 × H: 124		
ST+111			ST+119		
±0,05			±0,05		
10	5	2,5	20	6	3
16	25	35	6	40	60
2,5	5	10	0,5	7	12,5
700	350	175	800	450	225
77	150	308	67	224	449
50~300 (50mm cada)			50~300 (50mm cada)		
800			800		



Los valores mostrados para la velocidad y la carga útil son los máximos para cada uno. Consulte el catálogo o la página de información de cada producto en nuestro sitio web para obtener más información.  
 Velocidad: Las carreras más largas pueden hacer que la velocidad máxima disminuya debido a la velocidad de rotación crítica del husillo de bolas.  
 Carga útil: Cuando se aumenta la velocidad / aceleración, la carga útil se reducirá.

# Esquema de la lista de especificaciones

## ELECYLINDER (posicionamiento de 2 puntos)

### Pinza

Model	GDB8	GRB10	GDB13	
Tipo de motor	Stepper motor (□20)	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□28)	
Tamaño (mm)	W:82 x L:84	W:98 x L:92	W:130 x L:92	
Positioning repeatability (mm)	±0,05	±0,05	±0,05	
Lead	Trapezoidal ball screw lead (mm)	1,5	2	
	Pulley Deceleration Ratio	1,5	1,15	1,25 2,5
Max grip force (N) (both sides)	28	100	150	360
Allowable vertical load (N)	598	598	898	
Carrera (one side)(mm)	10	15	20	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800	800	800	

### Rotatorio

Model	RTC9	RTC12	RTC18
Tipo de motor	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□42)	Stepper motor (□56SP)
Tamaño (mm)	W:90 x L:~155	W:117 x L:~204.5	W:185 x L:213,5
Positioning repeatability (deg)	±0,05	±0,01	±0,02
Deceleration ratio	1/45	1/45	1/40
Max. torque (N-m)	1,5	8	25,2
Vel. máx. (deg./s)	600	600	450
Rango de operación (deg.)	330	330	330
Allowable inertia moment (kg/m <sup>2</sup> )	0,02	0,13	0,49
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800	800	800

### Sala limpia

Model	Standard																High rigidity															
	S3□(A)CR				S4□(A)CR				S6□(A)CR				S7□(A)CR				S8(X)□(A)CR				S6(X)□AHCR				S7(X)□AHCR							
Tipo de motor	Stepper motor (□28)				Stepper motor (□35)				Stepper motor (□42)				Stepper motor (□56)				Stepper motor (□56SP)				Stepper motor (□42)				Stepper motor (□56)							
Tamaño (mm)	W: 35 x H: 45				W: 44 x H: 56				W: 63 x H: 63				W: 73 x H: 73				W: 85 x H: 67,5				W: 63 x H: 70				W: 75 x H: 80							
L Dimension (mm)	ST+~263				ST+~296				ST+~323				ST+~394				ST+~565.5				ST+~456				ST+~524.5							
Positioning repeatability (mm)	±0,05				±0,05				±0,05				±0,05				±0,05				±0,05											
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	ISO Class 3				ISO Class 3				ISO Class 3				ISO Class 3				ISO Class 3				ISO Class 2,5				ISO Class 2,5							
Lead	6 4 2 16				10 5 2,5 20				12 6 3 24				16 8 4 30				20 10 5 20				12 6 3 24				12 8 4 24							
	3,5 6 9 7				12 15 18 15				26 32 40 37				46 51 51 23				35 70 80 15				26 32 40 37				46 51 51 37							
Carga útil máx.(kg)	Horizontal				Vertical				Horizontal				Vertical				Horizontal				Vertical				Horizontal				Vertical			
	1,5 2,5 3,5 1,5				2,5 5 6,5 1				2,5 6 12,5 3				8 16 19 2				4 25 55 1				2,5 6 16 3				8 16 25 8							
Vel. máx. (mm/s)	420 280 140 800				700 350 175 800				700 450 225 860				700 420 210 1.200				975 450 225 1.350				900 450 225 1.230				980 420 210							
Max. Push Thrust (N)	45 68 136 41				66 132 263 67				112 224 449 139				209 418 836 139				103 235 470 67				112 224 449 139				209 418 836							
Carrera (mm)	50~400 (50mm cada)				50~500 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)				50~1.100 (50 mm cada)				50~1500 (50mm cada)				50~1500 (50mm cada)							
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800				800				800				800				800				800				800							

### A prueba de polvo/agua

Model	Slider												Vástago											
	S6□D				S6□W				S7□D				S7□W				R6□W				R7□W			
Tipo de motor	Stepper motor (□42)				Stepper motor (□42)				Stepper motor (□56)				Stepper motor (□56)				Stepper motor (□42)				Stepper motor (□56)			
Tamaño (mm)	W: 63 x H: 70				W:63 x H:77				W:73 x H:80				W:73 x H:87				W:63 x H:64				W: 73 x H: 73			
L Dimension (mm)	ST+~367,5				ST+~367,5				ST+~416,5				ST+~416,5				ST+~312				ST+~361,5			
Positioning repeatability (mm)	±0,05				±0,05				±0,05				±0,05				±0,05				±0,05			
Ingress protection	IP40				IP43/54				IP40				IP43/54				IP67				IP67			
Lead	20 12 6 3				20 12 6 3				24 16 8 4				24 16 8 4				20 12 6 3				24 16 8 4			
	15 26 32 40				15 26 32 40				37 46 51 51				37 46 51 51				6 25 40 60				20 50 60 80			
Carga útil máx.(kg)	Horizontal				Vertical				Horizontal				Vertical				Horizontal				Vertical			
	1 2,5 6 12,5				-				3 8 16 19				-				1,5 4 10 12,5				3 8 18 19			
Vel. máx. (mm/s)	800 700 450 225				800 700 450 225				860 700 420 210				860 700 420 210				800 700 450 225				860 700 350 175			
Max. Push Thrust (N)	67 112 224 449				67 112 224 449				139 209 418 836				139 209 418 836				67 112 224 449				182 273 547 1.094			
Carrera (mm)	50~800 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)				50~300 (50mm cada)				50~300 (50mm cada)			
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800				800				800				800				800				800			

## Tipo Slider (posicionamiento multipunto)

### RCP6 series

Model	Estándar												Alta rigidez						Ancho									
	SA4C/SA4R				SA6C/SA6R				SA7C/SA7R				SA8C/SA8R				HSA6C			HSA7C			WSA10C/WSA10R			WSA12C/WSA12R		
Tipo de motor	Stepper motor (□35)				Stepper motor (□42)				Stepper motor (□56)				Stepper motor (□56SP)				Stepper motor (□42)			Stepper motor (□56)			Stepper motor (□35)			Stepper motor (□42)		
Tamaño (mm)	W: 40 x H: 48				W: 58 x H: 62,5				W: 70 x H: 67,5				W: 85 x H: 67,5				W: 63 x H: 70			W: 75 x H: 80			W: 100 x H: 47			W: 120 x H: 56		
L Dimension (mm)	Straight				Side-mounted				Straight				Side-mounted				Straight			Side-mounted			Straight			Side-mounted		
	ST+~278				ST+~312,5				ST+~392				ST+~221				ST+~337,5			ST+~405,5			ST+~402			ST+~408		
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,005				±0,01 / ±0,005				±0,01 / ±0,005				±0,01 / ±0,005				±0,01 / ±0,005			±0,01 / ±0,005			±0,01 / ±0,005			±0,01 / ±0,005		
Lead (mm)	16 10 5 2,5				20 12 6 3				24 16 8 4				30 20 10 5				20 12 6 3			24 16 8 4			16 10 5 2,5			20 12 6 3		
	7 12 14 18				15 28 32 40				37 46 51 55				28 60 70 80				15 29 50 42			37 48 61 55			4 15 28 40			12 25 40 60		
Carga útil máx. (kg)	Horizontal				Vertical				Horizontal				Vertical				Horizontal			Vertical			Horizontal			Vertical		
	1,5 3 5,5 12				1 2,5 6 16				3 8 16 25				3 4 25 55				1 2,5 6 16			3 8 16 25			-			3 10 - -		
Vel. máx. (mm/s)	1.260 785 390 195				1.440 900 450 225				1.200 980 490 245				1.200 1.000 500 250				1.280 900 450 225			1.230 840 420 210			840 610 390 195			800 600 450 225		
Max. Push Thrust (N)	48 77 155 310				56 93 185 370				139 209 418 836				159 239 478 956				67 112 224 449			139 209 418 836			48 77 155 310			56 93 185 370		
Carrera (mm)	50~500 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)				50~1.100 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)			50~500 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192				8.192				8.192				8.192				8.192			8.192			8.192			8.192		

## Stopper

Model	ST11		ST15
Tipo de motor	Stepper motor (□35)		Stepper motor (□42)
Tamaño (mm)	W: 112 × H: 109		W: 148 × H: 124
Lead (mm)	5	2.5	3
Carga útil máx. (kg)	1	3	5
Vel. máx. (mm/s)	350	175	200
Carrera (mm)	50		50
Workpiece weight (kg)	~50		~100

Wide									
WS10□CR					WS12□CR				
Stepper motor (□35)					Stepper motor (□42)				
W: 100 × H: 46					W: 120 × H: 54				
ST+~439					ST+~437				
±0,05					±0,05				
ISO Class 3					ISO Class 3				
20	12	6	3	24	16	8	4		
4	15	25	40	10	20	40	62		
-	-	4	7	-	-	8	13,5		
900	640	400	160	900	720	420	210		
34	57	114	228	-	84	168	337		
50~500 (50mm cada)					50~800 (50mm cada)				
800					800				

Radial cylinder									
RR6□W					RR7□W				
Stepper motor (□42)					Stepper motor (□56)				
W:63 × H:62					W:73 × H:74				
ST+~338					ST+~396,5				
±0,05					±0,05				
IP67					IP67				
20	12	6	3	24	16	8	4		
6	25	40	60	20	50	60	80		
1,5	4	10	12,5	3	8	18	19		
800	700	450	225	860	700	350	175		
67	112	224	449	182	273	547	1.094		
65~315 (50mm cada)					65~315 (50mm cada)				
800					800				

Wide									
WSA14C/WSA14R					WSA16C/WSA16R				
Stepper motor (□56)					Stepper motor (□56SP)				
W: 140 × H: 68					W: 160 × H: 75				
ST+~484					ST+~545				
ST+311					ST+365.5				
±0,01 / ±0,005					±0,01 / ±0,005				
24	16	8	4	20	10	5			
25	50	65	80	50	70	100			
-	-	14	26	-	15	50			
700	560	420	210	720	450	195			
139	209	418	836	239	478	956			
50~800 (50mm cada)					50~1.100 (50mm cada)				
8.192					8.192				

## RCP5 series

Model	Belt driven		
	BA4	BA6	BA7
Tipo de motor	Stepper motor (□35)	Stepper motor (□42)	Stepper motor (□56)
Tamaño (mm)	W:40 × H:~171	W:58 × H:~180,5	W:70 × H:~226,5
L Dimension (mm)	ST+217	ST+258	ST+278
Positioning repeatability (mm)	±0,08	±0,08	±0,08
Lead (mm)	48mm o equivalente	48mm o equivalente	48mm o equivalente
Carga útil máx. (kg) *solo horizontal	1.5	6	16
Vel. máx. (mm/s)	1.200	1.500	1.600
Carrera (mm)	300~1.200 (100mm cada)	300~2.200 (100mm cada)	300~2.600 (100mm cada)
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800	800	800

## RCP3 series

Model	Mini					
	SA2AC/SA2AR		SA2BC/SA2BR			
Tipo de motor	Stepper motor (□20)		Stepper motor (□20)			
Tamaño (mm)	W:22 × H:27		W:28 × H:29,5			
L Dimension (mm)	Straight ST+144,5		Straight ST+144,5			
	Side-mounted ST+88		Side-mounted ST+90			
Positioning repeatability (mm)	±0,05		±0,05			
Lead (mm)	4	2	1	6	4	2
Carga útil máx. (kg) *solo horizontal	0,25	0,5	1	0,25	0,5	1
Vel. máx. (mm/s)	200	100	50	300	200	100
Carrera (mm)	25~100 (25mm cada)		25~150 (25mm cada)			
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800		800			



Los valores mostrados para la velocidad y la carga útil son los máximos para cada uno.

Consulte el catálogo o la página de información de cada producto en nuestro sitio web para obtener más información.

Velocidad: Las carreras más largas pueden hacer que la velocidad máxima disminuya debido a la velocidad de rotación crítica del husillo de bolas.

Carga útil: Cuando se aumenta la velocidad / aceleración, la carga útil se reducirá.



# Esquema de la lista de especificaciones

## Slider Type (posicionamiento multipunto)

### RCS4 series

Modelo	Estándar												Alta rigidez						Ancho															
	SA4C/SA4R			SA6C/SA6R			SA7C/SA7R			SA8C/SA8R			HSA6C		HSA7C		WSA10C/WSA10R																	
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (100W)			200V AC servo motor (200W)			200V AC servo motor (400W)			200V AC servo motor (100W)		200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (60W)																	
Tamaño (mm)	W: 40 × H: 48			W: 58 × H: 62,5			W: 70 × H: 67,5			W: 85 × H: 67,5			W: 63 × H: 70		W: 75 × H: 81		W: 100 × H: 47																	
L Dimension (mm)	Straight			ST+~339,5			ST+~388			ST+~433			ST+~366,5		ST+~391,5		ST+~416																	
	Side-mounted			ST+146,5			ST+235			ST+259			-		-		ST+270																	
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,005			±0,01 / ±0,005			±0,01 / ±0,005			±0,01 / ±0,005			±0,01 / ±0,005		±0,01 / ±0,005		±0,01 / ±0,005																	
Lead (mm)	16	10	5	2,5	30	20	12	6	3	36	24	16	8	4	48	30	20	10	5	24	16	8	4	30	20	10	5	16	10	5	2,5			
Carga útil máx. (kg)	Horizontal			10	14	17	20	11	18	30	45	45	7	30	40	45	50	8	30	60	80	90	18	33	50	90	30	40	60	120	7	16	27	40
	Vertical			3	5	8	12	3,5	6	11	15	15	4	7	12	20	25	-	12	20	35	45	4	6	15	30	7	12	25	50	-	3	5	10
Vel. máx. (mm/s)	960	600	300	150	1.600	1.200	720	360	180	1.800	1.500	1.000	500	240	2.200	1.800	1.200	600	300	1.500	1.000	500	240	1.800	1.200	600	300	960	600	300	150			
Rated thrust (N)	53	85	170	340	57	85	142	283	566	95	142	214	427	855	141	226	339	678	1357	71	106	212	425	114	171	342	684	53	85	170	340			
Carrera (mm)	50~500 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)			50~1100 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)		50~1.000 (50mm cada)		50~500 (50mm cada)																	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384			16.384			16.384			16.384			16.384		16.384		16.384																	

