R-unit機種選定ソフトガイド



Ver2.1



Contents









R-unitの機種選定ソフトは 5つのステップ で構成されます

Step2:マスターユニットの選択

- Step3: 接続するアクチュエーターの選択
- Step4:ドライバーユニット構成の作成

Step5:型式一覧表の出力





HPのトップページから【機種選定ソフト】を選択 【機種選定ソフト】ページで【R-unit機種選定】を選択







お問い合わせ

株式会社アイエイア

トホーム

R-unitコントローラー選定システム





R-unitコントローラー選定システム



マスターユニットの型式を選択してください。







① シリーズ





R-unitコントローラー選定システム



マスターユニットの型式を選択してください。







R-unitコントローラー選定システム



マスターユニットの型式を選択してください。







③ I/O種類







R-unitコントローラー選定システム





マスターユニットの型式を選択してください。





⑤ オプション

R-unitコントローラー選定システム



マスターユニットの型式を選択してください。



*1 RSEL/RECのオプションは後工程で設定していきます。*2 ターミナルユニット等のオプションは後工程で選定されます。



次は接続するアクチュエータの情報を入力をします。 ただし、使用するネットワークと動作モードによって 最大接続軸が異なる場合があります。 (Chapter 02で解説します)

アクチュエーター入力画面

選択入力部分

R-unit⊐≻l	トローラー機種選定システム - アクチュエーター入力
コントローラーに グリッパー、手首	:接続するアクチュエーターを選択入力または機種選定システムから選択 jユニット、DDモーター、ストッパーは選択入力から入力してください。
選択入力	新規
シリーズ	
· · · ·	¥.

選択ア	クチュエーター一覧				
No	アクチュエーター型式	変更	⊐ピ–	削除	一括削除
1		変更	JĽ-	削除	
2		変更	IĽ-	削除	
3		変更	(JĽ-)	削除	
4		変更	CJĽ-	削除	
5		変更	JĽ-)	削除	
6		変更	3Ľ-)	削除	
7		変更	IĽ-	削除	
8		変更	JĽ-	削除	
9		変更	3Ľ-)	削除	
10		変更	JĽ-	削除	
11		変更	JĽ-	削除	
12		変更	3Ľ-)	削除	
13		変更	IĽ-	削除	
14		変更	JĽ-	削除	
15		変更	3Ľ-	削除	
16		変更	[]Ľ-]	削除	

選択アクチュエーター覧表





選定できない機種はグレーアウトします。







③ リード・ストローク・オプション

リード・ストロークは コントローラの選定には影響しないので 未決定の場合は「*」で入力します。 B(ブレーキ)のみ、 ドライバーの選定に 影響します。

エンコーダー	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	オプション
WA	35P	2.5	50	P5	*
					В
WA	35P î	*	*	P5 î	CJB
		2.5	50		CJL
		5	100		CJR
		10	150		CJT
	- 万	16	200		G1
エンコータこて 白動的に 1 わさ	ークー性規は		250		G3
	112000		300		G4
のりまり。			350		HPR
			400		NM
			450		SR
•	•	-	500	•	W 🗸

*印は仕様未決定のとき使用してください。選定には影響しません。



接続するアクチュエーターの選択



④ 一覧表を確認



全項目を入力した後、「選択」をクリックします。 すると、下部の一覧表に当アクチュエーターの型式が記載されます。 これを必要な軸数分だけ入力していきます。

機構変化システム 株式会社プインパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパンパ	430 500 選定ソフトから選定入力 選択				
出海日 AD-BACKBORD STORE \	選択アクチュエーター一覧				
※まだアクチュエーターの型式が	No アクチュエーター型式	変更	コピー	削除	一括削除
決まらない場合、	1 RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B	変更	(JĽ-)	削除	
	2	変更	(]Ľ-)	削除	
	3	変更		[削除]	
りることもできまり。	4	変更		削除	

必要な軸数のアクチュエーターを選択後、「次へ」をクリック



変更、コピー、削除、一括削除 機能



選択ア	クチュエーター一覧				
No	アクチュエーター型式	変更	⊐ピ -	削除	一括削防
1	RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B * 1	変更	(JĽ-)	削除	
2		変更	[]Ľ-]	削除	
3		変更	(]Ľ-)	削除	

