

ダイレクトドライブモータ **DD**

シリーズ追加

高トルクタイプ
中空穴大口径タイプ
高分解能タイプ



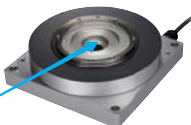
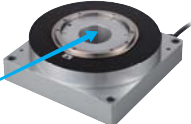
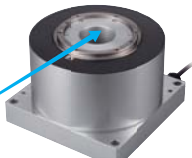
代理店

高速・高可搬・高精度・簡単制御！ これまでに無い使い易さを実現したダイレクト

特長

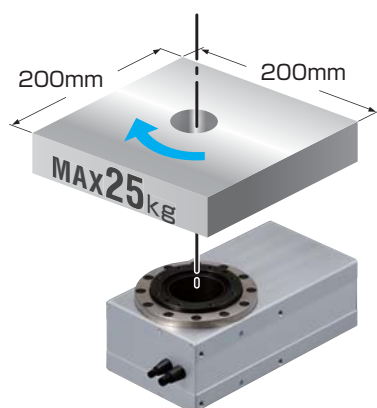
ダイレクトドライブモータは、ベルトや減速機等の減速機構を無くし、回転テーブルを直接モータで駆動するロータリアクチュエータです。減速機構が無いためコンパクトで高速性・高応答性に優れています。

1 高トルクタイプ、中空穴大口径タイプをシリーズ追加

	薄型タイプ(定格トルク:8.4N・m)	高トルクタイプ(定格トルク:25N・m)
中空穴 標準タイプ	T18タイプ 中空穴口径: $\phi 20.5\text{mm}$ 	H18タイプ 中空穴口径: $\phi 20.5\text{mm}$ 
中空穴 大口径タイプ	LT18タイプ 中空穴口径: $\phi 47\text{mm}$ 	LH18タイプ 中空穴口径: $\phi 47\text{mm}$ 

2 高トルク、高可搬質量

高トルク、高可搬質量のシリーズが追加され、用途に応じてお選びいただけるようになりました。

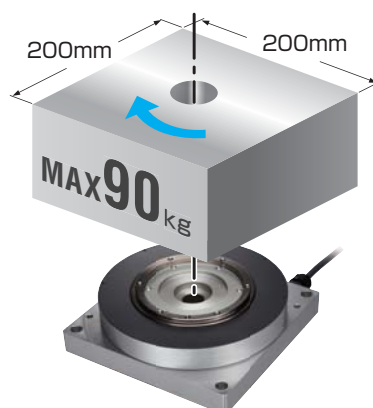


RCS2-RTC12L (減速比1/30)

許容慣性モーメント

0.17kg・m²

瞬時最大トルク 8.6N・m

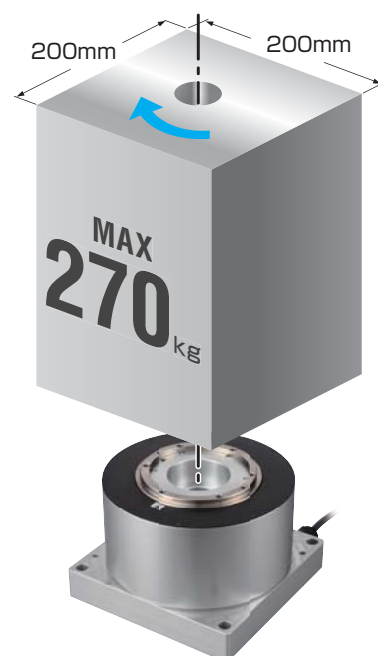


DD-T18/LT18 タイプ

許容慣性モーメント

0.60kg・m²

瞬時最大トルク 25.2N・m



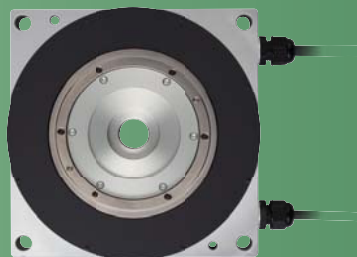
DD-H18/LH18 タイプ

許容慣性モーメント

1.8kg・m²

瞬時最大トルク 75N・m

ドライブモータ誕生。

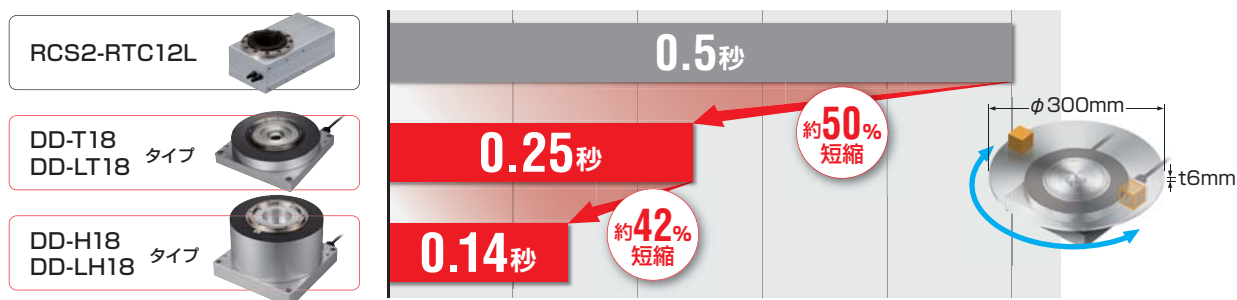


3 高速、高加減速

位置決め時間の短縮により、装置のサイクルタイム短縮が可能になり、生産性の向上を可能にします。

〈サイクルタイム比較〉

動作条件：直径300mm、厚さ6mmのアルミ円盤に100gのワークをのせて180度回転させた場合



4 高分解能タイプをシリーズ追加

	高分解能タイプ 新製品	標準タイプ
型式	DD-□18P	DD-□18S
エンコーダ分解能	20bit 1,048,576pulse/rev	17bit 131,072pulse/rev
繰り返し位置決め精度	±0.00103度 ±3.7arcsec	±0.0055度 ±19.8arcsec