### ISB series

Modelo	Estándar												Intermediate Support				Estándar							
	SXM/SXL-60			SXM/SXL-100			MXM/MXL-100			MXM/MXL-200			MXM/MXL-400		MXMX-200		MXMX-400		LXM/LXL-200					
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (100W)			200V AC servo motor (100W)			200V AC servo motor (200W)			200V AC servo motor (400W)		200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (400W)		200V AC servo motor (200W)					
Tamaño (mm)	W: 90 × H: 62			W: 90 × H: 62			W: 120 × H: 80			W: 120 × H: 80			W: 120 × H: 80		W: 120 × H: 80		W: 120 × H: 80		W: 150 × H: 95					
L Dimension (mm)	ST+~319			ST+~344			ST+~373			ST+~398			ST+~433		ST+~464		ST+~499		ST+~441					
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,003			±0,01			±0,01 / ±0,003			±0,01 / ±0,003			±0,01		±0,01 / ±0,003		±0,01		±0,01 / ±0,003					
Lead (mm)	16	8	4		36		30	20	10	5	30	20	10	5	48	30	20		48	40	20	10		
Carga útil máx. (kg)	Horizontal			13	27	55		10	15	23	45	85	30	45	90	110	20	30	45		20	15	45	90
	Vertical			3,5	7	14		2	2,5	5	10	20	6	10	20	40	6	-	-		-	4	10	20
Vel. máx. (mm/s)	960	480	240		2.160		1.800	1.200	600	300	1.800	1.200	600	300	2.500	1.800	1.200		2.200	2.400	1.200	600		
Rated thrust (N)	53,1	106,1	212,3		47,2		56,6	84,9	169,7	339,6	113,9	170,9	341,8	683,6	141,3	113,9	170,9		141,3	85,5	170,9	341,8		
Carrera (mm)	100~900 (50mm cada)			100~1.100 (50mm cada)			100~1.100 (50mm cada)			100~1.100 (50mm cada)			100~1.300 (50mm cada)		800~2.000 (50mm cada)		800~2.000 (50mm cada)		100~1.300 (50mm cada)					
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	13.1072			13.1072			13.1072			13.1072			13.1072		13.1072		13.1072		13.1072					

### ISDB series

Modelo	Estándar												Intermediate Support				Estándar							
	S-60			S-100			M-100			M-200			M-400		MX-200		MX-400		L-200					
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (100W)			200V AC servo motor (100W)			200V AC servo motor (200W)			200V AC servo motor (400W)		200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (400W)		200V AC servo motor (200W)					
Tamaño (mm)	W: 90 × H: 74,5			W: 90 × H: 74,5			W: 120 × H: 94			W: 120 × H: 94			W: 120 × H: 94		W: 120 × H: 94		W: 120 × H: 94		W: 150 × H: 112					
L Dimension (mm)	ST+~342,5			ST+~374			ST+~380			ST+~405			ST+~440		ST+~501		ST+~536		ST+~456					
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,003			±0,01			±0,01 / ±0,003			±0,01 / ±0,003			±0,01		±0,01 / ±0,003		±0,01		±0,01 / ±0,003					
Lead (mm)	16	8	4		36		30	20	10	5	30	20	10	5	48	30	20		48	40	20	10		
Carga útil máx. (kg)	Horizontal			13	27	55		10	15	23	45	85	30	45	90	110	20	30	45		20	15	45	90
	Vertical			3	6	14		2	2	4	10	20	6	10	20	40	6	-	-		-	2,5	9	20
Vel. máx. (mm/s)	960	480	240		2000		1.800	1.200	600	300	1.800	1.200	600	300	2.200	1.800	1.200		2.200	1.800	1.200	600		
Rated thrust (N)	53,1	106,1	212,3		47,2		56,6	84,9	169,8	339,7	113,9	170,9	341,8	638,6	141,3	113,9	170,9		141,3	85,5	170,9	341,8		
Carrera (mm)	100~800 (50mm cada)			100~800 (50mm cada)			100~1.100 (50mm cada)			100~1.100 (50mm cada)			100~1.100 (50mm cada)		800~1.600 (50mm cada)		800~1.600 (50mm cada)		100~1.300 (50mm cada)					
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	13.1072			13.1072			13.1072			13.1072			13.1072		13.1072		13.1072		13.1072					

### IFA series

Model	SA□□-100	MA□□-200	MA□□-400
Tipo de motor	200V AC servo motor (100W)		
Tamaño (mm)	W: 105 × H: 64	W: 134 × H: 82	W: 134 × H: 82
L Dimension (mm)	ST+375,5	ST+449,5	ST+449,5
Positioning repeatability (mm)	±0,04		
Lead (mm)	28 o equiv.	42 o equiv.	42 o equiv.
Carga útil máx. (kg) *solo horizontal	20	25	40
Vel. máx. (mm/s)	2.000	3.000	3.000
Rated thrust (N)	53,5	71,2	142,4
Carrera (mm)	200~2.600 (50mm cada)	200~3.200 (50mm cada)	200~3.200 (50mm cada)
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384	16.384	16.384

Ancho													
WSA12C/WSA12R				WSA14C/WSA14R				WSA16C/WSA16R					
200V AC servo motor (100W)				200V AC servo motor (200W)				200V AC servo motor (400W)					
W: 120 x H: 56				W: 140 x H: 68				W: 160 x H: 75					
ST+~418				ST+~484,5				ST+~535					
ST+266,5				ST+322				ST+365,5					
±0,01 / ±0,005				±0,01 / ±0,005				±0,01 / ±0,005					
30	20	12	6	3	36	24	16	8	4	30	20	10	5
5	15	25	45	55	7	20	45	65	80	30	60	80	100
-	3	8	15	15	-	2,5	8	10	25	12	20	35	50
1.600	1.200	720	360	180	1.800	1.440	960	480	240	1.800	1.200	600	300
57	85	142	283	566	95	142	214	427	855	226	339	678	1.357
50~800 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)				50~1.100 (50mm cada)					
16.384				16.384				16.384					

### SSPA series

Model	SXM			MXM			LXM		
Tipo de motor	200V AC servo motor (200W)			200V AC servo motor (400W)			200V AC servo motor (750W)		
Tamaño (mm)	W:100 x H:70			W:130 x H:80			W:155 x H:90		
L Dimension (mm)	ST+~333			ST+~393			ST+~477		
Positioning repeatability (mm)	±0,005			±0,005			±0,005		
Lead (mm)	30	20	10	40	20	10	50	25	
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	30	45	90	45	90	120	60	120
	Vertical	4	6	12	6	12	25	12	25
Vel. máx. (mm/s)	1.800	1.200	600	2.400	1.200	600	2.500	1.250	
Rated thrust (N)	113,9	170,9	341,8	169,6	339,1	678,3	255	510	
Carrera (mm)	100~1.100 (50mm cada)			100~1.300 (50mm cada)			100~1.500 (50mm cada)		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384			16.384			16.384		

Estándar			Intermediate Support			Estándar			Intermediate Support				
LXM/LXL-400			LXMX/LXUWX-200			LXMX/LXUWX-400			WXM-750		WXXM-750		
200V AC servo motor (400W)			200V AC servo motor (200W)			200V AC servo motor (400W)			200V AC servo motor (750W)		200V AC servo motor (750W)		
W: 150 x H: 95			W: 150 x H: 95			W: 150 x H: 95			W: 198 x H: 120		W: 198 x H: 120		
ST+~463			ST+~623			ST+~645			ST+460		ST+510		
±0,01 / ±0,003			±0,01 / ±0,003			±0,01 / ±0,003			±0,01 / ±0,005		±0,01 / ±0,005		
40	20	10	20			40	20	50	25	10	10 (gran carga útil)	50	25
40	90	120	45			40	90	80	160	200	100~400	80	160
10	20	40	-			-	-	14	32	65	40~80	14	32
2.400	1.200	600	1.200			2.400	1.200	2.500	1.250	600	600	2.500	1.250
169,6	339,1	678,3	170,9			169,6	339,1	255	510	1.021	1.021	255	510
100~1.300 (50mm cada)			1.000~2.500 (50mm cada)			1.000~2.500 (50mm cada)			100~1.300 (50mm cada)		900~3.000 (50mm cada)		
131.072			131.072			131.072			131.072		131.072		

### NSA series

Estándar			Intermediate Support					
L-400			LX-200			LX-400		
200V AC servo motor (400W)			200V AC servo motor (200W)			200V AC servo motor (400W)		
W: 150 x H: 112			W: 150 x H: 112			W: 150 x H: 112		
ST+~478			ST+~548			ST+~570		
±0,01 / ±0,003			±0,01 / ±0,003			±0,01 / ±0,003		
40	20	10	40	20	40	40	20	
40	90	120	15	45	40	90		
8	20	40	-	-	-	-	-	-
1.800	1.200	600	1.800	1.200	1.800	1.200		
169,6	339,1	678,3	85,5	170,9	169,6	339,1		
100~1.300 (50mm cada)			1.000~1.600 (50mm cada)			1.000~1.600 (50mm cada)		
131.072			131.072			131.072		

Modelo	Estándar		Intermediate Support		Estándar		Intermediate Support	
	MXMS/MXMM	LXMS/LXMM	LXMXS/LXMMX	WXMS/WXMM	WXXMS/WXXMM			
Tipo de motor	200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (400W)		200V AC servo motor (400W)		200V AC servo motor (750W)	
Tamaño (mm)	W:125 x H:112		W: 145 x H: 120		W: 145 x H: 120		W: 198 x H: 143	
L Dimension (mm)	ST+~559		ST+~646		ST+~746		ST+~725	
Positioning repeatability (mm)	±0,01		±0,01		±0,01		±0,01	
Lead (mm)	30	20	40	20	40	20	50	25
Gran carga útil (kg) *solo horizontal	20	35	40	80	40	80	60	120
Vel. máx. (mm/s)	1.800	1.200	2.400	1.300	2.400	1.300	2.500	1.300
Rated thrust (N)	113,9	170,9	169,6	339,1	169,6	339,1	255,3	510,6
Carrera (mm)	300~1.800 (50mm cada)		300~2.250 (50mm cada)		2.300~3.000 (50mm cada)		300~2.300 (50mm cada)	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	131.072		131.072		131.072		131.072	

### LSA/LSAS series

Modelo	S6	S8	S10	N10	N15	W21
Tipo de motor	Linear servo motor (100W)		Linear servo motor (100W)	Linear servo motor (200W)	Linear servo motor (100W)	Linear servo motor (400W)
Tamaño (mm)	W:60 x H:90		W:80 x H:100	W:100 x H:120	W:100 x H:80	W:210 x H:100
L Dimension (mm)	ST+~486		ST+~578	ST+~640	ST+~460	ST+~990
Positioning repeatability (mm)	±0,005		±0,005	±0,005	±0,005	±0,005
Gran carga útil (kg) *solo horizontal	3		7	20	15	120
Vel. máx. (mm/s)	2.500		2.500	2.500	2.500	2.500
Max. thrust (N)	60		140	320	162	1.200
Carrera (mm)	40~1.248 (48mm cada)		60~1.620 (60mm cada)	60~2.070 (90mm cada)	100~4.100 (100mm cada)	100~4.150 (100mm cada)
Encoder Pulse Count	1µm		1µm	1µm	1µm	1µm



Los valores mostrados para la velocidad y la carga útil son los máximos para cada uno. Consulte el catálogo o la página de información de cada producto en nuestro sitio web para obtener más información.  
 Velocidad: Las carreras más largas pueden hacer que la velocidad máxima disminuya debido a la velocidad de rotación crítica del husillo de bolas.  
 Carga útil: Cuando se aumenta la velocidad / aceleración, la carga útil se reducirá.

# Esquema de la lista de especificaciones

## Tipo vástago/Cilindro radial (posicionamiento multipunto)

### RCP6 series

Modelo	Estándar								Cilindro radial																					
	RA4C/RA4R		RA6C/RA6R		RA7C/RA7R		RA8C/RA8R		RRA4C/RRA4R		RRA6C/RRA6R		RRA7C/RRA7R		RRA8C/RRA8R															
Tipo de motor	Stepper motor (□35)		Stepper motor (□42)		Stepper motor (□56)		Stepper motor (□60P)		Stepper motor (□35)		Stepper motor (□42)		Stepper motor (□56)		Stepper motor (□60P)															
Tamaño (mm)	W:40 × H:52		W: 58 × H: 61		W:70 × H:75,5		W:85 × H:97		W: 40 × H: 44,5		W: 58 × H: 54		W: 70 × H: 59		W: 85 × H: 86															
L Dimension (mm)	Straight		ST+~268		ST+~291		ST+~354,5		ST+~387		ST+~274		ST+~306,5		ST+~384															
	Side-mounted		ST+129		ST+150		ST+180		ST+234,5		ST+135		ST+164,5		ST+~209,5															
Positioning repeatability (mm)	±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01															
Lead (mm)	16	10	5	2,5	20	12	6	3	24	16	8	4	20	10	5	2,5														
Carga útil máx. (kg)	Horizontal		6	15	28	40	6	25	40	60	20	50	60	80	30	60	100													
	Vertical		1,5	2,5	5	10	1,5	4	10	20	3	8	18	28	5	40	70													
Vel. máx. (mm/s)	840	700	350	175	800	700	450	225	860	700	420	210	600	300	150	1.120	700	350	175	800	700	450	225	860	700	420	210	600	300	150
Max. Push Thrust (N)	48	77	155	310	56	93	185	370	182	273	547	1.094	500	1.000	2.000	48	77	155	310	56	93	185	370	182	273	547	1.094	500	1.000	2.000
Carrera (mm)	50~200 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		60~410 (50mm cada)		65~415 (50mm cada)		70~520 (50mm cada)		50~700 (50mm cada)													
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192		8.192		8.192		8.192		8.192		8.192		8.192		8.192		8.192													

### RCP2 series

Modelo	SRA4R	SRGS4R	SRGD4R
Tipo de motor	Stepper motor (□35)	Stepper motor (□35)	Stepper motor (□35)
Tamaño (mm)	W:45 × H:95	W90.5 × H:95	W136 × H:95
L Dimension (mm)	ST+64	ST+72	ST+72
Positioning repeatability (mm)	±0,05	±0,05	±0,05
Lead (mm)	5	2,5	5
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	25	35
	Vertical	9	15
Vel. máx. (mm/s)	250	125	250
Max. Push Thrust (N)	112	224	112
Carrera (mm)	20~200 (10mm cada)	20~200 (10mm cada)	20~200 (10mm cada)
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800	800	800

### RCD series

Modelo	RA1DA	
Tipo de motor	Brush-less DC motor (3W)	
Tamaño (mm)	W:12 × H:12	
L Dimension (mm)	ST+50	
Positioning repeatability (mm)	±0,05	
Lead (mm)	2	
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	0,7
	Vertical	0,3
Vel. máx. (mm/s)	300	
Rated thrust (N)	4,2	
Carrera (mm)	10~30 (10 mm cada)	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	480	

### RCA2 series

Modelo	RN3NA/RP3NA	RN4NA/RP4NA	GS3NA/GD3NA	GS4NA/GD4NA
Tipo de motor	24V AC servo motor (10W)	24V AC servo motor (20W)	24V AC servo motor (10W)	24V AC servo motor (20W)
Tamaño (mm)	W: 28 × H: 28	W: 34 × H: 34	W: 28 × H: ~56	W: 34 × H: ~68
L Dimension (mm)	73,5/93,5	80/100	73,5/93,5	80/100
Positioning repeatability (mm)	±0,02 / ±0,05	±0,02 / ±0,05	±0,02 / ±0,05	±0,02 / ±0,05
Lead (mm)	4	2	1	6
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	0,75	1,5	3
	Vertical	0,25	0,5	1
Vel. máx. (mm/s)	200	100	50	300
Rated thrust (N)	42,7	85,5	170,9	33,8
Carrera (mm)	30/50	30/50	30/50	30/50
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	1.048	1.048	1.048	1.048

