

薄型夹爪 RCP6-GRT7

配备免电池绝对型编码器



代理店

夹爪型首款！

配备免电池绝对型编码器型全新登场！！

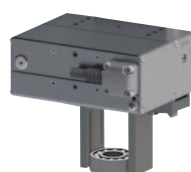
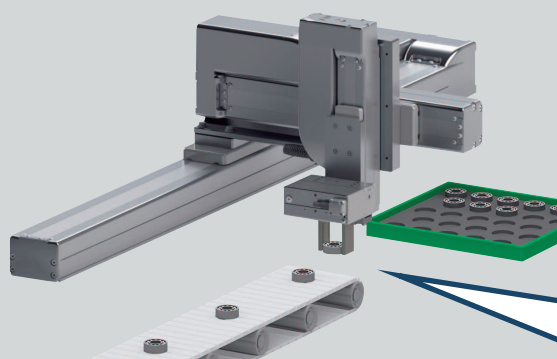
实现扁平形状、高度39mm的薄型尺寸。

优点

1

标配免电池绝对型编码器

直交轴+夹爪的上料下料，构成轴可全部采用配备免电池绝对型编码器产品。
设备停止后重启时无需进行原点复位，可在夹持工件的状态下转至下一个作业。



电源切断
重新接通



切断电源→重新接通电源时仍记得位置。
可继续夹持。

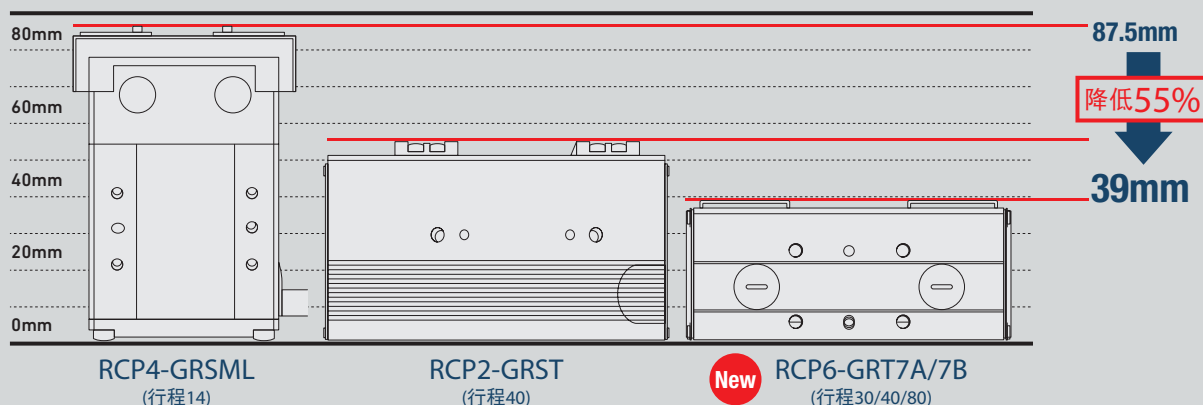
※采用推压夹持时，不保持推压状态。

优点

2

高度39mm的扁平外形

控制了高度的设计。



优点

3

高刚性

采用直动轴中十分经典的主体框架一体型导轨，夹持点距离、伸出量大幅增加。



优点

4

高夹持力

本公司最高级别的保持力。
(电流限制值70%)

| 机型 | GRT7A | GRT7B |
|----------------|-------|-------|
| 类型 | 高速型 | 高速型 |
| 最大夹持力 (两侧爪) | 120N | 150N |
| | | 300N |

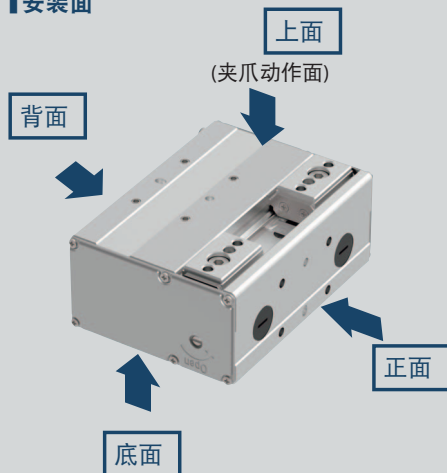


优点
5

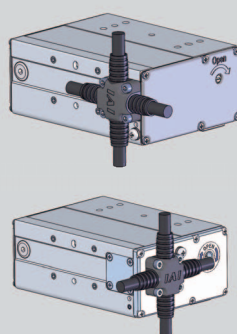
设计安装更自由

4面安装(含夹爪动作面上的安装), 可变更接线出线方向/取出面。可选择适合设备的安装/接线位置。

■ 安装面



■ 电缆出线方向



优点
6

低价格

与相同行程的本公司其他产品相比, 价格降低了39%。

以往产品

RCP2-GRST(40ST)



降低约39%

New

RCP6-GRT7B(40ST)



型号项目

RCP6

-

-

WA

-

-

-

-

-

系列

类型

编码器种类

马达尺寸

减速比模式

行程

适用控制器

电缆长度

选项

GRT7A

GRT7B

WA

免电池绝对型

28P

□28脉冲马达

1

进给丝杆导程1.5mm
皮带轮减速比1.5 (GRT7A)

进给丝杆导程2mm
皮带轮减速比1.25 (GRT7B)