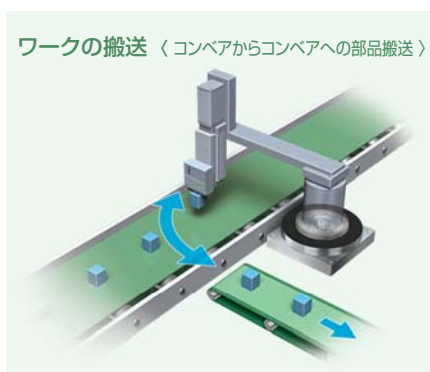
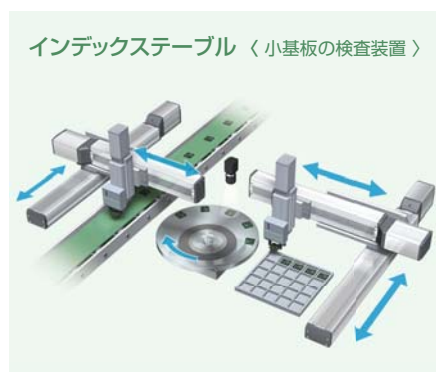
5 インデックスタイプと多回転アブソリュートタイプが選択可能

動作範囲が0～359.999度のインデックスタイプと、動作範囲±9999度の多回転アブソリュートタイプを設定しました。どちらのタイプも原点復帰が不要で、電源投入後現在位置から直接移動が可能です。またインデックスタイプはアブソバッテリーが不要です。

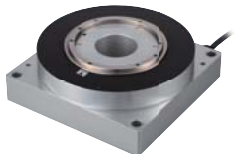
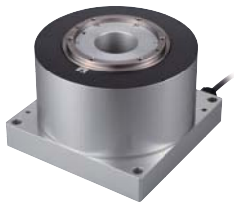
	インデックスタイプ	多回転アブソタイプ
動作範囲	0～359.999度	±9999度(*)
原点復帰	不要	不要
無限回転	○	×
アブソバッテリー	不要	必要

(※) 20bit仕様 (T18P/LT18P/H18P/LH18P) は最大±2520度です。

アプリケーション例



DDモータ シリーズ一覧

種 類	標準口径 薄型タイプ		大口径 薄型タイプ		標準口径 高トルクタイプ		大口径 高トルクタイプ	
エンコーダ	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)	標準 (17bit)	高分解能 (20bit)
形 式	DD-T18S	DD-T18P	DD-LT18S	DD-LT18P	DD-H18S	DD-H18P	DD-LH18S	DD-LH18P
外 観								
定格トルク (N・m)	8.4				25			
瞬時最大トルク (N・m)	25.2				75			
定格速度 (度／s)	1,080				1,440			
最大速度 (度／s)	1,800				1,440			
モータW数 (W)	200				600			
サイズ (mm)	180×180				180×180			
高さ (mm)	53		63		125			
中空穴 口径 (mm)	φ20.5		φ47		φ20.5		φ47	
質量 (kg)	5		6		13.6		13	
エンコーダ種類	インデックスアプソ 多回転アプソ							
対応コントローラ	XSEL SCON-CA	SCON-CA	XSEL SCON-CA	SCON-CA	XSEL SCON-CA	SCON-CA	XSEL SCON-CA	SCON-CA
掲載ページ	P4		P5		P6		P7	

形式項目

DD

シリーズ

タイプ

エンコーダ種類

モータW数

360

動作範囲

T2

適用コントローラ

ケーブル長

種 類	エンコーダ
T18S	標準口径薄型 標準(17bit)
T18P	標準口径薄型 高分解能(20bit)
LT18S	大口径薄型 標準(17bit)
LT18P	大口径薄型 高分解能(20bit)
H18S	標準口径高トルク 標準(17bit)
H18P	標準口径高トルク 高分解能(20bit)
LH18S	大口径高トルク 標準(17bit)
LH18P	大口径高トルク 高分解能(20bit)

AI	インデックスタイプ
AM	多回転アプソタイプ

360	360度
-----	------

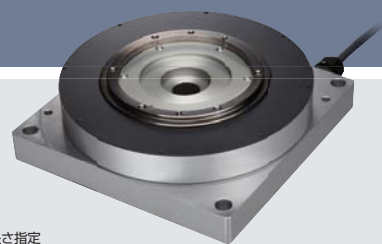
200	200W
600	600W

T2	SCON-CA
	XSEL-P/Q
	XSEL-R/S

注. エンコーダ高分解能(20bit)タイプはSCON-CAのみ

N	なし
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定

ダイレクトドライブモータ
標準口径 薄型タイプ



■型式項目 **DD** **—** **T18**  **—**  **—** **200** **—** **360** **—** **T2** **—** 

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — モータW数 — 動作範囲 — 応応 — ケーブル長

S: 標準 (17bit) AI: インデックスタイプ 200: 200W 360: 360度 T2: SCON-CA N: なし

P: 高分解能 (20bit) AM: 多回転アプソタイプ XSEL-P/Q S: 3m

XSEL-R/S M: 5m

注. T18Pの場合は、SCON-CAのみ X□□: 長さ指定

型式/スペック

形 式	エンコーダ種類	モータW数 (W)	動作範囲 (度)	速度(注1) (度/s)	定格トルク (N・m)(※)	瞬間最大トルク (N・m)	許容負荷イナーシャ (kg・m ²)	ロータイナーシャ (kg・m ²)
DD-T18①-200-360-T2-②	インデックスタイプ 多回転アプソタイプ	200	360	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984

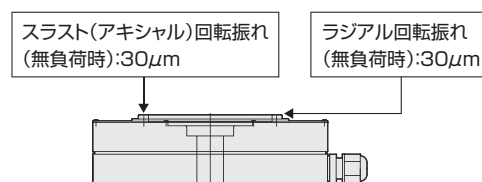
(※)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細はP9をご覧ください。