	シリーズ	タイプ	エンコーダー	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	オプション
* 3	RCP6	SA4C	WA	35P	2.5	50	P5	*
		スライダー 🗸	WA ^	35P ^	* ^	* ^	P5 ^	CJB
	RCP6	SA4C			5	100		CJR
	RCP4	SATC			16	200		G1
	RCP3 RCP2	SA4R				300		G3 G4
	RCA2 RCA	SA6R SA7R				350 400		NM
	RCS4 RCS3 +	SA8R WSA10C -	-	-	-	450 500 -	-	SR W •
					*印は住様未決定の	のとき使用してくた	さい。江戸中日総	望しません。
	R-unit選 てのた	定条件でオプショ や煙港特備 1354	レンはブレーキ() 装備ハの水便向の	B) 付の有無のみ ゎにまニリオいナ	です。 		*4	選択
	そのに 他オプショ	の標準装備、選択 i ンは力タログ参照	装備ガのみ便旦。 鼠の上、必要に応	いに表示していま じて選択してく	っ。 ざさい。			
	選択アクチュエー	-ター-覧				*5		
	No		アクチュエ・	ーター型式		変更	コピー	削除 一括削除
*2	1 RCP6-SA	4C-WA-35P-2.5	-50-P5-B			解除		削除
	2					変更		削除
	2					変更		削除

変更キー(*1)を押すと 表示が黄色反転(*2)して 上部に入力データ(*3)が 表示されます。

入力データをクリックすると その項目以降のデータの 変更ができます。

変更承認後は 選択キーで確定(*4)

エスケープは 解除キーで行います。(*5)



変更、コピー、削除、一括削除機能 ✓ コピー機能

選択ア	クチュエーター一覧				
No	アクチュエーター型式	変更	コピー	削除	一括削除
1	RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B	変更	(JĽ-)	削除	
2		変更	LIK- J	削除	
3		変更		削除	



選択ア	クチュエーター一覧				
No	アクチュエーター型式	変更	コピー	削除	一括削除
1	RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B	変更	(JĽ-)	削除	
2	RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B	変更	(]Ľ-)	削除	
3		変更	IĽ-	削除	





変更、コピー、削除、一括削除 機能 ✓ 削除、機能

削除キーは1行削除の場合に使用します。

選択	ククチュエーター一覧				
No	アクチュエーター型式	変更	コピー	削除	一括削除 ✔
1	RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B	変更	(JĽ-)	削除	\checkmark
2	RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B	変更	(]Ľ-)	門际	~
3	RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B	変更	[]Ľ-]	削除	✓
4	RCP6-SA4C-WA-35P-2.5-50-P5-B	変更	(JĽ-)	削除	\checkmark
5		変更	[]Ľ-]	削除	







変更、コピー、削除、一括削除 機能 ✓ 一括削除,機能

				削除
0	アクチュエーター型式	変更 .		2
RCP6-SA4C-WA-3	35P-2.5-50-P5-B			
RCP6-SA4C-WA-3	59-2.5-50-P5-B	29	* Z	
RCP6-SA4C-WA-3	SP-2 5-50-P5-B	変更して変更して		
		変更		
	*3 戻る — 括削除	次へ		



ー括削除キー(*1)を チェックすると 全項目が選択されます。

削除キー(*2)を チェックすると1行ずつ 選択されます。

一括削除キー(*3)で選択分を確定します。

選択キーで削除(*4)