2

进给丝杆导程2mm
皮带轮减速比2.5 (GRT7B)

30

30mm(单侧15mm)

40

40mm(单侧20mm)

80

80mm(单侧40mm)

P3

PCON-CB/CGB

PCON-CYB/PLB/POB

MCON-C/CG/LC/LCG

MSEL-PC/PG

P5

RCM-P6PC

N

无

P

1m

S

3m

M

5m

X□□

指定长度

R□□

柔性电缆

AC1

驱动轴本体电缆1m规格

AC2

驱动轴本体电缆2m规格

AC3

驱动轴本体电缆3m规格

CJTB

背面电缆上侧出线

CJLB

背面电缆左侧出线

CJRB

背面电缆右侧出线

CJBB

背面电缆下侧出线

CJTS

侧面电缆上侧出线

CJLS

侧面电缆左侧出线

CJRS

侧面电缆右侧出线

CJBS

侧面电缆下侧出线

NM

反原点

RCP6-GRT7A

2爪
夹爪

薄滑块
型

本体宽度
66mm

24V
脉冲马达

■型号项目

RCP6 — GRT7A — WA — 28P — 1 — 30 —

系列

类型

编码器种类

马达种类

减速比模式

行程

适用控制器

电缆长度

选项

WA: 免电池
绝对型

28P: 脉冲马达
28□尺寸

1: 进给丝杆
导程1.5mm
皮带轮减速
比1.5

30: 30mm

P3: PCON
MCON
MSEL
P5: RCM-P6PC

N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 指定长度

参阅下述选项表
※必须在下述电缆出线
方向选项中择一记入
型号

※不附带控制器。

※型号项目的内容请参阅第2页。

■夹持力与电流限制值的关系图
进行推压动作时，夹持力(推压力)可以在控制器电
流限制值的20%~70%范围内调整。

※关于L1、L2请参阅第9页的夹爪选型方法。
※下述图表中的夹持力为上图L1、L2为0时的值。
(L1各距离夹持力的参考值请参考第10页)
此外，夹持力为2爪的合计值。

| 电流限制值(比率%) | 夹持力(N) |
|------------|--------|
| 20 | 35 |
| 30 | 50 |
| 40 | 65 |
| 50 | 80 |
| 60 | 95 |
| 70 | 120 |

POINT
选型
注意事项

(1)开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍

(2)最大夹持力为夹持点距离为0，伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工作质量与夹爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的1/10~1/20之间。
(详情请参阅第9页)

(3)移动时的额定加速度为0.3G。

※上述夹持力图表为大致数字。存在最多±15%左右的偏差，请加以注意。

※进行夹持(推压)时，速度固定为5mm/s，请加
以注意。

驱动轴性能

| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) |
|------------------------------|-----|---------------|--------------|
| RCP6-GRT7A-WA-28P-1-30-①-②-③ | 1 | 120 (单侧60) | 30 (单侧15) |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长度 ③ 选项

■行程与开合最高速度

| 行程 | 30 (mm) |
|-------|------------|
| 减速比 1 | 75 |

(单位为mm/s)

| ③选项 | | |
|---------------|------|-------|
| 名称 | 选项记号 | 参考页 |
| 驱动轴本体电缆 1m 规格 | AC1 | 第 8 页 |
| 驱动轴本体电缆 2m 规格 | AC2 | 第 8 页 |
| 驱动轴本体电缆 3m 规格 | AC3 | 第 8 页 |
| 背面电缆上侧出线 | CJTB | 第 8 页 |
| 背面电缆左侧出线 | CJLB | 第 8 页 |
| 背面电缆右侧出线 | CJRB | 第 8 页 |
| 背面电缆下侧出线 | CJBB | 第 8 页 |
| 侧面电缆上侧出线 | CJTS | 第 8 页 |
| 侧面电缆左侧出线 | CJLS | 第 8 页 |
| 侧面电缆右侧出线 | CJRS | 第 8 页 |
| 侧面电缆下侧出线 | CJBS | 第 8 页 |
| 反原点 | NM | 第 8 页 |

※电缆出线方向请务必填写任意一个记号。

| ②电缆长度 | |
|-------|------------------------|
| 种类 | 电缆记号 |
| 标准型 | P (1m) |
| | S (3m) |
| | M (5m) |
| 指定长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m)※ |
| 柔性电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) |
| | R11 (11m) ~ R15 (15m) |
| | R16 (16m) ~ R20 (20m)※ |

驱动轴、控制器之间的电缆。
※在选择项中变更驱动轴本体电缆长度时，与驱动轴、控制器间的电缆长度合计值请控
制在20m以内。

| 驱动轴规格 | |
|-----------|-----------------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 同步皮带 + 左右梯形丝杠 Φ8 |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.2mm以下 |
| 空转 | 单侧0.2mm以下 |
| 静态允许力矩 | Ma: 3.6N·m Mb: 3.6N·m Mc: 10.2N·m |
| 质量 | 0.46kg |
| 使用环境温度与湿度 | 0~40℃、85%RH以下(无结露) |