共通仕様

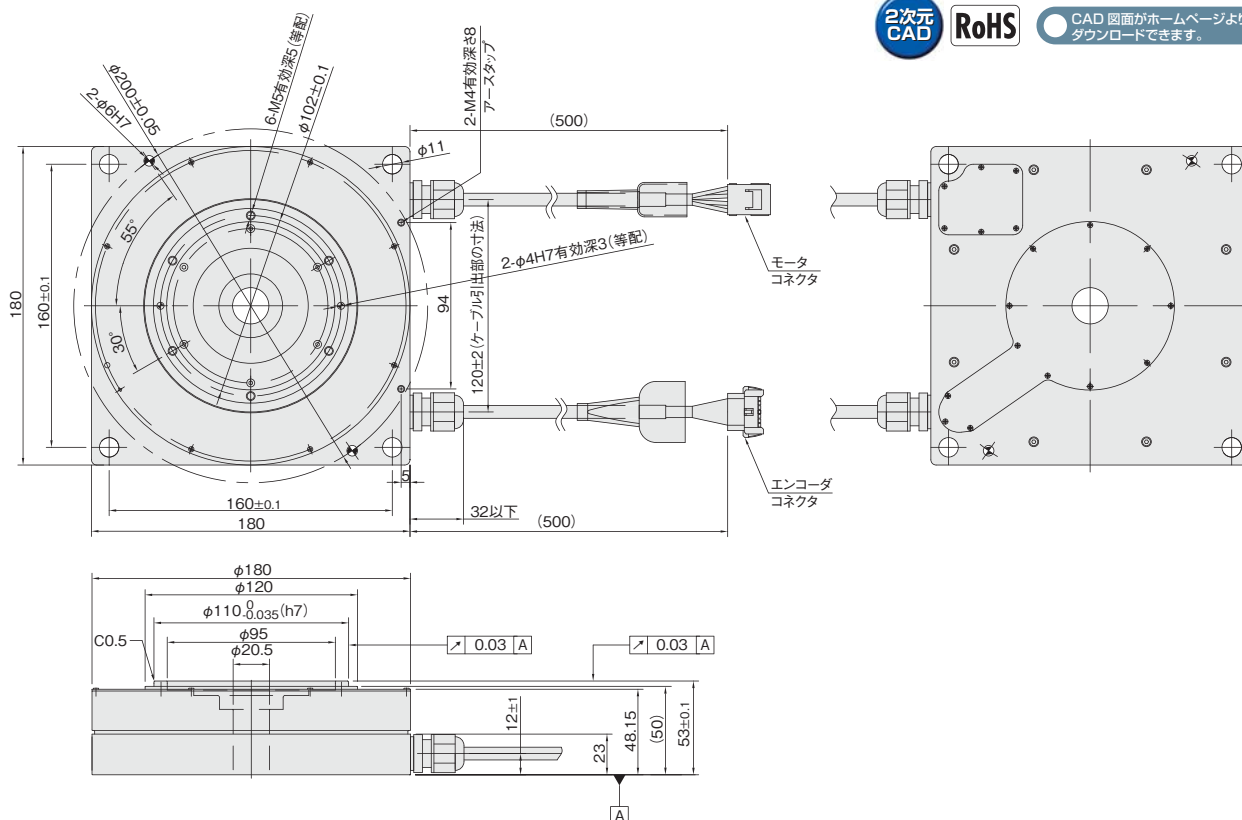
駆動方式	ダイレクトドライブモータ
繰返し位置決め精度	17bit:±0.0055度 20bit:±0.00103度
動的許容負荷モーメント(注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit:131,072 20bit:1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	3400N[3100N]
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0~40℃、20~85%(結露無きこと)
本体質量	5kg

※[]内は高分解能仕様の場合です。

出力軸の振れ



寸法図



適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧
SCON-CA	1 軸	ポジショナ	単相 AC200V
XSEL-P/Q/R/S	単相 2軸 三相 8軸	プログラム	単相 AC200V 三相 AC200V

注. T18Pの場合は、SCON-CAのみ
注. XSEL-P/Qタイプ三相の場合は最大6軸制御



(注1) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。

(注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。

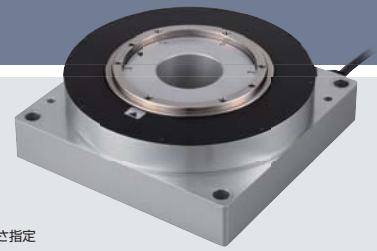
(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。
(例: X08 = 8m)

(注4) 20bit仕様で、動的許容モーメント、許容スラスト荷重を超える条件をご検討の場合は、弊社にご相談ください。

DD-LT18

ダイレクトドライブモータ
大口徑 薄型タイプ

■型式項目	DD	-	LT18		-		-	200	-	360	-	T2	-	
シリーズ		-	タイプ		-	エンコーダ種類		モータW数		動作範囲		適応コントローラ		ケーブル長
			S : 標準 (17bit) P : 高分解能 (20bit)			AI : インデックスタイプ AM : 多回転アプソタイプ		200 : 200W 360 : 360度		T2 : SCON-CA XSEL-P/Q XSEL-R/S		N : なし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定		

注. LT18Pの場合は、
SCON-CAのみ

型式/スペック

形式	エンコーダ種類	モータW数 (W)	動作範囲 (度)	速度(注1) (度/s)	定格トルク (N・m) (※)	瞬時最大トルク (N・m)	許容負荷イナーシャ (kg・m ²)	ロータイナシー (kg・m ²)
DD-LT18①-②-200-360-T2-③	インデックスタイプ 多回転アプソタイプ	200	360	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984

記号説明 ①エンコーダ分解能、②エンコーダ種類、③ケーブル長

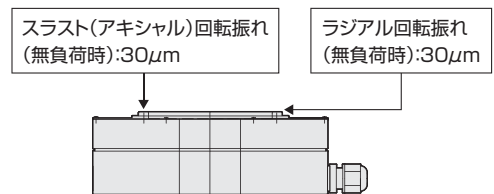
(※)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細はP9をご覧ください。