### RCS4 series

Modelo	Estándar								Cilindro radial																						
	RA4C/RA4R		RA6C/RA6R		RA7C/RA7R		RA8C/RA8R		RRA4C/RRA4R		RRA6C/RRA6R		RRA7C/RRA7R		RRA8C/RRA8R																
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)		200V AC servo motor (100W)		200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (400W)		200V AC servo motor (60W)		200V AC servo motor (100W)		200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (400W)																
Tamaño (mm)	W: 40 × H: 46		W: 58 × H: 61		W: 70 × H: 73		W: 85 × H: 92,5		W: 40 × H: 44,5		W: 58 × H: 54		W: 70 × H: 59		W: 85 × H: 86																
L Dimension (mm)	Straight		ST+~281		ST+~319		ST+~350,5		ST+~414,5		ST+~287		ST+~333,5		ST+~380																
	Side-mounted		ST+136,5		ST+164		ST+197,5		ST+234,5		ST+142,5		ST+178,5		ST+227																
Positioning repeatability (mm)	±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01																
Lead (mm)	16	10	5	2,5	20	12	6	3	24	16	8	4	20	10	5	2,5															
Carga útil máx. (kg)	Horizontal		8	18	30	40	15	25	50	60	20	45	60	80	30	60	100														
	Vertical		2	4	6	10	4	10	20	20	6	12	25	35	8	20	40														
Vel. máx. (mm/s)	800	500	250	125	1.000	600	300	150	1.200	800	400	200	1.000	500	250	960	600	300	150	1.200	720	360	180	1.440	960	480	240	1.500	1.100	550	275
Rated thrust (N)	53	85	170	340	85	142	283	566	142	214	427	855	339	678	1.357	53	85	170	340	85	142	283	566	142	214	427	855	226	339	678	1.357
Carrera (mm)	50~200 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		60~410 (50mm cada)		65~415 (50mm cada)		70~520 (50mm cada)		50~700 (50mm cada)														
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384		16.384		16.384		16.384		16.384		16.384		16.384		16.384		16.384														

## Tipo mesa (posicionamiento multipunto)

### RCP6 series

Modelo	TA4C/TA4R	TA6C/TA6R	TA7C/TA7R
Tipo de motor	Stepper motor (□35)	Stepper motor (□42)	Stepper motor (□56)
Tamaño (mm)	W: 40 × H: 54	W: 58 × H: 65	W: 70 × H: 75
L Dimension (mm)	Straight		ST+~323
	Side-mounted		ST+~184
Positioning repeatability (mm)	±0,01		±0,01
Lead (mm)	16	10	5
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	3	4/8
	Vertical	1	2,5
Vel. máx. (mm/s)	980	785	390
Max. Push Thrust (N)	48	77	155
Carrera (mm)	25~240 (25/50mm cada)		25~320 (25/50mm cada)
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192		8.192

### RCA2 series

Modelo	TCA3NA/TWA3NA/TFA3NA	TCA4NA/TW4NA/TFA4NA
Tipo de motor	24V AC servo motor (10W)	24V AC servo motor (20W)
Tamaño (mm)	W:~61 × H:~45	W:~71 × H:~51
L Dimension (mm)	ST+59,5	ST+68
Positioning repeatability (mm)	±0,02 / ±0,05	±0,02 / ±0,05
Lead (mm)	4	2
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	0,75
	Vertical	0,25
Vel. máx. (mm/s)	200	100
Rated thrust (N)	42,7	85,5
Carrera (mm)	30/50	30/50
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	1.048	1.048

Wide radial cylinder														
WRA10C/WRA10R			WRA12C/WRA12R			WRA14C/WRA14R			WRA16C/WRA16R					
Stepper motor (□35)			Stepper motor (□42)			Stepper motor (□56)			Stepper motor (□60P)					
W: 100 × H: 46			W: 120 × H: 57			W: 140 × H: 71			W: 160 × H: 81					
ST+~335,5			ST+~354,5			ST+~405			ST+~426					
ST+202,5			ST+205			ST+232			ST+276,5					
±0,01			±0,01			±0,01			±0,01					
16	10	5	2,5	20	12	6	3	24	16	8	4	20	10	5
4	14,5	28	40	7,5	30	55	70	25	50	65	85	30	60	100
-	-	5	10	-	-	7,5	17,5	-	-	15	25	-	36,5	70
700	525	350	175	800	560	400	225	630	560	420	210	450	240	130
48	77	155	310	56	93	185	370	182	273	547	1.094	500	1.000	2.000
50~500 (50mm cada)			50~500 (50mm cada)			50~600 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)					
8.192			8.192			8.192			8.192					

### RCP5 series

Modelo	RA10C/RA10R		
Tipo de motor	Stepper motor (□86)		
Tamaño (mm)	W: 108 × H: 106		
L Dimension (mm)	Straight ST+~495		
	Side-mounted ST+316,5		
Positioning repeatability (mm)	±0,02		
Lead (mm)	10	5	2,5
Carga útil máx. (kg)	Horizontal 80 150 300		
	Vertical 80 100 150		
Vel. máx. (mm/s)	250	125	63
Max. Push Thrust (N)	1.500	3.000	6.000
Carrera (mm)	50~800 (50mm cada)		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800		

### RCP3 series

Modelo	RA2AC/RA2AR			RA2BC/RA2BR		
Tipo de motor	Stepper motor (□20)			Stepper motor (□20)		
Tamaño (mm)	W:22 × H:26			W:28 × H:28,5		
L Dimension (mm)	Straight ST+~204			ST+~204		
	Side-mounted ST+86,5			ST+86,5		
Positioning repeatability (mm)	±0,02			±0,02		
Lead (mm)	4	2	1	6	4	2
Carga útil máx. (kg)	Horizontal 1 2 4			1 2 4		
	Vertical 0,32 0,62 1,25			0,32 0,62 1,25		
Vel. máx. (mm/s)	200	100	50	300	200	100
Max. Push Thrust (N)	23,1	46,2	92,4	15,4	23,1	46,2
Carrera (mm)	25~100 (25mm cada)			25~150 (25mm cada)		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800			800		

### RCS2 series

SD3NA		SD4NA	
24V AC servo motor (10W)		24V AC servo motor (20W)	
W: 29 × H: 60		W: 35 × H: 72	
115/140		141/166/191	
±0,02 / ±0,05		±0,02 / ±0,05	
4	2	1	6
0,75	1,5	3	2
0,25	0,5	1	0,5
200	100	50	300
42,7	85,5	170,9	33,8
25/50	25/50/75		
1.048	1.048		

Modelo	RN5N/RP5N			G55N/GD5N			SD5N			SRA7BD			SRG57BD			SRGD7BD			RA13R	
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (60/100/150W)			200V AC servo motor (60/100/150W)			200V AC servo motor (60/100/150W)			200V AC servo motor (750W)	
Tamaño (mm)	W: 46 × H: 46			W: 46 × H: 68			W: 48 × H: 74			W: 75 × H: 75			W: 75 × H: 131,5			W: 75 × H: 157			W: 130 × H: 286	
L Dimension (mm)	108/133			~155/~180			182/207			ST+~95			ST+~104			ST+~104			ST+439,5	
Positioning repeatability (mm)	±0,02			±0,02			±0,02			±0,02			±0,02			±0,02			±0,01	
Lead (mm)	10	5	2,5	10	5	2,5	10	5	2,5	16	8	4	16	8	4	16	8	4	2,5	1,25
Carga útil máx. (kg)	Horizontal 5 10 20			5 10 20			5 10 20			15 35 55			15 35 55			15 35 55			400 500	
	Vertical 1,5 3 6			1,5 3 6			1,5 3 6			6,5 14,5 22,5			6 14 22			5,5 13,5 21,5			200 300	
Vel. máx. (mm/s)	380	250	125	380	250	125	380	250	125	800	400	200	800	400	200	800	400	200	125	62
Rated thrust (N)	89	178	356	89	178	356	89	178	356	156,9	313,8	627,5	156,9	313,8	627,5	156,9	313,8	627,5	5.106	10.211
Carrera (mm)	50/75			50/75			50/75			50~300 (50mm cada)			50~300 (50mm cada)			50~300 (50mm cada)			50~200 (50mm cada)	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	1.600/16.384			1.600/16.384			1.600			3.072			3.072			3.072			16.384	

### RCS3 series

Wide radial cylinder														
WRA10C/WRA10R			WRA12C/WRA12R			WRA14C/WRA14R			WRA16C/WRA16R					
200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (100W)			200V AC servo motor (200W)			200V AC servo motor (400W)					
W: 100 × H: 45			W: 120 × H: 56			W: 140 × H: 70			W: 160 × H: 80					
ST+~349,5			ST+~364,5			ST+~405,5			ST+~446					
ST+203,5			ST+213			ST+243			ST+276,5					
±0,01			±0,01			±0,01			±0,01					
16	10	5	2,5	20	12	6	3	24	16	8	4	30	20	10
5	16	25	40	12	25	40	60	25	50	65	85	30	60	80
-	3	5	10	2	6	15	20	3	8	20	30	6	12	35
800	600	300	150	1.000	720	360	180	1.200	800	480	240	1.300	1.000	500
53	85	170	340	85	142	283	566	142	214	427	855	226	339	678
50~500 (50mm cada)			50~500 (50mm cada)			50~600 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)					
16.384			16.384			16.384			16.384					

Modelo	RA15R			RA20R		
Tipo de motor	200V AC servo motor (3300W)			200V AC servo motor (3000W)		
Tamaño (mm)	W:150 × H:306			W:200 × H:399		
L Dimension (mm)	ST+434			ST+514,5		
Positioning repeatability (mm)	±0,01			±0,01		
Lead (mm)	7,2			10		
Carga útil máx. (kg)	Horizontal 700			1.000		
	Vertical 400			600		
Vel. máx. (mm/s)	400			400		
Max. Push Thrust (N)	15.000			20.000		
Carrera (mm)	100~500 (100mm cada)			100~500 (100mm cada)		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384			16.384		

### RCS4 series

Modelo	TA4C/TA4R				TA6C/TA6R				TA7C/TA7R			
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)				200V AC servo motor (100W)				200V AC servo motor (200W)			
Tamaño (mm)	W: 40 × H: 54				W: 58 × H: 65				W: 70 × H: 75			
L Dimension (mm)	Straight ST+~336				ST+~392,5				ST+~461			
	Side-mounted ST+~131,5				ST+~237,5				ST+~308			
Positioning repeatability (mm)	±0,01				±0,01				±0,01			
Lead (mm)	16	10	5	2,5	20	12	6	3	24	16	8	4
Carga útil máx. (kg)	Horizontal 4 5/8 5/10 5/10				8 8/14 8/20 10/20				12 15/25 15/30 15/30			
	Vertical 1,5 3 6 9				4 6 10 12				5 10/8 18 20/24			
Vel. máx. (mm/s)	900	600	300	150	1.100	720	360	180	1.300	960	480	240
Rated thrust (N)	53	85	170	340	85	142	283	566	142	214	427	855
Carrera (mm)	25~240 (25/50mm cada)				25~320 (25/50mm cada)				25~390 (50mm cada)			
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384				16.384				16.384			

### RCS2 series

Modelo	TCASN/TWASN/TFASN		
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)		
Tamaño (mm)	W:~95 × H:71		
L Dimension (mm)	ST+80		
Positioning repeatability (mm)	±0,02		
Lead (mm)	10	5	2,5
Carga útil máx. (kg)	Horizontal 5 10 20		
	Vertical 1,5 3 6		
Vel. máx. (mm/s)	380	250	125
Rated thrust (N)	89	178	356
Carrera (mm)	50/75		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	1.600/16.384		



Los valores mostrados para la velocidad y la carga útil son los máximos para cada uno. Consulte el catálogo o la página de información de cada producto en nuestro sitio web para obtener más información.  
 Velocidad: Las carreras más largas pueden hacer que la velocidad máxima disminuya debido a la velocidad de rotación crítica del husillo de bolas.  
 Carga útil: Cuando se aumenta la velocidad / aceleración, la carga útil se reducirá.

# Esquema de la lista de especificaciones

## Pulse Press/Servo Press (posicionamiento multipunto)

### RCP6 series (pulse press)

Modelo	RRA4R	RRA6R	RRA7R	
Tipo de motor	Stepper motor (□35)	Stepper motor (□42)	Stepper motor (□56)	
Tamaño (mm)	W:40 × H:71	W:58 × H:85	W:73 × H:100	
L Dimension (mm)	ST+134	ST+176	ST+198,5	
loading repeatability	±1,0% F.S.	±1,0% F.S.	±1,0% F.S.	
Lead (mm)	2,5	1,5	4	2
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	10	10	10
	Vertical	3	10	10
Max. push / pull thrust (N)	300	600	1.000	2.000
Carrera (mm)	110~310 (50mm cada)	115~315 (50mm cada)	120~320 (50mm cada)	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192	8.192	8.192	

### RCS3/RCS2 series (servo press)

Modelo	RA4R	RA6R
Tipo de motor	200V AC servo motor (30W)	200V AC servo motor (60W)
Tamaño (mm)	W:40 × H:51	W:58 × H:52
L Dimension (mm)	ST+134	ST+176
loading repeatability	±0,5% F.S.	±0,5% F.S.
Lead (mm)	2,5	1,5
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	10
	Vertical	3
Max. Push Force (N)	200	600
Stroke (mm)	110~410 (50mm cada)	115~415 (50mm cada)
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384	16.384

## Gripper (posicionamiento multipunto)

### RCP6 series

Modelo	Estándar				Carrera larga			
	GRT7A	GRT7B	GRST6C/GRST6R	GRST7C/GRST7R				
Tipo de motor	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□42)	Stepper motor (□56)				
Tamaño (mm)	W:91 × H:39	W:123 × H:39	W: 58 × H: 62,5	W: 70 × H: 67,5				
Positioning repeatability (mm)	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01				
Lead	Ball screw lead (mm)	1,5	2	2	8	2	8	2
	Pulley Deceleration Ratio	1,5	1,25	2,5	-	-	-	-
Max grip force (N) (both sides)	120	150	300	110	310	340	880	
Allowable vertical load (N)	598	898	1.080	1.400				
Carrera (one side)	1.5	20/40	90/115	105/130				
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192	8.192	8.192	8.192				

### GRS series

Modelo	SEG/SIG	MEG/MIG
Body width (mm)	W:20 × H:26	W:24 × H:32
Positioning repeatability (mm)	±0,1	±0,1
Max grip force (N) (both sides)	10	20
Allowable vertical load (N)	150	240
Carrera (one side)	2	2

### RCD series

Modelo	GRSNA
Tipo de motor	Brush-less DC motor type (3W)
Tamaño (mm)	W:15 × H:22
Positioning repeatability (mm)	±0,05
Ball screw lead (mm)	2
Max grip force (N) (both sides)	10
Carrera (one side)	2
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	480

## Rotary (posicionamiento multipunto)

### RCP2 series

Modelo	RTBS(L)/RTCS(L)		RTB(L)/RTC(L)		RTBB(L)/RTCB(L)	
Tipo de motor	Stepper motor (□20)		Stepper motor (□28)		Stepper motor (□35)	
Tamaño (mm)	W:~68 × L:72		W:~81 × L:88		W:~114 × L:124	
Positioning repeatability (deg.)	±0,05		±0,01		±0,01	
Deceleration ratio	1/30	1/45	1/20	1/30	1/20	1/30
Max. torque (N-m)	0,24	0,36	1,1	1,7	3	4,6
Vel. máx. (deg./s)	400	266	600	400	600	400
Operation range (deg.)	330/360+		330/360+		330/360+	
Allowable inertia moment (kg/m <sup>2</sup> )	0,0023	0,0035	0,01	0,015	0,02	0,03
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800		800		800	

### RCP6 series

Modelo	RTFML
Tipo de motor	Stepper motor (□42)
Tamaño (mm)	W:90 × L:224,5
Positioning repeatability (deg.)	±0,01
Deceleration ratio	1/30
Max. torque (N-m)	5,2
Vel. máx. (deg./s)	800
Operation range (deg.)	±180
Allowable inertia moment (kg/m <sup>2</sup> )	0,08
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192