3 RCP6-GRT7A

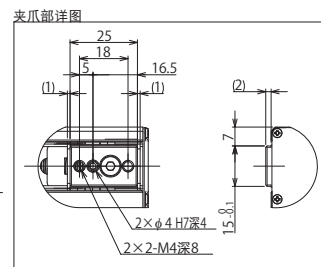
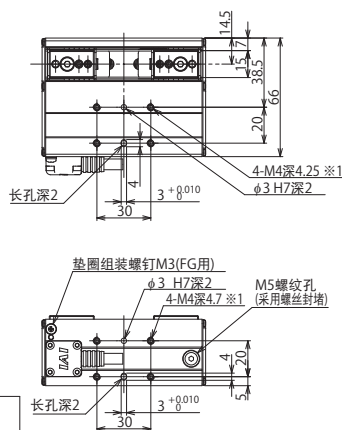
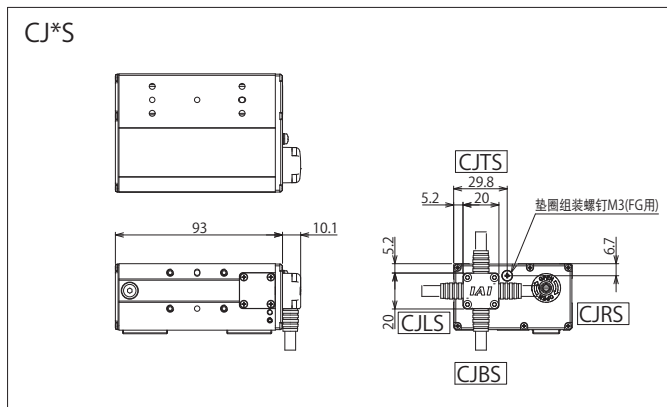
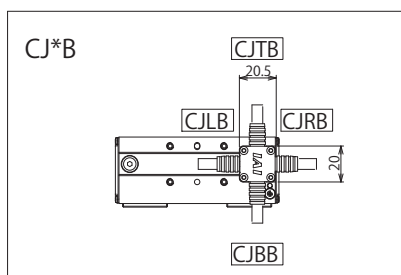
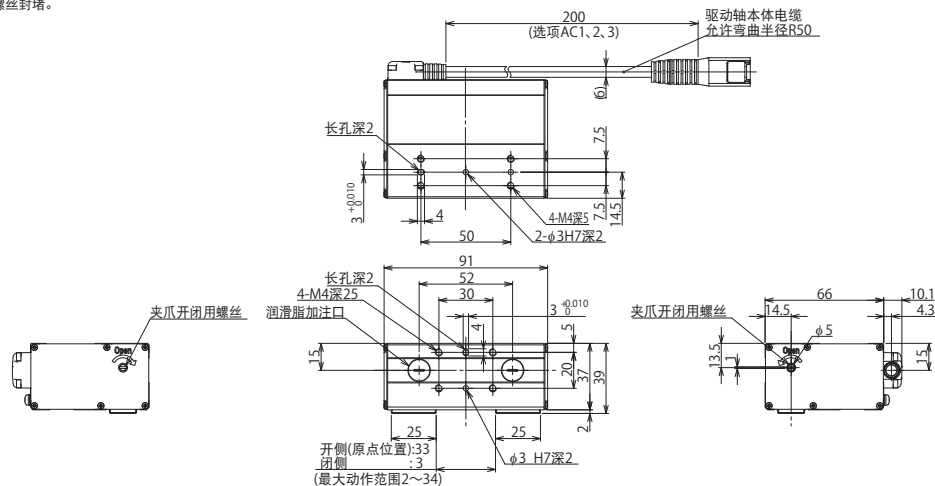
尺寸图

CAD图纸可通过主页下载。
www.iai-robot.com

2维
CAD

3维
CAD

※夹爪是以开侧为原点。
※1 为防止异物侵入，已采用止动螺丝封堵。
用作安装面时，请拆下。



①适用控制器

RCP6系列的驱动轴可通过以下控制器动作。请选择与用途相符的机型。

| 名称 | 外观 | 最多可连接轴数 | 电源电压 | 控制方法 | | | 最大定位点数 | 参照页 |
|------------------|----|---------|------------------|----------------|----------|----|---------------------|----------------------------|
| | | | | 定位器 | 脉冲串 | 程序 | | |
| PCON-CB/CGB | | 1 | DC24V | ● ※可选 | ● ※可选 | — | 512 (现场网络规格为768) | →参阅2017综合产品目录 |
| PCON-CYB/PLB/POB | | 1 | | ● ※可选 | ● ※可选 | — | 64 | |
| MCON-C/CG | | 8 | | 该机型 仅支持现场网络 | | | 256 | |
| MCON-LC/LCG | | 6 | | — | — | ● | 256 | |
| MSEL-PC/PG | | 4 | 单相AC 100~230V | — | — | ● | 30000 | |
| RCM-P6PC | | 1 | | 可在RCP6S网关系内使用。 | | | 768 | →参阅RCP6产品目录 (CC0238-3A) |

RCP6-GRT7B

2爪
夹爪

薄滑块
型

本体宽度
66mm

24V
脉冲马达

■型号项目

RCP6 — GRT7B — WA — 28P —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 减速比模式 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长度 — 选项