共通仕様

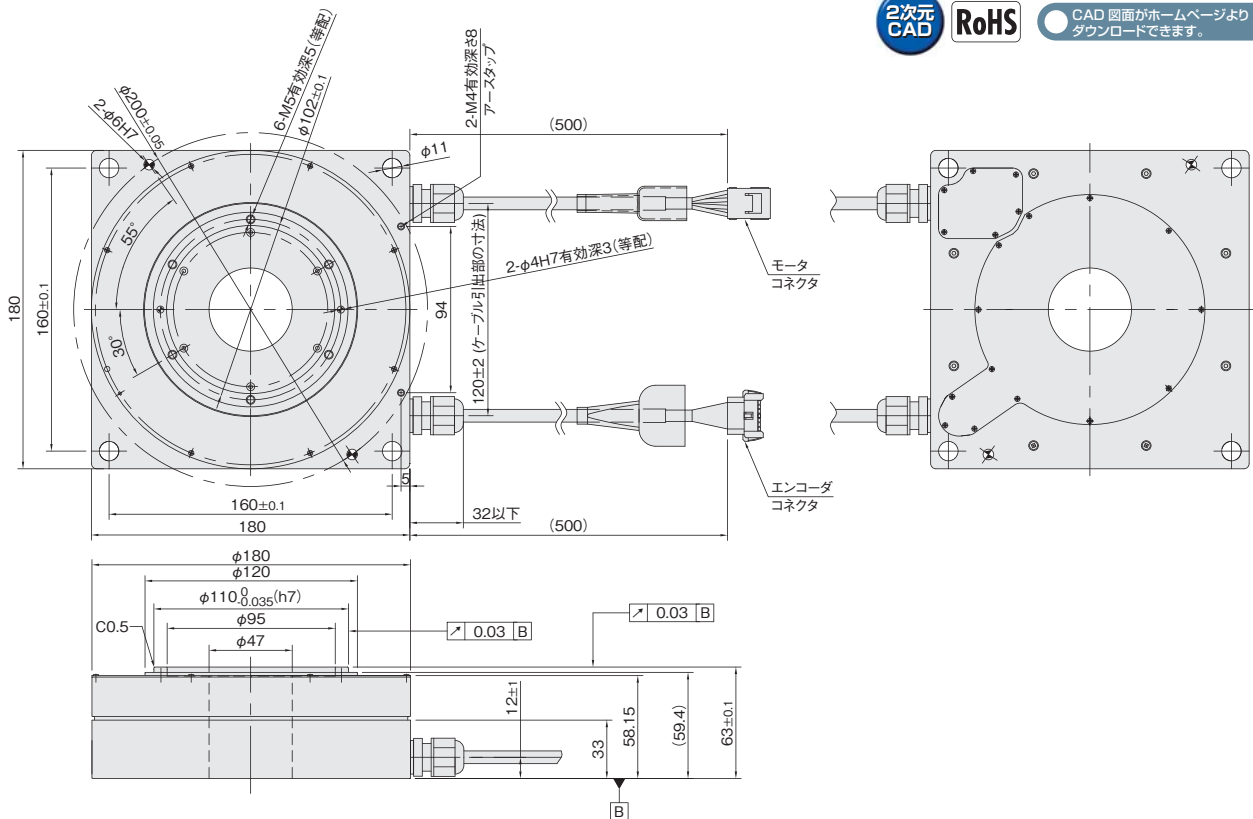
駆動方式	ダイレクトドライブモータ
繰返し位置決め精度	17bit: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度
動的許容負荷モーメント(注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit: 131,072 20bit: 1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	3400N[3100N]
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0~40℃、20~85%(結露無きこと)
本体質量	6kg

※[]内は高分解能仕様の場合です。

出力軸の振れ



寸法図



適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧
SCON-CA	1軸	ポジション	単相 AC200V
XSEL-P/Q/R/S	単相 2軸 三相 8軸	プログラム	単相 AC200V 三相 AC200V

注. LT18Pの場合は、SCON-CAのみ
注. XSEL-P/Qタイプ三相の場合は最大6軸制御

ご注意

- (注1) ()内は最大速度になります。移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
- (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
- (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- (注4) 20bit仕様で、動的許容モーメント、許容スラスト荷重を超える条件をご検討の場合は、弊社にご相談ください。

DD-H18

ダイレクトドライブモータ
標準口径 高トルクタイプ

■型式項目

DD

—

H18

—

—

600

—

360

—

T2

—

シリーズ

—

タイプ

—

エンコーダ
種類

—

モータW数

—

動作範囲

—

適応
コントローラ

—

ケーブル長

S：標準(17bit)

P：高分解能(20bit)

AI：インデックス
タイプ

AM：多回転アップ
タイプ

600：600W

360：360度

T2：SCON-CA

XSEL-P/Q

XSEL-R/S

N：なし

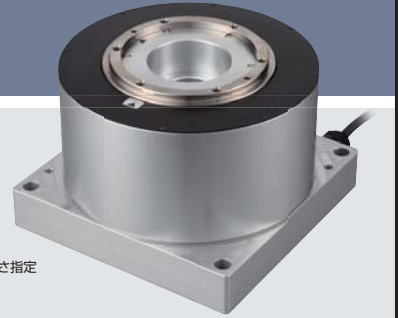
S：3m

M：5m

X□□：長さ指定

注. H18Pの場合は、

SCON-CAのみ



型式/スペック

形式	エンコーダ種類	モータW数 (W)	動作範囲 (度)	速度(注1) (度/s)	定格トルク (N・m)(※)	瞬時最大トルク (N・m)	許容負荷イナーシャ (kg・m ²)	ロータイナーシャ (kg・m ²)
DD-H18①-②-600-360-T2-③	インデックスタイプ 多回転アップソライタイプ	600	360	1~1440	25	75	1.8	0.0106