エスケープは(*1)で 行います。





最後に、ドライバーユニットの構成を決定します。 各アクチュエーターに対応するドライバーユニットは入力していく中で 自動的に選定・割付されます。

RCONの場合

ドライバーユニット構成画面



選択したアクチュエーターの情報を元に 自動でドライバーユニットの生成が行われます。

型式がアイコンとして下段に表示





各タブは、上部のユニット欄にドラッグ&ドロップすると、 自動でドライバーユニットを作成します。







各タブは、上部のユニット欄にドラッグ&ドロップすると、 自動でドライバーユニットを作成します。







各タブは、上部のユニット欄にドラッグ&ドロップすると、 自動でドライバーユニットを作成します。







各アイコンをドラッグ&ドロップすれば、 自動的に構成が作られていきます。







各アイコンをドラッグ&ドロップすれば、 自動的に構成が作られていきます。



消費電力等がオーバーした際は警告が表示されます。 詳細は、『06.注意事項』を確認ください。





RSELは、PIO/SIO/SCON拡張ユニットの選択が特殊です。 ただし、ドライバーユニットはRCONと同じ手順です。









PIO拡張ユニットは上部のPIO/SIO/SCON拡張ユニットの表示を 確認しながら選定してください。最大128点まで選択可能です。

PIO/SIO/SO	CON拡張ユニッ	ット		
最大点数 I	: 128 点	/ 0 :	128 点	
選択点数 I	: 112 点	/0:	112 点	
SCON拡張	PIO/SIO/	PIO/SIO/	PIOユニット	PIOユニット
ユニット	SCON拡張	SCON拡張		
	ユニット	ユニット		
	NPN仕様	PNP仕様	NPN仕様	PNP仕様
追加	追加	追加	追加	追加
削除	削除	削除	削除	削除
追加台数	追加台数	追加台数	追加台数	追加台数
0 台	1 台	0 台	5 台	0 台
	ケーブル長 2m ・	ケーブル長 2m ×	ケーブル長 2m ・	ケーブル長 2m ~
			<u>ケーブルなし</u>	
			2m	
			3m 5m	

PIOユニットか PIO/SIO/SCON拡張ユニットを [追加]・[削除] すると選択点数が変化します。

マスターユニットのI/O種類で NP、PNを選択時(10ページ)は RSEL本体のPIOが選択されます。 そのため選択点数は加算されますが PIOユニットは加算されません。







拡張ユニットは下記のパターンから選定となります。

SCON拡張ユニットとPIOユニット両方が選択された場合、

自動でPIO/SIO/SCON拡張ユニットに変更されます。







ドライバーにアクチュエーターのアイコンを当てはめていきます。 1つのドライバーにつき4軸接続可能です。









周辺機器選択画面

	トローラー機種選定システム - 周辺機器選択	株式会社 アイエイアイ
		() ホーム お問い合わせ
必要な周辺機器	を選択してください。	
名称	タッチパネルティーチングボックス	パソコン対応ソフト
外観	ТВ-02-С ТВ-02-SC ТВ-03-С	
選択	☐TB-02-C ☐TB-02-SC ☐TB-03-C	IA-OS(ソフトの∂ナ) IA-OS-C(ケーブル、アダプター付)
概要	TB-02-C RCON、REC用標準仕様でデータ設定、試運転、ティー チング、モニター等の機能を有します。 TB-02-SC "S"付きはRCON、REC、RSELで使用可能でRSELではプ ログラム機能も有します。 TB-03-C TB-02Cと同機能でエレシリンダーオプションWL、 WL2(無線通信)選択時、無線接続が可能です。	PCからデータ設定、試運転、ティーチング、モニター等 を行うことができるソフトです。
価格	TB-02-C¥40,000TB-02-SC¥50,300TB-03-C¥55,000	IA-OS ¥8,000 IA-OS-C ¥18,700

ティーチングボックス、 パソコンソフトは この画面で選択します。

. . .

これですべての条件が満たされました。







EC型 DC電源/回生抵抗ユニット選択画面

R-unitコントローラー選定システム - EC型 DC電源/回生抵抗ユニット選択

🏠 ホーム お問い合わ

株式会社アイエ

.

エレシリンダー200V仕様にはモーター駆動用DC電源/回生抵抗ユニットが必須です。

アクチュエーター取付姿勢、モーター駆動用DC電源電圧、回生抵抗ユニット取付仕様を選択してください。台数は自動計算します。

.

No	アクチュエーター型式	取付姿勢
1	RCP6-SA6C-WA-42P-6-100-P5-*	
2	EC-S10M-1100-ACR	<u> </u>
3	EC-S15M-1300-ACR	<u> </u>
4	EC-S15M-1300-ACR-B	重直
5		
6		
7		
8		
9		
10		
11		
12		
13		
14		
15		
16		

