



## ロッドセル(SCON-CA 専用オプション)

力制御で使用する押付け力測定ユニットです。  
力制御に対応した7チャンネルに接続して使用します。

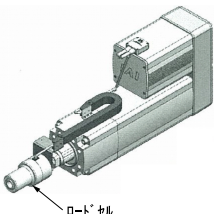
[仕様]

項目	仕様	
ロードセル方式	ひずみゲージ	
定格容量	20000N	
許容過負荷	200%R.C※1	
ロードセル精度	±1%R.C※1	
温度ドリフト	零点	±0.2%R.C/10℃
	出力	±0.1%R.C/10℃
使用温度範囲	0～40℃	

※1 R.C：定格容量

[取付けおよび寸法詳細は RCS2-RA13R の取扱説明書参照]

RCS2-RA13R に取付け



## 設置環境、保存環境

使用環境は、汚染度2※1または同等の環境で使用することができます。

※1 汚染度 2：通常、非導電性の汚損だけが生じるが、結露による一時的な導電性汚損の可能性がある。  
(IEC60664-1)

### 1. 設置環境

次のような場所は避けて設置してください。

- 周囲温度が 0～40°C の範囲を超える場所
- 温度変化が急激で結露するような場所
- 相対湿度が 85%RH を超える場所
- 腐臭性ガス、可燃性ガスのある場所
- じん埃、塩分、鉄粉が多い場所
- 本体に直接振動や衝撃が伝わる場所
- 日光が直接あたる場所
- 水、油、薬品の飛沫がかかる場所
- 通気孔を塞ぐような場所 [設置およびノイズ対策の項参照]

次のような場所で使用する際は、しゃ断対策を十分に行ってください。

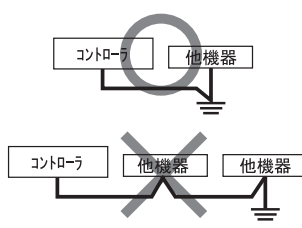
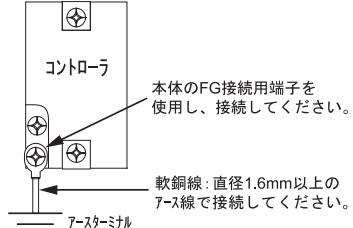
- 静電気などによるノイズが発生する場所
- 強い電界や磁界が生じる場所
- 電源線や動力線が近くを通る場所

### 2. 保管・保存環境

保管・保存環境は設置環境に準じますが、長期保管・保存では特に結露の発生がないよう配慮ください。特にご指定のない限り、出荷時には水分吸収剤は同梱してありません。結露が予想される環境での保管・保存の場合、梱包の外側から全体を、あるいは開梱して直接、結露防止処置を施してください。

## 設置およびノイズ対策

### 1. ノイズ対策用接地(フレームグラウンド)



アース線は、他機器と共用したり、連結したりせずに、コントローラ毎に、接地してください。

D種接地工事  
(旧第三種接地：接地抵抗100Ω以下)

### 2. 配線方法に関する諸注意

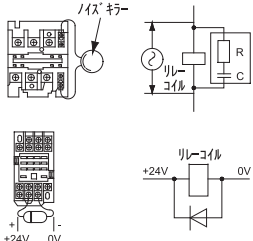
- DC24V 電源の配線は、ツイストしてください。
- 信号線やエンコーダの配線は、電源線や動力線とは分離してください。

### 3. ノイズ発生源及びノイズ防止

同一電源路および同一装置内の電源機器には、ノイズ防止対策を行ってください。

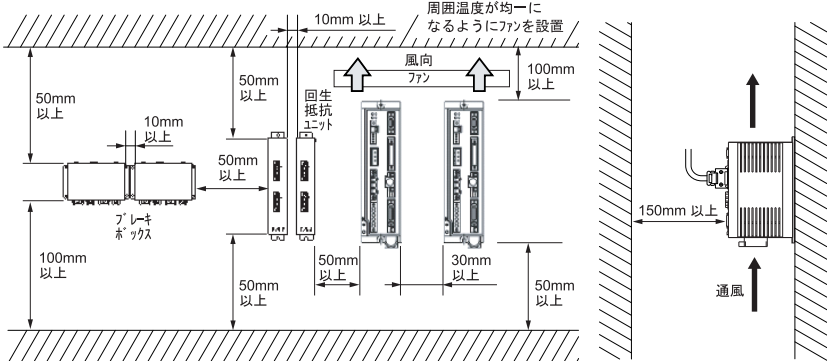
ノイズ発生源の対策例を示します。

- ACリレー/トランス・マグネットスイッチ・リレー  
[処置] コイルと並列にノイズキラーを取付けます。
- DCリレー/トランス・マグネットスイッチ・リレー  
[処置] コイルと平行にダイオードを取付けます。DCリレーは、ダイオード内蔵型をご使用ください。