記号説明 ①エンコーダ分解能、②エンコーダ種類、③ケーブル長

(※)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細はP9をご覧ください。

共通仕様

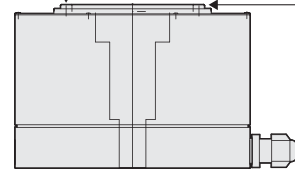
駆動方式	ダイレクトドライブモータ
繰返し位置決め精度	17bit: ±0.0055度 20bit: ±0.00103度
動的許容負荷モーメント(注2)	80N・m
エンコーダ分解能	17bit: 131,072 20bit: 1,048,576pulse/rev
許容スラスト荷重(注2)	3400N[3100N]
ベース材質	アルミ
使用周囲温度、湿度	0~40℃、20~85%(結露無きこと)
本体質量	13.6kg

※[]内は高分解能仕様の場合です。

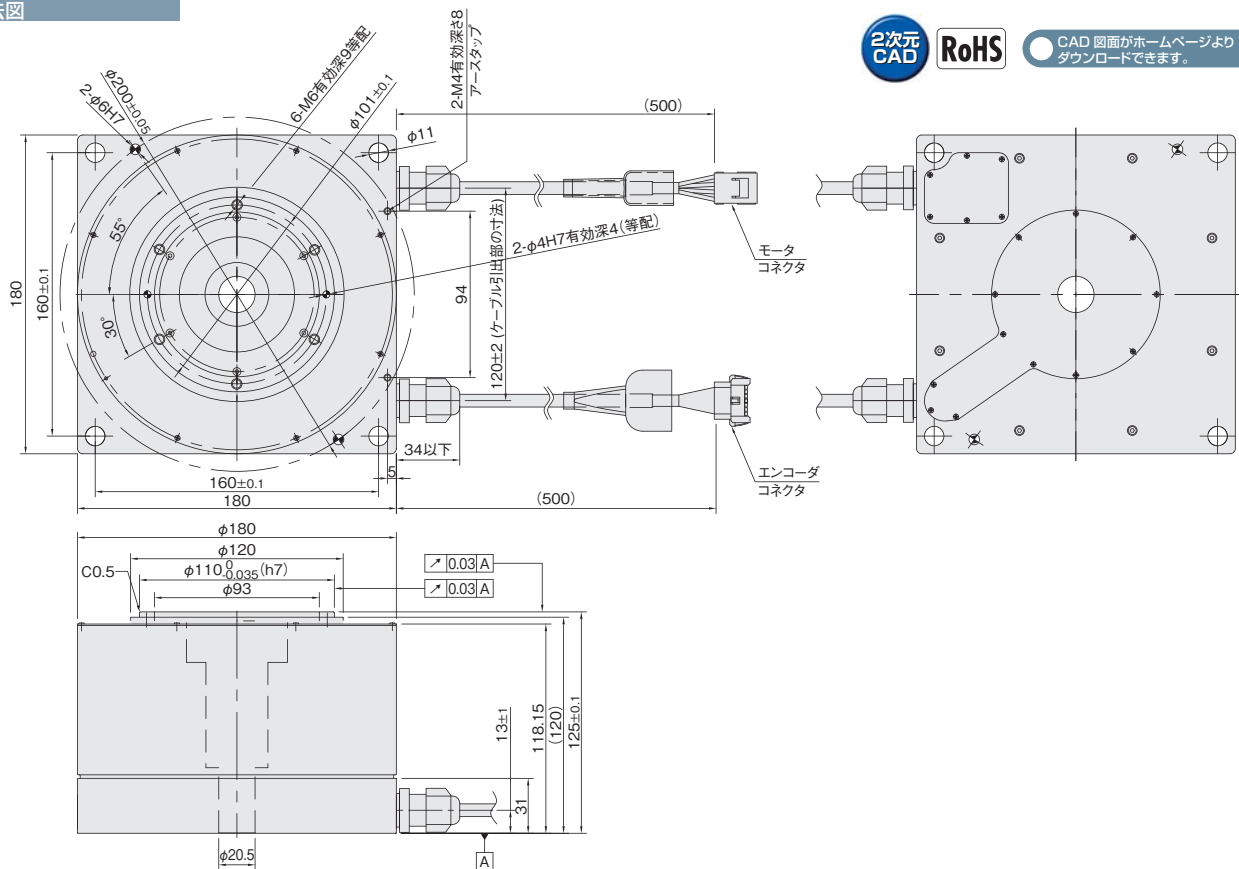
出力軸の振れ

スラスト(アキシャル)回転振れ
(無負荷時): 30μm

ラジアル回転振れ
(無負荷時): 30μm



寸法図



適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧
SCON-CA	1軸	ポジション	単相 AC200V
XSEL-P/Q/R/S	単相 1軸 三相 2軸	プログラム	単相 AC200V 三相 AC200V

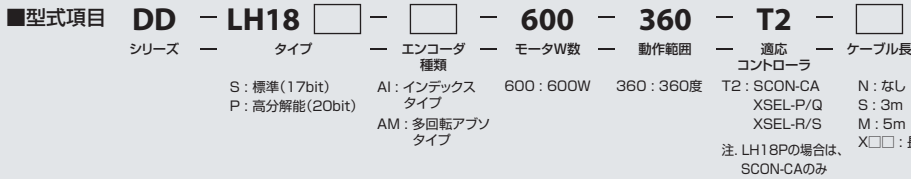
注. H18Pの場合は、SCON-CAのみ



ご注意

- (注1) 移動距離が短い場合最大速度に到達しない場合があります。
- (注2) 定格回転数で1日8時間動作し、衝撃のない円滑な運転の場合で寿命が5年となる負荷です。
- (注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入ください。(例: X08 = 8m)
- (注4) 20bit仕様で、動的許容モーメント、許容スラスト荷重を超える条件をご検討の場合は、弊社にご相談ください。

ダイレクトドライブモータ
大口径 高トルクタイプ



形 式	エンコーダ種類	モータW数 (W)	動作範囲 (度)	速度 ^(注1) (度/s)	定格トルク (N・m) ^(※)	瞬時最大トルク (N・m)	許容負荷イナーシャ (kg・m ²)	ロータイナージヤ (kg・m ²)
DD-LH18 ^① - ^② -600-360-T2- ^③	インデックスタイプ 多回転アンプタイプ	600	360	1~1440	25	75	1.8	0.0106

(※)弊社定格放熱板に取付時の特性です。詳細はP9をご覧ください。

※[]内は高分解能仕様の場合です。

CAD 図面がホームページよりダウンロードできます。

Technical drawing of a circular plate with a central hole and two side ports. The plate is shown in a top-down view. The central hole is circular. Two side ports are located on the left side of the plate, each with a flange and a bolt. The plate has a central crosshair and several small circles and lines indicating dimensions and features.