## Other Multi-point Positioning Robots

### Stopper

Modelo	ST	ST4523E
Tipo de motor	Stepper motor (□42)	Stepper motor (□28)
Tamaño (mm)	W:93 × H:106,5	W:45 × H:45
Max. workpiece weight (kg)	150	25
Vel. máx. (deg./s)	65	75
Carrera (mm)	30	20
Vástago	Acero al carbono	Acero al carbono

### Rotary Chuck

Modelo	RTCKS□		RTCKM□	
Tipo de motor (rotational axis)	Stepper motor (□28)		Stepper motor (□28)	
Tamaño (mm)	W:40 × H:79,5		W:48 × H:85,5	
Axis configuration	Rotatorio	Pinza	Rotatorio	Pinza
Max. torque (N) / Max. grip force (N)(both sides)	0,29	10	0,36	20
Operating range (deg.) / grip stroke (one side)	0~360	2	0~360	2

RA7R	RA8R	RA10R	RA13R	RA15R	RA20R
200V AC servo motor (100W)	200V AC servo motor (200W)	200V AC servo motor (400W)	200V AC servo motor (750W)	200V AC servo motor (3300W)	200V AC servo motor (3000W)
W:73 × H:66	W:88 × H:86	W: 108 × H: 106	W:122 × H:128	W:150 × H:146,5	W:200 × H:399
ST+198,5	ST+260,5	ST+317,5	ST+439,5	ST+434	ST+514,5
±0,5% F.S.	±0,5% F.S.	±0,5% F.S.	±0,5% F.S.	±0,5% F.S.	±0,5% F.S.
2	2,5	2,5	2,5	3,6	4
10	10	50	100	15	15
10	10	50	100	220	220
1.200	2.000	6.000	9.800	30.000	50.000
120~520 (50mm cada)	100~500 (50mm cada)	100~500 (50mm cada)	100~200 (50mm cada)	100~500 (100mm cada)	100~500 (100mm cada)
16.384	16.384	16.384	16.384	16.384	16.384

### RCP4 series

Modelo	Slide type			Lever type		
	GRSML	GRSLL	GRSWL	GRLM	GRLL	GRLW
Tipo de motor	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□35)	Stepper motor (□42)	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□35)	Stepper motor (□42)
Tamaño (mm)	W:34 × H:62	W:42 × H:88	W:50 × H:107	W:45 × H:54	W:52 × H:70	W:60 × H:80
Positioning repeatability (mm/deg)	±0,01	±0,01	±0,01	±0,05	±0,05	±0,05
Lead	Trapezoidal ball screw lead (mm)	1,88 o equiv.	2,52 o equiv.	3,14 o equiv.	-	-
	Pulley Deceleration Ratio	1/30	1/30	1/28	1/30	1/30
Max grip force (N) (both sides)	87	140	220	35	60	90
Allowable vertical load (N)	356	558	651	49	73.5	127
Carrera (one side)	7	11	15	90	90	90
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800	800	800	800	800	800

### RCS2 series

Modelo	RTC8(H)L			RTC10L		RTC12L	
Tipo de motor	200V AC servo motor (12W)	200V AC servo motor (20W)	200V AC servo motor (60W)	200V AC servo motor (60W)	200V AC servo motor (150W)	200V AC servo motor (150W)	200V AC servo motor (150W)
Tamaño (mm)	W:135 × H:77	W:150 × H:77	W:171 × H:86	W:171 × H:86	W:233 × H:92	W:233 × H:92	W:233 × H:92
Positioning repeatability (deg)	±0,005 deg.			±0,005 deg.		±0,005 deg.	
Deceleration ratio	1/24	1/15	1/24	1/15	1/24	1/18	1/30
Max. torque (N·m)	0,55	0,53	0,85	1,7	2,8	5,2	8,6
Vel. máx. (deg./s)	750	1.200	750	1.200	750	800	600
Rango de operación (deg)	360+			360+		360+	
Allowable inertia moment (kg/m <sup>2</sup> )	0,011	0,01	0,017	0,033	0,054	0,1	0,17
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384			16.384		16.384	

### Wrist Unit

Modelo	S		M	
Tipo de motor	Stepper motor (□28)		Stepper motor (□35)	
Tamaño (mm)	W:118 × L:148		W:118 × L:195	
Configuración de ejes	Eje B (oscilación)	Eje T (rotación)	Eje B (oscilación)	Eje T (rotación)
Positioning repeatability (mm)	±0,015	±0,15	±0,015	±0,15
Max. payload (kg)	1		2	
Vel. máx. (deg./s)	750	1.200	900	1.200
Rango de operación (deg)	±100	±360	±105	±360
Allowable dynamic thrust load (N)	330		450	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192		8.192	



Los valores mostrados para la velocidad y la carga útil son los máximos para cada uno.

Consulte el catálogo o la página de información de cada producto en nuestro sitio web para obtener más información.

Velocidad: Las carreras más largas pueden hacer que la velocidad máxima disminuya debido a la velocidad de rotación crítica del husillo de bolas.

Carga útil: Cuando se aumenta la velocidad / aceleración, la carga útil se reducirá.

### RCP2 series

Modelo	Slide type		Lever type	
	GR3SS	GR3SM	GR3LS	GR3LM
Tipo de motor	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□42)	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□42)
Tamaño (mm)	W: 62 × H: 62	W: 80 × H: 80	W: 62 × H: 62	W: 80 × H: 80
Positioning repeatability (mm)	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01
Lead	Trapezoidal ball screw lead (mm)	2,5 o equiv.	3,0 o equiv.	-
	Pulley Deceleration Ratio	1/30	1/30	1/30
Max grip force (N) (both sides)	22	102	18	51
Carrera (one side)	5	7	19	19
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800	800	800	800

### DDA series

Modelo	LT18C□A	LH18C□A
Tipo de motor	200V AC servo motor (200W)	200V AC servo motor (600W)
Tamaño (mm)	W: 180 × H: 70	W: 180 × H: 122,8
Positioning repeatability (sec)	~ ±3,7	~ ±3,7
Rated torque (N·m)	8,4	25
Maximum instantaneous torque (N·m)	25,2	75
Vel. máx. (deg./s)	1.800	1.440
Rango de operación (deg)	360+	360+
Allowable inertia moment (kg/m <sup>2</sup> )	0,6	1,8
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	~1.048.576	~1.048.576

# Esquema de la lista de especificaciones

## Robot cartesiano

### ■ Configuration de 2 ejes

Combined Image	Configuración de ejes	Carrera máx. (mm)			Carga útil máx. (kg)	Velocidad máx. (mm/s)			Modelo	
		Eje X	Eje Y	Eje Z		Eje X	Eje Y	Eje Z	Serie	Tipo
XY Y-axis Base Mount	RCP6 (Stepper motor)	1.100	500	-	17	650	800	-	IK2	P6XB□
	ISB (servo motor)	3.000	700	-	90	2.500	2.400	-	ICS(P)B2	B□
	NSA + ISB (servo motor)	3.000	700	-	45	2.400	1.200	-		B□N□
	LSA + ISPA (servo motor)	4.155	400	-	21,2	2.500	1.200	-	ICSPA2	B1L□H
XY Y-axis Slider Mount	ISB (servo motor)	800	600	-	31,7	2.400	2.400	-	ICS(P)B2	S□
XY Y-axis Horizontal Gantry	ISB (servo motor)	2.500	1.200	-	45	1.200	1.200	-		G□J□H
XY Y-axis Side-mounted Gantry	ISB (servo motor)	2.500	1.100	-	60	1.200	1.200	-		G□
XZ Z-axis Upright Mount	ISB (servo motor)	2.500	-	500	20	2.400	-	1.200		Z□
YZ Z-axis Base Mount	RCP6 (Stepper motor)	-	1.100	300	8	-	800	800	IK2	P6YB□
	ISB (servo motor)	-	1.300	500	40	-	2.400	1.200	ICS(P)B2	YB□
YZ Z-axis Slider Mount	ISB (servo motor)	-	700	500	28,8	-	1.200	600		YS□

### ■ Configuración de 4 ejes

Configuración	Configuración de ejes	Carrera máx. (mm)			Carrera máx. (deg.)	Carga útil máx. (kg)	Velocidad máx. (mm/s)			Vel. máx. (deg./s)	Modelo	
		Eje X	Eje Y	Eje Z			Eje R	Eje X	Eje Y		Eje Z	Eje R
XYB+ZR (Vertical/Rotación)	RCP6+ZR (Stepper motor)	1.100	400	150	±360	5	300	280	400	1.000	IK4	P6BB□
	ISB+ZR (Servo motor)	1.300	700	200	±360	2	1.200	1.200	1.256	2.200	ICS(P)B4	B□□HZR□
Ejes YXX Multi-Slider	ISB (servo motor)	2.250	700	-	-	45	2.400	1.200	-	-		B3N1□
	ISB (servo motor)	2.700	700	-	-	45	2.400	1.200	-	-	B4N1□	
	LSA + ISPA (servo motor)	3.835	400	-	-	21.2	2.500	1.200	-	-	ICSPA4	B2L1H

## Tabletop Robot

### ■ TTA series

Modelo	Workpiece gantry type						Workpiece mount type					
	24VAC Servo Motor			Stepper motor			24VAC Servo Motor			Stepper motor		
	A2S	A3S	A4S	A2	A3	A4	C2S	C3S	C4S	C2	C3	C4
Carrera máx. (mm)	Eje X: 500 Eje Y: 500	Eje X: 500 Eje Y: 500 Eje Z: 150	Eje X: 500 Eje Y: 500 Eje Z: 150	Eje X: 500 Eje Y: 500	Eje X: 500 Eje Y: 500 Eje Z: 150	Eje X: 500 Eje Y: 500 Eje Z: 150	Eje X: 500 Eje Y: 450	Eje X: 500 Eje Y: 450 Eje Z: 150	Eje X: 500 Eje Y: 450 Eje Z: 150	Eje X: 500 Eje Y: 450	Eje X: 500 Eje Y: 450 Eje Z: 150	Eje X: 500 Eje Y: 450 Eje Z: 150
Positioning repeatability (mm)	±0,005	±0,005	±0,005	±0,01	±0,01	±0,01	±0,005	±0,005	±0,005	±0,01	±0,01	±0,01
Carga útil máx. (kg)	Eje X: 30 Eje Y: 20	Eje X: 30 Eje Z: 15	Eje X: 30 ZR-axis: 15	Eje X: 20 Eje Y: 10	Eje X: 20 Eje Z: 6	Eje X: 20 Eje ZR: 6	Eje Y: 20	Eje Z: 15	Eje ZR: 15	Eje Y: 10	Eje Z: 6	Eje ZR: 6
Vel. máx. (mm/s)	Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200	Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200 Eje Z: 400	Eje X: 1.200 Eje Y: 1.200 Eje Z: 400	Eje X: 800 Eje Y: 800	Eje X: 800 Eje Y: 800 Eje Z: 400	Eje X: 800 Eje Y: 800 Eje Z: 400	Eje X: 1.000 Eje Y: 600	Eje X: 1000 Eje Y: 1000 Eje Z: 400	Eje X: 1.000 Eje Y: 1.000 Eje Z: 400	Eje X: 800 Eje Y: 800	Eje X: 800 Eje Y: 800 Eje Z: 400	Eje X: 800 Eje Y: 800 Eje Z: 400

## Robot SCARA

### ■ IXP series

Modelo	□N1808	□N2508	□N35□□	□N45□□	□N55□□	□N65□□
Longitud del brazo (mm)	180	250	350	450	550	650
Carrera de eje vertical (mm)	80	80	150	150	200	200
Carga útil máx. (kg)	3	0,5	3	3	6	6
Standard cycle time (s)	0,57	0,79	0,69	0,67	0,73	0,81
Composite max speed (mm/s)	2.053	2.151	2.726	2.438	2.943	2.916

### ■ IXA series

Modelo	□NNN1805	□N□N3015
Longitud del brazo (mm)	180	300
Carrera de eje vertical (mm)	50	150
Carga útil máx. (kg)	1	8
Standard cycle time (s)	0,26	0,26
Composite max speed (mm/s)	2.638	6.032

## Configuración de 3 ejes

Combined Image	Configuración de ejes	Carrera máx. (mm)			Carga útil máx. (kg)	Velocidad máx. (mm/s)			Modelo	
		Eje X	Eje Y	Eje Z		Eje X	Eje Y	Eje Z	Serie	Tipo
XYZ Z-axis Base Mount	RCP6 (Stepper motor)	1.100	500	300	6	420	640	800	IK3	P6BB□
	ISB (servo motor)	3.000	700	500	36,4	2.500	2.400	1.200	ICS(P)B3	B□
	NSA + ISB (servo motor)	3.000	700	500	20	2.400	1.200	1.200		B□N□
	LSA + ISPA (servo motor)	4.155	400	400	11,2	2.500	1.200	1.200	ICSPA3	B1L□H
XYZ Z-axis Slider Mount	ISB (servo motor)	3.000	700	500	32	2.500	2.400	1.200	ICS(P)B3	B□
	NSA + ISB (servo motor)	3.000	700	500	14,3	2.400	1.200	600		B□N□
	LSA + ISPA (servo motor)	4.155	400	300	11,5	2.500	1.200	600		B1L□H
XYZ Y-axis Horizontal Gantry Z-axis Base Mount	ISB (servo motor)	2.500	1.200	600	20	1.200	1.200	1.200		G□J□HB
XYZ Y-axis Horizontal Gantry Z-axis Slider Mount	ISB (servo motor)	2.500	1.200	500	14,8	1.200	1.200	600		G□J□HS
XYZ Y-axis Side Gantry Z-axis Base Mount	ISB (servo motor)	2.500	900	500	31,8	1.200	1.200	1.200		G□HB□
XYZ Y-axis Side Gantry Z-axis Slider Mount	ISB (servo motor)	2.500	900	400	34,3	1.200	1.200	600		G□S□
XYZ Z-axis Upright Mount Y-axis Slider Mount	ISB (servo motor)	1.270	500	500	16,5	1.200	1.200	600		Z3□

## Configuración de 6 ejes

Combined Image	Configuración de ejes	Carrera máx. (mm)			Carga útil máx. (kg)	Velocidad máx. (mm/s)			Modelo	
		Eje X	Eje Y	Eje Z		Eje X	Eje Y	Eje Z	Serie	Tipo
XYZ X-axis Multi-Slider Z-axis Base Mount	NSA + ISB (servo motor)	2.250	700	500	20	2.400	1.200	1.200	ICS(P)B6	B3N1□B□
		2.700	700	500	20	2.400	1.200	1.200		B4N1□B□
	LSA + ISPA (servo motor)	3.835	400	400	11,2	2.500	1.200	1.200	ICSPA6	B2L1HB3□
XYZ X-axis Multi-Slider Z-axis Slider Mount	NSA + ISB (servo motor)	2.250	700	500	14,3	2.400	1.200	600	ICS(P)B6	B3N1□S□
		2.700	700	500	14,3	2.400	1.200	600		B4N1□S□
	LSA + ISPA (servo motor)	3.835	400	300	11,5	2.500	1.200	600	ICSPA6	B2L1HS3M

## Robot Cartesiano de 6 ejes

### CRS series

Modelo	XBA	XBB	XGA	XGB	XZCY/XZCZ	XZDY/XZDZ	XZEY/XZEZ
Max. movable range (mm)	Eje X: 800 Eje Y: 300 Eje Z: 190	Eje X: 1100 Eje Y: 300 Eje Z: 200	Eje X: 800 Eje Y: 600 Eje Z: 190	Eje X: 1100 Eje Y: 600 Eje Z: 200	Eje X: 800 Eje Z: 300 Eje Y: 200	Eje X: 800 Eje Z: 300 Eje Y: 500	Eje X: 800 Eje Z: 300 Eje Y: 500
Carga útil máx. (kg)	1	2	1	2	1	1	1
Standard cycle time (s)	2,07	1,66	2,11	1,66	2,55	2,28	1,69
Repeatability (mm)	±0,03	±0,03	±0,03	±0,04	±0,06	±0,03	±0,03

□N□N45□□	□N□N60□□	□N□N80□□	□N□N100□□	4NHN10040	4NHN12040
450	600	800	1.000	1.000	1.200
180/330	180/330	200/400	200/400	400	400
10	12	24	24	50	50
0,26	0,26	0,29	0,32	0,56	0,61
8.282	6.414	9.215	8.936	7.540	8.308



Los valores mostrados para la velocidad y la carga útil son los máximos para cada uno.

