Dyadic Systems

ダイアディックシステムズ

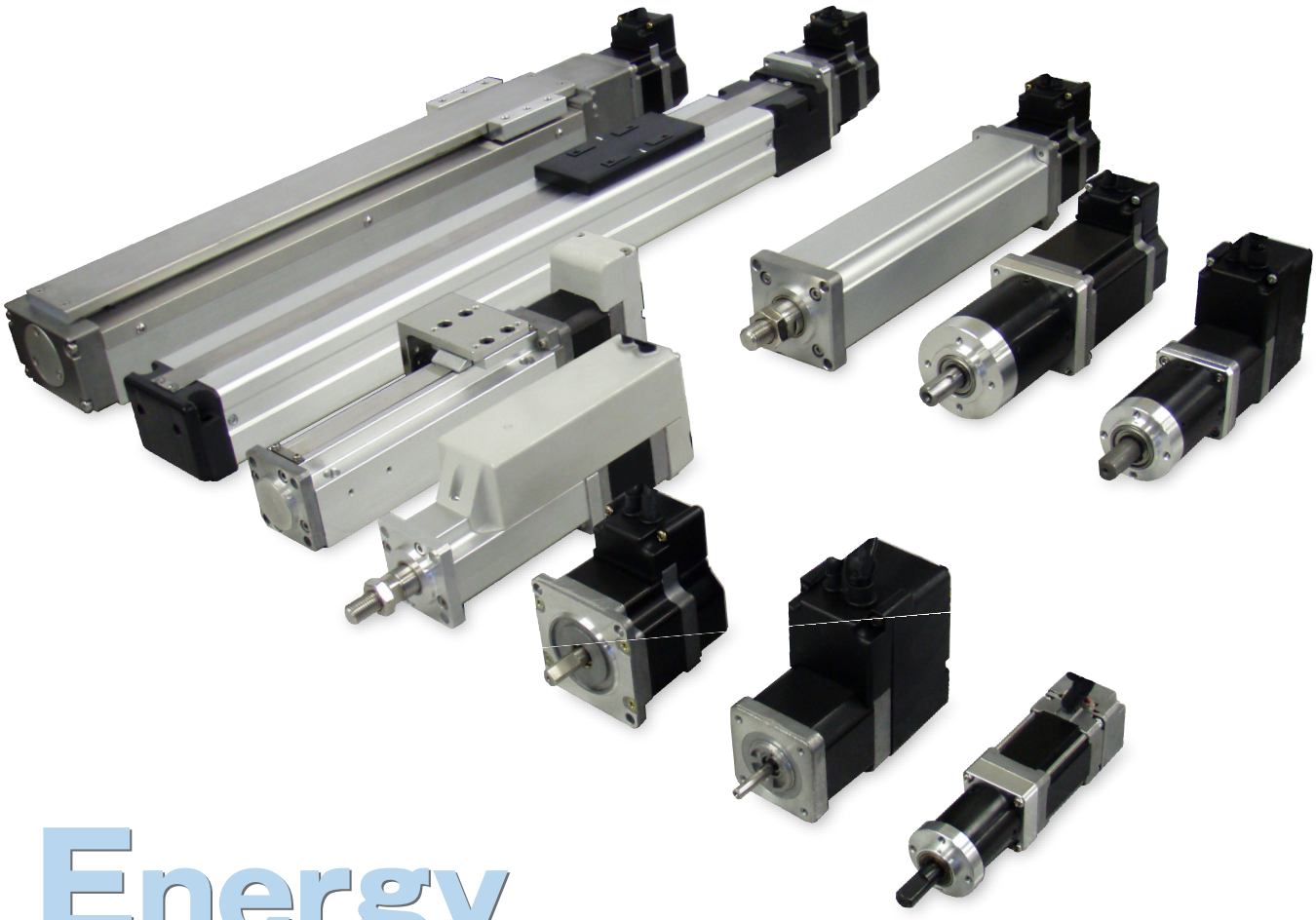
メカシリンダ

& 簡単サーボシステム

《I/O 制御》専用カタログ

CO_2 排出量
大幅削減

省エネアクチュエータの決定版!



Energy
Saving

メカシリンダ＆簡単サーボシステム　目次

メカシリンダの特長 P2

メカシリンダの構造 P3

ダイアディックサーボモータの特性 P4

機種一覧 P5-6

I/O 制御概要 P7-8

ティーチングツール

ティーチング BOX P9

パソコン設定ツール P10

設置の留意点 P11

購入ガイド P12-21

ケーブル、変換機一覧 P22-24

標準機能

空圧シリンダ互換機能 P24

セルフコントロール機能 P25

バッテリーレスアブスリュート機能 P26

メカシリンダ《ロッドタイプ》 P27

SCN3 ..... P28-29

SCN3 外形図 P30

SCN5-005 ..... P31

SCN5-010 ..... P32

SCN5-020 ..... P33

SCN5-010/SCN5-020 外形図 P34

SCN6-020 ..... P35

SCN6-040 ..... P36

SCN6-050 ..... P37

SCN6-060 ..... P38

SCN6 外形図 P39

SCN6-080Q P40

SCN6-080Q 外形図 P41

メカシリンダ《ロッドレスタイプ》 P42

SCLG5 ..... P43

SCLG5 外形図 P44

SCLG6-020 ..... P45

SCLG6-030 ..... P46

SCLG6 外形図 P47

SCLT4-015 ..... P48

SCLT4-030 ..... P49

SCLT4 外形図 P50

SCLT6-025 ..... P51

SCLT6-050 ..... P52

SCLT6 外形図 P53

SCKSF4-020 ..... P54

SCKSF4 外形図 P55

SCKSF6-020 ..... P56

SCKSF6-030 ..... P57

SCKSF6 外形図 P58

SCKR6A P59

SCKR6A 外形図 P60

SCKR6C P61

SCKR6C 外形図 P62

SCTB7 ..... P63

SCTB7 外形図 P64

メカシリンダ仕様注釈 他 P65

SCKSF 許容オーバーハング長さ P66

メカシリンダ共通電気仕様 他 P66-67

AC サーボモータ New R シリーズ P68

標準サーボモータ P69

ギア付きサーボモータ P70

高精度ギア付きサーボモータ P70

サーボモータ仕様欄注釈/共通電気仕様 他　P71-72

速度ートルク特性 P73

外形図 P76-77

サーボアンプ仕様 P78

その他の外形図 P79-80

動作アプリケーション P81

導入事例 P82

ケーブル / 変換機一覧 P83

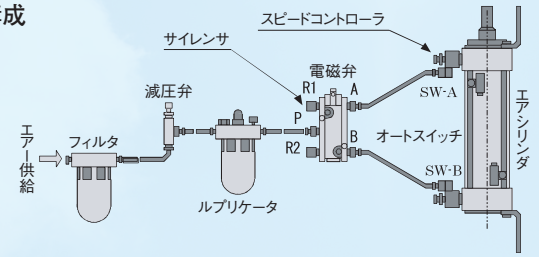
ケーブル詳細 P84-86

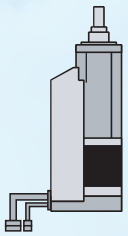
大幅なCO2削減ができます

カーボンニュートラルの
実現に向けて

空気圧シリンダ　　メカシリンダ

機器構成





年間消費電力比較

173.46kWh

28.00kWh

CO2排出削減量
※ CO2排出係数：0.391 [kgCO2/kWh]

56.9kg-CO2

《比較条件》メカシリンダ：推力10Kgf/ストローク100mm（SCN5-010-100-S03）　推力同等のエアシリンダ：シリンダ径φ20/ストローク100mm（負荷率70%）
動作回数として15往復/1min、2500時間/年の稼働とする　《詳細》https://www.dyadic.co.jp/jp/download/man/DEE1135B.pdf

特長1　空気圧シリンダと比較して

・簡単な電気配線で即使用できます。
・消費電力が大幅（1/3～1/10）に削減できます。
・直流24VとON/OFF信号で動作します。
・ショックアブソーバー・オートスイッチが不要です。
・ゾーン信号の出力が可能です（センサー等不要になります）。
・オイルミストの飛散がありません。
・メンテナンスフリー！長時間連続運転が可能です。

特長2　空気圧シリンダでは出来無い事が簡単にできます

・多点位置付け（任意16点）が簡単に設定できます。
・『押付推力』『移動速度』が簡単に可変できます。
・多軸の同期動作ができます。

特長3　従来のサーボモータと比較して

・電源投入後、最初のポイント指令で自動的に原点復帰し、目標位置へ移動します。
・サーボの専門知識は必要ありません。
・ティーチングツールは説明書無しでも直感的に操作できます。

特長4　アンプのインターフェイスは全て共通

・シリアル：1ライン　パラレル：4ライン（16ポイント）
・互換性を20年間維持しており、今後も継続していきます。

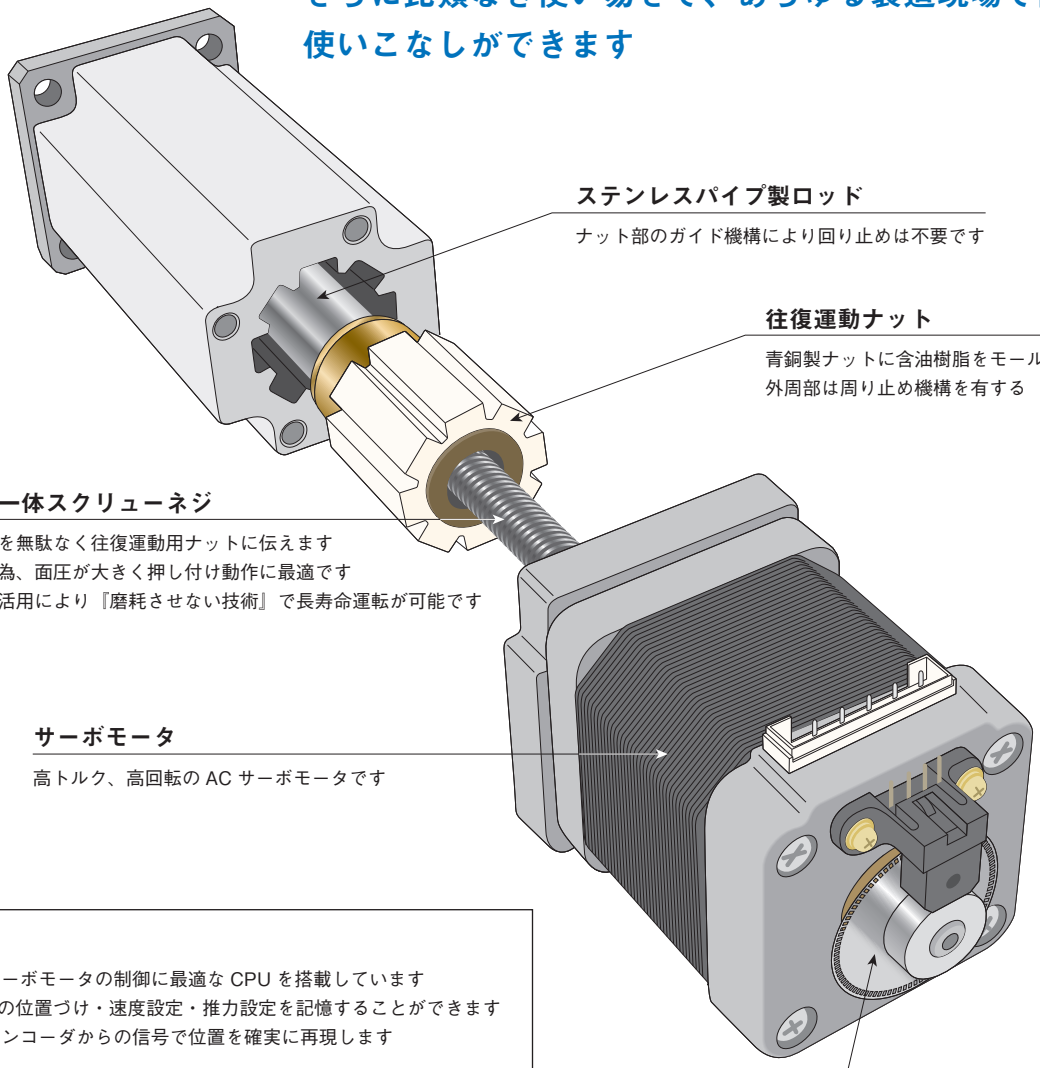
特長5　ユニークな付属機能付き

・全てのシリンダ、モータにセルフコントロール機能*、空圧シリンダ互換機能*を搭載し、
モードの切り替えだけで簡単にご使用いただけます。
*P24、25をご参照ください。

R シリーズサーボシステム（RCB0411 を除く）、及び、SCN5,SCN6 シリーズメカシリンダは、下記の EMC 指令、及び、RoHS 指令に適合していることをしめす CE マークを貼付しております。
EMC Directive 2014/30/EU　　RoHS Directive 2011/65/EU

メカシリンダの構造

シンプルな構造で低コスト・長寿命を実現しました！
さらに比類なき使い易さで、あらゆる製造現場で誰にも使いこなしができます



ステンレスパイプ製ロッド

ナット部のガイド機構により回り止めは不要です

往復運動ナット

青銅製ナットに含油樹脂をモールドし、
外周部は周り止め機構を有する

モータシャフト一体スクリューネジ

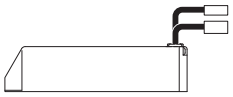
1．モータの回転力を無駄なく往復運動用ナットに伝えます
2．滑りネジ採用の為、面圧が大きく押し付け動作に最適です
3．滑りネジの有効活用により『磨耗させない技術』で長寿命運転が可能です

サーボモータ

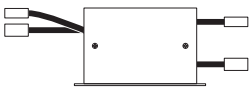
高トルク、高回転の AC サーボモータです

サーボアンプ

1．自立分散型サーボモータの制御に最適な CPU を搭載しています
2．任意の 16 点の位置づけ・速度設定・推力設定を記憶することができます
3．ロータリーエンコーダからの信号で位置を確実に再現します



一体型サーボアンプ（SCN5）



分離型サーボアンプ（SCN6 他）

ロータリーエンコーダ

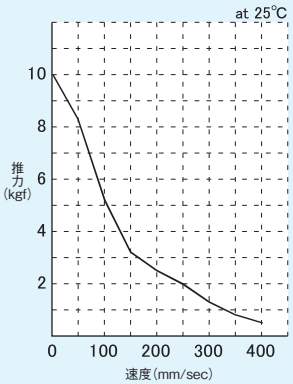
1．インクリメンタル、分解能 800P/R
2．クローズドループ制御で脱調なし、高精度位置決めを実現
3．シリンダロッドの位置を検出し、原点からの距離を計測可能です

高性能・長寿命スクリュー（磨耗させない技術）

・すべりスクリュー・ナットは長時間使用すると磨耗により消耗するものと考えられがちですが、使用方法により長時間使用しても消耗しません。
スクリュー・ナットの磨耗限界曲線内で動作するようにサーボモータの【速度ー推力特性】を制御しています（右表参照）。
従って、スクリューとナットの間隙に油膜が形成されている状態（金属同士の摩擦がない）で使用することになりますので、理論的に磨耗しません。
・セルフロックがかかりますので、電源遮断時に保持力が発生します。注 1）
・面当たりですので、コンパクトで高トルクです。ボールネジのようなボールの圧痕による不具合は生じません。
・寿命保証：納品後 3 年、又は 1 万 km（但し、下記機種の仕様範囲内での使用を前提とします）

注 1）保持力　2.5kgf：SCN5-010-
5kgf：SCN6-020-、SCN6-040-、SCLG5、SCLG6-020-
10kgf：SCN5-020-
30kgf：SCLG6-030-
50kgf：SCN6-050-、SCN6-060-

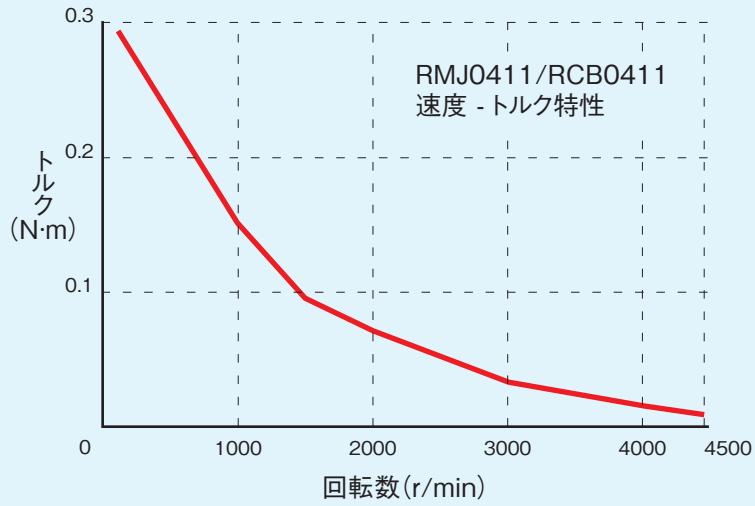
【速度 - 推力特性】
SCN5-010-□□□-S03



ダイアディックサーボモータの特性

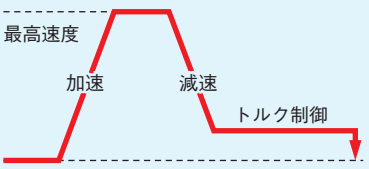
I/O（ON/OFF 信号）指令だけで 16 点の位置決め（位置、速度、加速度）、又はトルク制御が可能です。
位置決めユニットやパルス発信器が不要な為、システムの簡素化と低コスト化が実現します。
標準仕様で、シリアル通信や各種フィールドネットワークへの対応が可能です。
停止時の微振動やオーバーシュート現象がありません。
ギア付きモータもラインナップが揃っています。

低速：高トルク　高速：低トルク

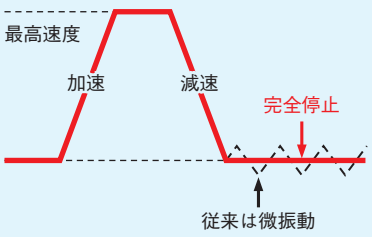


低回転域のトルクが最大。
負荷が軽減されると自動的に負荷に応じた回転数が得られます。

位置決め、押付けの併用可能!



停止時の微振動が無い!



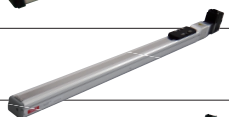
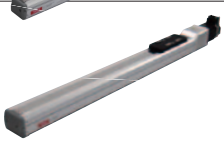
メカシリンダ 一覧

メカシリンダ及びサーボモータの**セット型式**には、サーボアンプが付属します。

ロッドタイプメカシリンダ

外　観（代表的機種）	型　式	最大推力(N)/(kgf):typ値 最　大	最大推力(N)/(kgf):typ値 押付時	ストローク (mm)	最高速度 (mm/sec)	掲載頁
	SCN3-004	40/4	30/3	30/50	400	P28
	SCN3R-004			50		P29
	NEW SCN5-005	50/5	35/3.5	50 ～ 300	～ 800	P31
	SCN5-010	100/10.2	70/7.1	50 ～ 300	～ 400	P32
	SCN5-020 SCN5-010S後継機種	200/10.4	140/14	50 ～ 300	～ 100	P33
	SCN6-020	200/20.4	140/14.2	50 ～ 300	200	P35
	SCN6-040	400/40.8	280/28.5	50 ～ 300	200	P36
	SCN6-050	500/51.0	350/35.5	50 ～ 300	100	P37
	SCN6-060	650/66.3	450/45.9	50 ～ 300	100	P38
	SCN6-080Q	800/81.6	450/45.9	100	100	P40

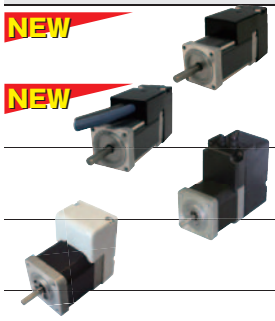
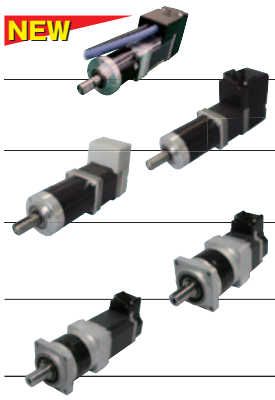
ロッドレスタイプメカシリンダ

外　観（代表的機種）	型　式	最大推力 (N)/(kgf)：typ 値	最大可搬重量(水平方向) (kgf)：typ 値	ストローク (mm)	最高速度 (mm/sec)	掲載頁
	SCLG5	100/10.2	10	50 ～ 300	300	P43
	SCLG6-020	200/20.4	20	200 ～ 1000	150 ～ 300	P45
	SCLG6-030	300/30.6	20	200 ～ 1000	75 ～ 150	P46
	SCLT4-015	150/15	5	50 ～ 500	680 ～ 700	P48
	SCLT4-030	300/30	10	50 ～ 500	340 ～ 400	P49
	SCLT6-025	250/25	16	50 ～ 700	500 ～ 600	P51
	SCLT6-050	500/50	30	50 ～ 700	250 ～ 350	P52
	SCKSF4-020	180/18	8	300 ～ 900	200 ～ 500	P54
	SCKSF6-020	200/20	14	700 ～ 1300	480 ～ 1400※ ※48V 電源使用時	P56
	SCKSF6-030	300/30	22	700 ～ 1300	320 ～ 900※ ※48V 電源使用時	P57
	SCKR6A	300/30	60	200 ～ 1400	270 ～ 600	P59
	SCKR6C	300/30	30	250 ～ 1450	270 ～ 600	P61
	NEW SCTB7 SCLL7後継機種	150/15	0.3	200 ～ 3000	900	P63

サーボモータ 一覧

メカシリンダ及びサーボモータの**セット型式**には、サーボアンプが付属します。

サーボモータ

外　観（代表的機種）	型　式	ギア 有・無	減速比	最高回転数 (r/min)	最大トルク (N・m)	掲載頁
	RSA0241	無	—	4500	0.11	P69
	RSA0242		—	4500	0.11	
	RCB0411		—	4500	0.3	
	RSA0411		—	4500	0.3	
	RSA0611		—	4500	0.6	
	RSA1211-0101		—	4500	1.2	
	RSA1611		—	4500	1.6	
	RSA0611-G1	有	1/5	600	1.5	P70
	RSA0611-G2		1/10	300	2.5	
	RSA0241-G5-10-0101	高精度ギア	1/10	450	0.8	P70
	RSA0242-G5-10-0101		1/10	450	0.8	
	RCB0411-G5-06-02		1/6	750	1.4	
	RSA0411-G5-06-0201		1/6	750	1.4	
	RSA0611-G8-05-0201		1/5	850	3.0	
	RSA1211-G8-05-0201		1/5	850	5.0	

保守対応機種

下記の製品は保守対応機種です。

メカシリンダ：**SCN5-010S** シリーズ
SCLL7 シリーズ
サーボモータ：**RSA0211** シリーズ　　**RSA0211-G5** シリーズ
RSA0911 シリーズ

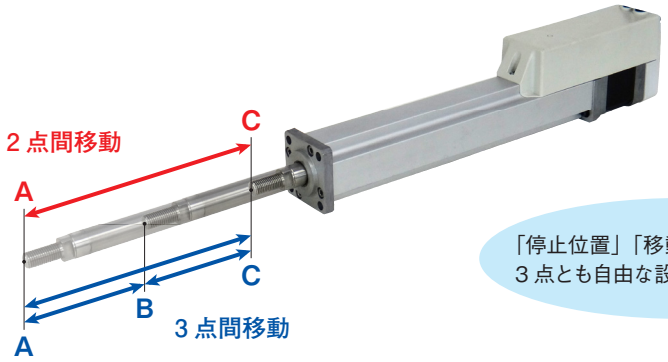
型式に関する注意事項

お見積書や製品梱包箱に記載される型式には、社内管理記号　+G　が末尾に付きます。
カタログやホームページ上ではこの記号を省略しております。

2 点間又は 3 点間移動をさせる

2 点間又は 3 点間移動の場合は《スイッチ操作》だけで動かせます

I/O 信号

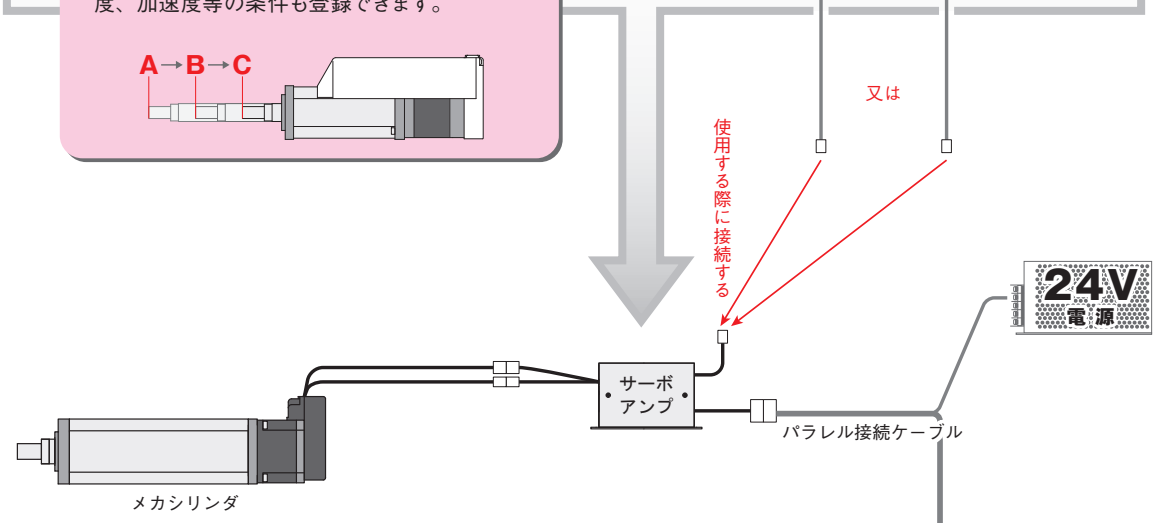


「停止位置」「移動速度」「加速度」は
3 点とも自由な設定が出来ます！

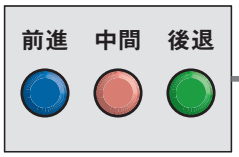
1 サーボアンプに 2 点又は 3 点のポイントデータ※を登録する

ティーチングツールを使ってサーボアンプ内に
メカシリンダの停止位置、速度、加速度等を
登録します。

※ポイントデータとは
メカシリンダを下図の様に A→B→C と動作させる場合、この動作が変わる変位点をポイントと呼びます。
それぞれのポイントには、停止位置や移動速度、加速度等の条件も登録できます。



2 スイッチで動かす



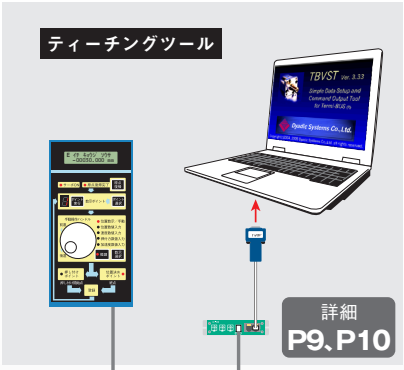
詳しくは P24 をご覧下さい。

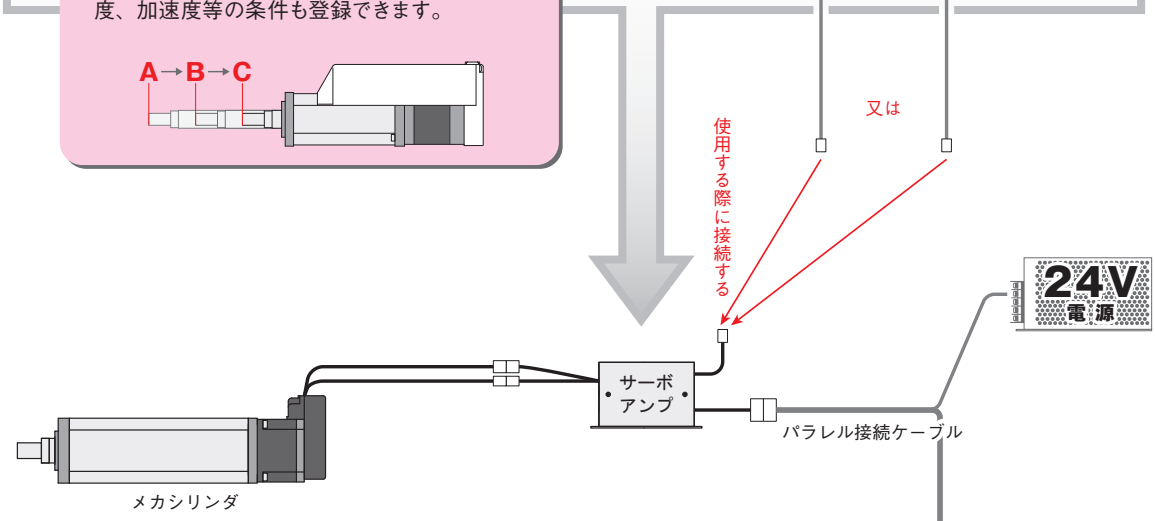
PLC で制御する

1 サーボアンプにポイントデータ※を登録する

ティーチングツールを使ってサーボアンプ内にメカシリンダの停止位置、速度、加速度等を登録します。

※ポイントデータとは
メカシリンダを下図の様に A→B→C と動作させる場合、この動作が変わる変位点をポイントと呼びます。
それぞれのポイントには、停止位置や移動速度、加速度等の条件も登録できます。





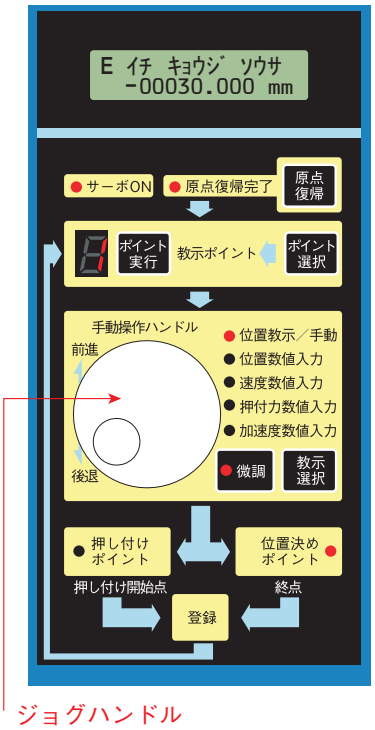
2 PLC で制御する

PLC 以外での制御方法は弊社ホームページ又は総合カタログにてご確認願います。

ティーチング BOX

※ コントローラではありません。

**基本操作はパネル表示通りに操作すればデータの設定、変更が可能です。
メカシリンダに電源が入っていても自由に抜き差し可能で、ワークを見ながらの
ティーチング、即実行動作ができ、時間をかけた調整から開放されます。**



CTA-23

標準タイプ

CTA-43

多軸同時設定タイプ

最大 16 軸迄の接続されたメカシリンダ全てに、
同じ設定を同時にできます。

CTA-63

多軸設定タイプ

最大 8 軸迄の接続されたメカシリンダ全てに、
個別の設定ができます。

英語バージョンもご用意しています

ワークを見ながらのティーチングがパネル通りに操作するだけでできます。

位置教示

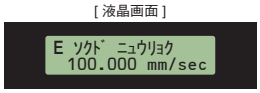
① ポイント選択 を押しポイントを指定する（電源投入後はポイント『0』が表示されます）。
② ジョグハンドルを回し移動量（mm）を決める。 → 登録 を押す。
※ 同時にシリンダのキャリヤ（又はロッド）が動く。

[液晶画面]

速度教示

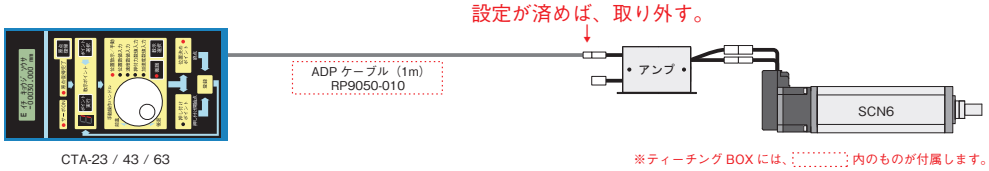
① 教示選択 を２回押し、「速度数値入力」に LED を点灯させる。
② ジョグハンドルを回し速度（mm/sec）を決める。 → 登録 を押す。

[液晶画面]



※ 同様の要領にて、加減速・押付け力等も簡単に設定できます。
※ ポイント毎に、上記の一連の操作を繰返して設定します。（最大 16 種類の位置決めが設定できます。）

配線図



パソコン設定ツール（TBVST-CTC-JP-SET）

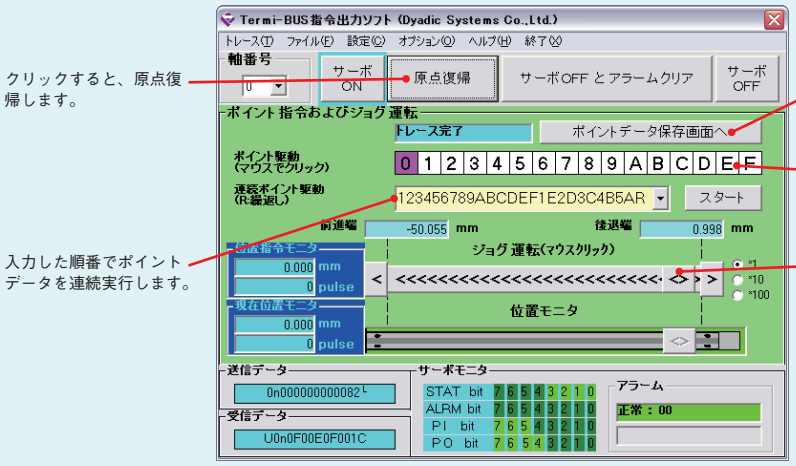
サーボモータ New R シリーズを初めて購入する場合は必ず要ります。

英語、中国語バージョンもあります。

PC からメカシリンダ / サーボモータへ停止位置、移動速度、加速度、押付力（トルク）等を設定できます。

対応 OS：Windows 98　Windows NT4.0　Windows 2000　Windows Me　Windows XP
Windows Vista　Windows 7　Windows 8　Windows 10

メイン画面



クリックすると、原点復帰します。

クリックするとポイントデータ保存画面（下図）が開きます。

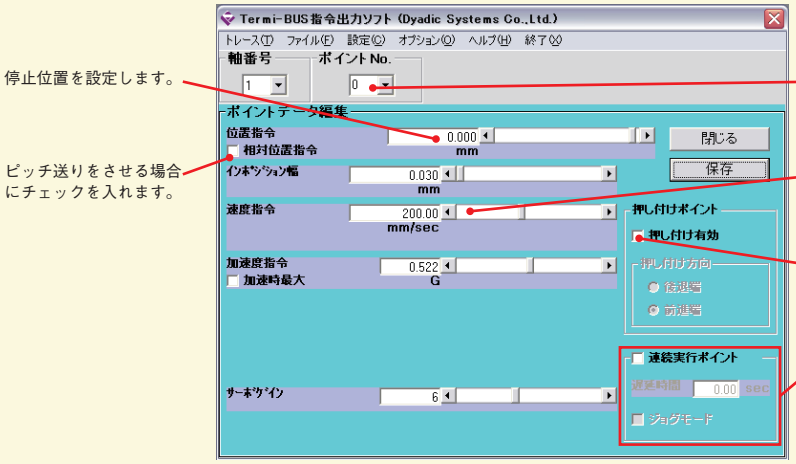
ポイント番号をクリックするとそのポイントを実行します。

入力した順番でポイントデータを連続実行します。

ココをドラッグすれば、ジョグ運転できます。

ポイントデータ保存画面

この画面で停止位置、移動速度、押付力等の設定をします



停止位置を設定します。

設定するポイント番号を指定します。

ピッチ送りをさせる場合にチェックを入れます。

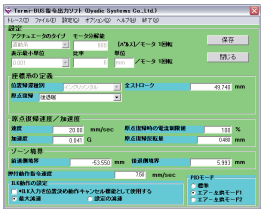
移動速度を設定します。

押付け動作をさせる場合にチェックを入れます。

セルフコントロール機能を使用する場合に設定します。

その他の画面

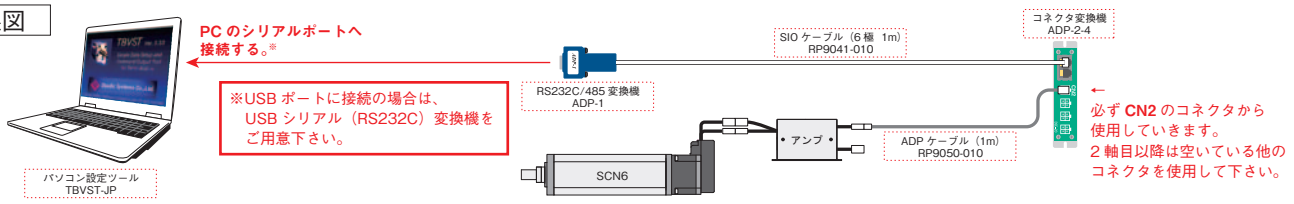
TBVST　ファイル操作画面



TBVST　パラメータ変更画面

TBVST　トレース画面

配線図



※パソコン設定ツール（TBVST-CTC-JP-SET）には、 内のものが付属します。

TBVST-CTC-JP-SET

パソコン設定ツール セット内容:

- インストールCD
- RS232C/485変換機 ADP-1
- コネクタ変換機 ADP-2-4
- ADPケーブル
- SIOケーブル

インストール CD に含まれるソフト：

TBVST（ビジュアルデータ設定ソフト）、**CTA-1EX**（表形式データ設定ソフト）
MVST（モータ初期設定ソフト）、**CTC-Tool**（CTC プログラムソフト）
Easy-sim（機種選定支援ソフト）、**軸番号設定ソフト**