ご注意

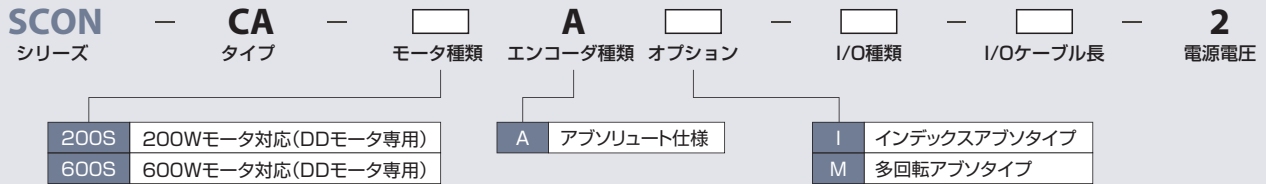
- 注. LH18Pの場合は、SCON-CAのみ

コントローラ型式

コントローラは下記2種類からご選択ください。

■ポジショナ単軸タイプ〈SCON-CA〉型式

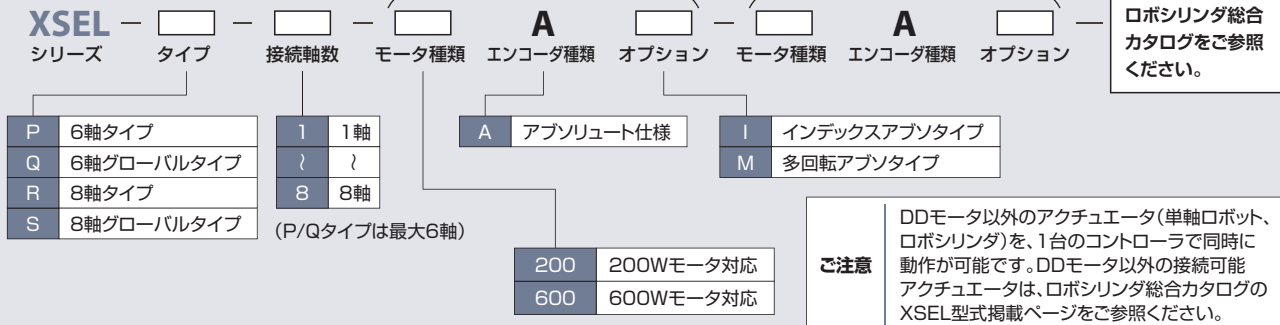
※DDモータ用のSCON-CAのドライバは、通常の200W-600Wより大型になりますので、モータ種類は200S-600Sになります。



■プログラム多軸タイプ〈XSEL〉型式

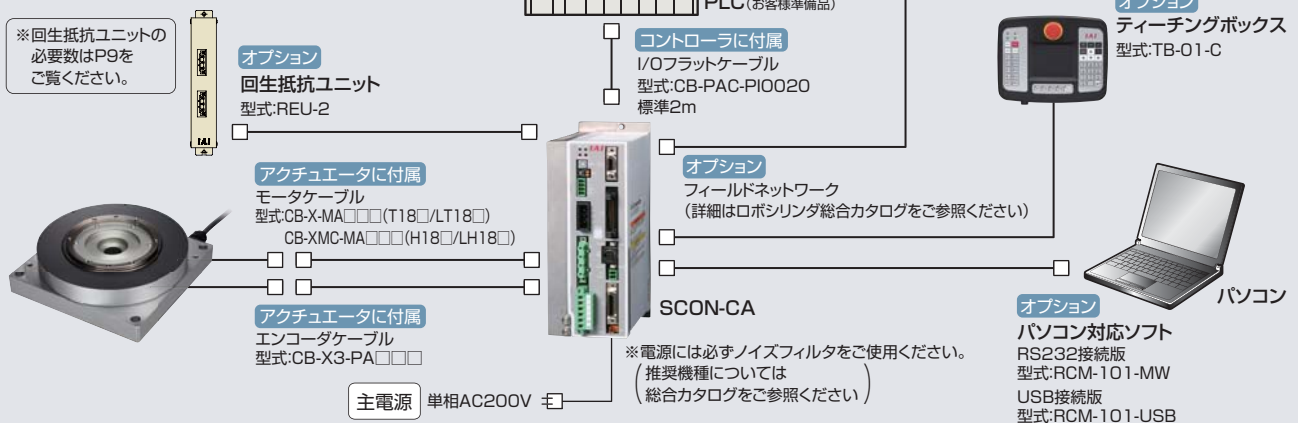
(1軸目内容)

(2～8軸目内容)