WA: 免电池
绝对型

28P: 脉冲马达
28□尺寸

1: 进给丝杆
导程2mm
皮带轮减速比1.25

40: 40mm
80: 80mm

P3: PCON
MCON
MSEL
P5: RCM-P6PC

N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 指定长度

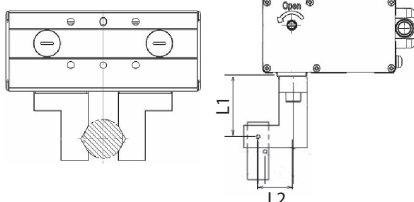
参阅下述选项表
※必须在下述电缆出线
方向选项中择一记入
型号

※不附带控制器。
※型号项目的内容请参阅第2页。

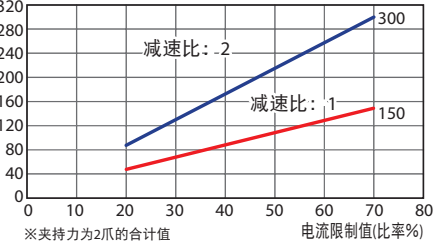


- (1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
- (2) 最大夹持力为夹持点距离为0，伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工作质量与夹爪和工作材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的1/10~1/20之间。(详情请参阅第9页)
- (3) 移动时的额定加速度为0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图
进行推压动作时，夹持力(推压力)可以在控制器电
流限制值的20%~70%范围内调整。



※关于L1、L2请参阅第9页的夹爪选型方法。
※下述图表中的夹持力为上图L1、L2为0时的值。
(L1各距离夹持力的参考值请参考第10页)
此外，夹持力为2爪的合计值。



※上述夹持力图表为大致数字。存在最多±15%左右的
偏差，请加以注意。

※进行夹持(推压)时，速度固定为5mm/s，请加以
注意。

驱动轴性能

| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) |
|-----------------------------|-----|----------------|------------------------|
| RCP6-GRT7B-WA-28P-1-①-②-③-④ | 1 | 150 (单侧75) | 40 80 (单侧20)、(单侧40) |
| RCP6-GRT7B-WA-28P-2-①-②-③-④ | 2 | 300 (单侧150) | 40 80 (单侧20)、(单侧40) |

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长度 ④选项

行程与开合最高速度

| 行程 | 40~80 (mm) |
|----|---------------|
| 1 | 120 |
| 2 | 60 |

(单位为mm/s)

| ①行程 (mm) | RCP6-GRT7B |
|-------------|------------|
| 40 | ○ |
| 80 | ○ |

| 名称 | 选件记号 | 参考页 |
|---------------|------|-------|
| 驱动轴本体电缆 1m 规格 | AC1 | 第 8 页 |
| 驱动轴本体电缆 2m 规格 | AC2 | 第 8 页 |
| 驱动轴本体电缆 3m 规格 | AC3 | 第 8 页 |
| 背面电缆上侧出线 | CJTB | 第 8 页 |
| 背面电缆左侧出线 | CJLB | 第 8 页 |
| 背面电缆右侧出线 | CJRB | 第 8 页 |
| 背面电缆下侧出线 | CJBB | 第 8 页 |
| 侧面电缆上侧出线 | CJTS | 第 8 页 |
| 侧面电缆左侧出线 | CJLS | 第 8 页 |
| 侧面电缆右侧出线 | CJRS | 第 8 页 |
| 侧面电缆下侧出线 | CJBS | 第 8 页 |
| 反原点 | NM | 第 8 页 |

※ 电缆出线方向请务必填写任意一个记号。

| 种类 | 电缆记号 |
|------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 标准型 | P(1m) S(3m) M(5m) |
| 指定长度 | X06(6m) ~ X10(10m) X11(11m) ~ X15(15m) X16(16m) ~ X20(20m)※ |
| 柔性电缆 | R01(1m) ~ R03(3m) R04(4m) ~ R05(5m) R06(6m) ~ R10(10m) R11(11m) ~ R15(15m) R16(16m) ~ R20(20m)※ |

驱动轴、控制器之间的电缆。
※在选择项中变更驱动轴本体电缆长度时，与驱动轴、控制器间的电缆长度合计值请控
制在20m以内。

| 项目 | 内容 |
|-----------|-----------------------------------|
| 驱动方式 | 同步皮带+左右梯形丝杠 Φ10 |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.2mm以下 |
| 空转 | 单侧0.2mm以下 |
| 静态允许力矩 | Ma: 7.5N·m Mb: 7.5N·m Mc: 15.3N·m |
| 质量 | 0.68kg(40行程), 0.84kg(80行程) |
| 使用环境温度与湿度 | 0~40℃、85%RH以下(无结露) |

尺寸图

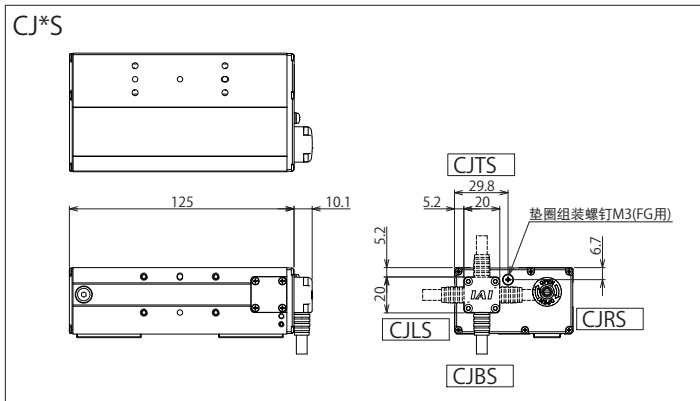
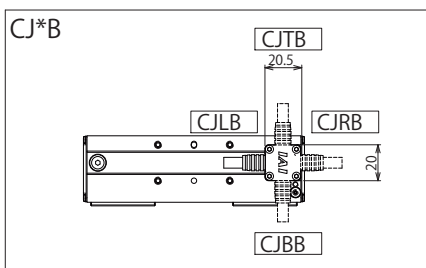
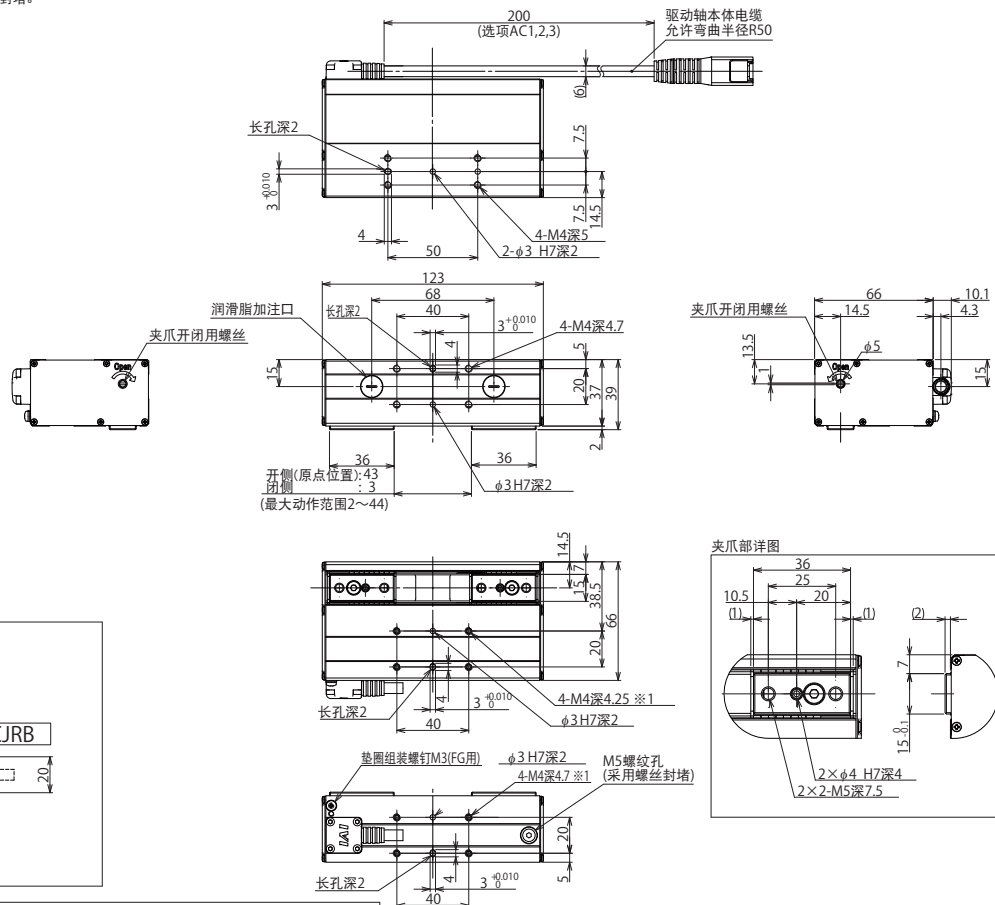
CAD图纸可通过主页下载。
www.iai-robot.com



40行程







※夹爪是以开侧为原点。

※1 为防止异物侵入，已采用止动螺丝封堵。
用作安装面时，请拆下。



②适用控制器

RCP6系列的驱动轴可通过以下控制器动作。请选择与用途相符的机型。

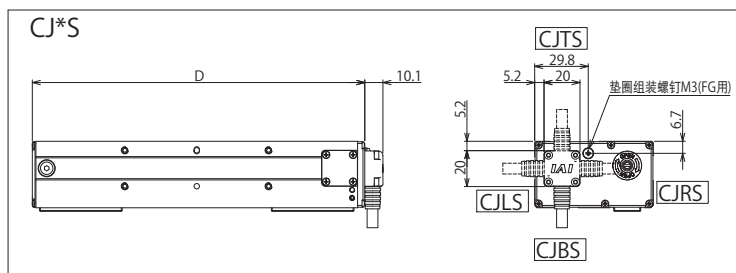
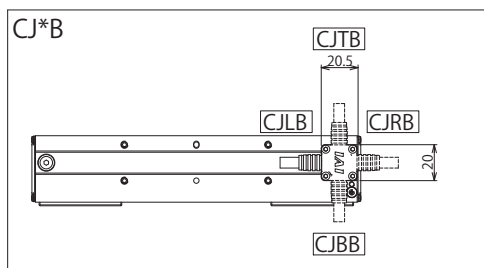
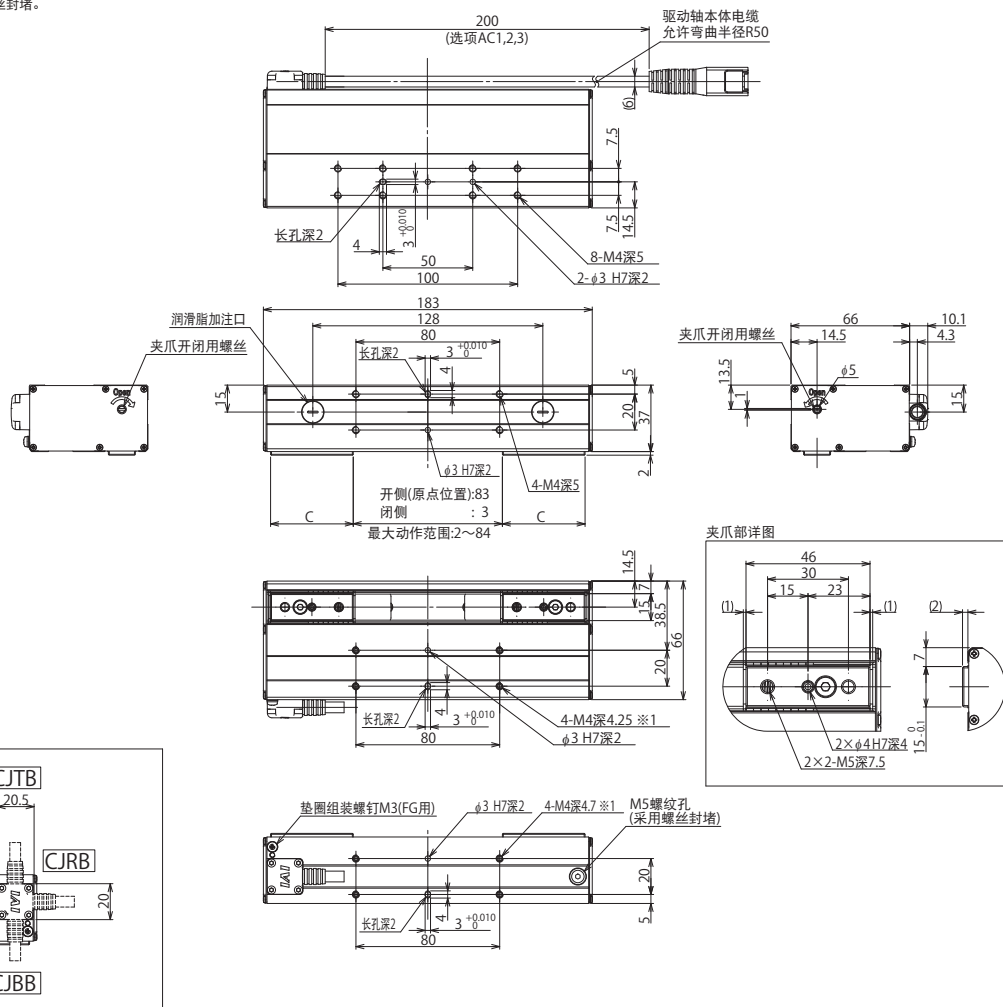
| 名称 | 外观 | 最多可连接轴数 | 电源电压 | 控制方法 | | | | 最大定位点数 | 参照页 | |
|------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|---------|------------------|----------------|----------|----|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------|----------------------------|-----|
| | | | | 定位器 | 脉冲串 | 程序 | 现场网络 ※可选 | | | |
| PCON-CB/CGB |  | 1 | DC24V | ● ※可选 | ● ※可选 | — | DeviceNet CC-Link PROFINET CompoNet 注 · PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 · 控制器的类型不同，可选用的现场网络种类也不同。 详情请参阅参考页。 | 512 (现场网络规格为768) | →参阅2017综合产品目录 | |
| PCON-CYB/PLB/POB |  | 1 | | ● ※可选 | ● ※可选 | — | | MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CANopen | | 64 |
| MCON-C/CG |  | 8 | | 该机型 仅支持现场网络 | | | | SSCNET III/H SERVO-CONTROL SYSTEM | | 256 |
| MCON-LC/LCG |  | 6 | | — | — | ● | | | | 256 |
| MSEL-PC/PG |  | 4 | 单相AC 100~230V | — | — | ● | 30000 | | | |
| RCM-P6PC |  | 1 | 可在RCP6S网关系统内使用。 | | | | | 768 | →参阅RCP6产品目录 (CC0238-3A) | |

CAD图纸可通过主页下载。
www.iai-robot.com

2次元 CAD 3维 CAD







80行程

※1 为防止异物侵入，已采用止动螺丝封堵。
用作安装面时，请拆下。



②适用控制器

RCP6系列的驱动轴可通过以下控制器动作。请选择与用途相符的机型。

| 名称 | 外观 | 最多可连接轴数 | 电源电压 | 控制方法 | | | | 最大定位点数 | 参照页 | |
|------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|---------|------------------|----------------|----------|----|-------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------|---------------------|----------------------------|
| | | | | 定位器 | 脉冲串 | 程序 | 现场网络 ※可选 | | | |
| PCON-CB/CGB |  | 1 | DC24V | ● ※可选 | ● ※可选 | — | DeviceNet CC-Link CompoNet | MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP SSCNET III/H | 512 (现场网络规格为768) | →参阅2017综合产品目录 |
| PCON-CYB/PLB/POB |  | 1 | | ● ※可选 | ● ※可选 | — | | | 64 | |
| MCON-C/CG |  | 8 | | 该机型 仅支持现场网络 | | | | | 256 | |
| MCON-LC/LCG |  | 6 | | — | — | ● | 注 ・PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ・控制器的类型不同，可选用的现场 网络种类也不同 详情请参阅参考页。 | | 256 | |
| MSEL-PC/PG |  | 4 | 单相AC 100~230V | — | — | ● | | 30000 | | |
| RCM-P6PC |  | 1 | 可在RCP6S网关系统内使用。 | | | | | | 768 | →参阅RCP6产品目录 (CC0238-3A) |

选件

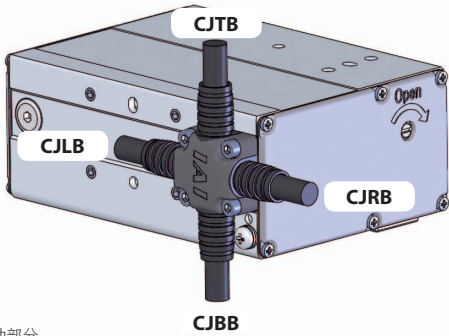
驱动轴电缆口规格

| | |
|-----|---------------------------------------------|
| 型 号 | AC1/AC2/AC3 |
| 说 明 | 驱动轴电缆的标准长度为200mm，但可在选项中变更为1000/2000/3000mm。 |

电缆出线方向

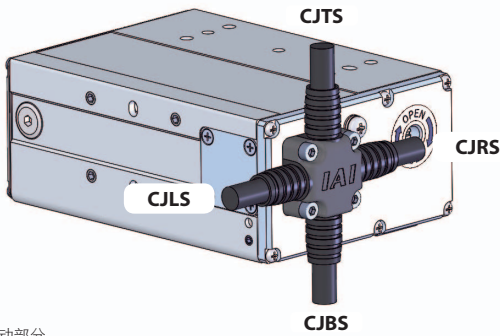
| | |
|-----|-----------------------------------------|
| 型 号 | CJTB/CJLB/CJRB/CJBB/CJTS/CJLS/CJRS/CJBS |
| 说 明 | 可将驱动轴电缆的安装方向变更为上下左右。 |

CJ□B(背面)



※下侧为可动部分

CJ□S(侧面)



※下侧为可动部分

返原点规格

| | |
|-----|---------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 型 号 | NM |
| 说 明 | 原点位置通常设置在夹爪开侧，因设备的布局等需设置在相反侧时，可使用选项将原点方向设置在相反侧。原点位置在工厂出货时已经调整完毕，因此，如果交货后需要变更原点方向，需将产品返厂进行调整，敬请注意。 |

请确认施加于各夹爪的垂直方向负载在允许负载以下。

Ma、Mc请按L1计算、Mb请按L2计算。请确认施加于各夹爪的力矩在最大允许负载力矩以下。

● 各夹爪承载力矩负载时的允许外力为

$$\text{允许负载 } F(N) > \frac{M(\text{最大允许力矩}(N \cdot m))}{L(mm) \times 10^{-3}}$$

请分别按L1、L2计算允许负载 F(N)。

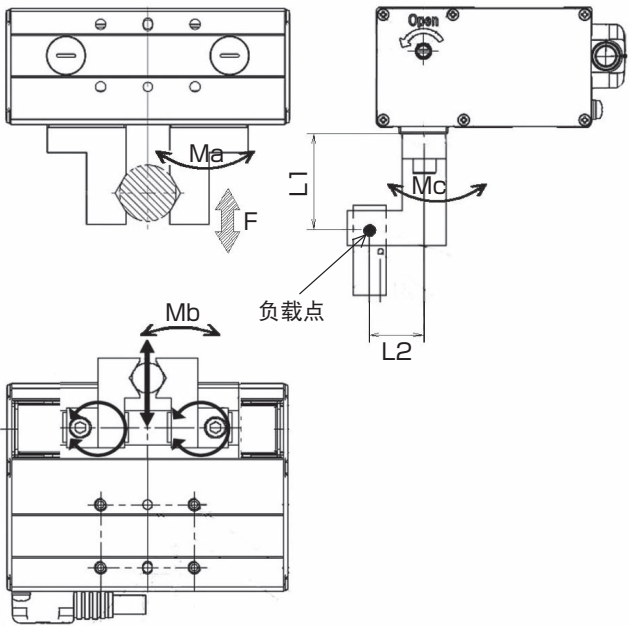
请确认施加于夹爪的外力在计算出的允许负载 F(N)(L1、L2中较小的值)以下。

| 型 号 | 允许垂直方向 负载F(N) | 最大允许负载力矩(N·m) | | |
|------------|------------------|---------------|-----|------|
| | | Ma | Mb | Mc |
| RCP6-GRT7A | 598 | 3.6 | 3.6 | 10.2 |
| RCP6-GRT7B | 898 | 7.5 | 7.5 | 15.3 |

1. 上述允许值为静态值。 2. 表示1个夹爪的允许值。

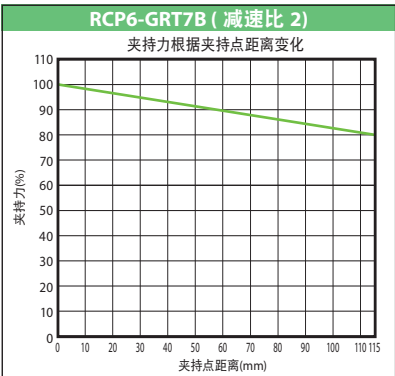
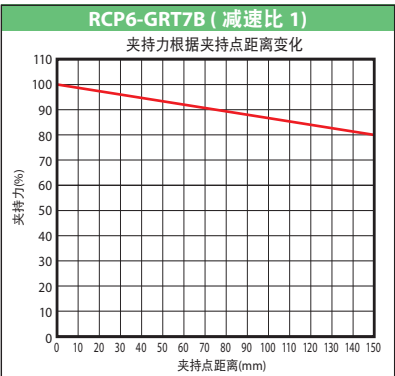
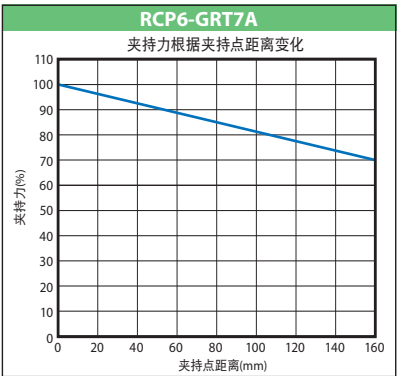
※夹爪重量及工件重量也是外力的一部分。

此外，在夹持工件的状态下旋转夹爪时的离心力、移动时加减速产生的惯性力也是施加于夹爪的外力。



※上述负载点表示施加于夹爪的负载位置。
位置因负载种类而异。
· 夹持力负载: 夹持点
· 重力负载: 重心位置
· 移动时的惯性力、旋转时的离心力: 重心位置
负载力矩是根据各种负载计算的合计值。

1. 图示为最大夹持力设为100%时的夹持点距离下的夹持力。
2. 夹持点距离表示从夹爪附件安装面到夹持点的纵向距离。
3. 夹持力因个体差异有所偏差。仅作为大致标准使用。



艾卫艾商贸（上海）有限公司

上海市虹桥路808号加华商务中心A8栋303室 邮编：200030
E-mail shanghai@iai-robot.com

TEL 021-64484753 FAX 021-64483992

深圳分公司 深圳市福田区车公庙泰然工贸园泰然四路212栋502室
E-mail shenzhen@iai-robot.com

TEL 0755-23932307 FAX 0755-23932432

北京分公司 北京市朝阳区麦子店街36号龙宝大厦305室
E-mail beijing@iai-robot.com

TEL 010-65001707 FAX 010-65002607

株式会社アイエイアイ

本社 〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1

TEL 054-364-5105 FAX 054-364-2589

東京営業所 〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクスージビルディング4F
大阪営業所 〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F
名古屋営業所 〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F
盛岡営業所 〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F
仙台営業所 〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミ・グランデ二日町4F
新潟営業所 〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F
宇都宮営業所 〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F
熊谷営業所 〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1丁目312番地 あかりビル5F
茨城営業所 〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F
多摩営業所 〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル2F
厚木営業所 〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F
長野営業所 〒390-0877 長野県松本市沢村2-15-23 昭和開発ビル2F
甲府営業所 〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F
静岡営業所 〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1
浜松営業所 〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 大発地所ビル7F
豊田営業所 〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F
金沢営業所 〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA2F
京都営業所 〒612-8401 京都市伏見区深草下川原町22-11 市川ビル3F
兵庫営業所 〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 大同生命明石ビル8F
岡山営業所 〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101
広島営業所 〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F
松山営業所 〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F
福岡営業所 〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING7F
大分出張所 〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウムⅢ2F
熊本営業所 〒862-0954 熊本県中央区神水1-38-33 幸山ビル1F

TEL 03-5419-1601 FAX 03-3455-5707
TEL 06-6457-1171 FAX 06-6457-1185
TEL 052-269-2931 FAX 052-269-2933
TEL 019-623-9700 FAX 019-623-9701
TEL 022-723-2031 FAX 022-723-2032
TEL 0258-31-8320 FAX 0258-31-8321
TEL 028-614-3651 FAX 028-614-3653
TEL 048-530-6555 FAX 048-530-6556
TEL 029-830-8312 FAX 029-830-8313
TEL 042-522-9881 FAX 042-522-9882
TEL 046-226-7131 FAX 046-226-7133
TEL 0263-37-5160 FAX 0263-37-5161
TEL 055-230-2626 FAX 055-230-2636
TEL 054-364-6293 FAX 054-364-2589
TEL 053-459-1780 FAX 053-458-1318
TEL 0566-71-1888 FAX 0566-71-1877
TEL 076-234-3116 FAX 076-234-3107
TEL 075-646-0757 FAX 075-646-0758
TEL 078-913-6333 FAX 078-913-6339
TEL 086-805-2611 FAX 086-244-6767
TEL 082-532-1750 FAX 082-532-1751
TEL 089-986-8562 FAX 089-986-8563
TEL 092-415-4466 FAX 092-415-4467
TEL 097-543-7745 FAX 097-543-7746
TEL 096-386-5210 FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

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

IAI Industrieroboter GmbH

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

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8303.308
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

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

http://www.iai-robot.co.jp

因产品改良等原因，记载内容若有变更，恕不另行通知。



微信公众号