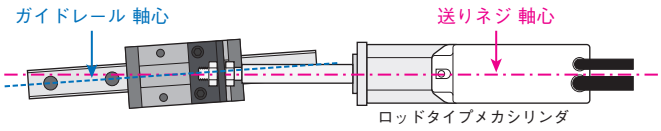
設置の注意点

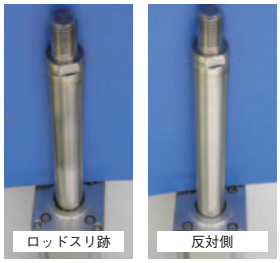
1. 組み付け不良（外部ガイドとの喧嘩）

電動シリンダの内部構造は空圧シリンダと違い、モータのシャフトに直結された送りネジと回り止めガイドからなります。（P3 参照）
電動シリンダには送りねじによる移動の中心軸があるため、外部ガイドの走行軸との平行度を保つための芯出し調整が必要です。
平行度が出ていないと『異音がする』、『動作しない』といった事が起こります。
そのままの状態で使用を続けると電動シリンダの寿命は低下し、最終的には壊れてしまいます。
壊れないようにするためには、
芯出し調整を行うのは当然ですが簡易的な方法として、フローティングコネクタ注1 とボールローラ注2 などの使用を推奨しています。

※ 組み付けの詳細につきましては、弊社ホームページの「資料集のページ」に技術資料をご用意しています。
https://www.dyadic.co.jp/jp/shiryou.html#gijutu_guido

軸心のズレは様々なトラブルを発生させます。

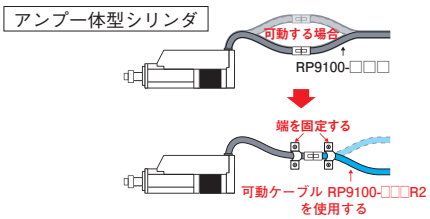


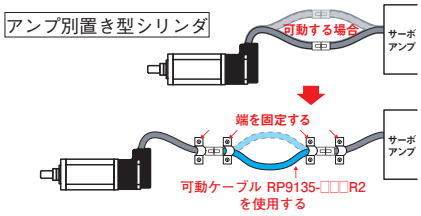


空圧シリンダ用の滑りタイプのフリージョイントの使用は、メカシリンダには適しません。「フローティングコネクタ」※1、「ボールローラ」※2 等の使用を推奨いたします。
※1 ヒロタカ精機株式会社製　http://www.hirotaka.co.jp/　※2 株式会社タカイコーポレション製　https://www.takaicorp.co.jp/

2. 配線ケーブルの考え方とその処理について

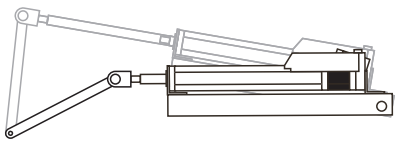
電気配線用ケーブルには用途別に大別して、２種類のものが用意されております。
① 固定して使用するケーブルで、何もことわりがない場合のケーブルは固定使用に限定されます。
② 他の１つは、可動する部分に使用される通常**「ロボットケーブル」**または**「可動用ケーブル」**と言われているケーブルです。
シリンダ本体、サーボモータ本体が動かされて（移動して）使用される場合必ず**「ロボットケーブル」**をご使用下さい。

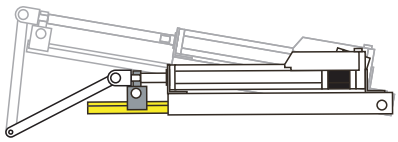




3. クレビス、トラニオン等の使い方

空圧シリンダでのクレビス、トラニオンを併用した使用方法と同じ使用方法をご採用になる場合、電動シリンダの内部ガイドはこの使用方法に耐えるだけの機械強度を有しておりません。
この場合には外部に、ボールブッシュ、ボールスプライン等のガイドを併設してのご使用をお願い申し上げます。外部ガイドなしでご使用された場合、比較的短期間の稼動時間後、初めに、異音発生→速度低下→停止と症状が変化する現象がみられます。

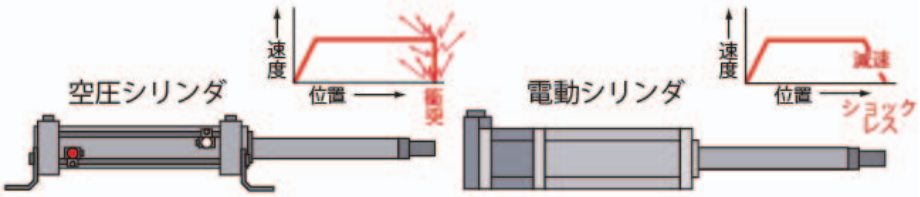




ボールスプライン又は、
LMガイド等の支持構造を
併設して下さい。

4. 高速での当て止め停止の禁止（押付け動作設定でご使用下さい）

空圧シリンダを使用する時のような当て止め停止は絶対にしないで下さい。**高速で**当て止め停止をするとモータ周辺部が破損してしまいます。メカシリンダは設定位置に停止する際、自動でショックレス停止します。但し、押付け動作の場合は、制御された速度・圧力で動作する為、負荷とつりあって停止するので問題ありません。（P81 参照）



メカシリンダ / サーボモータ 購入ガイド

ロッドタイプ　メカシリンダ

SCN3 P13

SCN5 サーボアンプ一体型 P14

SCN5 サーボアンプ別置型 P15

SCN6 P16

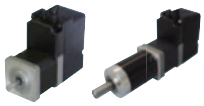
ロッドレスタイプ　メカシリンダ

SCLT4 P17

SCKSF4 P18

その他のメカシリンダ P19

サーボモータ　NewR シリーズ



RCB0411　RCB0411-G5 P20

その他のサーボモータ P21

メカシリンダ購入ガイド 1

下記メカシリンダを使用する場合に必要なもの

SCN3　SCN3R

ティーチングツール

※お持ちの場合は不要です

パソコン設定ツール
TBVST-CTC-JP-SET
詳細 P10

【付属】ADP-1
【付属】ADP-2-4
【付属】RP9041-010
【付属】RP9050-010

いずれか 必

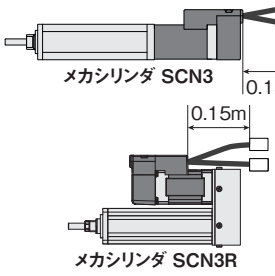
ティーチング BOX
CTA-23-SET　CTA-43-SET
CTA-63-SET
詳細 P9

【付属】RP9050-010

必 が付いているものは必ず要ります

設定の度に接続する

SCN3 専用サーボアンプ



必

必

PLC

24V※ 電源

モータエンコーダ延長ケーブル
標準ケーブル（2本セット）
RP9136-□□□

モータエンコーダ延長ケーブル
可動用ケーブル（2本セット）
RP9136-□□□R2

詳細 P85

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、
100：10m、150：15m、200：20m

パラレル接続ケーブル
標準ケーブル
RP9110-□□□

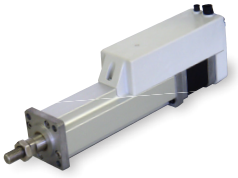
パラレル接続ケーブル
可動用ケーブル
RP9110-□□□R2

詳細 P85

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、100：10m、
150：15m、200：20m

※ SCN3シリーズ　1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA50F-24-N（コーセル製）

メカシリンダ購入ガイド 2



下記メカシリンダを使用する場合に必要なもの

サーボアンプ一体型 SCN5

SCN5-010-S03　SCN5-020-S03

ティーチングツール

※お持ちの場合は不要です

パソコン設定ツール
TBVST-CTC-JP-SET
詳細 P10

【付属】ADP-1
【付属】ADP-2-4
【付属】RP9041-010
【付属】RP9050-010

いずれか 必

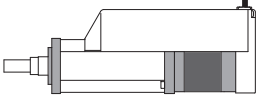
ティーチング BOX
CTA-23-SET　CTA-43-SET
CTA-63-SET

詳細 P9

【付属】RP9050-010

必 が付いているものは必ず要ります

設定の度に接続する



サーボアンプ一体型 SCN5

必

PLC

24V※ 電源

パラレル接続ケーブル
標準ケーブル
RP9100-□□□

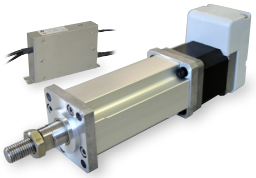
パラレル接続ケーブル
可動用ケーブル
RP9100-□□□R2

詳細 P84

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、100：10m、
150：15m、200：20m

※ SCN5（サーボアンプ一体型モデル） 1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA50F-24-N（コーセル製）

メカシリンダ購入ガイド 3



下記メカシリンダを使用する場合に必要なもの

サーボアンプ別置き型 SCN5
SCN5-010-B　SCN5-020-B

ティーチングツール
※お持ちの場合は不要です

パソコン設定ツール
TBVST-CTC-JP-SET
詳細 P10

【付属】ADP-1
【付属】ADP-2-4
【付属】RP9041-010
【付属】RP9050-010

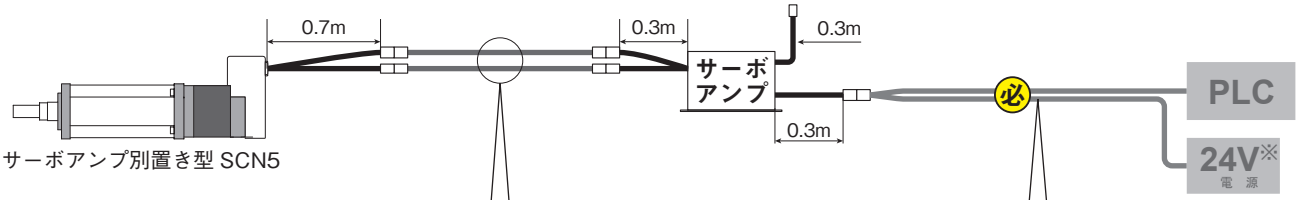
ティーチング BOX
CTA-23-SET　CTA-43-SET
CTA-63-SET
詳細 P9

【付属】RP9050-010

いずれか 必

必 が付いているものは必ず要ります

設定の度に接続する



サーボアンプ別置き型 SCN5

モータエンコーダ延長ケーブル
標準ケーブル（2 本セット）
RP9135-□□□

モータエンコーダ延長ケーブル
可動用ケーブル（2 本セット）
RP9135-□□□R2

詳細 P86

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、020：2m、030：3m、
040：4m、050：5m、090：9m、
100：10m、150：15m、200：20m

パラレル接続ケーブル
標準ケーブル
RP9120-□□□

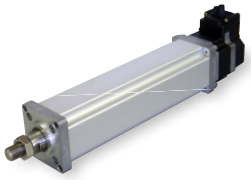
パラレル接続ケーブル
可動用ケーブル
RP9120-□□□R2

詳細 P84

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、100：10m、
150：15m、200：20m

※ SCN5（サーボアンプ別置き型モデル）シリーズ　1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA100F-24-N（コーセル製）

メカシリンダ購入ガイド 4



下記メカシリンダを使用する場合に必要なもの

SCN6

ティーチングツール

※お持ちの場合は不要です

パソコン設定ツール
TBVST-CTC-JP-SET
詳細 P10

【付属】ADP-1
【付属】ADP-2-4
【付属】RP9041-010
【付属】RP9050-010

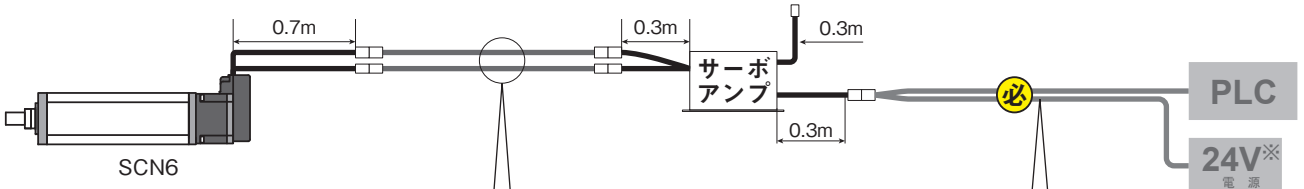
いずれか 必

ティーチング BOX
CTA-23-SET　CTA-43-SET
CTA-63-SET
詳細 P9

【付属】RP9050-010

必 が付いているものは必ず要ります

設定の度に接続する



モータエンコーダ延長ケーブル
標準ケーブル（2本セット）
RP9135-□□□

モータエンコーダ延長ケーブル
可動用ケーブル（2本セット）
RP9135-□□□R2

詳細 P86

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、020：2m、030：3m、
040：4m、050：5m、090：9m、
100：10m、150：15m、200：20m

パラレル接続ケーブル
標準ケーブル
RP9120-□□□

パラレル接続ケーブル
可動用ケーブル
RP9120-□□□R2

詳細 P84

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、100：10m、
150：15m、200：20m

※ SCN5（サーボアンプ別置き型モデル）シリーズ　1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA100F-24-N（コーセル製）

メカシリンダ購入ガイド 5

下記メカシリンダを使用する場合に必要なもの

サーボアンプ一体型ロッドレスシリンダ
SCLT4

ティーチングツール

※お持ちの場合は不要です

パソコン設定ツール
TBVST-CTC-JP-SET
詳細 P10

【付属】ADP-1
【付属】ADP-2-4
【付属】RP9041-010
【付属】RP9050-010

ティーチング BOX
CTA-23-SET　CTA-43-SET
CTA-63-SET

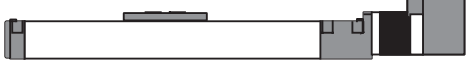
詳細 P9

いずれか 必

【付属】RP9050-010

必 が付いているものは必ず要ります

設定の度に接続する



SCLT4
SCKSF4

必

PLC

24V※
電 源

パラレル接続ケーブル
標準ケーブル
RP9120-□□□

パラレル接続ケーブル
可動用ケーブル
RP9120-□□□R2

詳細 P84

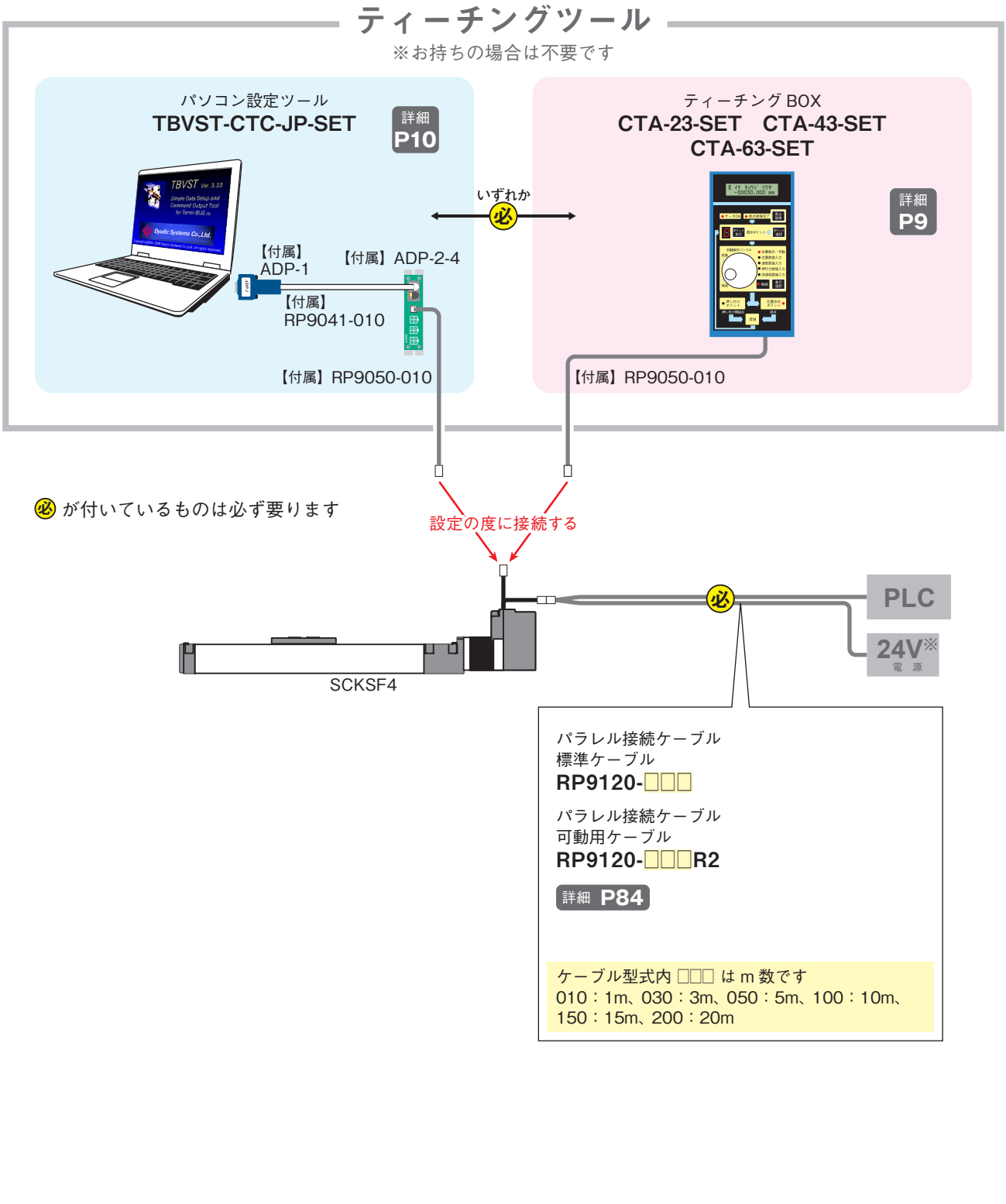
ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、100：10m、
150：15m、200：20m

※ サーボアンプ一体型メカシリンダ　1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA50F-24-N（コーセル製）

メカシリンダ購入ガイド 6

下記メカシリンダを使用する場合に必要なもの

サーボアンプ一体型ロッドレスシリンダ
SCKSF4



※ サーボアンプ一体型メカシリンダ　1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA50F-24-N（コーセル製）

メカシリンダ購入ガイド 7

下記メカシリンダを使用する場合に必要なもの

SCLG5　SCLG6　SCLT6　SCKSF6
SCKR6A　SCKR6C　SCTB7

ティーチングツール

※お持ちの場合は不要です

パソコン設定ツール
TBVST-CTC-JP-SET
詳細 P10

【付属】ADP-1
【付属】ADP-2-4
【付属】RP9041-010
【付属】RP9050-010

いずれか 必

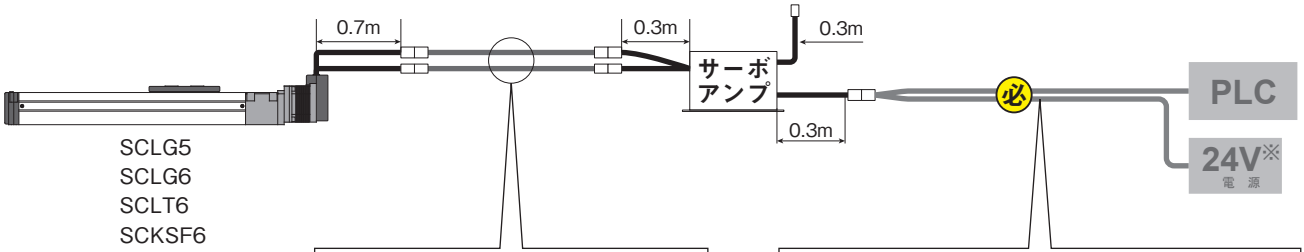
ティーチング BOX
CTA-23-SET　CTA-43-SET
CTA-63-SET

詳細 P9

【付属】RP9050-010

必 が付いているものは必ず要ります

設定の度に接続する



SCLG5
SCLG6
SCLT6
SCKSF6
SCKR6A
SCKR6C
SCTB7

モータエンコーダ延長ケーブル
標準ケーブル（2本セット）
RP9135-□□□

モータエンコーダ延長ケーブル
可動用ケーブル（2本セット）
RP9135-□□□R2

詳細 P86

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、020：2m、030：3m、
040：4m、050：5m、090：9m、
100：10m、150：15m、200：20m

パラレル接続ケーブル
標準ケーブル
RP9120-□□□

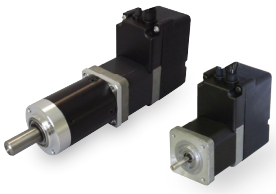
パラレル接続ケーブル
可動用ケーブル
RP9120-□□□R2

詳細 P84

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、100：10m、
150：15m、200：20m

※ サーボアンプ別置き型メカシリンダ　1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA100F-24-N（コーセル製）

サーボモータ NewR シリーズ購入ガイド 1



下記サーボモータを使用する場合に必要なもの

RCB0411　RCB0411-G5

重要

サーボモータNew Rシリーズを初めて購入される場合

サーボモータNew Rシリーズは、ご使用前に初期設定が必要になります。
パソコン設定ツール（TBVST-CTC-JP-SET）に付属のソフト **MVST** にて初期設定を施します。
初期設定を済ませれば、ティーチングBOXのご使用も可能になります。
※メカシリンダには初期設定は不要です。

ティーチングツール

※お持ちの場合は不要です

必 パソコン設定ツール
TBVST-CTC-JP-SET

詳細 P10

【付属】ADP-1
【付属】ADP-2-4
【付属】RP9041-010
【付属】RP9050-010

ティーチング BOX
CTA-23-SET　CTA-43-SET
CTA-63-SET

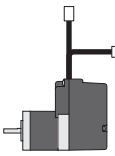
《注 意》
ソフト MVST で初期設定後、お使いいただけます。

詳細 P9

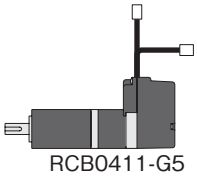
【付属】RP9050-010

設定の度に接続する

必 が付いているものは必ず要ります



RCB0411



RCB0411-G5

必

PLC

24V※ 電源

パラレル接続ケーブル
標準ケーブル
RP9120-□□□

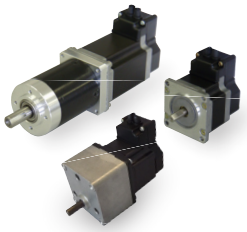
パラレル接続ケーブル
可動用ケーブル
RP9120-□□□R2

詳細 P84

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、100：10m、
150：15m、200：20m

※ サーボアンプ一体型サーボモータ 1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA50F-24-N（コーセル製）

サーボモータ NewR シリーズ購入ガイド 2



下記サーボモータを使用する場合に必要なもの

RSA0241　RSA0242　RSA0411　RSA0611
RSA1211-0101　RSA1611　RSA0611-G1　RSA0611-G2
RSA0241-G5　RSA0242-G5　RSA0411-G5　RSA0611-G8　RSA1211-G8

重要

サーボモータNew Rシリーズを初めて購入される場合

サーボモータNew Rシリーズは、ご使用前に初期設定が必要になります。
パソコン設定ツール（TBVST-CTC-JP-SET）に付属のソフト **MVST** にて初期設定を施します。
初期設定を済ませれば、ティーチングBOXのご使用も可能になります。
※メカシリンダには初期設定は不要です。

ティーチングツール

※お持ちの場合は不要です

必 パソコン設定ツール
TBVST-CTC-JP-SET

詳細 P10

【付属】ADP-1
【付属】ADP-2-4
【付属】RP9041-010
【付属】RP9050-010

ティーチング BOX
CTA-23-SET　CTA-43-SET
CTA-63-SET

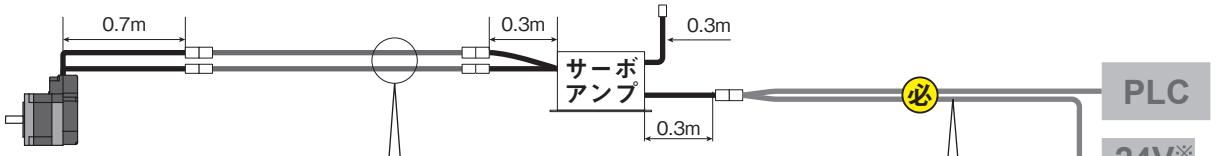
《注 意》
ソフト MVST で初期設定後、お使いいただけます。

詳細 P9

【付属】RP9050-010

設定の度に接続する

必 が付いているものは必ず要ります



RSA0411
RSA0611

RSA1211-0101
RSA1611
RSA0611-G1
RSA0611-G2
RSA0241-G5
RSA0242-G5
RSA0411-G5
RSA0611-G8
RSA1211-G8

モータエンコーダ延長ケーブル
標準ケーブル（2本セット）
RP9135-□□□

モータエンコーダ延長ケーブル
可動用ケーブル（2本セット）
RP9135-□□□R2

詳細 P86

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、020：2m、030：3m、
040：4m、050：5m、090：9m、
100：10m、150：15m、200：20m

パラレル接続ケーブル
標準ケーブル
RP9120-□□□

パラレル接続ケーブル
可動用ケーブル
RP9120-□□□R2

詳細 P84

ケーブル型式内 □□□ は m 数です
010：1m、030：3m、050：5m、100：10m、
150：15m、200：20m

※ サーボアンプ別置き型サーボモータ　1軸用推薦電源（AC100V-240V入力タイプ）：PBA100F-24-N（コーセル製）

ケーブル、変換機一覧

記号	品　名		型　式		詳　細
①	**SCN3 専用** パラレル接続ケーブル	1m	RP9110-010		P85
		3m	RP9110-030		
		5m	RP9110-050		
		10m	RP9110-100		
		15m	RP9110-150		
		20m	RP9110-200		
	SCN3 専用 パラレル接続ケーブル 可動用	1m	RP9110-010R2		P85
		3m	RP9110-030R2		
		5m	RP9110-050R2		
		10m	RP9110-100R2		
		15m	RP9110-150R2		
		20m	RP9110-200R2		
	サーボアンプー体型 SCN5 専用 パラレル接続ケーブル ※ SCN5-010/020-B は、RP9120-*** を選定	1m	RP9100-010		P84
		3m	RP9100-030		
		5m	RP9100-050		
		10m	RP9100-100		
		15m	RP9100-150		
		20m	RP9100-200		
	サーボアンプー体型 SCN5 専用 パラレル接続ケーブル 可動用 ※ SCN5-010/020-B は、RP9120-***R2 を選定	1m	RP9100-010R2		P84
		3m	RP9100-030R2		
		5m	RP9100-050R2		
		10m	RP9100-100R2		
		15m	RP9100-150R2		
		20m	RP9100-200R2		
	パラレル接続ケーブル	1m	RP9120-010		P84
		3m	RP9120-030		
		5m	RP9120-050		
		10m	RP9120-100		
		15m	RP9120-150		
		20m	RP9120-200		
	パラレル接続ケーブル **可動用**	1m	RP9120-010R2		P84
		3m	RP9120-030R2		
		5m	RP9120-050R2		
		10m	RP9120-100R2		
		15m	RP9120-150R2		
		20m	RP9120-200R2		
②	ADP ケーブル	1m	RP9050-010		P85
		3m	RP9050-030		
		5m	RP9050-050		
		10m	RP9050-100		
		15m	RP9050-150		
		20m	RP9050-200		
	ADP ケーブル **可動用**	1m	RP9050-010R2		P85
		3m	RP9050-030R2		
		5m	RP9050-050R2		
		10m	RP9050-100R2		
		15m	RP9050-150R2		
		20m	RP9050-200R2		
③	SIO ケーブル（6 芯）	1m	RP9041-010		P85
		3m	RP9041-030		
		5m	RP9041-050		
		10m	RP9041-100		
④	コネクタ変換機		ADP-2-4		P86
⑤	RS232C/485 変換機		ADP-1		P86
⑥	**SCN3 専用** モータ・エンコーダケーブル	1m	RP9136-010		P85
		2m	RP9136-020		
		3m	RP9136-030		
		4m	RP9136-040		
		5m	RP9136-050		
		10m	RP9136-100		
		15m	RP9136-150		
		20m	RP9136-200		

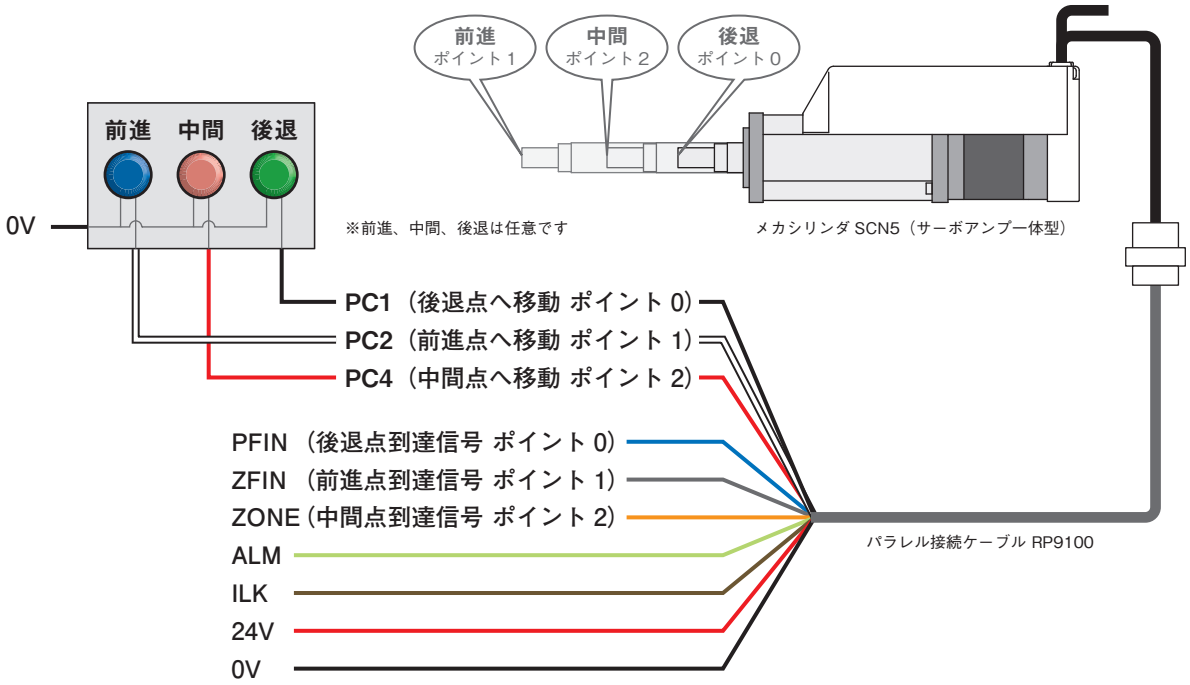
ケーブル、変換機一覧

記号	品　名		型　式		詳　細
⑥	SCN3 専用 モータ・エンコーダケーブル **可動用**	1m	RP9136-010R2		P85
		2m	RP9136-020R2		
		3m	RP9136-030R2		
		4m	RP9136-040R2		
		5m	RP9136-050R2		
		10m	RP9136-100R2		
		15m	RP9136-150R2		
		20m	RP9136-200R2		
	モータ・エンコーダ延長ケーブル	1m	RP9135-010		P86
		2m	RP9135-020		
		3m	RP9135-030		
		4m	RP9135-040		
		5m	RP9135-050		
		9m	RP9135-090		
		10m	RP9135-100		
		15m	RP9135-150		
		20m	RP9135-200		
	モータ・エンコーダ延長ケーブル **可動用**	1m	RP9135-010R2		P86
		2m	RP9135-020R2		
		3m	RP9135-030R2		
		4m	RP9135-040R2		
		5m	RP9135-050R2		
		9m	RP9135-090R2		
		10m	RP9135-100R2		
		15m	RP9135-150R2		
		20m	RP9135-200R2		
⑨	ブレーキ電源ケーブル	1m	RP9023-010		P86
		3m	RP9023-030		
		5m	RP9023-050		
		10m	RP9023-100		
	ブレーキ電源ケーブル 可動用	1m	RP9023-010R2		P86
		3m	RP9023-030R2		
		5m	RP9023-050R2		
		10m	RP9023-100R2		
⑩	ティーチング BOX		CTA-23-SET		P9
			CTA-43-SET		
			CTA-63-SET		
	パソコン設定ツール		TBVST-CTC-JP-SET		P10
⑮	回生ユニット		REG-1024		P79
⑰	取付用フート金具	SCN5 シリーズ用	FT-001		P80
		SCN6 シリーズ用	FT-002		P80

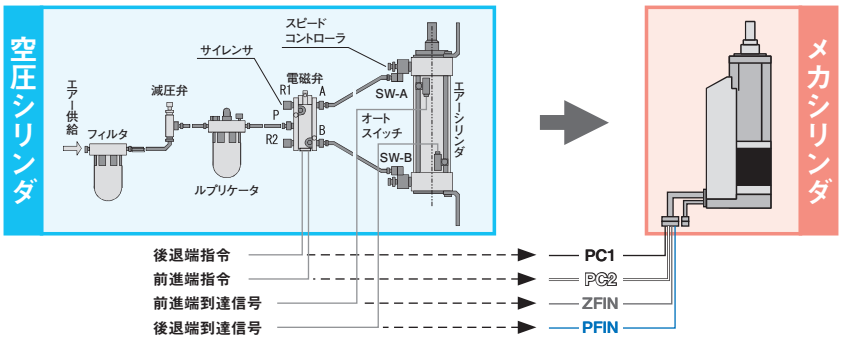
空圧シリンダ互換機能

スイッチだけで２点又は３点間移動が可能！

前進点、中間点、後退点を任意に設定できます。



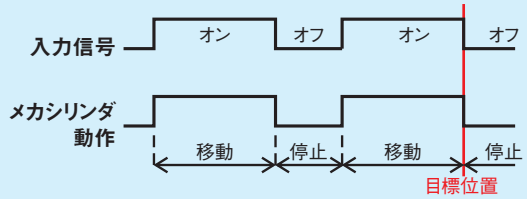
空圧シリンダの信号線4本をメカシリンダに繋ぎ換えれば同じ動きを再現できます。
今迄の空圧シリンダ用配線・プログラムがそのまま使えます！



入力信号の違いにより、モードは２つあります。※モードはティーチングツールで設定します。

エアー互換モード１（レベル信号）

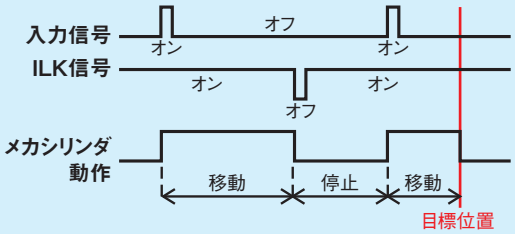
移動指令入力のオン状態で移動します。
移動途中でオフした場合には、その場所で停止します。
※エアー互換モード１の場合 ILK 信号は無効です



動画で Check！
https://www.youtube.com/watch?v=rnHT7rXUus4

エアー互換モード２（パルス信号）

移動指令入力のオン信号はパルス信号（10ms 以上）です。
その後、入力信号をオフにしても目標位置に移動します。

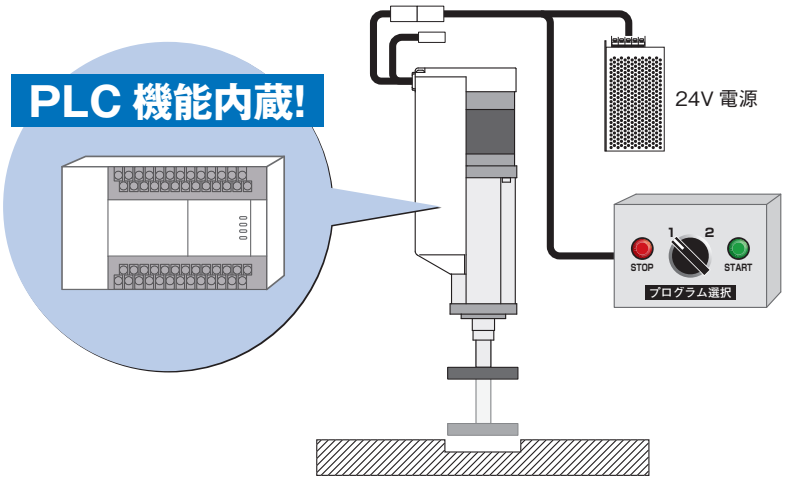


動画で Check！
https://www.youtube.com/watch?v=Zbjw1TJHpyw

セルフコントロール機能

メカシリンダ、サーボモータだけで プログラム運転が可能！

ワーク圧入動作例



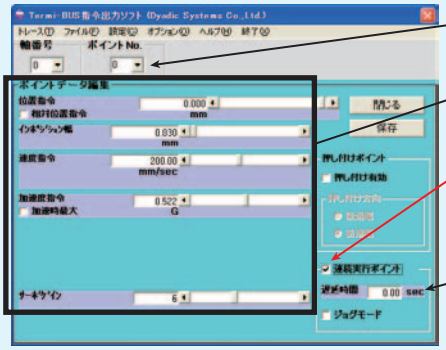
動作例

スイッチ ON
↓
下 降(早送り)
↓
低　速
↓
加　圧
↓
定位置確認(出力)
↓
タイマー
↓
上　昇
↓
完了信号出力

- パソコン設定ツールで簡単にプログラム可能
- スタートスイッチだけでプログラム運転が可能
- 往復 2 点間から最大 16 点までの自動運転が可能
- 複数のプログラムを記憶させ、選択し、使用可能
- パソコン設定ツールで標準仕様から機能変更可能

設定は、パソコン設定ツールでポイントとポイントを繋ぐだけ!

パソコン設定ツール（TBVST）設定画面



現在のポイント No.

