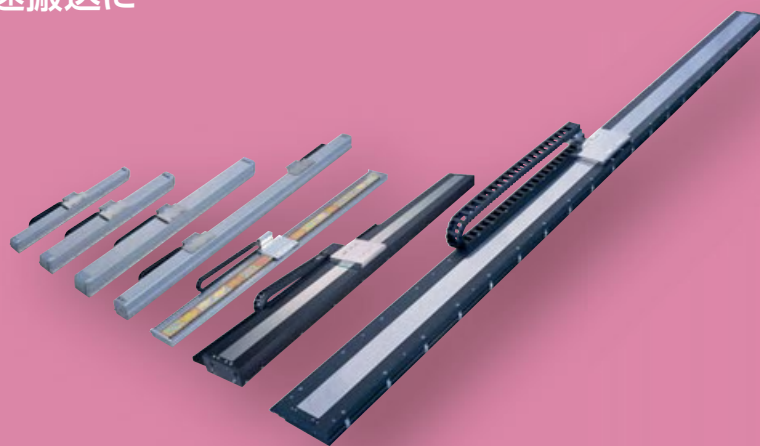


# リニアサーボアクチュエータ

ロングストロークの高速搬送に

## LSA



## contents

特長 .....	→ P.081
仕様一覧 .....	→ P.085
コントローラー一覧 .....	→ P.087
システム構成 .....	→ P.088
使用例 .....	→ P.090
機種選定 .....	→ P.091
型式 .....	→ P.095

LSA



取付方法・メンテナンス品 .....	→ P.139
メンテナンス品(ケーブル) .....	→ P.141

LSA	リニアサーボ アクチュエータ	シャフトタイプ	標準	シングル	幅60mm	LSA-S6SS	→P.099
				マルチ	幅60mm	LSA-S6SM	→P.101
		標準	シングル	幅80mm	LSA-S8SS	→P.103	
			マルチ	幅80mm	LSA-S8SM	→P.105	
		高推力	シングル	幅80mm	LSA-S8HS	→P.107	
			マルチ	幅80mm	LSA-S8HM	→P.109	
		標準	シングル	幅100mm	LSA-S10SS	→P.111	
			マルチ	幅100mm	LSA-S10SM	→P.113	
		高推力	シングル	幅100mm	LSA-S10HS	→P.115	
			マルチ	幅100mm	LSA-S10HM	→P.117	
		標準	シングル	幅80mm	LSA-H8SS	→P.119	
			マルチ	幅80mm	LSA-H8SM	→P.121	
		高推力	シングル	幅80mm	LSA-H8HS	→P.123	
			マルチ	幅80mm	LSA-H8HM	→P.125	
		標準	シングル	幅145mm	LSA-L15SS	→P.127	
			マルチ	幅145mm	LSA-L15SM	→P.128	
		標準	シングル	幅150mm	LSA-N15SS	→P.129	
			マルチ	幅150mm	LSA-N15SM	→P.130	
		高推力	シングル	幅150mm	LSA-N15HS	→P.131	
			マルチ	幅150mm	LSA-N15HM	→P.132	
		標準	シングル	幅193mm	LSA-N19SS	→P.133	
			マルチ	幅193mm	LSA-N19SM	→P.134	
		標準	シングル	幅210mm	LSA-W21SS	→P.135	
			マルチ	幅210mm	LSA-W21SM	→P.136	
		高推力	シングル	幅210mm	LSA-W21HS	→P.137	
			マルチ	幅210mm	LSA-W21HM	→P.138	

I/A軸  
ロボットリニアサーボ  
アクチュエータクリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボットテーブルトップ型  
ロボットI/Mスカラ  
ロボット超小型電動  
アクチュエータ

コトローラ

技術資料  
インフメーション

リニアサーボアクチュエータシリーズ

## 特長

仕様一覧表

システム構成/使用例

# 1 さまざまな用途に対応した充実のフルラインナップ

最高速度2500mm/s、最大加減速3G、  
最大可搬120kg、最大ストローク4m。

- 小型・軽量のシャフトタイプ
- スリムなボディで高推力を実現したフラットモータ小型タイプ
- 高さを抑えた扁平タイプ
- 高いモーメント剛性を誇る中型タイプ
- 最大120kg、4mの搬送が可能な大型タイプ



機能選定資料

型式項目説明

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Aスカラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コントローラ

技術資料  
インクジェット印刷



## 2 コントローラは3タイプから選択可能 ポジショナー、パルス列、プログラムの 3種類の制御方式に対応



ポジショナーとパルス列で  
動作可能な1軸コントローラ



ハイコストパフォーマンスを実現した  
1軸/2軸プログラムコントローラ



最大6軸同時制御可能な  
高性能プログラムコントローラ

# SCON SSEL

# X-SEL

リニアサーボアクチュエータシリーズ

## 特長

仕様一覧表

システム構成/使用例

## 1.性能／機能

## 最大可搬120kg,最長4.15mの搬送が可能

大型タイプ(W21タイプ)は、コア付き高密度巻線コイルとフラットマグネットの採用により、コンパクトながら定格400Nの高推力を発生。これにより最大120kgの可搬質量を実現しました。また最長4.15mのロングストロークを用意していますので大型液晶基板の搬送にも対応可能です。

## 最大3Gの高加速度と2.5m/sの最高速度により、サイクルタイムの大幅短縮が可能

最大加速度3G、最高速度2.5m/sの高速性能によりボールネジタイプの単軸ロボットを使用した場合のサイクルタイムを大幅に短縮することが出来ます。またロングストロークでもボールネジのような危険回転速度による最高速度の低下がなく、高速搬送が可能です。

## マルチスライダとシンクロ機能

ひとつのアクチュエータ上で複数のスライダを動作させるマルチスライダタイプをラインナップ。省スペース化とタクトタイム短縮に高い効果を発揮します。またXSELコントローラで好評のシンクロ機能を使用することで、大型化するガラス基板の搬送や広範囲の高速搬送等にも対応可能です。

## 2.バリエーション／構造

## 小型から大型まで豊富なラインナップ

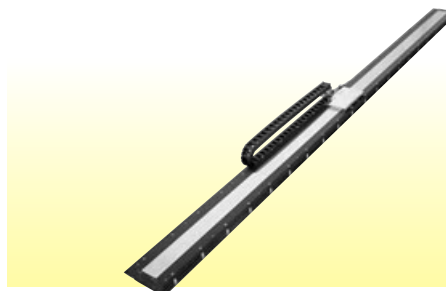
小型軽量のシャフトタイプ、横幅を抑えた小型タイプ、高さを抑えた扁平タイプ、モーメントに優れた中型タイプ。最大120kgの搬送が可能な大型タイプ等、用途に合わせて様々な機種から選択が可能です。

## コンパクト・低価格を実現したシャフトタイプ

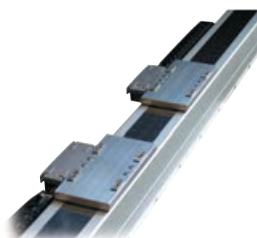
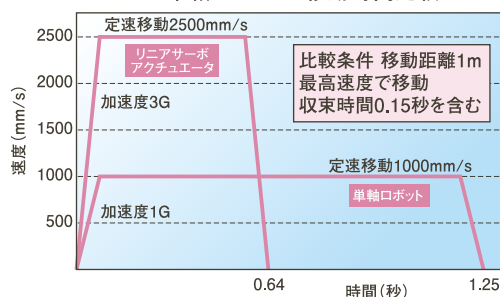
シャフトの中に磁石を内蔵し、それを囲む様にコイルを配置することで全方向の磁束を使用出来るため、コンパクトながら高推力の発生が可能です。しかも磁石が少なく出来るため低価格化が可能になりました。

## 高荷重に対応した大型高推力タイプ

大型高推力タイプは、120kgの高荷重に対応出来るようローラータイプのガイド構造を採用。ポールタイプのガイドに比べ荷重に対する弾性変形が少ないため、静かで滑らかな走行と高いモーメント剛性を実現しました。



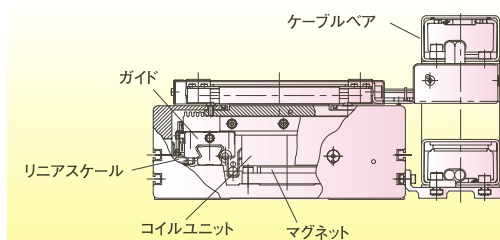
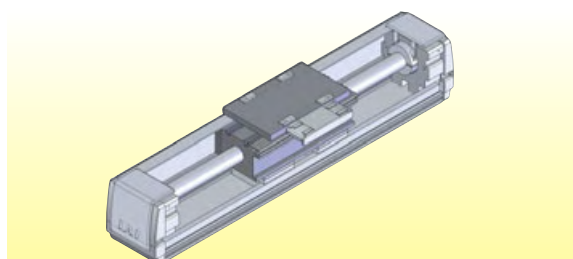
■リニアと単軸ロボットの移動時間比較



マルチスライダ



シンクロ動作



大型タイプ断面図

機能選定資料

型式項目説明

1-A単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1-Xスカラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コントローラ

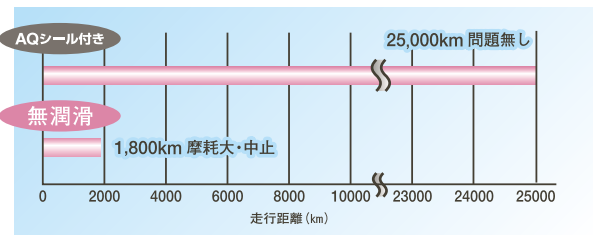
技術資料  
インテグレーション

### 3.メンテナンス性／低コスト

#### 長期メンテナンスフリーを実現したAQシール装備

リニアサーボモータは磁石とコイルが非接触ですので、メンテナンスが不要です。またシャフトタイプのガイドには長期にわたって潤滑油を供給するAQシールを標準装備していますので、長期間にわたってメンテナンスの必要がありません。

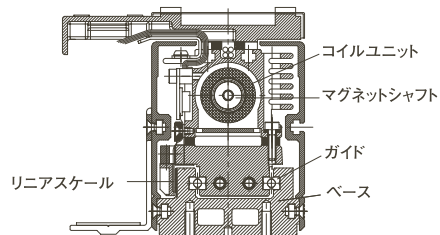
■走行試験データ(AQシールの有無による)



#### 低コスト

アイエイアイのリニアサーボアクチュエータは、ベースからガイド、リニアモータ、更にリニアスケールまで、ほとんどの部品を自社開発することで、コストを極限まで低減しました。

■シャフトタイプ断面図



### 4.コントローラ

#### 簡単制御

アイエイアイのリニアサーボアクチュエータは単軸ロボットや電動シリンダと同様に、コントローラとアクチュエータを専用ケーブルで接続し電源を供給するだけで、面倒な設定や調整なしで動作が可能です。また機能の異なる3種類のコントローラを、用途に応じて使い分けることができます。



**S SEL**

プログラム／ポジションナー

簡単なプログラム(SEL言語)で最大2軸の制御が可能なプログラムコントローラ。外部機器(PLC)不要でコントローラ単体で使用可能です。またモードを切替えればポジションナーとしても使用可能です。

**S CON**

ポジションナー／パルス列制御

ポジションナーの機能とパルス列入力の機能を兼ね備えた単軸専用コントローラ。低価格が魅力です。

**X-SEL**

プログラム／最大6軸制御

最大6軸の同時制御が可能な高機能多軸コントローラ。リニアと単軸ロボットを組み合わせて使用することも可能です。

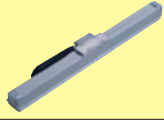
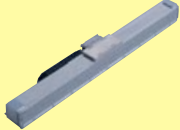
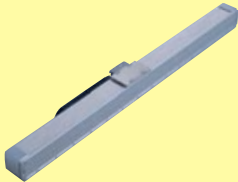
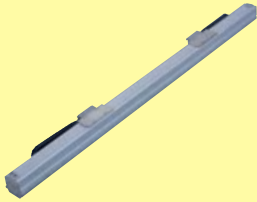
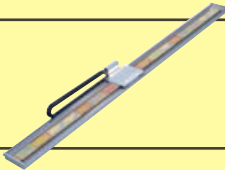

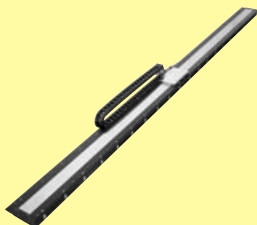
特長

リニアサーボアクチュエータシリーズ

仕様一覧表

システム構成/使用例

■アクチュエータ仕様一覧




	外観	型式 (タイプ)	本体幅 (mm)	スライダ		ストローク (mm)	推力 (N)	最大 可搬質量 (kg)	最高速度 (mm/s)	掲載 ページ	
シャフトタイプ		S6SS	60	標準	シングル	48~1248	15	3	2500	P99	
		S6SM			マルチ	40~1048				P101	
		S8SS	80	標準	シングル	60~1620	25	5		P103	
		S8SM			マルチ	60~1440				P105	
		S8HS		高推力	シングル	60~1620	35	7		P107	
		S8HM			マルチ	60~1380				P109	
		S10SS	100	標準	シングル	90~2070	65	15		P111	
		S10SM			マルチ	60~1860				P113	
		S10HS		高推力	シングル	90~2070	80	20		P115	
		S10HM			マルチ	105~1815				P117	
	小型タイプ		H8SS	80	標準	シングル	50~1650	30		5	P119
			H8SM			マルチ	130~1430				P121
H8HS			高推力		シングル	50~1550	60	8	P123		
H8HM					マルチ	130~1230			P125		
扁平タイプ		L15SS	145	標準	シングル	150~1650	30	5	P127		
		L15SM			マルチ	50~1450			P128		
中型タイプ		N15SS	150	標準	シングル	150~4150	86	20	P129		
		N15SM			マルチ	150~3950			P130		
		N15HS		高推力	シングル	100~4100	125	30	P131		
		N15HM			マルチ	150~3850			P132		
		N19SS	193	標準	シングル	144~2592	100	30	P133		
		N19SM			マルチ	72~2232			P134		
大型タイプ		W21SS	210	標準	シングル	1050~4155	200	60	P135		
		W21SM			マルチ	730~3835			P136		
		W21HS		高推力	シングル	895~4000	400	120	P137		
		W21HM			マルチ	420~3525			P138		

IAI 軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テーブルトップ型  
ロボット  
I-Xスカラ  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コントローラ  
技術資料  
ダウンロード

機能選定資料

型式項目説明

■コントローラ仕様一覧

外観	特長	制御軸数	プログラム数	ポジション数	入力電源	型式 (シリーズタイプ)	掲載 ページ
	ポジショナーとパルス列制御が可能な低価格1軸ポジショナー	1軸	—	512	単相 AC200V	SCON-C	P625
	プログラム制御にて補間動作が可能な低価格2軸コントローラ	1軸 2軸	128プログラム 9999ステップ	20000	単相 AC100V AC200V	SSEL-C	P647
	最大6軸の同時動作が可能な高機能多軸コントローラ フィールドネットワークにも対応	1軸 2軸 3軸 4軸 5軸 6軸	128プログラム 9999ステップ	20000	単相/三相 AC200V	XSEL-P XSEL-Q	P659

■アクチュエータ／コントローラ動作対応表

		コントローラ		
		SCON-C	SSEL-C	XSEL-P/Q
アクチュエータ	シャフトタイプ	○	○	○
	小型タイプ	○	○	○
	扁平タイプ	○	○	○
	中型タイプ	○	○	○
	大型タイプ(標準)	○	○	○
	大型タイプ(高推力)	×	×	○
	単軸ロボット	○	○	○

1A単軸  
ロボット  
リアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テフロン型  
ロボット  
1Xスカラ  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コントローラ  
技術資料  
インクジェット



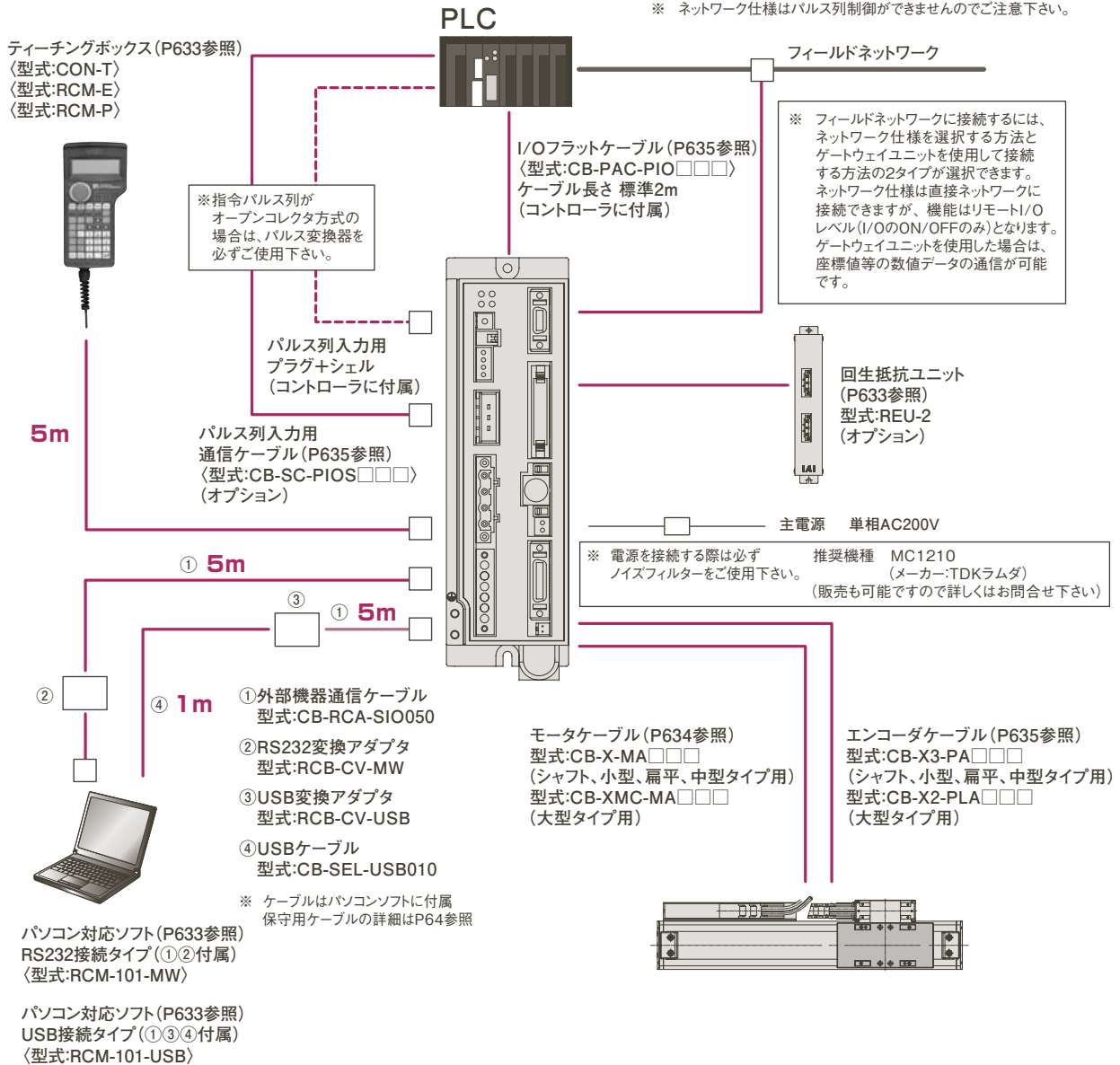
特長

仕様一覧表

システム構成/使用例

システム構成 リニアサーボアクチュエータシリーズ

SCONコントローラ

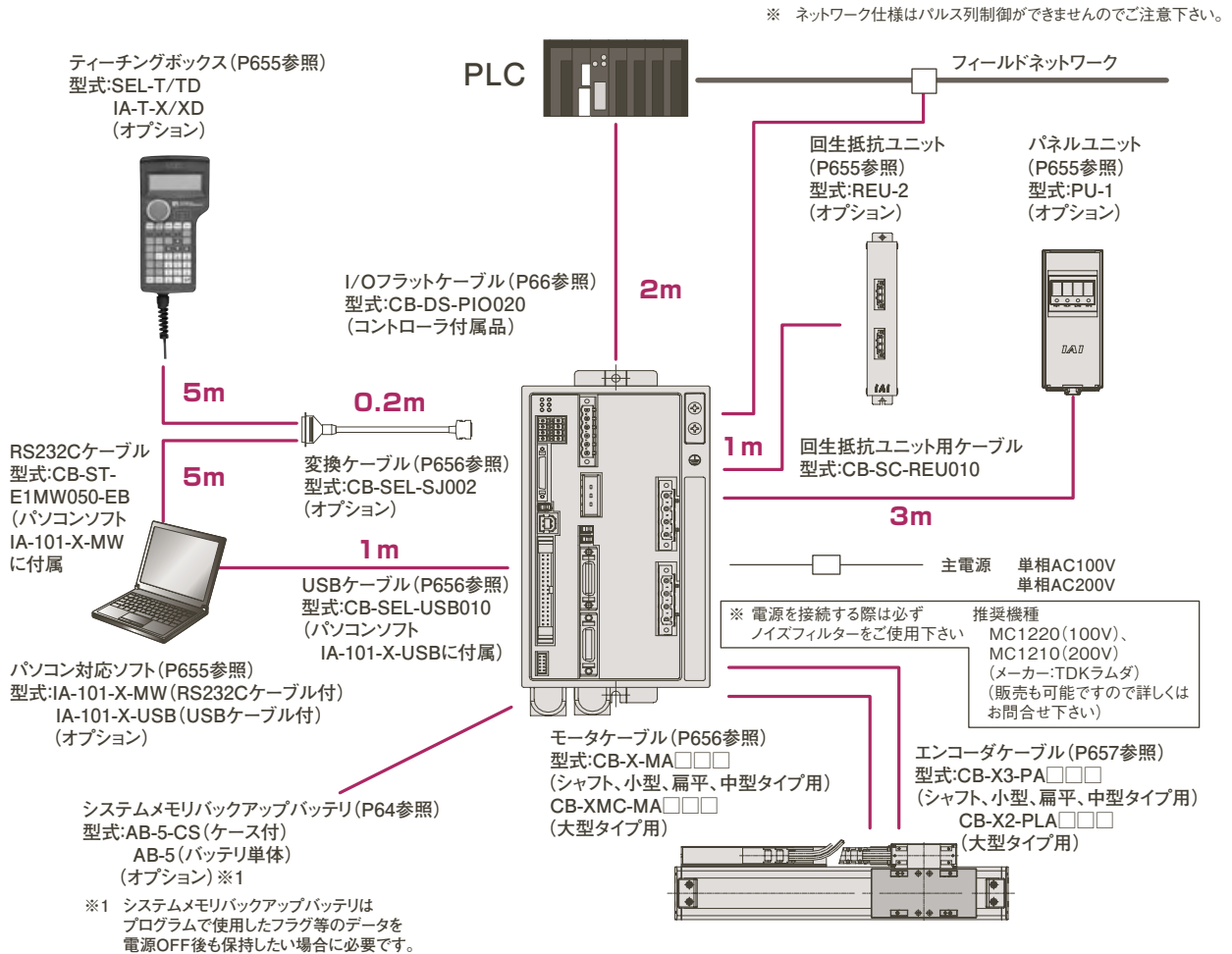


機能選定資料

型式項目説明

システム構成 リニアサーボアクチュエータシリーズ

SSELコントローラ



IA単軸  
 ロボット  
 リニアサーボ  
 アクチュエータ  
 クリーンルーム  
 対応  
 防滴対応  
 直交  
 ロボット  
 テーブルトップ型  
 ロボット  
 ↓Xスカラ  
 超小型電動  
 アクチュエータ  
 コントローラ  
 技術資料  
 インタラクティブ

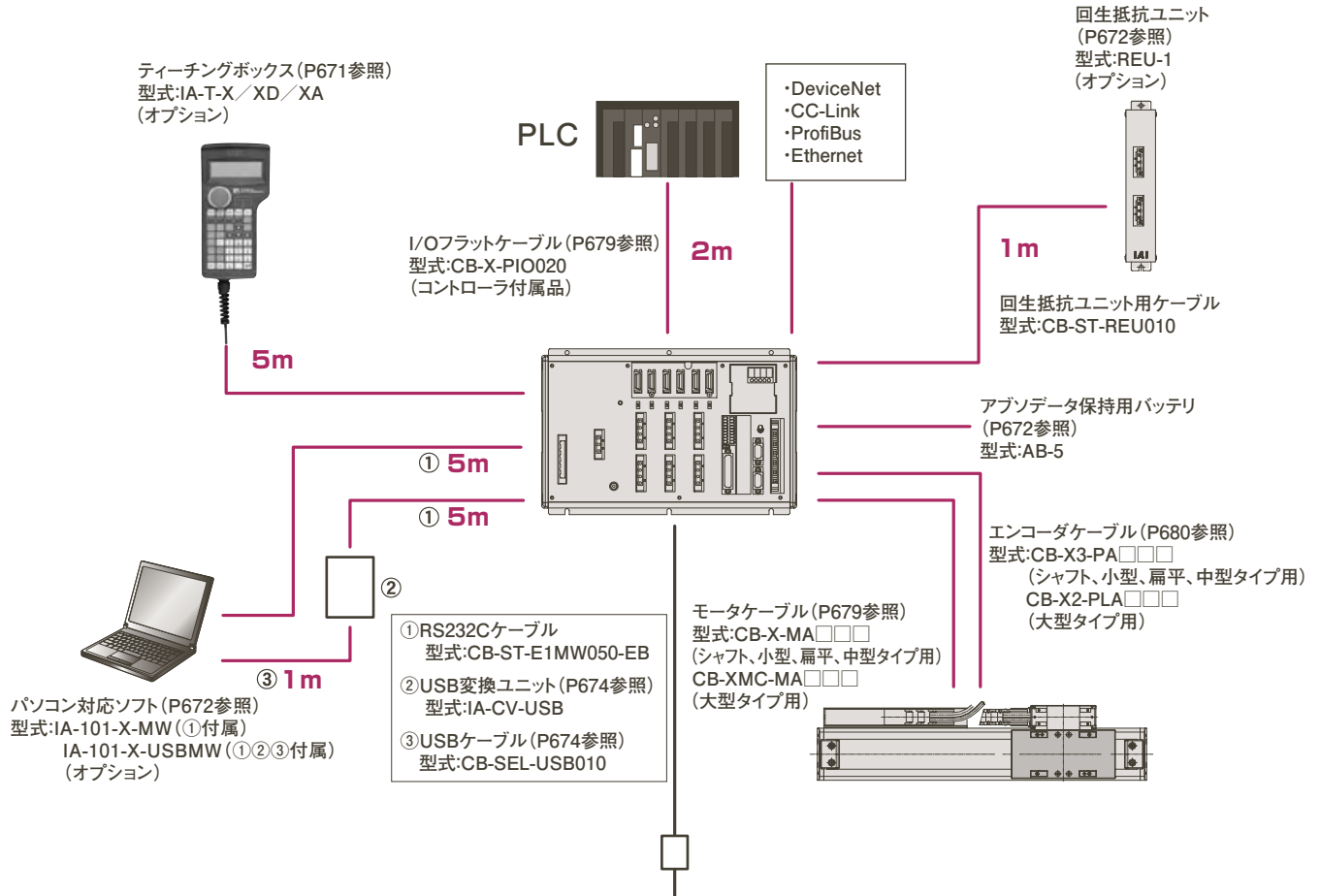
特長

仕様一覧表

システム構成/使用例

システム構成 リニアサーボアクチュエータシリーズ

XSELコントローラ



主電源 単相AC200V/三相AC200V

※電源を接続する際は必ず以下のフィルタ相当品を取り付けて下さい。

- ・ノイズフィルタ 推奨機種 三相 MC1320(メーカー TDKラムダ)  
単相 MXB-1220-33(メーカー TDKラムダ)
- ・リングコア 推奨機種 ESD-R-25(メーカー NECTーキン)
- ・クランプフィルタ 推奨機種 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)  
モータ電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- ・サージプロテクタ 推奨機種 三相 R・A・V-781BXZ-4  
単相 R・A・V-781BWZ-4  
(メーカー 岡谷電機産業)