必要な周辺機器を選択して下さい。

名称 モーター駆動用DC電源 回生抵抗ユニット 外観 「 「 分観 「 「 プ目 「 「 プロ ご 「 プ目 「 「 プ目 「 「 プロ ご 「 プロ 「 」 プロ ご ご プロ ご ご プロ ご 」 <			
分観 「PSA-200-1(単相AC100V仕様) RESU-1(標準仕様) ③PSA-200-2(単相AC200V仕様) ③RESU-1(同単仕様) ⑦PSA-200-2(単相AC200V仕様) ③RESU-1(回Nレール取付仕様) 概要 ⑦グチュエーターのモーターに駆動用DC電源を 供給するユニットです。 1台で最大6輪分の電源供給が可能です。 モーターが減速する際に発生する 回生電源を熱に変換するユニットです。 価格 PSA-200-1 ¥37,200 PSA-200-2 RESU-1 ¥9,000 RESUD-1	名称	モーター駆動用DC電源	回生抵抗ユニット
[□] PSA-200-1(単相AC100V仕様) [○] PSA-200-2(単相AC200V仕様) [□] PSA-200-2(単相AC200V仕様) [□] RESU-1(標準仕様) [□] RESUD-1(DINレール取付仕様) [□] RESUD-1(DINL-1) [□] RESUD-1 [□] [□] RESUD-1 [□] [□] RESUD-1 [□] [□] [□] RESUD-1 [□]	外観		N N
アクチュエーターのモーターに駆動用DC電源を 供給するユニットです。 1台で最大6軸分の電源供給が可能です。 モーターが減速する際に発生する 回生電流を熱に変換するユニットです。 価格 PSA-200-1 ¥37,200 ¥37,200 RESU-1 ¥9,000 RESUD-1	選択	□PSA-200-1(単相AC100V仕様) ✓PSA-200-2(単相AC200V仕様)	□RESU-1(標準仕様) ☑RESUD-1(DINレール取付仕様)
価格 PSA-200-1 ¥37,200 RESU-1 ¥9,000 PSA-200-2 ¥37,200 RESUD-1 ¥9,000	概要	アクチュエーターのモーターに駆動用DC電源を 供給するユニットです。 1台で最大6軸分の電源供給が可能です。	モーターが減速する際に発生する 回生電流を熱に変換するユニットです。
	価格	PSA-200-1 ¥37,200 PSA-200-2 ¥37,200	RESU-1 ¥9,000 RESUD-1 ¥9,000

名称	型式	台数	電源容量		備考		
ECモーター駆動用DC電源	PSA-200-2	1	モーター電源容量	1861VA	●酒1台△計⇔		
EC回生抵抗ユニット RESUD-1 :		1	瞬時最大電源容量	5553VA	ᄩᇔᅸᆸᆸᆰᇧ		

回生抵抗ユニット台数は目安です。

エレシリンダー 200V機種(EC-S10/S13/S15) 選択時のみ表示します。

この画面で水平/垂直の選択をすると 電源、回生抵抗ユニットの必要台数 を表示します。 初期値はブレーキ無し= 水平 ブレーキ付き= (スイッチをクリックして変更可能です。)

.







全ての条件を入力すると、型式一覧表が作成されます。 型式・価格、本体イメージが作成されます。

また、PDF、CSV、2D/3D CAD、取扱説明書の出力にも対応しています。

型式一覧表表示画面

	台目衣示					
				標準備	格	
No	名称 仕様	型式	台数	小計	合計	
1	マスターユニット CC-Link IE Field 接続仕様	RCON-GW-CIE	1	34,000	34,	
2	拡張ユニット SON接続用	RCON-EXT	1	11,000	11	
No	名称	85	台数	小計	合計	
3	24V ドライバーユニット	RCON-PC-2	1	18.000	18	
4	24V ドライバーユニット	RCDN-AC-1	1	15,000	15	
5	24V ドライバーユニット	RCON-DC-1	1	15,000	15	
6	EC 接続ユニット	RCDN-EC-4	1	17,000	17	
7	200V電源ユニット	RCDN-PS2-3	CON-P52-3 1 30,0	30,000	30	
8	200V ドライバーユニット	RCON-SC-1	3	29,000	87	
9	SCONコントローラー	SCON-CB-20WAI-RC-2	1			
No	名称	395	(18)	421	승가	
10	200V電源ユニット	RCON-PS2-3	1	30,000	30	
11	ターミナルユニット	RCON-GW-TR	1	付属品	6	
12	ファンユニット	RCON-FU	2	3,000	6	
13	ファンユニット	RCON-FUH	4	3,000	9	
14	簡易アプソユニット	RCON-ABU-A	1	18,000	18	
15	24V電源	PSA-24L	1	20,000	20	
		選択アクチュエーター軸数	QBb	銀合計	¥310	