停止位置や速度等の設定

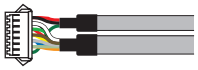
連続実行ポイント：
ここにチェックを入れると、次のポイントが連続実行されます。
最大 16 ポイントの連続実行が可能。

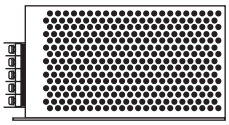
遅延タイマー設定
現在のポイントが実行されたあと、設定した時間停止します。
（最大 327 秒まで設定可能。）

セルフコントロール機能で複数軸の協調動作はご遠慮下さい

メカシリンダ以外にご用意いただくもの

パソコン設定ツール


ケーブル


24V 電源

スイッチ

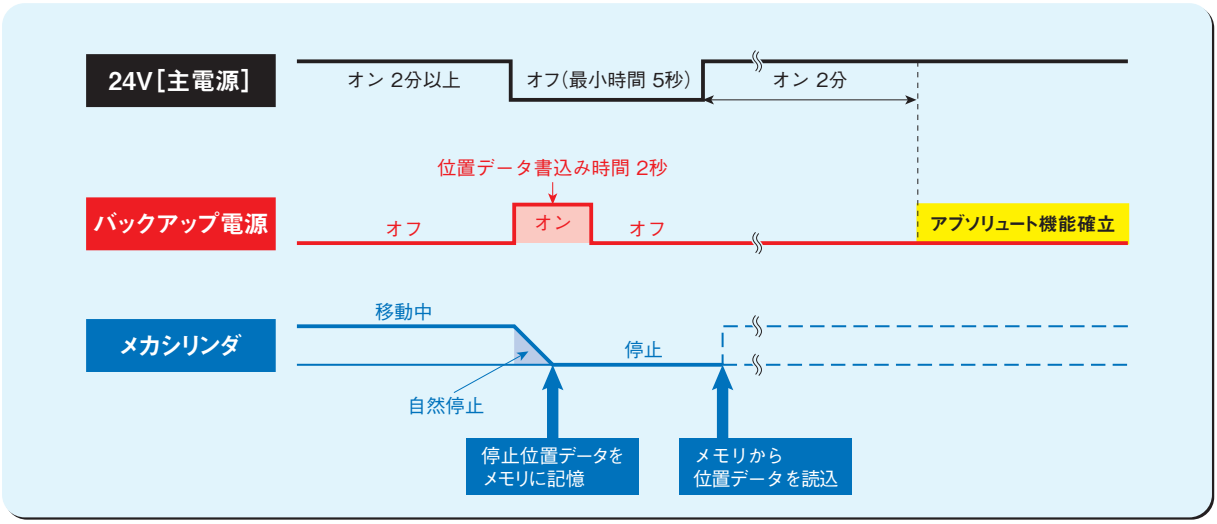
バッテリーレスアブソリュート機能

原点復帰不要！　バッテリー不要！
「バッテリーレス アブソリュート センサ」搭載！

移動動作中に電源が遮断されても停止位置を記憶する為、
電源復旧時に原点復帰せずに、停止時の位置より再スタートできます。

- **バッテリー交換不要**
- **高信頼アブソリュート機能実現**
  （微小電流を使用しない為 誤動作無し）
- **高ノイズ耐量：データバックアップ時　無通電**
- **インクリメンタル仕様と同価格**

電源オフ（停電）時、惰走時間（約 1 秒間）だけ位置データを電気二重層コンデンサでバックアップし、
メカシリンダが停止後、位置データを不揮発性メモリに記憶します。
電源オン時に、不揮発性メモリから位置データを読み込み、現在位置に置き換えます。
但し、電源オフ時に外部から動かされる可能性がある場合はブレーキ付きを選択して下さい。



パソコン設定ソフト※でインクリメンタル / アブソリュート仕様の変更が可能です。

※TBVST Ver.3.30 以降

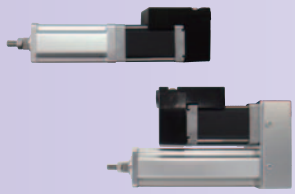
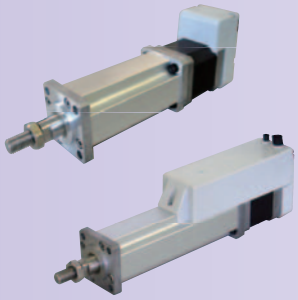
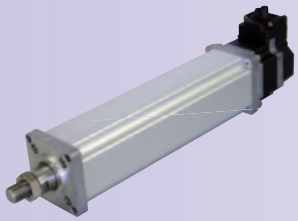
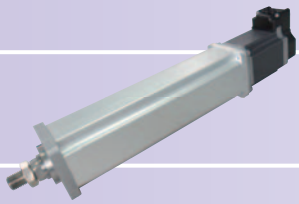
対応機種

SCN5-020-□□□-B		
SCN6-050-□□□-B/BW	SCN6-060-□□□-B/BW	SCLG6-030-□□□-B
SCLT6-025-□□□-BBR	SCLT6-050-□□□-BBR	
SCKSF6-020-□□□-BBR	SCKSF6-030-□□□-BBR	
SCKR6A-025-□□□-BBR	SCKR6C-025-□□□-BBR	

機械式アブソリュートエンコーダも対応可能です。　詳しくはお問合せ下さい。

機械式アブソリュートエンコーダは、
歯車による減速機構を利用してマルチターンを含むサーボモータの全動作領域をアブソリュートエンコーダでカバーするものであり、内部の減速機構が機械的に破損しないかぎり、如何なる条件においても必ず正確な絶対位置を検出することができる、極めて高い信頼性を有するアブソリュートエンコーダです。

ロッドタイプ
メカシリンダ

	シリーズ名	掲載頁
	**SCN3-004**	P28
	SCN3R-004	P29
	NEW **SCN5-005**	P31
	SCN5-010	P32
	SCN5-010S後継機種 **SCN5-020**	P33
	SCN6-020	P35
	**SCN6-040**	P36
	SCN6-050	P37
	SCN6-060	P38
	**SCN6-080Q**	P40

ロッドタイプメカシリンダの取り付けと機構周りについて

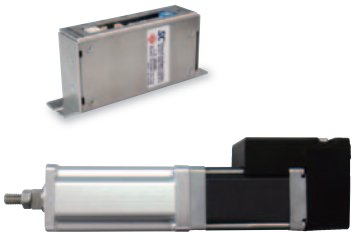
- ロッドには横方向からの荷重がかからないようにして下さい。もし横方向からの荷重がかかる場合はガイドを使用して下さい。
- ロッドと負荷との取り付け精度は全ストローク範囲において、0.1mm 以内の平行度、傾きにして下さい。取付誤差が大きい場合は製品寿命に影響を与えます。
- メカシリンダに使用しているケーブルは耐屈曲用のケーブルではありません。耐屈曲用ケーブルが必要な場合はご相談下さい。
- ロッド先端のナットの締め付けトルクは規定値で行って下さい。（過大なトルクで行った場合は、破損の可能性があります）
  SCN5：25kg・cm、SCN6：45kg・cm
- 防塵・防滴タイプでも、切削油等のミストや微細な粉塵が充満している環境下でのご使用はご遠慮下さい。
- クリーンルーム対応についてはご相談下さい。

SCN3-004 4kgf type

30 角形状の AC サーボモータを使用した小型ロッドタイプ

最大推力：40N/4kgf※typ 値

最大速度：400mm/sec※typ 値 at25℃



■ 型式説明

SCN3 - 004 - □□□ - □ □ □

- SCN3：シリーズ名
- 004：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- B: アンプ別置き型
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

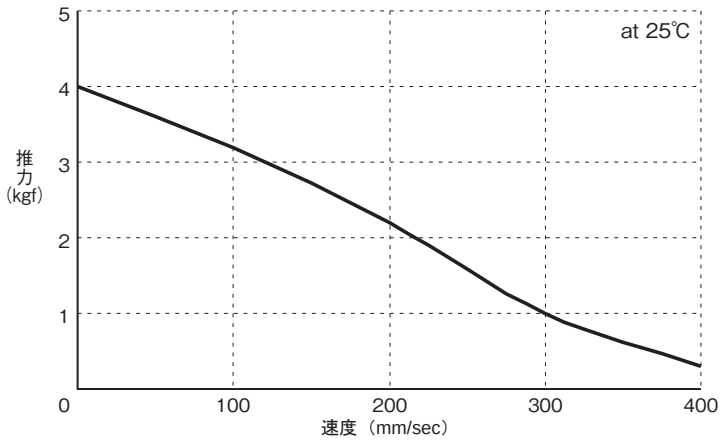
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	SCN3−004−□□□−B ストレートタイプ	
システム型式 □□□ 部分	030	050
ストローク(mm)	30	50
最大推力(N)/(kgf)：typ値	40/4	
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	3	
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	30/3	
ネジリード(mm)	6	
最大速度(mm/s)	400	
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01(短時間繰返し位置決め精度　注1)、注2)	
ロストモーション(mm)	0.3	
ロッド径(mm)	φ12	
ロッド先端ネジ径	M5 ピッチ0.8（金属製SUS303）	
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)	
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)	
アンプ重量(kg)	0.4	
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載	

注 1）注 2）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P30 参照

■ 速度 - 推力特性



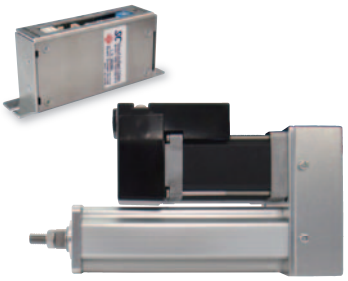
SCN3R-004

4kgf type

“手のひらサイズ”のモータ折返しロッドタイプシリンダ

最大推力：40N/4kgf※typ 値

最大速度：400mm/sec※typ 値 at25℃



■ 型式説明

SCN3R - 004 - □□□ - □ □ □

- SCN3R：シリーズ名
- 004：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- □：空欄：NPN / A: PNP
- □：B: アンプ別置き型
- □：空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

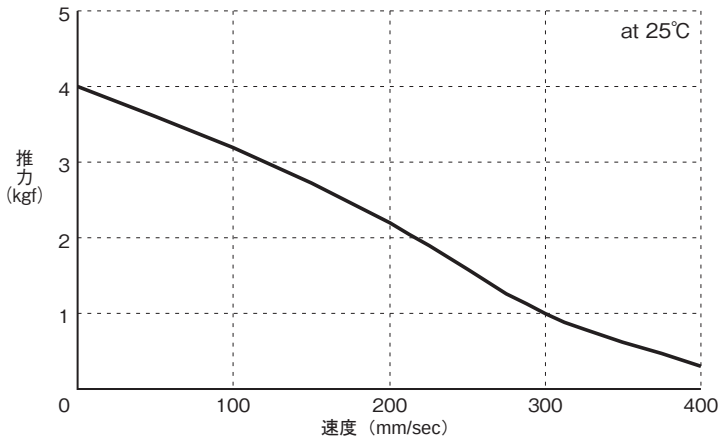
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	SCN3R-004-050-B　モータ折返しタイプ
ストローク(mm)	50
最大推力(N)/(kgf)：typ値	40/4
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	3
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	30/3
ネジリード(mm)	6
最大速度(mm/s)	400
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01(短時間繰返し位置決め精度　注1)、注2)
ロストモーション(mm)	0.3
ロッド径(mm)	φ12
ロッド先端ネジ径	M5 ピッチ0.8（金属製SUS303）
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)
アンプ重量(kg)	0.4
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載

注１）注２）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P30 参照

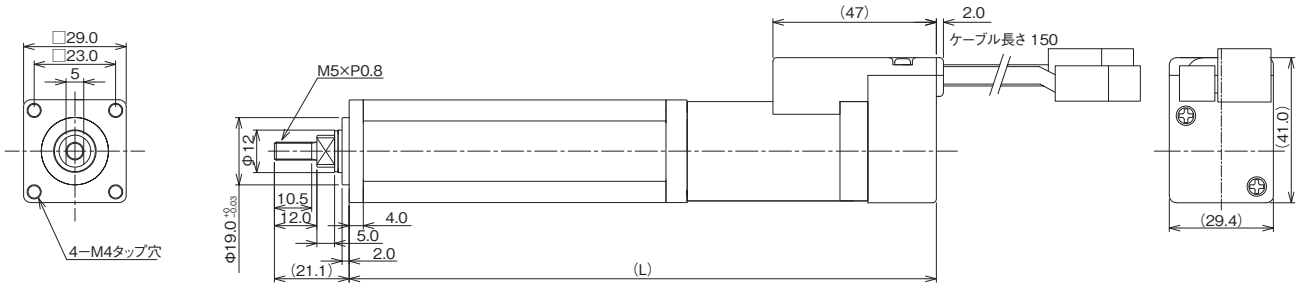
■ 速度 - 推力特性



SCN3-004 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



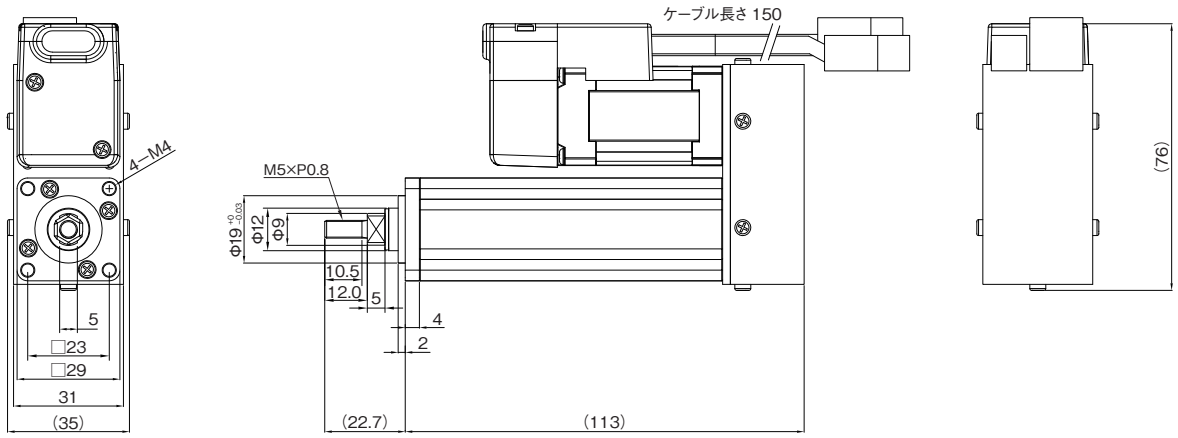
ストローク(mm)	30	50
L(mm)	147	167
重量(kg)	0.35	0.45

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://dyadic.co.jp/jp/download_scn3.html

SCN3R-004-050-B 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



重量(kg)	0.46

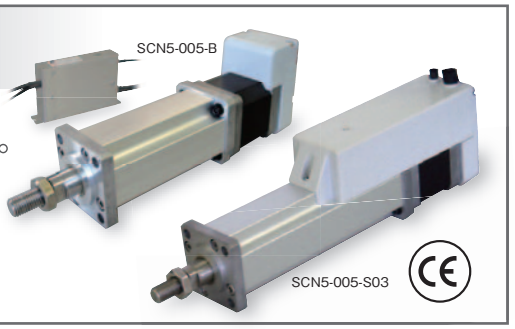
CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://dyadic.co.jp/jp/download_scn3.html

SCN5-005 10kgf type

空気圧シリンダの内径Φ16 ～Φ20 の機種に相当します。

最大推力：10kgf/102N※typ 値

最大速度：800mm/sec※typ 値 at25℃ ※150mm ストローク以下の機種



■ 型式説明

SCN5 - 005 - □□□ - □ □ □

- SCN5：シリーズ名
- 005：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- S03: アンプ一体型 / B: アンプ別置き型
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	SCN5-005-□□□-S03 SCN5-005-□□□-B					
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
最大推力(N)/(kgf)：typ値	50/5					
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	3.5					
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	35/3.5					
ネジリード(mm)	12					
最大速度(mm/s)	800			400	320	240
繰返し位置決め精度(mm)	±0.02(短時間繰返し位置決め精度(注1)、(注2)					
ロストモーション(mm)	0.3					
ロッド径(mm)	Ø15					
ロッド先端ネジ径	M10　ピッチ1.25(金属製SUS303)					
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)					
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)					
別置きアンプ重量(kg) ※SCN5-005-B のみ	0.4					
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載					

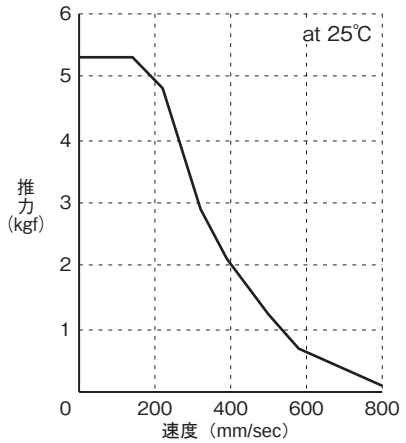
注 1 ）注 2）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P34 参照

800mm/sec の速度を
動画でご確認下さい。

動画で Check！
https://www.youtube.com/watch?v=wROfRt4jokc

■ 速度 - 推力特性



■ 取付用フート金具〈別売〉

型式：FT-001 （SCN5 専用）

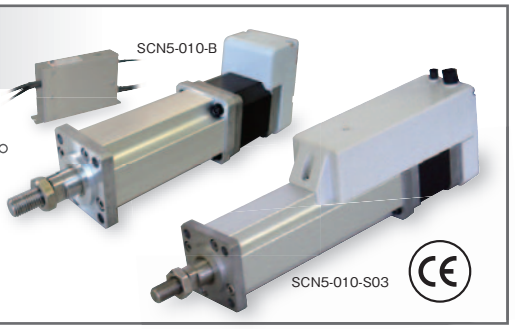
※外形図は P80 参照

SCN5-010 10kgf type

空気圧シリンダの内径Φ16 ～Φ20 の機種に相当します。

最大推力：10kgf/102N※typ 値

最大速度：400mm/sec※typ 値 at25℃ ※150mm ストローク以下の機種



■ 型式説明

SCN5 - 010 - □□□ - □ □ □

- SCN5：シリーズ名
- 010：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- S03: アンプ一体型 / B: アンプ別置き型
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

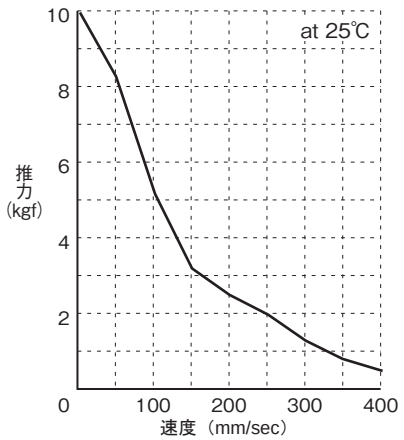
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	SCN5-010-□□□-S03 SCN5-010-□□□-B					
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
最大推力(N)/(kgf)：typ値	100/10.2					
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	7					
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	70/7.1					
ネジリード(mm)	6					
最大速度(mm/s)	400			200	160	120
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)					
ロストモーション(mm)	0.3					
ロッド径(mm)	Ø15					
ロッド先端ネジ径	M10　ピッチ1.25(金属製SUS303)					
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)					
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)					
別置きアンプ重量(kg) ※SCN5-010-B のみ	0.4					
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載					

注 1）注 2）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P34 参照

■ 速度 - 推力特性



■ 取付用フート金具〈別売〉

型式：FT-001 （SCN5 専用）

※外形図は P80 参照

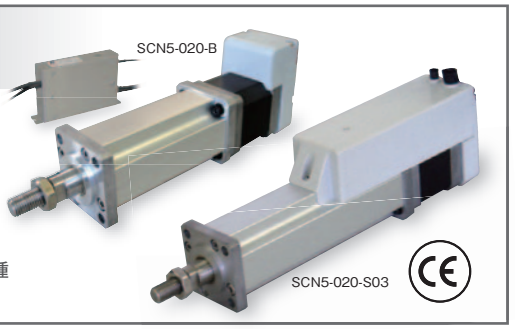
SCN5-020 20kgf type

SCN5-010S 後継機種

空気圧シリンダの内径Φ32の機種に相当します。

最大推力：200N/20.4kgf※typ 値

最大速度：100mm/sec※typ 値 at25℃　※150mm ストローク以下の機種



■ 型式説明

SCN5 - 020 - □□□ - □ □ □

- SCN5：シリーズ名
- 020：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 1つ目の□：空欄：NPN　A: PNP
- 2つ目の□：S03: アンプ一体型　B: アンプ別置き型
- 3つ目の□：空欄：標準セット※　-M: シリンダのみ　-A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

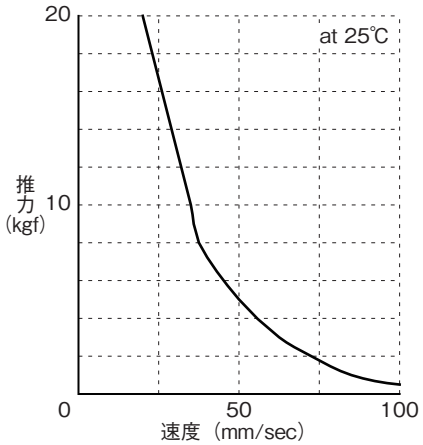
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	サーボアンプ一体型 SCN5-020-□□□-S03 標準在庫機種 サーボアンプ別置き型 SCN5-020-□□□-B アブソリュート機能付					
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
最大推力(N)/(kgf)：typ値	200/20.4					
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	14					
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	140/14					
ネジリード(mm)	1.5					
最大速度(mm/s)	100			50	40	30
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)					
ロストモーション(mm)	0.3					
ロッド径(mm)	Ø15					
ロッド先端ネジ径	M10　ピッチ1.25(金属製SUS303)					
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)					
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)					
別置きアンプ重量(kg) ※SCN5-020-B のみ	0.4					
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載					

注 1）注 2）は、P65 をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P27 をご覧ください。

外形図 ➧ P34 参照

■ 速度 - 推力特性



■ 取付用フート金具〈別売〉

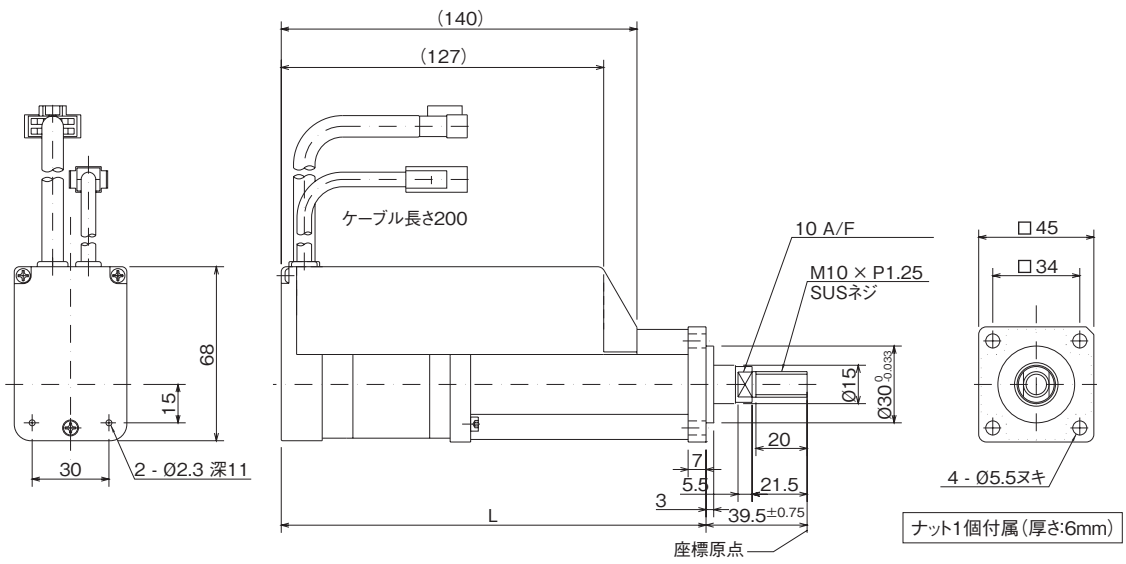
型式：FT-001 (SCN5 専用)

※外形図は P80 参照

SCN5-005-S03 / SCN5-010-S03 / SCN5-020-S03 外形図

※サーボアンプ一体型

単位（mm）



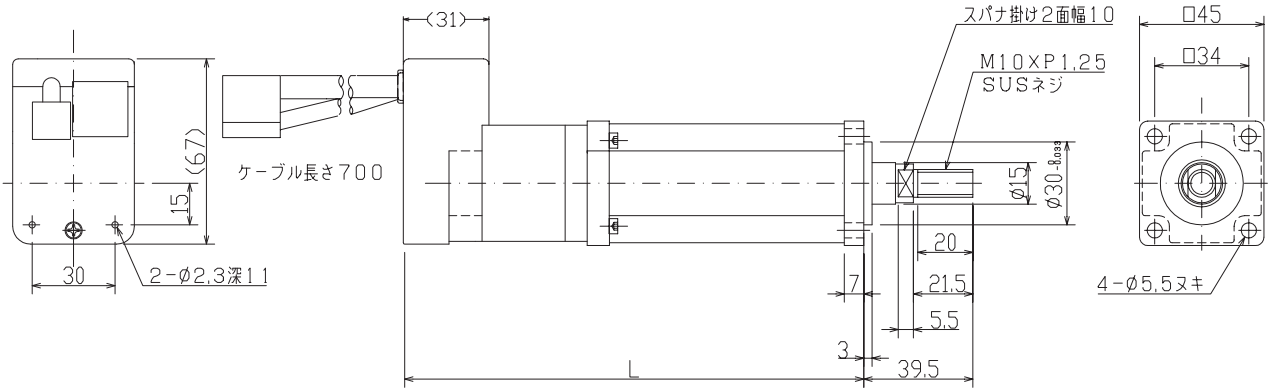
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
L(mm)	166	216	266	316	366	416
重量(kg)	1.1	1.2	1.4	1.6	1.8	2.0

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scn5.html

SCN5-005-B / SCN5-010-B / SCN5-020-B 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

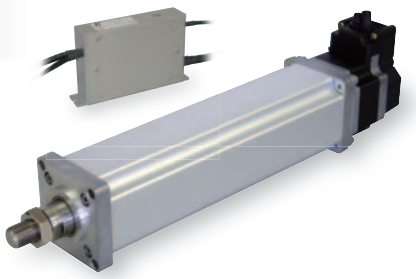


ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
L(mm)	166	216	266	316	366	416
重量(kg)	1.1	1.2	1.4	1.6	1.8	2.0

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scn5.html

SCN6-020 20kgf type

空気圧シリンダの内径Φ32の機種に相当します。
最大推力：200N/20.4kgf ※typ 値
最大速度：200mm/sec ※typ 値 at25℃
防塵・防滴仕様（IP54 相当）も準備しています。



■ 型式説明

SCN6 - 020 - □□□ - □ □ □

- SCN6：シリーズ名
- 020：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 1つ目の□：空欄：NPN　A: PNP
- 2つ目の□：B: アンプ別置き型　BW：防塵防滴仕様
- 3つ目の□：空欄：標準セット※　-M: シリンダのみ　-A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

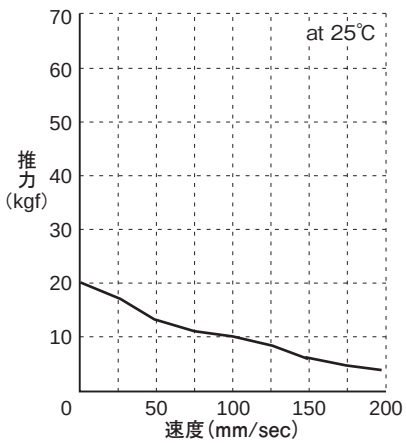
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様(IP40相当) SCN6-020-□□□-B 標準在庫機種 防塵防滴仕様(IP54相当) SCN6-020-□□□-BW 標準在庫機種					
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
最大推力(N)/(kgf)：typ値	200/20.4					
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	14					
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	140/14.2					
ネジリード(mm)	8					
最大速度(mm/s)	200					
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)					
ロストモーション(mm)	0.3					
ロッド径(mm)	Ø22					
ロッド先端ネジ径	M14　ピッチ1.5(金属製SUS303)					
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)					
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)					
アンプ重量(kg)	0.4					
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載					

注１）注２）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P39 参照

■ 速度 - 推力特性



■ SCN6-BW 外観

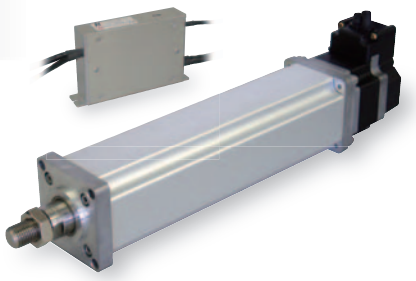
■ 取付用フート金具〈別売〉

型式：FT-002（SCN6 専用）

※外形図は P80 参照

SCN6-040 40kgf type

空気圧シリンダの内径Φ32の機種に相当します。
最大推力：400N/40.8kgf※typ 値
最大速度：200mm/sec※typ 値 at25℃
防塵・防滴仕様（IP54 相当）も準備しています。



■ 型式説明

SCN6 - 040 - □□□ - □ □ □

- SCN6：シリーズ名
- 040：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- 空欄：B: アンプ別置き型 / BW：防塵防滴仕様
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

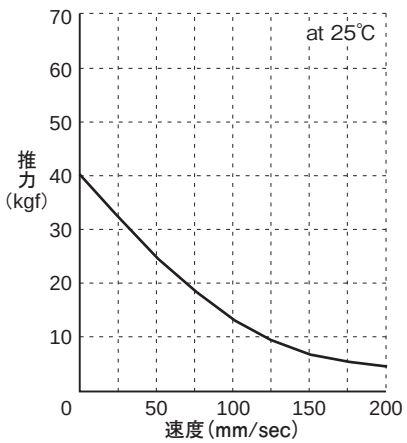
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様(IP40相当) SCN6-040-□□□-B 標準在庫機種 防塵防滴仕様(IP54相当) SCN6-040-□□□-BW 標準在庫機種					
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
最大推力(N)/(kgf)：typ値	400/40.8					
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	28					
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	280/28.5					
ネジリード(mm)	8					
最大速度(mm/s)	200					
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)					
ロストモーション(mm)	0.3					
ロッド径(mm)	Ø22					
ロッド先端ネジ径	M14　ピッチ1.5(金属製SUS303)					
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)					
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)					
アンプ重量(kg)	0.4					
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載					

注１）注２）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P39 参照

■ 速度 - 推力特性



■ SCN6-BW 外観

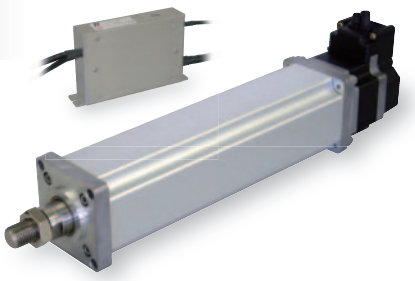
■ 取付用フート金具〈別売〉

型式：FT-002（SCN6 専用）

※外形図は P80 参照

SCN6-050 50kgf type

空気圧シリンダの内径Φ40 の機種に相当します。
最大推力：500N/51.0kgf※typ 値
最大速度：100mm/sec※typ 値 at25℃　※SCN6-050-BW は 80mm/sec
防塵・防滴仕様（IP54 相当）も準備しています。



■ 型式説明

SCN6 - 050 - □□□ - □ □ □

- SCN6：シリーズ名
- 050：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- B: アンプ別置き型 / BW：防塵防滴仕様
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

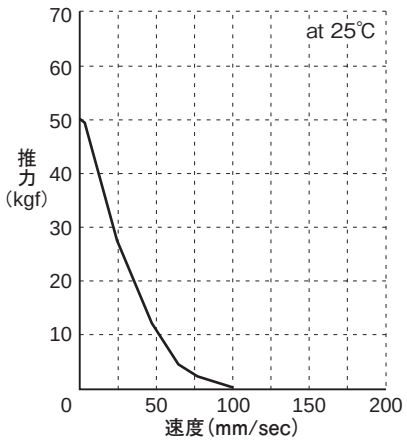
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様(IP40相当) SCN6-050-□□□-B 標準在庫機種 アブソリュート機能付 防塵防滴仕様(IP54相当) SCN6-050-□□□-BW 標準在庫機種 アブソリュート機能付					
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
最大推力(N)/(kgf)：typ値	500/51.0					
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	30					
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	350/35.5					
ネジリード(mm)	3					
最大速度(mm/s)	SCN6-050-B：100　SCN6-050-BW：80					
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)					
ロストモーション(mm)	0.3					
ロッド径(mm)	Ø22					
ロッド先端ネジ径	M14　ピッチ1.5(金属製SUS303)					
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)					
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)					
アンプ重量(kg)	0.4					
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載					

注 1）注 2）は、P65 をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P26 をご覧ください。

外形図 ➧ P39 参照

■ 速度 - 推力特性



■ SCN6-BW 外観

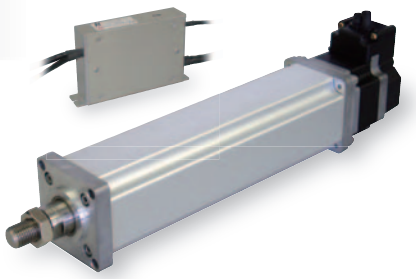
■ 取付用フート金具〈別売〉

型式：FT-002（SCN6 専用）

※外形図は P80 参照

SCN6-060 60kgf type

空気圧シリンダの内径Φ40の機種に相当します。
最大推力：650N/66.3kgf※typ 値
最大速度：100mm/sec※typ 値 at25℃
防塵・防滴仕様（IP54 相当）も準備しています。



■ 型式説明

SCN6 - 060 - □□□ - □ □ □

- SCN6：シリーズ名
- 060：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 1つ目の□：空欄：NPN　A: PNP
- 2つ目の□：B: アンプ別置き型　BW：防塵防滴仕様
- 3つ目の□：空欄：標準セット※　-M: シリンダのみ　-A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

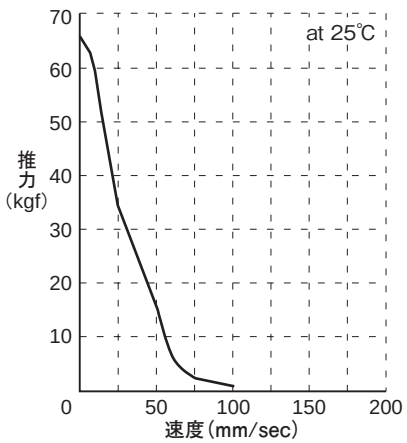
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様(IP40相当) SCN6-060-□□□-B 標準在庫機種 アブソリュート機能付 防塵防滴仕様［IP54相当) SCN6-060-□□□-BW 標準在庫機種 アブソリュート機能付					
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
最大推力(N)/(kgf)：typ値	650/66.3					
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	45					
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	450/45.9					
ネジリード(mm)	3					
最大速度(mm/s)	100					
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)					
ロストモーション(mm)	0.3					
ロッド径(mm)	Ø22					
ロッド先端ネジ径	M14　ピッチ1.5(金属製SUS303)					
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)					
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)					
アンプ重量(kg)	0.4					
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載					

注1）注2）は、P65をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P26をご覧ください。

外形図 ➧ P39 参照

■ 速度 - 推力特性



■ SCN6-BW 外観

■ 取付用フート金具〈別売〉

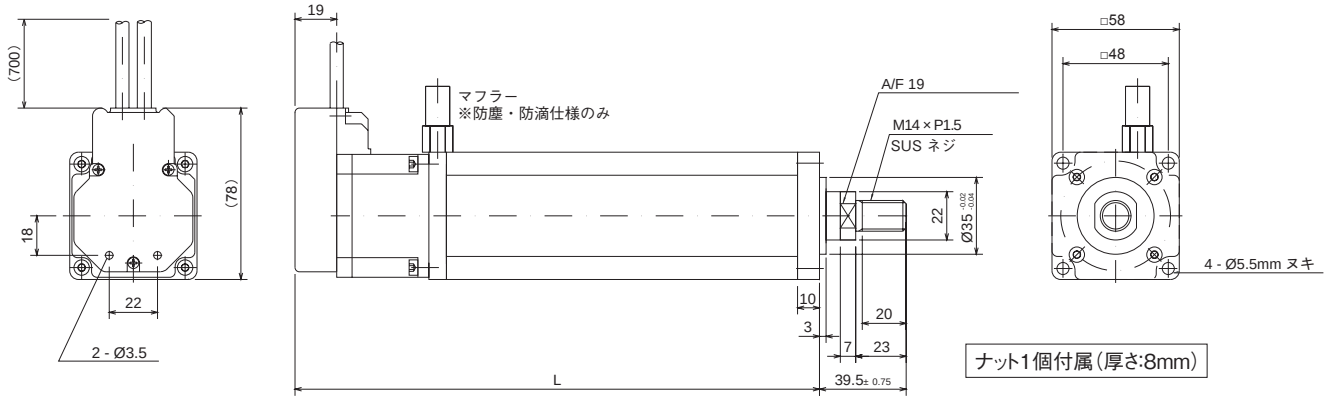
型式：FT-002（SCN6 専用）

※外形図は P80 参照

SCN6-B/BW 外形図

単位（mm）

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

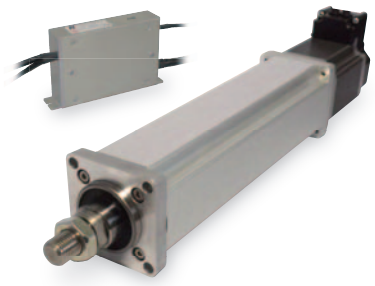


機　種	ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
SCN6-**020**	L(mm)	189	239	289	339	389	439
	重量(kg)	1.6	1.9	2.2	2.5	2.8	2.8
SCN6-**040**	L(mm)	223	273	323	373	423	473
	重量(kg)	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4
SCN6-**050**	L(mm)	201	251	301	351	401	451
	重量(kg)	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4
SCN6-**060**	L(mm)	223	273	323	373	423	473
	重量(kg)	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scn6.html

SCN6-080Q 80kgf type

強力なガイド機構により
横方向からの大きな荷重を受けられる高剛性機種



■ 型式説明

SCN6 - 080 Q - □□□ - ■ ■

- SCN6：シリーズ名
- 080：最大推力 (kgf)
- Q：ロッド強化タイプ
- □□□：ストローク (mm)
- ■：空欄：NPN　A: PNP
- ■：空欄：標準セット※　-M: シリンダのみ　-A: サーボアンプのみ

■ 仕　様

※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	SCN6-080Q-□□□-B
システム型式 □□□ 部分	100
ストローク(mm)	100
最大推力(N)/(kgf)：typ値	800 / 81.6
電源投入時(垂直使用)最大可搬質量(kg)	45
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	450 / 45.9
ネジリード(mm)	3
最大速度(mm/s)	100
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01(短時間繰返し位置決め精度　注1)、注2)
ロストモーション(mm)	0.3
モーメント(N)/(kgf)	期待走行寿命10000kmにおける負荷モーメント: 原点から100mmストロークにおいて 90/9.2(表1参照)
ロッド径(mm)	φ25
ロッド先端ネジ径	M14 ピッチ1.5 (金属製SUS303)
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)
アンプ重量(kg)	0.4
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載

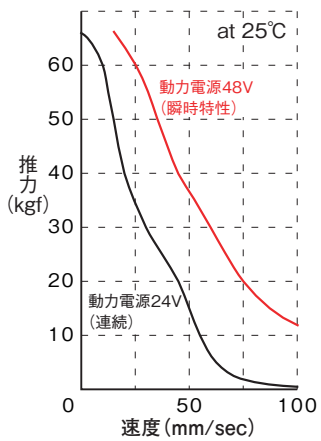
注１）注２）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➡ P41 参照