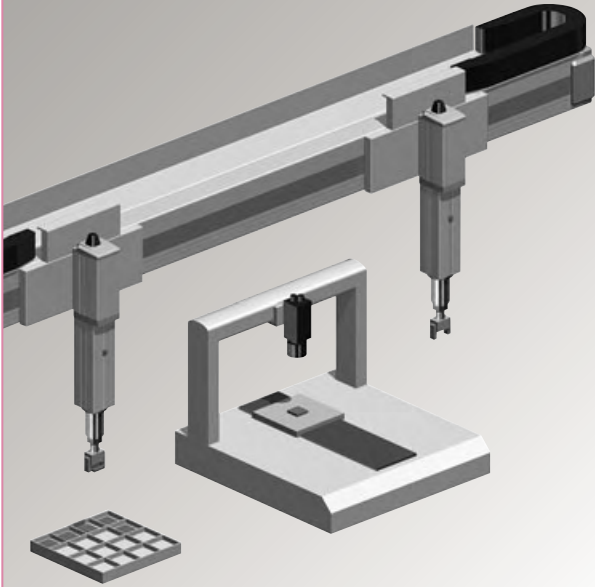
機能選定資料

型式項目説明

**使用例** リニアサーボアクチュエータシリーズ

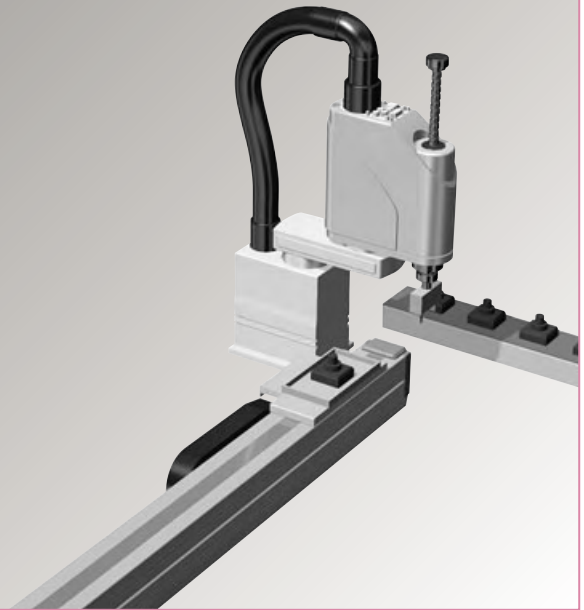
**ローダー／アンローダー**

マルチスライダを使用することでアクチュエータ2台が1台で済み、省スペースとコストダウンが可能になります。



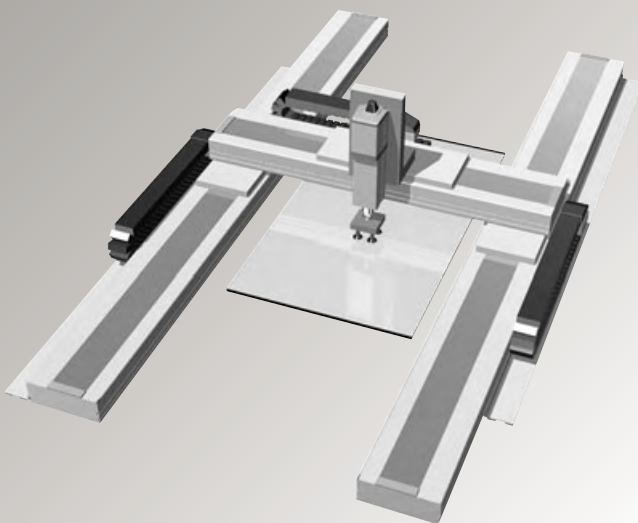
**工程間の部品搬送**

最大3Gの加速度と2.5m/sの最高速度によりサイクルタイムの短縮が可能になります。



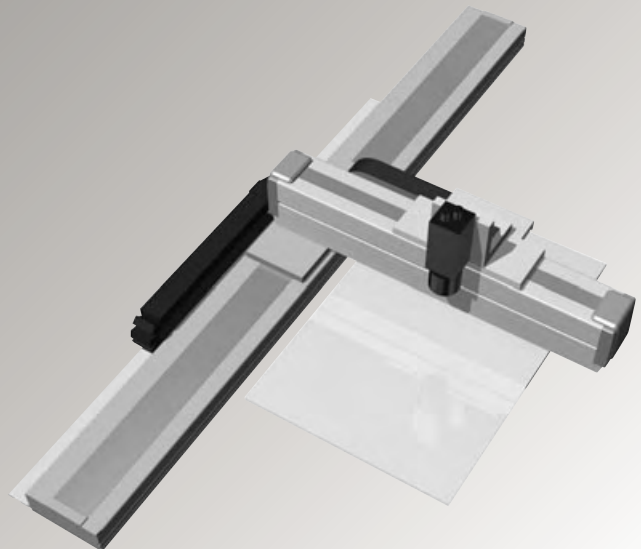
**ガラス基板搬送装置**

最大120kgの搬送が可能な大型タイプをシンクロ動作させることで、大型のガラス基板の搬送も対応可能になります。



**ガラス基板の検査装置**

最長4155mmストロークの大型タイプと小型リニアの組合せにより、高速且つ広範囲の検査が可能になります。



特長

仕様一覧表

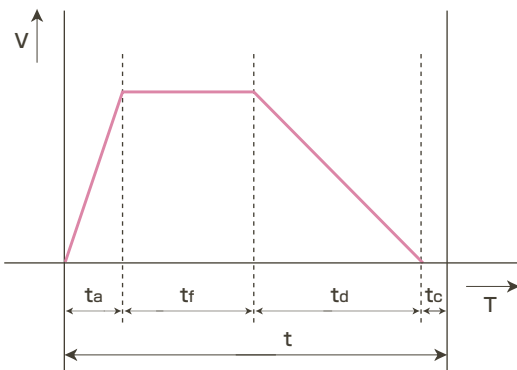
システム構成/使用例

## 選定方法 リニアサーボアクチュエータシリーズ

リニアサーボアクチュエータを選定するに当たり、以下の2つの条件をクリアする必要があります。

- ・**加速に必要な推力**が、リニアサーボアクチュエータの**最大推力以下**であること。
- ・**連続運転推力**が、リニアサーボアクチュエータの**定格推力以下**であること。

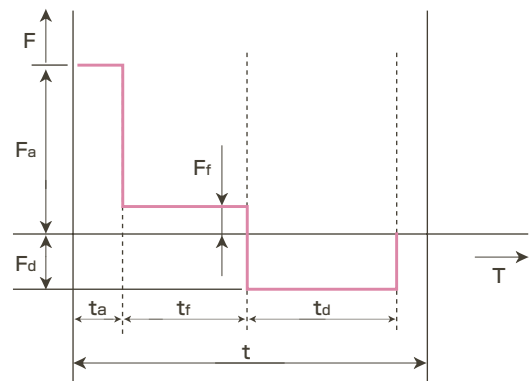
台形運転パターンを例に取りながら説明します。



上図において

t : 1サイクルの動作時間(s)    tr : 一定速の移動時間(s)  
 ta : 加速時間(s)                td : 減速時間(s)  
 tc : 収束時間(s)

左記運転パターンについて、縦軸を推力にして書き直すと、



上図において

Fa : 加速に必要な推力(N)    Fd : 減速に必要な推力(N)  
 Fr : 走行抵抗(N)

## 選定方法

## 条件① 最大推力

スライダが指令通りに加速する為には、加速に必要な推力 $F_a$ が、リニアサーボアクチュエータの最大推力より小さいことが必要です。下記の式から加速に必要な推力( $F_a$ )を求めて下さい。

$$F_a = (M+m) \cdot a + F_r$$

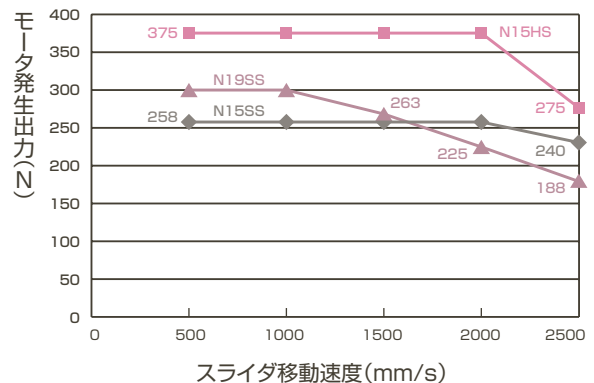
M : スライダ自重(kg)    m : スライダ積載質量(kg)

a : 指令加速度( $m/s^2$ )     $F_r$  : 走行抵抗(N)

型式	スライダ自重(kg)	走行抵抗 $F_r$ (N)	最大推力(N)
S6SS	1.4	5V+5	60
S8SS	1.7	9V+7	100
S8HS	2.0	9V+7	140
S10SS	3.5	20V+13.5	260
S10HS	4.0	20V+13.5	320
H8SS	1.5	2V+10	90
H8HS	2.0	2V+10	180
L15SS	1.5	2V+10	90
N15SS	4.0	10V+25	右グラフ参照
N15HS	5.0	17V+30	右グラフ参照
N19SS	5.5	16V+12	右グラフ参照
W21SS	10.0	20V+70	600
W21HS	20.0	20V+70	1200

※V : スライダ移動速度(m/s) (三角波形条件では到達速度を使用)

## N15SS/N15HS/N19SS 最大推力



ここで求めた $F_a$ がリニアサーボアクチュエータの最大推力より小さければ条件①を満たすことになります。

加速に必要な推力( $F_a$ ) ≤ リニアサーボアクチュエータ最大推力

加速に必要な推力( $F_a$ )がリニアサーボアクチュエータの最大推力を超えてしまう場合は、スライダ積載質量が加速度を落とす必要があります。

最大積載質量及び最大加速度は下記の式にてご確認下さい。

$$\begin{aligned} \text{最大積載質量} & m = (F_a - F_r) / a - M \\ \text{最大加速度} & a = (F_a - F_r) / (M + m) \end{aligned}$$

## 条件② 連続運転推力

負荷やデューティを考慮した連続運転推力 $F_t$ がリニアサーボアクチュエータの定格推力により、小さいことが必要です。下記の式から連続運転推力を求めて下さい。

$$F_t = \sqrt{\frac{F_a^2 \cdot t_a + F_f^2 \cdot t_f + F_d^2 \cdot t_d}{t}}$$

$F_a$  : 加速に必要な推力(N)     $F_d$  : 減速に必要な推力(N)  
 $t_a$  : 加速時間(s)                     $t_d$  : 減速時間(s)  
 $F_f$  : 走行抵抗(N)                     $t$  : 1サイクルの動作時間(s)  
 $t_f$  : 定速移動時間(s)    ( $t = t_a + t_f + t_d + \text{収束時間} + \text{停止時間}$ )

連続運転推力( $F_t$ ) ≤ リニアサーボアクチュエータ定格推力

■  $t_a$ は加速時間になりますが、動作パターンが①台形パターン②三角パターンによって算出方法が異なります。

台形パターンと三角パターンの違いは、移動距離を設定速度で動作させた際、到着する速度が設定速度より大きい小さいかで判断出来ます。

到達速度( $V_{max}$ ) =  $\sqrt{\text{移動距離(m)} \times \text{設定加速度(m/s}^2\text{)}}$

設定速度 < 到達速度 → ①台形パターン

設定速度 > 到達速度 → ②三角パターン

① 台形パターンの場合

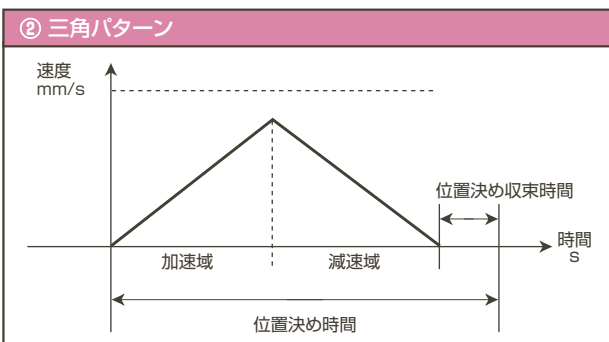
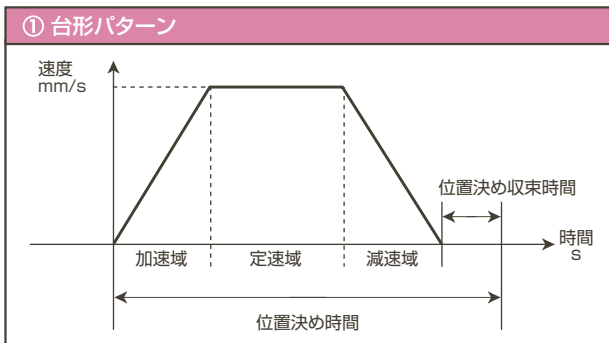
$t_a = V_s / a$

$V_s$  : 設定速度(m/s)     $a$  : 指令加速度(m/s<sup>2</sup>)

② 三角パターンの場合

$t_a = V_t / a$

$V_t$  : 設定速度(m/s)     $a$  : 指令加速度(m/s<sup>2</sup>)



■  $t_f$ は定速移動時間となります。定速移動距離を算出して計算して下さい。

$t_f = L_c / V$

$L_c$  : 定速移動距離(m)     $V$  : 指令速度(m/s)

※定速移動距離 = 移動距離 - 加速距離 - 減速距離  
 加速距離(減速距離) =  $V^2 / 2a$

■  $F_d$ は減速に必要な推力となります。

下記の計算式で算出して下さい。

$F_d = (M + m) \cdot a - F_f$

■  $t_d$ は減速時間となりますが、加速度と減速度が同じなら加速時間と同じになります。

$t_d = V / a$      $V$  : 速度(m/s)     $a$  : 減速度(m/s<sup>2</sup>)

■  $t$ は1サイクルの動作時間で、加速時間( $t_a$ )、定速時間( $t_f$ )、減速時間( $t_d$ )、収束時間(下表参照)、停止時間の合計となります。

機種	収束時間
S6SS, S6SM, H8SS, H8SM, H8HS, H8HM, N15SS, N15SM, N15HS, N15HM, W21SS, W21SM, W21HS, W21HM	0.15s
S8SS, S8SM, S8HS, S8HM, S10SS, S10SM, S10HS, S10HM, N19SS, N19SM	0.2s

このようにして求めた連続運転推力 $F_t$ が定格推力より小さければ、条件②を満たすことになります。

	定格推力(N)		定格推力(N)
S6SS	15	L15SS	30
S8SS	25	N15SS	86
S8HS	35	N15HS	125
S10SS	65	N19SS	100
S10HS	80	W21SS	200
H8SS	30	W21HS	400
H8HS	60		

条件①で求めた最大加速度から連続運転可能な1サイクルの所要時間を算出する場合は、下記の式にてご確認下さい。

$$t = \frac{F_a^2 \cdot t_a + F_f^2 \cdot t_f + F_d^2 \cdot t_d}{F_t^2}$$

以上の条件①、条件②を同時に満たす運転条件であれば、動作可能となります。

もし、いずれかの条件を満たすことが出来ない場合には、スライダ積載質量を減らす、加速度を落とす、デューティを下げる(※)等の対策を講じて下さい。

※デューティを下げるには、1サイクルの所要時間に対する移動時間(加速+定速+減速)の比率を下げる必要があります。

## 特長

## 仕様一覧表

## システム構成/使用例

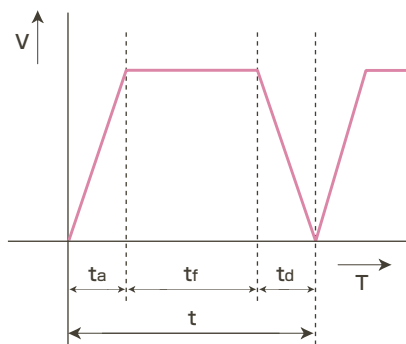
## 使用例 リニアサーボアクチュエータシリーズ

前項選定方法を用いて、リニアの選定作業を行ってみます。

## ★運転条件

- 使用機種 LSA-H8SS
- 速度 2.5m/sec
- 加速度 19.6m/sec<sup>2</sup>(減速度も同値とします。) ※1G = 9.8m/s<sup>2</sup>
- 移動距離 1.5m
- スライダ積載重量 3kg
- 収束時間 0.15sec
- ストローク1.5mの往復動作とします。

上記動作パターンをグラフにしてみると、右図のようになります。  
では、選定方法に従い、計算を行います。



## 条件① 最大推力を求めます。

前述の最大推力式に上記運転パターンを代入します。

$$F_a = (M+m) \cdot a + F_r$$

ここで、  
M：スライダ自重(kg)：H8SSタイプの場合、1.5Kgです。  
m：スライダ積載質量(kg)：本例題の場合、3kgです。  
a：指令加速度(m/s<sup>2</sup>)：本例題の場合、19.6m/s<sup>2</sup>です。  
Fr：走行抵抗(N)：本例題の場合、15Nです。

これより、  
 $F_a = 4.5 \times 19.6 + 15 \rightarrow 103.2\text{N}$ となります。  
H8SSタイプの場合、最大推力は90Nなので、  
この条件では使用できないことが分かります。

従ってスライダ積載質量か加速度のどちらかを変更する必要があります。

加速度をそのまま、スライダ積載質量を変更する場合は  
 $m = (90 - 15) \div 19.6 - 1.5 \rightarrow 2.32\text{kg}$   
が最大積載質量となります。

また、スライダ積載質量を3kgのままで加速度を変更する場合は  
 $a = (90 - 15) \div (1.5 + 3) \rightarrow \text{約 } 16.6\text{m/s}^2$   
が最大加速度となります。

ここでは加速度を16.6m/s<sup>2</sup>に変更して求めます。

$$F_a = 4.5 \times 16.6 + 15 \rightarrow 89.7\text{N} < 90\text{N} (\text{最大推力})$$

## 条件② 連続運転推力を求めます。

前述の連続運転推力式に上記運転パターンを代入します。  
なお、指定加速度速度は、最大推力の検討結果を受け、  
16.6m/s<sup>2</sup>とします。

$$F_t = \sqrt{\frac{F_a^2 \cdot t_a + F_r^2 \cdot t_r + F_d^2 \cdot t_d}{t}}$$

ここで  
taの動作パターンを確認すると

到達速度(Vmax) =  $\sqrt{1.5 \times 16.6} \rightarrow 4.9\text{m/s}$ となり、設定速度  
2.5m/sより大きくなりますので、台形パターンとなります。

よって  $t_a = 2.5 \div 16.6 \rightarrow 0.15\text{s}$ となります。

次にtrを計算します。

$$\text{定速移動距離} = 1.5 - \{(2.5 \times 2.5) \div (2 \times 16.6)\} \times 2 \rightarrow 1.12\text{m}$$

$$t_r = 1.12 \div 2.5 \rightarrow 0.45\text{s} \text{ となります。}$$

$$\text{減速に必要な推力 } F_d = (1.5 + 3) \times 16.6 - 15 \rightarrow 59.7\text{N}$$

$$t_d = t_a \text{ とし、 } t = t_a + t_r + t_d + 0.15 \rightarrow 0.9\text{s} \text{ となります。}$$

以上の数値を代入すると

$$F_t = \sqrt{\{(89.7 \times 89.7) \times 0.15 + (15 \times 15) \times 0.45 + (59.7 \times 59.7) \times 0.15\} \div 0.9} \rightarrow 45.25\text{N}$$

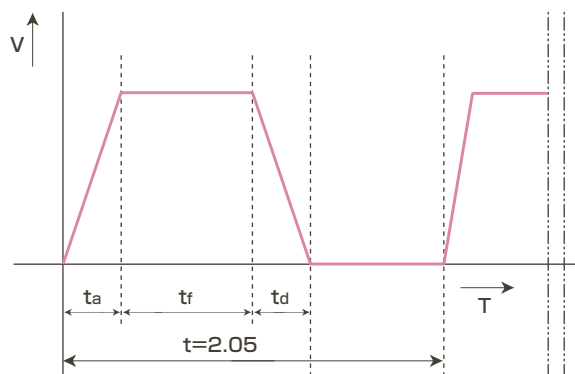
となり、H8SSタイプの定格推力30Nをオーバーしているため、  
この運転パターンでは運転出来ないことが分かります。

そこで連続運転可能な1サイクルの所要時間を求めると

$$t = \{(89.7 \times 89.7) \times 0.15 + (15 \times 15) \times 0.45 + (59.7 \times 59.7) \times 0.15\} \div (30 \times 30) \rightarrow 2.05\text{s}$$

となり、1サイクルの所要時間を0.9sから2.05sに広げれば連続動作  
が可能となります。

t=2.05として、再計算すると、



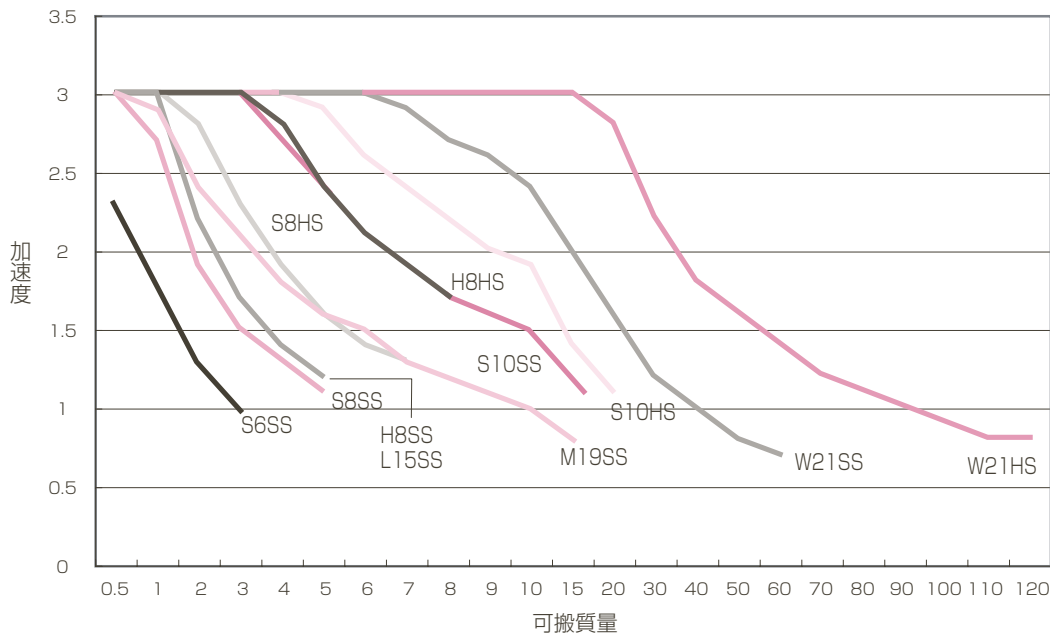
$$F_t = \sqrt{\{(89.7 \times 89.7) \times 0.15 + (15 \times 15) \times 0.45 + (59.7 \times 59.7) \times 0.15\} \div 2.05} \rightarrow 30\text{N}$$

となり、運転可能であることが分かります。

**選定の目安** リニアサーボアクチュエータシリーズ

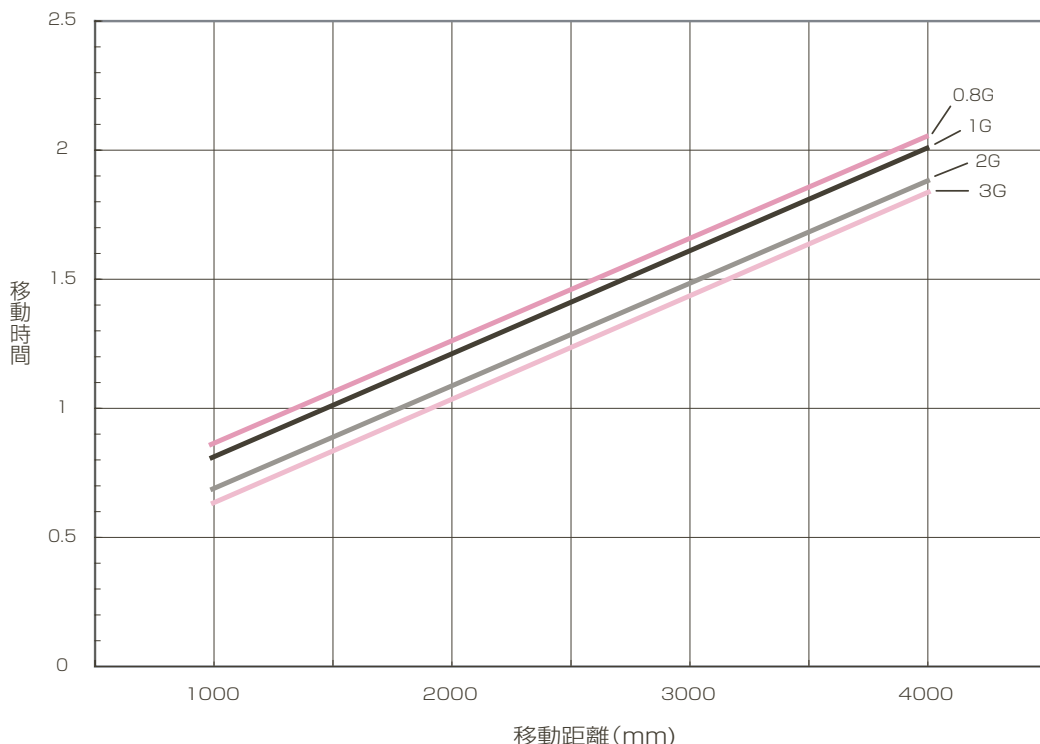
■ 加速度と可搬質量の相関図(機種別)

可搬質量別の最大加速度を表しています。  
ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用下さい。



■ 速度・加速度別移動時間

加速度0.8G/1G/2G/3G、速度2500mm/sで動作させた場合の移動時間の目安です。  
サイクルタイムの検討の目安にご使用下さい。





特長

仕様一覧表

システム構成/使用例

LSA - [ ] - I - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

①シリーズ ②タイプ ③エンコーダ種類 ④対応ドライバ出力 ⑤ストローク ⑥適応コントローラ ⑦ケーブル ⑧オプション

シャフトタイプ	S6SS	幅60mmシングルスライダ
	S6SM	幅60mmマルチスライダ
	S8SS	幅80mmシングルスライダ
	S8SM	幅80mmマルチスライダ
	S8HM	幅80mm高推力シングル
	S10SS	幅100mmシングルスライダ
	S10SM	幅100mmマルチスライダ
	S10HS	幅100mm高推力シングル
	S10HM	幅100mm高推力マルチ
小型タイプ	H8SS	幅80mmシングルスライダ
	H8SM	幅80mmマルチスライダ
	H8HM	幅80mm高推力マルチ
扁平タイプ	L15SS	幅145mmシングルスライダ
	L15SM	幅145mmマルチスライダ
中型タイプ	N15SS	幅150mmシングルスライダ
	N15SM	幅150mmマルチスライダ
	N15HS	幅150mm高推力シングル
	N15HM	幅150mm高推力マルチ
中型タイプ	N19SS	幅193mmシングルスライダ
	N19SM	幅193mmマルチスライダ
大型タイプ	W21SS	幅210mmシングルスライダ
	W21SM	幅210mmマルチスライダ
	W21HS	幅210mm高推力シングル
	W21HM	幅210mm高推力マルチ

I インクリメンタル

100	100W
200	200W
200S	200W(※1)
300S	300W(※2)
400	400W
1000	1000W

(※1)S10HS/S10HM専用  
(※2)N19SS/N19SM専用

48	48mm
?	?
4000	4000mm

機種によりストロークは異なります

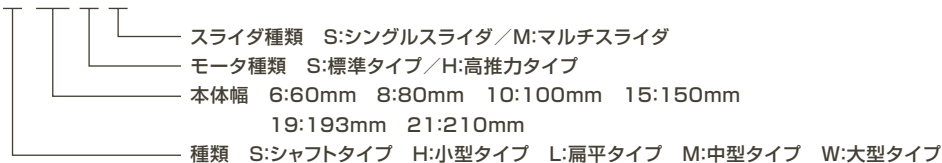
N	ケーブルなし
P	1mm
S	3mm
M	5mm
X□□	長さ指定

CT2	ケーブルベア 選択型式
CT3	
CT4	
CT5	
CT6	
US1	
US2	※ 右ページの ケーブルベア 選択オプション 型式参照
US3	
US4	
US5	
US6	
UM1	
UM2	リミットスイッチ (大型タイプのみ設定、標準装備)
UM3	
UM4	
UM5	
UM6	
L	

※扁平タイプ、N19SS、N19SM  
大型タイプには  
ユーザー用ケーブルベアの  
設定はありません。

- ①シリーズ
- ②タイプ

各シリーズの名称を表します。  
種類、本体幅、モータ種類、スライダ種類を表します。  
例) S 10 S M



- ③エンコーダ種類
- ④対応ドライバ出力
- ⑤ストローク
- ⑥適応コントローラ
- ⑦ケーブル長

アクチュエータに装着されているエンコーダのタイプを表します。  
I:インクリメンタルタイプ 電源を落とすとスライダの位置データが消えてしまうため、電源を入れるたびに原点復帰が必要なタイプです。

接続するコントローラのドライバのW数を表します。

アクチュエータのストローク(動作範囲)を表します。(単位はmmです)

動作可能なコントローラの種類を表します。  
T2:SCON/SSEL/XSEL-P/Q

アクチュエータとコントローラを接続するモータ・エンコーダケーブルの長さを表します。  
N:ケーブルなし  
S:3m  
M:5m  
X□□:1、3、5m以外の長さを指定する場合(例 X08:8m)

※ケーブルの最大長さは  
SCON/SSELが20m  
XSELが30mとなります

- ⑧オプション

アクチュエータに装着されるオプションを表します。  
CT1~UM6の内容は右ページをご覧ください。  
※大型タイプのL(リミットスイッチ)は標準装備(必須オプション)となりますが、型式にはご記入頂きますようお願いいたします。

## ■ ケーブルベア選択オプション

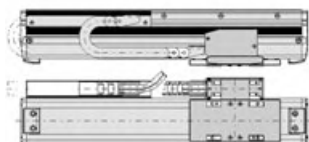
ケーブルベア選択オプションでは、取付方向とユーザーケーブルベアの指定が選択出来ます。  
 取付方向は、通常使用(水平置き)の場合4種類から、横立て使用の場合2種類から選択が出来ます。  
 装置の取付スペースの状況に合わせて選択して下さい。またシャフトタイプ及び小型タイプには、  
 お客様用の配線を通すためのユーザーケーブルベアが用意されていますので、  
 配線の本数に合わせてSタイプかMタイプからご選択下さい。

型式	取付方向	ユーザーケーブルベア	シャフトタイプ		小型タイプ		扁平タイプ		中型タイプ				大型タイプ	
			シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ	N15		N19		シングル スライダ	マルチ スライダ
									シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ		
CT2	2	なし	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT3	3		●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT4	4		●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT5	5		●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-
CT6	6		●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-
US1	1		Sタイプ付	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-
US2	2	●		-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-
US3	3	●		-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-
US4	4	●		-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-
US5	5	●		●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-
US6	6	●		-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-
UM1	1	Mタイプ付	●	●	●	●	-	-	●	-	-	-	-	-
UM2	2		●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-
UM3	3		●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-
UM4	4		●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	-	-
UM5	5		●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-
UM6	6		●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### 【取付方向】