CSV

4	A	В	C	D	E	F	G	H	1	J	K	L	
1	対象コント	名称	型式	割付	構成軸	運転モート	結易アブ:	接続・変担	変換ユニ・	1219158	台数	小計	ŝ
2	1	マスターニ	RCON-GW	G-DV-FU							1	35000	D
3	1	24V F 7 -	RCON-PC	-2							2	18000	D
4	1	ターミナノ	RCON-GW	/-TR							1	付属品	付
5	1	24V電源	PSA-24L								1	20000	D
6	1	24V F 7 -	RCON-PC	118日	RCP6-SA	直接数值打	i定	CB-ADPC		A			
7	1	24V F 7 -	RCON-PC	2種日	RCP6-SA	直接数值排	能定	CB-ADPC		A			
8	1	24V ドライ	RCON-PC	198日	RCP6-SA	直接数值	i定	CB-ADPC		A			
9	1	24V F 7 -	RCON-PC	2軸目	RCP6-SA	直接数值打	i定	CB-ADPC		A			
10													
11		必要電源#	#量(各ユニ	ット合計容	量)								
12		DC24V8(8	0.4A										
13		DC24V te -	15.6A										
14		マスターコ	12.0W										
15		PSA-24Lo	16.8A										
16		PSA-24Lo	10.4A										

2D CAD



取扱説明書

	77-23.3597/5/4/- (19.872-278) 5000000000000000000000000000000000000	(1) 지수정 · 한경영의 전성운 각 5 (4) 환 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
	77-32319715/14* (1997/15/14* (1997/12/78) 3135 -(100397-36) RODM-50 RODM-50 RODM-50 RODM-50	7-233/5/2 5/4' WW1:2/A) WM2:2/A)	
RCON-GW RCON-GWG RCON-PC RCON-PC RCON-AC RCON-AC	649939-18" (F" 93365	Strength Strength Strength	
RCON-SC RCON-EC RCON-FU RCON-FUH RCON-ABU RCON-EXT	01923-15'15' <u>8285</u> (M10387-38) Resetat	>100200-16" (1" 30100 1000000000000000000000000000000000000	
NCON-P52	Ministration Ministration<	94928-16" (1' <u>3918</u> (MU0414-18) (MU0414-18) (MU0414-18)	
	#1929-18'15' #100 (M10415-18) Raine Pacement to		
	施設投制書 施設 (M10384-50)		

3D CAD



34





軸構成

	軸橫成								
No	名称 型式	割付	模成釉	運転モード	簡易アプソ	接続ケーブル	変換ユニット	配線网	
1	24V ドライバーユニット	1軸目	RCP6-SA6C-WA-42P-6-150-P5- CJB	直接数值指定					
	RCON-PC-2	2軸目							
2	24V ドライバーユニット RCON-AC-1	1軸目	RCA-RA3C-I-20-5-150-A6-B	直接数值指定	0				
3	24V ドライバーユニット RCON-DC-1	1軸目	RCD-GRSNA-I-3-2-*-D6-*	直接数值指定					
A	EC 接続ユニット	1軸目	EC-S3H-100-ACR-FT						
4	RCON-EC-4 20		EC-R7S-150-ACR						
5	200V ドライバーユニット RCON-SC-1	1軸目	ISB-MXM-WA-400-48-200-T4- A1S-AQ	直接数值指定					
6	200V ドライバーユニット RCON-SC-1	1軸目	NSA-MXMM-WA-200-20-350-T4- AQ	直接数值指定					
7	200V ドライバーユニット RCON-SC-1	1軸目	NSA-MXMM-WA-200-20-350-T4- AQ	直接数值指定					
8	SON接続用 SCON-CB-20WAI-RC-2	1軸目	RCS2-SA5C-WA-20-12-250-T2-G1	直接数值指定					
9									
10									
11									
12									
13									
14									

選定コントローラーイメージ

.

.







注意事項

RCON ネットワークや動作モードによって、最大接続軸数が 8~16軸で変動します。以下の表を参考にしてください。 (なお、ドライバーの割り付けにて自動で調整されます。)

.