Consulte el catálogo o la página de información de cada producto en nuestro sitio web para obtener más información.

Velocidad: Las carreras más largas pueden hacer que la velocidad máxima disminuya debido a la velocidad de rotación crítica del husillo de bolas.

Carga útil: Cuando se aumenta la velocidad / aceleración, la carga útil se reducirá.



# Esquema de la lista de especificaciones

## Tipo slider (tipo sala limpia)

### RCP6CR series

Modelo	Estándar				Ancho					
	SA4C	SA6C	SA7C	SA8C	WSA10C	WSA12C	WSA14C	WSA16C		
Tipo de motor	Stepper motor (□35)				Stepper motor (□42)					
Tamaño (mm)	W: 40 × H: 48				W: 58 × H: 62,5					
L Dimension (mm)	ST+~278				ST+~312,5					
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 2,5 o equivalente				Class 2,5 o equivalente					
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,005				±0,01 / ±0,005					
Lead (mm)	16 10 5 2,5				20 12 6 3					
Carga útil máx (kg)	Horizontal	7 12 14 18			15 28 32 40			37 46 51 55		
	Vertical	1,5 3 5,5 12			1 2,5 6 16			3 8 16 25		
Vel. máx. (mm/s)	1260 785 390 195				1440 900 450 225					
Max. Push Thrust (N)	48 77 155 310				56 93 185 370					
Carrera (mm)	50~500 (50mm cada)				50~800 (50mm cada)					
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192				8.192					

### ISDBCR series

Modelo	Estándar				Intermediate Support					
	S-60	M-100	M-200	MX-200	L-200	L-400	LX-200	LX-400		
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)				200V AC servo motor (200W)					
Tamaño (mm)	W: 90 × H: 74,5				W: 120 × H: 94					
L Dimension (mm)	ST+~342,5				ST+~380					
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 2,5 o equivalente				Class 2,5 o equivalente					
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,003				±0,01 / ±0,003					
Lead (mm)	16 8 4				30 20 10 5					
Carga útil máx (kg)	Horizontal	13 27 55			15 23 45 85			30 45 90 110		
	Vertical	3 6 14			2 4 10 20			6 10 20 40		
Vel. máx. (mm/s)	960 480 240				1800 1200 600 300					
Rated thrust (N)	53,1 106,1 212,3				56,6 84,9 169,8 339,7					
Carrera (mm)	100~800 (50mm cada)				100~1.100 (50mm cada)					
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	131.072				131.072					

## Tipo vástago (tipo sala limpia)

### RCA2CR series

Modelo	RN3NB/RP3NB	RN4NB/RP4NB	GS3NB/GD3NB	GS4NB/GD4NB	SD3NB	SD4NB	
Tipo de motor	24V AC servo motor (10W)		24V AC servo motor (20W)		24V AC servo motor (20W)		
Tamaño (mm)	W: 28 × H: 28		W: 34 × H: 34		W: 29 × H: 60		
L Dimension (mm)	73,5/93,5		80/100		133/164		
Cleanliness (0.1µm, Fed.Std. 209D)	Class 100		Class 100		Class 100		
Positioning repeatability (mm)	±0,02		±0,02		±0,02		
Lead (mm)	4 2 1		6 4 2		4 2 1		
Carga útil máx (kg)	Horizontal	0,75 1,5 3		0,75 1,5 3		0,75 1,5 3	
	Vertical	0,25 0,5 1		0,25 0,5 1		0,25 0,5 1	
Vel. máx. (mm/s)	200 100 50		300 200 100		300 200 100		
Rated thrust (N)	42,7 85,5 170,9		33,8 50,7 101,5		42,7 85,5 170,9		
Carrera (mm)	30/50		30/50		30/50		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	1.048		1.048		1.048		

### RCS2CR series

Modelo	RN5NB/RP5NB	
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)	
Tamaño (mm)	W: 46 × H: 46	
L Dimension (mm)	108/133	
Cleanliness (0.1µm, Fed.Std. 209D)	Class 100	
Positioning repeatability (mm)	±0,02	
Lead (mm)	10 5 2,5	
Carga útil máx (kg)	Horizontal	5 10 20
	Vertical	1,5 3 6
Vel. máx. (mm/s)	380 250 125	
Rated thrust (N)	89 178 356	
Carrera (mm)	50/75	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	1.600	

## Rotatorio (tipo sala limpia)

### RCP2CR series

Modelo	RTBS(L)/RTCS(L)	RTB(L)/RTC(L)	RTBB(L)/RTCB(L)
Tipo de motor	Stepper motor (□20)		Stepper motor (□28)
Tamaño (mm)	W:~68 × L:~78		W:~81 × L:~125
Cleanliness (0.1µm, Fed.Std. 209D)	Class 10		Class 10
Positioning repeatability (deg.)	±0,05		±0,01
Deceleration ratio	1/30	1/45	1/20
Max. torque (N-m)	0,24	0,36	1,1
Vel. máx. (deg./s)	400	266	600
Rango de operación (deg.)	330/360+		330/360+
Allowable inertia moment (kg/m²)	0,0023		0,015
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800		800

### DDACR series

Modelo	LT18C□A	LH18C□A
Tipo de motor	200V AC servo motor (200W)	
Tamaño (mm)	W: 180 × H: 70	
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 2,5 o equivalente	
Positioning repeatability (sec.)	~ ±3,7	
Rated torque (N-m)	8,4	
Maximum instantaneous torque (N-m)	25,2	
Vel. máx. (deg./s)	1.800	
Rango de operación (deg.)	360+	
Allowable inertia moment (kg/m²)	0,6	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	~1.048.576	

## RCS4CR series

Modelo	Estándar				Ancho																										
	SA4C	SA6C	SA7C	SA8C	WSA10C	WSA12C	WSA14C	WSA16C																							
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)		200V AC servo motor (100W)		200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (400W)																								
Tamaño (mm)	W: 40 × H: 48		W: 58 × H: 62,5		W: 70 × H: 67,5		W: 85 × H: 67,5																								
L Dimension (mm)	ST+~291		ST+~339,5		ST+~388		ST+~433																								
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 2,5 o equivalente		Class 2,5 o equivalente		Class 2,5 o equivalente		Class 2,5 o equivalente																								
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,005		±0,01 / ±0,005		±0,01 / ±0,005		±0,01 / ±0,005																								
Lead (mm)	16	10	5	2,5	20	12	6	3	24	16	8	4	20	10	5	16	10	5	2,5												
Carga útil máx (kg)	Horizontal	10	14	17	20	18	30	45	45	30	40	45	50	60	80	90	7	16	27	40	15	25	45	55	20	45	65	80	60	80	100
	Vertical	3	5	8	12	6	11	15	15	7	12	20	25	20	35	45	-	3	5	10	3	8	15	15	2,5	8	10	25	20	35	50
Vel. máx. (mm/s)	960	600	300	150	1200	720	360	180	1500	1000	500	240	1.200	600	300	960	600	300	150	1200	720	360	180	1.440	960	480	240	1.200	600	300	
Rated thrust (N)	53	85	170	340	85	142	283	566	142	214	427	855	339	678	1.357	53	85	170	340	85	142	283	566	142	214	427	855	339	678	1.357	
Carrera (mm)	50~500 (50mm cada)		50~800 (50mm cada)		50~800 (50mm cada)		50~1.100 (50mm cada)		50~500 (50mm cada)		50~800 (50mm cada)		50~800 (50mm cada)		50~1.100 (50mm cada)																

## ISDACR series

Modelo	Estándar		Intermediate Support							
	W-600	W-750	WX-600	WX-750						
Tipo de motor	200V AC servo motor (600W)		200V AC servo motor (750W)							
Tamaño (mm)	W: 198 × H: 132		W: 198 × H: 132							
L Dimension (mm)	ST+479		ST+499							
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 2,5 o equivalente		Class 2,5 o equivalente							
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,02		±0,01 / ±0,02							
Lead (mm)	40	20	10	5	50	25	40	20	50	25
Carga útil máx (kg)	Horizontal	60	120	150	60	120	60	120	60	120
	Vertical	14	29	60	14	29	-	-	-	-
Vel. máx. (mm/s)	2.000	1.000	500	2.000	1.250	2.000	1.000	2.000	1.250	
Rated thrust (N)	255	510	1.020	255	510	255	510	255	510	
Carrera (mm)	100~1.300 (50mm cada)		100~1.300 (50mm cada)		900~2.500 (50mm cada)		900~2.500 (50mm cada)			
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384		16.384		16.384		16.384			

## SSPDACR series

Modelo	SXM		MXM		LXM				
	W:100 × H:75	W:130 × H:90	W:155 × H:105	W:130 × H:90	W:155 × H:105	W:155 × H:105			
Tipo de motor	200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (400W)		200V AC servo motor (750W)				
Tamaño (mm)	W:100 × H:75		W:130 × H:90		W:155 × H:105				
L Dimension (mm)	ST+~392		ST+~455		ST+~527				
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 2,5 o equivalente		Class 2,5 o equivalente		Class 2,5 o equivalente				
Positioning repeatability (mm)	±0,005		±0,005		±0,005				
Lead (mm)	30	20	10	40	20	10	50	25	
Carga útil máx (kg)	Horizontal	30	45	90	45	90	120	60	120
	Vertical	4	6	12	6	12	25	12	25
Vel. máx. (mm/s)	1.600	1.100	600	1.600	1.100	600	1.600	1.100	
Rated thrust (N)	113,9	170,9	341,8	169,6	339,1	678,3	255	510	
Carrera (mm)	100~1.100 (50mm cada)		100~1.300 (50mm cada)		100~1.300 (50mm cada)				
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384		16.384		16.384				

## Pinza (tipo sala blanca)

### RCP2CR series

Modelo	Tipo slider			Lever type	3 Claw Slide Type	
	GRSS	GRS	GRM	GRLS	GR3SS	GR3SM
Tipo de motor	Stepper motor (□20)	Stepper motor (□20)	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□20)	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□42)
Tamaño (mm)	W: 46 × H: 94	W: 74 × H: 97	W: 79 × H: 108	W: 42 × H: 73	W: 62 × H: 120	W: 80 × H: 137
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 2,5 o equivalente			Class 2,5 o equivalente		
Positioning repeatability (mm/deg)	±0,01			±0,01		
Lead	Ball screw lead (mm)	1,57 o equiv.		1,0 o equiv.	2,5 o equiv.	
	Pulley Deceleration Ratio	1/30		1/1	1/30	
Max grip force (N) (both sides)	14	21	80	6,4	22	102
Carrera (one side) (mm/deg)	4	5	7	90	5	7
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800	800	800	800	800	800

GSSNB/GDSNB		SDSNB			
200V AC servo motor (60W)	200V AC servo motor (60W)	200V AC servo motor (60W)	200V AC servo motor (60W)		
W:46 × H:~88	W: 48 × H: 94	W:46 × H:~88	W: 48 × H: 94		
113/138	211,5/242,5	113/138	211,5/242,5		
Class 100	Class 100	Class 100	Class 100		
±0,02	±0,02	±0,02	±0,02		
10	5	2,5	10	5	2,5
5	10	20	5	10	20
1,5	3	6	1,5	3	6
380	250	125	380	250	125
89	178	356	89	178	356
50/75	50/75	50/75	50/75		
1.600	1.600	1.600	1.600		

## SCARA Robot (Cleanroom type)

### IXP series

Modelo	□C3515	□C4515	□C5520	□C6520
Longitud del brazo (mm)	350	450	550	650
Carrera del eje vertical (mm)	150	150	200	200
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 3,5 o equivalente			
Carga útil máx. (kg)	3	3	6	6
Standard cycle time (s)	0,76	0,74	0,79	0,93
Composite max speed (mm/s)	2.399	2.194	2.501	2.314

### IXA series

Modelo	4NSC3015	4NSC45□□	4NSC60□□
Longitud del brazo (mm)	300	450	600
Carrera del eje vertical (mm)	150	180/330	180/330
Cleanliness (ISO 14644-1 standard)	Class 3		
Carga útil máx. (kg)	6	8	10
Standard cycle time (s)	0,27	0,28	0,27
Composite max speed (mm/s)	6.032	6.623	6.414



Los valores mostrados para la velocidad y la carga útil son los máximos para cada uno.

Consulte el catálogo o la página de información de cada producto en nuestro sitio web para obtener más información.

Velocidad: Las carreras más largas pueden hacer que la velocidad máxima disminuya debido a la velocidad de rotación crítica del husillo de bolas.

Carga útil: Cuando se aumenta la velocidad / aceleración, la carga útil se reducirá.