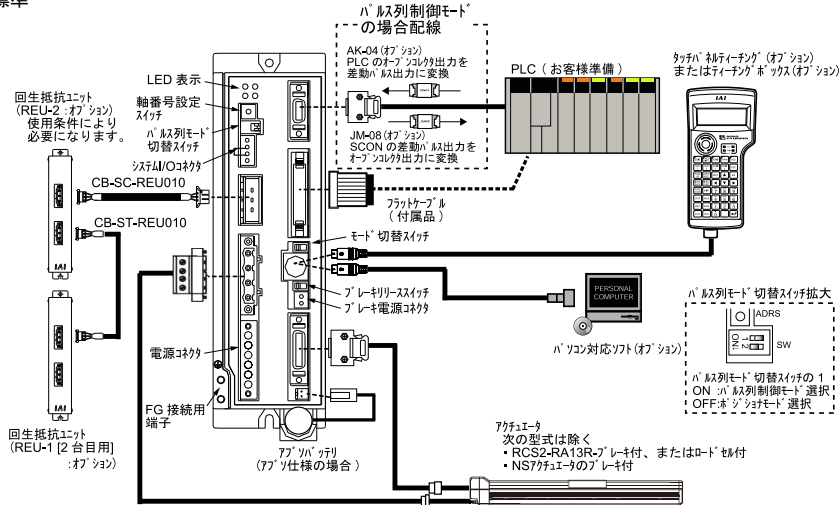
### 4. 放熱及び取付けについて

制御箱の大きさ、コントローラの配置及び冷却等を考慮して、コントローラの周囲温度が 40°C 以下となるように、設計・製作を行ってください。

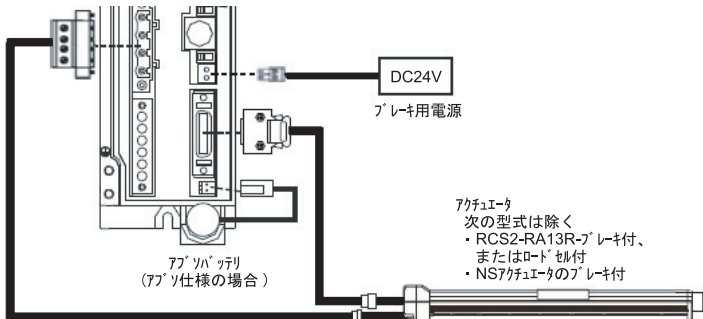


## 配線図

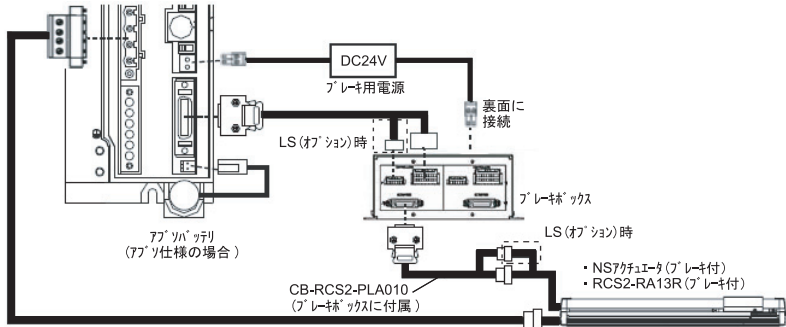
### ●標準



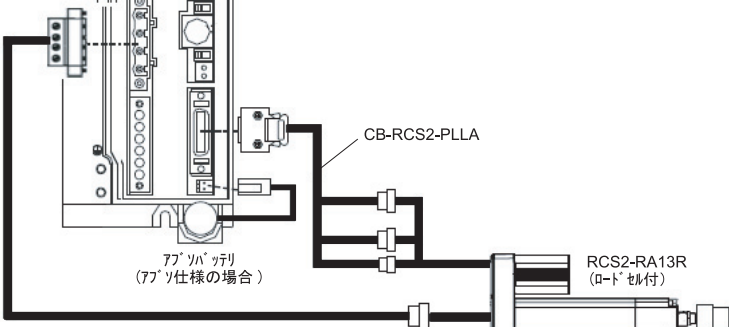
### ●RCS2-RA13R、NS7チャンネル以外のブレーキ付の場合



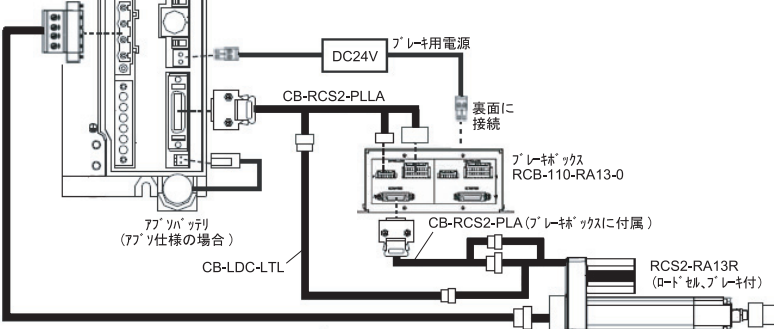
### ●RCS2-RA13Rのブレーキ付、ロッドセル無し、またはNS7チャンネルのブレーキ付の場合