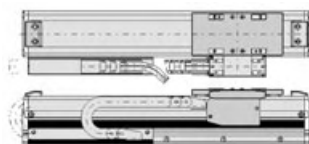
#### 取付方向1(標準)

ケーブルベア方向を指定しない場合の標準取付方向。  
 シングルスライダは下図の方向、マルチスライダは両端に設置されます。



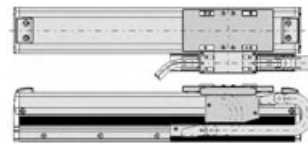
#### 取付方向2(勝手違い)CT2

標準に対してケーブルベア取付勝手違いとなります。



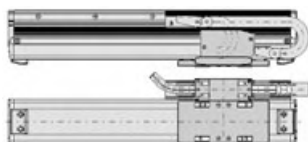
#### 取付方向3 CT3

標準(ケーブルベア方向1)の原点逆仕様になります。



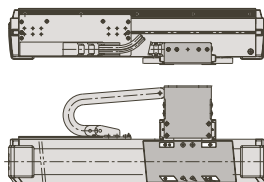
#### 取付方向4 CT4

CT2(ケーブルベア方向2)の原点逆仕様になります。



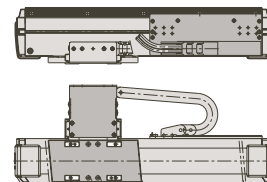
#### 取付方向5(横立て標準)CT5

横立て仕様時の標準取付方向。  
 シングルスライダは下図の方向、マルチスライダは両端に設置されます。



#### 取付方向6(勝手違い仕様)CT6

横立て仕様時のケーブルベア勝手違い。



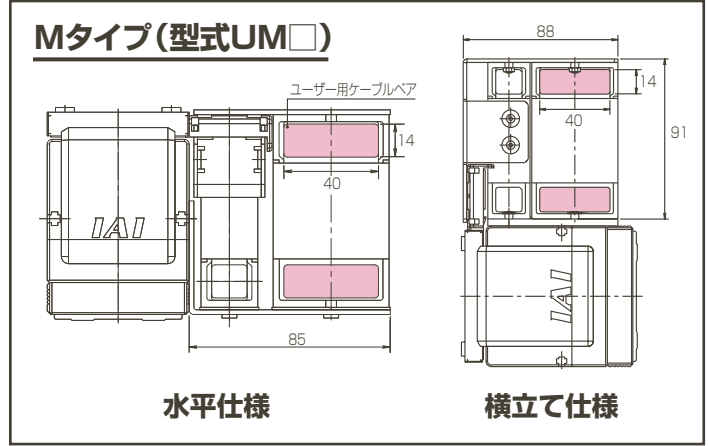
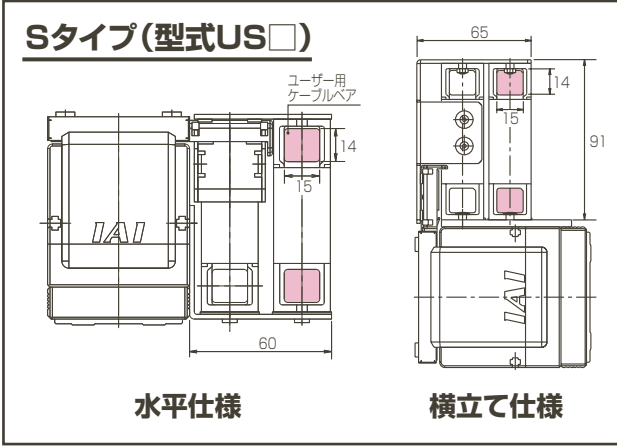
特長

仕様一覧表

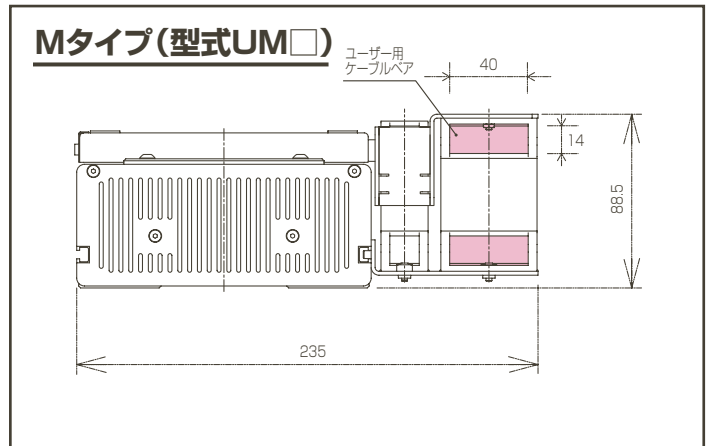
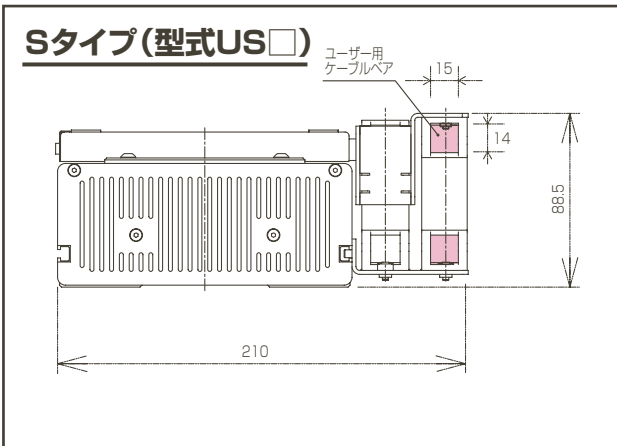
システム構成/使用例

## ■ ユーザーケーブルベア寸法図

【シャフトタイプ/小型タイプ】



【N15SS/N15SM/N15HS/N15HM】



IAI 単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1Xスカラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

機能選定資料

リニアサーボアクチュエータシリーズ

型式項目説明

# MEMO

Horizontal dotted lines for writing a memo.

IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

I-Xスカラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

# LSA-S6SS シャフトタイプ 本体幅60mm 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目	LSA	-	S6SS	-	I	-	100	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適用コントローラ	ケーブル長	オプション								
I: インクリメンタル仕様	100: 100W	48: 48mm 1248: 1248mm (48mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照										

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 48mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S6SS-I-100-□-T2-□-□	インクリメンタル	100	48~1248	2500	3	-	15	60	3

※上記型式の□はストローク、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

## オプション

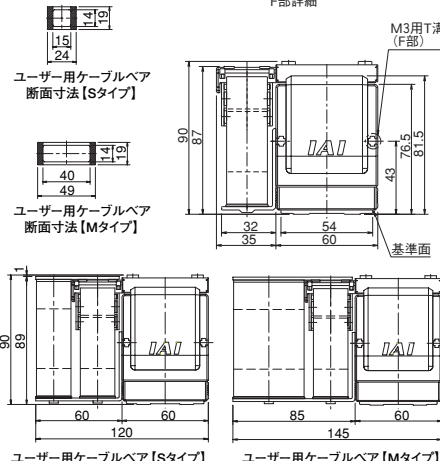
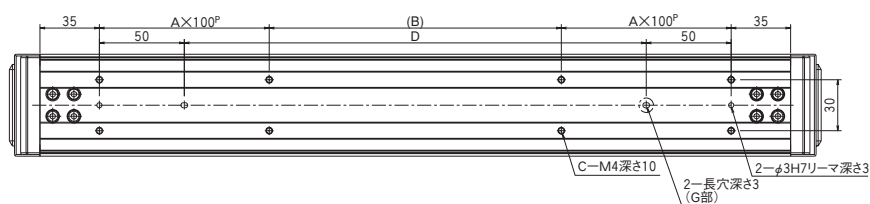
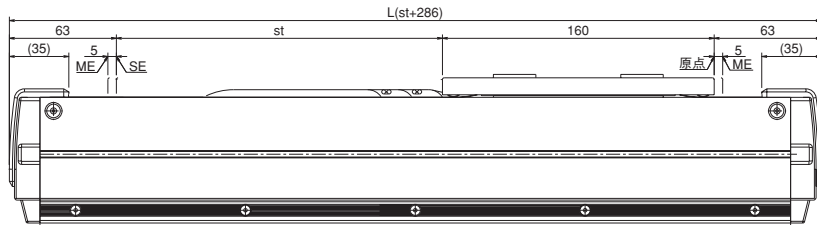
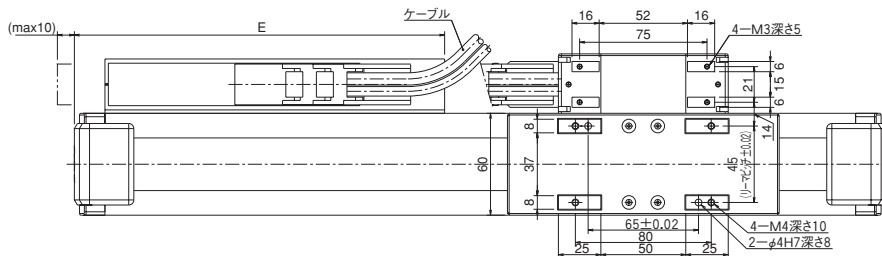
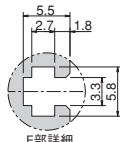
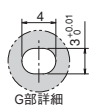
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~6	→P96	取付方向2~6
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~6	→P96	取付方向1~6
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~6	→P96	取付方向1~6

## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 28.9N・m Mb: 41.2N・m Mc: 22.5N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適用コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
B	28	76	124	172	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
C	8	8	8	8	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
D	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
E	143	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543	568	593	618	643	668	693	718	743	768
質量 (kg)	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.3	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3

## 適用コントローラ仕様

適用コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC100/200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625



ご注意

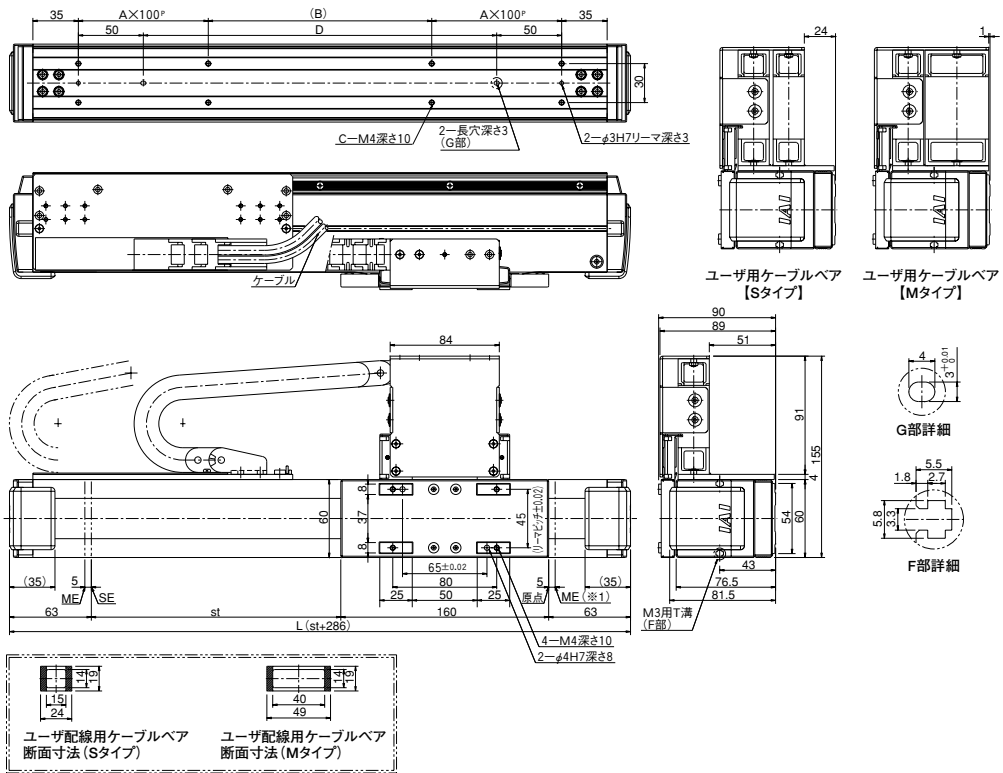
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。  
長さ指定はm単位でご記入下さい。  
(例 X08=8m)

寸法図 横立て仕様(標準)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



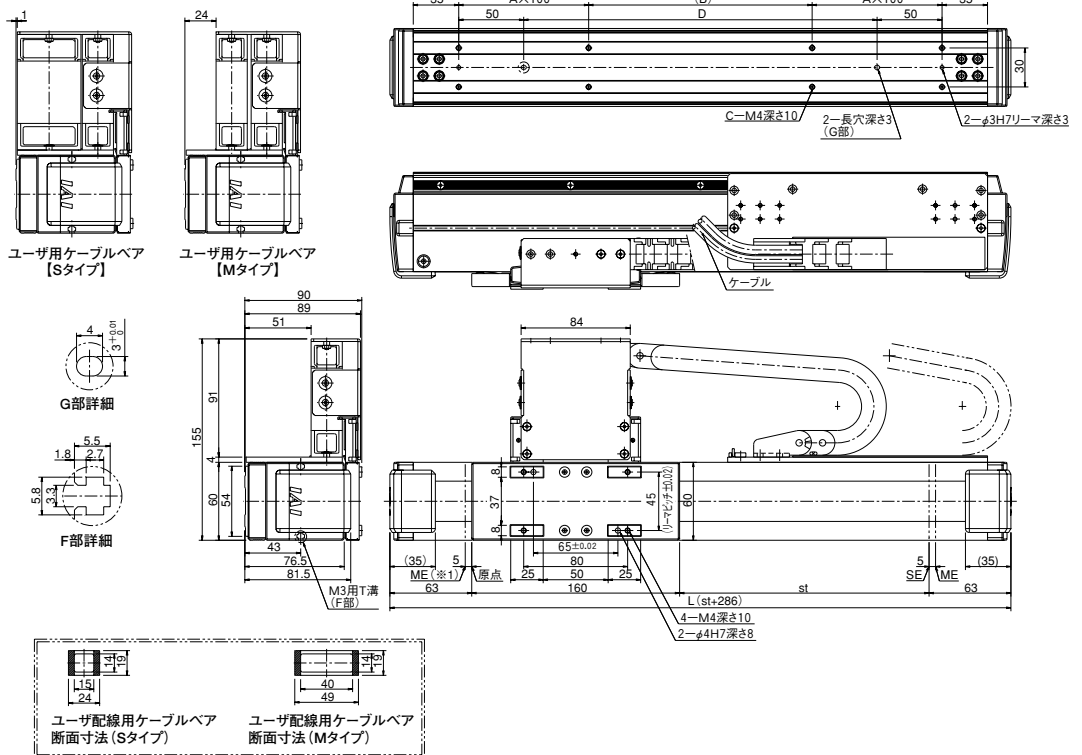
ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	7
B	28	76	124	172	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
C	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	24	28	28	28	32
D	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
質量 (kg)	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	6.9	7.1	7.3	7.5	7.8	8.0	8.2	8.4	8.6	8.8

寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

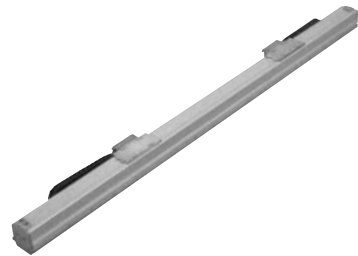


ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	7
B	28	76	124	172	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
C	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	24	28	28	28	32
D	128	176	224	272	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
質量 (kg)	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	6.5	6.7	6.9	7.1	7.3	7.5	7.8	8.0	8.2	8.4	8.6	8.8

IAI単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テールトップ型  
ロボット  
IAIスカラー  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コンパクト  
技術資料  
シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ

# LSA-S6SM シャフトタイプ 本体幅60mm

## 標準タイプ マルチスライダ



■型式項目	LSA	-	S6SM	-	I	-	100	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
I: インクリメンタル仕様	100: 100W	40: 40mm 1048: 1048mm (48mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照										

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 48mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S6SM-I-100-□-T2-□-□	インクリメンタル	100	40~1048	2500	3	-	15	60	3

※上記型式の□はストローク、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→P96	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1/US5	→P96	水平仕様/横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1/UM5	→P96	水平仕様/横立て仕様

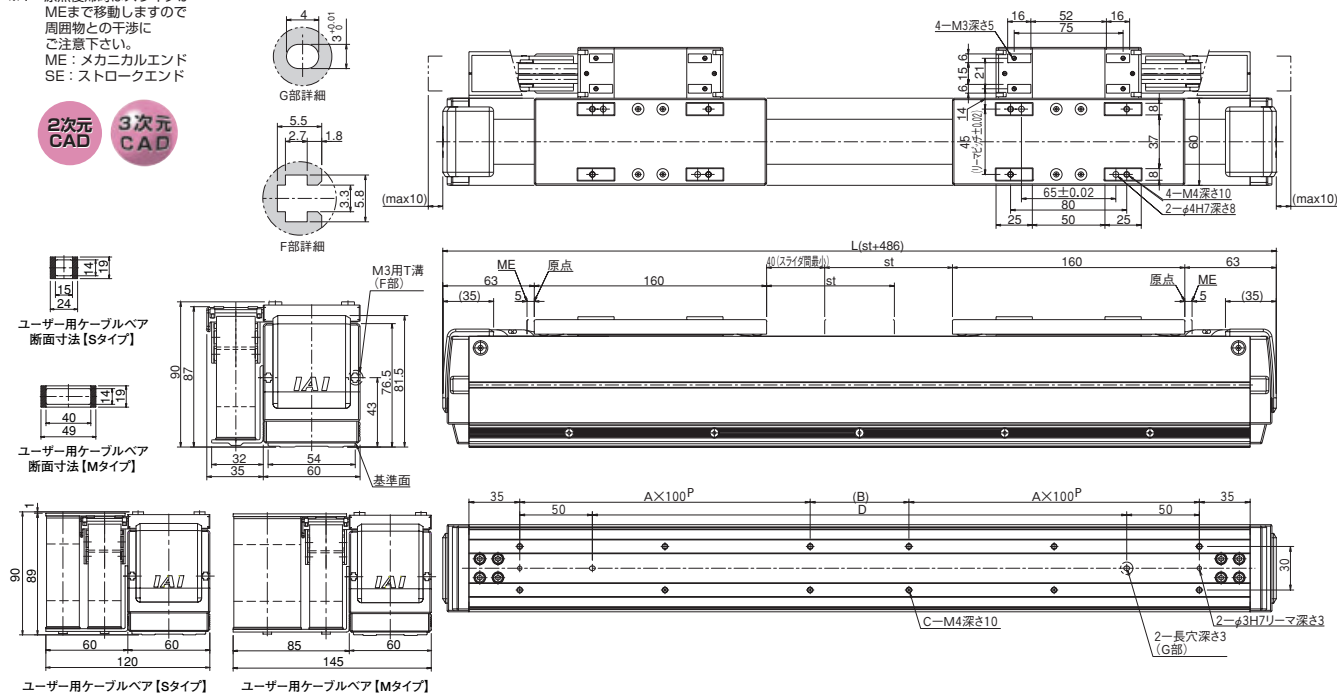
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 28.9N・m Mb: 41.2N・m Mc: 22.5N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

### 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
L	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
B	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
C	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
D	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
質量 (kg)	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.4	6.6	6.8	7.0	7.2	7.5	7.7	7.9	8.1	8.3	8.5	8.7	8.9	9.1	9.3	9.5	9.8

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

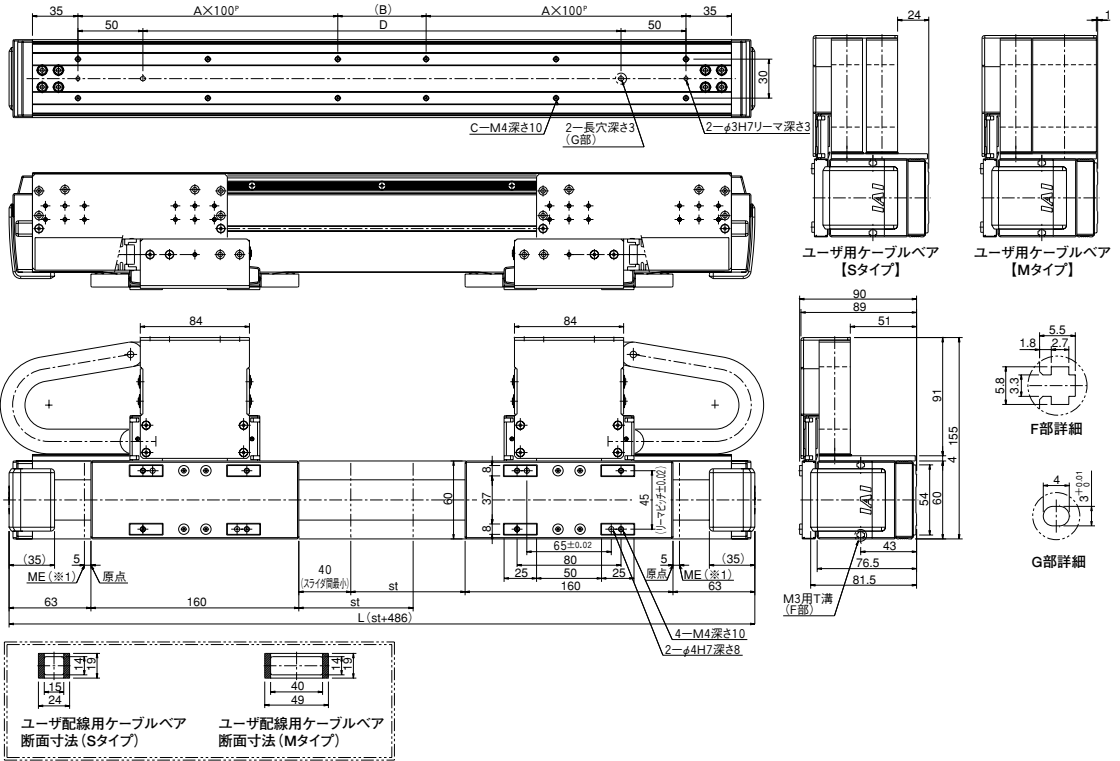
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

**寸法図 横立て仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド



ストローク	40	88	136	184	232	280	328	376	424	472	520	568	616	664	712	760	808	856	904	952	1000	1048
L	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
B	20	68	116	164	12	60	108	156	204	52	100	148	196	44	92	140	188	36	84	132	180	28
C	12	12	12	12	16	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32
D	320	368	416	464	512	560	608	656	704	752	800	848	896	944	992	1040	1088	1136	1184	1232	1280	1328
質量 (kg)	6.4	6.6	6.8	7.0	7.2	7.4	7.6	7.8	8.0	8.2	8.5	8.7	8.9	9.1	9.3	9.5	9.7	9.9	10.1	10.3	10.5	10.8

IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IAスキャラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ

小型タイプ

扁平タイプ

中型タイプ

大型タイプ



# LSA-S8SS シャフトタイプ 本体幅80mm 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目	LSA	-	S8SS	-	I	-	100	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		対応ドライバ出力		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I: インクリメンタル仕様		100: 100W		60: 60mm 1620: 1620mm (60mm毎)		T2: SCON SSEL XSEL-P/Q		N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定		下記オプション表参照

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 60mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S8SS-I-100-①-T2-②-③	インクリメンタル	100	60~1620	2500	5	-	25	100	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~6	→P96	取付方向2~6
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~6	→P96	取付方向1~6
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~6	→P96	取付方向1~6

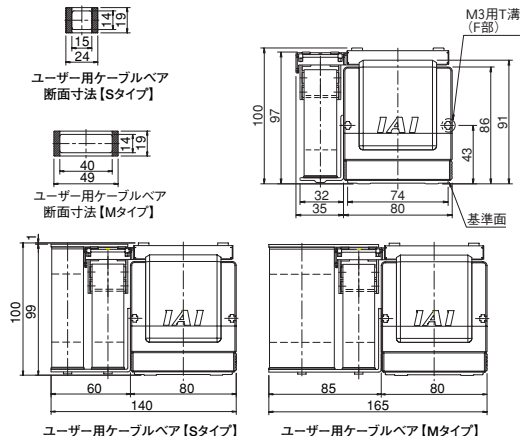
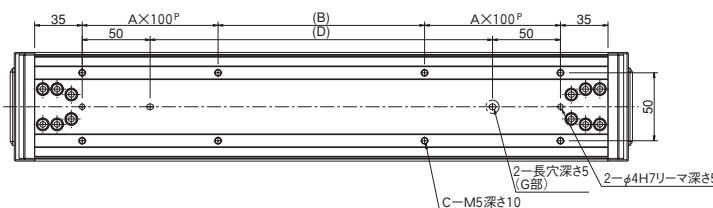
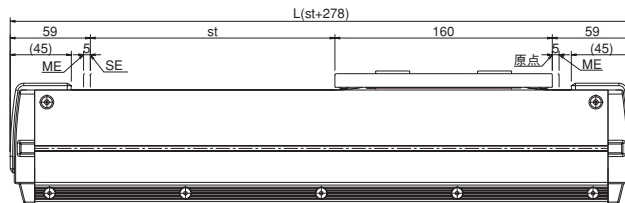
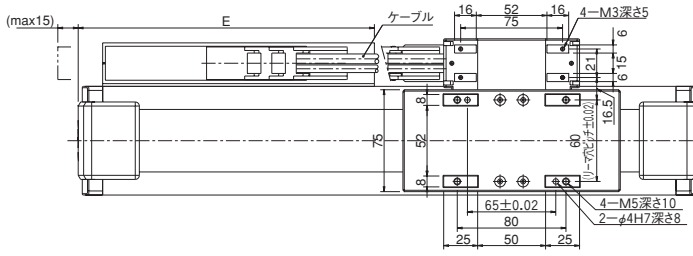
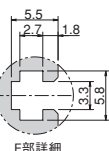
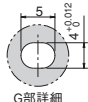
## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 42.2N・m Mb: 60.3N・m Mc: 37.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

2次元 CAD 3次元 CAD



ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
B	32	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992	1052	1112	1172	1232	1292	1352	1412	1472	1532	1592
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
D	132	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
E	168	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543	568	593	618	643	668	693	718	743	768	793	818
質量 (kg)	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.1	10.4	10.8	11.2	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.7

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC100/200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625



ご注意

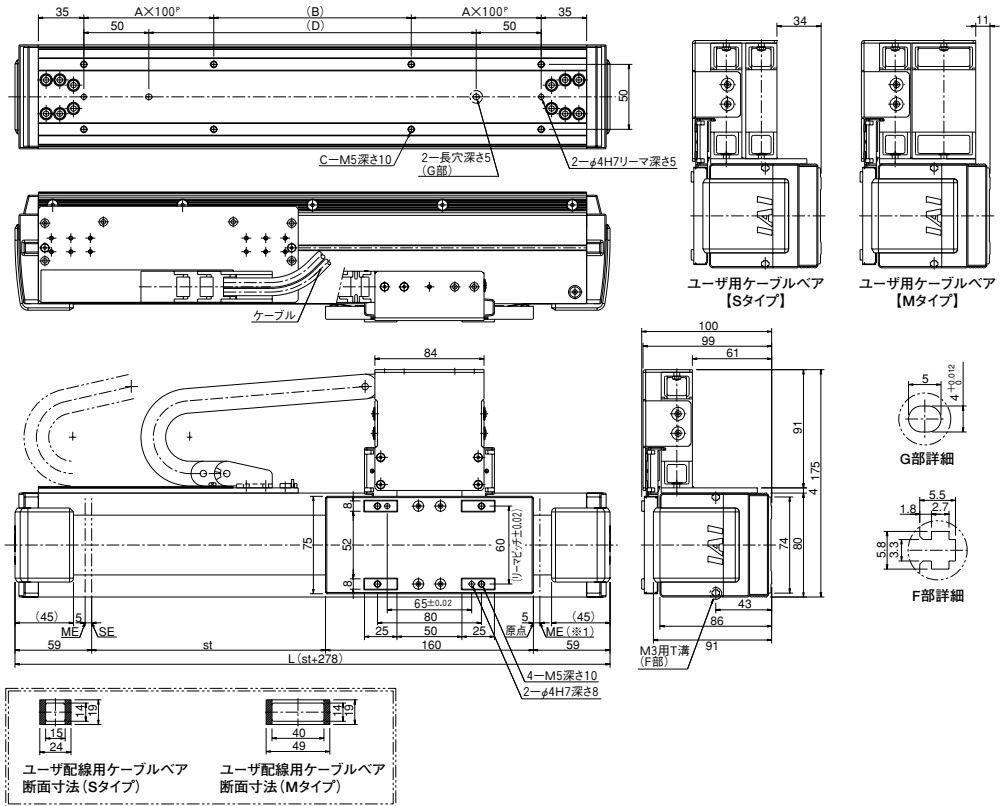
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。  
長さ指定はm単位でご記入下さい。  
(例 X08=8m)

寸法図 横立て仕様(標準)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



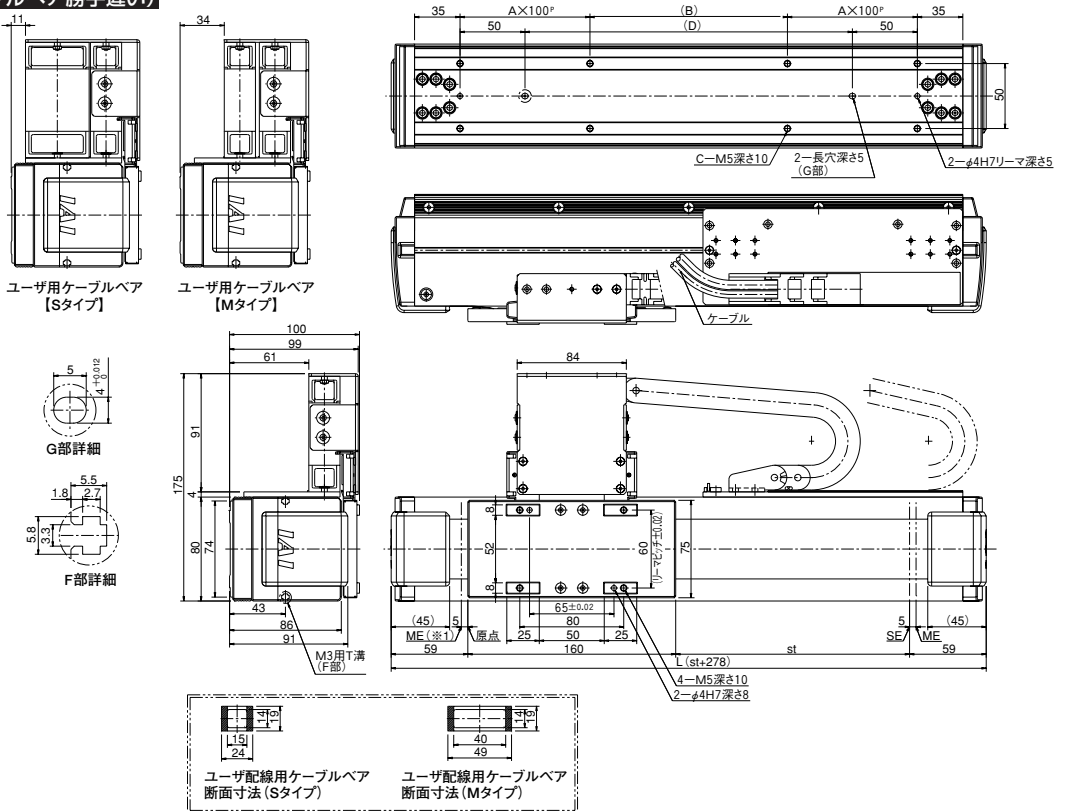
ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	8
B	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
D	132	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
質量 (kg)	4.9	5.2	5.6	5.9	6.3	6.6	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7	12.0	12.4	12.7	13.1	13.4	13.8	14.2

寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

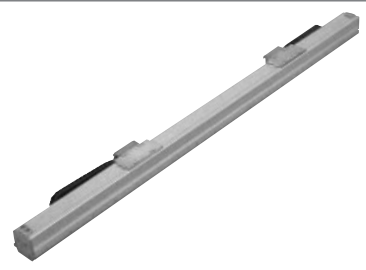
※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	8
B	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
D	132	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
質量 (kg)	4.9	5.2	5.6	5.9	6.3	6.6	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7	12.0	12.4	12.7	13.1	13.4	13.8	14.2

# LSA-S8SM シャフトタイプ 本体幅80mm

## 標準タイプ マルチスライダ



■型式項目 **LSA-S8SM-I-100-□-T2-□-□**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	100:100W	60:60mm 1440:1440mm (60mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 60mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S8SM-I-100-①-T2-②-③	インクリメンタル	100	60~1440	2500	5	-	25	100	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→P96	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアタイプ	US1/US5	→P96	水平仕様/横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1/UM5	→P96	水平仕様/横立て仕様

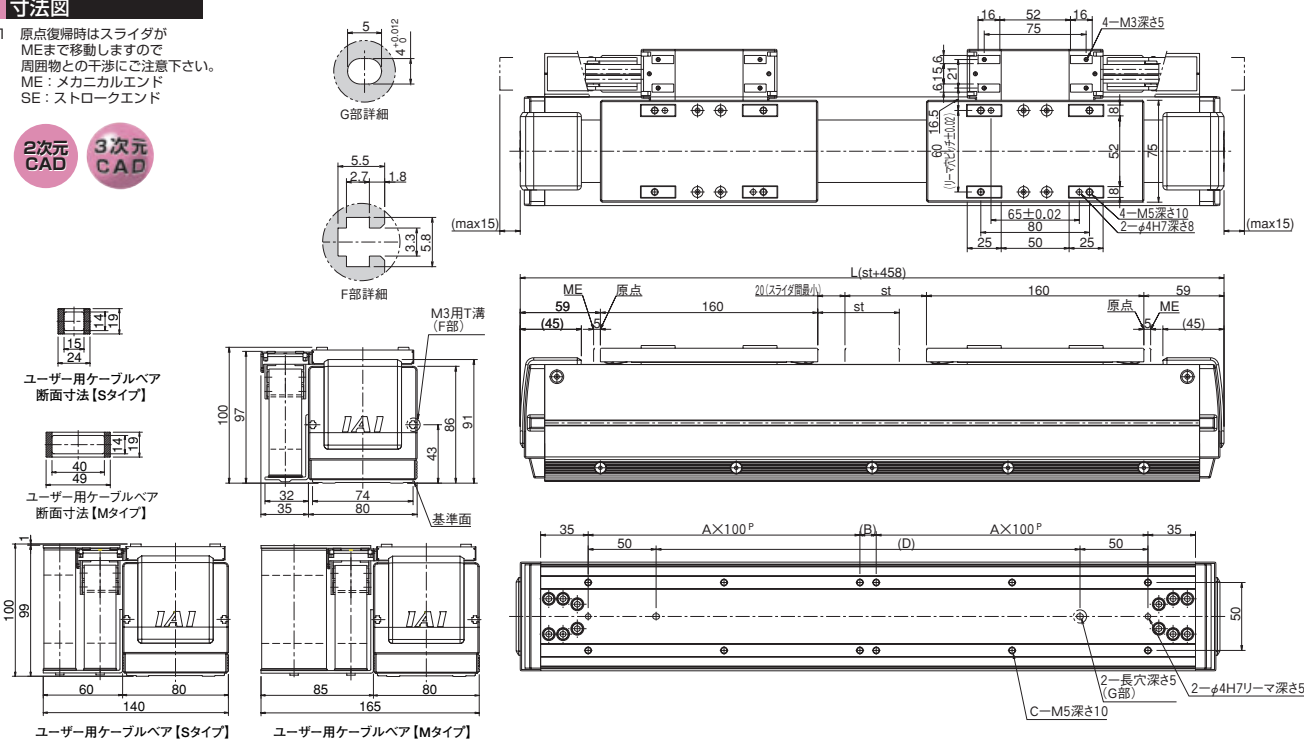
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

### 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 42.2N・m Mb: 60.3N・m Mc: 37.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2:SCON、SSEL、XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

### 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
L	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
A	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
B	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992
C	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
D	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
質量 (kg)	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	10.9	11.3	11.6	12.0	12.4	12.7	13.1	13.4	13.8	14.1	14.5	14.9	15.2	15.6

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

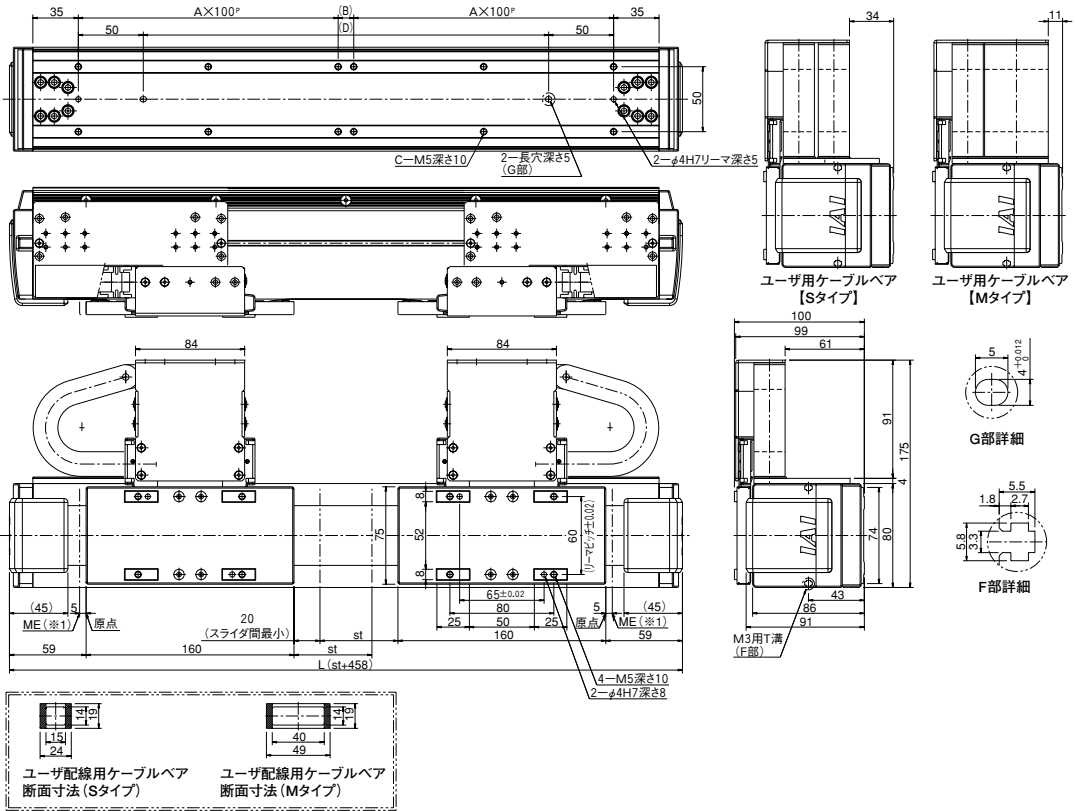
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

**寸法図 横立て仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド



ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440
L	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
A	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8
B	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192
C	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36
D	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692
質量 (kg)	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	13.0	13.4	13.7	14.1	14.4	14.8	15.1	15.5	15.9	16.2	16.6

IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IXSスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ

小型タイプ

扁平タイプ

中型タイプ

大型タイプ

# LSA-S8HS シャフトタイプ 本体幅80mm 高推力タイプ シングルスライダ



■型式項目	LSA	-	S8HS	-	I	-	100	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
シリーズ	タイプ	種類	出力	60:60mm 1620:1620mm (60mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S: 3m M: 5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照								

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 60mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S8HS-I-100-□-T2-□-□	インクリメンタル	100	60~1620	2500	7	-	35	140	3

※上記型式の□はストローク、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

## オプション

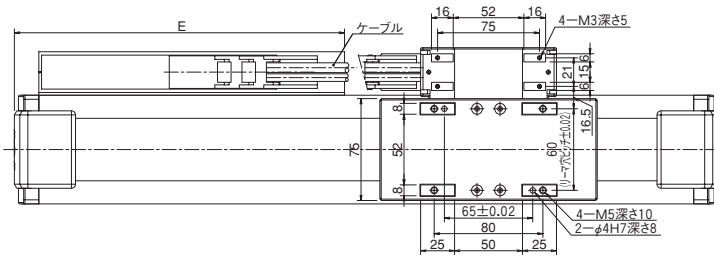
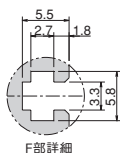
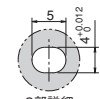
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~6	→P96	取付方向2~6
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~6	→P96	取付方向1~6
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~6	→P96	取付方向1~6

## 共通仕様

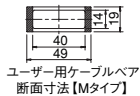
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 42.2N・m Mb: 60.3N・m Mc: 37.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

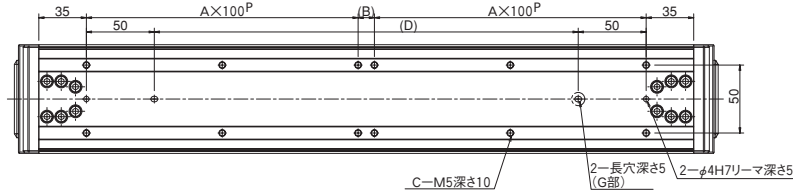
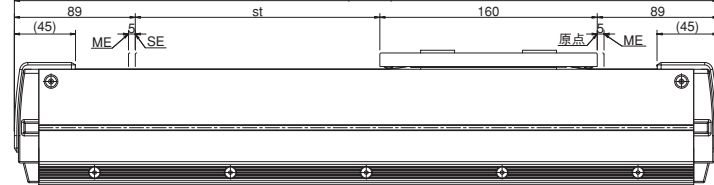
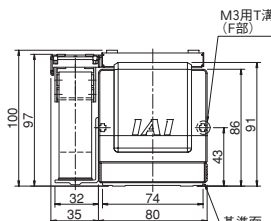
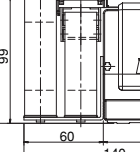
※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Sタイプ]



ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Mタイプ]



ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	36	40
D	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
E	193	218	243	268	293	318	343	368	393	418	443	468	493	518	543	568	593	618	643	668	693	718	743	768	793	818	843
質量 (kg)	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.8	7.1	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	10.0	10.4	10.7	11.1	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9	13.2	13.6	13.9	14.3

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジションナー	単相AC100/200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジションナー	単相AC200V	→P625



ご注意

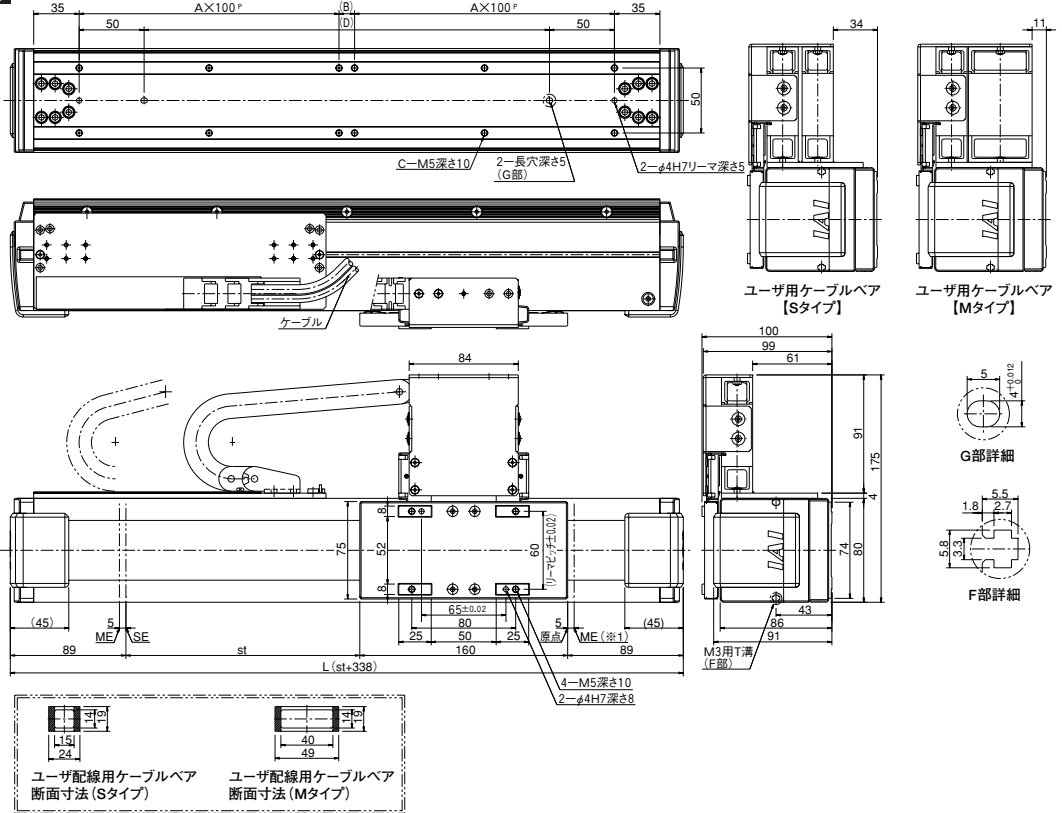
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

寸法図 横立て仕様(標準)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



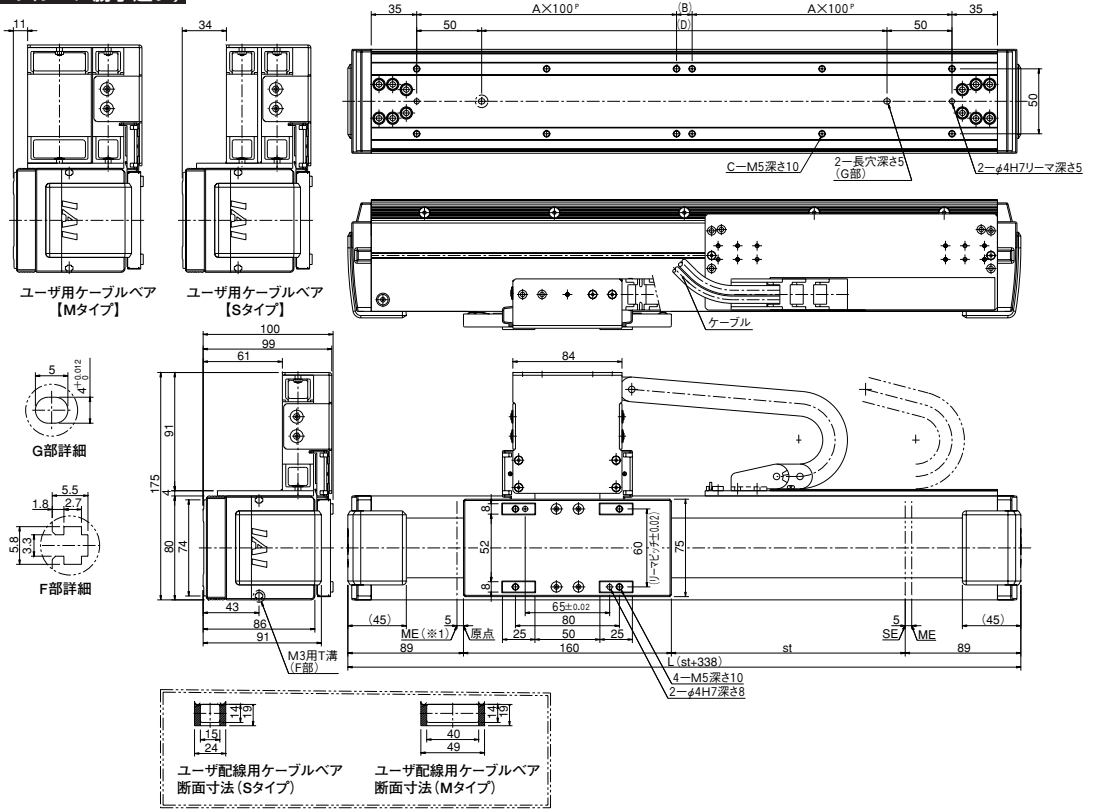
ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
質量(kg)	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	13.1	13.4	13.7	14.1	14.4	14.8

寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

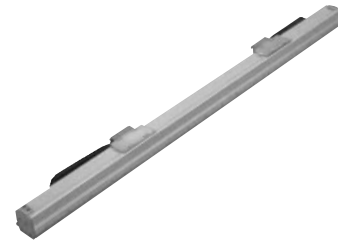
2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	192	252	312	372	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
質量(kg)	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.4	8.7	9.1	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	13.1	13.4	13.7	14.1	14.4	14.8

# LSA-S8HM シャフトタイプ 本体幅80mm 高推力タイプ マルチスライダ



<b>■型式項目</b>	<b>LSA - S8HM</b>	<b>I - 100</b>	<b>- T2</b>		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	T2 対応
シリウス		種類	出力	60:60mm 1380:1380mm (60mm毎)	SCON SSEL XSEL-P/Q
		I:インクリメンタル仕様	100:100W		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定
					ケーブル長
					オプション

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 60mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S8HM-I-100-①-T2-②-③	インクリメンタル	100	60~1380	2500	7	-	35	140	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→P96	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1/US5	→P96	水平仕様/横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1/UM5	→P96	水平仕様/横立て仕様

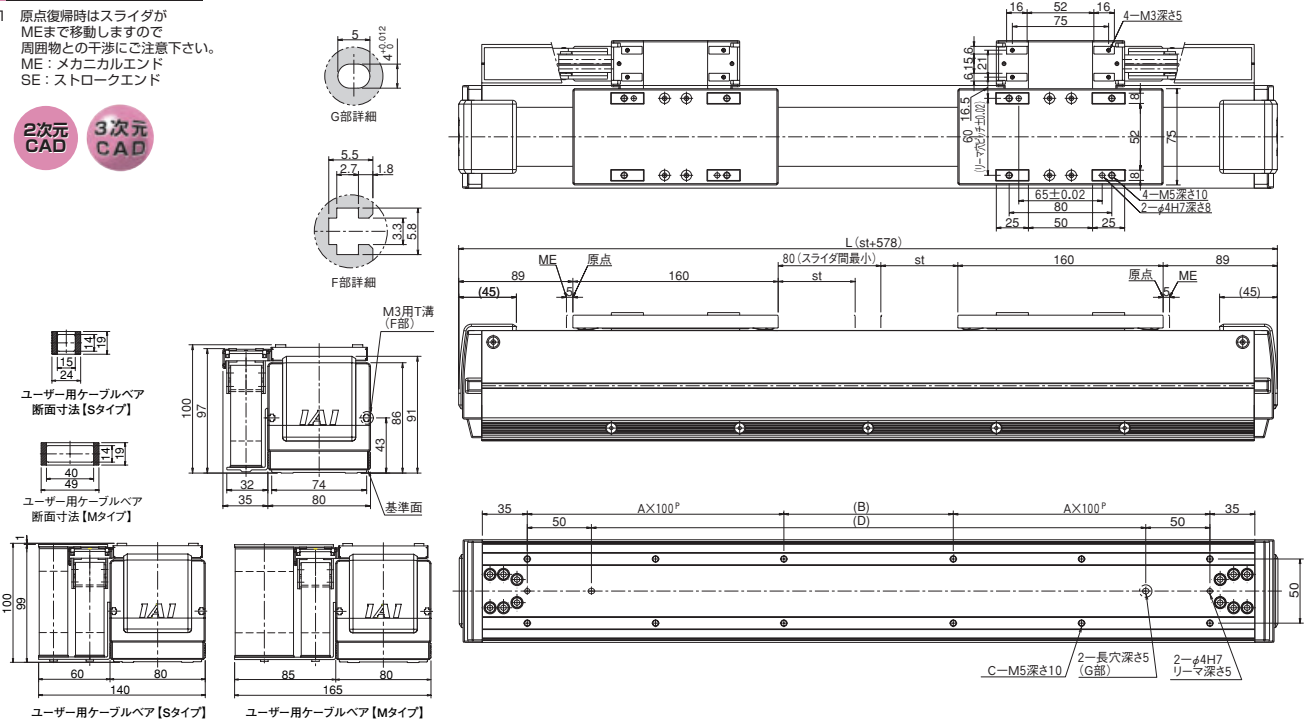
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 42.2N・m Mb: 60.3N・m Mc: 37.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	7	7	7	8	8	8	8	8	9
B	132	192	52	112	172	32	92	152	212	272	332	392	452	512	572	632	692	752	812	872	932	992	1052
C	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
質量 (kg)	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.6	14.0	14.4	14.7	15.1	15.4	15.8	16.1	16.5

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

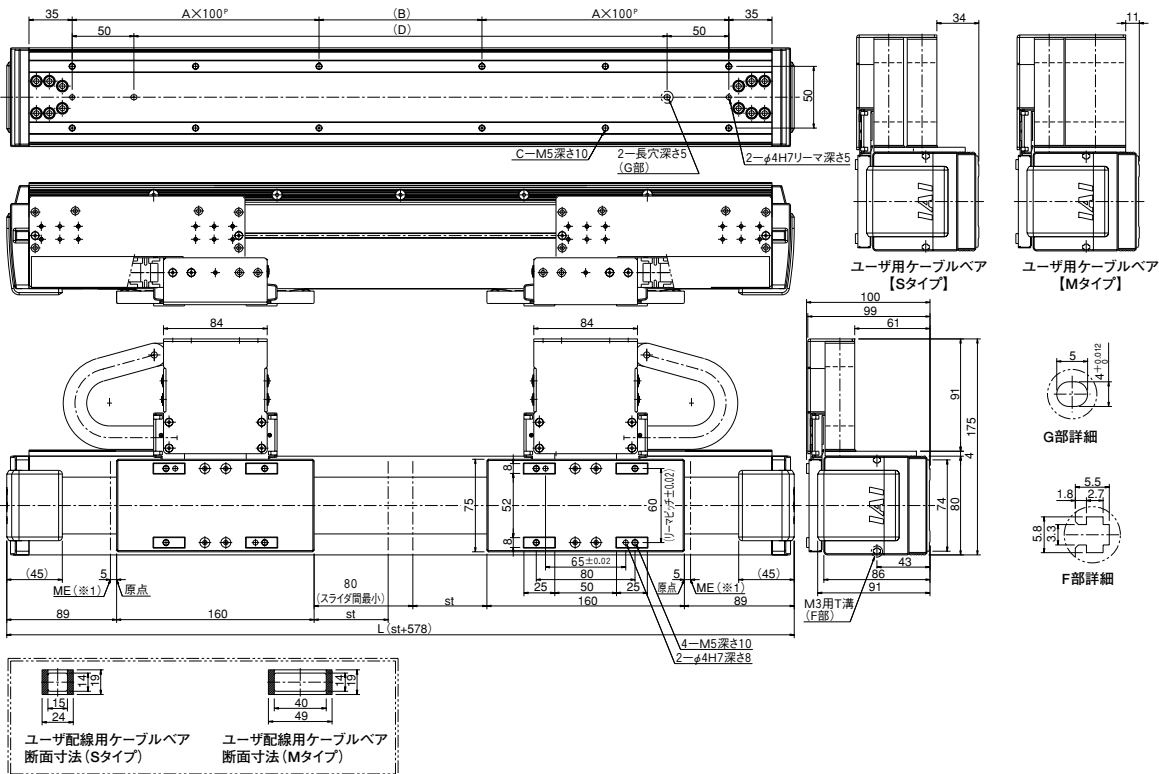
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

**寸法図 横立て仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
質量 (kg)	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9	13.2	13.6	13.9	14.3	14.6	15.0	15.4	15.7	16.1	16.4	16.8	17.1	17.5

- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリールーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テーブルトップ型ロボット
- IXSカメラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コントローラ
- 技術資料ダウンロード

- シャフトタイプ
- 小型タイプ
- 扁平タイプ
- 中型タイプ
- 大型タイプ



# LSA-S10SS シャフトタイプ 本体幅100mm 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-S10SS-I-200-□-T2-□-□**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	対応コントローラ	ケーブル長	オプション
I: インクリメンタル仕様	200: 200W	90: 90mm 2070: 2070mm (90mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照		

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 90mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S10SS+200-①-T2-②-③	インクリメンタル	200	90~2070	2500	15	-	65	260	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~6	→P96	取付方向2~6
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~6	→P96	取付方向1~6
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~6	→P96	取付方向1~6

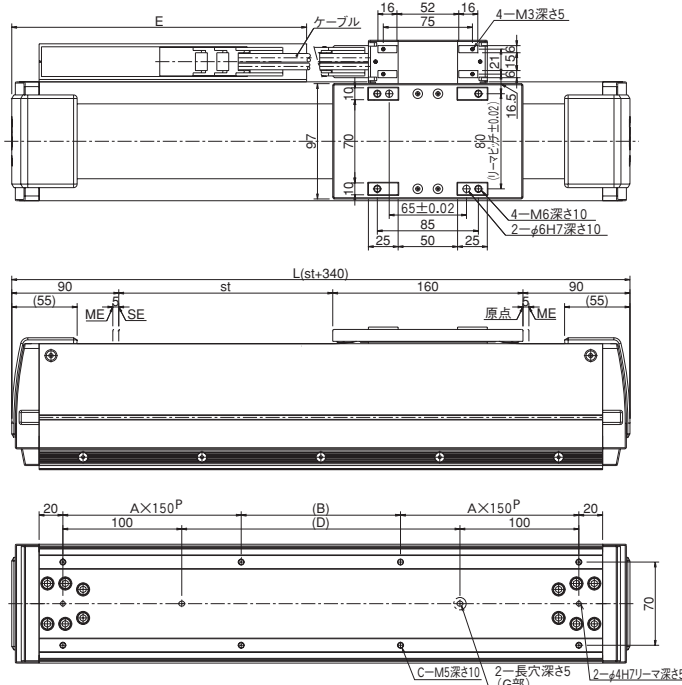
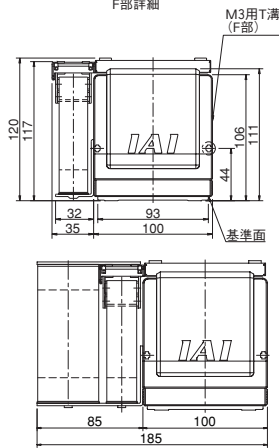
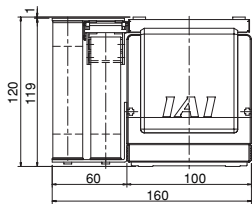
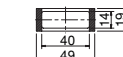
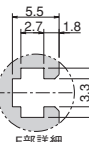
## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 57.4N・m Mb: 81.9N・m Mc: 60.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

2次元 CAD 3次元 CAD



ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
E	198	248	273	323	373	423	473	498	548	598	648	698	723	773	823	873	923	948	998	1048	1098	1148	1173
質量 (kg)	8.4	9.2	10.1	10.9	11.7	12.6	13.4	14.2	15.1	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC100/200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625



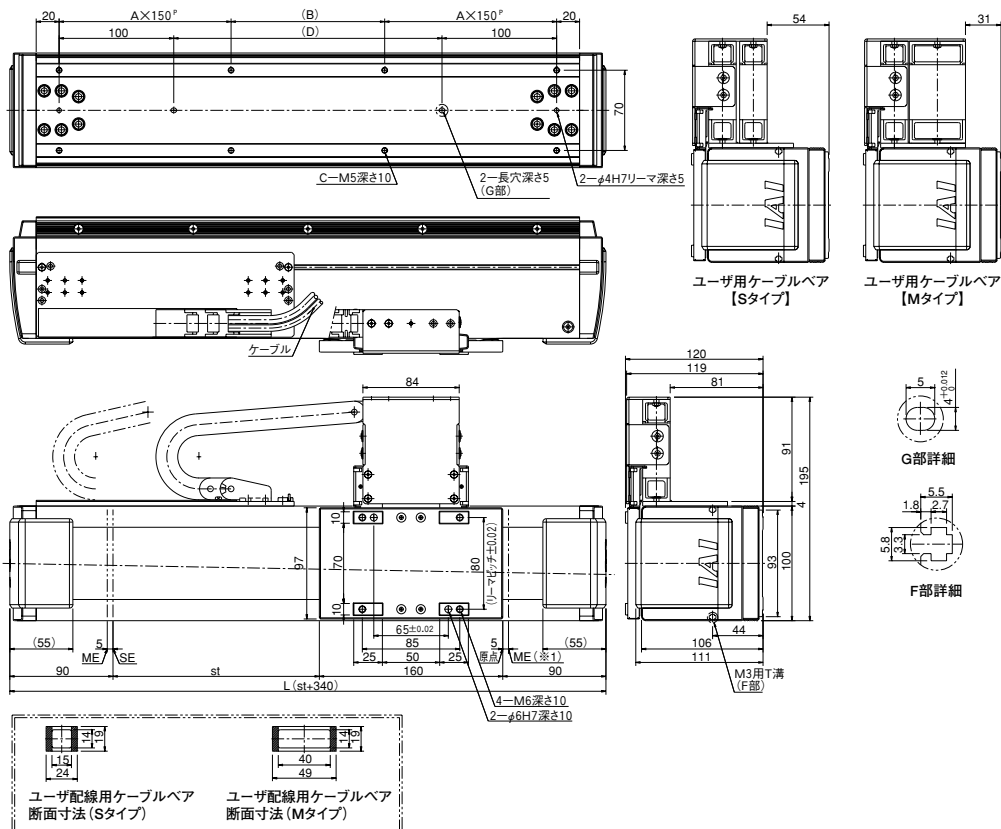
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
 (注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。  
 長さ指定はm単位でご記入下さい。  
 (例 X08=8m)

寸法図 横立て仕様(標準)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

\*1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



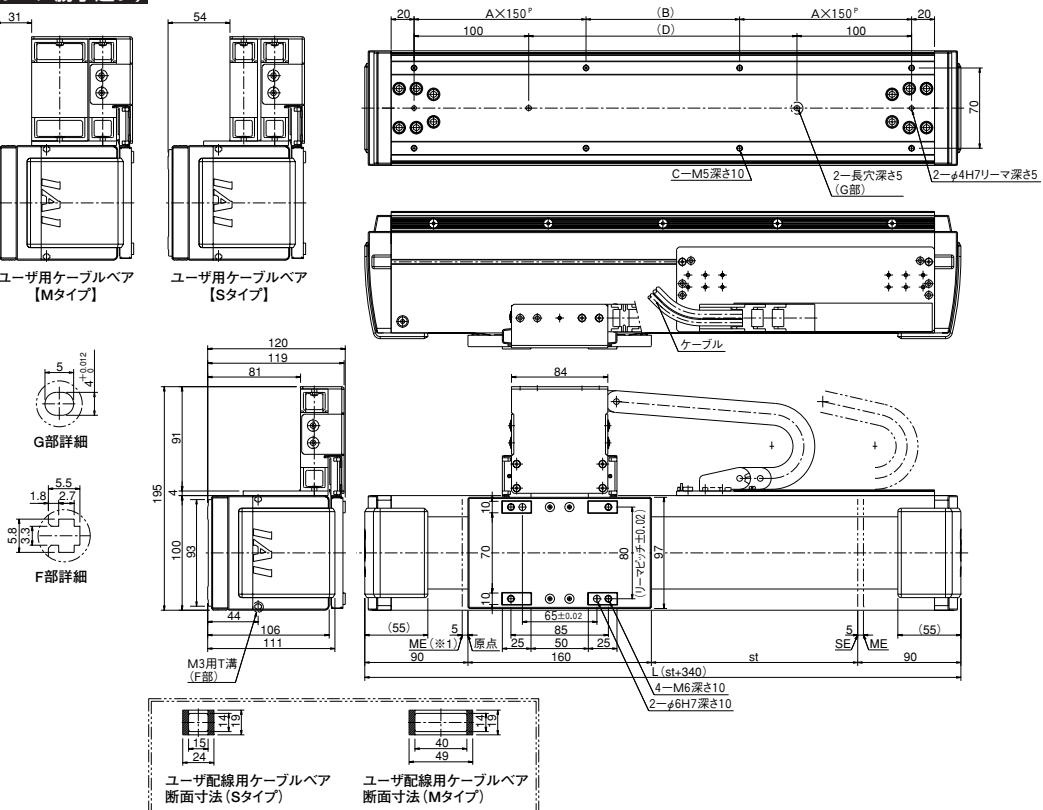
ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量(kg)	8.9	9.7	10.6	11.4	12.3	13.1	13.9	14.7	15.6	16.4	17.2	18.1	18.9	19.7	20.6	21.4	22.2	23.1	23.9	24.7	25.6	26.4	27.2

寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

\*1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量(kg)	8.9	9.7	10.6	11.4	12.3	13.1	13.9	14.7	15.6	16.4	17.2	18.1	18.9	19.7	20.6	21.4	22.2	23.1	23.9	24.7	25.6	26.4	27.2

# LSA-S10SM シャフトタイプ 本体幅100mm 標準タイプ マルチスライダ



<b>■型式項目</b>	<b>LSA - S10SM</b>	<b>I - 200</b>	<b>-</b>	<b>T2</b>	<b>-</b>	<b>-</b>
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長 オプション
		I: インクリメンタル仕様	200: 200W	60: 60mm 1860: 1860mm (90mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 90mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S10SM-I-200-①-T2-②-③	インクリメンタル	200	60~1860	2500	15	-	65	260	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→P96	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1/US5	→P96	水平仕様/横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1/UM5	→P96	水平仕様/横立て仕様

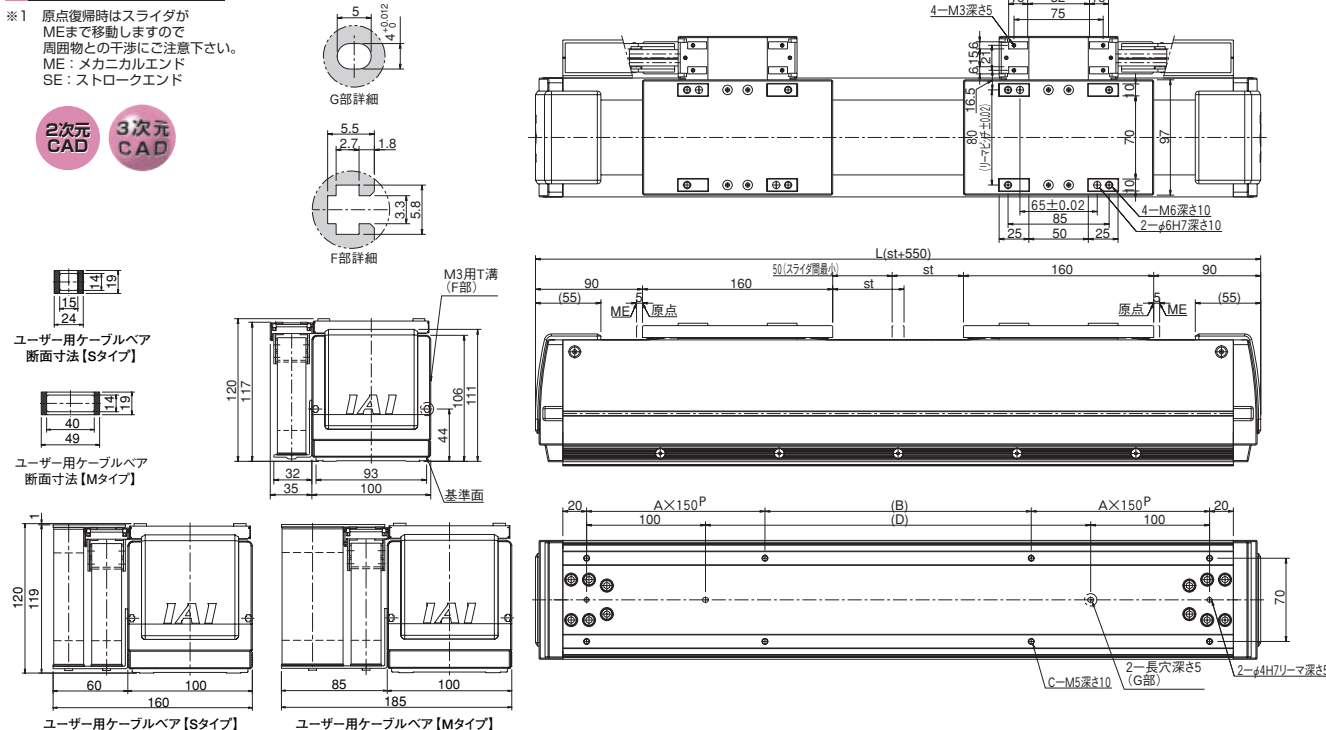
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 57.4N・m Mb: 81.9N・m Mc: 60.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
L	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量 (kg)	13.5	14.4	15.2	16.0	16.9	17.7	18.6	19.4	20.2	21.1	21.9	22.7	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.6	29.4	30.2

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

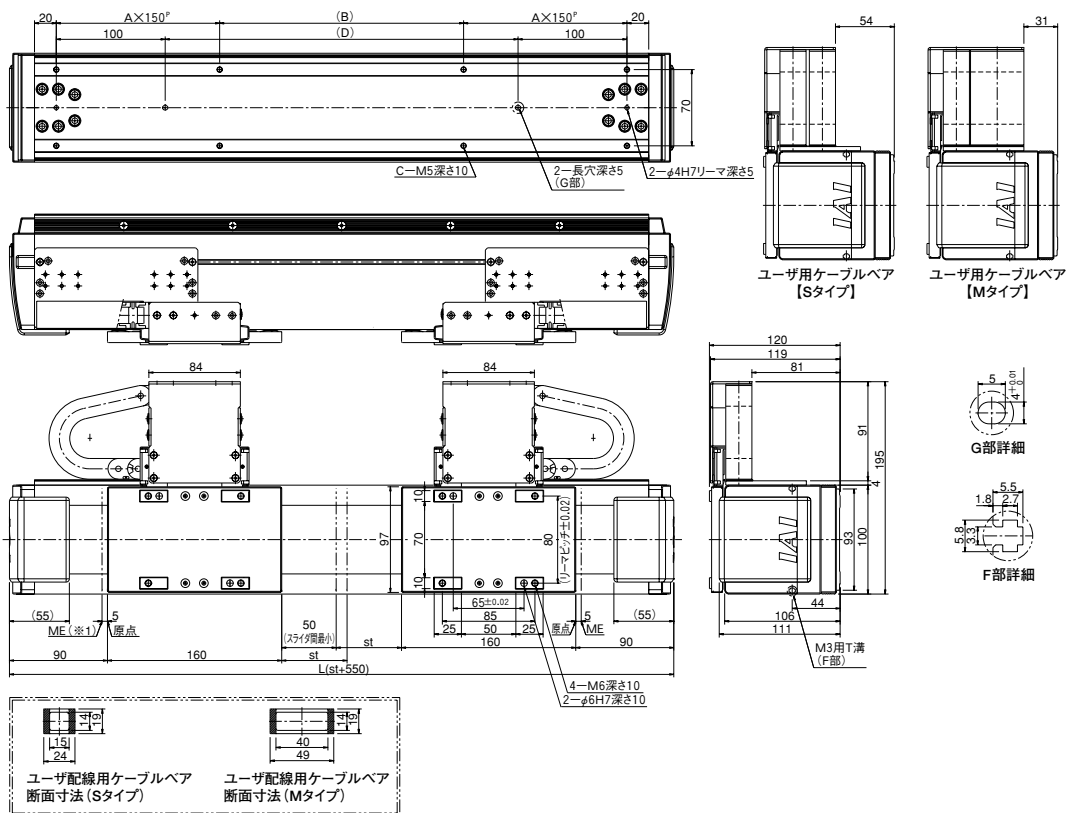
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

**寸法図 横立て仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダが MEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド



ストローク	60	150	240	330	420	510	600	690	780	870	960	1050	1140	1230	1320	1410	1500	1590	1680	1770	1860
L	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量 (kg)	14.5	15.4	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.2	22.1	22.9	23.7	24.6	25.4	26.2	27.1	27.9	28.7	29.6	30.4	31.2

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
デフレックスタイプ  
ロボット  
IASスカラー  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コントローラ  
技術資料  
インフォメーション

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ

# LSA-S10HS シャフトタイプ 本体幅100mm 高推力タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-S10HS** - **I** - **200S** -  - **T2** -  -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	対応コントローラ	ケーブル長	オプション
I: インクリメンタル仕様	200S: 200W	90: 90mm 2070: 2070mm (90mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照		

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 90mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S10HS-I-200S- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	インクリメンタル	200S (※1)	90~2070	2500	20	-	80	320	3

※上記型式の  はストローク、 はケーブル長、 はオプションが入ります。(※1) コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(P632参照)

## オプション

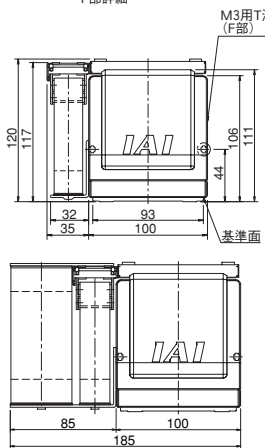
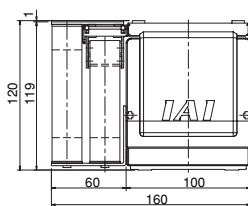
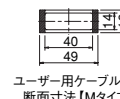
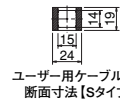
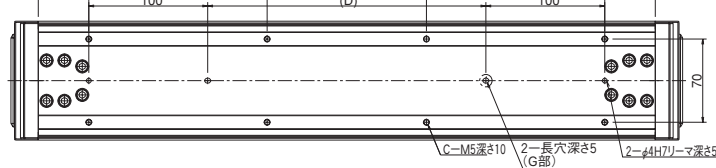
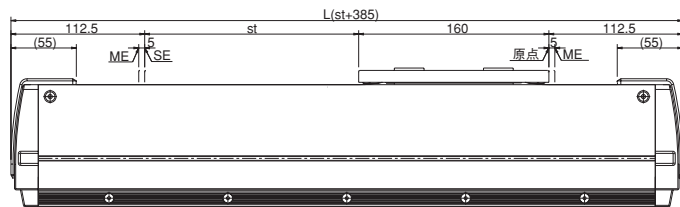
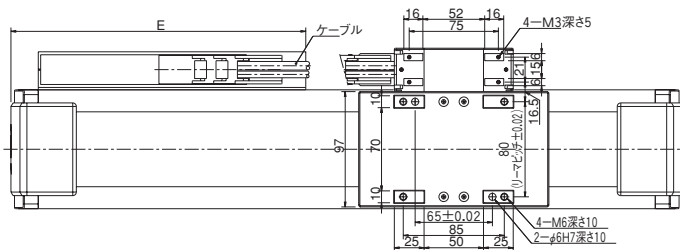
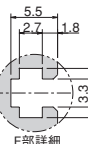
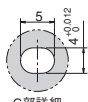
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~6	→P96	取付方向2~6
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~6	→P96	取付方向1~6
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~6	→P96	取付方向1~6

## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 57.4N・m Mb: 81.9N・m Mc: 60.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
E	198	248	298	348	398	448	473	523	573	623	673	698	748	798	848	898	923	973	1023	1073	1123	1148	1198
質量 (kg)	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	13.4	14.2	15.0	15.9	16.7	17.6	18.4	19.2	20.1	20.9	21.7	22.6	23.4	24.2	25.1	25.9	26.7	27.6

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONの筐体は400W以上タイプの寸法になります。



ご注意

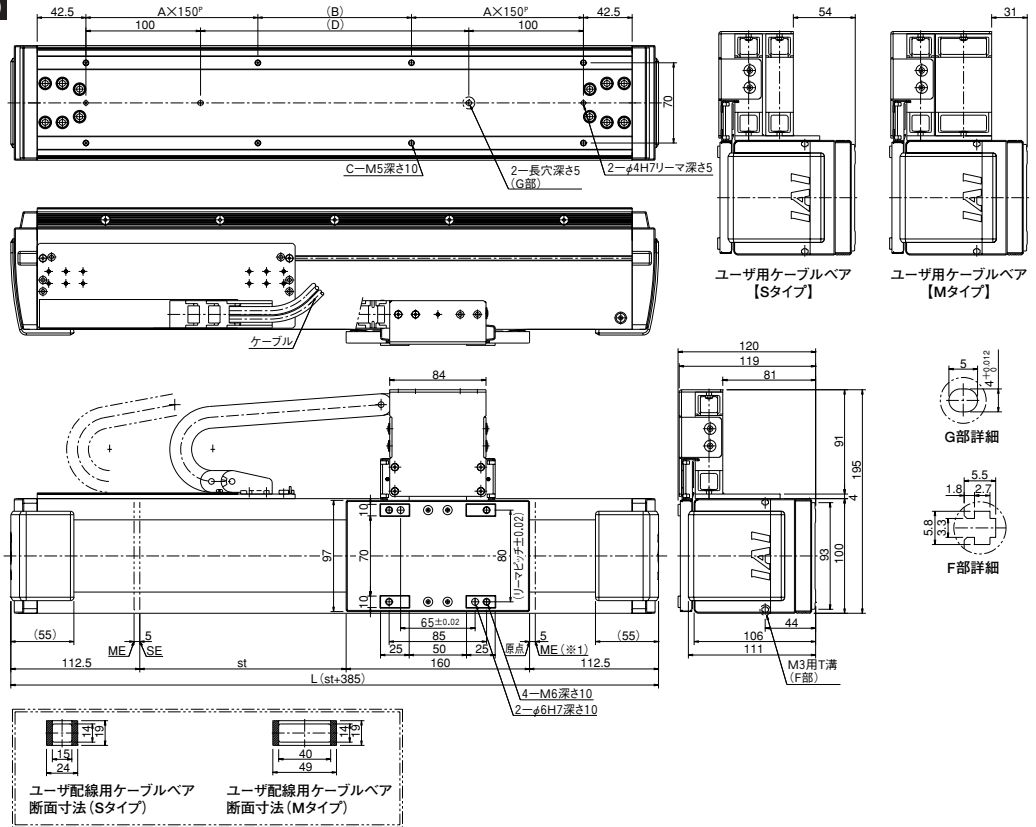
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
 垂直設置での使用は出来ませんのでご注意ください。  
 (注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。  
 長さ指定はm単位でご記入下さい。  
 (例 X08=8m)  
 (注5) SCONコントローラで動作する場合は再生抵抗が1個必要になります。  
 (→P633参照)

寸法図 横立て仕様(標準)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



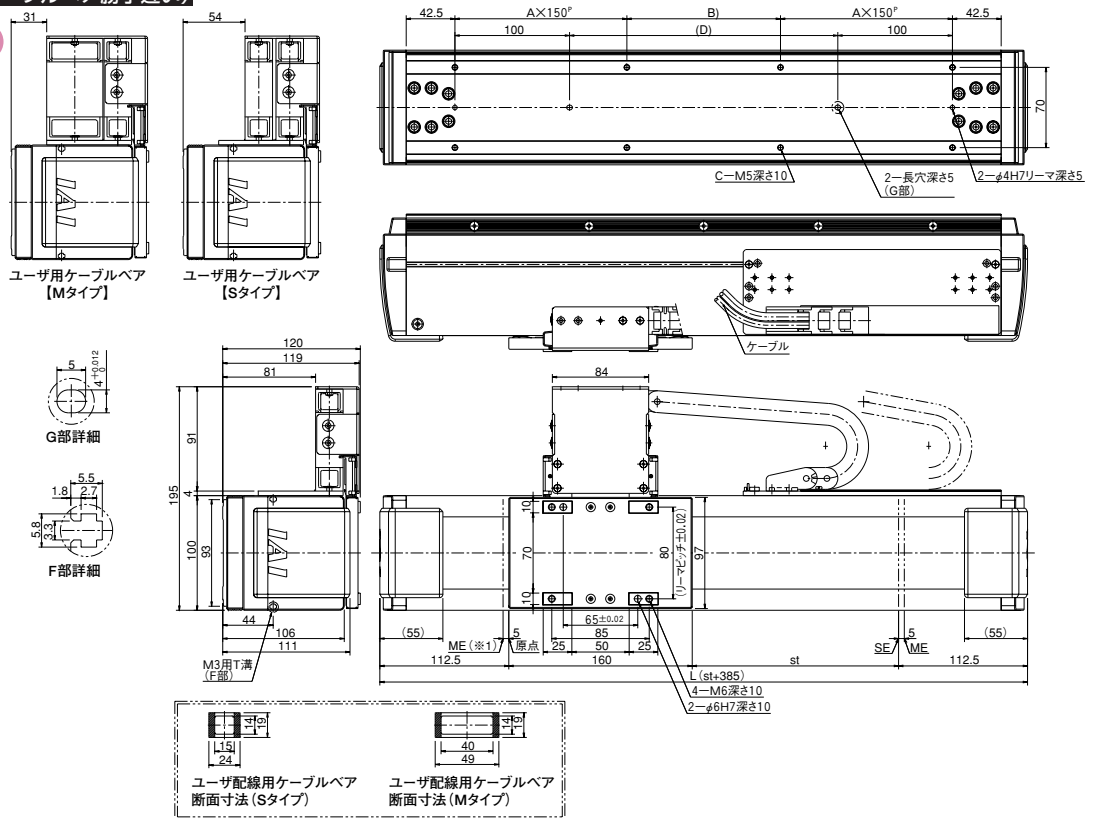
ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量(kg)	9.7	10.5	11.4	12.2	13.0	13.9	14.7	15.5	16.4	17.2	18.1	18.9	19.7	20.6	21.4	22.2	23.1	23.9	24.7	25.6	26.4	27.2	28.1

寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	144	234	324	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量(kg)	9.7	10.5	11.4	12.2	13.0	13.9	14.7	15.5	16.4	17.2	18.1	18.9	19.7	20.6	21.4	22.2	23.1	23.9	24.7	25.6	26.4	27.2	28.1

# LSA-S10HM シャフトタイプ 本体幅100mm 高推力タイプ マルチスライダ



■型式項目 **LSA-S10HM** - **I** - **200S** - □ - **T2** - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	対応コントローラ	ケーブル長	オプション
I: インクリメンタル仕様	200S: 200W	105: 105mm 1815: 1815mm (90mm毎)	T2: SCON XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照		

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 90mm単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S10HM-I-200S-①-T2-②-③	インクリメンタル	200S (※1)	105~1815	2500	20	-	80	320	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(P632参照)

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→P96	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1/US5	→P96	水平仕様/横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1/UM5	→P96	水平仕様/横立て仕様

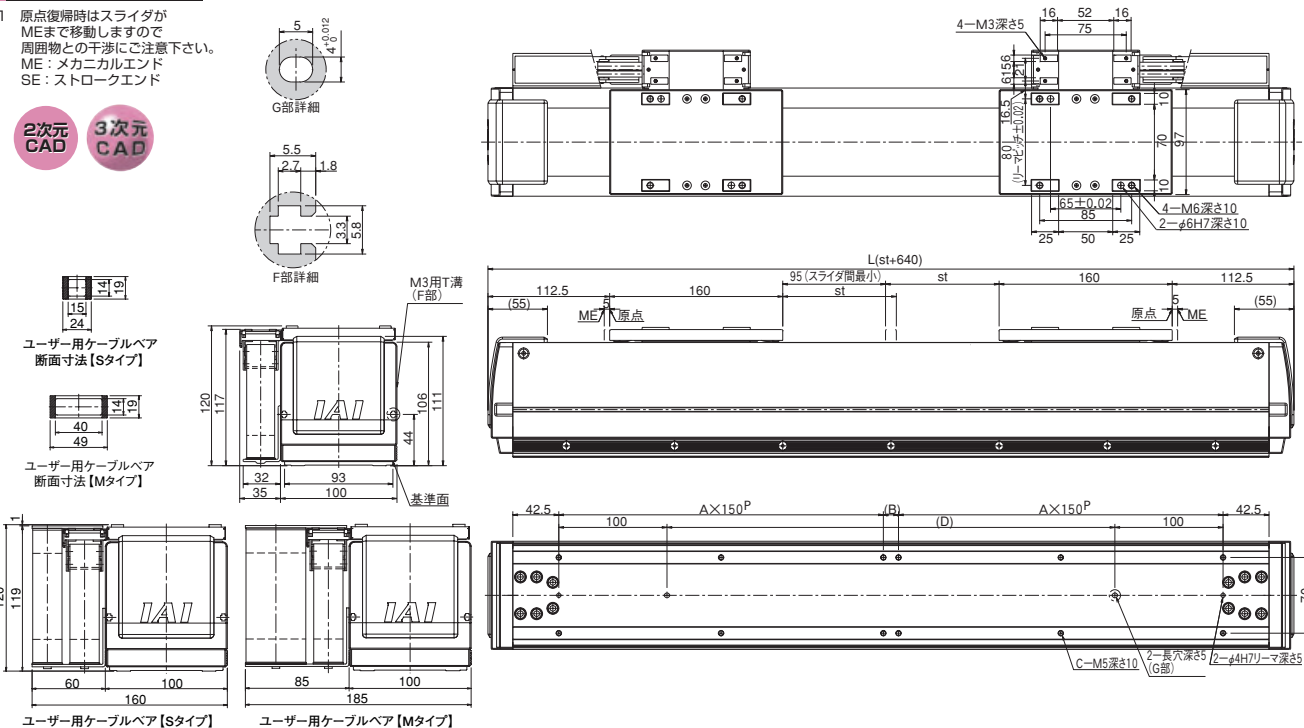
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	Ma: 57.4N・m Mb: 81.9N・m Mc: 60.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
L	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	14	104	194	284	374	464	554	644	734	824	914	1004	1094	1184	1274	1364	1454	1544	1634	1724
C	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量 (kg)	15.6	16.4	17.3	18.1	18.9	19.8	20.6	21.4	22.3	23.1	23.9	24.8	25.6	26.4	27.3	28.1	28.9	29.8	30.6	31.4

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONの筐体は400W以上タイプの寸法になります。  
(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

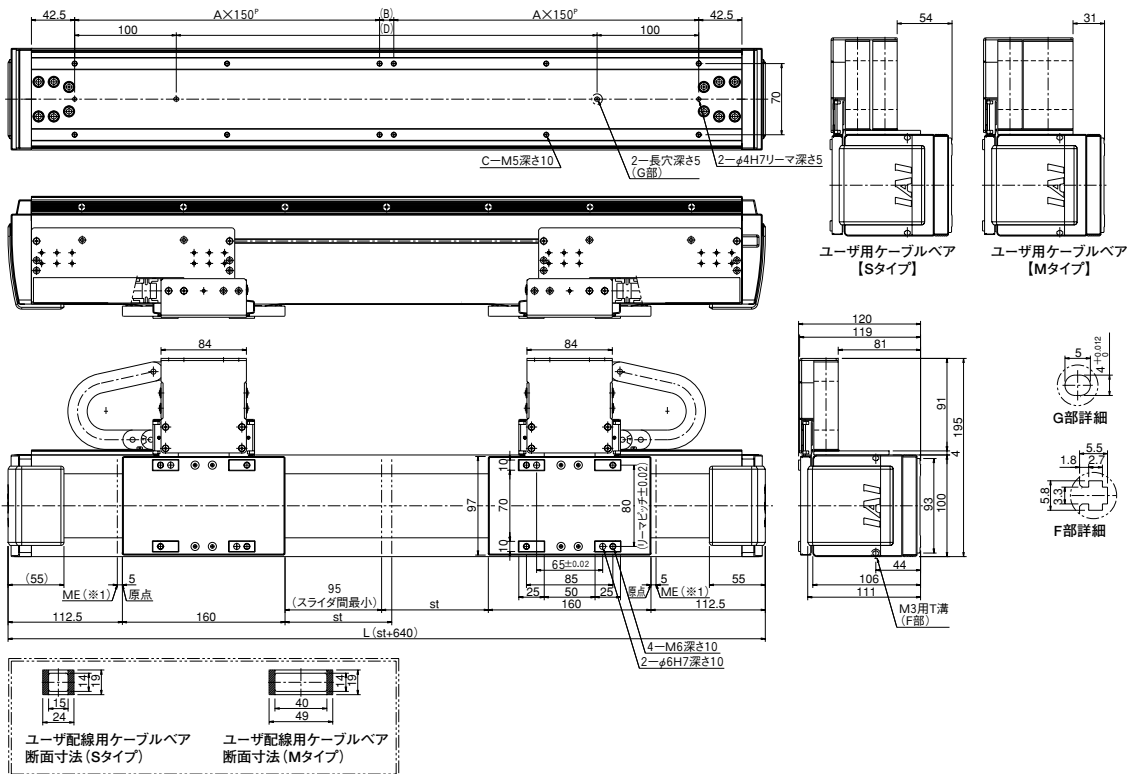
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
垂直設置での使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCONが最大20m、XSELが最大30mです。  
長さ指定はm単位でご記入下さい。  
(例 X08=8m)  
(注5) SCONコントローラで動作する場合は再生抵抗が1個必要になります。  
(→P633参照)

寸法図 横立て仕様

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド



ストローク	105	195	285	375	465	555	645	735	825	915	1005	1095	1185	1275	1365	1455	1545	1635	1725	1815
L	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224	14	104	194	284	74	164	254	44	134	224
C	12	12	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32
D	414	504	594	684	774	864	954	1044	1134	1224	1314	1404	1494	1584	1674	1764	1854	1944	2034	2124
質量 (kg)	16.6	17.4	18.3	19.1	19.9	20.8	21.6	22.4	23.3	24.1	24.9	25.8	26.6	27.4	28.3	29.1	29.9	30.8	31.6	32.4

IA単軸  
ロボット

リアサーボ  
アクチュエータ

クリールーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IXSカメラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

ソフトローラ

技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ

小型タイプ

扁平タイプ

中型タイプ

大型タイプ



# LSA-H8SS 小型タイプ 本体幅80mm 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA - H8SS - I - 200 - □ - T2 - □ - □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I: インクリメンタル仕様	200: 200W	50: 50mm 1650: 1650mm (100mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定			下記オプション表参照

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-H8SS-I-200-①-T2-②-③	インクリメンタル	200	50~1650	2500	5	-	30	90	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~6	→P96	取付方向2~6
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~6	→P96	取付方向1~6
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~6	→P96	取付方向1~6

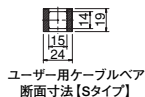
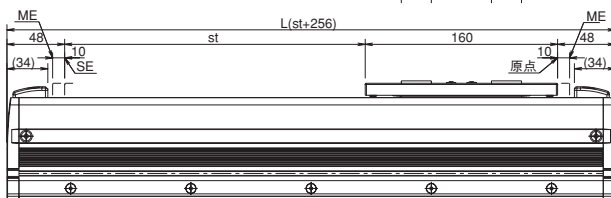
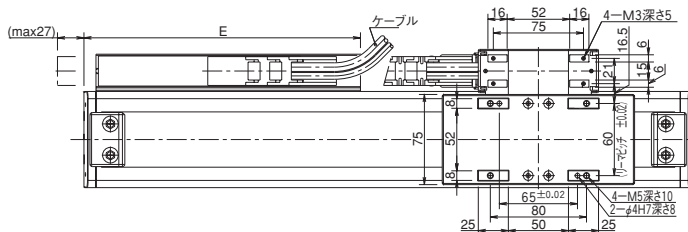
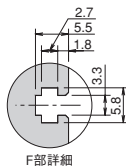
## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 8.65N・m Mb: 8.65N・m Mc: 8.65N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

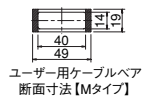
## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

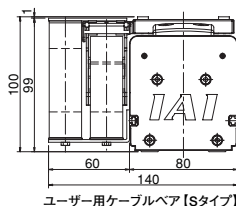
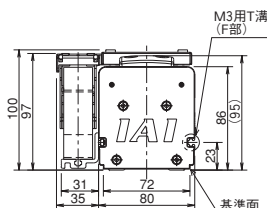
2次元 CAD 3次元 CAD



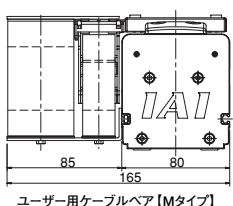
ユーザー用ケーブルベア 断面寸法【Sタイプ】



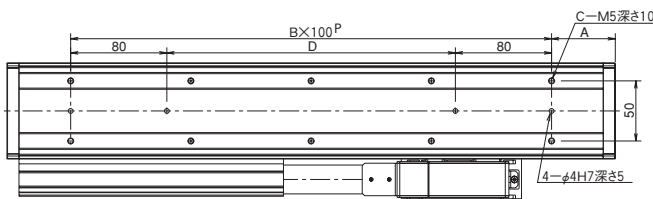
ユーザー用ケーブルベア 断面寸法【Mタイプ】



ユーザー用ケーブルベア【Sタイプ】



ユーザー用ケーブルベア【Mタイプ】



ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
L	306	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	40	140	240	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
E	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
質量 (kg)	5.0	6.2	7.4	8.6	9.8	11.0	12.2	13.4	14.6	15.8	17.0	18.2	19.4	20.6	21.8	23.0	24.2

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC100/200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625



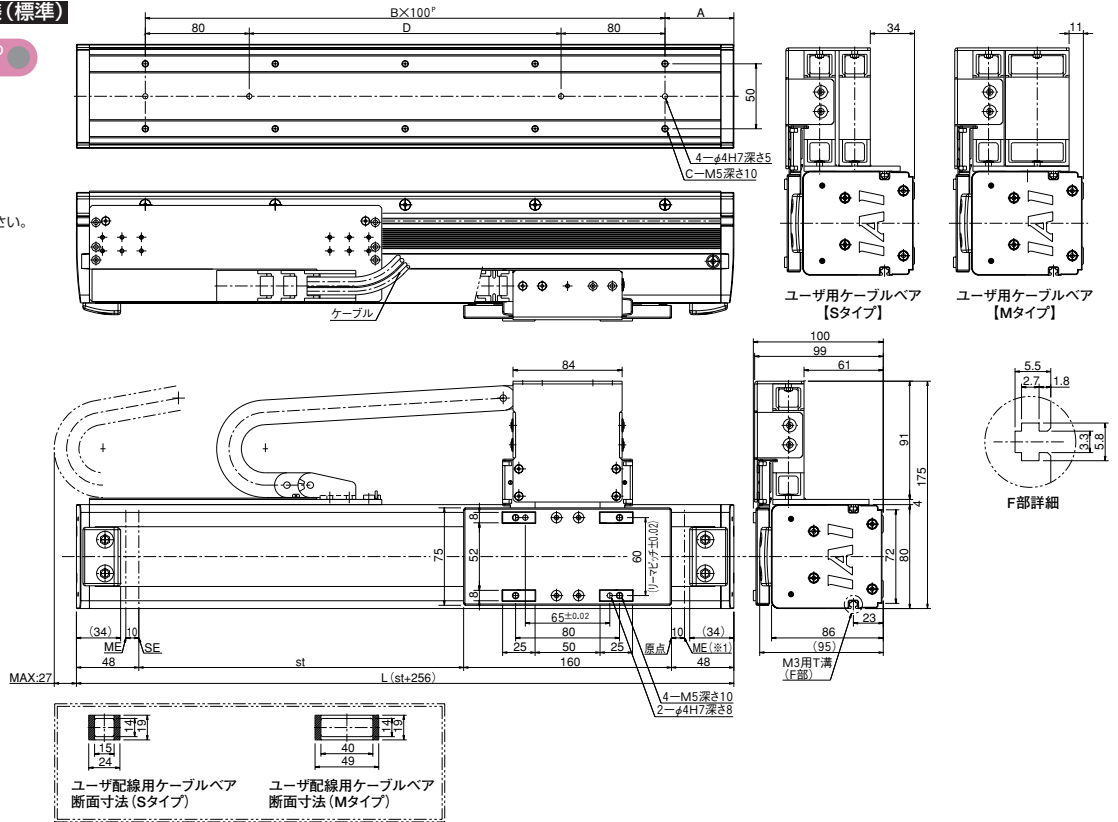
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

**寸法図 横立て仕様(標準)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



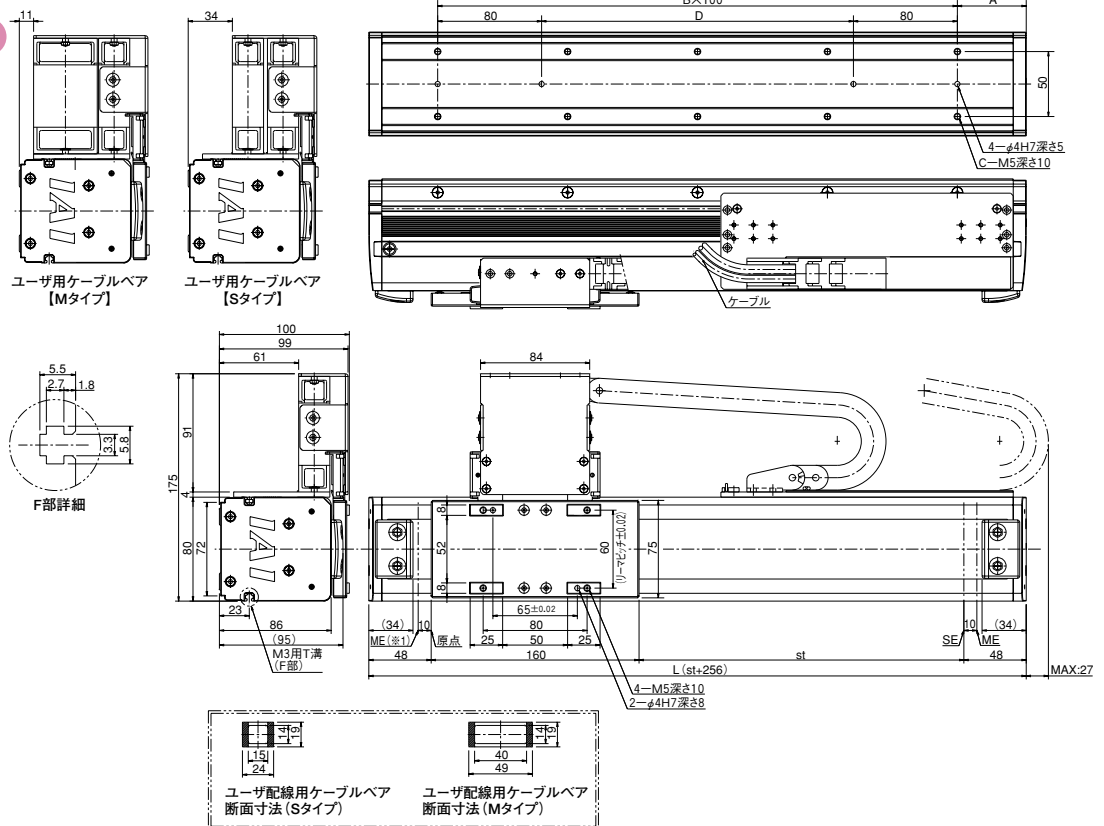
ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
L	306	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	40	140	240	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
質量(kg)	5.5	6.7	7.9	9.1	10.3	11.5	12.7	13.9	15.1	16.3	17.5	18.7	19.9	21.1	22.3	23.5	24.7

**寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
L	306	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	40	140	240	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
質量(kg)	5.5	6.7	7.9	9.1	10.3	11.5	12.7	13.9	15.1	16.3	17.5	18.7	19.9	21.1	22.3	23.5	24.7

IAI単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テールトップ型  
ロボット  
IAIスクラ  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コンパクト  
技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ

# LSA-H8SM

小型タイプ 本体幅80mm  
標準タイプ マルチスライダ



■型式項目 LSA - H8SM - I - 200 - □ - T2 - □ - □							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	対応コントローラ	ケーブル長	オプション
I: インクリメンタル仕様	200: 200W	130: 130mm 1430: 1430mm (100mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照		

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-H8SM-I-200-①-T2-②-③	インクリメンタル	200	130~1430	2500	5	-	30	90	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→P96	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1/US5	→P96	水平仕様/横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1/UM5	→P96	水平仕様/横立て仕様

注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

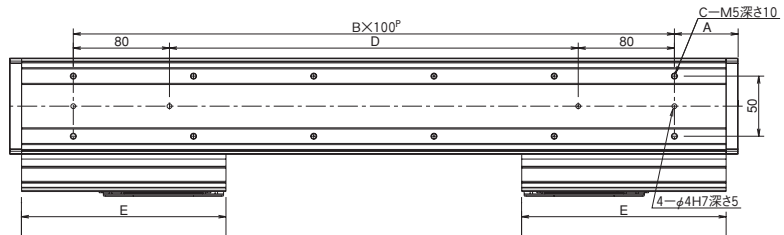
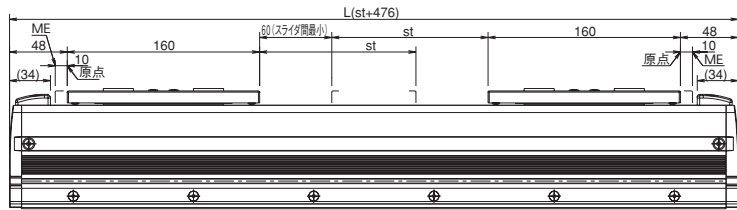
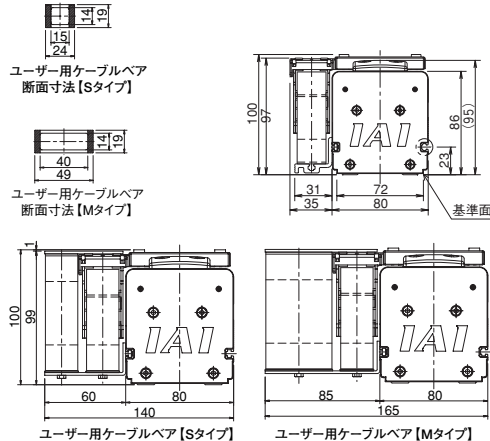
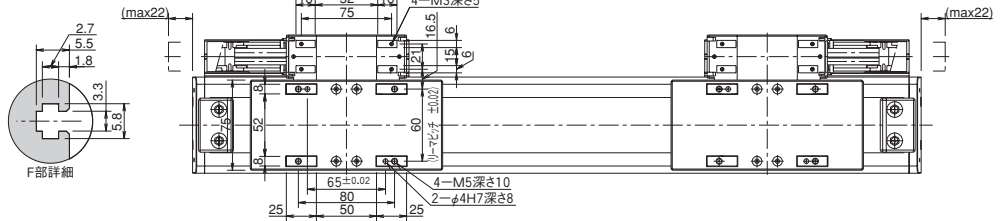
## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	Ma: 8.65N・m Mb: 8.65N・m Mc: 8.65N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

2次元 CAD 3次元 CAD



ストローク	130	230	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	1330	1430
L	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
E	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830
質量 (kg)	10.7	11.9	13.1	14.3	15.5	16.7	17.9	19.1	20.3	21.5	22.7	23.9	25.1	26.3

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

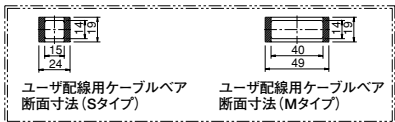
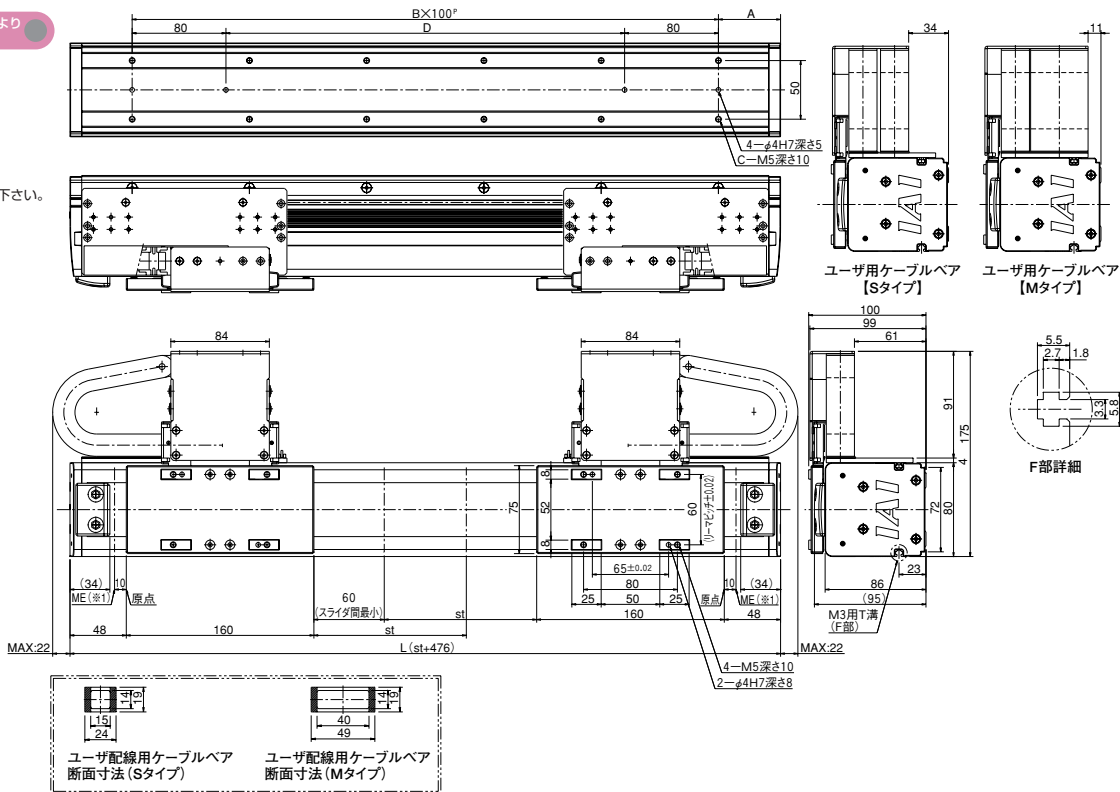
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

寸法図 横立て仕様

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド



ストローク	130	230	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	1330	1430
L	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
質量 (kg)	11.7	12.9	14.1	15.3	16.5	17.7	18.9	20.1	21.3	22.5	23.7	24.9	26.1	27.3

- IA単軸ロボット
- リアサーボアクチュエータ
- クリールーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テーブルトップ型ロボット
- IXSカメラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コントローラ
- 技術資料 (インフォメーション)

- シャフトタイプ
- 小型タイプ
- 扁平タイプ
- 中型タイプ
- 大型タイプ

# LSA-H8HS 小型タイプ 本体幅80mm

## 高推力タイプ シングルスライダ



■型式項目	LSA	-	H8HS	-	I	-	200	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		対応ドライバ出力		ストローク		対応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I:インクリメンタル仕様		200:200W		50:50mm 1550:1550mm (100mm毎)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定		下記オプション表参照

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-H8HS-I-200-①-T2-②-③	インクリメンタル	200	50~1550	2500	8	-	60	180	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~6	→P96	取付方向2~6
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~6	→P96	取付方向1~6
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~6	→P96	取付方向1~6

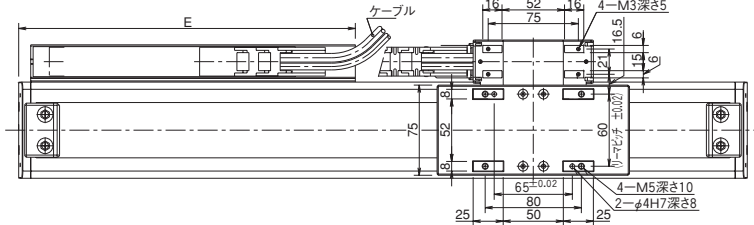
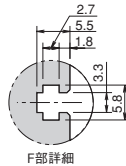
### 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 8.65N・m Mb: 8.65N・m Mc: 8.65N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2:SCON、SSEL、XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

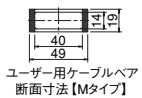
### 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

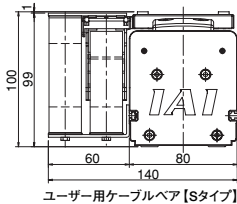
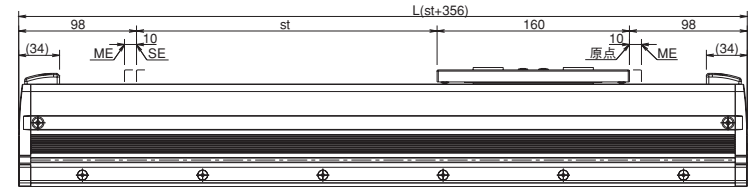
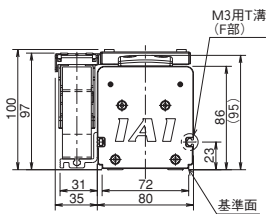
2次元 CAD 3次元 CAD



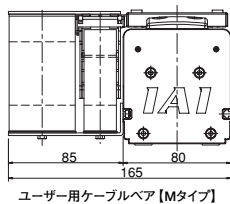
ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Sタイプ]



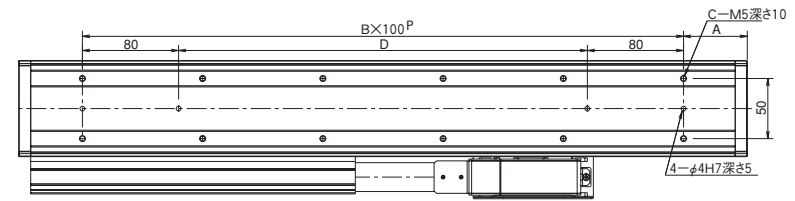
ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Mタイプ]



ユーザー用ケーブルベア [Sタイプ]



ユーザー用ケーブルベア [Mタイプ]



ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	140	240	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
E	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
質量 (kg)	6.5	7.7	8.9	10.1	11.3	12.5	13.7	14.9	16.1	17.3	18.5	19.7	20.9	22.1	23.3	24.5

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC100/200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625



ご注意

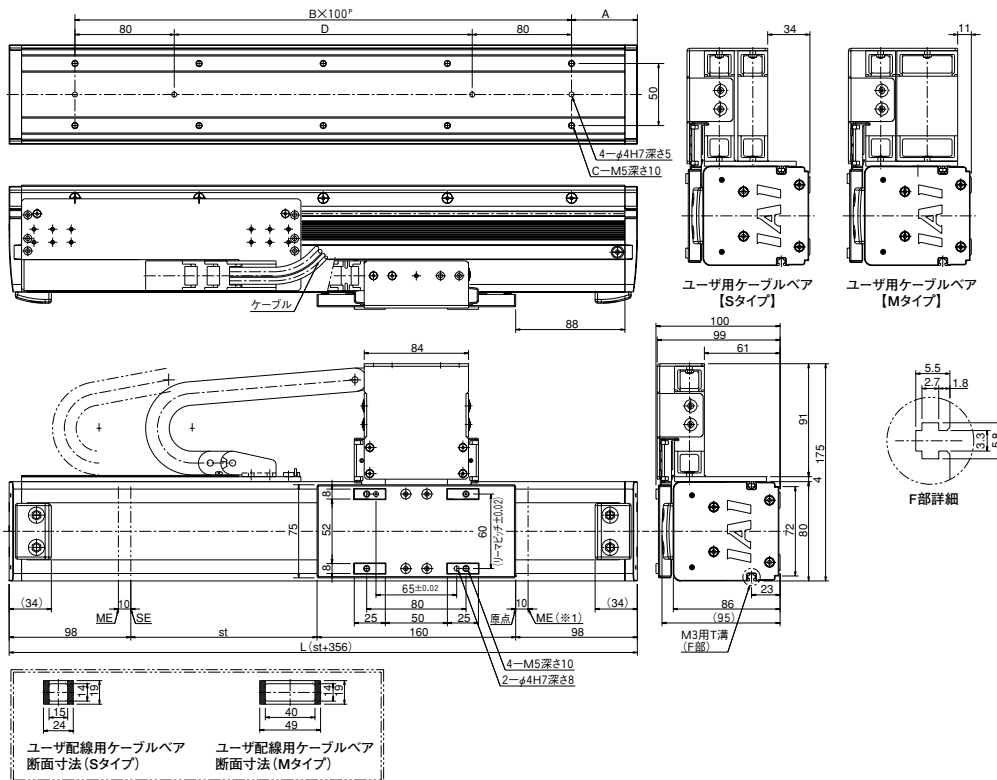
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

**寸法図 横立て仕様(標準)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



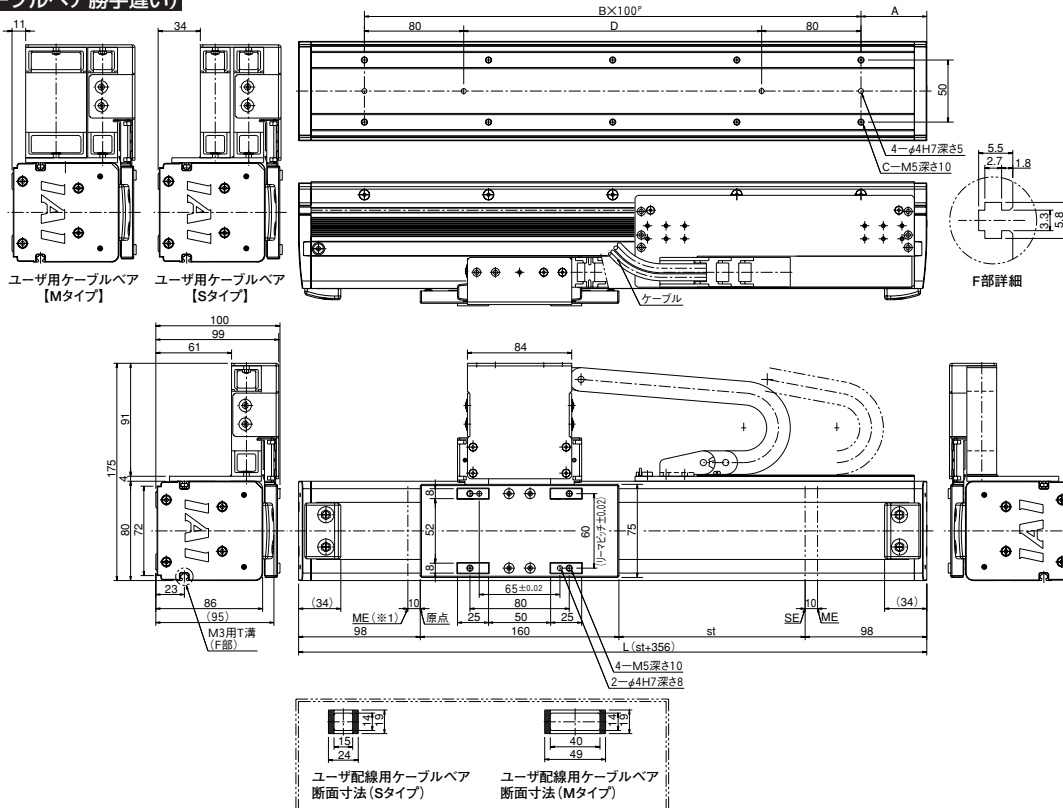
ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	140	240	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
質量(kg)	7.0	8.2	9.4	10.6	11.8	13.0	14.2	15.4	16.6	17.8	19.0	20.2	21.4	22.6	23.8	25.0

**寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

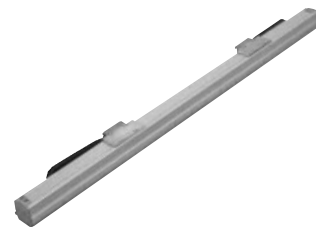


ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	140	240	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
質量(kg)	7.0	8.2	9.4	10.6	11.8	13.0	14.2	15.4	16.6	17.8	19.0	20.2	21.4	22.6	23.8	25.0

IAI単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリールーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テーブルトップ型  
ロボット  
I-ASカラ  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コントローラ  
技術資料  
インフォメーション

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ

# LSA-H8HM 小型タイプ 本体幅80mm 高推力タイプ マルチスライダ



■型式項目	LSA - H8HM	- I -	200	-	□	-	T2	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適用コントローラ	ケーブル長	オプション				
I: インクリメンタル仕様	200: 200W	130: 130mm 1230: 1230mm (100mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照						

\*型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-H8HM-I-200-□-T2-□-□	インクリメンタル	200	130~1230	2500	8	-	60	180	3

\*上記型式の□はストローク、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→P96	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1/US5	→P96	水平仕様/横立て仕様
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1/UM5	→P96	水平仕様/横立て仕様

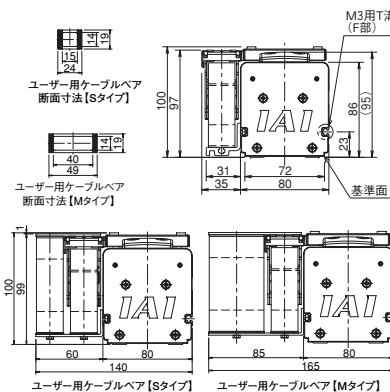
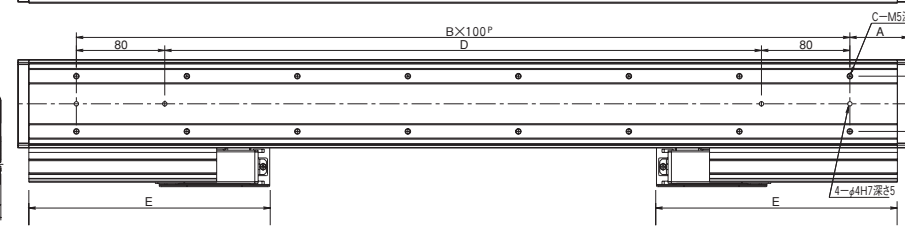
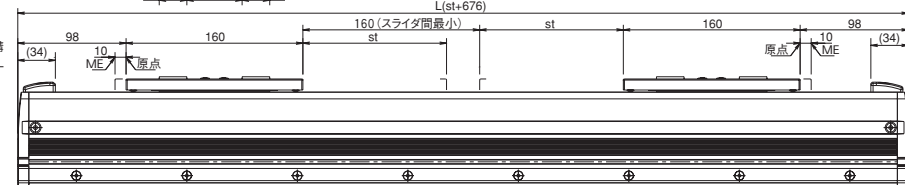
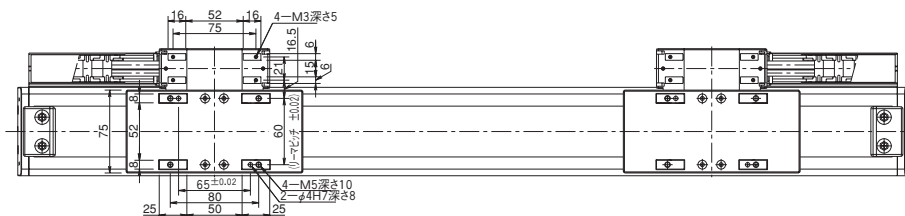
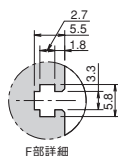
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。

## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 8.65N・m Mb: 8.65N・m Mc: 8.65N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

\*1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ストローク	130	230	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
L	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
E	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730
質量 (kg)	13.8	15.0	16.2	17.4	18.6	19.8	21.0	22.2	23.4	24.6	25.8	27.0

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(\*) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

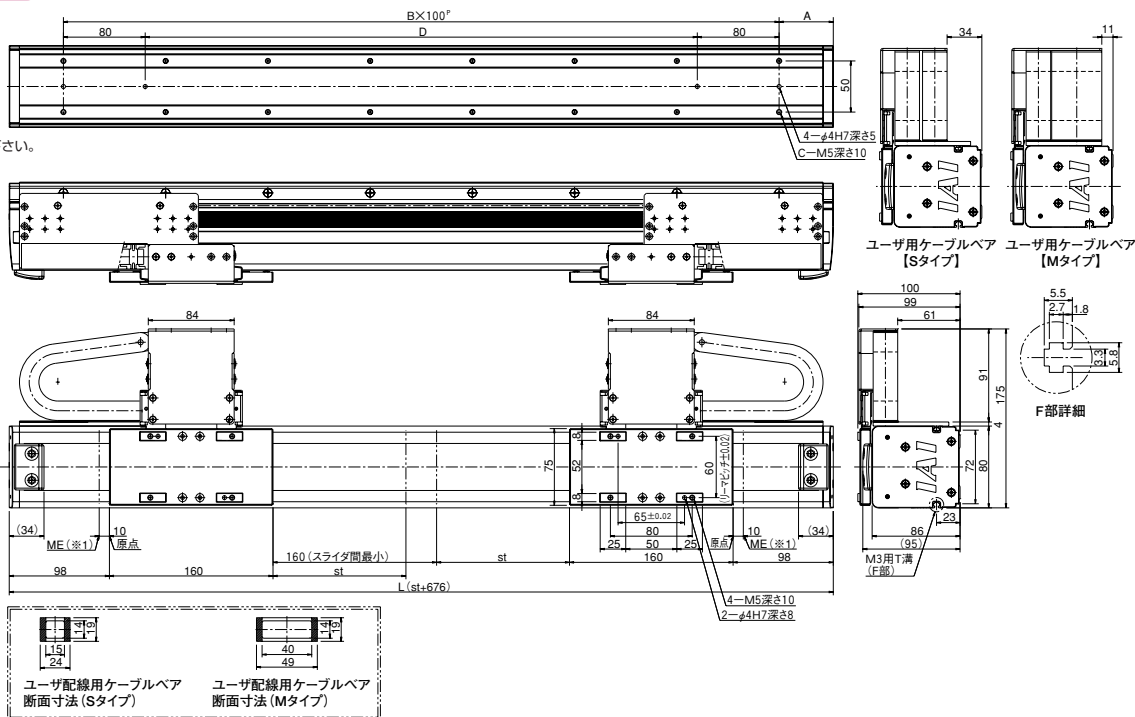
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

**寸法図 壁掛仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME：メカニカルエンド  
SE：ストロークエンド



ストローク	130	230	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
L	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640
質量(kg)	14.8	16.0	17.2	18.4	19.6	20.8	22.0	23.2	24.4	25.6	26.8	28.0

IA単軸  
ロボット

リアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IXSシリーズ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コントローラ

技術資料  
インフォメーション

シャフト  
タイプ

小型タイプ

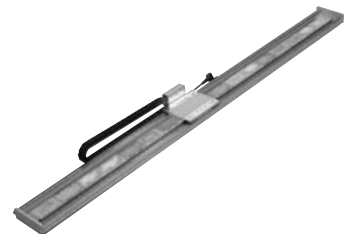
扁平タイプ

中型タイプ

大型タイプ



# LSA-L15SS 扁平タイプ 本体幅145mm 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-L15SS** - **I** - **200** - **T2** - **CT2** - **CT3**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	200:200W	150:150mm 1650:1650mm (100mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	CT2:ケーブルペア取付2 CT3:ケーブルペア取付3 CT4:ケーブルペア取付4

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-L15SS-I-200-①-T2-②-③	インクリメンタル	200	150~1650	2500	5	-	30	90	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルペア取付方向	CT2	→P96	取付方向2
	CT3	→P96	取付方向3
	CT4	→P96	取付方向4

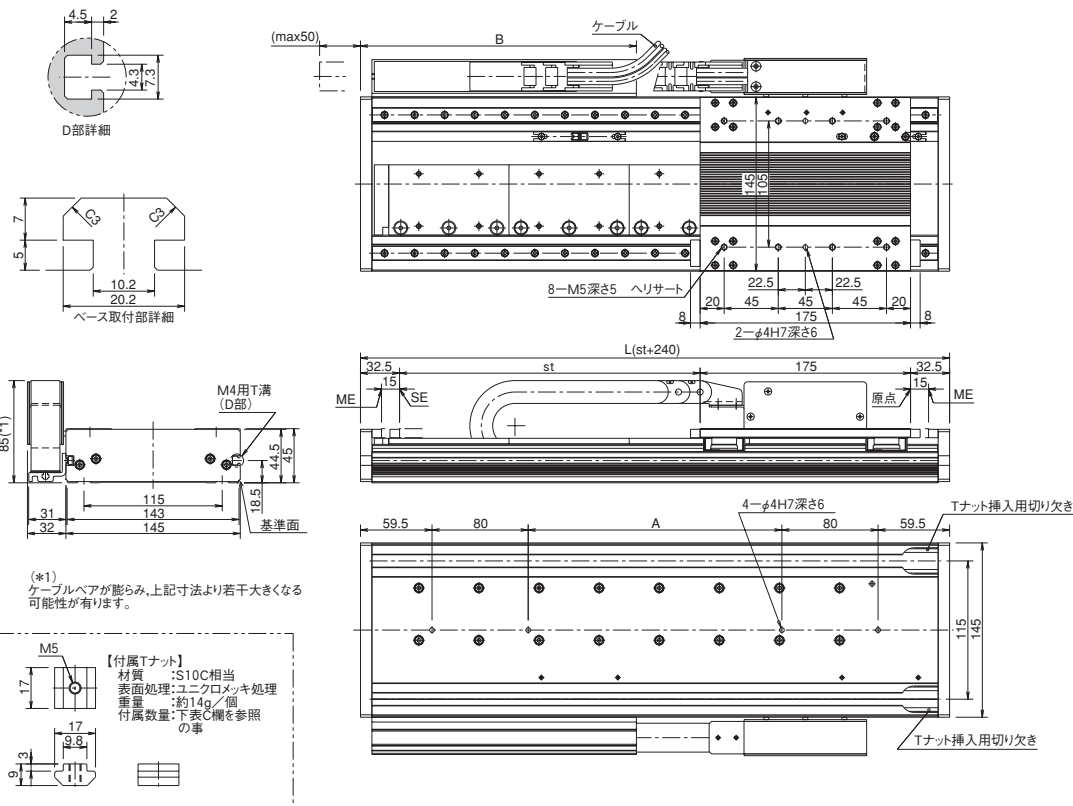
## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 24.2N・m Mb: 24.2N・m Mc: 24.2N・m
張り出し負荷長	Ma方向525mm以下 Mb・Mc方向525mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

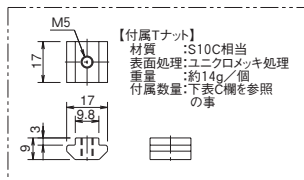
## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

2次元 CAD 3次元 CAD



(※1) ケーブルペアが膨らみ、上記寸法より若干大きくなる可能性があります。



ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
L	390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490	1590	1690	1790	1890
A	111	211	311	411	511	611	711	811	911	1011	1111	1211	1311	1411	1511	1611
B	179.5	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5
C	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
質量 (kg)	6.5	7.9	9.3	10.6	12.0	13.4	14.8	16.2	17.5	18.9	20.3	21.7	23.1	24.4	25.8	27.2

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC100/200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625



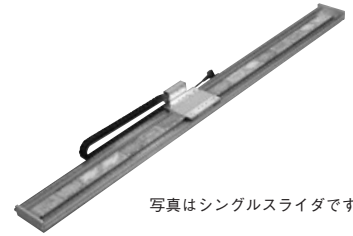
ご注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。  
長さ指定はm単位でご記入下さい。  
(例 X08=8m)

# LSA-L15SM 扁平タイプ 本体幅145mm 標準タイプ マルチスライダ

■型式項目 **LSA-L15SM-I-200-T2**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル仕様	200:200W	50:50mm 1450:1450mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	



※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平(kg)	垂直(kg)			
LSA-L15SM-I-200-①-T2-②-③	インクリメンタル	200	50~1450	2500	5	-	30	90	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

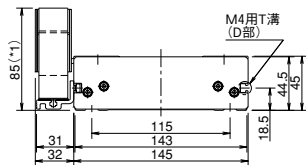
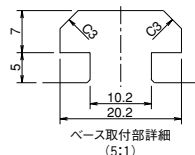
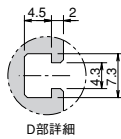
名称	型式	参照頁	備考
オプションの設定はありません			

## 共通仕様

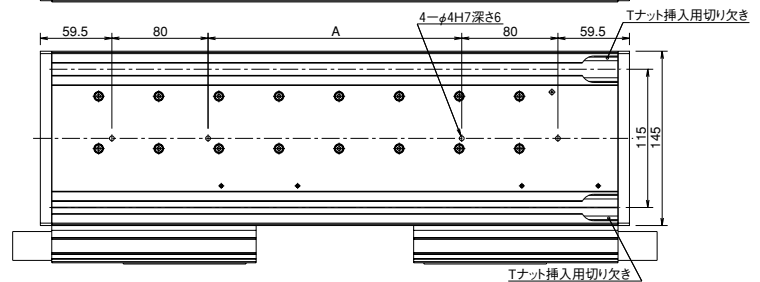
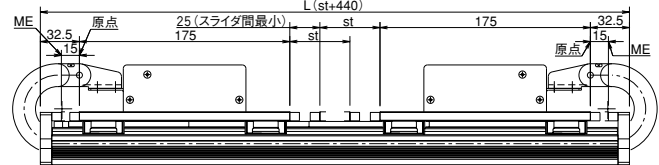
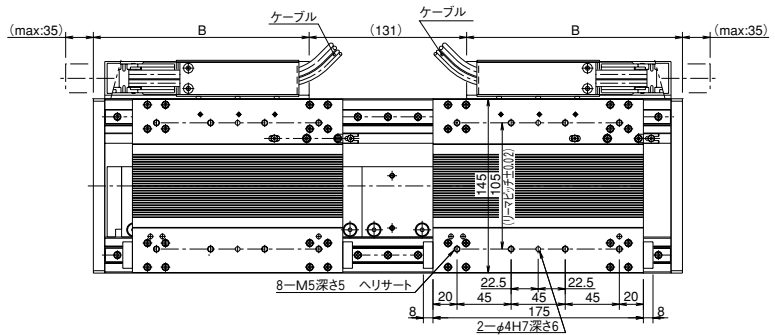
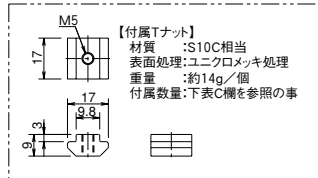
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma:24.2N・m Mb:24.2N・m Mc:24.2N・m
張り出し負荷長	Ma方向525mm以下 Mb・Mc方向525mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド



(※1) ケーブルヘアが影らみ、上記寸法より若干大きくなる可能性があります。



ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
L	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290	1390	1490	1590	1690	1790	1890
A	211	311	411	511	611	711	811	911	1011	1111	1211	1311	1411	1511	1611
B	179.5	229.5	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5
C	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
質量 (kg)	10.0	11.4	12.8	14.2	15.6	17.0	18.4	19.8	21.2	22.6	24.0	25.4	26.8	28.3	29.7

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジションナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジションナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)



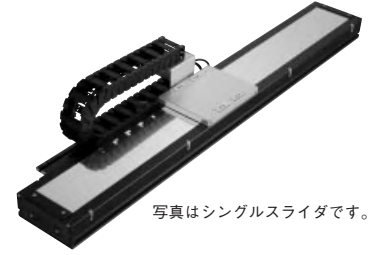
# LSA-N15SM

中型タイプ 本体幅150mm  
標準タイプ マルチスライダ

**型式項目** LSA - N15SM - I - 200S -  - T2 -  -

シリーズ - タイプ - エンコーダ種類 - 対応ドライバー出力 - ストローク - コントローラ - 適応 - ケーブル長 - オプション

I: インクリメンタル仕様  
200S: 200W 150: 150mm  
T2: SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
N: 無し  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定



\* 型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-N15SM-I-200S-①-T2-②-③	I: インクリ	200S (※1)	150~3950	2500	20	-	86	P91参照	3

\* 上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1	→P96	取付方向1
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1	→P96	取付方向1

※1 コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(P632参照)  
又、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

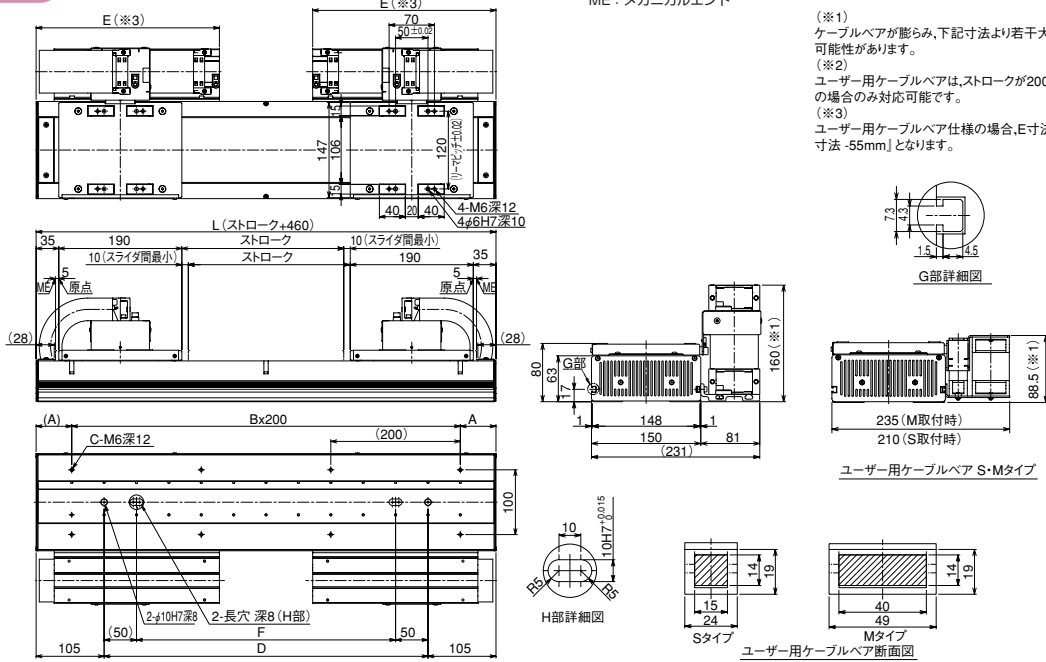
### 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	Ma: 111.7N·m Mb: 66.6N·m Mc: 50.0N·m
張り出し荷重長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

### 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950		
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105	85	105
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21		
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44		
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733	1783	1833	1883	1933	1983	2033	2083	2133		
F	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量 (kg)	16.5	17.9	19.3	20.7	22.1	23.5	25.0	26.4	27.8	29.2	30.7	32.1	33.5	34.9	36.3	37.7	39.1	40.6	42.0	43.4	44.8	46.2	47.6	49.1	50.5	51.9	53.3	54.7	56.2	57.6	59.0	60.4	61.8	63.2	64.6	66.1	67.5	68.9	70.3		

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジションナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジションナー	単相AC200V	→P625

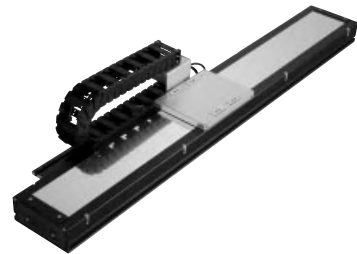
(※) SCONの箱体は400W以上タイプの寸法になります。  
(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。  
長さ指定はm単位でご記入下さい。  
(例 X08=8m)

# LSA-N15HS

中型タイプ 本体幅150mm  
高推力タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-N15HS-I-200S-□-T2-□-□**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバー — ストローク — 出力 — コントローラ — 対応 — ケーブル長 — オプション

I: インクリメンタル仕様  
200S: 200W  
100: 100mm  
T2: SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
N: 無し  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 長さ指定

\* 型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-N15HS-I-200S-①-T2-②-③	I: インクリ	200S (※1)	100~4100	2500	30	-	125	P91参照	3

\* 上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~4	→P96	取付方向2~4
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~US4	→P96	取付方向1~4
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~UM4	→P96	取付方向1~4

\* 1 コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(P632参照) 又、再生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

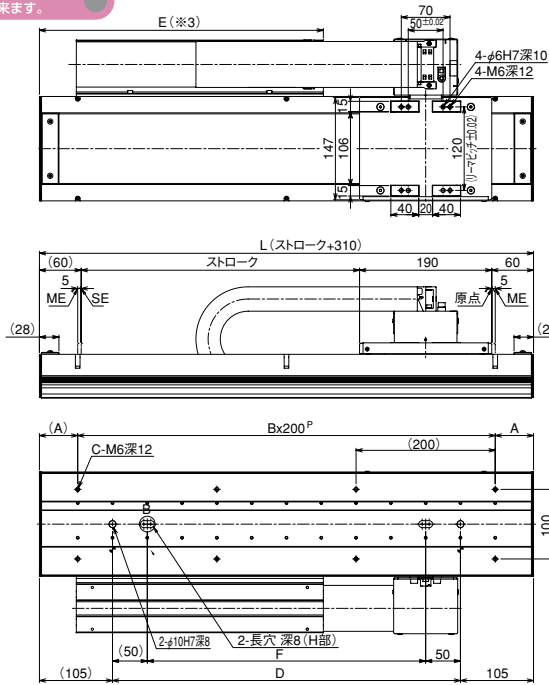
## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-5をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	Ma: 155.8N・m Mb: 91.1N・m Mc: 71.5N・m
張り出し荷重長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
対応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40°C, 85%RH以下 (結露無きこと)

## 寸法図

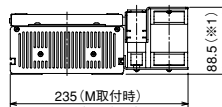
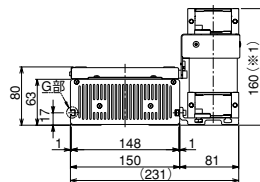
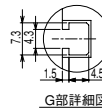
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

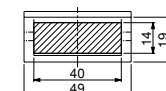
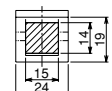
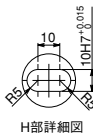


\* 1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

(※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。  
(※2) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。  
(※3) ユーザー用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-55mm」となります。



ユーザー用ケーブルベア S・Mタイプ



ユーザー用ケーブルベア断面図

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100				
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410				
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	22	23	
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46	48	
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500	
E	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708	1758	1808	1858	1908	1958	2008	2058	2108	2158	2208	2258	2308	2358	2408	
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
質量 (kg)	103	116	130	143	156	169	182	195	208	222	235	248	261	274	287	300	314	327	340	353	366	379	392	406	419	432	445	458	471	484	498	511	524	537	550	563	576	590	603	616	629	642	655	668	

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONの躯体は400W以上タイプの寸法になります。

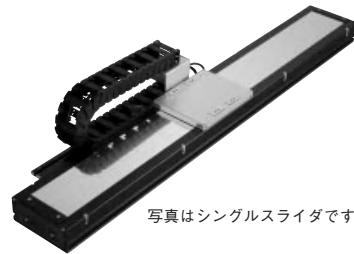


ご注意

- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

# LSA-N15HM

中型タイプ 本体幅 150mm  
高推力タイプ マルチスライダ



**■型式項目** LSA - N15HM - I - 200S -  - T2 -  -

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバー ストローク — 対応 コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様 200S:200W 150:150mm T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

3850:3850mm (100mm毎)

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-N15HM-I-200S- <input type="checkbox"/> -T2- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	I:インクリ	200S (※1)	150~3850	2500	30	-	125	P91参照	3

※上記型式の  はストローク,  はケーブル長,  はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1	→P96	取付方向1
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1	→P96	取付方向1

※1 コントローラのドライバーは200Wですが、SCONコントローラの大さは400W以上のサイズになります。(P632参照) 又、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

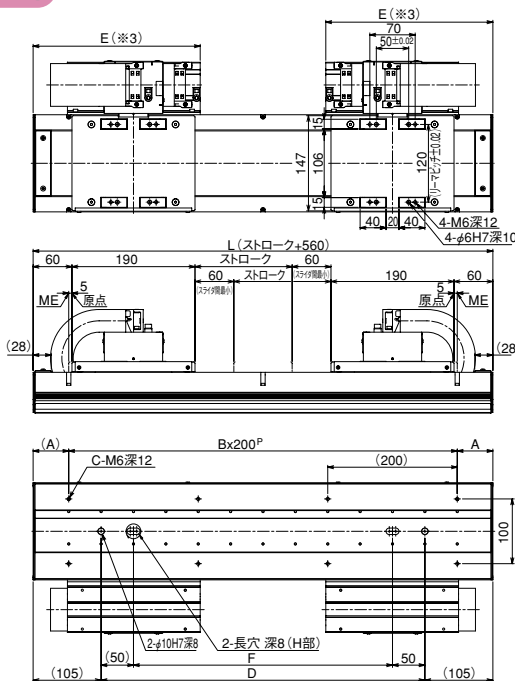
### 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	Ma:155.8N・m Mb:91.1N・m Mc:71.5N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

### 寸法図

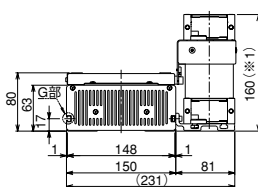
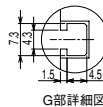
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

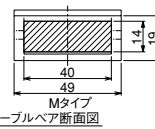
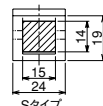
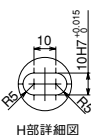


※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。ME:メカニカルエンド

(※1) ケーブルベアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。  
(※2) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm以下の場合のみ対応可能です。  
(※3) ユーザー用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法-55mm」となります。



ユーザー用ケーブルベア S・Mタイプ



ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	
D	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708	1758	1808	1858	1908	1958	2008	2058	2108		
F	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量 (kg)	19.7	21.1	22.5	23.9	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0	32.5	33.9	35.3	36.7	38.1	39.5	40.9	42.3	43.8	45.2	46.6	48.0	49.5	50.9	52.3	53.7	55.1	56.5	57.9	59.4	60.8	62.2	63.6	65.0	66.4	67.9	69.3	70.7	72.1		

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONの筐体は400W以上タイプの寸法になります。  
(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。

**⚠️ ご注意**

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

# LSA-N19SS 中型タイプ 本体幅193mm

## 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-N19SS-I-300S-□-T2-□-□**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバー出力 — ストローク — T2 — 対応 — ケーブル長 — オプション

種類 出力 コントローラ

I: インクリメンタル仕様 300S: 300W 144: 144mm T2: SCON SSEL XSEL-P/Q N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

下記オプション表参照

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 144mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-N19SS-I-300S-①-T2-②-③	I: インクリ	300S (※1)	144~2592	2500	30	-	100	P91参照	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2	→P96	取付方向2
	CT3	→P96	取付方向3
	CT4	→P96	取付方向4

※1 コントローラのドライバーは300Wですが、SCONコントローラの大きさが400W以上のサイズになります。(P632参照)  
又、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### 共通仕様

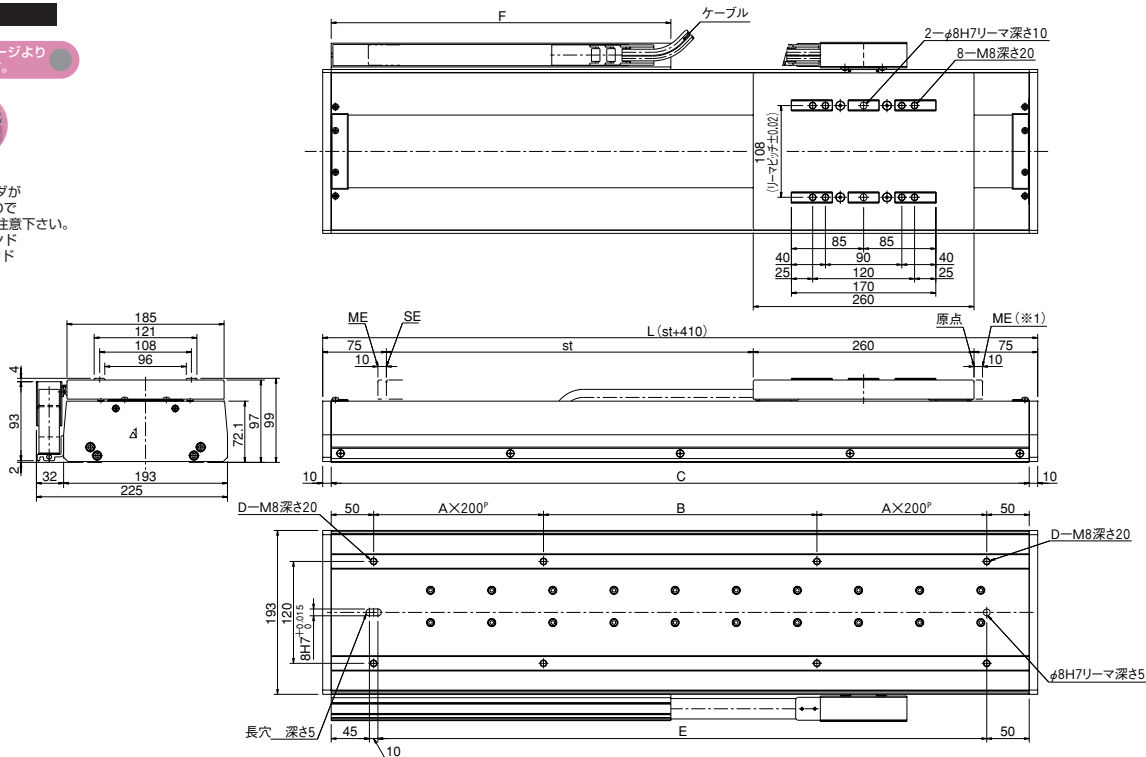
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 61.94N・m Mb: 61.94N・m Mc: 61.94N・m
張り出し負荷長	Ma方向700mm以下 Mb・Mc方向700mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

### 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



ストローク	144	288	432	576	720	864	1008	1152	1296	1440	1584	1728	1872	2016	2160	2304	2448	2592
L	554	698	842	986	1130	1274	1418	1562	1706	1850	1994	2138	2282	2426	2570	2714	2858	3002
A	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	5	5	5	6	6	6	7
B	34	178	322	66	210	354	98	242	386	130	274	18	162	306	50	194	338	82
C	534	678	822	966	1110	1254	1398	1542	1686	1830	1974	2118	2262	2406	2550	2694	2838	2982
D	4	4	4	6	6	6	8	8	8	10	10	12	12	12	14	14	14	16
E	429	573	717	861	1005	1149	1293	1437	1581	1725	1869	2013	2157	2301	2445	2589	2733	2877
F	250	325	400	475	550	625	700	775	850	925	1000	1075	1150	1225	1300	1375	1450	1525
質量 (kg)	17.8	20.6	23.5	26.3	29.2	32.0	34.8	37.7	40.5	43.4	46.2	49.1	51.9	54.8	57.6	60.4	63.3	66.1

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC100/200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONの筐体は400W以上タイプの寸法になります。



ご注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。  
長さ指定はm単位でご記入下さい。  
(例 X08=8m)

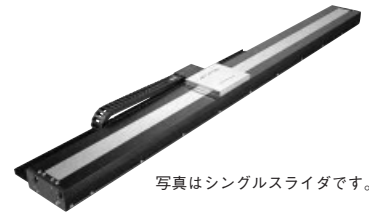
# LSA-N19SM 中型タイプ 本体幅193mm

## 標準タイプ マルチスライダ

■型式項目 **LSA-N19SM-I-300S-□-T2-□-□**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種類 — 対応ドライバー — ストローク — 出力 — 適応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル仕様 300S:300W 72:72mm 2232:2232mm (144mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定



\*型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 144mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平(kg)	垂直(kg)			
LSA-N19SM-I-300S-①-T2-②-③	I:インクリ	300S(※1)	72~2232	2500	30	-	100	P91参照	3

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
オプションの設定はありません			

※1 コントローラのドライバは300Wですが、SCONコントローラの大きさが400W以上のサイズになります。又、回生抵抗の必要数の目安も、400Wで選定して下さい。