# Esquema de la lista de especificaciones

## Tipo slider (A prueba de polvo y agua)

### RCP4W series

Modelo	SA5C		SA6C		SA7C	
Tipo de motor	Stepper motor (□35)		Stepper motor (□42)		Stepper motor (□56)	
Tamaño (mm)	W:57 × H:63,5		W:64 × H:73,5		W:79 × H:80,5	
L Dimension (mm)	ST+285		ST+295		ST+335	
Ingress protection	IP65		IP65		IP65	
Positioning repeatability (mm)	±0,02		±0,02		±0,02	
Lead (mm)	10	5	12	6	16	8
Carga útil máx. (kg) *solo horizontal	5	10	7,5	15	10	20
Vel. máx. (mm/s)	330	165	400	200	530	265
Max. Push Thrust (N)	66,9	147,9	82,8	179,5	209	418
Carrera (mm)	100~500 (50mm cada)		100~600 (50 mm cada)		100~700 (50 mm cada)	
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800		800		800	

### ISWA series

Modelo	S			M-100			M-200		
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (100W)			200V AC servo motor (200W)		
Tamaño (mm)	W:94 × H:100			W: 125 × H: 115			W: 125 × H: 115		
L Dimension (mm)	ST+338			ST+408			ST+408		
Ingress protection	IP65			IP65			IP65		
Positioning repeatability (mm)	±0,01 / ±0,02			±0,01 / ±0,02			±0,01 / ±0,02		
Lead (mm)	16	8	4	10	5	20	10	5	20
Carga útil máx. (kg) *solo horizontal	7	20	45	30	70	30	70	30	70
Vel. máx. (mm/s)	800	400	200	500	250	1.000	500	1.000	500
Rated thrust (N)	63,7	127,4	254,8	169,5	340,1	169,5	340,1	169,5	340,1
Carrera (mm)	100~600 (50mm cada)			100~1.000 (50mm cada)			100~1.000 (50mm cada)		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	16.384			16.384			16.384		

## Rod Type (Dust-proof/Splash-proof)

### RCP6W series

Modelo	Standard								Radial cylinder								
	RA4C/RA4R		RA6C/RA6R		RA7C/RA7R		RA8C/RA8R		RRA4C/RRA4R		RRA6C/RRA6R		RRA7C/RRA7R		RRA8C/RRA8R		
Tipo de motor	Stepper motor (□35)		Stepper motor (□42)		Stepper motor (□56)		Stepper motor (□60)		Stepper motor (□35)		Stepper motor (□42)		Stepper motor (□56)		Stepper motor (□60)		
Tamaño (mm)	W: 40 × H: 46		W: 58 × H: 61		W: 70 × H: 73		W: 85 × H: 92,5		W:45 × H:53		W:65 × H:68,5		W:78 × H:76		W: 85 × H: 86		
L Dimension (mm)	Straight		ST+~269		ST+~292		ST+~353,5		ST+~393		ST+~290		ST+~321,5		ST+~405,5		
	Side-mounted		ST+129		ST+150		ST+180		ST+239,5		ST+150		ST+178,5		ST+232		
Ingress protection	IP65		IP65		IP65		IP65		IP65		IP65		IP65		IP65		
Positioning repeatability (mm)	±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		±0,01		
Lead (mm)	10	5	2,5	12	6	3	16	8	4	20	10	5	10	5	2,5	12	
Carga útil máx. (kg)	Horizontal		11	23	40	25	40	60	50	60	80	30	60	100	11	23	40
	Vertical		2	4	10	4	10	20	8	18	28	3	35	70	2	4	10
Vel. máx. (mm/s)	525	350	175	630	420	225	420	350	140	350	200	100	525	350	175	630	
Max. Push Thrust (N)	77	155	310	93	185	370	273	547	1.094	500	1.000	2.000	77	155	310	93	
Carrera (mm)	50~200 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~300 (50mm cada)		50~400 (50mm cada)		50~400 (50mm cada)		50~500 (50mm cada)		50~700 (50mm cada)		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	8.192		8.192		8.192		8.192		8.192		8.192		8.192		8.192		

### RCA2W series

Modelo	RN3NB/RP3NB			RN4NB/RP4NB			GS3NB/GD3NB			GS4NB/GD4NB			SD3NB			SD4NB		
Tipo de motor	24V AC servo motor (10W)			24V AC servo motor (20W)			24V AC servo motor (10W)			24V AC servo motor (20W)			24V AC servo motor (10W)			24V AC servo motor (20W)		
Tamaño (mm)	W: 28 × H: 28			W: 34 × H: 34			W: 28 × H: ~56			W: 34 × H: ~68			W: 29 × H: 60			W: 35 × H: 72		
L Dimension (mm)	73,5/93,5			80/100			78,5/98,5			85/105			133/164			144,5/175,5		
Ingress protection	IP52			IP52			IP52			IP52			IP52			IP52		
Positioning repeatability (mm)	±0,02			±0,02			±0,02			±0,02			±0,02			±0,02		
Lead (mm)	4	2	1	6	4	2	4	2	1	6	4	2	4	2	1	6	4	
Carga útil máx. (kg)	Horizontal		0,75	1,5	3	2	3	6	0,75	1,5	3	2	3	6	0,75	1,5	3	
	Vertical		0,25	0,5	1	0,5	0,75	1,5	0,25	0,5	1	0,5	0,75	1,5	0,25	0,5	1	
Vel. máx. (mm/s)	200	100	50	300	200	100	200	100	50	300	200	100	200	100	50	300	200	
Rated thrust (N)	42,7	85,5	170,9	33,8	50,7	101,5	42,7	85,5	170,9	33,8	50,7	101,5	42,7	85,5	170,9	33,8		
Carrera (mm)	30/50			30/50			30/50			30/50			25/50			25/50		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	1.048			1.048			1.048			1.048			1.048			1.048		

## Rotatorio (A prueba de polvo y agua)

### RCP2W series

Modelo	RTBS(L)/RTCS(L)		RTB(L)/RTC(L)		RTBB(L)/RTCB(L)	
Tipo de motor	Stepper motor (□20)		Stepper motor (□28)		Stepper motor (□35)	
Tamaño (mm)	W:~68 × L:~78		W:~81 × L:~125		W:~114 × L:~168	
Ingress protection	IP54		IP54		IP54	
Positioning repeatability (deg.)	±0,05		±0,01		±0,01	
Deceleration ratio	1/30	1/45	1/20	1/30	1/20	1/30
Max. torque (N·m)	0,24	0,36	1,1	1,7	3	4,6
Vel. máx. (mm/s)	400	266	600	400	600	400
Operation range (deg.)	330/360+		330/360+		330/360+	
Allowable inertia moment (kg·m <sup>2</sup> )	0,0023	0,0035	0,01	0,015	0,02	0,03
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800		800		800	

### DDW series

Modelo	LH18C□A
Tipo de motor	200V AC servo motor (600W)
Tamaño (mm)	W:195 × H:160.3
Ingress protection	IP66M
Positioning repeatability (sec.)	~ ±3,7
Rated torque (N·m)	12
Maximum instantaneous torque (N·m)	67
Vel. máx. (mm/s)	1440
Operation range (deg.)	360+
Allowable inertia moment (kg·m <sup>2</sup> )	1,6
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	~1.048.576

## Pinza (a prueba de polvo y agua)

### RCP2W series

L-200		L-400	
200V AC servo motor (200W)		200V AC servo motor (400W)	
W: 155 × H: 125		W: 155 × H: 125	
ST+476		ST+476	
IP65		IP65	
±0,01 / ±0,02		±0,01 / ±0,02	
20	10	20	
30	70	70	
1.000	500	1.000	
169,5	340,1	340,1	
100~1.200 (50mm cada)		100~1.200 (50mm cada)	
16.384		16.384	

Modelo	Slide type			Lever type	3 Claw Slide Type	
	GR55	GRS	GRM	GRLS	GR35S	GR35M
Tipo de motor	Stepper motor (□20)	Stepper motor (□20)	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□20)	Stepper motor (□28)	Stepper motor (□42)
Tamaño (mm)	W: 46 × H: 94	W: 74 × H: 97	W: 79 × H: 108	W: 42 × H: 73	W: 62 × H: 120	W: 80 × H: 137
Ingress protection	IP50	IP50	IP50	IP50	IP50	IP50
Positioning repeatability (mm/deg.)	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01	±0,01
Lead	Ball screw lead (mm)	1,57 o equiv.	1,0 o equiv.	1,1 o equiv.	-	2,5 o equiv.
	Pulley Deceleration Ratio	1/30	1/1	1/1	1/30	1/30
Max grip force (N) (both sides)	14	21	80	6,4	22	102
Carrera (one side) (mm/deg.)	4	5	7	90	5	7
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800	800	800	800	800	800

### RCP5W series

Wide radial cylinder											
WRA10C/WRA10R			WRA12C/WRA12R			WRA14C/WRA14R			WRA16C/WRA16R		
Stepper motor (□35)			Stepper motor (□42)			Stepper motor (□56)			Stepper motor (□60)		
W: 100 × H: 45			W: 120 × H: 48			W: 140 × H: 60			W: 160 × H: 69		
ST+~355,3			ST+~374,6			ST+~425,8			ST+~449,8		
ST+219,9			ST+223,4			ST+253,4			ST+297,9		
IP65			IP65			IP65			IP65		
±0,01			±0,01			±0,01			±0,01		
10	5	2,5	12	6	3	16	8	4	20	10	5
11,5	28	40	30	55	70	50	65	85	30	60	100
-	4	10	-	4	14	-	11,5	21,5	-	30,5	59
525	350	175	560	400	225	420	280	130	360	220	110
77	155	310	93	185	370	273	547	1094	500	1.000	2.000
50~500 (50mm cada)			50~500 (50mm cada)			50~600 (50mm cada)			50~800 (50mm cada)		
8.192			8.192			8.192			8.192		

Modelo	RA10C		
Tipo de motor	Stepper motor (□86)		
Tamaño (mm)	W: 108 × H: 106		
L Dimension (mm)	ST+496,8		
Ingress protection	IP65		
Positioning repeatability (mm)	±0,02		
Lead (mm)	10	5	2,5
	Carga útil máx. (kg)		
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	64	120
	Vertical	64	80
Vel. máx. (mm/s)	200	100	50
Max. Push Thrust (N)	1.500	3.000	6.000
Carrera (mm)	50~800 (50mm cada)		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	800		

### RCS2W series

Modelo	RN5NB/RP5NB			GS5NB/GD5NB			SD5NB		
Tipo de motor	200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (60W)			200V AC servo motor (60W)		
Tamaño (mm)	W: 46 × H: 46			W: 46 × H: ~90			W: 48 × H: 94		
L Dimension (mm)	108/133			113/138			211.5/242.5		
Ingress protection	IP52			IP52			IP52		
Positioning repeatability (mm)	±0,02			±0,02			±0,02		
Lead (mm)	10	5	2,5	10	5	2,5	10	5	2,5
	Carga útil máx. (kg)			Carga útil máx. (kg)			Carga útil máx. (kg)		
Carga útil máx. (kg)	Horizontal	5	10	20	5	10	20	5	10
	Vertical	1,5	3	6	1,5	3	6	1,5	3
Vel. máx. (mm/s)	380	250	125	380	250	125	380	250	125
Rated thrust (N)	89	178	356	89	178	356	89	178	356
Carrera (mm)	50/75			50/75			50/75		
Encoder Pulse Count (pulse/rev)	1.600			1.600			1.600		

## Robot SCARA (a prueba de polvo y agua)

### IXP series

Modelo	□W3515	□W4515	□W5520	□W6520
Longitud del brazo (mm)	350	450	550	650
Carrera del eje vertical (mm)	150	150	200	200
Ingress protection *excluding bellows	IP65	IP65	IP65	IP65
Carga útil máx. (kg)	3	3	6	6
Standard cycle time (s)	0,76	0,74	0,79	0,93
Composite max speed (mm/s)	2.399	2.194	2.501	2.314

### IXA series

Modelo	4NSW3015	4NSW45	4NSW60	4NSW80	4NSW100	4NH12040
Longitud del brazo (mm)	300	450	600	800	1.000	1.200
Carrera del eje vertical (mm)	150	180/330	180/330	200/400	200/400	400
Ingress protection *excluding bellows	IP65	IP65	IP65	IP65	IP65	IP65
Max. payload (kg)	6	8	10	21	21	47
Standard cycle time (s)	0,38	0,38	0,38	0,3	0,33	0,61
Composite max speed (mm/s)	5.126	6.981	6.039	5.724	6.492	8.098



Los valores mostrados para la velocidad y la carga útil son los máximos para cada uno.

Consulte el catálogo o la página de información de cada producto en nuestro sitio web para obtener más información.

Velocidad: Las carreras más largas pueden hacer que la velocidad máxima disminuya debido a la velocidad de rotación crítica del husillo de bolas.

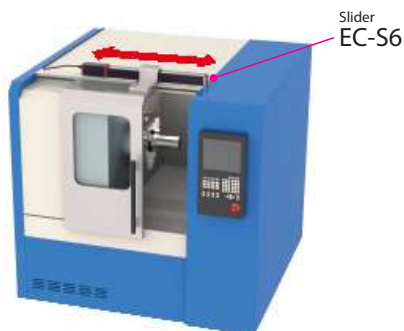
Carga útil: Cuando se aumenta la velocidad / aceleración, la carga útil se reducirá.

# Aplicaciones

## ELECYLINDER® (posicionamiento en 2 puntos)



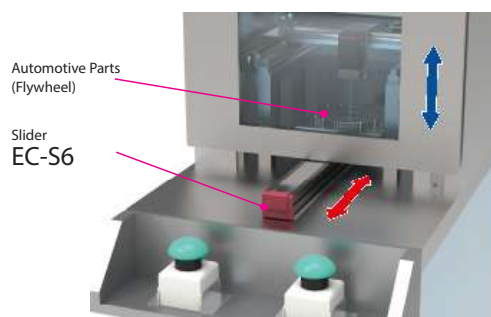
Mecanismo de apertura y cierre de puertas para máquinas de transformación



Además de la velocidad, pueden ajustarse la aceleración y la deceleración respectivamente, lo que permite abrir y cerrar sin golpes al tiempo que aumenta la velocidad.



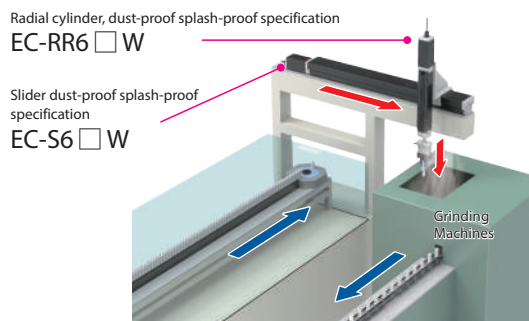
Equipos de marcado por láser



Las posiciones pueden ajustarse en incrementos de 0,01 mm, y el control de retroalimentación de 1.000 veces por segundo garantiza un grabado repetible y preciso.



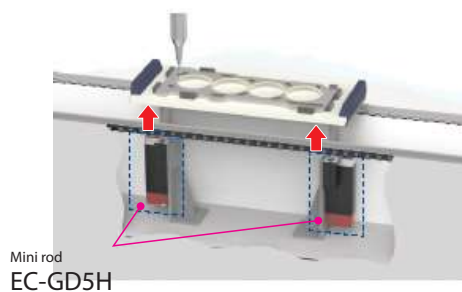
Proceso de molienda de productos cerámicos



Dado que S6□W es IP54 o equivalente y RR6□W tiene clasificación IP67, se pueden utilizar en procesos de mecanizado en los que se genera polvo.



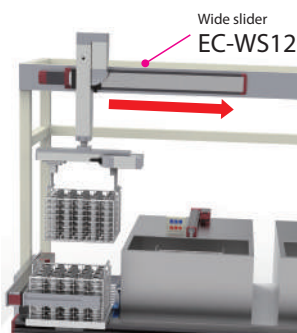
Equipos de aplicación de sellantes



Tipo compacto y delgado con controlador incorporado y longitud total reducida. La enseñanza inalámbrica es posible utilizando la herramienta de enseñanza TB-03 o el controlador de enseñanza inalámbrico.



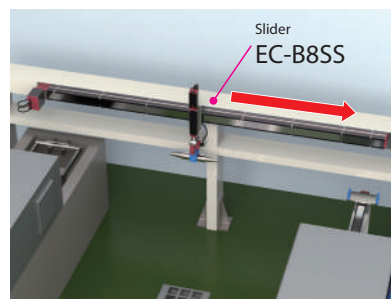
Dispositivo de transferencia de piezas para lavadoras



El tipo de deslizador ancho tiene una alta rigidez de momento y puede manejar grandes voladizos. Además, las vibraciones durante el movimiento se pueden evitar mediante ajustes individuales de aceleración, velocidad y desaceleración.



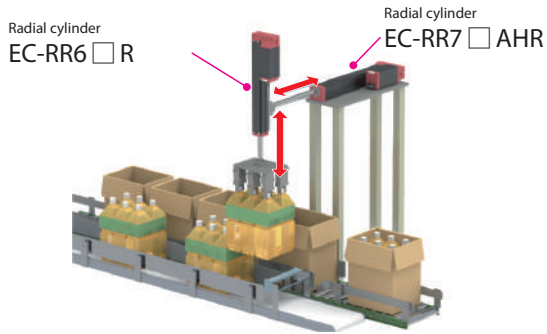
Transferencia durante el proceso de los ejes del motor



El tipo accionado por correa es ideal para la transferencia entre procesos a larga distancia, ya que no hay reducción de velocidad debido a las carreras. El codificador absoluto sin batería elimina la necesidad de regresar a casa cuando se enciende la alimentación.