### ●SCON-CAでRCS2-RA13Rのブレーキ無し、ロッドセル付の場合

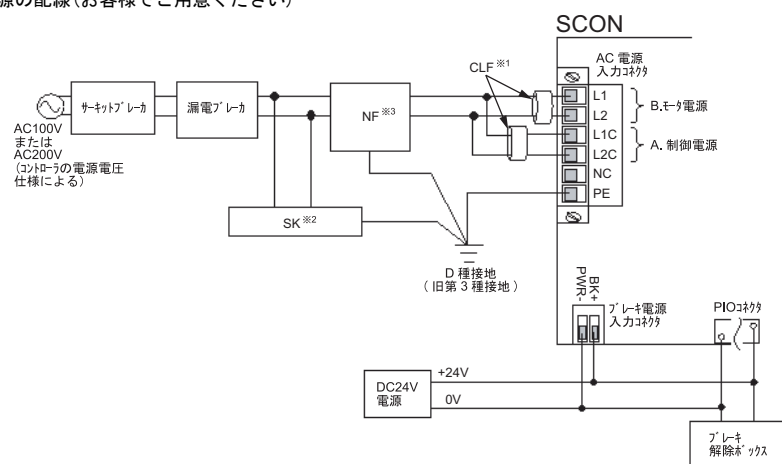


### ●SCON-CAでRCS2-RA13Rのブレーキ付、およびロッドセル付の場合



## 電源・非常停止回路

### ●電源の配線(お客様でご用意ください)



SCONの消費電力は、接続する7チャンネル等により異なります。仕様に適合したサーキットブレーカを選定ください。

[基本仕様の項参照]

漏電ブレーカを設ける場合は、火災の保護、人間の保護などの目的を明確にして選定する必要があります。

漏電ブレーカの設定箇所で漏れ電流の測定を行ってください。

漏電ブレーカは、“高調波対応型”を使用してください。

※1 CLF：クラウンフィル・ノイズ耐性向上のため、取付けることを推奨します。

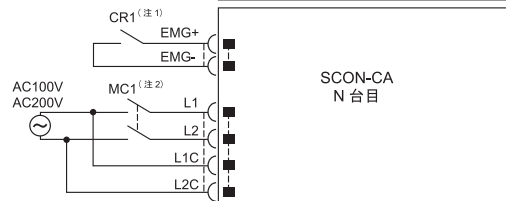
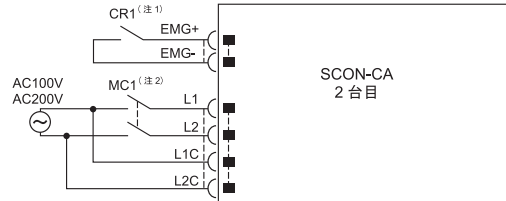
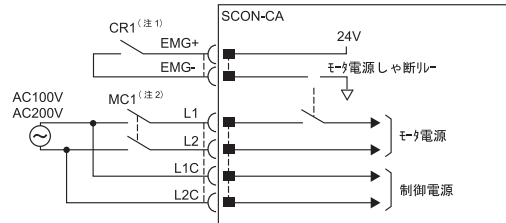
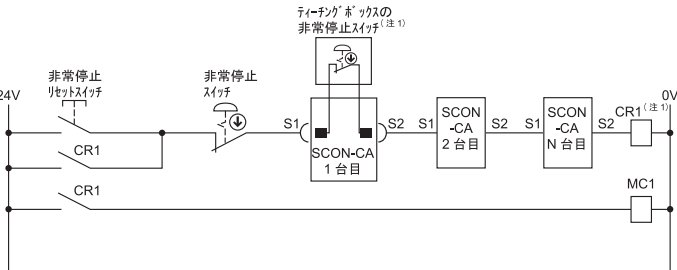
※2 SK：サージキラー・ノイズ耐性向上のため、取付けることを推奨します。

※3 NF：ノイズフィル・必ず設置してください。その際、SCONからケーブル長が0.3m以内になるように設置することを推奨します。

部品名	メーカー	型式
CLF	クラウンフィル	TDK ZCAT3035-1330
SK	サージブロッカー	岡谷電機 R・A・V-781BWZ-2A
NF	ノイズフィル	双信電機 NF2010A-UP
	デンセイ・ラムダ	MC1210

### ●非常停止入力の配線

お客さまの構築される非常停止回路にティーチングボックスの非常停止スイッチを反映させる場合の回路例です。



注1：ティーチングボックスが接続されていない場合、コントローラ内部でS1とS2が短絡します。

注2：安全がコリ対応などで、モータ駆動源を外部に断る場合は、L1とL2端子に非常停止による外部電源しゃ断のためのコネクタを接続します。

注3：接点CR1でON/OFFする非常停止信号の定格は、DC24V 10mAです。

注4：CR1のコイル電流は、0.1A以下のものを選定してください。

I/O 信号

## I/O 信号機能説明

区分	信号略称	信号名称	機能の内容
入力	CSTR	スタート信号 (PTP ストップ)	指令ボジション No. で設定されたボジションへ移動を開始します。
	PC1～ PC256	指令ボジション No.	移動させるボジション No. の入力 (バイナリ入力)
	BKRL	ブレーキ強制解除	ブレーキを強制的に解除します。
	RMOD	運転モード 切替	コントローラの MODE スイッチが AUTO の時、運転モードを切り替えることができます。信号 OFF で AUTO、ON で MANU となります。
	*STP	一時停止	移動中の信号 OFF で減速停止します。信号 ON で移動を再開し、継続動作を行います。
	RES	リセット	信号 ON でアラームのリセットを行ないます。また一時停止中 (*STP が OFF) に ON すると、残移動量のキャンセルが可能です。
	SON	サーチ ON	ON でサーチ ON、OFF でサーチ OFF します。
	HOME	原点復帰	信号の立ち上がりエッジ (OFF →ON) で原点復帰動作を行ないます。
	MODE	教示モード	信号 ON で教示モード、OFF で教示モード 解除となります。CSTR、JOG+、JOG- が全て OFF でアタッチメントの動作が停止していないと切り替わりません。
	JISL	ジョグ / インチング 切替	本信号が OFF の時、JOG+、JOG- でジョグ 動作を行ないます。ON の時は JOG+、JOG- でインチング 動作になります。
	JOG + JOG -	ジョグ	JISL 信号が OFF の時、JOG+ 信号の ON エッジ 検出で + 方向、JOG- 信号で - 方向にジョグ 動作を行います。それぞれのジョグ 動作中に OFF エッジ を検出すると減速停止します。 JISL 信号が ON の時は、インチング 動作となります。
	PWRT	教示	教示モード 中、書き込みボジションを指定して本信号を 20ms 以上 ON すると現在位置を指定されているボジションに書き込みます。
	CLBR (CA 専用)	ロードセルキャリブレーション 指令	本信号を 20ms 以上 ON するとロードセルのキャリブレーションを行います。
	ST0～ST6	スタート信号 0～6	電磁弁モードの時、本信号の ON で指定されたボジションへ移動します。(CSTR 信号は不要です)
	TL	トルク制限選択	信号 ON でパラメータに設定した値で、モータにトルク制限をかけます。
DCRL	偏差かた取り	信号 ON で偏差かた取りを行います。	
CSTP	強制停止	アタッチメントの強制停止を行います。信号 ON で減速停止し、サーチ OFF します。	