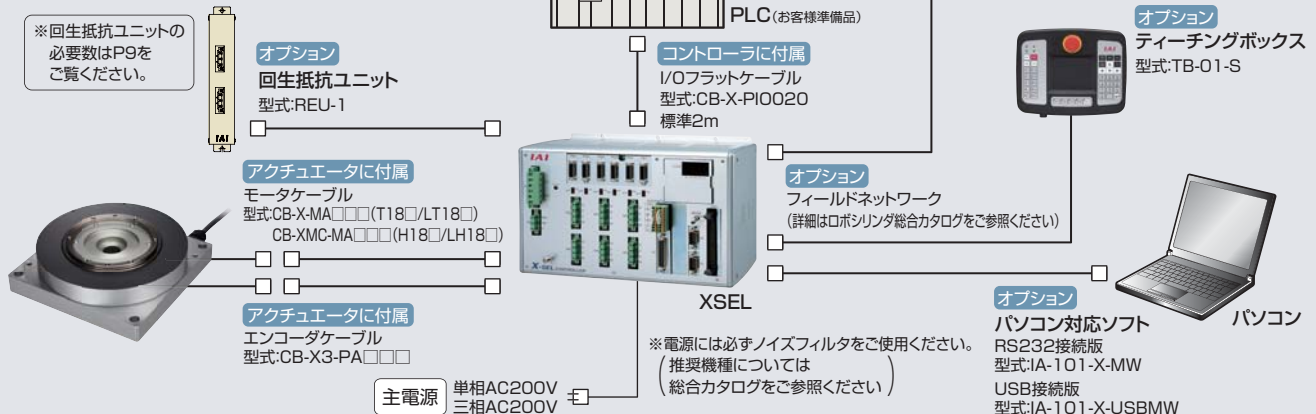


システム構成

■SCONコントローラ接続の場合

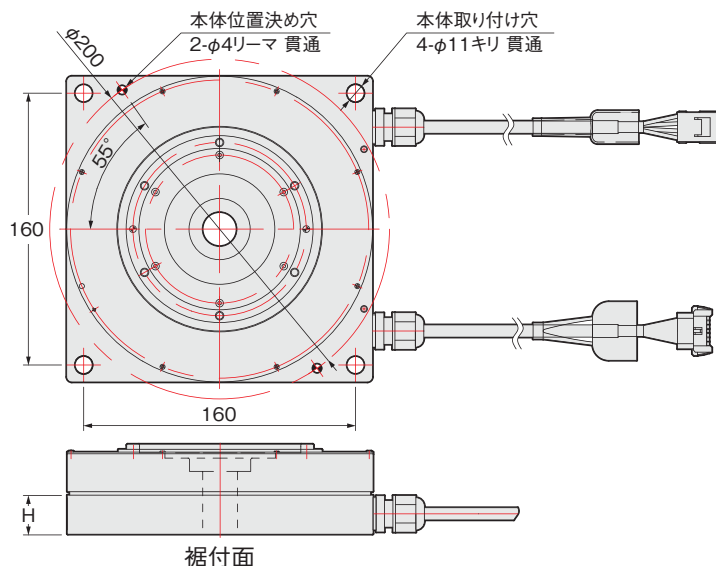


■XSELコントローラ接続の場合



注意事項

■ 据付けについて



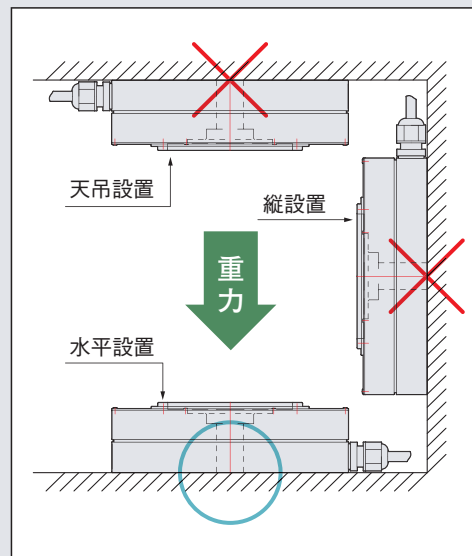
据付面高さ(H寸法)

	T18	LT18	H18	LH18
H寸法	23	33	31	31

(注) 本製品は400×400×t10のアルミ板と同等の放熱特性を持つ取付け面に取付けて使用してください。これにより放熱性が悪い条件の設置をする場合は弊社にご相談ください。

取付け向き

縦置きや天吊での使用はしないでください。



■ 動作タイプ

本製品はご使用条件によって2つの動作タイプが選択可能です。
それぞれのタイプの特長及び注意点をご確認の上で使用ください。

動作タイプ	インデックスタイプ		多回転アプソタイプ	
コントローラ種類	SCON-CA	XSEL(※1)	SCON-CA	XSEL(※1)
動作範囲	0~359.999°		最大±9999°(±2520°)	
1回の移動命令の最大移動量	360°	180°(※2)	上記動作範囲	
無限回転動作	可(※3)		不可	
原点復帰動作	不要		不要(※4)	
アプソバッテリー	不要		必要	

※()内は20bitの場合

- (※1) 高分解仕様はSCON-CAにだけ接続できます。
- (※2) XSELのインデックスタイプは、現在位置から180°以上移動する場合、移動量の少ない方向に回転して目標位置に移動します。よって現在位置及び移動量によって回転方向が変化しますのでご注意ください。
移動方向を指定したい場合は、SCON-CAをご使用ください。
- (※3) インデックスタイプは、同一方向に無限に回転することができますが、XSELの1回の移動量は最大180°ですので、モータのように停止しないで同一方向に連続で回転することはできません。
連続回転を行いたい場合はSCON-CAをご使用ください。
- (※4) 多回転アプソは、最初の設定の時またはアプソ用バッテリーを交換した時は原点復帰が必要です。

■ コントローラについて

- DDモータのモータ出力は200Wですが、SCON-CAコントローラの外形寸法は400W仕様の寸法になります。
(SCON-CAの外形寸法は、ロボシリンダ総合カタログをご参照ください)
- SCON-CAでDDモータを動作する場合、回生抵抗ユニットがT18□/LT18□は1個、H18□/LH18□は2個必要です。
- XSELコントローラでDDモータを動作する場合、回生抵抗ユニットが下記のとおり必要です。

DDモータ台数		1台	2台	3台	4台	5台	6台	7台	8台
回生抵抗 ユニット台数	T18□/LT18□	1個		2個		3個		4個	
	H18□/LH18□	2個	4個	(接続不可)					

- XSELコントローラにDDモータを複数台接続する場合、T18/LT18タイプは最大8台、H18/LH18は最大2台となります。
- SCON-CAでDDモータを動作する場合、XSELコントローラのロボシリンダゲートウェイ機能に接続して使用することはできませんのでご注意ください。
- 電源容量はT18/LT18タイプは単相仕様600W・三相仕様200W、H18/LH18タイプは単相仕様1200W・三相仕様600Wで計算してください。