動作モード	リモート1/0							
フィールド ネットワーク	直接数値指定 モード	簡易直値 モード	ポジショナー1 モード	ポジショナー2 モード	ポジショナー3 モード	ポジショナー5 モード	ネットワーク	
DeviceNet	8軸	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸		
CC-Link	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸	_	
CC-Link IE Field	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸		
PROFIBUS-DP	8軸	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸	_	
EtherCAT	8軸	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸	_	
EtherNet/IP	8軸	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸	_	
PROFINET IO	8軸	16軸	16軸	16軸	16軸	16軸	_	
EtherCATモーション	_	_	_	—	_	—	8軸	
MECHATROLINK-II	—	—	—	—	—	—	8軸	
SSCNET II/H	_	_	_	—	_	_	8軸	





注意事項

 RSEL ドライバーユニット制御:0~8軸 (ドライバーユニットは任意の組合せが可能)
 EC接続ユニット:最大4ユニット、16軸可能 (注1)ドライバーユニットと合わせて最大16軸可能 例ドライバーユニットが8軸の場合、エレシリンダーは8台可能 ドライバーユニットが0軸の場合、エレシリンダーは16台可能 (注2)拡張ユニット、PIOユニット、RCON-EC-4合わせて最大8ユニット可能 (なお、ドライバー、エレシリンダーの割り付けにて自動で 調整されます。)

REC EC接続ユニット:最大4ユニット、16軸可能 (なお、エレシリンダーの割り付けにて自動で調整されます。)





.

注意事項

最大接続軸数を超えて、割り付けた場合、

警告メッセージが表示されます。



.





注意事項

ドライバーの接続軸数が多い場合、 電流値とモーター電源が既定の容量を超えないように 注意していただく必要があります。 超える場合は、2台目のコントローラーを新たに追加し、 そちらに接続していきます。

1ユニット当たりの許容値

PC / AC / DC ドライバー

電流制限値	
項目	電流制限値
制御電源	9.0A 以下
モーター電源	37.5A 以下

モーター W 数合計						
頂	E	最大接続軸合計 W 数				
王 万 靈酒	単相	AC200V	1,600W			
モーター電源	三相	AC200V	2,400W			





注意事項

2台目のコントローラーを追加する手順







注意事項

40-55℃の環境ではデューティーの低下を防ぐため、 ファンユニットの装着が必要となります。 200V電源・200Vドライバーについては標準で搭載されており、 上記の温度以下の場合であっても固定です。





注意事項

機種を選定される際、以下の表に該当するものについてご注意ください。 また、太枠で示した範囲のものはR-unit自体の管轄外となります。

		ドライバ	ーユニット	拡張ユニット	- EC接続 ユニット (RCON-EC)	
マスター	ユニット	24Vドライバー ユニット (RCON-PC/PCF/AC/DC)	200Vドライバー ユニット (RCON-SC)	SCON拡張ユニット/ PIO/SIO/SCON拡張ユニット (RCON-EXT)		
אעידד	アクチュ エーター	24Vパルスモーター/ 24V ACサーボモーター/ DCブラシレスモーター 搭載アクチュエーター	200V ACサーボモーター 搭載アクチュエーター		エレシリンダー	
RCON (注1) RSEL REC		手首ユニット:WU テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP (下記仕様に該当するアクチュエーター) アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H LSA-W21S(単相電源) スカラロボット:IX/IXA 高速直交型ロボット:CT4 単軸ロボット:ZR ロータリー:DD/DDA(単相電源)	パルスプレス:RCP6 サーボプレス:RCS2/RCS3 リニアサーボ:LSA-W21H スカラロボット:IX/IXA 高速直交型ロボット:CT4	オブション型式に 「ACR」がない エレシリンダー	
		テーブルトップ:TT(A) スカラロボット:IXP (下記仕様に該当するアクチュエーター) アブソリュートエンコーダーを 搭載しているアクチュエーター	 ローシリー・DD/DDA(単相電源) (下記仕様に該当するアクチュエーター) ・60W未満 750Wを超えるモーターが 搭載されているアクチュエーター ・アブソリュートエンコーダー、多回転アブソを 搭載しているアクチュエーター 	単軸ロボット:ZR ※RCONはPIO/SIO/SCON拡張ユニット は接続できません	オブション型式に 「ACR」がない エレシリンダー	
		接続不可	接続不可	接続不可	オプション型式に 「ACR」がない エレシリンダー	
		(注1) モーションネットワーク仕様の場合、下記 ・ロータリーのインデックスモード【接続不		~キ キ ++よ		

・LSASアクチュエーター【接続不可ネットワーク:SSN】

・エレシリンダー(RCON-EC)【接続不可ネットワーク:ECM、ML3、SSN】

SCON経由でも動作できませんのでR-unit以外のコントローラーでのご利用をお願いします。