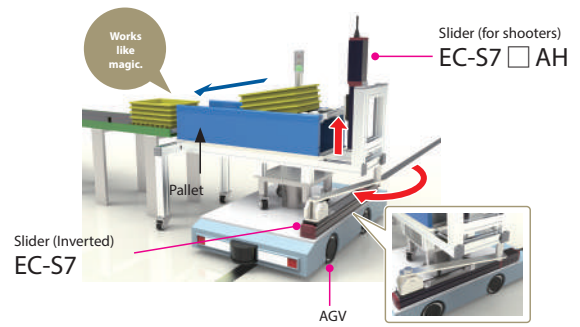
### Transportador de botellas de plástico



El cilindro radial tiene una guía incorporada, por lo que puede soportar cargas radiales sin necesidad de una guía externa.



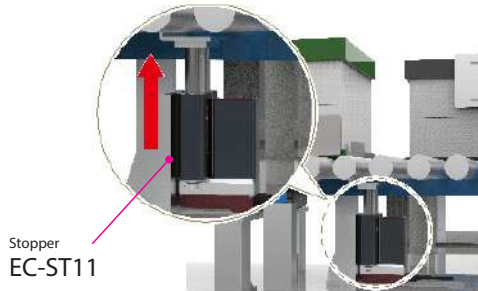
### Equipo para invertir palés cargados en AGVs



El controlador integrado y la fuente de alimentación de 24 V lo hacen ideal para su instalación en vehículos AGV.



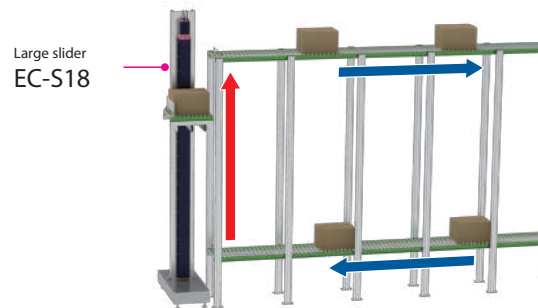
### Tapón para transferencia de cartón ondulado



La construcción del casquillo deslizante es resistente a las cargas de impacto radiales, por lo que es ideal para aplicaciones de tope. La fuente de alimentación de 24 V permite utilizarlo en cualquier lugar.



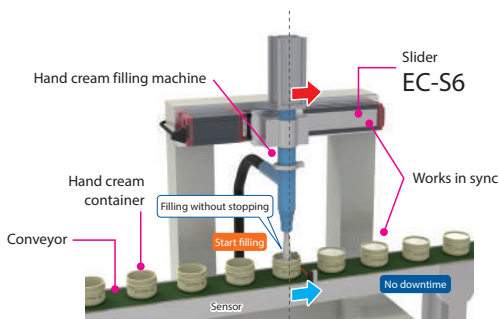
### Elevador de transferencia de cartón corrugado



Tipo de alto empuje con carga útil máxima Horizontal 400kg, Vertical 80kg. El montaje vertical es posible incluso con carreras largas, por lo que es ideal para aplicaciones de elevador.



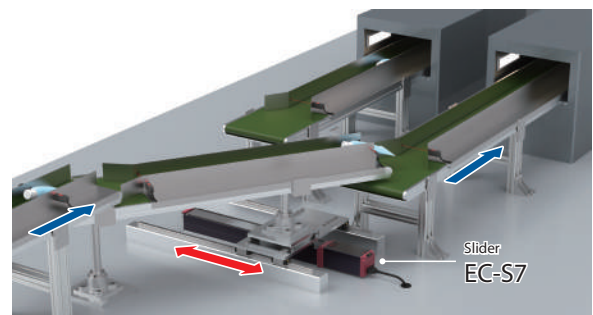
### Equipo de llenado de crema de manos



La velocidad se puede ajustar en incrementos de 0,01 mm/s, lo que permite que la velocidad del transportador siga la operación. Reduce el tiempo de inactividad del transportador.



### Equipos de clasificación de transportadoras cosméticas



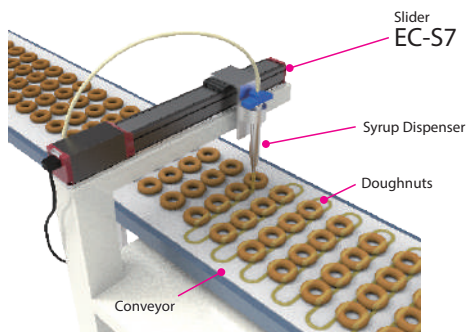
Dado que no hay degradación de la velocidad debido al envejecimiento, la asignación se puede realizar según lo establecido durante un largo período de tiempo.

# Aplicaciones

## ELECYLINDER® (posicionamiento en 2 puntos)



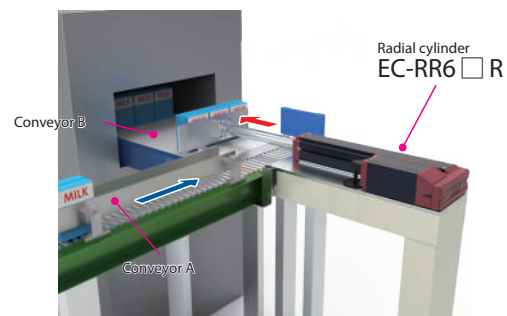
Equipo para dispensar jarabe en rosquillas



La realimentación de velocidad de 20.000 veces por segundo garantiza que la velocidad de movimiento sea estable y uniforme.



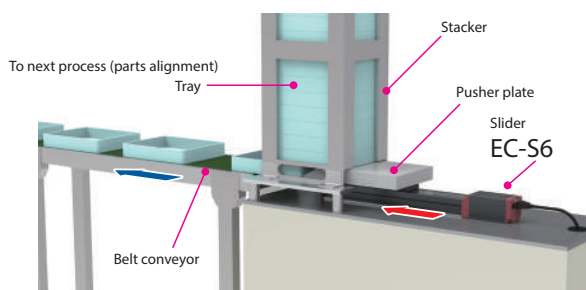
Equipos de transferencia de cartón de leche



Además de la velocidad, pueden ajustarse la aceleración y la deceleración respectivamente, evitando así que los cartones de leche se vuelquen o rueden.



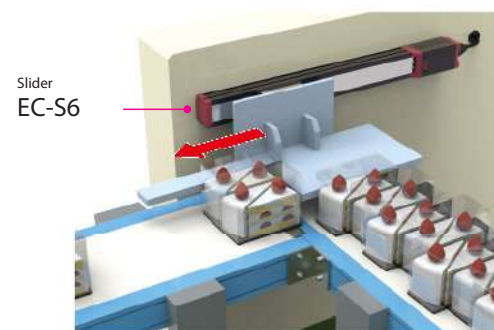
Equipo de desapilamiento de bandejas



Dado que la realimentación de la velocidad se realiza 20.000 veces por segundo, se puede utilizar la misma temporización para cada bandeja.



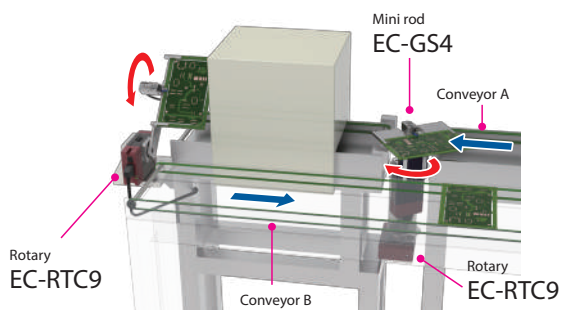
Equipos de transferencia de tartas



El arranque/parada suave mediante el ajuste de la aceleración y la deceleración permite transferir los pasteles a la cinta transportadora sin que se desplomen.



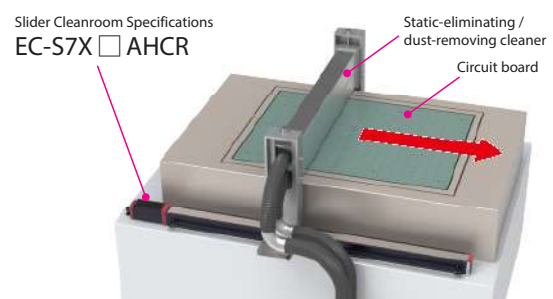
Equipo inversor de placa de circuito



El tipo giratorio también tiene aceleración y desaceleración ajustables, lo que permite aumentar la velocidad y minimizar el impacto de la inversión.



Static-eliminating/dust-removing cleaner for circuit boards



Las especificaciones de la sala limpia corresponden a la clase ISO 2.5 o 3. Ideal para el transporte en entornos limpios.



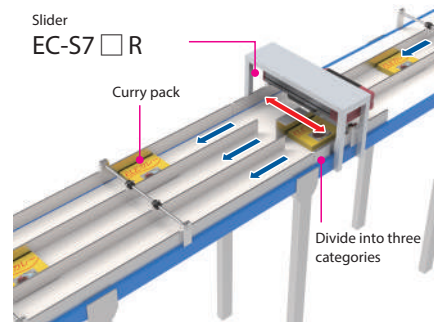
Apertura/cierre de la puerta del lavavajillas comercial



Funciona con una fuente de alimentación de 24 V, por lo que no es necesario cablear la cocina. El controlador integrado ayuda a ahorrar espacio.



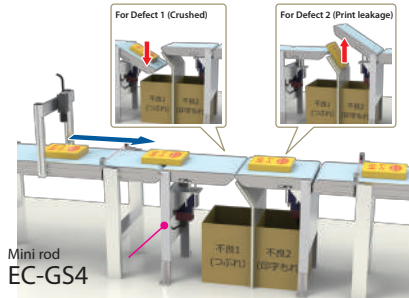
Equipo de clasificación de envases de curry para la siguiente línea de proceso



La retroalimentación de velocidad de 20.000 veces por segundo garantiza una velocidad estable y elimina los errores de clasificación.



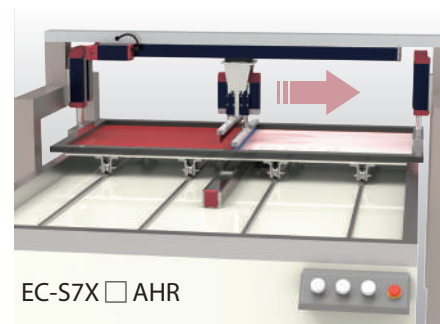
Equipos de clasificación de paquetes de sopa instantánea dañados



Tipo compacto y delgado con controlador incorporado y longitud total reducida. La enseñanza inalámbrica es posible utilizando la herramienta de enseñanza TB-03 o el controlador de enseñanza inalámbrico.



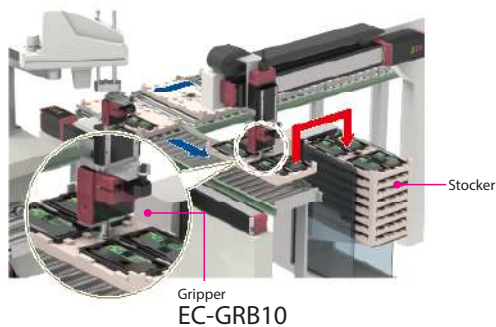
Silk screen printing machine



Si el espacio de instalación en dirección longitudinal es limitado, recomendamos el tipo de montaje lateral del motor.



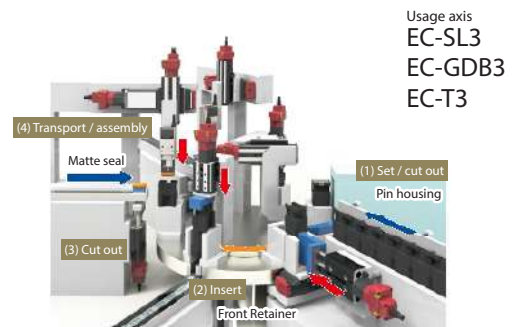
Equipos de transferencia de componentes electrónicos



La fuerza de sujeción, la posición de espera y la posición de inicio de la sujeción pueden ajustarse fácilmente de forma numérica. La enseñanza inalámbrica es posible mediante el uso de la herramienta de enseñanza TB-03 o Wireless Teaching Controller.



Equipo de montaje de conectores de mesa de índice



Un actuador eléctrico del tamaño de la palma de la mano. Hasta un máx. 16 ejes mediante el controlador REC.

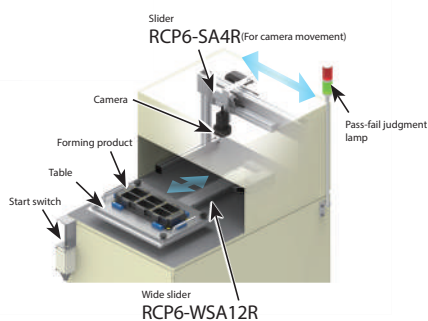


# Aplicaciones

## Posicionamiento multipunto / Productos especiales / Sala limpia, a prueba de polvo y agua



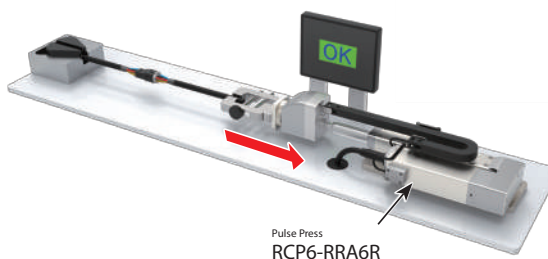
Inserte equipos de inspección de piezas faltantes para cajas de resina



La cámara de inspección se detiene suavemente ajustando la aceleración y la deceleración. Esto puede reducir significativamente el tiempo de espera debido a la vibración de la cámara.



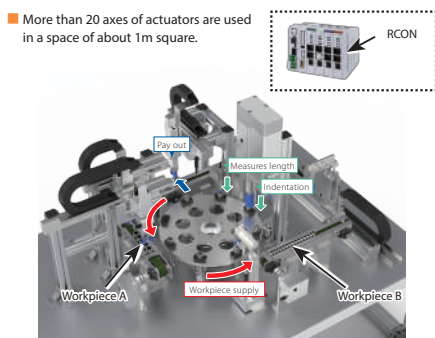
Ensayos de tracción de mazos de cables



Las prensas de pulsos pueden manejar cargas en la dirección de tracción y no tienen límite de tiempo de tracción. Es posible realizar juicios de alta precisión a bajo coste.



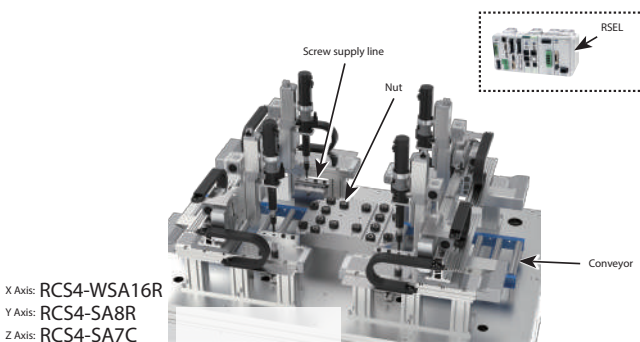
Máquina de montaje automático con sistema de indexación (ajuste a presión de casquillos)



Los controladores R-unit pueden utilizarse con una combinación de motores de 24V/200V. Una sola unidad puede conectar hasta 16 ejes, lo que reduce el precio y el espacio de instalación.



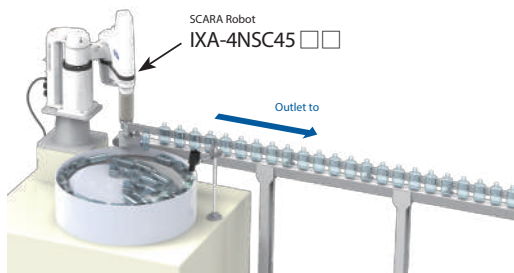
Orthogonal 3-axis nutrunner screw tightening equipment



El tipo deslizador de IAI incorpora un tipo de circulación de bolas con una guía lineal incorporada, lo que lo hace adecuado para aplicaciones con grandes fuerzas de reacción rotacional y cargas de momento.