10kg の負荷をかけた
テスト動画をご覧下さい。

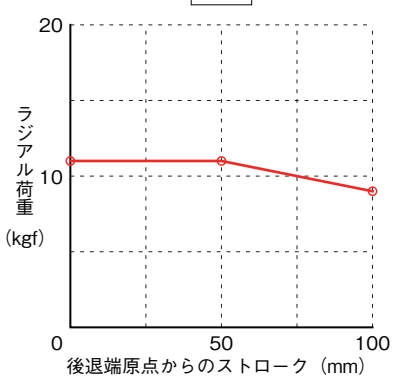
動画で Check!
https://www.youtube.com/watch?v=wfdD8QyuXm4

■ 速度 - 推力特性



■ 負荷モーメント(期待走行寿命 10000km 時)

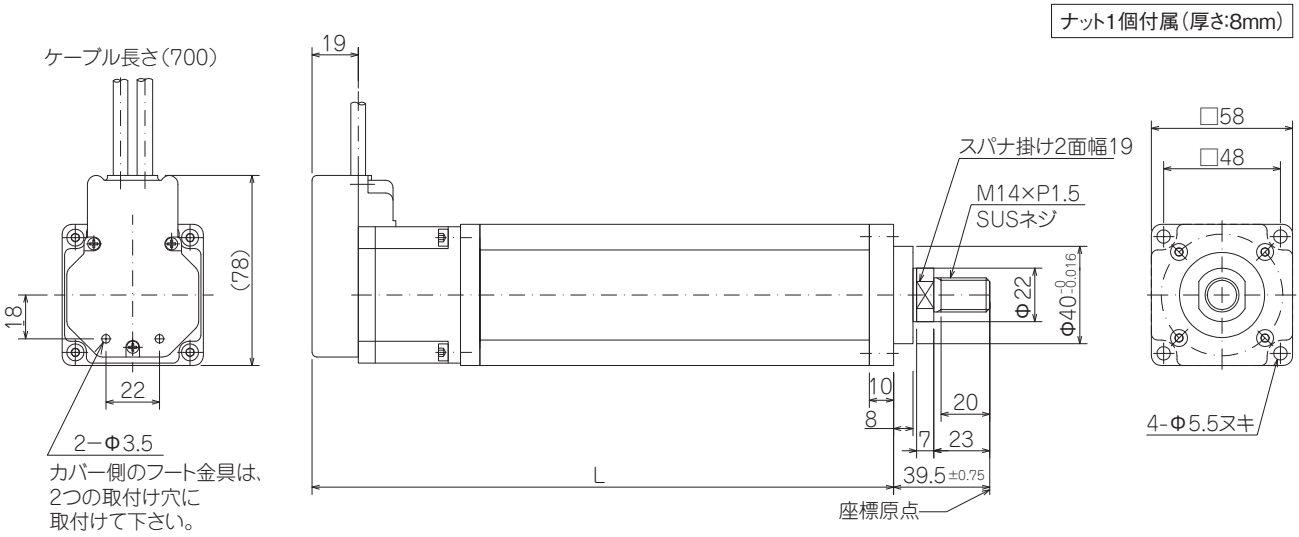
表1



SCN6-080Q 外形図

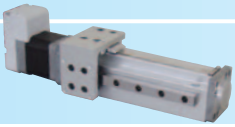
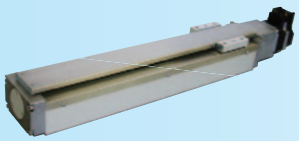
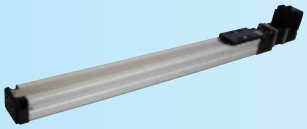
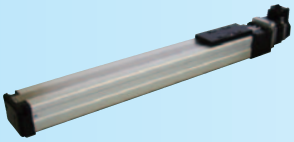
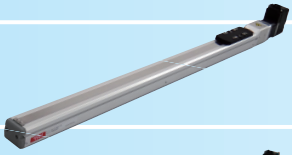
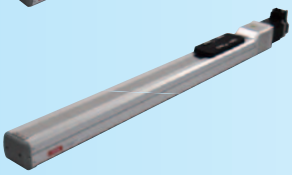
サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位 （mm）



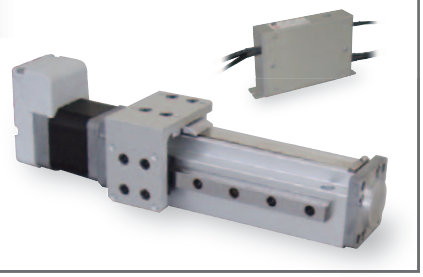
ストローク（mm）	100
L（mm）	323
重量（kg）	2.5

ロッドレスタイプ
メカシリンダ

	シリーズ名	掲載頁
	SCLG5	P43
	SCLG6-020	P45
	SCLG6-030	P46
	SCLT4-015	P48
	SCLT4-030	P49
	SCLT6-025	P51
	SCLT6-050	P52
	SCKSF4-020	P54
	SCKSF6-020	P56
	SCKSF6-030	P57
	SCKR6A	P59
	SCKR6C	P61
	NEW SCLL7後継機種 SCTB7	P63
		P71

SCLG5

LM ガイドを標準装備した小型ロッドレスシリンダ。
位置決め用途
※計測用途の場合はお問合せ下さい。



■ 型式説明

SCLG5 - 010 - □□□ - □ □ □

- SCLG5：シリーズ名
- 010：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- 空欄：標準 / B01：LM ガイド取付方向反対仕様
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

※LM ガイド取付方向をご指定頂けます。P65 参照

※標準セットにはサーボアンプが含まれます。
250mm ストロークはありません。

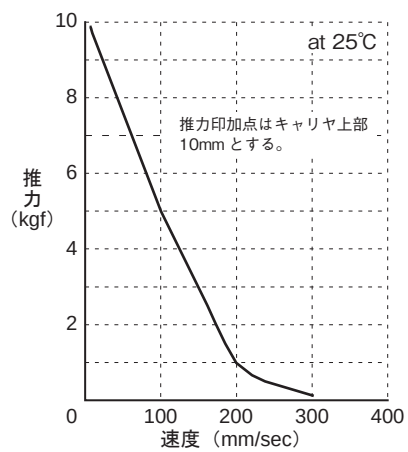
■ 仕　様

システム型式	SCLG5-010-□□□-B 標準在庫機種				
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	300
ストローク(mm)	50	100	150	200	300
最大推力(N)/(kgf)：typ値	100/10.2				
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	70/7.1				
ネジリード(mm)	6				
最大速度(mm/s)	300				
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)				
ロストモーション(mm)	0.3				
水平方向最大可搬重量(kg)	10				
垂直方向最大可搬重量(kg)	3				
許容負荷モーメント (Nm) /(kgfcm)	Mp = 1.5/15、My = 1.5/15、Mr = 5/51　注3)				
張出負荷長(mm)	150以下　注4)				
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)				
アンプ重量(kg)	0.4				
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載				

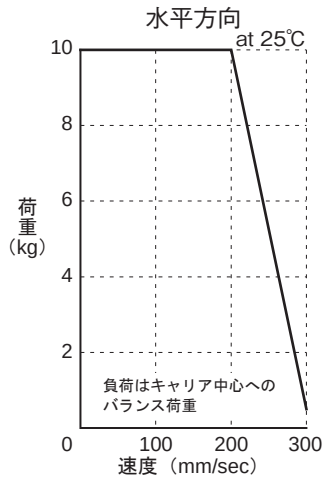
注 1 ）注 2）注 3）注 4）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P44 参照

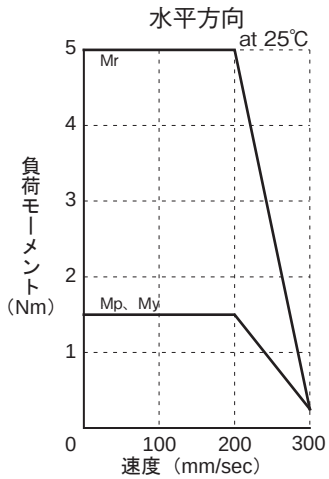
■ 速度 - 推力特性



■ 負荷重量 - 速度特性



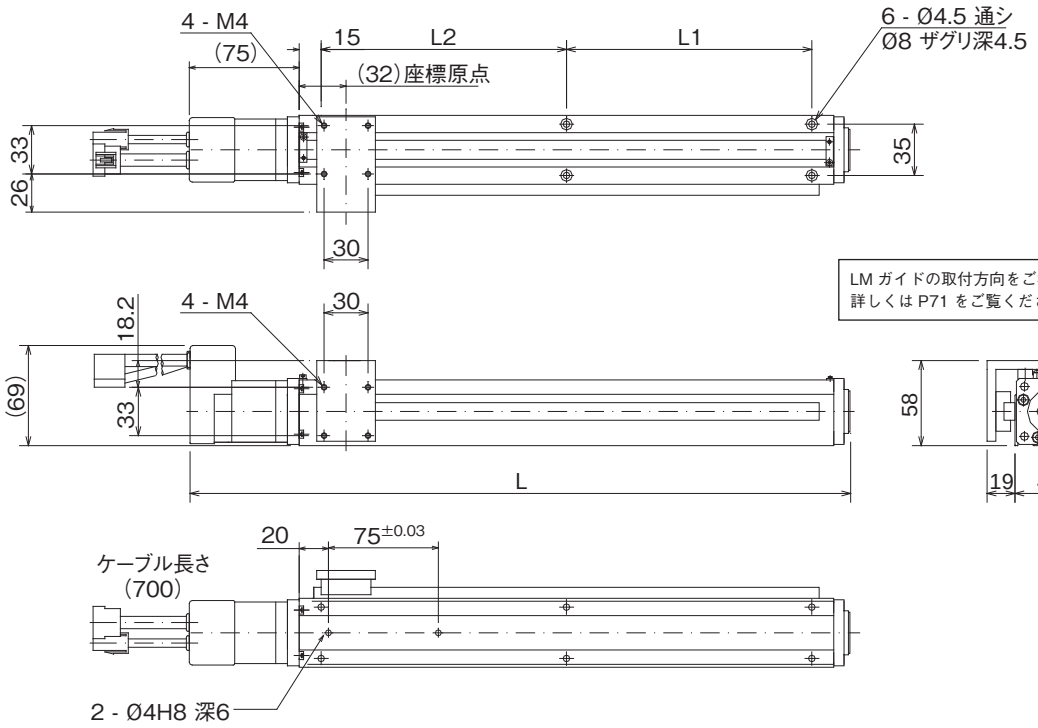
■ 負荷モーメント - 速度特性



SCLG5 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



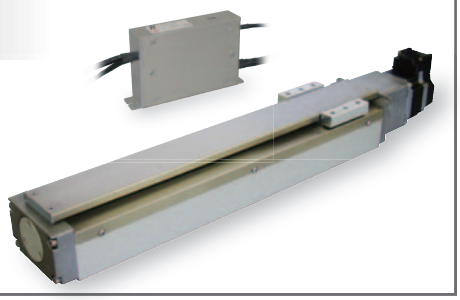
LM ガイドの取付方向をご指定いただけます。
詳しくは P71 をご覧ください。

ストローク(mm)	50	100	150	200	300
L(mm)	201	251	301	351	451
L1(mm)	85	135	185	117.5	167.5
L2(mm)	—	—	—	117.5	167.5
重量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.3

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scll5.html

SCLG6-020

単軸用途ロッドレスシリンダ
最大可搬重量：20kg（水平方向）
ストローク：200mm ～ 1000mm
位置決め用途　※計測用途の場合はお問合せ下さい。



■ 型式説明

SCLG6 - 020 - □□□ - □ □ □

- SCLG6：シリーズ名
- 020：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 1つ目の□：空欄：NPN　A: PNP
- 2つ目の□：B: 標準
- 3つ目の□：空欄：標準セット※　-M: シリンダのみ　-A: サーボアンプのみ

※標準セットにはサーボアンプが含まれます。
900mm ストロークはありません。

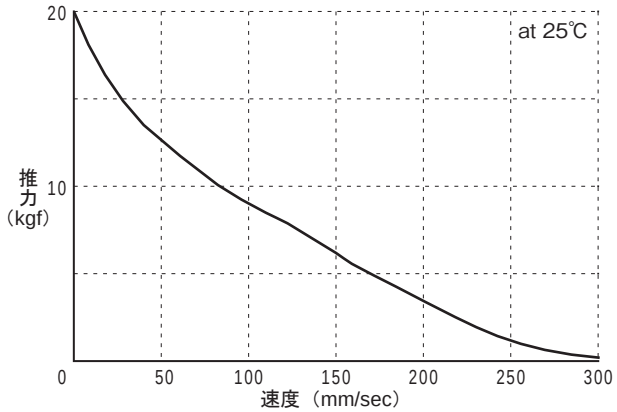
■ 仕　様

システム型式	SCLG6-020-□□□-B 標準在庫機種							
システム型式 □□□ 部分	200	300	400	500	600	700	800	A00
ストローク(mm)	200	300	400	500	600	700	800	1000
最大推力(N)/(kgf)：typ値	200/20.4							
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	140/14.2							
ネジリード(mm)	8							
最大速度(mm/s)	300					280	220	150
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)							
ロストモーション(mm)	0.3							
水平方向最大可搬重量(kg)	20							
垂直方向最大可搬重量(kg)	10							
許容負荷モーメント（Nm）/(kgfcm)	Mp=6/60、My=6/60、Mr=10/100　注3)							
張出負荷長(mm)	150以下　注4)							
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)							
アンプ重量(kg)	0.4　注4)							
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載							

注１）注２）注３）注４）は、P65 をご覧ください。

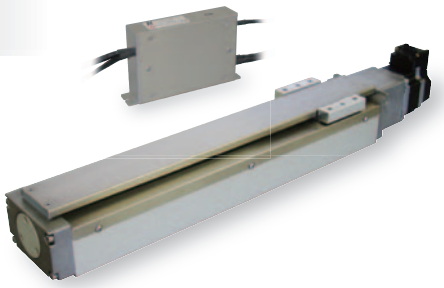
外形図 ➧ P47 参照

■ 速度 - 推力特性



SCLG6-030

単軸用途ロッドレスシリンダ
最大可搬重量：20kg（水平方向）
ストローク：200mm ～ 1000mm
位置決め用途　※計測用途の場合はお問合せ下さい。



■ 型式説明

SCLG6 - 030 - □□□ - □ □ □

- SCLG6：シリーズ名
- 030：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 1つ目の□：空欄：NPN　A: PNP
- 2つ目の□：B: 標準
- 3つ目の□：空欄：標準セット※　-M: シリンダのみ　-A: サーボアンプのみ

※標準セットにはサーボアンプが含まれます。
900mm ストロークはありません。

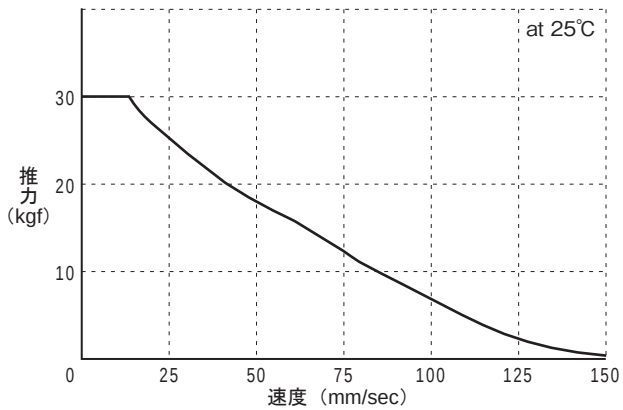
■ 仕　様

システム型式	SCLG6-030-□□□-B 標準在庫機種 アブソリュート機能付							
システム型式 □□□ 部分	200	300	400	500	600	700	800	A00
ストローク(mm)	200	300	400	500	600	700	800	1000
最大推力(N)/(kgf)：typ値	300/30.6							
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	280/28.6							
ネジリード(mm)	4							
最大速度(mm/s)	150					140	110	75
繰返し位置決め精度(mm)	±0.01　注1)、注2)							
ロストモーション(mm)	0.3							
水平方向最大可搬重量(kg)	20							
垂直方向最大可搬重量(kg)	20							
許容負荷モーメント（Nm）/(kgfcm)	Mp=6/60、My=6/60、Mr=10/100　注3)							
張出負荷長(mm)	150以下　注4)							
位置決め点数	16(但し、シリアル接続時無制限)							
アンプ重量(kg)	0.4　注4)							
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載							

注１）注２）注３）注４）は、P65 をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P27 をご覧ください。

外形図 ➧ P47 参照

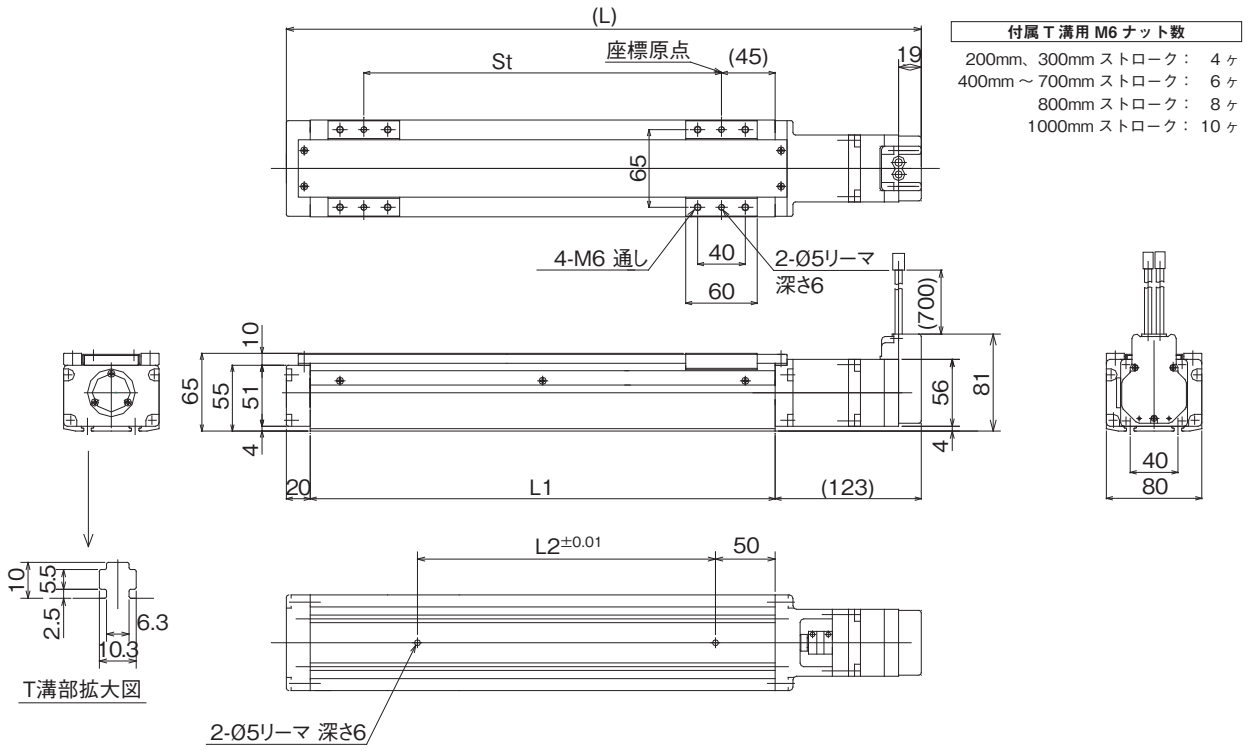
■ 速度 - 推力特性



SCLG6 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



付属 T 溝用 M6 ナット数

200mm、300mm ストローク： 4 ヶ
400mm ～ 700mm ストローク： 6 ヶ
800mm ストローク： 8 ヶ
1000mm ストローク： 10 ヶ

ストローク(mm)	200	300	400	500	600	700	800	1000
L(mm)	433	533	633	733	833	933	1033	1233
L1(mm)	290	390	490	590	690	790	890	1090
L2(mm)	150	250	250	250	250	250	250	250
重量(kg)	2.7	3.7	4.7	5.7	6.7	7.7	8.7	10.7

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scll6.html

SCLT4-015 サーボアンプ一体型

強力なLMガイドとボールネジ駆動の送り機構ですので、
高負荷・高速移動が可能です。
直交ロボットのベースマシンとしてご使用いただけます。

■ 型式説明

SCLT4 - 015 - □□□ - □ □

- SCLT4：シリーズ名
- 015：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- □：空欄：NPN / A：PNP
- □：S：標準 / SBR：ブレーキ付き

※モータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

■ 仕　様

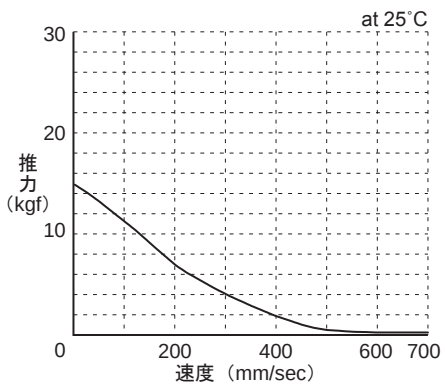
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様 SCLT4-015-□□□-S / ブレーキ付き仕様 SCLT4-015-□□□-SBR									
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300	350	400	450	500
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
最大推力(N) /(kgf) : typ値	150/15									
押付モード時最大推力(N)/(kgf):typ値	105/10.5									
ボールネジリード(mm)	12									
最大速度(mm/s)	700									680
繰返し位置決め精度(mm)	±0.02　注2)、注6)									
ロストモーション(mm)	0.1									
水平方向最大可搬重量(kg)	5									
垂直方向最大可搬重量(kg)	1.5/5(外付け回生ユニット使用時)									
許容負荷モーメント(Nm) /(kgfcm)	Mp=12/120、My=12/120、Mr=31/310 注3)									
位置決め点数	16点(但し、シリアル接続時無制限)									
サーボアンプ重量(kg)	サーボアンプ一体型									
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載									

注2）注3）注6）は、P65をご覧ください。

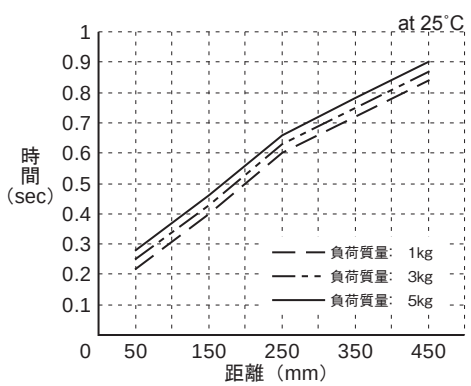
外形図 ➧ P50 参照

■ 速度 - 推力特性



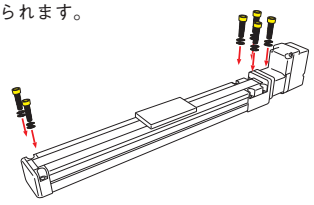
■ 水平荷重ー位置決め時間特性※参考値

SCLT4-015-450-S



■ 取り付け方法

上からボルトで直接取付られます。



SCLT4-030 サーボアンプ一体型

強力なLMガイドとボールネジ駆動の送り機構ですので、
高負荷・高速移動が可能です。
直交ロボットのベースマシンとしてご使用いただけます。

■ 型式説明

SCLT4 - 030 - □□□ - □ □

- SCLT4：シリーズ名
- 030：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A：PNP
- 空欄：標準 / SBR：ブレーキ付き

※モータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

■ 仕　様

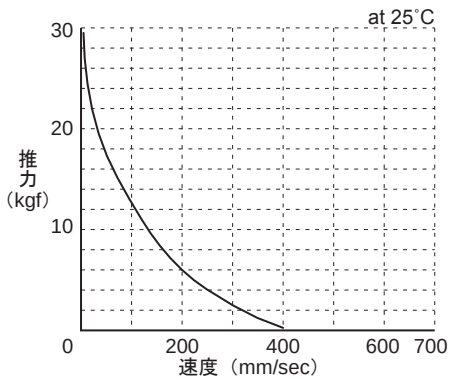
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様 SCLT4-030-□□□-S / ブレーキ付き仕様 SCLT4-030-□□□-SBR									
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300	350	400	450	500
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
最大推力(N) /(kgf) : typ値	300/30									
押付モード時最大推力(N)/(kgf) : typ値	210/21									
ボールネジリード(mm)	6									
最大速度(mm/s)	400									340
繰返し位置決め精度(mm)	±0.02　注2)、注6)									
ロストモーション(mm)	0.1									
水平方向最大可搬重量(kg)	10									
垂直方向最大可搬重量(kg)	2.5/10(外付け回生ユニット使用時)									
許容負荷モーメント(Nm) /(kgfcm)	Mp=12/120、My=12/120、Mr=31/310 注3)									
位置決め点数	16点(但し、シリアル接続時無制限)									
サーボアンプ重量(kg)	サーボアンプ一体型									
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載									

注 2）注 3）注 6）は、P65 をご覧ください。

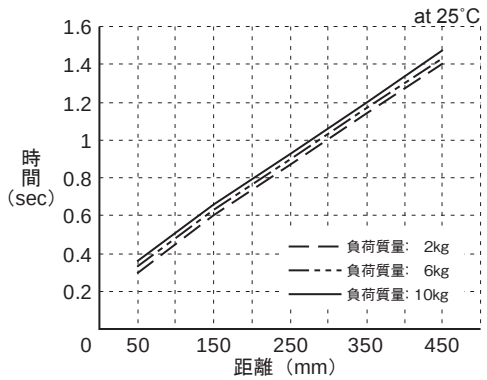
外形図 ➧ P50 参照

■ 速度 - 推力特性



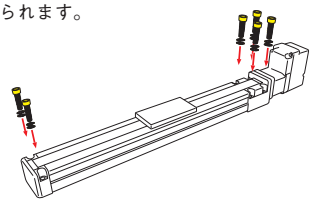
■ 水平荷重ー位置決め時間特性※参考値

SCLT4-030-450-S

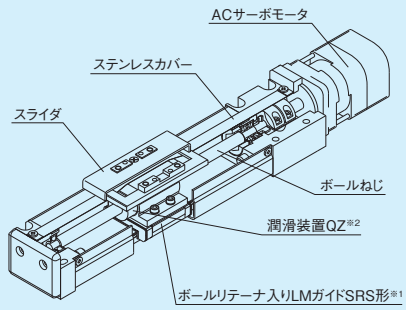


■ 取り付け方法

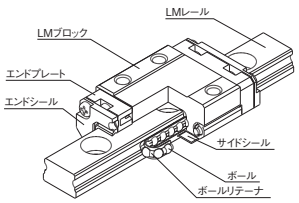
上からボルトで直接取付られます。



SCLT4 / 6 構造図



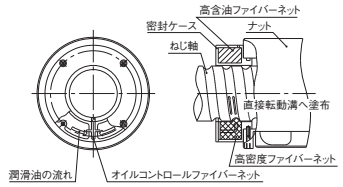
※1 ボールリテーナ入りLMガイドSRS形



SRS 形は、ボールリテーナの採用によりボール同士の相互摩擦が解消され、次の効果が得られます。

1. 低騒音、好音質
2. 長期メンテナンスフリー
3. 高速性に優れ、長寿命
4. 優れた潤動性
5. 低発塵

※2 潤滑装置QZ



1. メンテナンス間隔の大幅な延長が可能

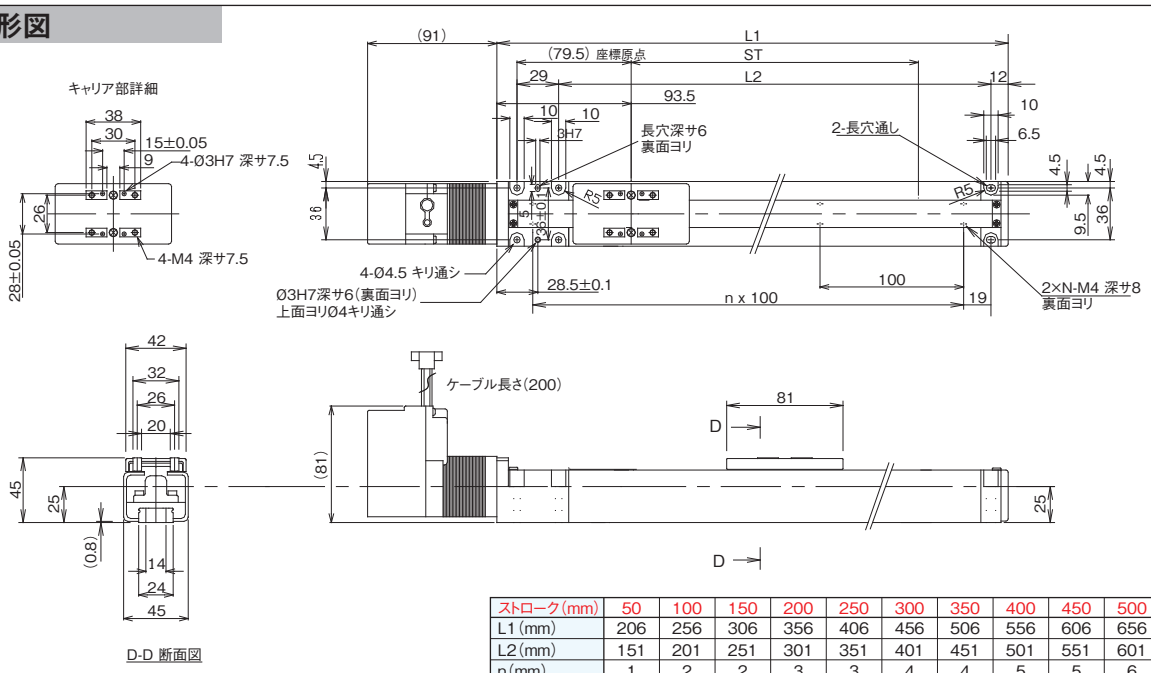
ボールねじにおける通常のグリース潤滑では、走行とともに微少の油が損失していきます。潤滑装置 QZ を装着することにより長期にわたり損失した油分を補い、メンテナンス間隔の大幅な延長ができます。

2. 環境に優しい潤滑システム

潤滑装置 QZ は、高密度ファイバーネットにより適切な箇所に適切な量の油を供給するため、むだな油がなく、環境に優しい潤滑システムです。

SCLT4 外形図

単位（mm）



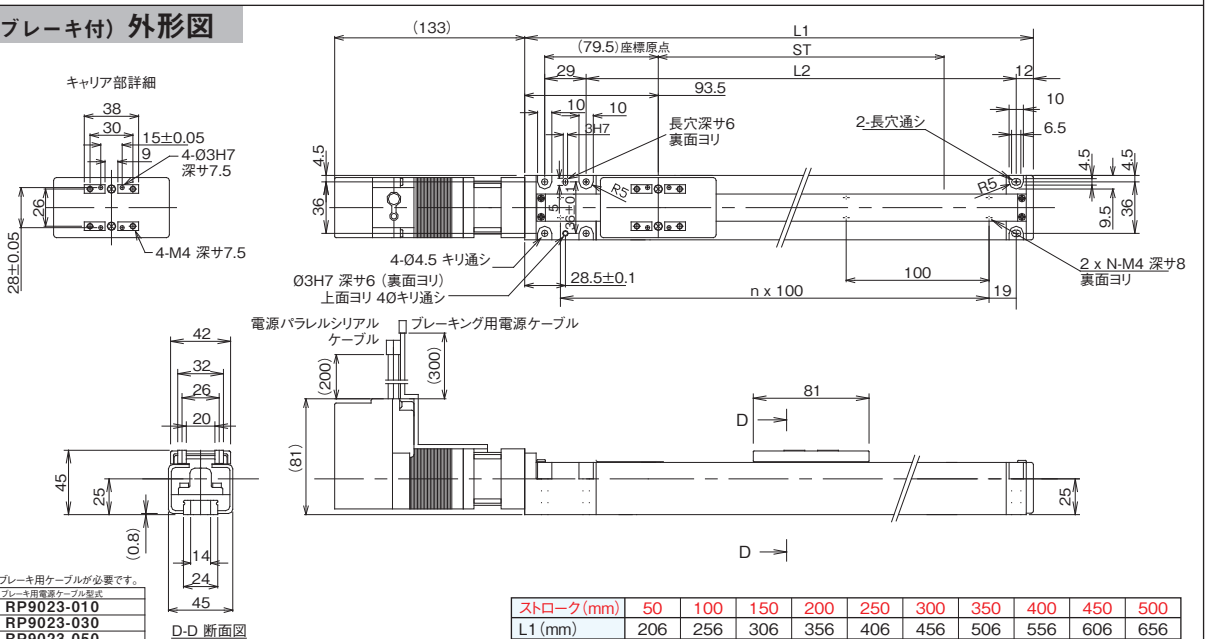
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L1 (mm)	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656
L2 (mm)	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601
n (mm)	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N (mm)	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
重量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

モータの取付方向をご指定頂けます。
詳しくは P65 をご覧ください。

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_sclt4.html

SCLT4（ブレーキ付）外形図

単位（mm）



※ブレーキ付仕様には下記ブレーキ用ケーブルが必要です。

長さ(m)	ブレーキ用電源ケーブル型式
1	RP9023-010
3	RP9023-030
5	RP9023-050
10	RP9023-100

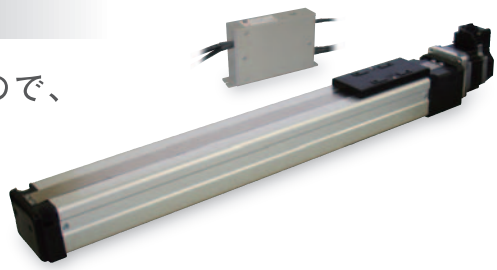
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L1 (mm)	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656
L2 (mm)	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601
n (mm)	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N (mm)	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
重量 (kg)	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

モータの取付方向をご指定頂けます。
詳しくは P65 をご覧ください。

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_sclt4.html

SCLT6-025

強力なLMガイドとボールネジ駆動の送り機構ですので、
高負荷・高速移動が可能です。
直交ロボットのベースマシンとして
ご使用いただけます。



■ 型式説明

SCLT6 - 025 - □□□ - □ □ □

- SCLT6：シリーズ名
- 025：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 1つ目の□：空欄 : NPN / A: PNP
- 2つ目の□：B: 標準 / BBR : ブレーキ付き
- 3つ目の□：空欄 : 標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

※ブレーキ付き仕様はモータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

■ 仕　様

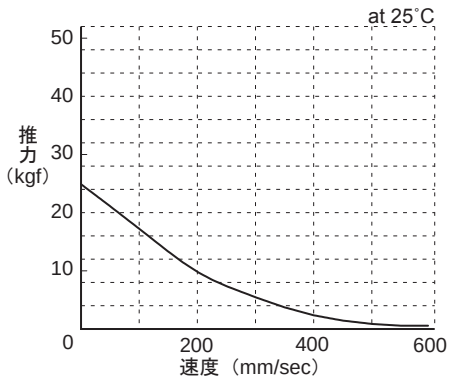
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様 SCLT6-025-□□□-B ブレーキ付き仕様 SCLT6-025-□□□-BBR アブソリュート機能付												
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
最大推力(N) /(kgf) : typ値	250/25												
押付モード時最大推力(N)/(kgf) : typ値	175/17.5												
ボールネジリード(mm)	12												
最大速度(mm/s)	600												500
繰返し位置決め精度(mm)	±0.02　注2)、注6)												
ロストモーション(mm)	0.1												
水平方向最大可搬重量(kg)	16												
垂直方向最大可搬重量(kg)	4/16(外付け回生ユニット使用時)												
許容負荷モーメント(Nm) /(kgfcm)	Mp=25.7/257、My=25.7/257、Mr=58/580　注3)												
位置決め点数	16点(但し、シリアル接続時無制限)												
サーボアンプ重量(kg)	0.4												
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載												

注2）注3）注6）は、P65をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P26をご覧ください。

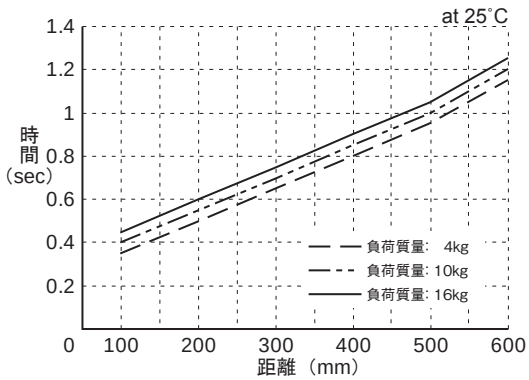
外形図 ➧ P53 参照

■ 速度 - 推力特性



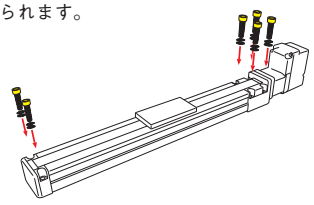
■ 水平荷重ー位置決め時間特性※参考値

SCLT6-025-600-B



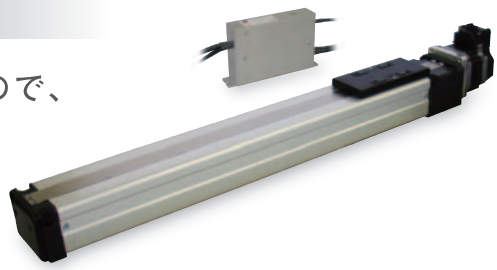
■ 取り付け方法

上からボルトで直接取付られます。



SCLT6-050

強力なLMガイドとボールネジ駆動の送り機構ですので、
高負荷・高速移動が可能です。
直交ロボットのベースマシンとして
ご使用いただけます。



■ 型式説明

SCLT6 - 050 - □□□ - □ □ □

- SCLT6：シリーズ名
- 050：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- □：空欄 : NPN / A: PNP
- □：B: 標準 / BBR : ブレーキ付き
- □：空欄 : 標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