出力	PEND/INP	位置決め完了	移動後、位置決め幅の範囲に達すると ON します。一度 ON した PEND は位置決め幅の範囲外になっても次の移動まで OFF しません。INP は OFF します。PEND と INP はパラメータで切り替えられます。
	PM1～PM256	完了ポジション No.	位置決め完了信号と同時に到達したポジションの No. を出力 (バリエーション) します。
	HEND	原点復帰完了	原点復帰が完了すると ON します。原点が失われえない限り ON しています。
	ZONE1,2	ゾーン	アチャエータの現在位置が、パラメータの設定範囲内であると ON します。
	PZONE	ポジションゾーン	ポジション移動時に、アチャエータの現在位置がポジションデータで設定した範囲に入ると ON します。ZONE1 との併用は可能ですが、PZONE は設定したポジションへの移動時に限り有効です。
	RMDS	運転モード 出力	運転モード の状態を出力します。コントローラがマニュアルモードの時に ON します。
	*ALM	アラーム	コントローラが正常状態で ON となり、アラームになると OFF します。
	MOVE	移動中	アチャエータが移動中 (原点復帰、押し付け時含む) に ON します。
	SV	サーボ ON 出力	サーボ ON 状態の時に ON します。
	*EMGS	非常停止出力	コントローラが非常停止解除状態で ON となり、非常停止状態になると OFF します。(アラームとは無関係です)
	Modes	教示モード 出力	MODE 信号の入力により、教示モード になると ON します。通常モード では OFF です。
	WEND	書き込み完了	教示モード で、PWRT 信号による書き込みが完了した時、ON します。PWRT 信号を OFF すると本信号も OFF します。
	PE0～PE6	現在位置 No.	電磁弁モード で、目標位置に移動完了すると ON します。
	LS0～LS2	リミットスイッチ 出力	アチャエータの現在位置が目標位置の位置決め幅範囲 (±) で ON します。原点復帰完了状態であれば、移動指令前でもサーボ OFF 状態でも出力します。
	CEND (CA 専用)	ロードセキリリレーション 完了	ロードセキリのリレーションが完了すると ON します。CLBR 信号を OFF すると本信号も OFF します。
	*BALM	アチャエータバッテリー電圧低下警告	アチャエータ仕様のアチャエータで、バッテリー電圧が正常電圧の範囲にあるとき、ON します。OFF したらバッテリーを交換してください。(インテリジェント仕様のアチャエータの場合は常時 ON となります)
	LOAD	負荷出力判定信号	押し付け動作時、ポジションデータの“ゾーン+”、“ゾーン-”の範囲内で、“しきい”に設定した電流値を超えた場合に出力されます。圧入が正常に行われたかどうかなどの判定に使用します。
TRQS	トルクレベル出力	押し付け移動中に、障害物等にスライダ (ロード) が衝突し、モータの電流値がポジションデータの“しきい”に設定した電流値に達した場合に出力されます。	
ALM1～8	アラームコード 出力	アラーム発生時、アラームコード を出力します。	
TLR	トルク制限中	トルク制限中 (TL 信号が ON) にトルクが制限値に達すると ON します。	
PWR	パワースタンス準備完了	コントローラが制御可能状態で ON します。	
*ALML	軽故障アラーム (SCON-CA 限定)	アチャエータ警告、過負荷警告、メッセージレベルアラームのいずれかが発生で ON します。	

PIO パターンによる I/O フラットケーブルの信号割付は次の表のとおりです。本表に従って外部機器(PLC など)と接続を行ってください。

対応タイプ			全タイプ			
ピン 番号	区分	PIO 機能	ハードウェア No.25(PIOハードウェア)選択			
			0	1	2	3
	入力	位置決めモード	教示モード	256 点モード	512 点モード	
		位置決め点数	64 点	64 点	256 点	512 点
		シフト信号	×	○	×	×
	出力	教示信号 (現在位置書込み)	×	○	×	×
フリー解除		○	×	○	○	
移動中信号		○	○	×	×	
	ゾーン信号	○	×	×	×	
	ホールドゾーン信号	○	○	○	×	
1A	24V	P24				
2A	24V	P24				
3A	—	—				
4A	—	—				
5A	入力	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32
11A		IN6	—	MODE	PC64	PC64
12A		IN7	—	JISL	PC128	P128
13A		IN8	—	JOG+	—	PC256
14A		IN9	BKRL	JOG—	BKRL	BKRL
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME
17A	IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	
18A	IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	
19A	IN14	RES	RES	RES	RES	
20A	IN15	SON	SON	SON	SON	
1B	出力	OUT0	PM1 (ALM1)	PM1 (ALM1)	PM1 (ALM1)	PM1 (ALM1)
2B		OUT1	PM2 (ALM2)	PM2 (ALM2)	PM2 (ALM2)	PM2 (ALM2)
3B		OUT2	PM4 (ALM4)	PM4 (ALM4)	PM4 (ALM4)	PM4 (ALM4)
4B		OUT3	PM8 (ALM8)	PM8 (ALM8)	PM8 (ALM8)	PM8 (ALM8)
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128
9B		OUT8	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	PM256
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM
16B		OUT15	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM
17B		—	—			
18B	—	—				
19B	0V	N				
20B	0V	N				

PM1～PM8 はアラーム発生時、アラーム・リポート出力信号になります。[詳細は、取扱説明書参照]

(参考) 負論理の信号  
\*の付いた信号は負論理の信号を表しています。負論理の信号とは、入力信号は OFF したとき処理され、出力信号は電源が入った状態では通常 ON、信号を出力するとき OFF する信号です。

対応タイフ			全タイフ		CA タイフ		全タイフ	
ピン 番号	区分	PIO 機能	ハ・ラゲチ No.25 (PIO ハ・ゲチ) 選択				ハ・ル列 制御モード <sup>1</sup>	
			4	5	6	7		
		電磁弁モード 1	電磁弁モード 2	力制御モード 1	力制御モード 2			
	入力	位置決め点数	7 点	3 点	32 点	5 点	—	
	出力	ソック信号	×	×	×	×	×	
指示信号 (現在位置書込み)		×	×	×	×	×		
ブレーキ解除		○	○	○	○	○		
移動中信号		×	×	×	×	×		
	ゾーン信号	○	○	×	×	×		
	ホッピング・ゾーン信号	○	○	○	○	×		
1A	24V	P24						
2A	24V	P24						
3A	—	—						
4A	—	—						
5A	入力	IN0	ST0	ST0	PC1	ST0	SON	
6A		IN1	ST1	ST1 (JOG+)	PC2	ST1	RES	
7A		IN2	ST2	ST2※1	PC4	ST2	HOME	
8A		IN3	ST3	—	PC8	ST3	TL	
9A		IN4	ST4	—	PC16	ST4	CSTP	
10A		IN5	ST5	—	—	—	DCLR	
11A		IN6	ST6	—	—	—	BKRL	
12A		IN7	—	—	—	—	RMOD	
13A		IN8	—	—	CLBR	CLBR	—	
14A		IN9	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	—	
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	—	
16A		IN11	HOME	—	HOME	HOME	—	
17A		IN12	*STP	—	*STP	*STP	—	
18A		IN13	—	—	CSTR	—	—	
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	—	
20A		IN15	SON	SON	SON	SON	—	
1B		出力	OUT0	PE0	LS0	PM1 (ALM1)	PE0	PWR
2B			OUT1	PE1	LS1 (TRQS)	PM2 (ALM2)	PE1	SV
3B			OUT2	PE2	LS2※1	PM4 (ALM4)	PE2	INP
4B	OUT3		PE3	—	PM8 (ALM8)	PE3	HEND	
5B	OUT4		PE4	—	PM16	PE4	TLR	
6B	OUT5		PE5	—	TRQS	TRQS	*ALM	
7B	OUT6		PE6	—	LOAD	LOAD	*EMGS	
8B	OUT7		ZONE1	ZONE1	CEND	CEND	RMDS	
9B	OUT8		PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	ALM1	
10B	OUT9		RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	ALM2	
11B	OUT10		HEND	HEND	HEND	HEND	ALM4	
12B	OUT11		PEND	PEND	PEND	PEND	ALM8	
13B	OUT12		SV	SV	SV	SV	—/*ALML※2	
14B	OUT13		*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	—	
15B	OUT14		*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	ZONE1	
16B	OUT15		*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	ZONE2	
17B	—	—						
18B	—	—						
19B	0V	N						
20B	0V	N						

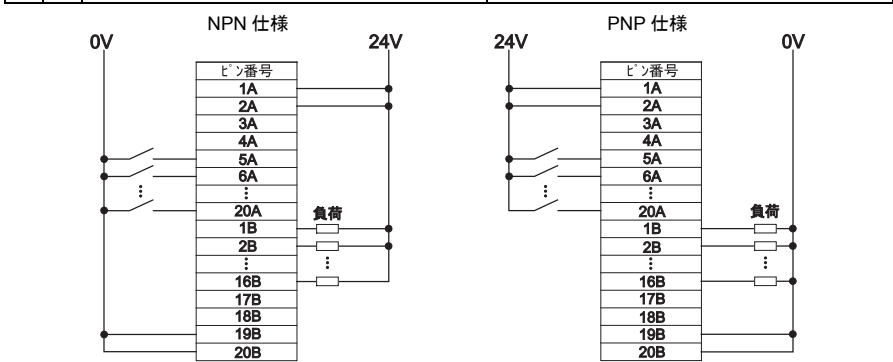
※1 原点復帰前は無効です。

※2 SCION-CA 専用です。

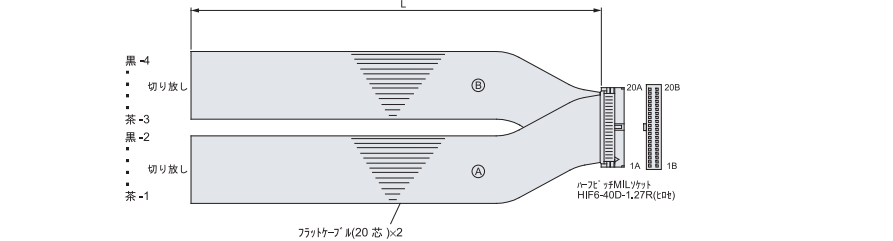
DOI: 10.1002/eqe.1250

## PIO 入出力インターフェイス

		入力部		出力部	
仕様		入力電圧	DC24V $\pm$ 10%	負荷電圧	DC24V
		入力電流	5mA 1回路 : SC0N-CA 4mA 1回路 : SC0N-C	最大負荷電流	100mA/1点、 400mA/ (負荷電流合計)
		ON/OFF 電圧	ON 電圧 MIN.DC18V OFF 電圧 MAX.DC6V	漏れ電流	MAX.0.1mA/1点
SC0N-CA	NPN	<p>コントローラ</p>		<p>コントローラ</p>	
	PNP	<p>コントローラ</p>		<p>コントローラ</p>	
SC0N-C	NPN	<p>コントローラ</p>		<p>コントローラ</p>	
	PNP	<p>コントローラ</p>		<p>コントローラ</p>	



型式: CB-PAC-PIO□□□  
(□□□はケーブル長L 例.020=2m)



No.	信号名称	ケーブル色	配線	No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	24V	茶-1	フラットケーブル㊤ (圧接) AWG28	1B	OUT0	茶-3	フラットケーブル㊤ (圧接) AWG28
2A	24V	赤-1		2B	OUT1	赤-3	
3A	—	橙-1		3B	OUT2	橙-3	
4A	—	黄-1		4B	OUT3	黄-3	
5A	IN0	緑-1		5B	OUT4	緑-3	
6A	IN1	青-1		6B	OUT5	青-3	
7A	IN2	紫-1		7B	OUT6	紫-3	
8A	IN3	灰-1		8B	OUT7	灰-3	
9A	IN4	白-1		9B	OUT8	白-3	
10A	IN5	黒-1		10B	OUT9	黒-3	
11A	IN6	茶-2		11B	OUT10	茶-4	
12A	IN7	赤-2		12B	OUT11	赤-4	
13A	IN8	橙-2		13B	OUT12	橙-4	
14A	IN9	黄-2		14B	OUT13	黄-4	
15A	IN10	緑-2		15B	OUT14	緑-4	
16A	IN11	青-2		16B	OUT15	青-4	
17A	IN12	紫-2		17B	—	紫-4	
18A	IN13	灰-2		18B	—	灰-4	
19A	IN14	白-2		19B	0V	白-4	
20A	IN15	黒-2		20B	0V	黒-4	

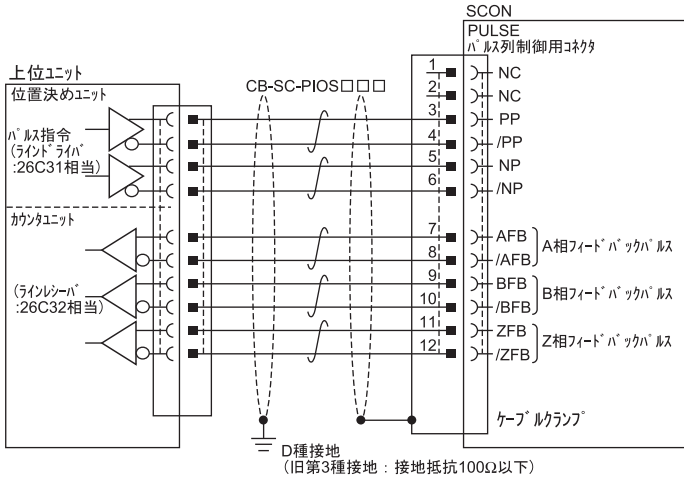
配線

## パルス列制御モードの運転

パルス列入出力インタフェース

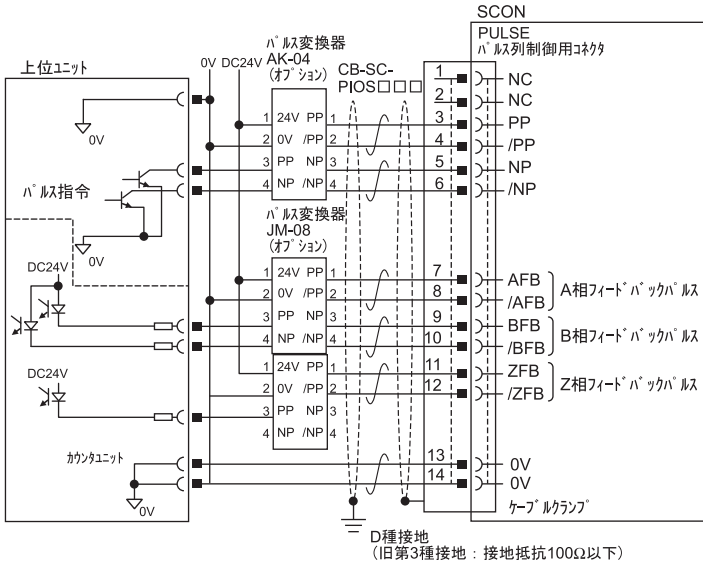
区分	信号略称	信号名称	機能の内容
入力	PP、/PP	指令パルス入力	指令パルス列を入力します。 入力パルス周波数は、タイプにより異なります。[基本仕様参照]
	NP、/NP		
出力	AFB、/AFB	フィードバックパルス出力	フィードバックパルス列を出力します。 入力パルス周波数は、タイプにより異なります。[基本仕様参照]
	BFB、/BFB		
	ZFB、/ZFB		

●上位ユニットが差動方式の場合



●上位ユニットがオープンコレクタ方式の場合

パルス列入力には、AK-04 (オプション) が必要です。パルス列出力には、JM-08 (オプション) が必要です。



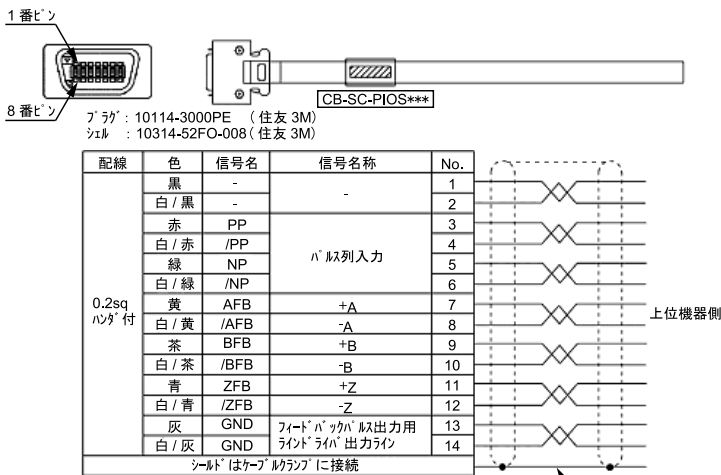
標準仕様の場合、プラグとシールドだけが付属されます。[製品の確認の項参照]

オプションのパルス列制御用コネクタケーブルと同様の配線処理を行ってください。

ピンサインは同一です。

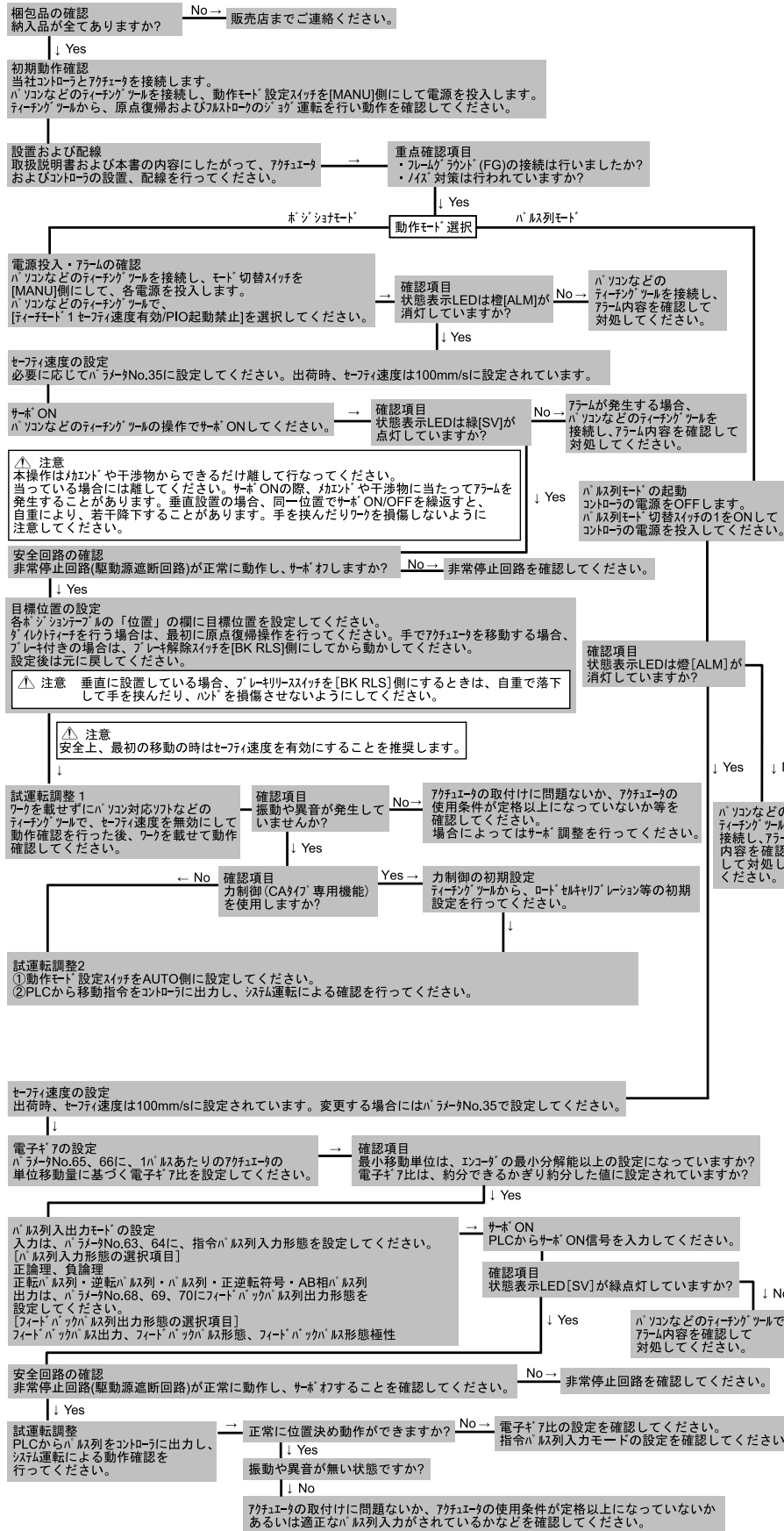
●オプション：パルス列制御用コネクタ付ケーブル

型式：CB-SC-PIOS□□□□ (□□□□はケーブル長 例.010=1m)



## 立上げ手順

本製品を初めて使用される場合は、以下の手順を参考にして確認漏れや配線ミスがないよう注意しながら作業を行ってください。本項のパルソンの表記は、パルソに対応ソフトを表しています。



●異常時の処置

立上げ中によくでるアームです。以下を参考に処置してください。  
これ以外につきましては、取扱説明書を参照してください。

エラーコード	エラー内容	原因および処置
069	リアルタイムクロック発振停止検出	エンコーダ機能が停止し、現在時刻データが失われたことを示します。 タイミングツールから時刻を再設定してください。
0A5	電磁ブレーキ未解除エラー	電磁ブレーキ装着時、ブレーキが解除できませんでした。 電磁ブレーキ用 24V 電源を確認してください。
0CF	I/O24V 電源異常	PIO 用 24V 電源が異常です。 PIO 用 24V 電源の電圧を確認してください。
0E5	エンコーダ受信エラー	コントローラの要求に対してエンコーダ側から正常なデータが返信されなかったことを示します。 コネクタ部の断線の有無や接続状況を確認してください。 周辺機器を電源より断して本コントローラとアチュエータだけを動作させ、エラーが発生しなければノイズの可能性があります。
0E7	A、B、Z 相断線	エンコーダ信号が正常に検出できない状態です。 コネクタ部の断線や接続状況を確認してください。
0EE	アプリアチュエータ異常検出 2	アプリアチュエータ基板が、位置情報を正常に検出できない状態であることを示します。 アプリアチュエータの電圧が低下しています。 PIO のパルリアチュエータ出力を確認し、OFF していればバッテリーを交換してください。 交換後、アプリアチュエータを行ってください。 エンコーダケーブルの接続を確認してください。
20A	ドカサジ、サボ OFF	サボ OFF の状態で移動指令を行ったことを示します。 サボ ON してから操作してください。

## 株式会社アイエイアイ

本社・工場	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽 577-1	TEL 054-364-5105 FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝 3-24-7 芝エクセージビルディング 4F	TEL 03-5419-1601 FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地 2-5-3 堂島 TSS ビル 4F	TEL 06-6457-1171 FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄 5-28-12 名古屋宮ビル 8F	TEL 052-269-2931 FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町 6-7 クレ21ビル 7F	TEL 019-623-9700 FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町 14-15 アミ・グランデ二日町 4F	TEL 022-723-2031 FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳 3-5-17 センザビル 2F	TEL 0258-31-8320 FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東郷第 5-1-16 ルーセントビル 3F	TEL 028-614-3651 FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市龍原南 1 丁目 312 番地あかりビル 5F	TEL 048-530-6555 FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東 5-3-2 ひたち野うしく池田ビル 2F	TEL 029-830-8312 FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町 3-14-28BOSEN ビル 2F	TEL 042-522-9881 FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町 1-10-6 シャンロック石井ビル 3F	TEL 046-226-7131 FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0877 長野県松本市沢村 2-15-23 昭和開発ビル 2 F	TEL 0263-37-5160 FAX 0263-37-5161
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内 2-12-1 ミサビル 3 F	TEL 055-230-2626 FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽 577-1	TEL 054-364-6293 FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町 125 大発地所ビル 7F	TEL 053-459-1780 FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県豊田市三河安城町 1-9-2 第二東祥ビル 3F	TEL 0566-71-1888 FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念 3-1-32 西清ビル A 棟 2F	TEL 076-234-3116 FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8401 京都市伏見区深草下川原町 22-11 市川ビル 3 F	TEL 075-646-0757 FAX 075-646-0758
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市梅屋町 8 番 34 号大同生命明石ビル 8F	TEL 078-913-6333 FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山市北区下中野 311-114 OMOTO-ROOT BLD. 101	TEL 086-805-2611 FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町 2-1-9 日宝本川町ビル 5F	TEL 082-532-1750 FAX 082-532-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市椿味 4-9-22 フォーレスト 21 1F	TEL 089-986-8562 FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡県博多区博多駅東 3-13-21 エフビル WING 7F	TEL 092-415-4466 FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823 大分県大分市東大道 1-11-1 タンネンバウム Ⅲ 2F	TEL 097-543-7745 FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本県熊本市神水 1-38-33 幸山ビル 1F	TEL 096-386-5210 FAX 096-386-5112

お問い合わせ先

アイエイアイ お客様センター エイト

(受付時間) 月～金 24 時間 (月 7：00AM～金 翌朝 7：00AM) 土、日、祝日 9：00AM～5：00PM (年末年始を除く)
フリー コール 0800-888-0088 FAX：0800-888-0099 (通話料無料)

ホームページアドレス <http://www.iai-robot.co.jp>

管理番号：MJ0202-5A