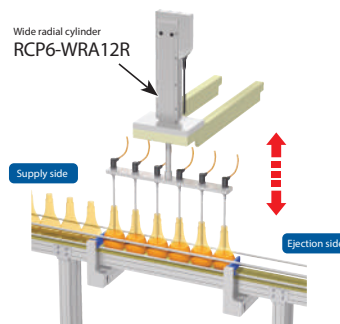
Pick and place de frascos médicos



La especificación de sala limpia IXA cumple con ISO Clase 3, lo que la hace ideal para operar en entornos limpios. La verificación preliminar en una PC es posible mediante el uso de un software de simulación.



Equipo de llenado de botellas de champú.



La velocidad se puede cambiar durante el movimiento, permitiendo que la punta de la boquilla se mueva de acuerdo con la velocidad de ascenso de la superficie del líquido. Al ajustar la aceleración y desaceleración, se puede evitar la formación de espuma en el champú.



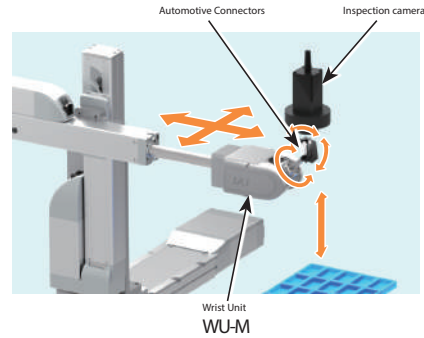
### Rápida recogida y colocación de radiadores y puntas.



IXA, el más rápido del sector, también admite el funcionamiento push-motion. Al encajar la pieza A en la pieza B, se puede compensar el error de posición (control de conformidad).



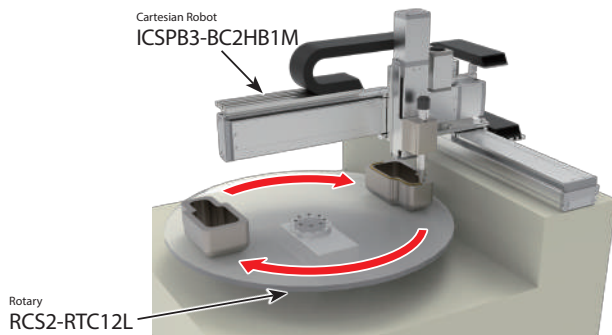
### Equipos de inspección de conectores automotrices



Los acercamientos diagonales y el giro de la punta, que hasta ahora sólo eran posibles con robots articulados verticalmente, ahora se pueden realizar de forma económica. La unidad de pulsera es capaz de interpolar el movimiento con los ejes ortogonales.



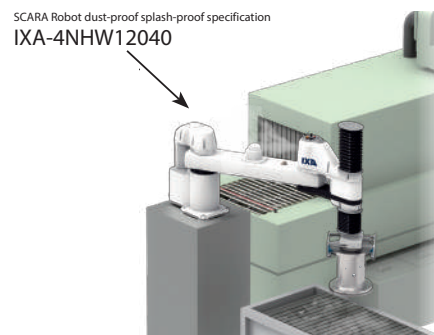
### Equipo de aplicación de sellador de piezas.



Se pueden mover múltiples posiciones de destino hasta el punto de aterrizaje final sin detenerse (operación de pase). Como no es necesario hacer una pausa, se puede acortar el tiempo de recubrimiento.



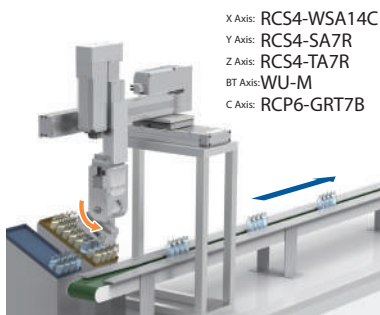
### Proceso de suministro/descarga de piezas a lavadora



Las especificaciones a prueba de polvo y salpicaduras del IXA cumplen con IP65, por lo que no se ve afectado por el vapor de agua. El IXA-4NHW12040 puede manejar una carga útil de máx. de 47 kg.



### Pick and place de viales

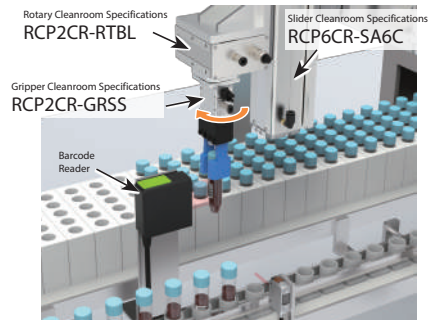


X Axis: RCS4-WSA14C  
Y Axis: RCS4-SA7R  
Z Axis: RCS4-TA7R  
BT Axis: WU-M  
C Axis: RCP6-GRT7B

By combining Cartesian axes and wrist units, the cost can be reduced compared to Vertical articulated robots. In addition, the size of the safety fence can be reduced.



### Lectura de códigos de barras de muestras de especímenes.



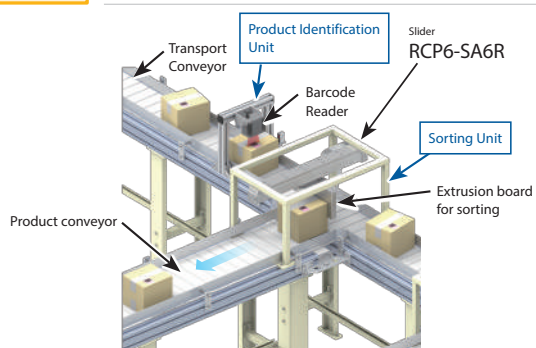
El sistema es equivalente a ISO clase 2.5, lo que lo hace ideal para operar en ambientes limpios. La amplia gama de productos permite una combinación de ejes con especificaciones de sala blanca.

# Aplicaciones

## Posicionamiento multipunto / Productos especiales / Sala limpia, a prueba de polvo y agua



Equipos de clasificación automática de cartón ondulado

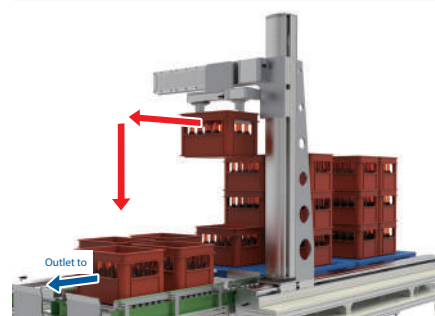


Dado que la velocidad se puede cambiar durante el movimiento, el tiempo del ciclo se puede acortar usando una velocidad baja en el rango donde la placa extrusora para clasificar hace contacto con el cartón corrugado, y luego usando una velocidad alta para los movimientos de extrusión posteriores.



Equipo de transferencia de cajas de botellas de cerveza.

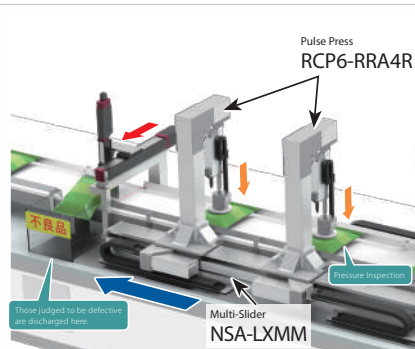
Single Axis Robot  
X Axis: ISB-WXMX  
Z Axis: ISB-WXM  
Y Axis: RCS4-WSA16C  
G Axis: RCP6-GRST7R



ISB-WXM tiene una gran capacidad de carga útil de 400 kg en horizontal y 80 kg en vertical. Incluso se pueden manipular cargas pesadas con un robot de configuración uniaxial.



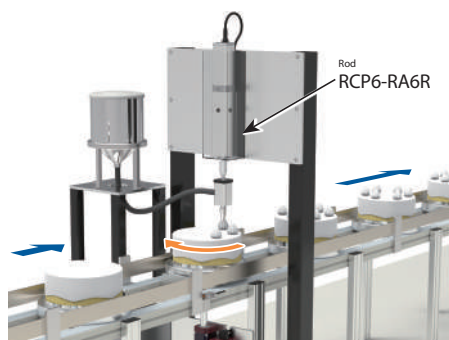
Máquina de prueba de fugas de bolsas de embalaje



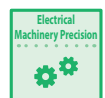
El sistema de múltiples controles deslizantes de NSA tiene dos controles deslizantes que se mueven cada uno en conjunto con el transportador, lo que elimina la necesidad de detener el transportador para cada inspección.



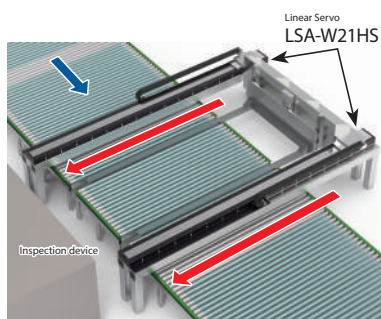
Equipo para decorar pasteles



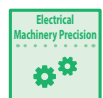
La velocidad se puede cambiar mientras se mueve, de modo que la crema se pueda dosificar lentamente al principio y más rápido al final. El posicionamiento multipunto permite manipular pasteles de diversas formas.



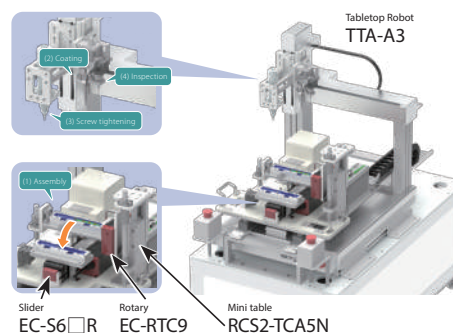
Cargador/descargador de placas de circuito de vidrio



Las placas de circuitos de vidrio de gran tamaño se transportan mediante control síncrono de 2 ejes. La carrera es de 4155 mm. No hay reducción de velocidad ni siquiera con carreras largas.



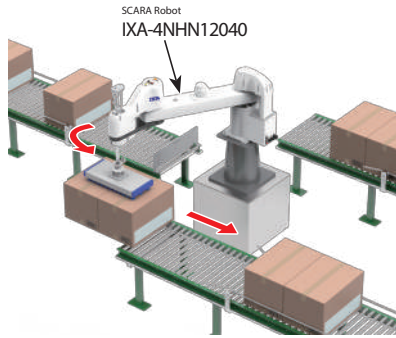
Máquina compacta de montaje de luces LED



Cuatro procesos (montaje, revestimiento, apriete de tornillos e inspección) están integrados en un único robot de mesa. Se puede reducir el número de juegos de piezas de trabajo y acortar el tiempo del ciclo.



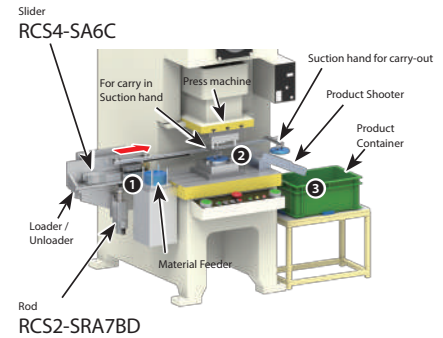
### Equipo de transferencia entre transportadores



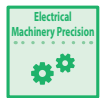
Robot SCARA grande con una longitud de brazo de 1200 mm y una carga útil máxima de 50 kg. Las funciones de detección de colisiones y comprobación de interferencias por parte del controlador evitan daños debidos a colisiones.



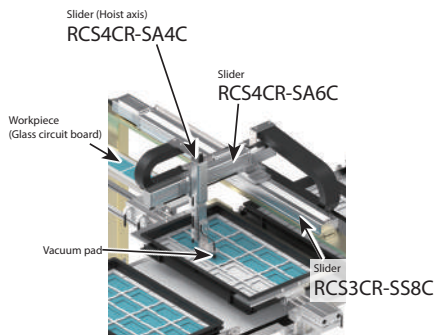
### Cargador/descargador para máquina de prensa



Al ajustar la desaceleración, se puede reducir el impacto cuando el eje X se detiene, evitando que la pieza de trabajo caiga.



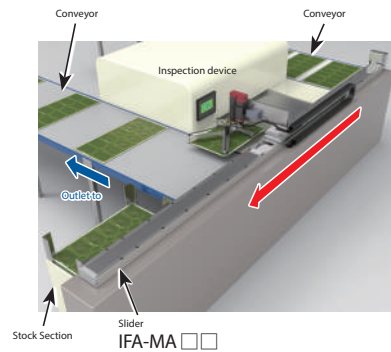
### Equipo de transferencia de placa de circuito de vidrio.



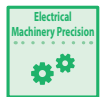
El sistema es equivalente a ISO clase 2.5, lo que lo hace ideal para operar en ambientes limpios. El movimiento arqueado permite paletizar con el recorrido más corto (movimiento en arco).



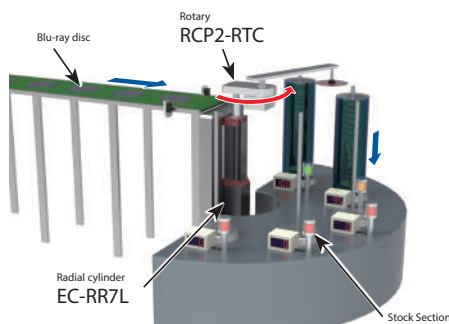
### Equipo de transferencia entre procesos de inspección de placas de circuito



El tipo accionado por correa es ideal para transferencias entre procesos de larga distancia porque no hay reducción de velocidad debido a las carreras. Carrera hasta 3200 mm, velocidad máx. de hasta 3000 mm/s.



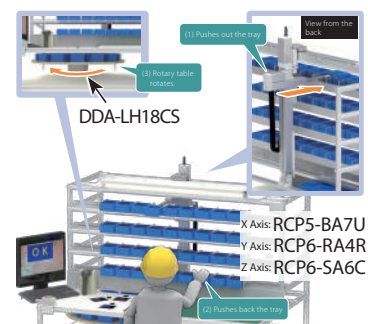
### Alimentación de proceso de disco Blu-ray



El posicionamiento giratorio multipunto aumenta el número de secciones de stock y elimina el cambio de configuración. El control de retroalimentación garantiza una alimentación confiable a la sección de stock.



### Estante de piezas eléctricas



Dado que el sistema no utiliza un sensor, sino que utiliza la información de posición del actuador para confirmar la comida para llevar, el costo se puede reducir en comparación con los sistemas poka-yoke generales.



[www.intelligentactuator.com](http://www.intelligentactuator.com)

---

**IAI America, Inc.**

**USA Headquarters & Western Region (Los Angeles)** : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505 +1-(310) 891-6015

**Midwest Branch Office (Chicago)** : 110 East State Parkway, Schaumburg, Illinois 60173 +1-(847) 908-1400

**Southeast Branch Office (Atlanta)** : 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066 +1-(678) 354-9470

**[www.intelligentactuator.com](http://www.intelligentactuator.com)**

**JAPAN Headquarters** : 577-1 Obane, Shimizu-ku, Shizuoka-shi, Shizuoka, 424-0103, JAPAN

The information contained in this product brochure may change without prior notice due to product improvements.

**IAI Industrieroboter GmbH**

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

**IAI (Shanghai) Co., Ltd.**

Rm 2-1105, Hesheng Fortune Square, South side of Beian Bridge,  
Nanshi Street, Heping Qu, TianJin 300021, China

**IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.**

825 Phairojkijja Tower 7th Floor, Debaratana Rd.,  
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand