

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

ロボット
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

テーブル
アーム
フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ
ロータリタイプ

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

バルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

RCS3CR-SA8C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ アルミベースカップリング仕様

RCS3PCR-SA8C クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ アルミベースカップリング 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3CR : 標準仕様 RCS3PCR : 高精度仕様	SA8C	I:インクリメンタル 仕様 A:アブソリュート 仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1100:1100mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



技術資料



巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- (3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 108 ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1100 (50mm 毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50~650 (50mm 毎)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	吸引量 (Nℓ/min)
30	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	130 (160) (※)
20	1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440	110
10	600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	60
5	300	250	220	190	170	160	140	130	120	110	30

(※)速度が1500mm/s以下の場合は130Nℓ/min、それを超えた速度の場合は160Nℓ/minとなります。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3CR-SA8C				RCS3PCR-SA8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
長さ特殊	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

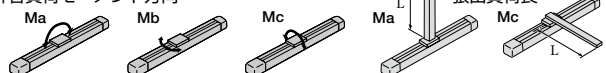
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	A1E	→巻末 P41	—
ケーブル左側面取出し	A1S	→巻末 P41	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→巻末 P41	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→巻末 P41	—
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手 L 字仕様	VL	→巻末 P58	—
吸引用継手なし	VN	→巻末 P58	—

■アクチュエータ仕様 【 】内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰り返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma:113.5N・m Mb:177N・m Mc:266N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:23.1N・m Mb:32.9N・m Mc:54.1N・m
張り出し負荷長	Ma方向390mm以下 Mb・Mc方向390mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



475

RCS3CR/RCS3PCR-SA8C

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

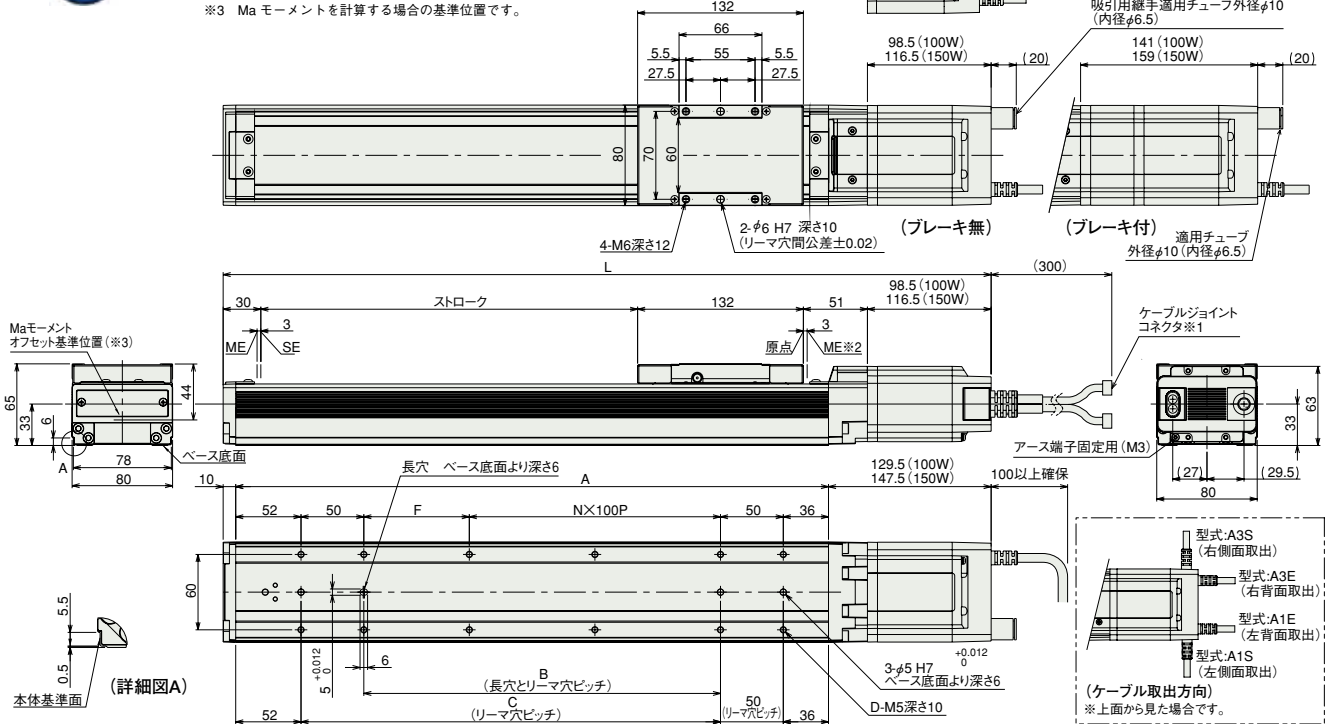
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.15

2次元
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※3 Ma モーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
	100W	ブレーキ無	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5
		ブレーキ付	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	150W	ブレーキ無	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
ブレーキ付		422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	1372	1422	1472	
A		222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	
B		34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
C		84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
D		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
F		34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	
N		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
質量 (kg)	100W	ブレーキ無	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1
		ブレーキ付	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5
	150W	ブレーキ無	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
		ブレーキ付	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7