※ブレーキ付き仕様はモータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

■ 仕　様

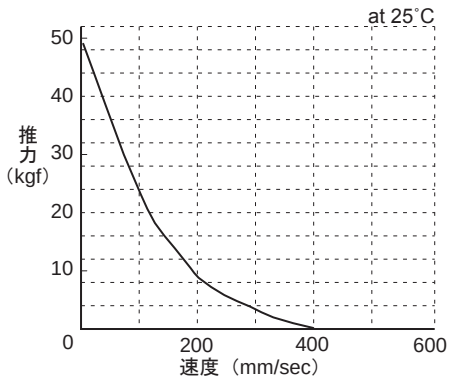
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様 SCLT6-050-□□□-B / ブレーキ付き仕様 SCLT6-050-□□□-BBR アブソリュート機能付												
システム型式 □□□ 部分	050	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
最大推力(N) /(kgf) : typ値	500/50												
押付モード時最大推力(N)/(kgf):typ値	350/35												
ボールネジリード(mm)	6												
最大速度(mm/s)	350											340	250
繰返し位置決め精度(mm)	±0.02　注2)、注6)												
ロストモーション(mm)	0.1												
水平方向最大可搬重量(kg)	30												
垂直方向最大可搬重量(kg)	6/30(外付け回生ユニット使用時)												
許容負荷モーメント(Nm) /(kgfcm)	Mp=25.7/257、My=25.7/257、Mr=58/580　注3)												
位置決め点数	16点(但し、シリアル接続時無制限)												
サーボアンプ重量(kg)	0.4												
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載												

注2）注3）注6）は、P65をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P26をご覧ください。

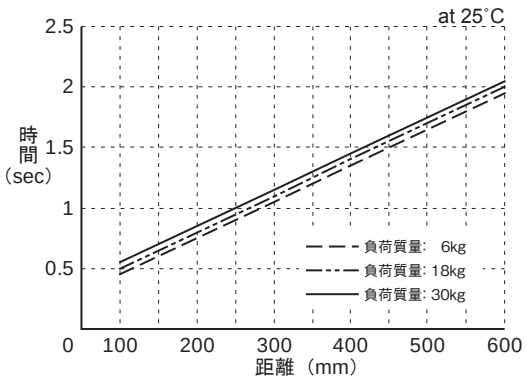
外形図 ➧ P53 参照

■ 速度 - 推力特性



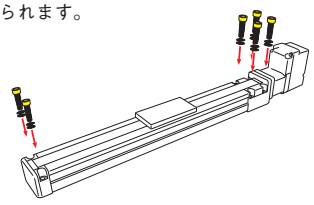
■ 水平荷重ー位置決め時間特性※参考値

SCLT6-050-600-B



■ 取り付け方法

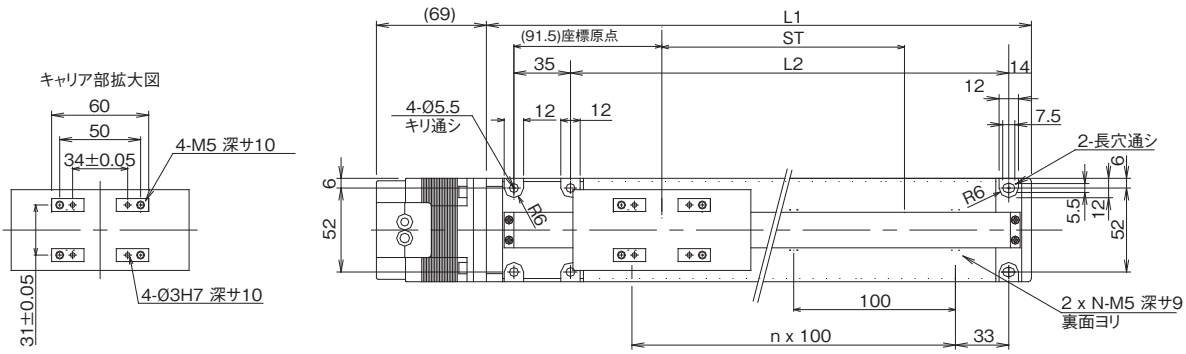
上からボルトで直接取付られます。

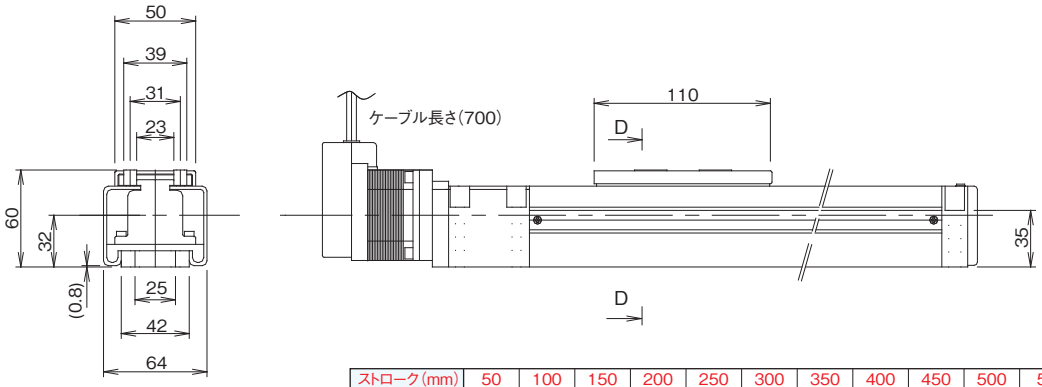


SCLT6 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）





ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
L1(mm)	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	887
L2(mm)	171	221	271	321	371	421	471	521	571	621	671	721	821
n(mm)	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8
N(mm)	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	9
重量(kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	5.1

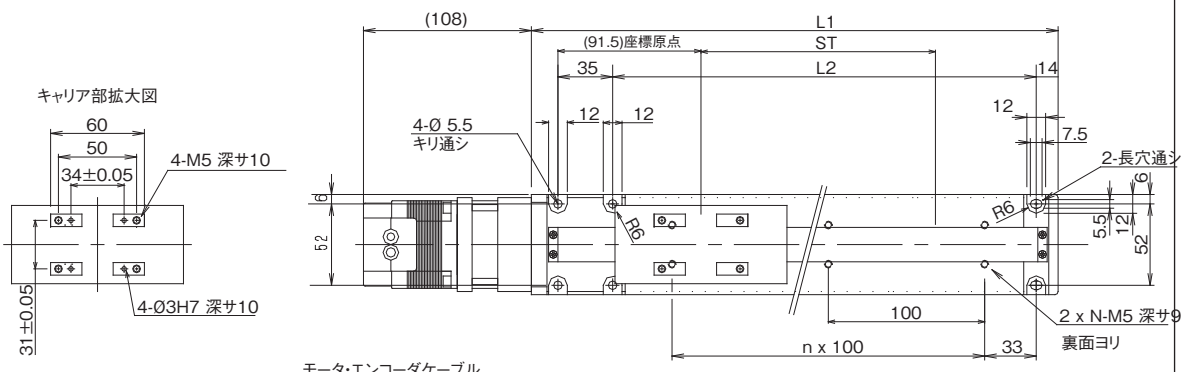
お客様でモータの取付方向を変えていただけます。

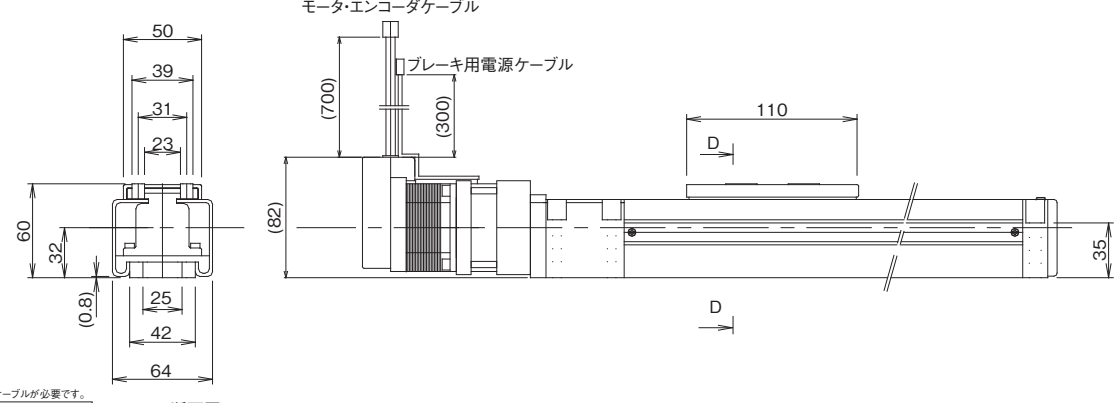
CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_sclt4.html

SCLT6（ブレーキ付）外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）





※ブレーキ付仕様には下記ブレーキ用ケーブルが必要です。

長さ(m)	ブレーキ用電源ケーブル型式
1	RP9023-010
3	RP9023-030
5	RP9023-050
10	RP9023-100

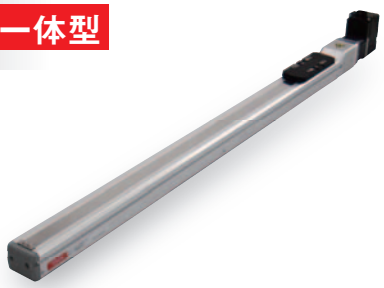
モータの取付方向をご指定頂けます。
詳しくは P65 をご覧ください。

ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
L1(mm)	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	887
L2(mm)	171	221	271	321	371	421	471	521	571	621	671	721	821
n(mm)	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8
N(mm)	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	9
重量(kg)	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	6.0

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_sclt4.html

SCKSF4-020 サーボアンプ一体型

高剛性・高速・長尺ロッドレスシリンダ
THK 製 KSF4 使用
最大速度：500mm/sec
負荷モーメント Mp=103,My=103,Mr=58



■ 型式説明

SCKSF4 - 020 - □□□ - □ □

- SCKSF4：シリーズ名
- 020：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- 空欄：標準 / S: 標準 / SBR：ブレーキ付き

※モータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

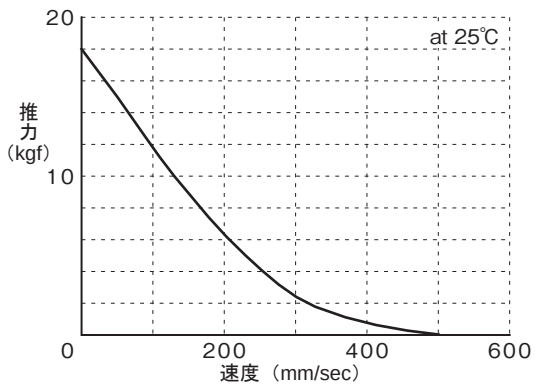
■ 仕　様

システム型式			標準仕様 SCKSF4-020-□□□-S / ブレーキ付き仕様 SCKSF4-020-□□□-SBR											
システム型式 □□□ 部分			300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
ストローク(mm)			300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
最大推力(N/kgf)			180/18												
押付モード時最大推力(N/kgf)			120/12												
ボールネジリード(mm)			10												
最大速度(mm/s)			500						430	370	320	290	250	230	200
繰り返し位置決め精度(mm)			±0.02 注6)												
ロストモーション(mm)			0.1												
最大可搬質量(kg)	水平、	0.5G	12												
	壁掛け	1.0G	8												
	垂直	0.5G	2/8(回生ユニット使用時)												
		1.0G	2/6(回生ユニット使用時)												
静的許容モーメント(Nm)			Mp=103,My=103,Mr=58 注7)												
許容オーバーハング長さ			P74に掲載												
走行寿命(km)			10000 注8)												
位置決め点数			16点(但し、シリアル接続時無制限)												
アンプ重量 (kg)			サーボアンプ一体型												
電気仕様 / 環境条件			P66、P67に掲載												

注 6）注 7）注 8）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P55 参照

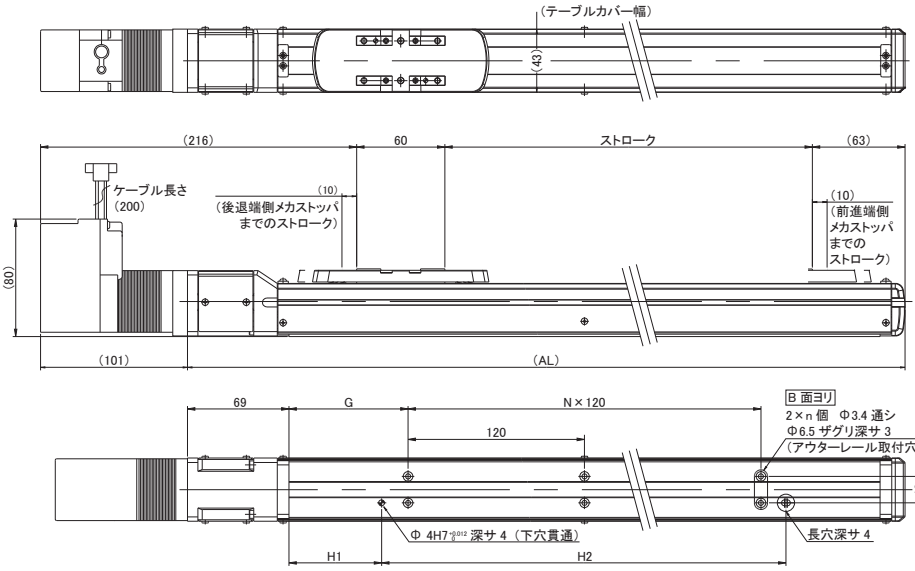
■ 速度 - 推力特性

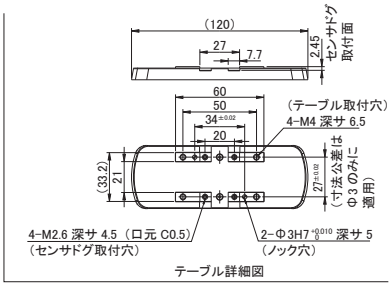


SCKSF4-S 外形図

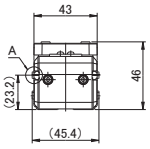
※サーボアンプ一体型

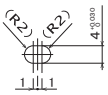
単位（mm）



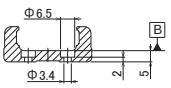


テーブル詳細図

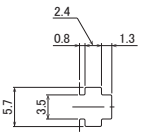




長穴詳細図



アウタレール取付穴詳細図



A部詳細図

Tスロットはセンサ取付け専用です。
それ以外の目的では使用しないでください。

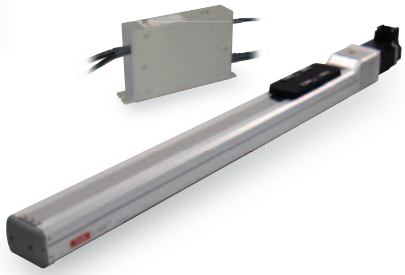
ストローク[mm]		300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
メカストッパ間ストローク[mm]		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920
寸法[mm]	AL	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138
	G	46	71	96	61	86	51	76	41	66	91	56	81	46
	H1	63	48	48	48	63	63	63	48	48	48	63	63	63
	H2	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925
取り付けピッチ数	N	3	3	3	4	4	5	5	6	6	6	7	7	8
取付穴数	n	4	4	4	5	5	6	6	7	7	7	8	8	9
質量[kg]		3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.4

モータの取付方向をご指定頂けます。
詳しくは P65 をご覧ください。

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scksf.html

SCKSF6-030

高剛性・高速・長尺ロッドレスシリンダ
THK 製 KSF6 使用
最大速度：900mm/sec
負荷モーメント Mp:330Nm My:216Nm Mr:188Nm



■ 型式説明

SCKSF6 - 030 - □□□ - □ □ □

- SCKSF6：シリーズ名
- 030：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- 空欄：標準 / B：ブレーキ付き
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

※ブレーキ付き仕様はモータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

■ 仕　様

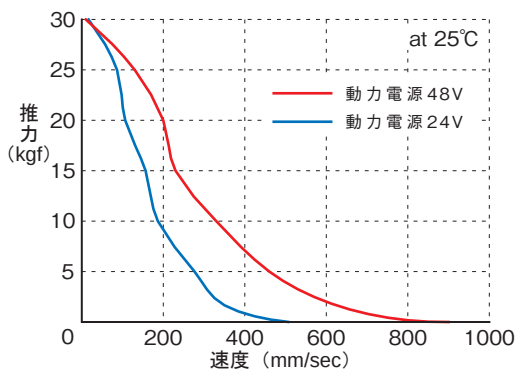
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式			標準仕様 SCKSF6-030-□□□-B / ブレーキ付き仕様 SCKSF6-030-□□□-BBR（アブソリュート機能付）											
システム型式 □□□ 部分			700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
ストローク(mm)			700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
最大推力(N/kgf)			300/30												
押付モード時最大推力(N/kgf)			180/18												
ボールネジリード(mm)			20												
最大速度(mm/s)	24V電源使用時		500	500	500	500	500	500	500	470	430	400	370	340	320
	48V電源使用時		900	870	770	690	630	570	520	470	430	400	370	340	320
繰り返し位置決め精度(mm)			±0.04 注6)												
ロストモーション(mm)			0.1												
最大可搬質量(kg)	水平、壁掛け	1.0G	22												
	垂直	0.3G	10(回生ユニット使用時)												
		1.0G	3(回生ユニット使用時)												
静的許容モーメント(Nm)			Mp=330,My=216,Mr=188 注7)												
許容オーバーハング長さ			P74に掲載												
走行寿命(km)			20000 注8)												
位置決め点数			16点(但し、シリアル接続時無制限)												
アンプ重量 (kg)			0.4												
電気仕様 / 環境条件			P66、P67に掲載												

注 6）注 7）注 8）は、P65 をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P26 をご覧ください。

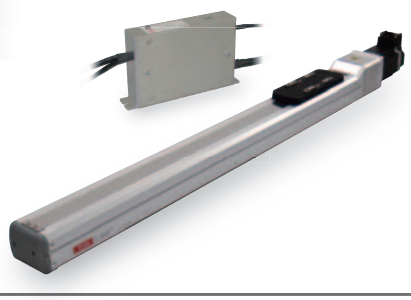
外形図 ➧ P58 参照

■ 速度 - 推力特性



SCKSF6-020

高剛性・高速・長尺ロッドレスシリンダ
THK 製 KSF6 使用
最大速度：1400mm/sec
負荷モーメント Mp:330Nm My:216Nm Mr:188Nm



■ 型式説明

SCKSF6 - 020 - □□□ - □ □ □

- SCKSF6：シリーズ名
- 020：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- 空欄：標準 / B: 標準 / BBR：ブレーキ付き
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

※ブレーキ付き仕様はモータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

■ 仕　様

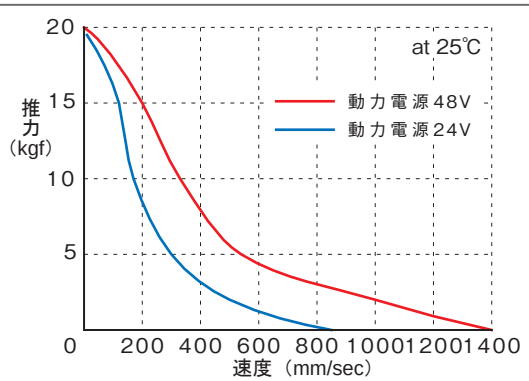
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式			標準仕様 SCKSF6-020-□□□-B / ブレーキ付き仕様 SCKSF6-020-□□□-BBR アブソリュート機能付												
システム型式 □□□ 部分			700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
ストローク(mm)			700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
最大推力(N/kgf)			200/20												
押付モード時最大推力(N/kgf)			120/12												
ボールネジリード(mm)			30												
最大速度(mm/s)	24V電源使用時		850						780	710	650	600	550	510	480
	48V電源使用時		1400	1300	1160	1040	940	850	780	710	650	600	550	510	480
繰り返し位置決め精度(mm)			±0.05 注6)												
ロストモーション(mm)			0.1												
最大可搬質量(kg)	水平、壁掛け	1.0G	14												
	垂直	0.3G	4 (回生ユニット使用時)												
		1.0G	1 (回生ユニット使用時)												
静的許容モーメント(Nm)			Mp=330,My=216,Mr=188 注7)												
許容オーバーハング長さ			P74に掲載												
走行寿命(km)			20000 注8)												
位置決め点数			16点(但し、シリアル接続時無制限)												
アンプ重量 (kg)			0.4												
電気仕様 / 環境条件			P66、P67に掲載												

注 6）注 7）注 8）は、P65 をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P26 をご覧ください。

外形図 ➧ P58 参照

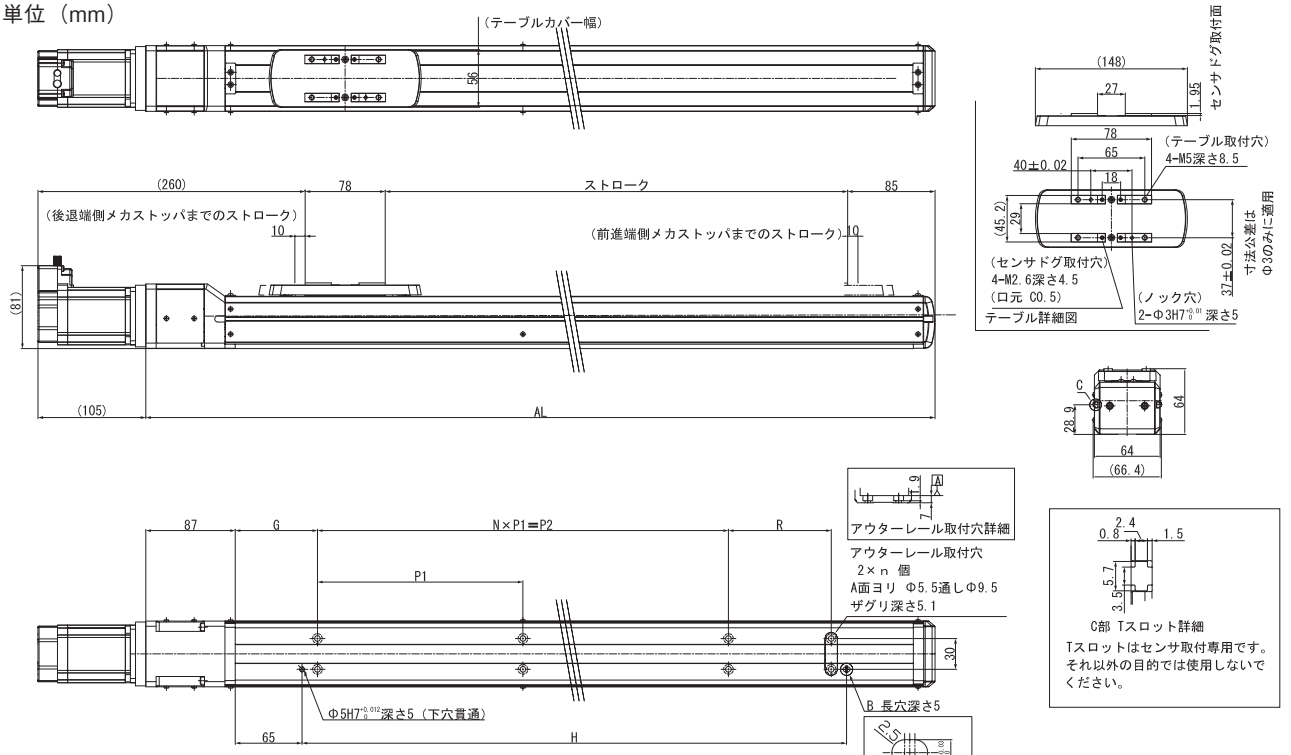
■ 速度 - 推力特性



SCKSF6-B 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



ストローク[mm]		700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
メカストッパ間ストローク[mm]		720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320
寸法[mm]	AL	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618
	G	105	80	105	80	105	80	105	80	105	80	105	80	105
	P1	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200
	P2	600	800	800	800	800	1000	1000	1000	1000	1200	1200	1200	1200
	R	100	——	——	100	100	——	——	100	100	——	——	100	100
	H	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380
取り付けピッチ数	N	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
取付穴数	n	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
質量[kg]		10.2	10.6	11	11.4	11.8	12.2	12.6	13	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9

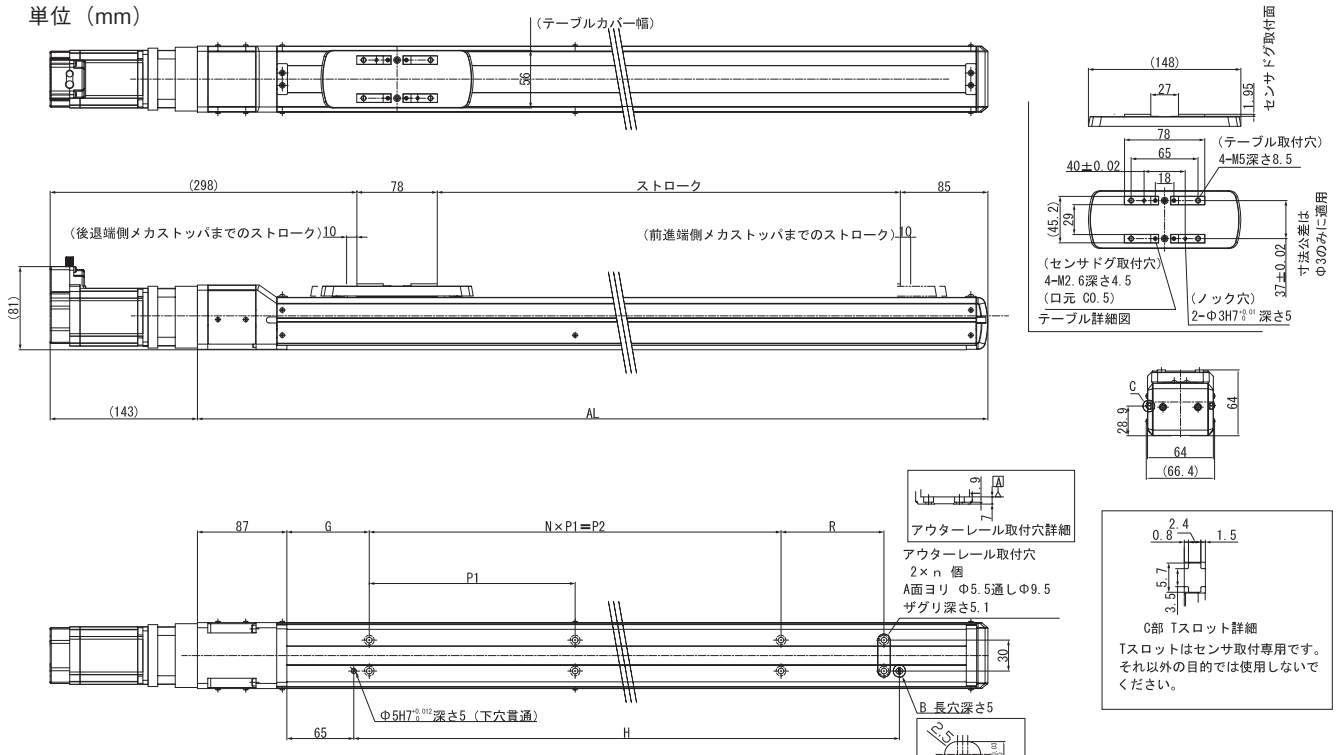
お客様でモータの取付方向を変えていただけます。

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード
https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scksf.html

SCKSF6-BBR 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

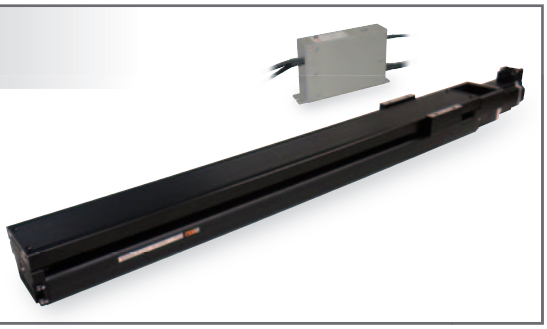


ストローク[mm]		700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
メカストッパ間ストローク[mm]		720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320
寸法[mm]	AL	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618
	G	105	80	105	80	105	80	105	80	105	80	105	80	105
	P1	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200
	P2	600	800	800	800	800	1000	1000	1000	1000	1200	1200	1200	1200
	R	100	——	——	100	100	——	——	100	100	——	——	100	100
	H	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380
取り付けピッチ数	N	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
取付穴数	n	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
質量[kg]		11.1	11.5	11.9	12.3	12.7	13.1	13.5	13.9	14.2	14.6	15	15.4	15.8

モータの取付方向をご指定頂けます。
詳しくは P65 をご覧ください。

SCKR6A-025

高剛性・長尺ロッドレスシリンダ
THK 製 KR45H□□A 使用
最大可搬重量：60kg（水平方向）
負荷モーメント Mp:243Nm My:243Nm Mr:400Nm



■ 型式説明

SCKR6A - 025 - □□□ - □ □

- SCKR6A：シリーズ名
- 025：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- 空欄：標準 / B: 標準 / BBR：ブレーキ付き
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

※ブレーキ付き仕様はモータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

■ 仕　様

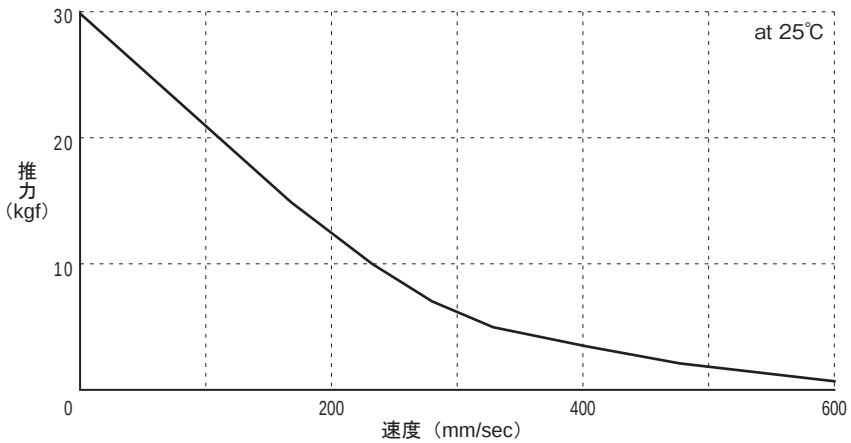
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様 SCKR6A-025-□□□-B / ブレーキ付き仕様 SCKR6A-025-□□□-BBR アブソリュート機能付												
システム型式 □□□ 部分	200	300	400	500	600	700	800	900	A00	B00	C00	D00	E00
ストローク(mm)	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400
最大推力(N)/(kgf)：typ値	300/30												
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	210/21												
ボールネジリード(mm)	20（分解能：0.025mm）												
最大速度(mm/s)	600								510	430	370	310	270
繰返し位置決め精度(mm)	±0.04　注2)、注6)												
ロストモーション(mm)	0.1以下												
水平方向最大可搬重量(kg)	60												
垂直方向最大可搬重量(kg)	4/15(外付け回生ユニット使用時)												
許容負荷モーメント（Nm）/(kgfcm)	Mp=243/2430、My=243/2430、Mr=400/4000　注3)												
位置決め点数	16点(但し、シリアル接続時無制限)												
アンプ重量(kg)	0.4												
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載												

注 2）注 3）注 6）は、P65 をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P26 をご覧ください。

外形図 ➧ P60 参照

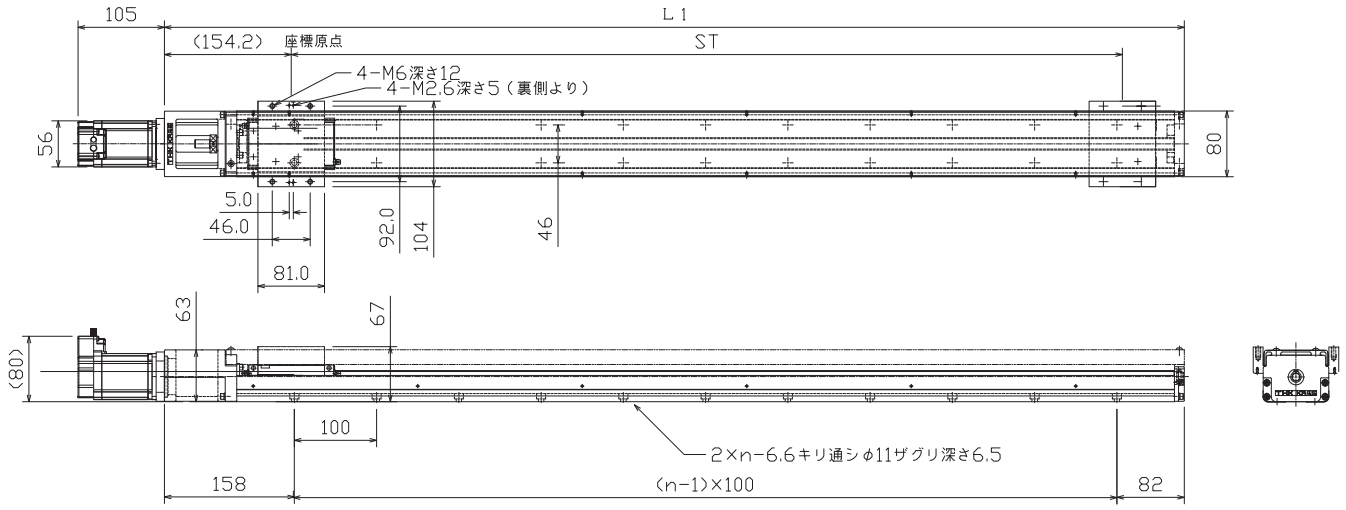
■ 速度 - 推力特性



SCKR6A-B 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



ストローク(mm)	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400
L1(mm)	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
n(mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
重量(kg)	7.2	8.3	9.4	10.5	11.6	12.7	13.8	14.9	16	17.1	18.2	19.3	20.4

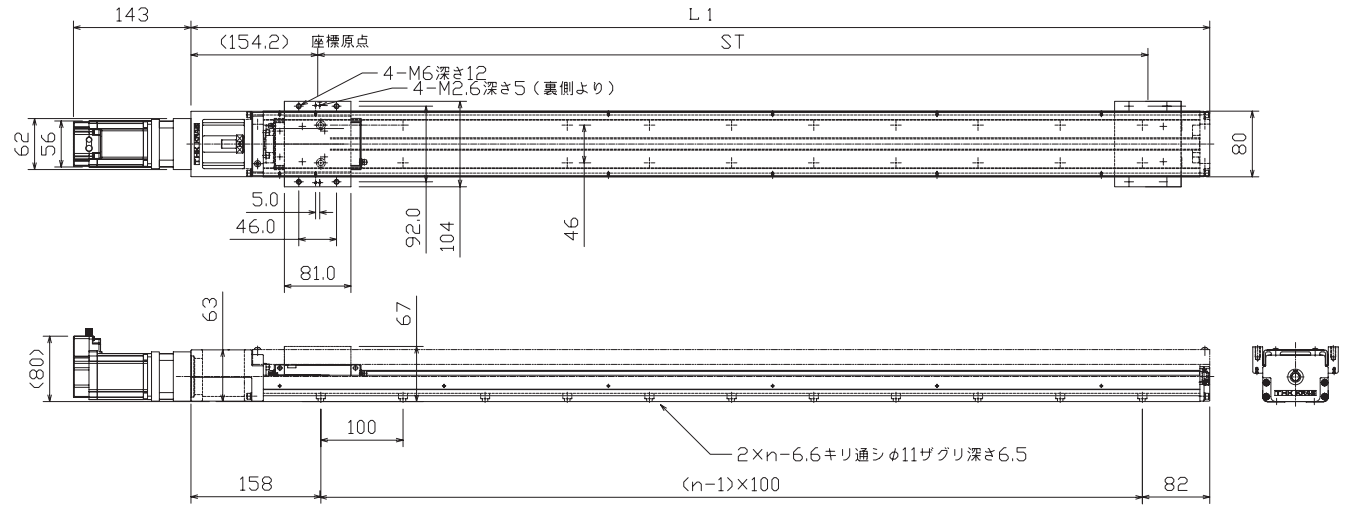
お客様でモータの取付方向を変えていただけます。

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_sckr6.html

SCKR6A-BBR 外形図

※サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

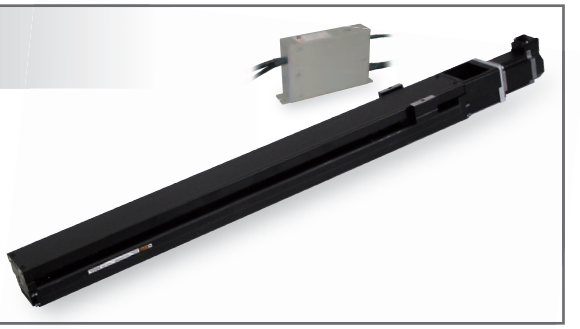


ストローク(mm)	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400
L1(mm)	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
n(mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
重量(kg)	8.1	9.2	10.3	11.4	12.5	13.6	14.7	15.8	16.9	18	19.1	20.2	21.3

モータの取付方向をご指定頂けます。
詳しくは P65 をご覧ください。

SCKR6C-025

高剛性・長尺ロッドレスシリンダ
THK 製 KR45H□□C 使用
最大可搬重量：30kg（水平方向）
負荷モーメント Mp:65Nm My:65Nm Mr:200Nm



■ 型式説明

SCKR6C - 025 - □□□ - □ □ □

- SCKR6C：シリーズ名
- 025：最大推力 (kgf)
- □□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- 空欄：標準 / B: 標準 / BBR：ブレーキ付き
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

※ブレーキ付き仕様はモータ取付方向をご指定頂けます。P65 参照

■ 仕　様

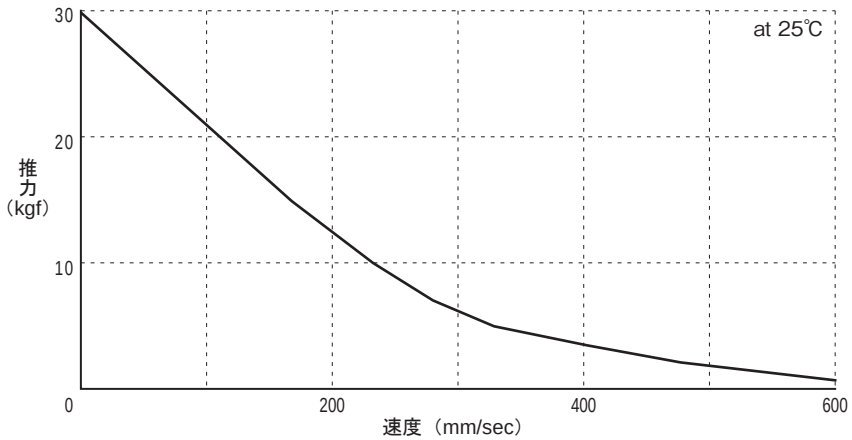
※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

システム型式	標準仕様 SCKR6C-025-□□□-B / ブレーキ付き仕様 SCKR6C-025-□□□-BBR アブソリュート機能付												
システム型式 □□□ 部分	250	350	450	550	650	750	850	950	A50	B50	C50	D50	E50
ストローク(mm)	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
最大推力(N)/(kgf)：typ値	300/30												
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	210/21												
ボールネジリード(mm)	20（分解能：0.025mm）												
最大速度(mm/s)	600								510	430	370	310	270
繰返し位置決め精度(mm)	±0.04　注2)、注6)												
ロストモーション(mm)	0.1以下												
水平方向最大可搬重量(kg)	30												
垂直方向最大可搬重量(kg)	4/15(外付け回生ユニット使用時)												
許容負荷モーメント（Nm）/(kgfcm)	Mp=65/650、My=65/650、Mr=200/2000　注3)												
位置決め点数	16点(但し、シリアル接続時無制限)												
アンプ重量(kg)	0.4												
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載												

注 2）注 3）注 6）は、P65 をご覧ください。　アブソリュート機能に関しては、P26 をご覧ください。

外形図 ➧ P62 参照

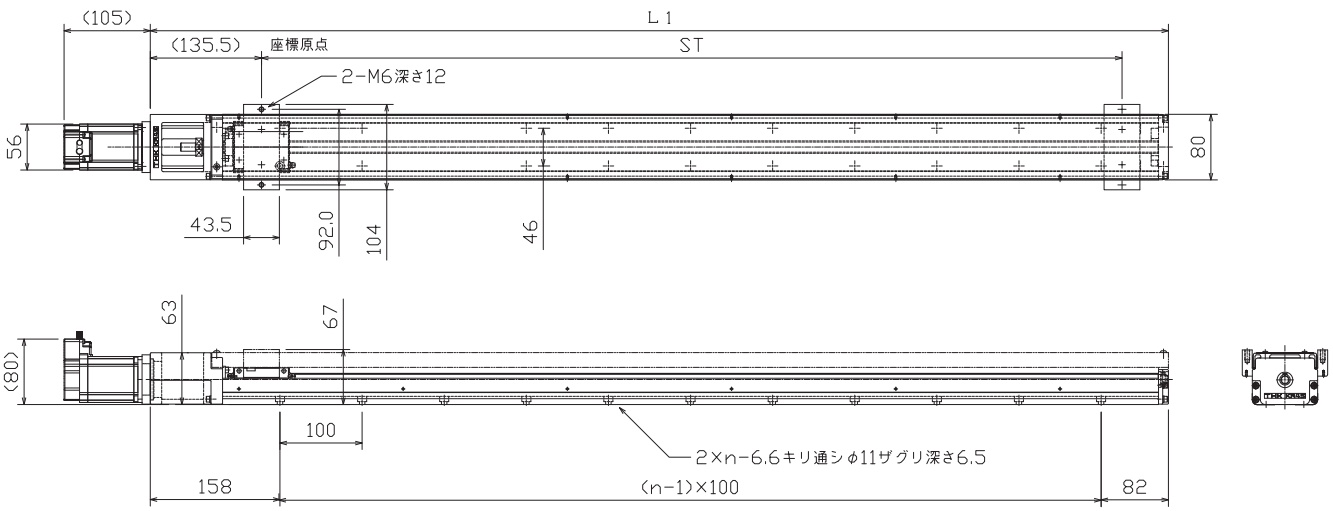
■ 速度 - 推力特性



SCKR6C-B 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



ストローク(mm)	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
L(mm)	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
n(mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
重量(kg)	6.6	7.7	8.8	9.9	11	12.1	13.2	14.3	15.4	16.5	17.6	18.7	19.8

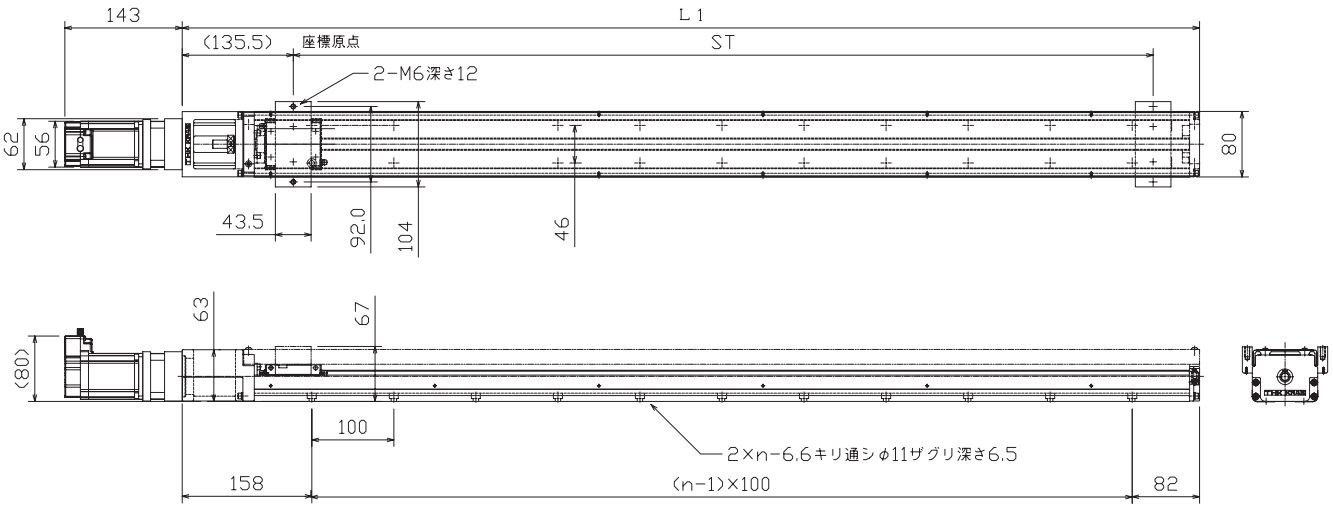
お客様でモータの取付方向を変えていただけます。

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_sckr6.html

SCKR6C-BBR 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



ストローク(mm)	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
L(mm)	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
n(mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
重量(kg)	7.5	8.6	9.7	10.8	11.9	13	14.1	15.2	16.3	17.4	18.5	19.6	20.7

モータの取付方向をご指定頂けます。
詳しくは P65 をご覧ください。

SCTB7

長尺、高速送りが可能なベルト駆動式ロッドレスシリンダ

■ 型式説明

SCTB7 - 015 - □□□□ - [ ] [ ] [ ]

- SCTB7：シリーズ名
- 015：最大推力 (kgf)
- □□□□：ストローク (mm)
- 空欄：NPN / A: PNP
- 空欄：標準 / B01: 標準 / B02: モータ取付位置逆
- 空欄：標準セット※ / -M: シリンダのみ / -A: サーボアンプのみ

※モータ取付方向をご指定頂けます。P66 参照

■ 仕　様

※標準セットにはサーボアンプが含まれます。

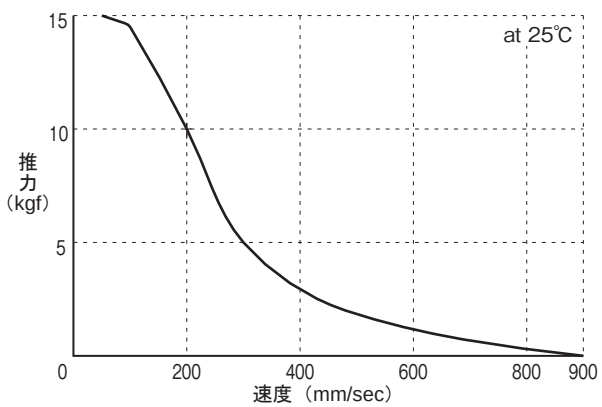
システム型式	SCTB7−015−□□□□−B
システム型式 □□□□ 部分	0200 ～ 3000
ストローク(mm)	200 ～ 3000
最大推力(N)/(kgf)：typ値	150/15
押付モード時最大推力(N)/(kgf)：typ値	140/14.2
最大速度(mm/s)	900
繰返し位置決め精度(mm)	±0.5 注1、2)
ロストモーション(mm)	1
水平方向最大可搬重量(kg)	0.3
許容負荷モーメント(kgfm)	Mp=0.1、My=0.01、Mr=0.005　注3)
寿命保証	納品後3年、又は1万km(但し、仕様範囲内での使用を前提とする)
位置決め点数	16点(但し、シリアル接続時無制限)
アンプ重量(kg)	0.4
電気仕様 / 環境条件	P66、P67に掲載

注 1）注 2）注 3）は、P65 をご覧ください。

外形図 ➧ P64 参照

■ 速度 - 推力特性

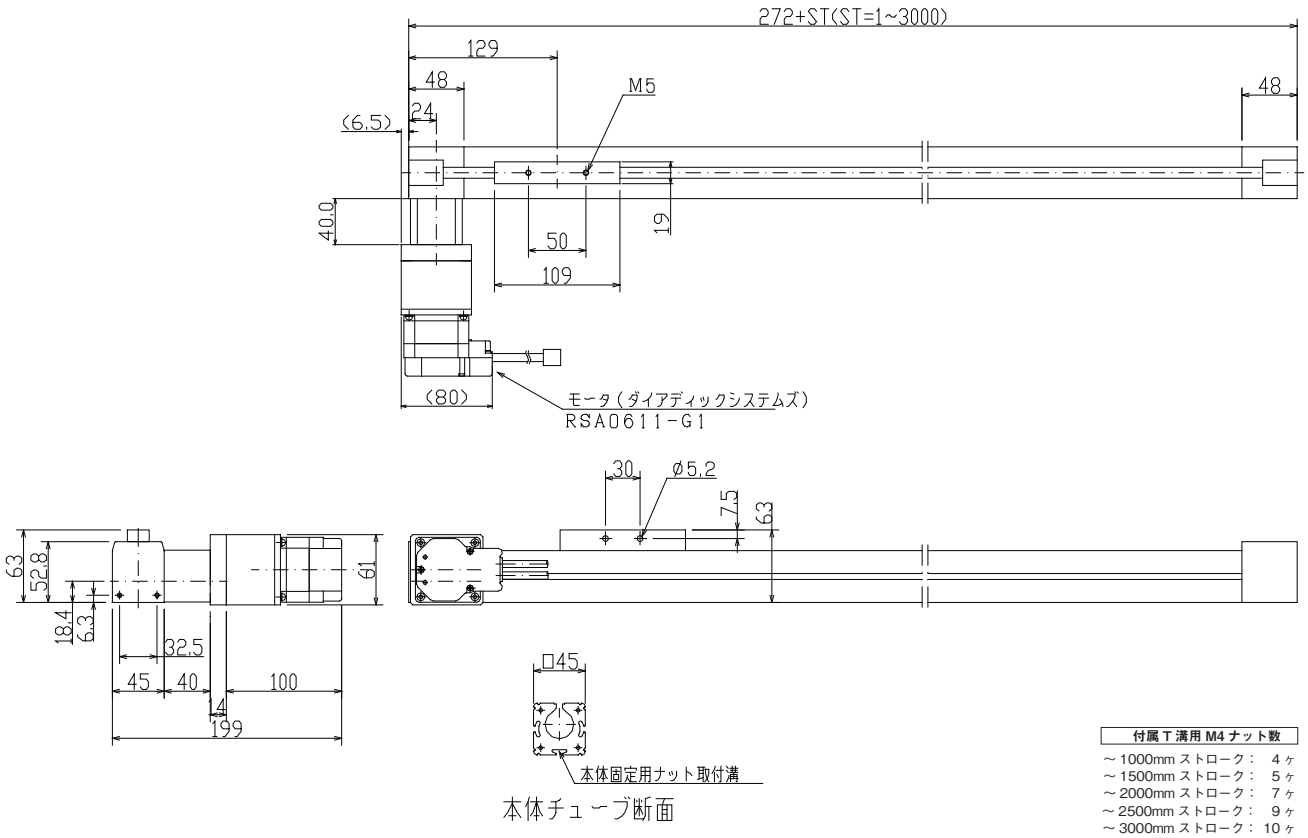
注意：推力印加点は取り付け面位置とする



SCTB7 外形図

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



付属 T 溝用 M4 ナット数

～1000mm ストローク：	4ヶ
～1500mm ストローク：	5ヶ
～2000mm ストローク：	7ヶ
～2500mm ストローク：	9ヶ
～3000mm ストローク：	10ヶ

モータの取付方向をご指定頂けます。
詳しくは P66 をご覧ください。

CADデータ(2D、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scll7.html

SCTB7シリンダ重量 ＝ 基本重量 ＋ $\frac{\text{ストローク}}{100}$ ×ストローク100mmあたりの重量

基本重量: 2.1kg
ストローク100mmあたりの重量: 0.32kg

■ メカシリンダ仕様欄注釈

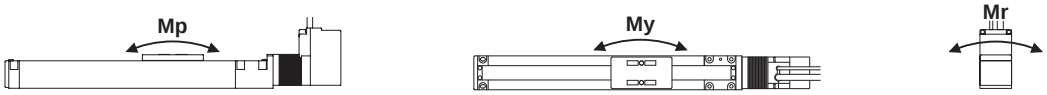
※粉塵の多い場所、水滴等のかかる場所での使用はご遠慮下さい。

※防塵・防滴タイプは防水ではありません。又、クーラントや油に含まれている添加剤の種類によっては使用できない場合があります。

注1）原点復帰動作をした場合、シリンダのストローク両端の原点出し用ウレタンゴム（ショア90）を使用し、押し付け動作を行います。
原点ゴムの経時変化は最大0.05mm～0.07mm/1～2年程度と推測されます。従いまして、経時変化により、原点位置が最大0.05mm程度シフトする可能性が考えられますので、ユーザ様の使用方法によってはデータ補正等の処理が必要になる場合があります。

注2）一方向からの位置決めとします。

注3）負荷モーメント：ワーク（m kg）がスライダ（キャリヤ）部から張り出し（L cm）て取り付けられた時に発生する負荷
（負荷モーメントの求め方（kgfcm）：m（kg）× L（cm）＜ Mp 、My 、Mr ）。
実際は、3方向の負荷モーメント（ Mp 、My 、Mr）が複合でかかりますので、ご注意願います。



注4）張出負荷長：ワークがスライダ（キャリア）部から張り出せる許容長さです。

注5）防塵・防滴仕様シール部有効期間：6ヵ月、又は2,500km

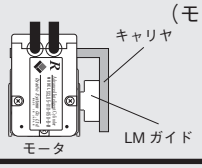
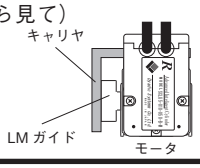
注6）原点復帰動作をした場合、シリンダのストローク両端の原点出し用ウレタンゴムを使用し、押し付け動作を行います。
ゴムの経時変化は最大0.05mm～0.07mm/1～2年程度と推測されます。従いまして、経時変化により、原点位置が最大0.05mm程度シフトする可能性が考えられますので、ユーザ様の使用方法によってはデータ補正等の処理が必要になる場合があります。

注7）Mp,Mrモーメント基準は、テーブル上面、Myモーメント基準は、テーブル中心です。

注8）条件は、水平、壁掛け、垂直時最大可搬質量を負荷し、ストローク500mm

■ SCLG5 シリーズの LM ガイド取付方向と型式

SCLG5シリーズは、LMガイド取付方向をご指定いただけます。
その場合、システム型式末尾は下表の通りとなります。

	標準仕様	（モータ側から見て）
キャリア方向 ※ご指定がない場合は、標準仕様となります。		
型式末尾記号	-B	-B01

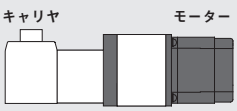
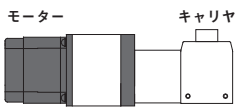
■ SCLT、SCKSF、SCKR シリーズのモータ取付方向と型式

SCLTシリーズ、SCKSFシリーズ、SCKR6シリーズの**サーボアンプ一体型機種**と、**ブレーキ付き機種**は、モータ取付方向をご指定頂けます。
その場合、システム型式末尾は下表の通りとなります。
ロッドレスシリンダのその他の機種は、お客様にてモータ取付方向を変更していただけます。

モータ取付方向 ※ご指定がない場合は、標準仕様となります。		標準仕様	（キャリヤ面を上にしてモータ側から見て）		
			型式末尾記号		
対応名	SCLT4-S、SCKSF4-S	-S	-S01	-S02	-S03
	SCLT4-SBR、SCKSF4-SBR	-SBR	-SBR01	-SBR02	-SBR03
	SCLT6-BBR、SCKSF6-BBR、SCKR6-BBR	-BBR	-BBR01	-BBR02	-BBR03

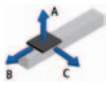
■ SCTB7 シリーズのモータ取付方向と型式

SCTB7シリーズは、モータ取付方向をご指定いただけます。
その場合、システム型式末尾は下表の通りとなります。

	標準仕様 （キャリヤ面を上にしてモータ側から見て）	
モータ取付方向 ※ご指定がない場合は、標準仕様となります。		
型式末尾記号	-B01	-B02

■ SCKSF シリーズ　許容オーバーハング長さ

SCKSF4-020



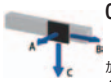
水平使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	B(mm)	C(mm)
10mm	3	400	210	350
	6	400	100	170
	12	260	45	80

加速度 0.5G

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	B(mm)	C(mm)
10mm	2	400	330	400
	4	400	160	250
	8	250	70	120

加速度 1.0G



壁掛け使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	B(mm)	C(mm)
10mm	3	320	190	400
	6	130	80	400
	12	45	25	210

加速度 0.5G

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	B(mm)	C(mm)
10mm	2	400	310	400
	4	210	140	400
	8	80	50	230

加速度 1.0G

垂直使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	C(mm)
10mm	2	300	300
	4	140	140
	8	60	60

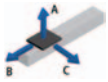
加速度 0.5G

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	C(mm)
10mm	1.5	400	400
	3	190	190
	6	80	80

加速度 1.0G

※走行寿命が10,000kmとなる各方向のオーバーハング長さです。単一方向に負荷した場合の許容値です。

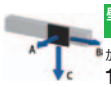
SCKSF6-020



水平使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	B(mm)	C(mm)
30mm	3.5	600	430	480
	7	320	210	240
	14	140	90	120

加速度 1.0G



壁掛け使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	B(mm)	C(mm)
30mm	3.5	430	400	600
	7	190	180	290
	14	70	70	110

加速度 1.0G

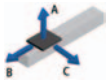
垂直使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	C(mm)
30mm	1	600	600

加速度 1.0G

※走行寿命が20,000kmとなる各方向のオーバーハング長さです。単一方向に負荷した場合の許容値です。

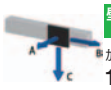
SCKSF6-030



水平使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	B(mm)	C(mm)
20mm	5.5	600	340	470
	11	330	160	230
	22	140	70	110

加速度 1.0G



壁掛け使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	B(mm)	C(mm)
20mm	5.5	420	310	600
	11	180	140	310
	22	60	50	120

加速度 1.0G

垂直使用

ボールねじリード	負荷質量(kg)	A(mm)	C(mm)
20mm	3	520	520

加速度 1.0G

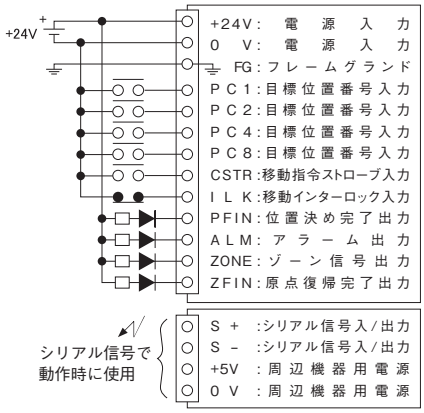
※走行寿命が20,000kmとなる各方向のオーバーハング長さです。単一方向に負荷した場合の許容値です。

■ メカシリンダ全機種共通　電気仕様 / 環境条件

位置決め点数			16(但し、シリアル接続時無制限)
電源	サーボアンプ一体型		動力電源: 最大2.0A　制御回路電源: 最大0.2A
	サーボアンプ別置き型		動力電源: 最大3.0A　制御回路電源: 最大0.2A
	SCN6-080Qシリーズ		動力電源: DC24V±10%最大3.0A　制御回路電源: DC24V±10% 最大0.2A
	SCKSF6シリーズ		動力電源: DC48V±5%最大3.0A　制御回路電源: DC24V±10% 最大0.2A
ブレーキ電源(ブレーキ付モデルのみ)			DC24V±15%　励磁開放型 解放時最大0.3A(ブレーキ付 SCKSF6シリーズ: 解放時最大0.4A)
入 /出力信号	パラレル入力信号	信号名	DC24V系 DI/DOインターフェイス(コネクタ PIO)、 目標位置番号(4ビットバイナリ: PC1、PC2、PC4、PC8) スタート(CSTR)、軸移動インターロック(ILK)
		入力電流	最大 4mA/ポート(シンクタイプの出力回路と接続してください)
	パラレル出力信号	信号名	DC24V系 DI/DOインターフェイス(コネクタ PIO)、 位置決め完了(PFIN)、原点復帰完了(ZFIN)、ゾーン信号(ZONE)、アラーム(ALM) 完了位置番号(4ビットバイナリ: PM1、PM2、PM4、PM8)※サーボアンプ一体型機種は除く
		出力電流	最大30mA/ポート(メカシリンダはオープンコレクタ出力です)
	シリアル信号		シリアルインターフェイス(コネクタ SIO)、+5V、0V、S+、S−
保護機能			過速度、主電源過電圧、回生電圧異常、過負荷、センサ異常、サーボ異常、 エンコーダ断線 ※サーボアンプ一体型機種は除く
環境条件	使用・保存温度		使用温度: 0〜40℃　保存温度: −20〜50℃
	使用・保存湿度		使用・保存湿度: ≦80%RH　但し、結露なきこと

■ 外部接続図

SCN3 / SCN3R



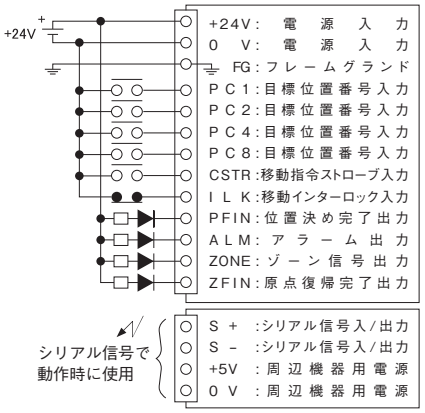
ポイント番号設定表

ポイント	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
PC1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
PC2	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
PC4	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
PC8	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
CSTR	0 ↑ 1 (立上りで読み込み)															

0：OFF、1：ON

SCN5-010-S03 / SCN5-020-S03

※サーボアンプ一体型 SCN5

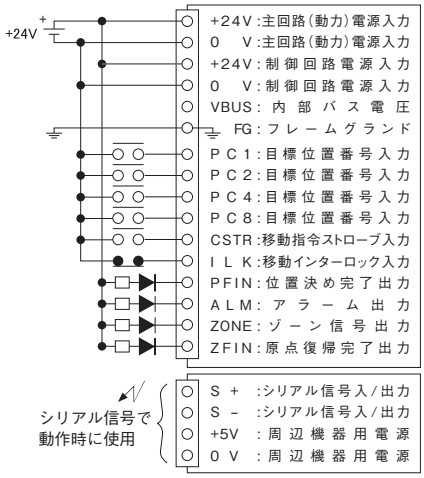


ポイント番号設定表

ポイント	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
PC1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
PC2	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
PC4	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
PC8	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
CSTR	0 ↑ 1 (立上りで読み込み)															

0：OFF、1：ON

SCLT4 / SCKSF4

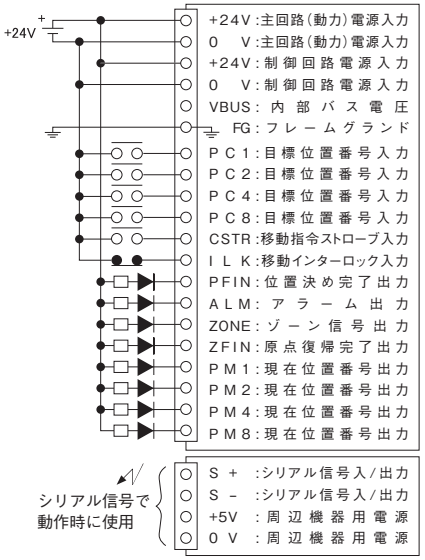


ポイント番号設定表

ポイント	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
PC1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
PC2	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
PC4	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
PC8	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
CSTR	0 ↑ 1 (立上りで読み込み)															

0：OFF、1：ON

その他のメカシリンダ

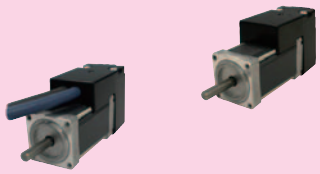


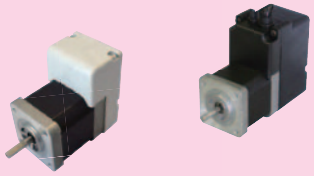
ポイント番号設定表

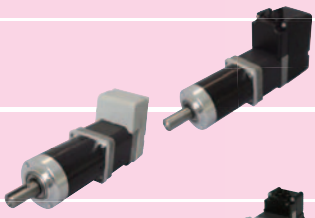
ポイント	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
PC1/PM1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
PC2/PM2	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
PC4/PM4	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
PC8/PM8	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
CSTR	0 ↑ 1 (立上りで読み込み)															

0：OFF、1：ON

サーボモータ
NewR シリーズ







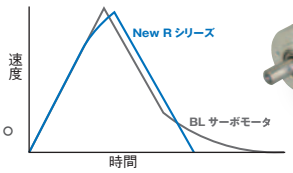
シリーズ名	掲載頁
NEW RSA0241	P69
NEW RSA0242	P69
RCB0411	P69
RSA0411	P69
RSA0611	P69
RSA1211-0101	P69
RSA1611	P69
RSA0611-G1	P70
RSA0611-G2	P70
NEW RSA0241-G5-10-0101	P70
NEW RSA0242-G5-10-0101	P70
RCB0411-G5-06-02	P70
RSA0411-G5-06-0201	P70
RSA0611-G8-05-0201	P70
RSA1211-G8-05-0201	P70

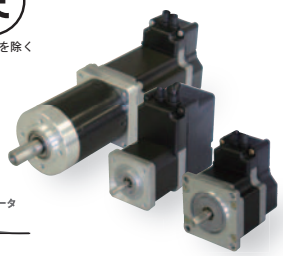
AC サーボモータ New R シリーズ

RCB0411を除く

位置決め・搬送用途向け AC サーボモータ
メカシリンダと同様に簡単に設定ができます。
ON/OFF 信号で任意 16 点の位置決めが出来ます。

New R シリーズは、ご使用前に初期設定ソフト MVST にて**初期設定が必要です。**





■ 型式説明

システム型式
モータとサーボアンプのセット型式

RSA - □ - □ - □ - □

RSA：機種名
□：ギア
□：ギア比
□：モータ仕様
□：空欄：NPN / A: PNP

サーボアンプ型式

RAD - □ - □

RAD：機種名
□：空白：NPN / A：PNP
□：01：標準仕様 / 02：特殊仕様

■ 仕　様

※システム型式はサーボモータとサーボアンプのセットになります。

標準サーボモータ　※速度 - トルク特性、速度 - 許容イナーシャは P73 に掲載しています。外形図は P74、P75 に掲載しています。

システム型式	RSA0241	RSA0242	RCB0411	RSA0411
モータ型式	RMJ0231	RMJ0232	モータ/アンプ一体型	RMJ0411
サーボアンプ型式	RAD0211			RAD0111
出力(BLモータ相当値)(W) 注1)	20		50	50
最高回転数(r/min)	4500		4500	4500
最大トルク(N·m/kgf·cm)	0.11/1.1		0.3/3.1	0.3/3.1
ローターイナーシャ(kg·m²)	0.022 × 10^{-4}		0.076 × 10^{-4}	0.076 × 10^{-4}
許容最大負荷イナーシャ限界(kg·m²)	1.8× 10^{-4}		「回転数 – 許容最大イナーシャ」のグラフを参照	
許容摩擦負荷(N·m)	0.03		0.083	0.083
許容アンバランス負荷(Nm) 注2)	0.03		0.075	0.075
許容ラジアル荷重(N(kgf)) 注3)	19.6(2)以下			
許容スラスト荷重(N(kgf))	4.9(0.5)以下		9.8(1)以下	
位置速度検出器	インクリメンタルエンコーダ　200 P/R(4逓倍800P/R)			
アンプ /モーター重量(g)	約400/500		約550(モータ含む)	約400/500
電気仕様 / 環境条件	P71、P72に掲載			

システム型式	RSA0611		RSA1211-0101	RSA1611
モータ型式	RMJ0611		RMJ1211-01	RMJ1611
アンプ型式	RAD0311		RAD2311-01	RAD0611
出力(BLモータ相当値)(W) 注1)	90		100	200（動力電源24V） / 300（動力電源48V）
最高回転数(r/min)	4500		4500	4500
最大トルク(N·m/kgf·cm)	0.6/6.1		1.2/12.2	1.6/16.3
ローターイナーシャ(kg·m²)	0.115 × 10^{-4}		0.269 × 10^{-4}	0.269×10^{-4}
許容最大負荷イナーシャ限界(kg·m²)	「回転数 – 許容最大イナーシャ」のグラフを参照			
許容摩擦負荷(N·m)	0.229		0.5	0.5
許容アンバランス負荷(Nm) 注2)	0.229		0.5	0.5
許容ラジアル荷重(N(kgf)) 注3)	49(5)以下			
許容スラスト荷重(N(kgf))	19.6(2)以下			
位置速度検出器	インクリメンタルエンコーダ　200 P/R(4逓倍800P/R)			
アンプ /モーター重量(g)	約400/650		約400/1200	約400/1200
電気仕様 / 環境条件	P71、P72に掲載			

注1）注2）注3）は P71 をご覧ください。

※システム型式はサーボモータとサーボアンプのセットになります。

ギア付きサーボモータ

※速度 - トルク特性、速度 - 許容イナーシャは P73 に掲載しています。外形図は P75 に掲載しています。

システム型式	RSA0611-G1	RSA0611-G2
モータ型式	RMJ0611-G1	RMJ0611-G2
アンプ型式	RAD0311	RAD0311
最高回転数(r/min)	600	300
減速比	1/5	1/10
最大トルク(N·m/kgf·cm)	1.5/15.3	2.5/25.5
ローターイナーシャ(kg·m²)	0.14×10^{-4}	
許容ラジアル荷重(N(kgf))注3)	49(5)以下	
許容スラスト荷重(N(kgf))	29.4(3)以下	
位置速度検出器(インクリメンタルエンコーダ)	1000P/R(4逓倍 4000P/R)	2000P/R(4逓倍 8000P/R)
バックラッシュ(min)	120	
アンプ /モーター重量(g)	400/900	
電気仕様 / 環境条件	P71、P72に掲載	

注3) は P71をご覧ください。

※システム型式はサーボモータとサーボアンプのセットになります。

高精度ギア付きサーボモータ

※速度 - トルク特性、速度 - 許容イナーシャは P73 に掲載しています。外形図は P76、P77 に掲載しています。

システム型式	RSA0241-G5-10-0101	RSA0242-G5-10-0101	RCB0411-G5-06-02
モータ型式	RMJ0231-G5-10-01	RMJ0232-G5-10-01	モータ/アンプ一体型
アンプ型式	RAD0211-01	RAD0211-01	
最高回転数(r/min)	450	450	750
減速比	1/10	1/10	1/6
最大トルク(N·m/kgf·cm)	0.8/8.2	0.8/8.2	1.4/14.3
ローターイナーシャ(kg·m²)	0.018×10^{-4}	0.018×10^{-4}	0.078×10^{-4}
許容ラジアル荷重(N(kgf))注3)	49(5)以下	49(5)以下	118(12)以下
許容スラスト荷重(N(kgf))	24.5(2.5)以下	24.5(2.5)以下	59(6)以下
位置速度検出器(インクリメンタルエンコーダ)	2000P/R(4逓倍8000P/R)	2000P/R(4逓倍8000P/R)	1200P/R(4逓倍4800P/R)
バックラッシュ(min)	60	60	30
アンプ /モーター重量(g)	400/350	400/350	900(モータ含む)
電気仕様 / 環境条件	P71、P72に掲載		

システム型式	RSA0411-G5-06-0201	RSA0611-G8-05-0201	RSA1211-G8-05-0201
モータ型式	RMJ0411-G5-06-02	RMJ0611-G8-05-02	RMJ1211-G8-05-02
アンプ型式	RAD0111-01	RAD0311-01	RAD2311-01
最高回転数(r/min)	750	850	850
減速比	1/6	1/5	1/5
最大トルク(N·m/kgf·cm)	1.4/14.3	3/31	5/51
ローターイナーシャ(kg·m²)	0.078×10^{-4}	0.215×10^{-4}	0.369×10^{-4}
許容ラジアル荷重(N(kgf))注3)	118(12)以下	600(61)以下	600(61)以下
許容スラスト荷重(N(kgf))	59(6)以下	300(30.6)以下	300(30.6)以下
位置速度検出器(インクリメンタルエンコーダ)	1200P/R(4逓倍4800P/R)	1000P/R(4逓倍4000P/R)	1000P/R(4逓倍4000P/R)
バックラッシュ(min)	30	7	7
アンプ /モーター重量(g)	400/850	400/1650	400/2200
電気仕様 / 環境条件	P71、P72に掲載		

注3) は P71をご覧ください。

■ サーボモータ全機種共通　構造 / 取付方法

サーボモータ構造	ベースマウント　(RCB0411、RCB0411-G5を除く)
サーボモータ取付方法	フランジ取付

■ サーボモータ仕様欄注釈

注1）Max.1000r/minの三角駆動時の値。

注2）位置決め電流制限値を下げて使用する場合は許容アンバランス負荷の値も下がります。
　　垂直軸で使用する場合、この値が垂直負荷の許容最大値を示します。

注3）ラジアル荷重の印加点は、軸端から10mm内側の位置とします。
　　※使用条件として正転、逆転を繰り返す用途、急加速、急減速を繰り返す用途につきましてはご相談下さい。

■ サーボモータ全機種共通　電気仕様 / 環境条件

位置決め点数			16(但し、シリアル接続時無制限)
電源	対象機種 A(下表参照)		動力電源：DC24V±10% 最大2.0A　制御回路電源：最大0.2A
	対象機種 B(下表参照)		動力電源：DC24V±10% 最大3.0A　制御回路電源：最大0.2A
	RSA1611		動力電源：DC24V±10%最大6.2A　制御回路電源：DC24V±10% 最大0.2A 動力電源：DC48V±5%最大6.2A　制御回路電源：DC24V±10% 最大0.2A
入/出力信号	パラレル入力信号	信号名	DC24V系 DI/DOインターフェース(コネクタ PIO)、+/−方向回転禁止(INH+、INH−) 目標位置番号(4ビットバイナリ：PC1、PC2、PC4、PC8)、スタート(CSTR)、軸移動インターロック(ILK)
		入力電流	最大4mA/ポート(シンクタイプの出力回路と接続してください)
	パラレル出力信号	信号名	DC24V系 DI/DOインターフェース(コネクタ PIO)、位置決め完了(PFIN)、原点復帰完了(ZFIN) ゾーン信号(ZONE)、アラーム(ALM)、 完了位置番号(4ビットバイナリ：PM1、PM2、PM4、PM8) ※サーボアンプ一体型機種を除く
		出力電流	最大30mA/ポート(オープンコレクタ出力です)
	シリアル信号		シリアルインターフェイス(コネクタ SIO)、+5V、0V、S+、S−
保護機能			バンクデータエラー、エンコーダ停止判定エラー、エンコーダカウンタ異常、 原点出し時の設定スピードオーバー、E^2PROMチェックサムエラー、過速度、暴走、動力電源過電圧、 回生電圧異常、偏差カウンタ異常、過負荷、 エンコーダ断線(A・B共、Aのみ、Bのみ) ※サーボアンプ一体型機種を除く
LED表示			RDY: ready、ALM: alarm(RCB0411、RCB0411-G5を除く)
モータ絶縁階級			E種(RSA0241、RSA0242はB種)
モータ保護形式			IP-40
環境条件	温度		使用温度：0〜40℃　保存温度：−20〜60℃
	湿度		90%RH以下(但し、結露なきこと)
	耐振/耐衝撃※1		2.5G/10G(2回)

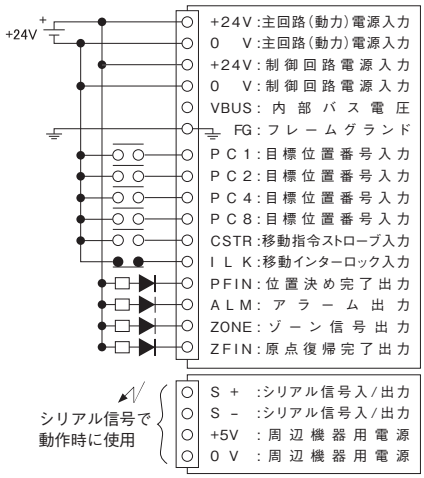
※1 モータの耐振動/耐衝撃については、サーボモータの軸を水平に取り付けた場合です。尚、耐衝撃の値は上下方向に加わった場合です。

対象機種 A	RSA0241、RSA0242、RCB0411、RSA0411、RSA0241-G5-10-0101、RSA0242-G5-10-0101、RCB0411-G5-06-02、RSA0411-G5-06-0201
対象機種 B	RSA0611、　　RSA1211-0101、RSA0611-G1、RSA0611-G2、RSA0611-G8-05-0201、RSA1211-G8-05-0201

■ 外部接続図

RCB0411 / RCB0411-G5

※サーボアンプ一体型サーボモータ



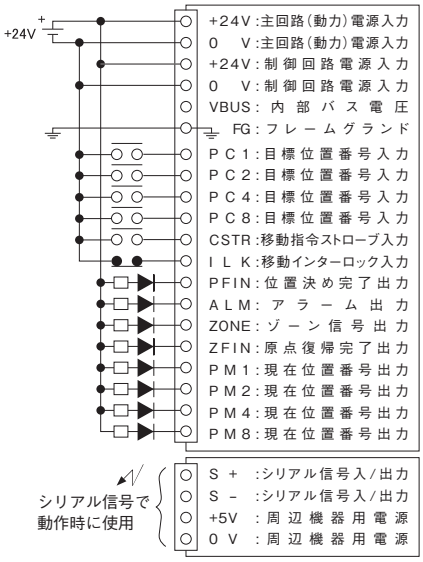
ポイント番号設定表

ポイント	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
PC1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
PC2	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
PC4	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
PC8	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
CSTR	0 ↑ 1 (立上りで読み込み)															

0：OFF、1：ON

その他のサーボモータ

※サーボアンプ別置き型サーボモータ



ポイント番号設定表

ポイント	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
PC1/PM1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
PC2/PM2	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
PC4/PM4	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
PC8/PM8	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
CSTR	0 ↑ 1 (立上りで読み込み)															

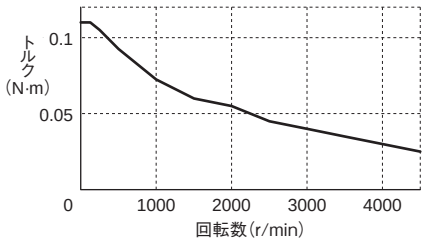
0：OFF、1：ON

サーボモータ 速度ートルク特性

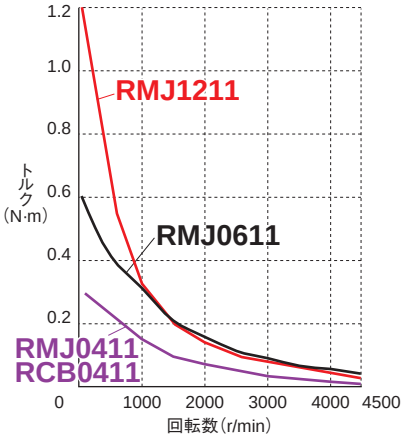
《標準サーボモータ》速度ートルク特性

RMJ1611 の『速度 -トルク特性』は、瞬時特性（位置決め動作で使用時）です。
RMJ1611 以外のモータの『速度 -トルク特性』は、連続特性（連続回転で使用時）です。

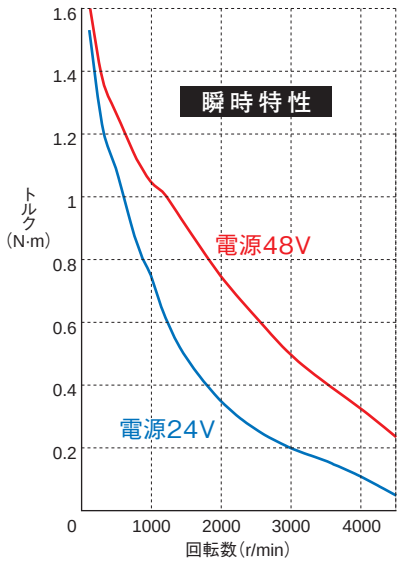
RMJ0231
システム型式：RSA0241
RMJ0232
システム型式：RSA0242



RMJ1211
システム型式：RSA1211
RMJ0611
システム型式：RSA0611

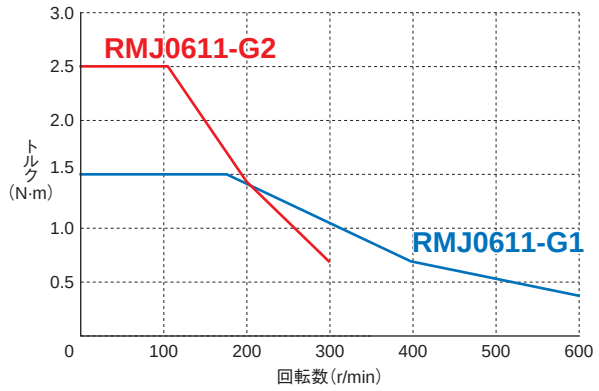


RMJ1611
システム型式：RSA1611

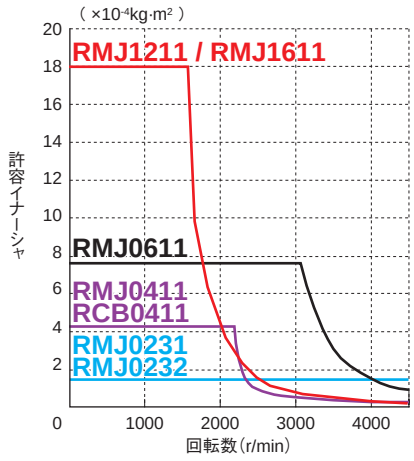


《ギア付きサーボモータ》速度ートルク特性

RMJ0611-G1
システム型式：RSA0611-G1
RMJ0611-G2
システム型式：RSA0611-G2

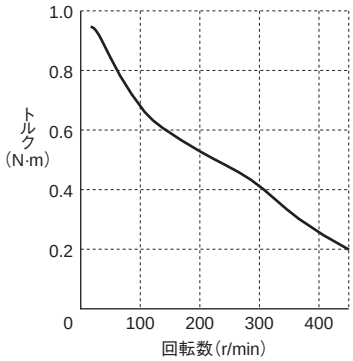


《標準サーボモータ》速度ー許容イナーシャ特性

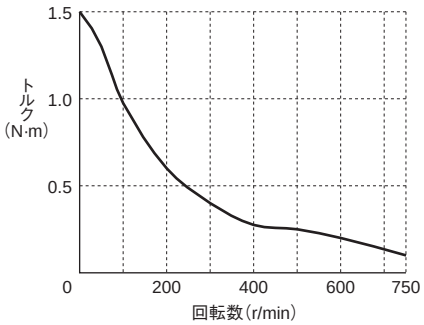


《高精度ギア付きサーボモータ》速度ートルク特性

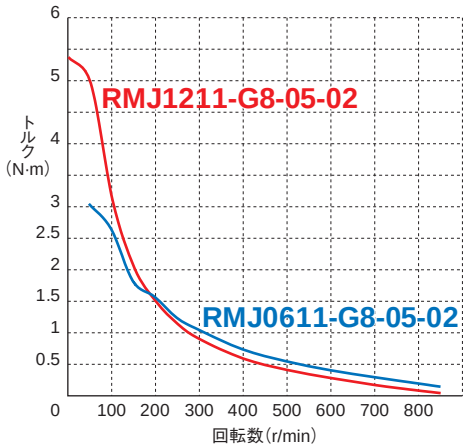
RMJ0231-G5-10-01
システム型式：RSA0241-G5-10-01
RMJ0232-G5-10-01
システム型式：RSA0242-G5-10-01



RCB0411-G5-06-01/-02
システム型式：RCB0411-G5-06-02
RMJ0411-G5-06-01/-02
システム型式：RSA0411-G5-06-0201



RMJ0611-G8-05-02
システム型式：RSA0611-G8-05-02
RMJ1211-G8-05-02
システム型式：RSA1211-G8-05-02

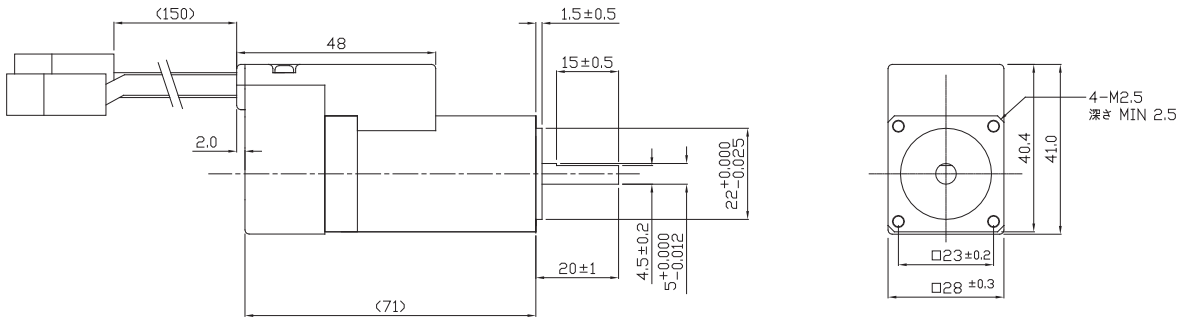


サーボモータ 外形図

RSA0241

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

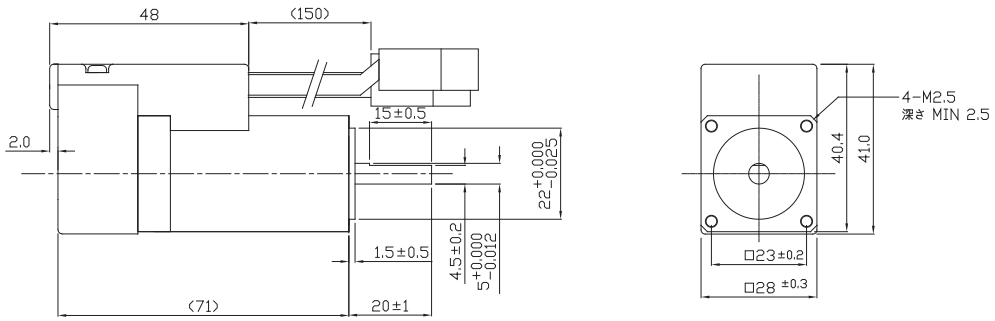


CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

RSA0242

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

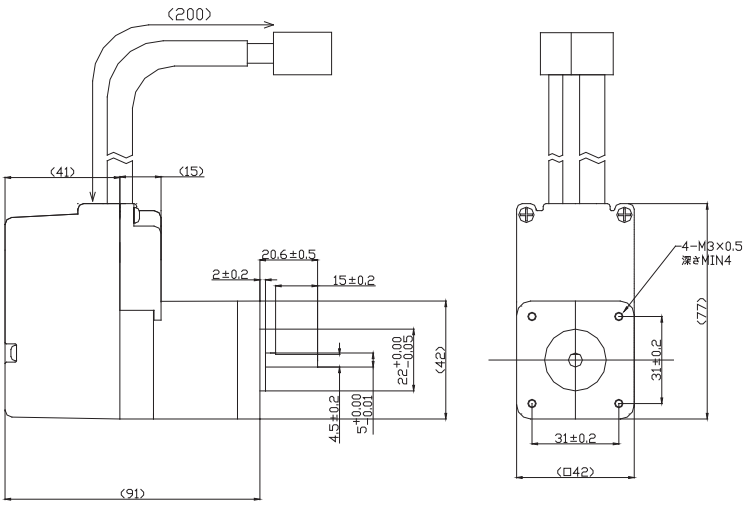


CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

RCB0411

※モータ / サーボアンプ一体型

単位（mm）

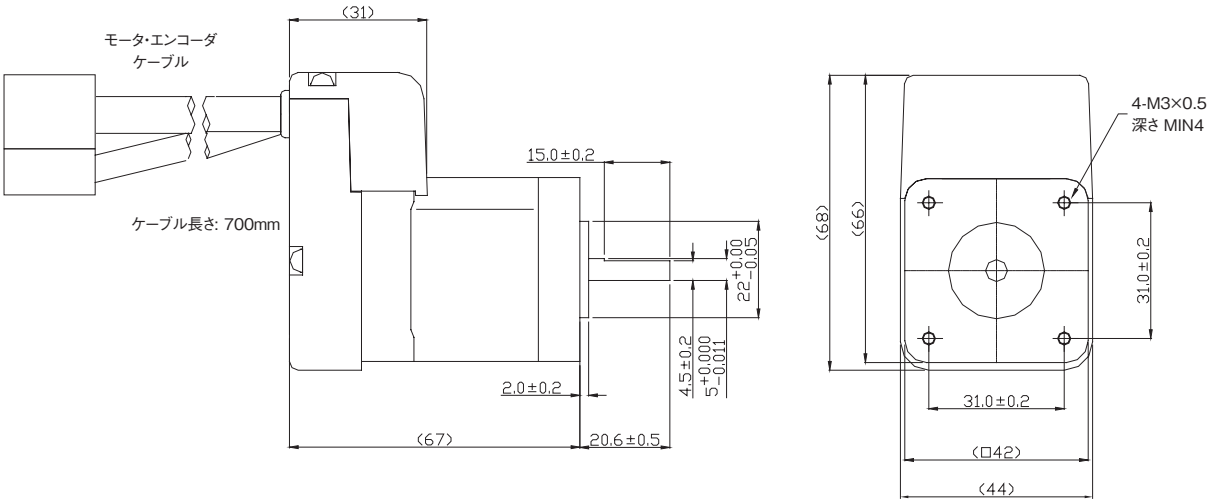


CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

RSA0411

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

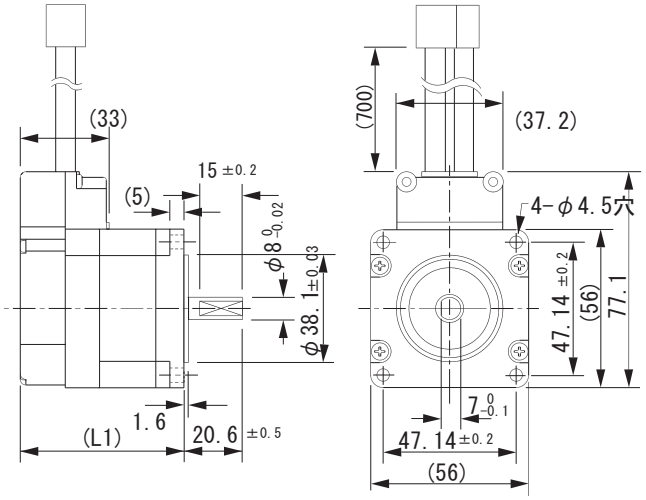


CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

RSA 0611/1211/1611

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



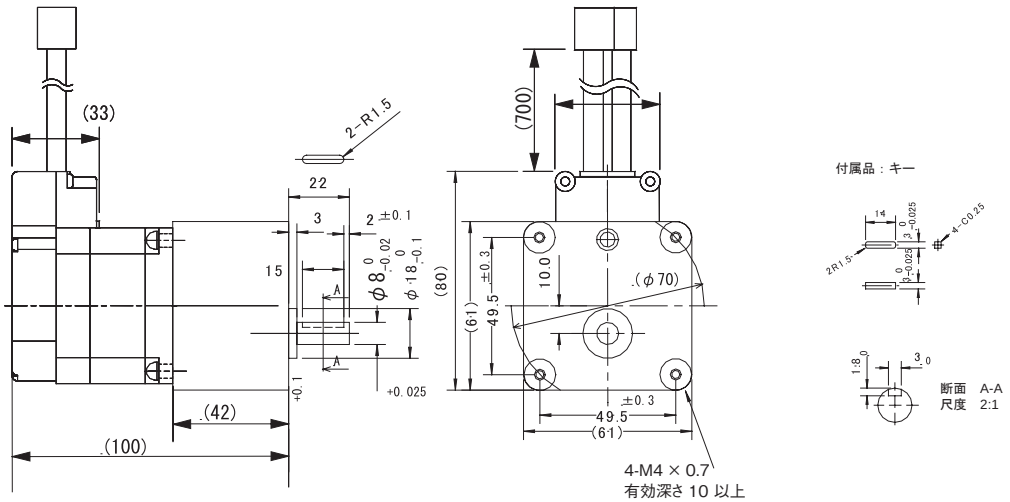
	L1
RMJ0611	61
RMJ1211	95
RMJ1611	95

CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

RSA0611-G1/G2

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

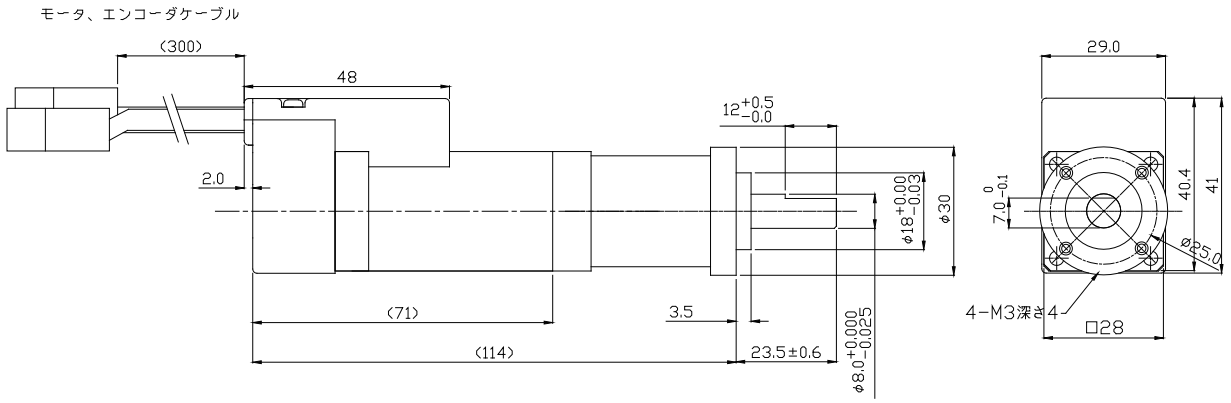


CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

RSA0241-G5-10-0101

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

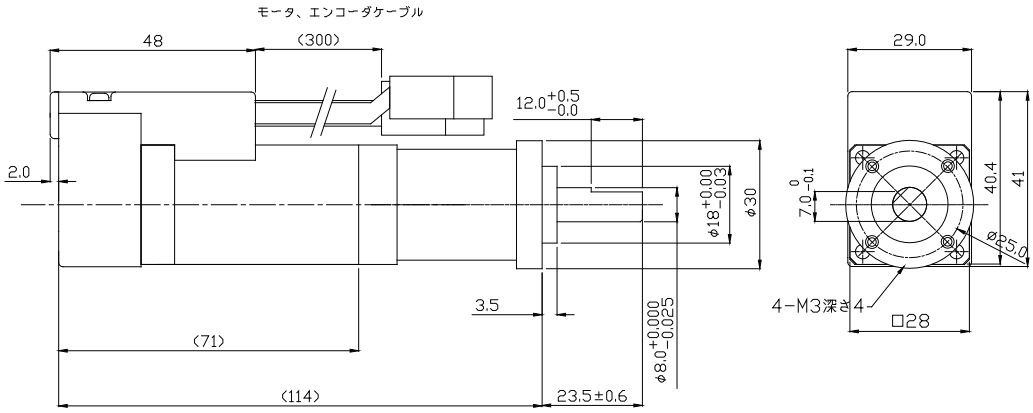
単位（mm）



RSA0242-G5-10-0101

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

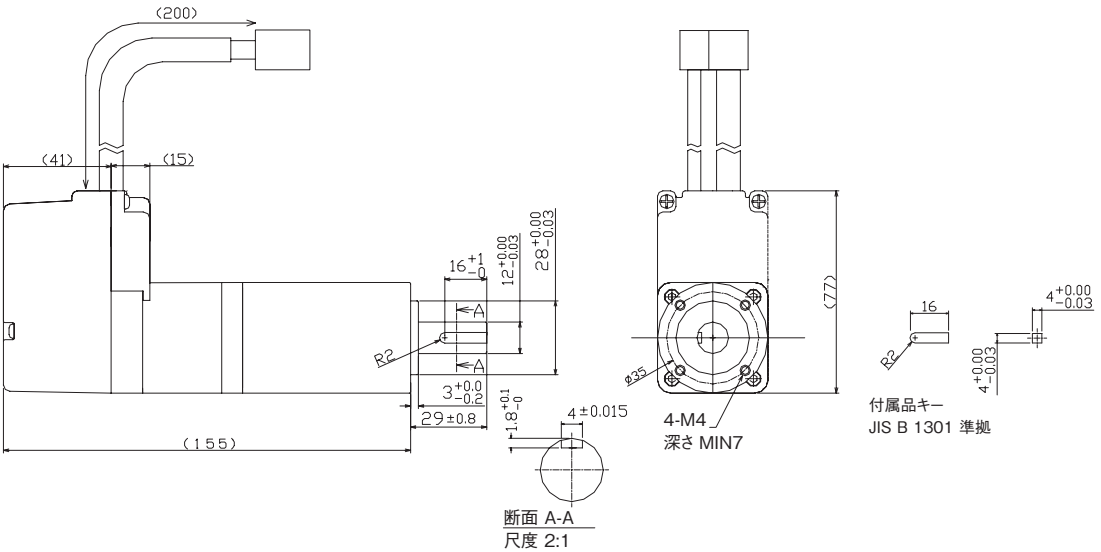
単位（mm）



RCB0411-G5-06-02

※モータ / サーボアンプ一体型

単位（mm）



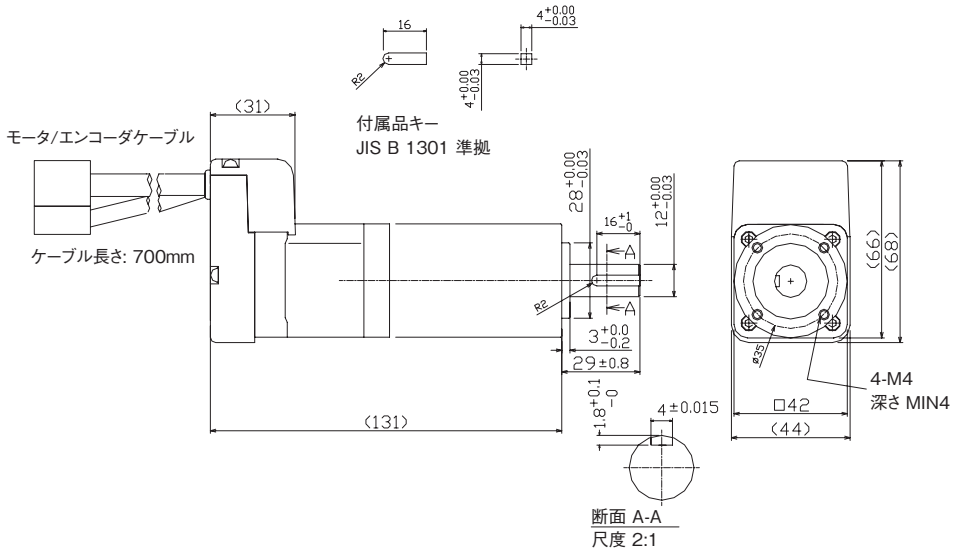
CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

サーボモータ 外形図

RSA0411-G5-06-0201

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

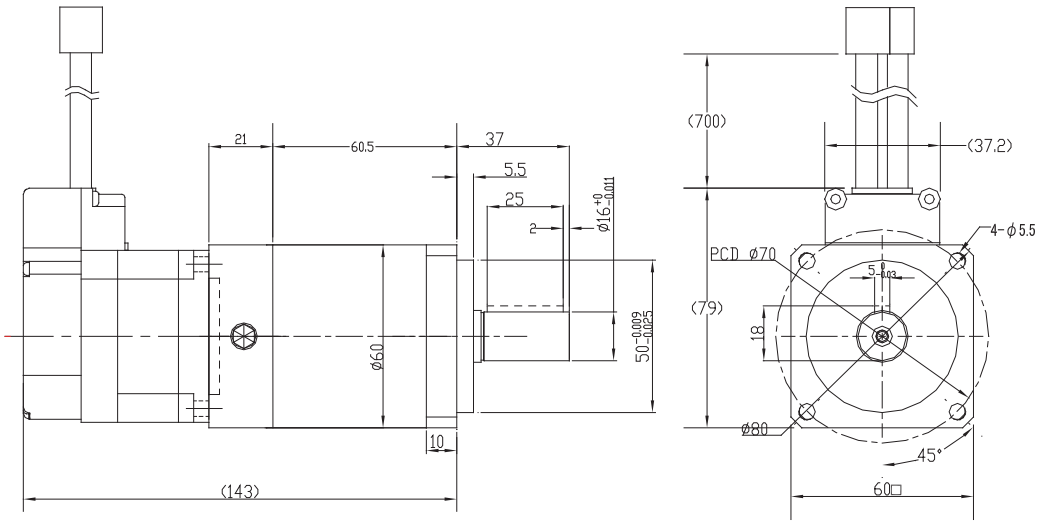


CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

RSA0611-G8-05-0201

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）

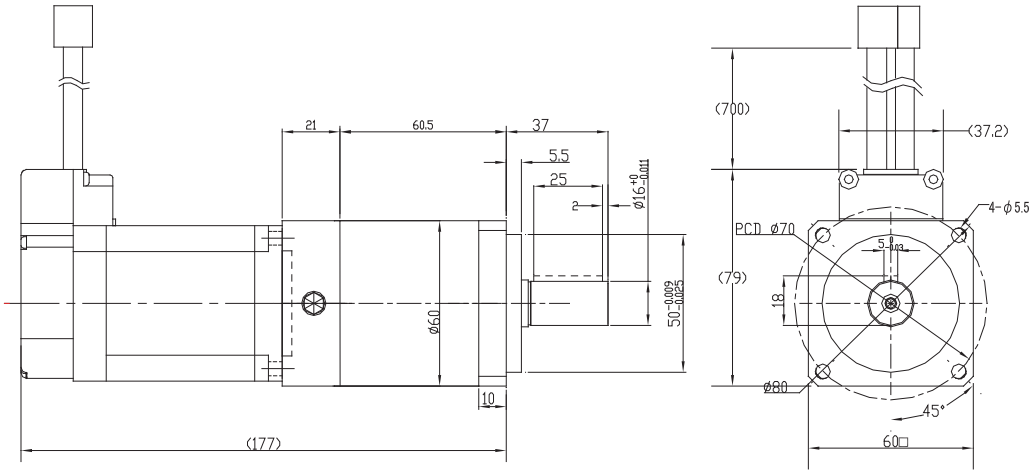


CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

RSA1211-G8-05-0201

サーボアンプの外形図は P78 をご参照下さい。

単位（mm）



CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_newr.html

サーボアンプ仕様

・アルミ製全閉型ですので、制御盤外でも設置できます。※一体型サーボアンプを除く
・コネクタ接続でスピーディに、確実に結線できます。
・ノイズ等、外乱の影響を受けにくい構造です。

ロッド型メカシリンダ用別置きサーボアンプ型式

SCN□-□□□-□□□-□□-A

- SCN: シリーズ名
- □□□: 最大推力 (kgf)
- □□□: ストローク (mm)
- □□: 空欄 : NPN / A: PNP
- A: B: 標準環境 / BW: 防塵・防滴仕様

ロッドレス型メカシリンダ用別置きサーボアンプ型式

SCL□□-□□□-□□□-□B-A

- SCL: シリーズ名
- □□□: 最大推力 (kgf)
- □□□: ストローク (mm)
- □: 空欄 : NPN / A: PNP

モーター用別置きサーボアンプ型式

RAD□□□□-□□

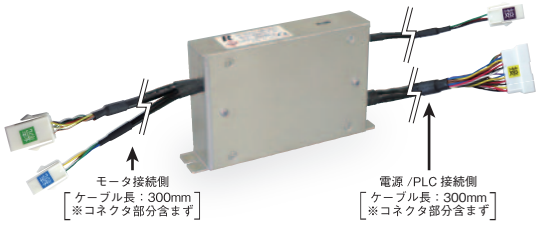
- □: 空欄 : NPN / A: PNP
- □□: 01: 標準

■ サーボアンプ仕様

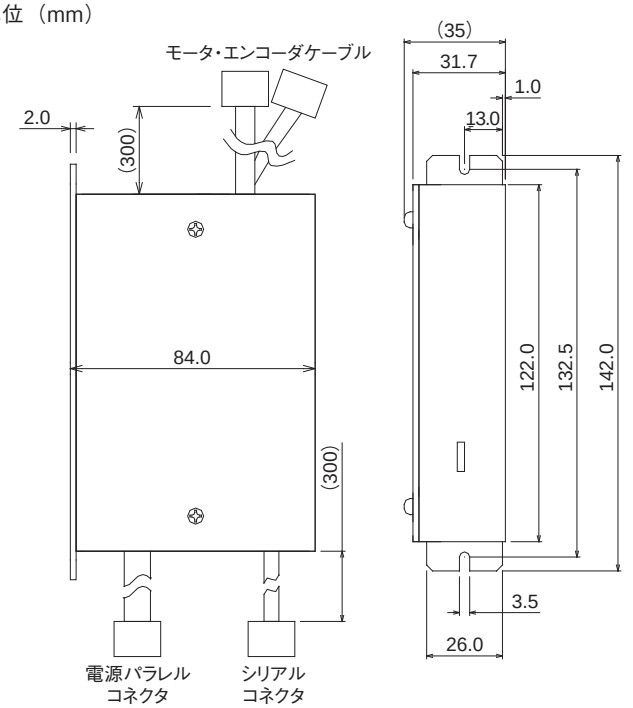
LED表示		RDY(ready)、ALM(alarm)　※一体型サーボアンプには表示はありません
アンプ使用環境条件	使用温度	0～55℃　※一体型サーボアンプは 0～40℃
	保存温度	−20～60℃
	使用・保存湿度	20～80%RH以下　但し、結露なきこと
アンプ構造		ベースマウント　※一体型サーボアンプを除く
アンプ重量(g)		400

別置きサーボアンプ外観と外形図

※ SCN3 を除く全機種共通



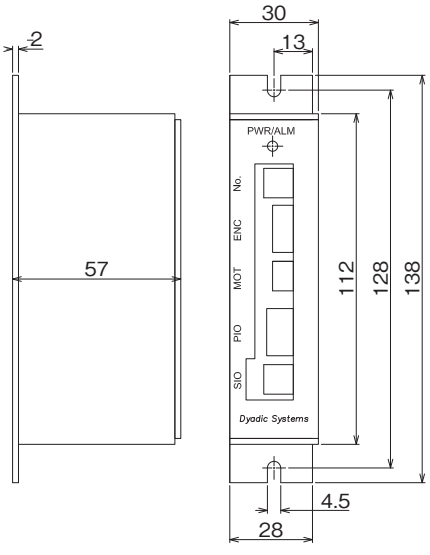
単位 (mm)



CADデータ(2D 、3D)ダウンロード
https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scn6.html

SCN3 用サーボアンプ外観と外形図

単位 (mm)



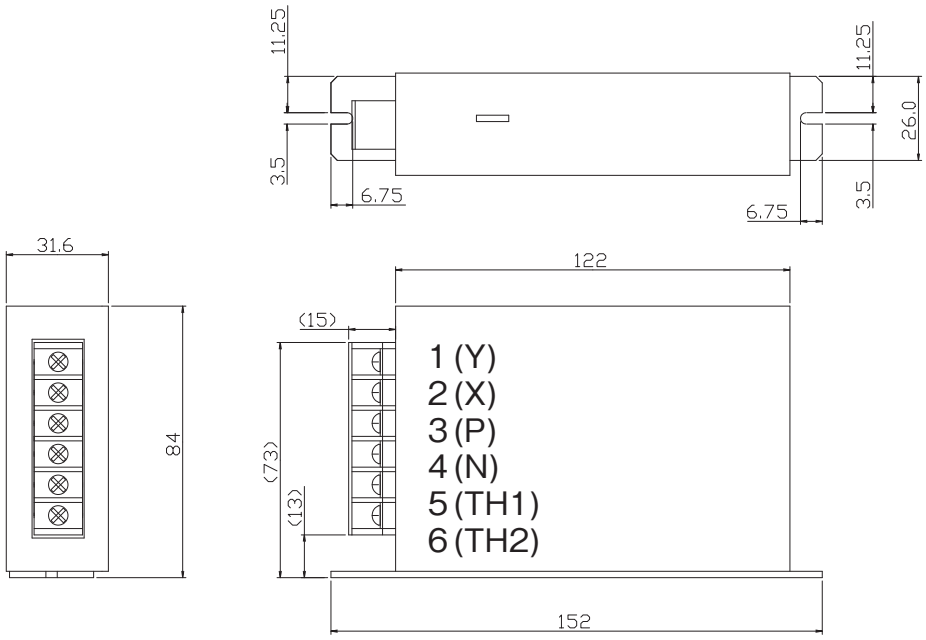
CADデータ(2D 、3D)ダウンロード
https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scn3.html

REG-1024 外形図

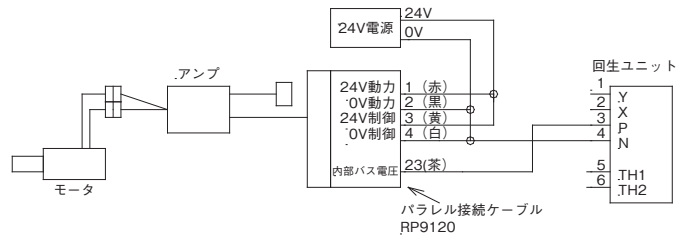
単位（mm）

《 回生ユニット 》

普通サーボアンプはサーボモータが減速時などに発生する回生エネルギー（サーボモータが回転することでサーボモータが発電機となり自身から発生するエネルギー）を、サーボアンプ内部の処理回路で吸収して内部電圧の上昇を防止しています。
しかし、サーボモータからの回生エネルギーが大きすぎる場合、サーボアンプ内部の処理回路だけでは処理出来ない場合があります。
この時、この回生ユニットをサーボアンプの外側に設置して回生エネルギーの処理能力を向上し回生エネルギーを吸収し、サーボアンプ内部の電圧上昇を防止します。



外部接続図

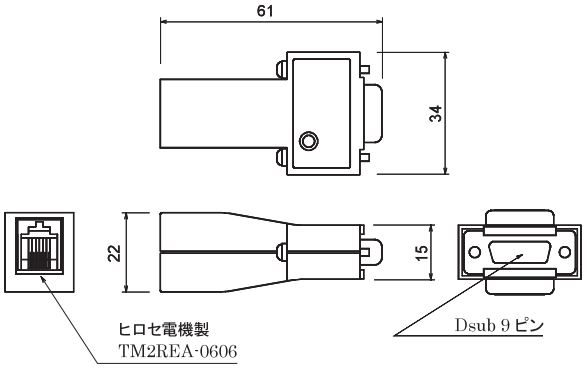


端子番号	信号名	内 容
1	Y	外付け回生抵抗が必要な場合に、X、Y端子間に外付け回生抵抗を接続します。
2	X	
3	P	パラレル接続ケーブル(RP9120-□□□)のピン番号23(信号名VBUS)を接続します。
4	N	0Vに接続します。
5	TH 1	高温異常時出力。 正常時は、ショート。高温異常にオープンとなります。 最大ON/OFF電圧:30VDC、最大ON/OFF電流:0.1ADC
6	TH 2	

ADP-1 外形図

単位（mm）

《 RS232C/485変換機 》



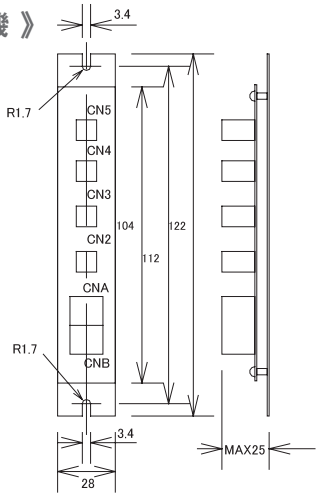
CADデータ(2D 、3D)ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_more_fig.html

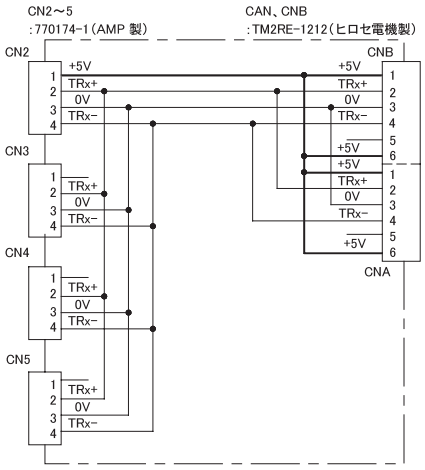
その他の外形図

ADP-2-4 外形図

単位（mm）

《 コネクタ変換機 》





注）CN2～5の内、必ず1本はCN2に接続してください。

注）CN3、CN4、CN5には+5Vは接続されていません。ご注意願います。

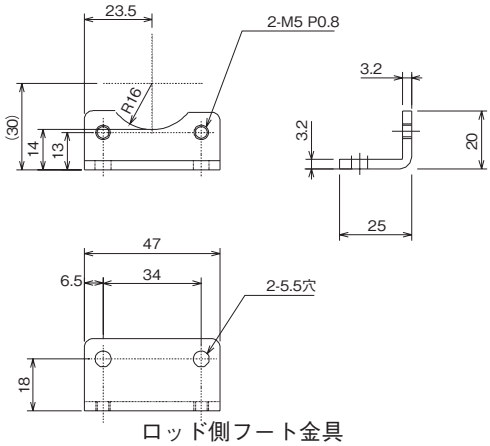
CADデータ（2D 、3D）ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_more_fig.html

FT-001 外形図

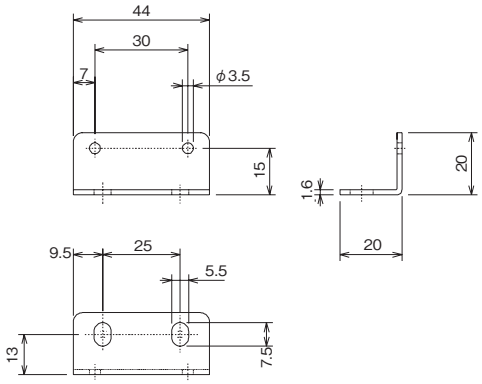
単位（mm）

ロッド側取付けはシリンダのフランジ部、φ5.5穴の下2ヶ所に付属のネジで取付けて下さい。
反ロッド側取付けはシリンダの後ろカバー部、2ヶ所の穴に付属のネジで取付けて下さい。

《 SCN5用フート金具 》



ロッド側フート金具



反ロッド側フート金具

CADデータ（2D 、3D）ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scn5.html

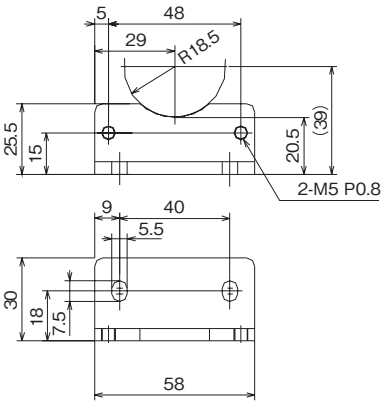
FT-002 外形図

単位（mm）

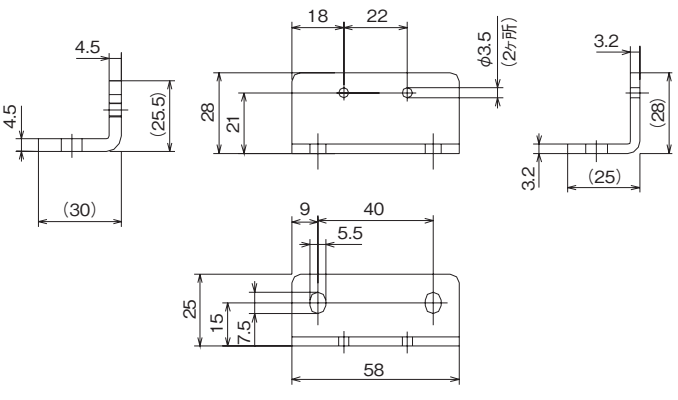
ロッド側取付けはシリンダのフランジ部、φ5.5穴の下2ヶ所に付属のネジで取付けて下さい。
反ロッド側取付けはシリンダの後ろカバー部、2ヶ所の穴に付属のネジで取付けて下さい。

《 SCN6用フート金具 》

※SCN6-080Q シリーズには対応しません。



ロッド側フート金具

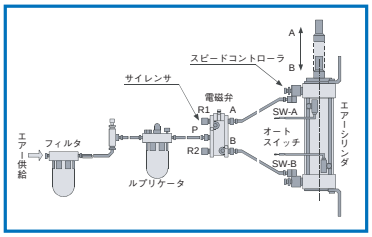


反ロッド側フート金具

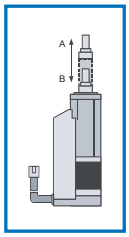
CADデータ（2D 、3D）ダウンロード → https://www.dyadic.co.jp/jp/download_scn6.html

動作アプリケーション

エアーシリンダよりシンプル

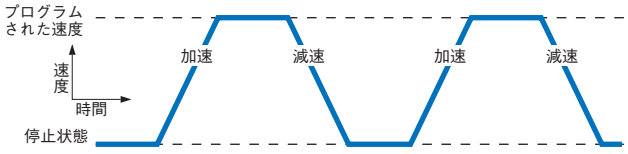


エアシリンダに比べ、システムが非常にシンプルです。



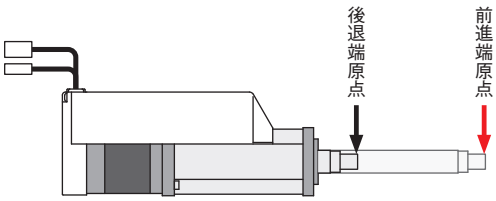
位置決め動作

各ポジション毎に位置、速度、加速度等を設定できます。



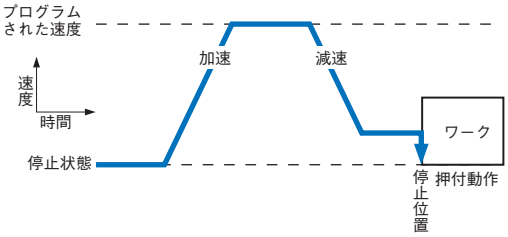
原点方向変更

前進端又は、後退端を選択する。



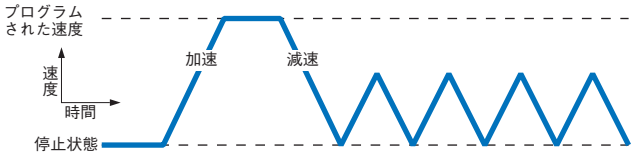
押付動作

力（最大推力の何%）を入力すれば、押付動作を利用できます。



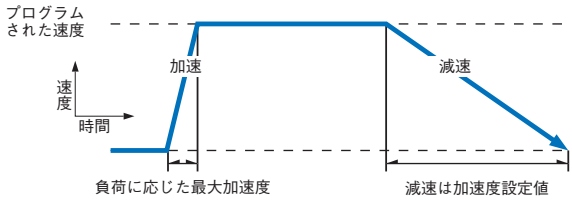
ピッチ送り動作

原点からの座標値で位置決め動作を行う他に、現在のポジションを起点に、指定した距離を繰返し移動させることができます。繰返し移動量を指示することで、16点以上の等ピッチ間隔での位置決めが可能です。



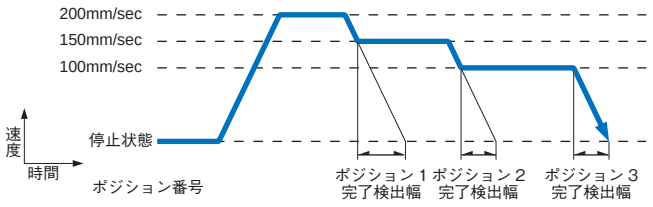
加減速の設定

メカシリンダ、サーボモータの加速と減速の設定変更は、各ポイントデータ毎に設定可能です。通常は出荷時の設定値で問題ありませんが、変更することにより加速・減速時間を変更することができます。又、「加速のみ最大加速度」に設定することにより、急加速・緩減速が可能になります。



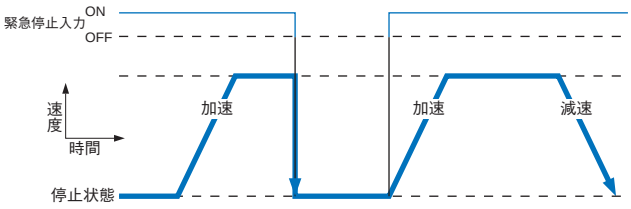
速度変更

位置決め完了検出信号（PFIN）の幅を広げ、信号を事前に検出し、次のポジションを指定することにより、移動中の速度を連続的に可変することが可能です。



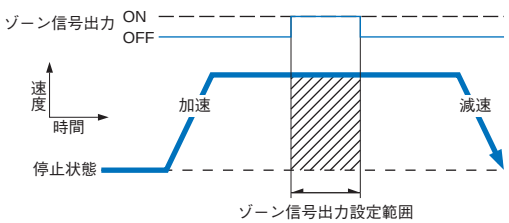
急停止入力

急停止入力（ILK）が切れると緊急停止します。
設定により緊急停止入力がつながると残りの移動を再開する場合と、再開しない場合の選択が可能です。



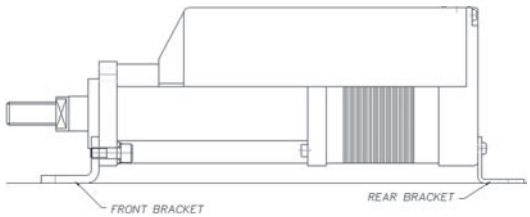
ゾーン信号出力

移動中、任意の位置（範囲はパラメータで設定）で信号を出力することが可能な為、危険エリアの設定、及び圧入時の定位置管理等にご使用いただけます。



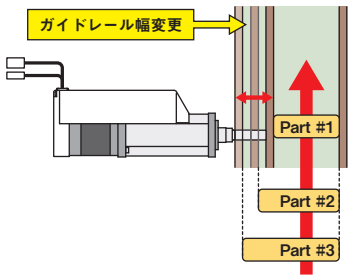
取付金具

SCN5、SCN6用の取付金具をご用意しています。

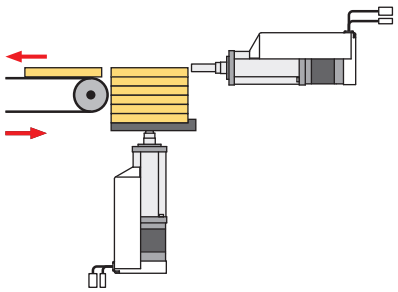


導入事例

ガイドレール幅の変更

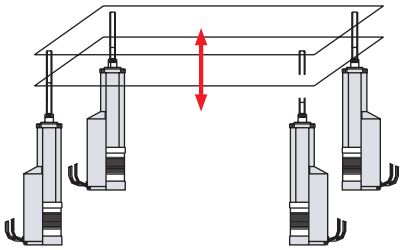


小型基板/トレイのローダ/アンローダ



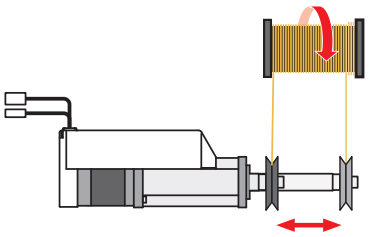
プレート位置の変更

複数のメカシリンダは大きなプレートを持ち上げれます。

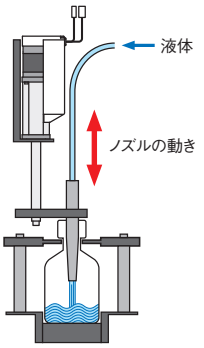


センサ位置の変更

巻線機の巻線送り

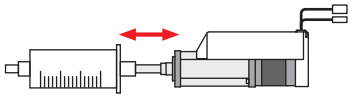


充填ノズル位置決め



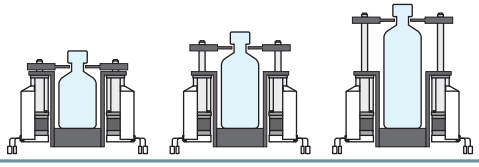
液体注入

定量注入が効率よく可能です。

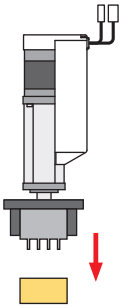


ボトルガイド高さの変更

ボトルガイドの高さをプログラムされた所定の位置に動かすことができます。



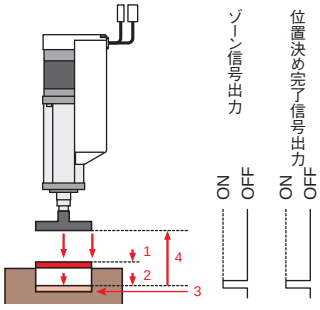
押付け機



圧入の合否判定が可能です。

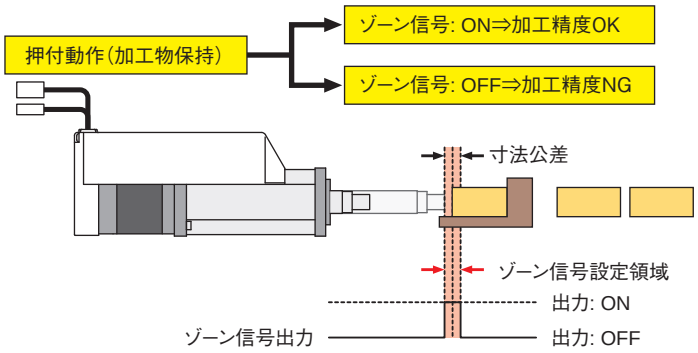
① ワークの直前まで高速移動 → ② 設定された力で押付
④ 高速リターン ← ③ 完了信号、ゾーン信号出力

押付動作と点検

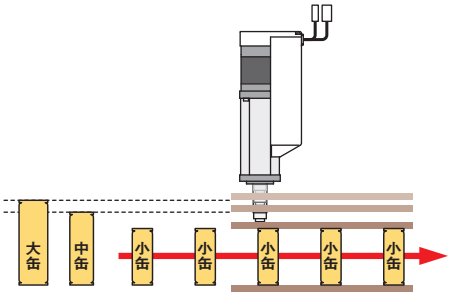


加工物の寸法検査

加工物の加工誤差範囲をゾーン信号に設定すれば、加工物の検査が可能です。



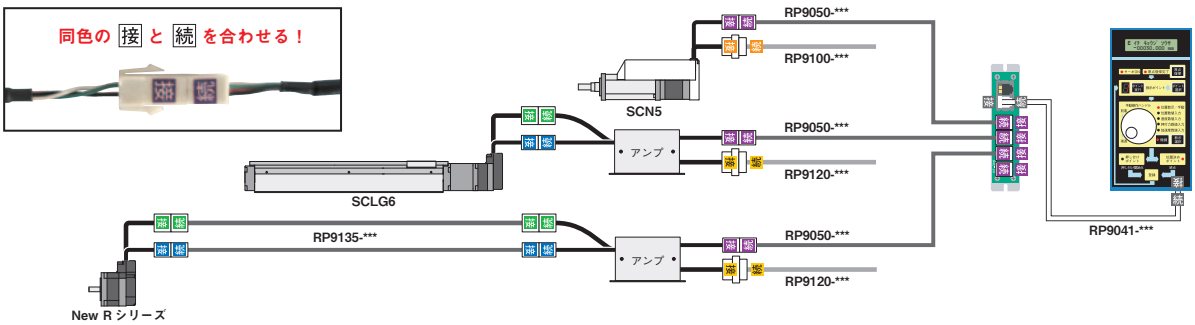
上部ガイドの高さ調整



ケーブル / 変換機

名称	型式	掲載頁
パラレル接続ケーブル［I/O 制御用］［SCN5 専用］（サーボアンプ一体型）	**RP9100**	P84
パラレル接続ケーブル［I/O 制御用］［SCN5 専用］［可動用］（サーボアンプ一体型）	**RP9100-R2**	P84
パラレル接続ケーブル［I/O 制御用］	**RP9120**	P84
パラレル接続ケーブル［I/O 制御用］［可動用］	**RP9120-R2**	P84
パラレル接続ケーブル［I/O 制御用］［SCN3 専用］	**RP9110**	P85
パラレル接続ケーブル［I/O 制御用］［SCN3 専用］［可動用］	**RP9110-R2**	P85
ADP ケーブル	**RP9050**	P86
ADP ケーブル［可動用］	**RP9050-R2**	P86
SIO ケーブル（6 芯）	**RP9041**	P86
モータ・エンコーダケーブル［SCN3 専用］	**RP9136**	P86
モータ・エンコーダケーブル［SCN3 専用］［可動用］	**RP9136-R2**	P86
モータ・エンコーダ延長ケーブル	**RP9135**	P87
モータ・エンコーダ延長ケーブル［可動用］	**RP9135-R2**	P87
ブレーキ電源ケーブル	**RP9023**	P87
ブレーキ電源ケーブル［可動用］	**RP9023-R2**	P87
RS232C/485 変換機	**ADP-1**	P87
コネクタ変換機	**ADP-2-4**	P87

ダイアディック製品は配線が簡単!　全てのケーブル端に識別用タグを付けています



① I/O 制御用 パラレル接続ケーブル （PLC で I/O 制御する場合やスイッチで動作させる場合に使用するケーブル）

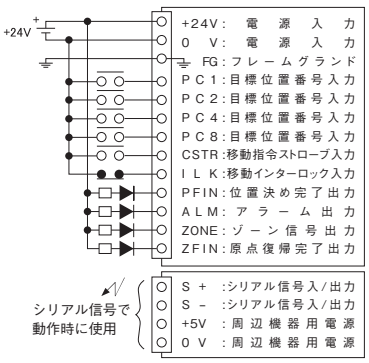
パラレル接続ケーブル 「サーボアンプ一体型 SCN5」専用

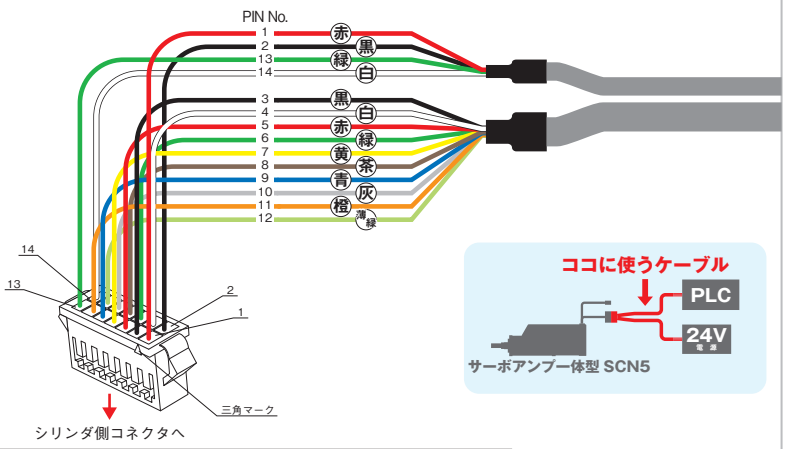
RP9100-□□□

※ SCN5-010/020-**B** は、RP9120-*** を選定

ケーブル長	1m	3m	5m	10m	15m	20m
型式□□□部分	010	030	050	100	150	200

外部接続図





PIN No.	1	2	13	14	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
信号名	+24V	0V	FG	FG	PC1	PC2	PC4	PC8	CSTR	ILK	PFIN	ZFIN	ZONE	ALM
ケーブル色	赤	黒	緑	白	黒	白	赤	緑	黄	茶	青	灰	橙	薄緑

ケーブル部仕上外形	電源側：φ5.9　信号側：φ8.0
コネクタ型番(ヒロセ電機製)	プラグ:DF1B-14DES-2.5RC　ピン:DF1B-2022SC(AWG22～20)　DF1B-2428SC(AWG26～24)

RP9100-010

可動用パラレル接続ケーブル 「サーボアンプ一体型 SCN5」専用

RP9100-□□□R2

※ SCN5-010/020-**B** は、RP9120-***R2 を選定

PIN No.	1	2	13	14	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
信号名	+24V	0V	FG	FG	PC1	PC2	PC4	PC8	CSTR	ILK	PFIN	ZFIN	ZONE	ALM
ケーブル色	黄	茶	青	白	青	白	黄	茶	緑	黒	赤	灰	紫	橙

ケーブル部仕上外形	電源側：φ7.9　信号側：φ8.5
コネクタ型番(ヒロセ電機製)	プラグ:DF1B-14DES-2.5RC　ピン:DF1B-2022SC(AWG22～20)

屈曲半径：70mm 以上

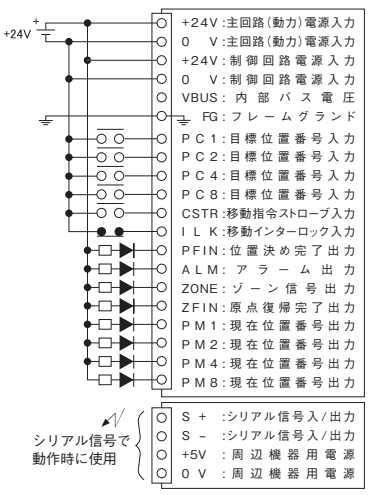
パラレル接続ケーブル 「サーボアンプ一体型 SCN5」以外用

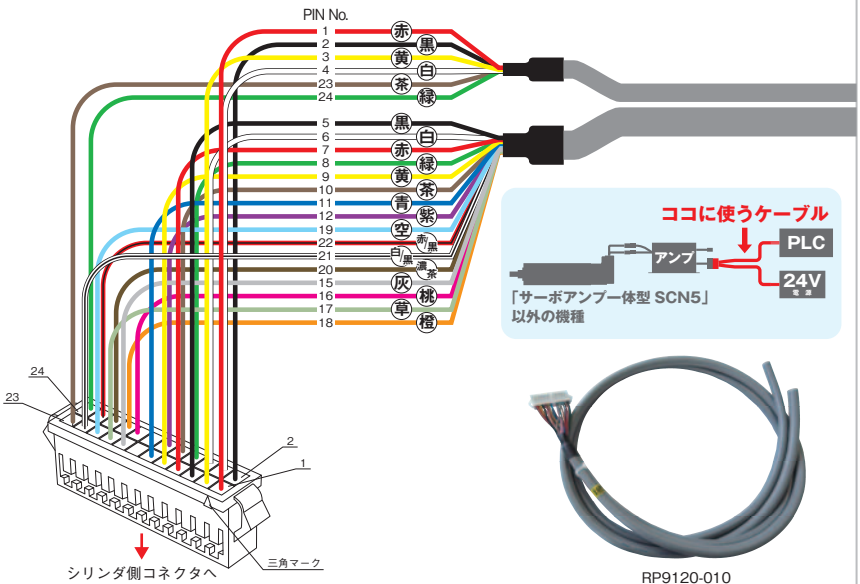
RP9120-□□□

※ SCN5-010-**B**、SCN5-020-**B** には、このケーブルを選定

ケーブル長	1m	3m	5m	10m	15m	20m
型式□□□部分	010	030	050	100	150	200

外部接続図





RP9120-010

PIN No.	1	2	3	4	23	24	5	6	7	8	9	10	11	12	15	16	17	18	19	20	21	22
信号名	+24V	0V	+24V	0V	VBUS	FG	PC1	PC2	PC4	PC8	CSTR	INH+	INH-	ILK	PM1	PM2	PM4	PM8	PFIN	ZFIN	ZONE	ALM
ケーブル色	赤	黒	黄	白	茶	緑	黒	白	赤	緑	黄	茶	青	紫	灰	桃	草	橙	空	濃茶	白/黒	赤/黒

ケーブル部仕上外形	電源側：φ7.3　信号側：φ9.2
コネクタ型番(ヒロセ電機製)	プラグ:DF1B-24DES-2.5RC　ピン:DF1B-2022SC(AWG22～20)　DF1B-2428SC(AWG26～24)

可動用パラレル接続ケーブル 「サーボアンプ一体型 SCN5」以外用

RP9120-□□□R2

※ SCN5-010/020-**B** には、このケーブルを選定

PIN No.	1	2	3	4	23	24	5	6	7	8	9	10	11	12	15	16	17	18	19	20	21	22
							対		対		対		対		対		対		対		対	
信号名	+24V	0V	+24V	0V	VBUS	FG	PC1	PC2	PC4	PC8	CSTR	INH+	INH-	ILK	PM1	PM2	PM4	PM8	PFIN	ZFIN	ZONE	ALM
ケーブル色	青	黒	黄	白	茶	緑	青	白	黄	茶	緑	黒	赤	灰	紫	橙	青	茶	黄	黒	緑	灰

ケーブル部仕上外形	電源側：φ8.5　信号側：φ10.7
コネクタ型番(ヒロセ電機製)	プラグ:DF1B-24DES-2.5RC　ピン:DF1B-2022SC(AWG22～20)

屈曲半径：86mm 以上

※ 同色の線がありますが、
表の「対」になっている色で識別して下さい。

① I/O 制御用 パラレル接続ケーブル

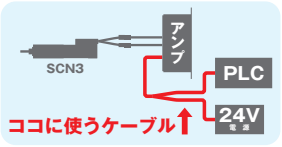
パラレル接続ケーブル SCN3 専用

RP9110-□□□

ケーブル長	1m	3m	5m	10m	15m	20m
型式□□□部分	010	030	050	100	150	200

PIN No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
信号名	+24V	0V	PC1	PC2	PC4	PC8	CSTR	ILK	PFIN	ZFIN	ZONE	ALM	FG	FG
ケーブル色	赤	黒	黄	茶	青	灰	橙	空	桃	若葉	紫	白 黒	白	緑

ケーブル部仕上外形	φ9.1
コネクタ型番(JST製)	ソケット:PADP-14V-1-S　ピン:SPH-001T-P0.5L



可動用パラレル接続ケーブル SCN3 専用

RP9110-□□□R2

PIN No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
	対		対		対		対		対		対		対	
信号名	+24V	0V	PC1	PC2	PC4	PC8	CSTR	ILK	PFIN	ZFIN	ZONE	ALM	FG	FG
ケーブル色	青	白	黄	茶	緑	黒	赤	灰	紫	橙	青	茶	黄	黒

ケーブル部仕上外形	φ10.7
コネクタ型番(JST製)	ソケット:PADP-14V-1-S　ピン:SPH-001T-P0.5L

屈曲半径：90mm 以上

RP9110-030

② ADP ケーブル

ADP ケーブル

RP9050-□□□

ケーブル長	1m	3m	5m	10m	15m	20m
型式□□□部分	010	030	050	100	150	200

ケーブル部仕上外形	1m、3m、5m：φ5.2　10m：φ5.2　20m：φ5.9
コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172167-1　メス(ソケット):170365-1

可動用 ADP ケーブル

RP9050-□□□R2

ケーブル部仕上外形	φ5.7
コネクタ型番(ヒロセ電機製)	プラグハウジング:172167-1　メス(ソケット):170365-1

屈曲半径：46mm 以上

③ SIO ケーブル

SIO ケーブル（6 芯）

RP9041-□□□

ケーブル長	1m	3m	5m	10m
型式□□□部分	010	030	050	100

PIN No.	1	2	3	4	5	6
信号名	+5V	TRx+	0V	TRx-	予約	+5V

ケーブル	導体抵抗 125Ω/km 以下撚り線
コネクタ型番(ヒロセ電機製)	6芯　TM3P-66P

⑥ モータ・エンコーダケーブル

モータ・エンコーダケーブル SCN3 専用

RP9136-□□□

※ モータ延長ケーブルとエンコーダ延長ケーブルはセットです。

ケーブル長	1m	3m	5m	10m	15m	20m
型式□□□部分	010	030	050	100	150	200

モータケーブル

ケーブル部仕上外形	φ5.2
ケーブル型番	芯線4本　AWG20
アンプ側コネクタ型番(JST製)	プラグハウジング:PAP-04V-S　オス(ピン):SPHD-001T-P0.5
モータ側コネクタ型番(TE製)	ソケットハウジング:172159-1　メス(ソケット):170366-1

エンコーダケーブル

ケーブル部仕上外形	φ7.3mm
ケーブル型番	3ペアツイスト線 AWG22　シールド付き
アンプ側コネクタ型番(JST製)	プラグハウジング:PAP-07V-S　オス(ピン):SPHD-001T-P0.5
モータ側コネクタ型番(TE製)	ソケットハウジング:172161-1　メス(ソケット):170365-1

可動用モータ・エンコーダケーブル SCN3 専用

RP9136-□□□R2

※ 可動用モータ延長ケーブルと可動用エンコーダ延長ケーブルはセットです。

可動用モータケーブル　屈曲半径：53mm 以上

ケーブル部仕上外形	φ6.6
ケーブル型番	芯線4本　AWG23
アンプ側コネクタ型番(JST製)	プラグハウジング:PAP-04V-S　オス(ピン):SPHD-001T-P0.5
モータ側コネクタ型番(TE製)	ソケットハウジング:172159-1　メス(ソケット):170366-1

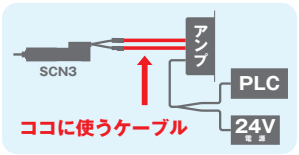
可動用エンコーダケーブル(5m以下の場合)　屈曲半径：46mm 以上

ケーブル部仕上外形	φ5.7
ケーブル型番	4ペアツイスト線　AWG25
アンプ側コネクタ型番(JST製)	プラグハウジング:PAP-07V-S　オス(ピン):SPHD-001T-P0.5
モータ側コネクタ型番(TE製)	ソケットハウジング:172161-1　メス(ソケット):170365-1

可動用エンコーダケーブル(10m以上の場合)　屈曲半径：61mm 以上

ケーブル部仕上外形	φ7.6
ケーブル型番	3ペアツイスト線シールド付き　AWG23
アンプ側コネクタ型番(JST製)	プラグハウジング:PAP-07V-S　オス(ピン):SPHD-001T-P0.5
モータ側コネクタ型番(TE製)	ソケットハウジング:172161-1　メス(ソケット):170365-1

RP9136-030



⑥ モータ・エンコーダ延長ケーブル　メカシリンダ、サーボモータ本体とサーボアンプを延長するケーブル

ケーブル長	1m	2m	3m	4m	5m	9m	10m	15m	20m
型式□□□部分	010	020	030	040	050	090	100	150	200

モータ・エンコーダ延長ケーブル
RP9135-□□□　※ モータ延長ケーブルと エンコーダ延長ケーブルはセットです。

モータ線延長ケーブル

ケーブル部仕上外形	φ7.6
ケーブル型番	芯線4本　AWG20
アンプ側コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172167-1　オス(ピン):170364-1
モータ側コネクタ型番(AMP製)	ソケットハウジング:172159-1　メス(ソケット):170366-1

エンコーダ線延長ケーブル(5m以下の場合)

ケーブル部仕上外形	φ6.7mm
ケーブル型番	5ペアツイスト線 AWG25
アンプ側コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172169-1　オス(ピン):170363-1
モータ側コネクタ型番(AMP製)	ソケットハウジング:172161-1　メス(ソケット):170365-1

エンコーダ線延長ケーブル(9m以上の場合)

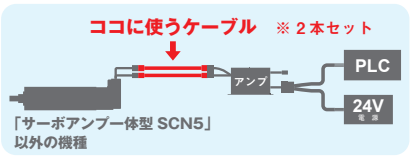
ケーブル部仕上外形	φ7.9mm
ケーブル型番	4 ペアツイスト線シールド付き AWG22
アンプ側コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172169-1　オス(ピン):170363-1
モータ側コネクタ型番(AMP製)	ソケットハウジング:172161-1　メス(ソケット):170365-1

可動用モータ・エンコーダ延長ケーブル
RP9135-□□□R2　※ 可動用モータ延長ケーブルと可動用エンコーダ延長ケーブルはセットです。

可動用モータ線延長ケーブル　屈曲半径：70mm 以上

ケーブル部仕上外形	φ7.9
ケーブル型番	芯線4本　AWG21
アンプ側コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172167-1　オス(ピン):170364-1
モータ側コネクタ型番(AMP製)	ソケットハウジング:172159-1　メス(ソケット):170366-1

RP9135-010



可動用エンコーダ線延長ケーブル(5m以下の場合)　屈曲半径：70mm 以上

ケーブル部仕上外形	φ7.2
ケーブル型番	5ペアツイスト線　AWG25
アンプ側コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172169-1　オス(ピン):170363-1
モータ側コネクタ型番(AMP製)	ソケットハウジング:172161-1　メス(ソケット):170365-1

可動用エンコーダ線延長ケーブル(9m以上の場合)　屈曲半径：70mm 以上

ケーブル部仕上外形	φ8.4
ケーブル型番	4ペアツイスト線シールド付き　AWG23
アンプ側コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172169-1　オス(ピン):170363-1
モータ側コネクタ型番(AMP製)	ソケットハウジング:172161-1　メス(ソケット):170365-1

⑨ ブレーキ電源ケーブル　ブレーキ付メカシリンダに必要なケーブル

ケーブル長	1m	3m	5m	10m	15m	20m
型式□□□部分	010	030	050	100	150	200

ブレーキ電源ケーブル
RP9023-□□□

ケーブル部仕上外形	φ4.4
コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172157-1　メス(ソケット):170366-1

可動用ブレーキ電源ケーブル
RP9023-□□□R2

ケーブル部仕上外形	φ4.4
コネクタ型番(AMP製)	プラグハウジング:172157-1　メス(ソケット):170366-1

屈曲半径：36mm 以上

RP9023-010

⑤ RS232C/485 変換機　※パソコン設定ツールに付属

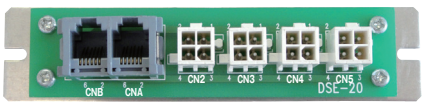
RS232C/485 変換機
ADP-1

パソコンや PLC（シーケンサ）のシリアルポートからの RS232C 規格信号を RS485 規格に変換する機器です。
※USB 接続する際は、市販の USB シリアル(RS232)変換器をご用意願います。
一例：ラトックシステム　REX-USB60F、エレコム　UC-SGT、サンワサプライ　USB-CVRS9

④ コネクタ変換機　※パソコン設定ツールに付属

コネクタ変換機
ADP-2-4

パソコン設定ツール（TBVST-CTC-JP-SET）を使用する場合や、シリアル通信で制御する場合のコネクタ変換機です。



ホームページのご案内 1

弊社ホームページにはカタログに掲載しきれない情報がたくさんあげられていますので、あわせてご覧ください。

https://www.dyadic.co.jp/jp/

メカシリンダを使用する前に

スタート その１	https://www.dyadic.co.jp/jp/startguide_cylinder.html
スタート その２	https://www.dyadic.co.jp/jp/startguide2_cylinder.html
スタート その３	https://www.dyadic.co.jp/jp/startguide3_cylinder.html

サーボモータ NewR シリーズを使用する前に

スタート その１	https://www.dyadic.co.jp/jp/startguide_motor.html
スタート その２	https://www.dyadic.co.jp/jp/startguide2_motor.html
スタート その３	https://www.dyadic.co.jp/jp/startguide3_motor.html

メカシリンダの優れた機能（全機に付属）

セルフコントロール機能	https://www.dyadic.co.jp/jp/self_cont.html
エアー互換機能	https://www.dyadic.co.jp/jp/air_cmpt.html
バッテリーレスアブソリュート仕様 ※特定機種対応	https://www.dyadic.co.jp/jp/nonbat_abs.html
タグ配線システム	https://www.dyadic.co.jp/jp/tag_system.html

メカシリンダの仕様＋アルファー

相対移動（インクリメンタル動作）が可能です	https://www.dyadic.co.jp/jp/incremental_move.html
押付け動作判定の設定変更機能：速度、時間	https://www.dyadic.co.jp/jp/push_speed_accel.html
非常停止（ILK）入力仕様の設定変更方法	https://www.dyadic.co.jp/jp/ilk.html
移動時電流設定値（DPOW）の説明と設定方法	https://www.dyadic.co.jp/jp/dpow_setsumei.html
停止時電流設定値（SPOW）の説明と設定方法	https://www.dyadic.co.jp/jp/spow_setsumei.html
設定データのアップロードとダウンロード	https://www.dyadic.co.jp/jp/tbvst_howto_save.html
出荷状態のデータに戻す方法	https://www.dyadic.co.jp/jp/tbvst_howto_recovery.html

メカシリンダの原点復帰仕様＋アルファ

原点復帰時の加速度変更	https://www.dyadic.co.jp/jp/origin_accel_change.html
原点復帰時反転量変更機能	https://www.dyadic.co.jp/jp/origin_revers_distance.html
原点復帰時の速度変更機能	https://www.dyadic.co.jp/jp/origin_speed_change.html
原点復帰時の推力変更機能	https://www.dyadic.co.jp/jp/origin_power_change.html
原点復帰方向の変更	https://www.dyadic.co.jp/jp/change_origin.html

メカシリンダのブレーキ仕様と回生処理ユニット仕様

ブレーキ仕様	https://www.dyadic.co.jp/jp/brake.html
回生処理ユニット仕様	https://www.dyadic.co.jp/jp/kaisei_unit.html
かんたんコントローラ	https://www.dyadic.co.jp/jp/ctc67.html

ホームページのご案内 2

弊社ホームページにはカタログに掲載しきれない情報がたくさんあげられていますので、あわせてご覧ください。

https://www.dyadic.co.jp/jp/

サーボモータの仕様＋アルファ

貸し出し制度	https://www.dyadic.co.jp/jp/servomotor_lending.html
位置決め停止時に微振動がありません	https://www.dyadic.co.jp/jp/motor_microvibration.html
連続回転動作の説明と設定方法	https://www.dyadic.co.jp/jp/motor_continuous_motion.html
相対移動動作の説明と設定方法	https://www.dyadic.co.jp/jp/servo_incremental_move.html
設定データのアップロードとダウンロード	https://www.dyadic.co.jp/jp/tbvst_howto_save.html
停止時に偏荷重がかかっていて停止しない場合	https://www.dyadic.co.jp/jp/motor_unbalanced%20load.html
出荷状態のデータに戻す方法	https://www.dyadic.co.jp/jp/tbvst_howto_recovery.html

かんたんコントローラ（CTC-67/CTC-77）

タッチパネル概要	https://www.dyadic.co.jp/jp/products_ctc_panel.html
プログラミング方法の解説	https://www.dyadic.co.jp/jp/howto_use_ctctool.html
採用例とプログラム例	https://www.dyadic.co.jp/jp/ctc_prg_menu.html
プログラミングソフトの概要	https://www.dyadic.co.jp/jp/easy_tool.html#ctctool

操作が簡単なツール群

ビジュアルデータ設定ソフト（TBVST）	https://www.dyadic.co.jp/jp/tbvst_hyouji.html
ティーチング BOX （CTA-23）	https://www.dyadic.co.jp/jp/cta23_hyouji.html
表形式データ設定ソフト （CTA-1EX）	https://www.dyadic.co.jp/jp/cta1ex_hyouji.html
サーボモータ初期設定ソフト （MVST）	https://www.dyadic.co.jp/jp/mvst_hyouji.html
ビジュアルシーケンス編集ソフト （CTCTool）	https://www.dyadic.co.jp/jp/ctctool_hyouji.html

ダウンロード、資料集、サポート

カタログダウンロード	https://www.dyadic.co.jp/jp/download_more_cat.html
CAD 図面ダウンロード	https://www.dyadic.co.jp/jp/download_more_fig.html
取扱説明書ダウンロード	https://www.dyadic.co.jp/jp/download_more_man.html
資料集ダウンロード	https://www.dyadic.co.jp/jp/shiryou.html#easy_guido
かんたんコントローラ採用例	https://www.dyadic.co.jp/jp/ctc_prg_menu.html
メカシリンダ（電動シリンダ）採用例	https://www.dyadic.co.jp/jp/adoption_example.html
無料何でも相談室	https://www.dyadic.co.jp/jp/consult.html
Q & A	https://www.dyadic.co.jp/jp/faq.html
ソフトの最新バージョンの確認とバージョンアップ	https://www.dyadic.co.jp/jp/info_version.html
空圧との相違による使い方の注意点	https://www.dyadic.co.jp/jp/download/man/care_use.pdf
操作が簡単なツール群	https://www.dyadic.co.jp/jp/easy_tool.html
購入ガイド	https://www.dyadic.co.jp/jp/kounyu_guido.html
簡単スタートガイド	https://www.dyadic.co.jp/jp/shiryou.html#easy_guido
メカシリンダの選定	https://www.dyadic.co.jp/jp/sentei.html
メカシリンダのケーブル一覧	https://www.dyadic.co.jp/jp/cable_list.html

Dyadic Systems

株式会社 ダイアディックシステムズ

本　　社　〒920-0342 石川県金沢市畝田西二丁目160番地
TEL. 076-267-9103　FAX. 076-267-9104

埼玉営業所　〒366-0042 埼玉県深谷市東方町5-11-8
TEL. 048-575-5575　FAX. 048-575-5573

大阪営業所　〒 532-0003 大阪市淀川区宮原2丁目1-17 7F
TEL. 06-6350-0178　FAX. 06-6350-0129

ダイアディックシステムズホームページ
https://www.dyadic.co.jp/jp/

2021 年 9 月現在