選定条件

本製品がお客様の希望される条件で使用可能かは、次の内容についてご確認をお願い致します。

1 負荷条件確認

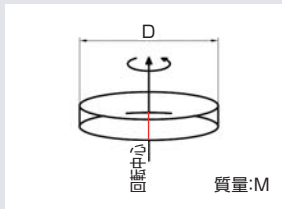
次の3点について、実際に使用する条件が製品の許容値以下かを確認します。

① スラスト荷重	アクチュエータに搭載する物の合計荷重
② 負荷モーメント荷重	アクチュエータに搭載する物の負荷モーメントの合計
③ 負荷イナーシャ	アクチュエータに搭載する物の負荷イナーシャ

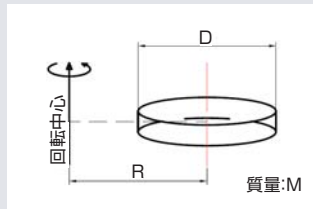
負荷条件の計算は、アクチュエータに搭載する物の負荷イナーシャを算出し、DDモータ選定ソフトにてご確認ください。
次に代表的な形状の負荷イナーシャ計算式を掲載しますので参考にしてください。

DDモータ選定ソフト ダウンロードアドレス <http://www.iai-robot.co.jp/download/index.html>

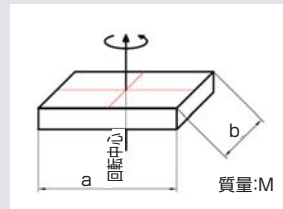
$$J = 1/8 \times M \times D^2$$



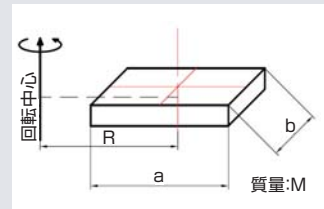
$$J = M \times R^2 + 1/8 \times M \times D^2$$



$$J = 1/12 \times M \times (a^2 + b^2)$$



$$J = M \times R^2 + 1/12 \times M \times (a^2 + b^2)$$



2 運転条件確認

実際に動作する距離、速度、加速度、減速度、停止時間等の条件から、DDモータのスペックが運転条件で使用可能かを確認します。

運転条件の計算は、DDモータ選定ソフトをご使用ください。

DDモータ選定ソフト ダウンロードアドレス <http://www.iai-robot.co.jp/download/index.html>

3 移動時間の目安

移動時間は負荷イナーシャによって変化します。下記表から移動時間の目安をご確認ください。

※表の数字は目安ですので、移動時間を保証するものではありません。

DD-T18/LT18

負荷イナーシャ下限[kg・m ²]	0	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5
負荷イナーシャ上限[kg・m ²]	0.005	0.01	0.02	0.03	0.04	0.05	0.06	0.07	0.08	0.09	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
45度移動時間[sec]	0.09	0.10	0.11	0.12	0.13	0.14	0.15	0.17	0.19	0.21	0.23	0.39	0.62	0.70	0.87	1.11
90度移動時間[sec]	0.12	0.12	0.14	0.16	0.17	0.18	0.20	0.22	0.24	0.26	0.29	0.48	0.73	0.83	1.02	1.23
180度移動時間[sec]	0.17	0.17	0.19	0.21	0.23	0.24	0.27	0.29	0.32	0.35	0.37	0.60	0.89	1.01	1.22	1.42
270度移動時間[sec]	0.22	0.22	0.24	0.26	0.27	0.29	0.32	0.35	0.38	0.41	0.44	0.69	1.00	1.14	1.36	1.68

(注)上表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

DD-H18/LH18

負荷イナーシャ下限[kg・m ²]	0	0.005	0.01	0.02	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.10	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1.0	1.2	1.4
負荷イナーシャ上限[kg・m ²]	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.04	0.06	0.08	0.1	0.15	0.2	0.3	0.4	0.6	0.8	1	1.2	1.4	1.8
45度移動時間[sec]	0.098	0.096	0.096	0.097	0.099	0.104	0.113	0.12	0.126	0.14	0.157	0.207	0.257	0.352	0.447	0.53	0.629	0.795	0.875
90度移動時間[sec]	0.129	0.128	0.127	0.128	0.131	0.136	0.144	0.153	0.163	0.184	0.208	0.268	0.329	0.44	0.549	0.646	0.758	0.941	1.035
180度移動時間[sec]	0.192	0.19	0.19	0.191	0.193	0.199	0.207	0.215	0.225	0.249	0.279	0.354	0.428	0.562	0.692	0.806	0.933	1.133	1.257
270度移動時間[sec]	0.254	0.252	0.252	0.253	0.256	0.262	0.27	0.278	0.288	0.312	0.341	0.42	0.504	0.655	0.8	0.925	1.064	1.274	1.415

(注)上表の時間は移動命令を受けてから、位置決め幅0.028度(約100角度秒)に収束するまでの時間です。

アイエイアイお客様センター “エイト”

安心とは **24時間対応** のことです

 **0800-888-0088**
フリーコール
(通話料無料)
FAX.0800-888-0099

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

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

株式会社 **アイエイアイ**

本 社	〒424-0103	静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014	東京都港区芝3-24-7 芝エグゼクジビルディング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 名古屋若宮ビル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 クリエ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	栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847	埼玉県熊谷市龍原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207	茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023	東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014	厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852	長野県松本市島立943 ハーモネットビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031	山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサビル3F	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 大発地所ビルディング7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056	愛知県安城市三河安城町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3F	TEL 075-646-0757	FAX 075-646-0758
兵庫営業所	〒673-0898	兵庫県明石市櫛屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973	岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802	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	愛媛県松山市榊味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	福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分出張所	〒870-0823	大分県大分市東大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	熊本市中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

Head Office 2690W 237th Street Torrance CA 90505
Chicago Office 1261 Hamilton Parkway Itasca, IL 60143

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

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

ホームページ www.iai-robot.co.jp

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

IAI Industrieroboter GmbH

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

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD.,
Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