③適応コントローラ

RCS3CR シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジション モード			最大512点の 位置決めが可能	512点				
電磁弁モード			電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点				
フィールド ネットワーク タイプ		SCON-CA-100①-NP-2-⑩ SCON-CA-150①-NP-2-⑩	直接数値指定 移動が可能	768点	単相 AC 100V			
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 にて制御可能	(-)	単相 AC 200V			
ポジション 多軸仕様 ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100①-⑦-0-⑩ MSCON-C-1-150①-⑦-0-⑩	最大6軸動作。直接 数値指定移動が可能	256点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/ R/Sのみ)	最大 388VA ※1 軸仕様 150W 動作の場合		→ P643
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-100①-NP-2-⑩ SSEL-CS-1-150①-NP-2-⑩	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点				→ P685
プログラム制御 1-8軸タイプ		XSEL-⑩-1-100①-N1-EEE-2-⑦ XSEL-⑩-1-150①-N1-EEE-2-⑦	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により 異なります				→ P695

※MSCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
※⑩はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。
※⑦はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

ロッド
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

テーブル/
アーム/
フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/
ロータリタイプ

細小型

標準型

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

防滴
対応

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

ロボット
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

テーブル
アーム
フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ
ローリタイプ

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

バルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

RCS3CR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースカップリング仕様

RCS3PCR-SS8C

クリーン対応ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅 80mm 200V サーボモータ 鉄ベースカップリング
高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCS3CR : 標準仕様 RCS3PCR : 高精度仕様		I:インクリメンタル 仕様 A:アブソリュート 仕様	100:サーボモータ 100W 150:サーボモータ 150W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	50:50mm 1000:1000mm (50mmピッチ毎設定)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照 ※ケーブル取出方向は 必ずどれかの記号を ご記入下さい。

※型式項目の内容は前付 47 ページをご参照ください。



※CEはオプションになります。



技術資料

巻末 P.5



- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記ストロークと最高速度の表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) 可搬質量は水平が加速度 0.3G(リード 5は0.2G)、垂直が 0.2Gで動作させた時の値です。
- (3) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末 108 ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧ください。

■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg) 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1000 (50mm 毎)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

記号説明 ① エンコーダ種類 ② ストローク ③ 適応コントローラ ④ ケーブル長 ⑤ オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

ストローク リード	50-600 (50mm 毎)	650	700	750	800	850	900	950	1000	吸引量 (N ₂ /min)
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	160 (190) (※)
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515	120
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255	80
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	30

(※)速度が1500mm/s以下の場合は160N₂/min、それを超えた速度の場合は190N₂/minとなります。

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表 (標準価格)

②ストローク (mm)	標準価格							
	RCS3CR-SS8C				RCS3PCR-SS8C			
	①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類		①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—

④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
長さ特殊	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
ロボットケーブル	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※保守用のケーブルは巻末 59 ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表 (標準価格)

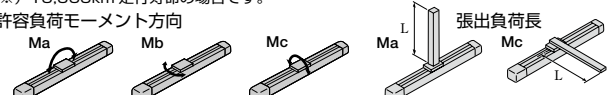
名称	オプション記号	参考頁	標準価格
ケーブル左背面取出し	A1E	→巻末 P41	—
ケーブル左側面取出し	A1S	→巻末 P41	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→巻末 P41	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→巻末 P41	—
ブレーキ	B	→巻末 P42	—
CE対応仕様	CE	→巻末 P42	—
原点逆仕様	NM	→巻末 P52	—
吸引用継手L字仕様	VL	→巻末 P58	—

■アクチュエータ仕様 【 】内はRCS3PCRの仕様となります。(その他は共通)

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造C10【転造C5】
繰り返し位置決め精度	±0.02mm【±0.01mm】
ロストモーション	0.1mm【0.05mm】以下
ベース	材質 専用合金鋼
静的許容モーメント	Ma:198.9N・m Mb:198.9N・m Mc:416.7N・m
動的許容モーメント(※)	Ma:36.3N・m Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb-Mc方向450mm以下
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※) 10,000km 走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



477

RCS3CR/RCS3PCR-SS8C

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

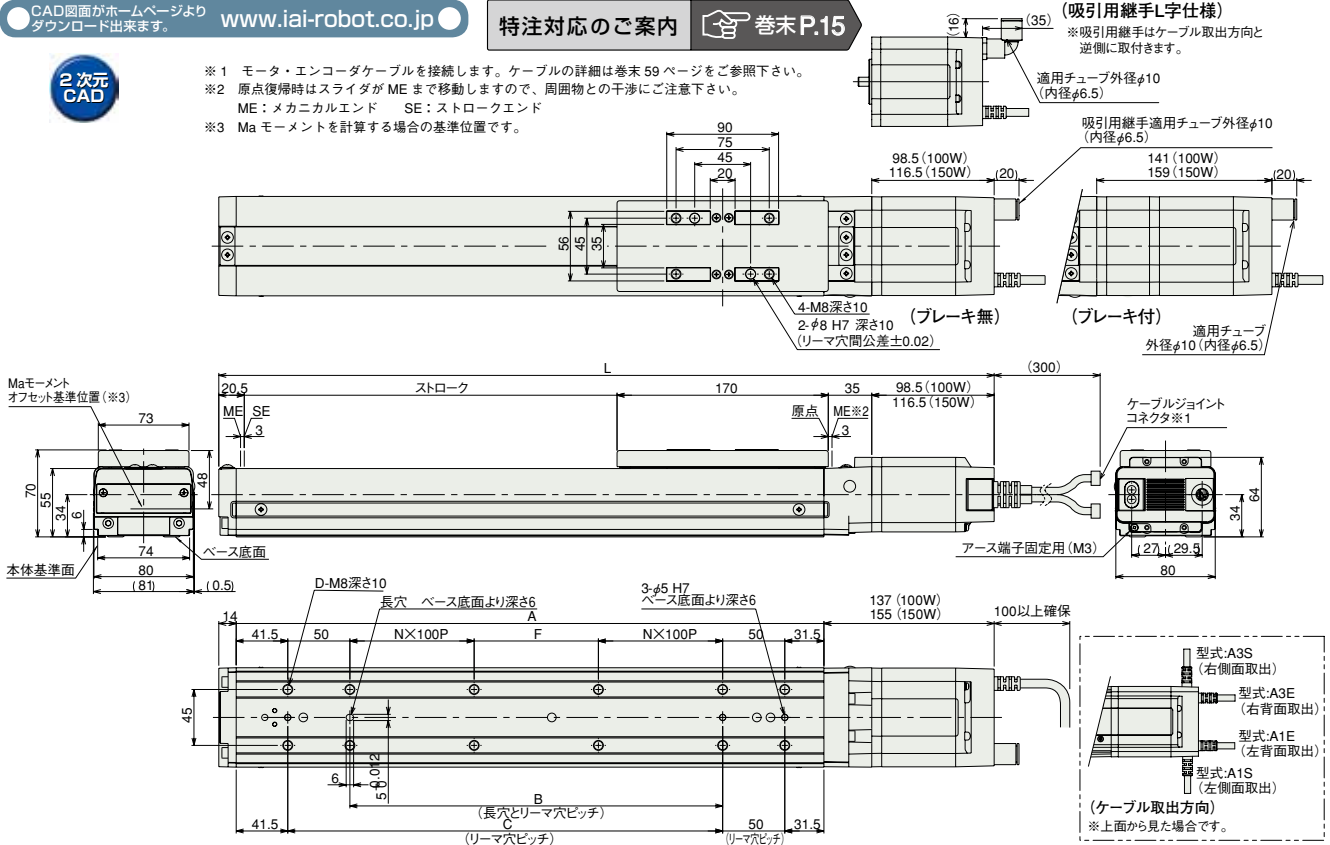
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

巻末P.15

2次元
CAD

- ※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は巻末59ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド
※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
	100W	ブレーキ無	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
		ブレーキ付	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	ブレーキ無	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		ブレーキ付	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A		223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	
B		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
C		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
D		8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26	
F		50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	
N		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
質量 (kg)	100W	ブレーキ無	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7
		ブレーキ付	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	150W	ブレーキ無	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
		ブレーキ付	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

③適応コントローラ

RCS3CR シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
ポジション モード		SCON-CA-100①-NP-2-⑩ SCON-CA-150①-NP-2-⑩	最大512点の 位置決めが可能	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/ R/Sのみ)	最大 388VA ※1 軸仕様 150W 動作 の場合	—	→ P643
電磁弁モード			電磁弁と同じ 制御で動作が可能	7点				
フィールド ネットワーク タイプ			直接数値指定 移動が可能	768点				
パルス列入力 制御タイプ			パルス列入力 にて制御可能	(—)				
ポジション 多軸仕様 ネットワークタイプ		MCON-C-1-100①-⑦-0-⑩ MCON-C-1-150①-⑦-0-⑩	最大6軸動作。直接 数値指定移動が可能	256点			—	→ P655
プログラム制御 1-2軸タイプ		SSEL-CS-1-100①-NP-2-⑩ SSEL-CS-1-150①-NP-2-⑩	プログラム動作が可能 最大2軸の動作が可能	20000点			—	→ P685
プログラム制御 1-8軸タイプ		XSEL-①-1-100①-N1-EEE-2-⑦ XSEL-①-1-150①-N1-EEE-2-⑦	プログラム動作が可能 最大8軸の動作が可能	接続軸数により 異なります			—	→ P695

※MCON, SSEL, XSELは1軸仕様の場合です。
※①は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)が入ります。
※⑦は電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)が入ります。
※⑩はエンコーダの種類(1:インクリ/A:アブソ)が入ります。
※⑦はXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)が入ります。
※⑦はフィールドネットワーク記号が入ります。

スライダ
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

ロッド
タイプ

細小型

標準型

コントローラ
一体型

テーブル/
アーム/
フラットタイプ

細小型

標準型

グリッパ/
ロータリタイプ

リニアサーボ
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ

リニア
サーボ
モータ