### 共通仕様

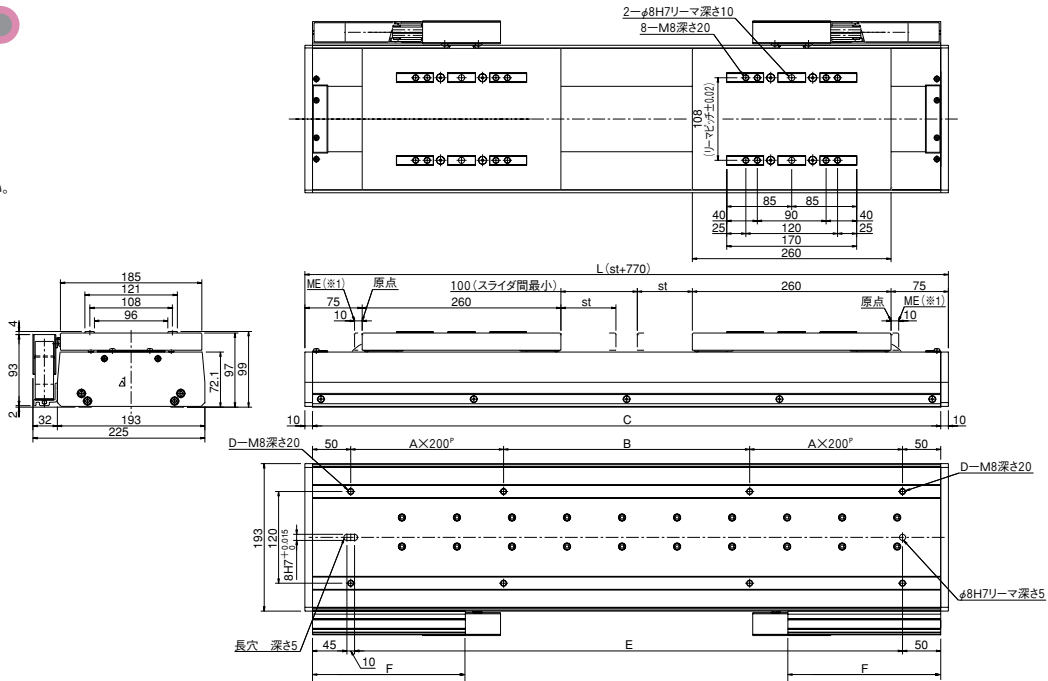
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 61.94N・m Mb: 61.94N・m Mc: 61.94N・m
張り出し負荷長	Ma方向700mm以下 Mb・Mc方向700mm以下
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

### 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。ME:メカニカルエンド



ストローク	72	216	360	504	648	792	936	1080	1224	1368	1512	1656	1800	1944	2088	2232
L	842	986	1130	1274	1418	1562	1706	1850	1994	2138	2282	2426	2570	2714	2858	3002
A	1	2	2	2	3	3	3	4	4	5	5	5	6	6	6	7
B	322	66	210	354	98	242	386	130	274	18	162	306	50	194	338	82
C	822	966	1110	1254	1398	1542	1686	1830	1974	2118	2262	2406	2550	2694	2838	2982
D	4	6	6	6	8	8	8	10	10	12	12	12	14	14	14	16
E	717	861	1005	1149	1293	1437	1581	1725	1869	2013	2157	2301	2445	2589	2733	2877
F	200	275	350	425	500	575	650	725	800	875	950	1025	1100	1175	1250	1325
質量(kg)	28.7	31.5	34.4	37.2	40.1	42.9	45.8	48.6	51.5	54.3	57.2	60.0	62.8	65.7	68.5	71.4

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジションナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジションナー	単相AC200V	→P625

(※) SCONの筐体は400W以上タイプの寸法になります。  
(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい) 水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)



# LSA-W21SS 大型タイプ 本体幅210mm

## 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-W21SS** - **I** - **400** - **T2** - **XSEL-P/Q** - **L**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I: インクリメンタル仕様	400: 400W	1050:1050mm	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	CT2: ケーブルヘア取付2 CT3: ケーブルヘア取付3 CT4: ケーブルヘア取付4 L: 原点リミットスイッチ (標準装備)		
		4155:4155mm (135mm毎)					

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 135mm単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-W21SS-I-400-①-T2-②-L	インクリメンタル	400	1050~4155	2500	60	-	200	600	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルヘア取付方向	CT2	→P96	取付方向2
	CT3	→P96	取付方向3
	CT4	→P96	取付方向4
原点リミットスイッチ	L	-	標準装備

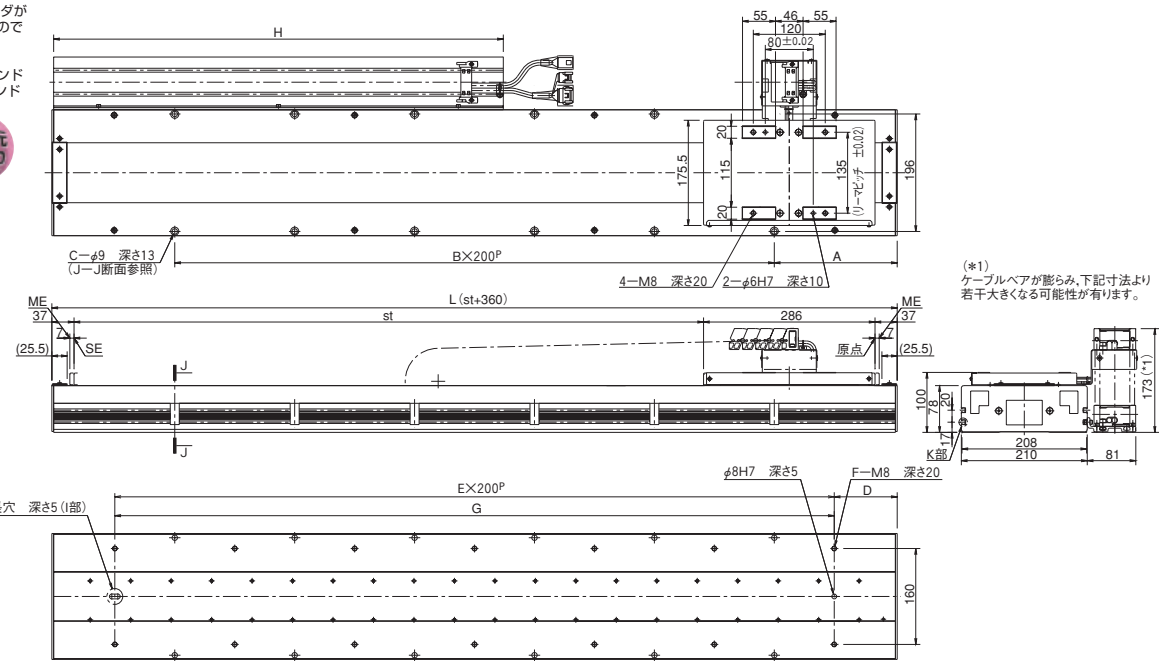
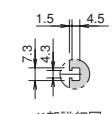
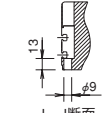
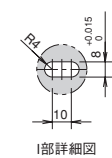
### 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	Ma: 128.7N・m Mb: 128.7N・m Mc: 128.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向500mm以下 Mb・Mc方向500mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

### 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

2次元 CAD 3次元 CAD



(\*1) ケーブルヘアが影らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。

ストローク	1050	1185	1320	1455	1590	1725	1860	1995	2130	2265	2400	2535	2670	2805	2940	3075	3210	3345	3480	3615	3750	3885	4020	4155
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120	2200	2240	2320
質量 (kg)	46.0	50.0	54.0	58.0	62.0	66.0	70.0	74.0	78.0	82.0	86.0	90.0	94.0	98.0	102.0	106.0	110.0	114.0	118.0	122.0	126.0	130.0	134.0	138.0

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相AC200V	→P647
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相AC200V	→P625



ご注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
 水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
 (注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。  
 長さ指定はm単位でご記入下さい。  
 (例 X08=8m)

# LSA-W21SM 大型タイプ 本体幅210mm

## 標準タイプ マルチスライダ



■型式項目	LSA	-	W21SM	-	I	-	400	-	□	-	T2	-	□	-	L
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
I:インクリメンタル仕様	400:400W	730:730mm	T2:SCON XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定											
		3835:3835mm (135mm毎)													

\*型式項目の内容は95ページをご参照ください。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 135mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平(kg)	垂直(kg)			
LSA-W21SM-I-400-□-T2-□-L	インクリメンタル	400	730~3835	2500	60	-	200	600	3

\*上記型式の□はストローク、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
原点リミットスイッチ	L	-	標準装備

注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。  
大型タイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

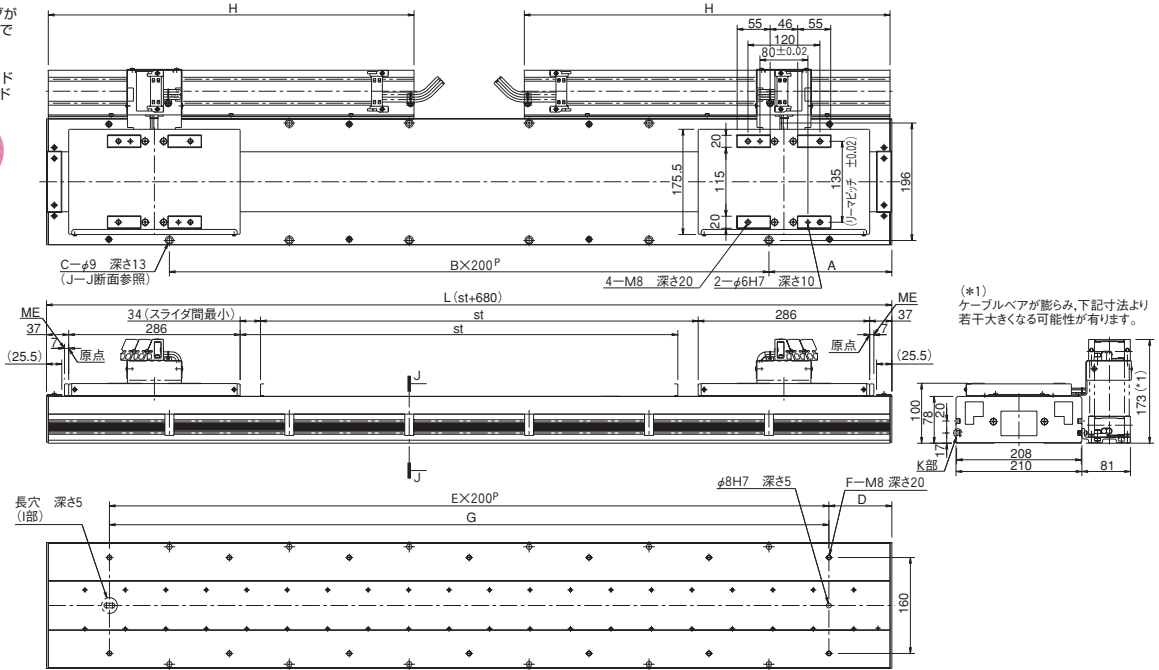
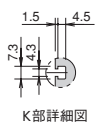
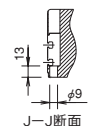
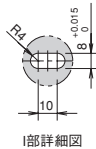
### 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma:128.7N・m Mb:128.7N・m Mc:128.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向500mm以下 Mb・Mc方向500mm以下
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2:SCON, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

### 寸法図

\*1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

2次元 CAD 3次元 CAD



ストローク	730	865	1000	1135	1270	1405	1540	1675	1810	1945	2080	2215	2350	2485	2620	2755	2890	3025	3160	3295	3430	3565	3700	3835
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	610	680	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120	2200
質量 (kg)	57.0	61.0	65.0	69.0	73.0	77.0	81.0	85.0	89.0	93.0	97.0	101.0	105.0	109.0	113.0	117.0	121.0	125.0	129.0	133.0	137.0	141.0	145.0	149.0

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659
SCON	1軸	パルス列/ポジションナー	単相AC200V	→P625

(\*) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCONが最大20m、XSELが最大30mです。  
長さ指定はm単位でご記入下さい。  
(例 X08=8m)

# LSA-W21HS 大型タイプ 本体幅210mm 高推力タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-W21HS-I-1000-□-T2-□-□**

シリーズ タイプ エンコーダ種類 対応ドライバ出力 ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション

I:インクリメンタル 1000: 895:895mm T2: XSEL-P/Q N:無し CT2:ケーブルペア取付2  
メンタル仕様 1000W } 4000:4000mm (135mm毎) M:5m S:3m CT3:ケーブルペア取付3  
X□□:長さ指定 L:原點リミットスイッチ(標準装備) 長さ指定 CT4:ケーブルペア取付4

※型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 135mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平(kg)	垂直(kg)			
LSA-W21HS-I-1000-①-T2-②-L	インクリメンタル	1000	895~4000	2500	120	-	400	1200	3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルペア取付方向	CT2	→P96	取付方向2
	CT3	→P96	取付方向3
	CT4	→P96	取付方向4
原点リミットスイッチ	L	-	標準装備

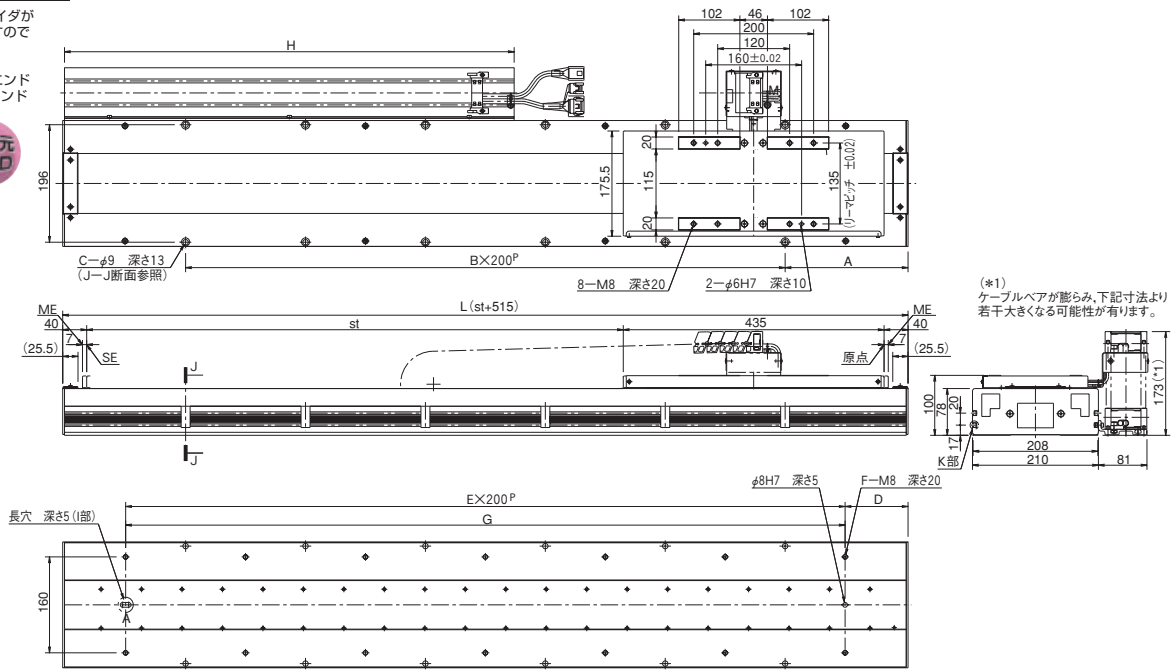
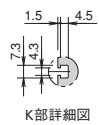
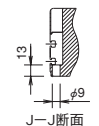
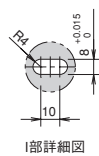
## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 275.2N・m Mb: 275.2N・m Mc: 275.2N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

2次元 CAD 3次元 CAD



(※1) ケーブルペアが膨らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。

ストローク	895	1030	1165	1300	1435	1570	1705	1840	1975	2110	2245	2380	2515	2650	2785	2920	3055	3190	3325	3460	3595	3730	3865	4000
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21	21
C	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120	2200	2240	2320
質量 (kg)	50.0	54.0	58.0	62.0	66.0	70.0	74.0	78.0	82.0	86.0	90.0	94.0	98.0	102.0	106.0	110.0	114.0	118.0	122.0	126.0	130.0	134.0	138.0	142.0

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→P659



ご注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
 水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
 (注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。  
 (例 X08=8m)

# LSA-W21HM 大型タイプ 本体幅210mm 高推力タイプ マルチスライダ

■型式項目 **LSA-W21HM-I-1000-T2-L**

シリーズ タイプ エンコーダ種類 対応ドライバ出力 ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

I:インクリメンタル 1000: 420:420mm T2: XSEL-P/Q  
メンタル仕様 1000W } 3525:3525mm (135mm毎)

N:無し S: 3m M: 5m X□□:長さ指定



\*型式項目の内容は95ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 135mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G)(注2)
					水平(kg)	垂直(kg)			
LSA-W21HM-I-1000-①-T2-②-③-L	インクリメンタル	1000	420~3525	2500	120	-	400	1200	3

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
原点リミットスイッチ	L	-	標準装備

注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に180度回転させて設置して下さい。  
大型タイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

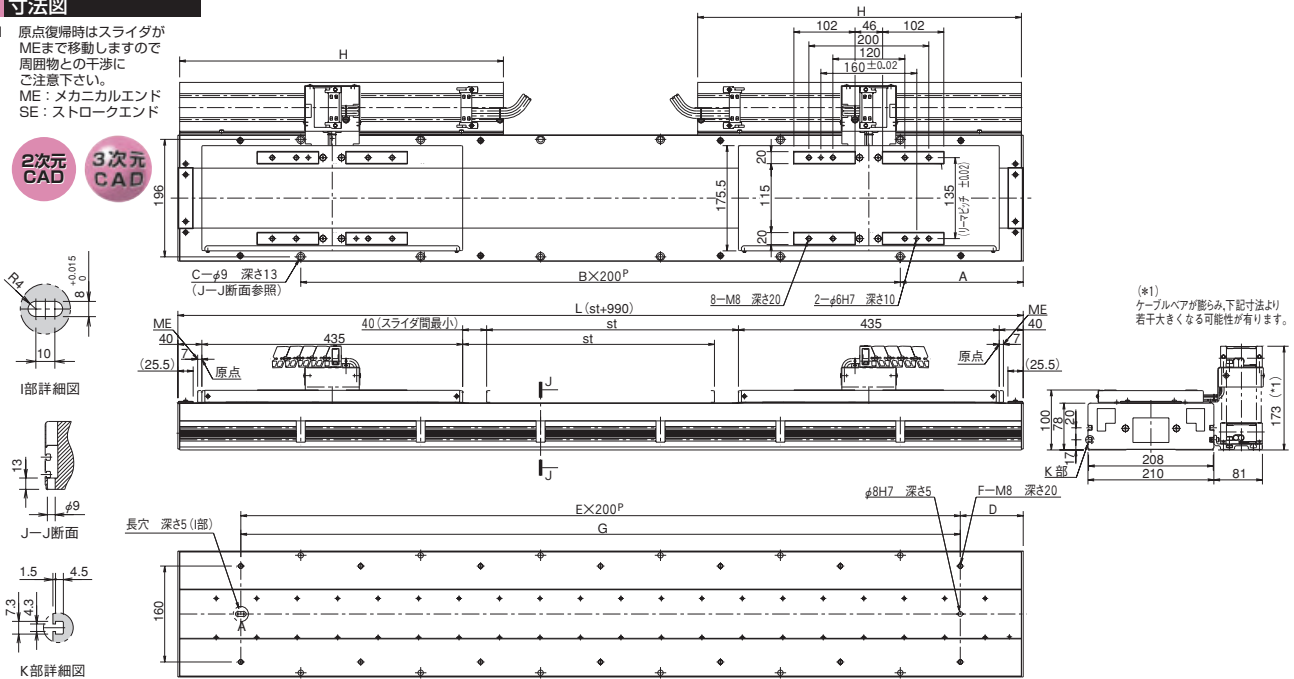
## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 275.2N・m Mb: 275.2N・m Mc: 275.2N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

\*1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド

2次元 CAD  
3次元 CAD



ストローク	420	555	690	825	960	1095	1230	1365	1500	1635	1770	1905	2040	2175	2310	2445	2580	2715	2850	2985	3120	3255	3390	3525
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
B	5	7	7	7	9	9	11	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
C	12	16	16	16	20	20	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	40	40	40	44	44	
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1200	1600	1600	1600	2000	2000	2000	2400	2400	2400	2800	2800	2800	3200	3200	3200	3600	3600	3600	4000	4000	4000	4400
H	540	610	680	760	830	900	970	1040	1120	1160	1240	1310	1380	1450	1500	1570	1640	1720	1790	1840	1910	1980	2050	2120
質量 (kg)	65.0	69.0	73.0	77.0	81.0	85.0	89.0	93.0	97.0	101.0	105.0	109.0	113.0	117.0	121.0	125.0	129.0	133.0	137.0	141.0	145.0	149.0	153.0	157.0

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	三相AC200V	→P659



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 動作条件により異なります。(P91をご参照下さい)  
水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)

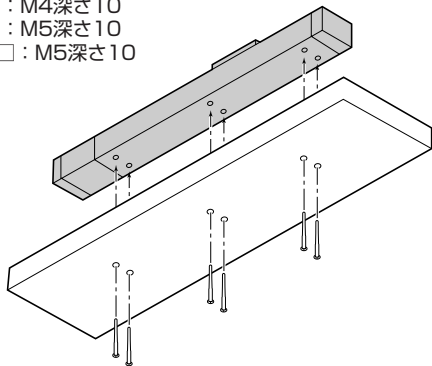
# リニアサーボアクチュエータシリーズ 本体取付方法

## LSAシリーズ

### シャフトタイプ

■本体底面のネジ穴を使用して固定

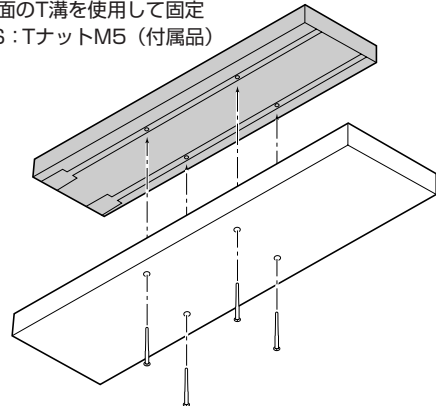
- S6□□ : M4深さ10
- S8□□ : M5深さ10
- S10□□ : M5深さ10



### 扁平型

■本体底面のT溝を使用して固定

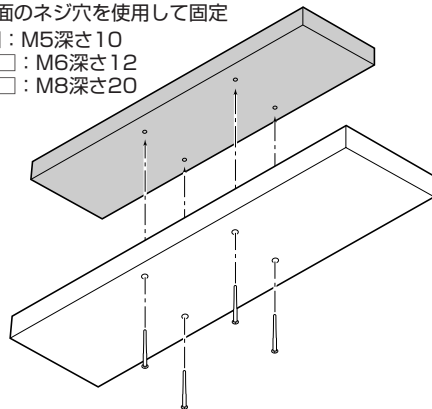
- L15SS : TナットM5 (付属品)



### 小型、中型

■本体底面のネジ穴を使用して固定

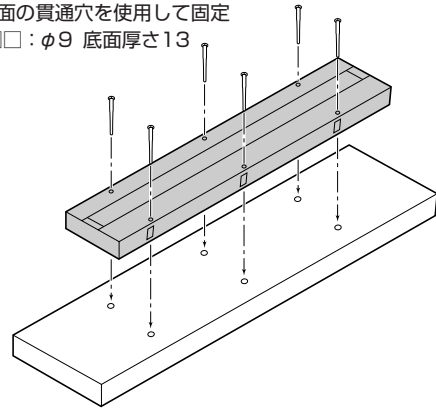
- H8□□ : M5深さ10
- N15□□ : M6深さ12
- N19□□ : M8深さ20



### 大型

■本体底面の貫通穴を使用して固定

- W21□□ : φ9 底面厚さ13



IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テールトップ型  
ロボット

1Xスカラー  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

# リニアサーボアクチュエータシリーズ メンテナンス品

## 機種別メンテナンス品型式一覧

シリーズ	タイプ	ステンレスシート	モータケーブル 〈モータロボットケーブル〉	エンコーダケーブル 〈エンコーダロボットケーブル〉
LSA	S6SS	ST-S6SS-(ストローク)	CB-X-MA□□□□ 〔モータケーブルは標準が ロボットケーブル仕様と なります。〕	CB-X3-PA□□□□ 〔エンコーダケーブルは標準が ロボットケーブル仕様と なります。〕
	S6SM	ST-S6SM-(ストローク)		
	S8SS	ST-S8SS-(ストローク)		
	S8SM	ST-S8SM-(ストローク)		
	S8HS	ST-S8HS-(ストローク)		
	S8HM	ST-S8HM-(ストローク)		
	S10SS	ST-S10SS-(ストローク)		
	S10SM	ST-S10SM-(ストローク)		
	S10HS	ST-S10HS-(ストローク)		
	S10HM	ST-S10HM-(ストローク)		
	H8SS	ST-H8SS-(ストローク)		
	H8SM	ST-H8SM-(ストローク)		
	H8HS	ST-H8HS-(ストローク)		
	H8HM	ST-H8HM-(ストローク)		
	L15SS	(設定なし)		
	L15SM			
	N15SS	ST-N15SS-(ストローク)		
	N15SM	ST-N15SM-(ストローク)		
	N15HS	ST-N15HS-(ストローク)		
	N15HM	ST-N15HM-(ストローク)		
	N19SS	ST-N19SS-(ストローク)		
	N19SM	ST-N19SM-(ストローク)		
	W21SS	ST-W21SS-(ストローク)	CB-XMC-MA□□□□ 〔モータケーブルは標準が ロボットケーブル仕様と なります。〕	CB-X2-PLA□□□□ 〔エンコーダケーブルは標準が ロボットケーブル仕様と なります。〕
W21SM	ST-W21SM-(ストローク)			
W21HS	ST-W21HS-(ストローク)			
W21HM	ST-W21HM-(ストローク)			

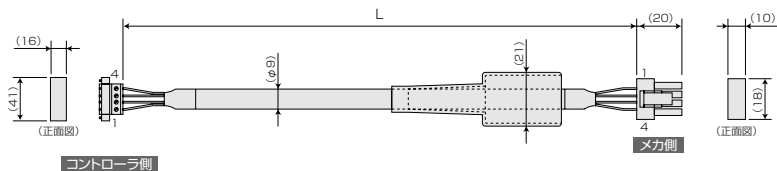
IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
デュアルトップ型  
ロボット  
I-Xスカラー  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コンパクトローラ  
技術資料  
インフォメーション

# ケーブル

## モーターケーブル

型式 **CB-X-MA**□□□ (シャフト、小型、扁平、中型タイプ用)  
**CB-XMC-MA**□□□ (大型タイプ用)

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、例)080=8m  
 最大長さは、SCON/SSEL:20m、XSEL:30m

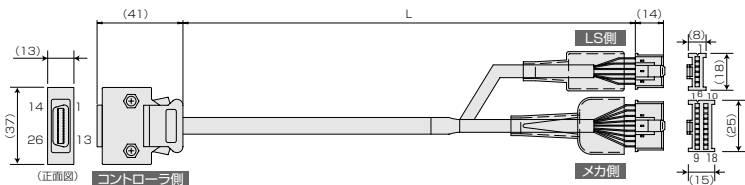


配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
緑	PE	1	1	1	U	赤	0.75sq (圧着)
赤	U	2	2	2	V	白	
白	V	3	3	3	W	黒	
黒	W	4	4	4	PE	緑	

## エンコーダケーブル (大型タイプ用)

型式 **CB-X2-PLA**□□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、例)080=8m  
 最大長さは、SCON/SSEL:20m、XSEL:30m



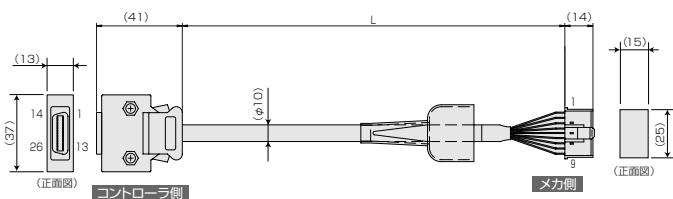
配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
-	-	-	10	1	E24V	白/青	AWG26 (圧着)
-	-	-	11	2	OV	白/黄	
白/緑	OV	13	3	3	LS	白/赤	
茶/青	LS	26	4	4	CLEEP	白/黒	
茶/黄	CLEEP	25	5	5	OT	白/紫	
茶/赤	OT	24	6	6	RSV	白/灰	
茶/黒	RSV	23	7	7	SRD+	白/青	
-	-	-	9	8	SRD-	-	
-	-	-	18	9	BAT+	-	
-	-	-	19	10	BAT-	-	
白/青	A+	1	1	11	SD	緑	
白/黄	A-	2	2	12	BAT+	紫	
白/赤	B+	3	3	13	BAT-	灰	
白/黒	B-	4	4	14	VCC	赤	
白/紫	Z+	5	5	15	GND	黒	
白/灰	Z-	6	6	16	-	-	
ダイタイ	SRD+	7	7	17	BK-	青	
緑	SRD-	8	8	18	BK+	黄	
紫	BAT+	14	9	-	-	-	
灰	BAT-	15	10	-	-	-	
赤	VCC	16	11	-	-	-	
黒	GND	17	12	-	-	-	
青	BKR-	20	13	-	-	-	
黄	BKR+	21	14	-	-	-	
-	-	-	22	-	-	-	

シールドはフードにクランプ接続  
 ドレン線およびシールド線  
 (緑色の白/青は帯色/絶縁体色を示す)

## エンコーダケーブル (シャフト、小型、扁平、中型タイプ用)

型式 **CB-X3-PA**□□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、例)080=8m  
 最大長さは、SCON/SSEL:20m、XSEL:30m



配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
-	-	-	10	1	E24V	白/青	AWG26 (圧着)
-	-	-	11	2	OV	白/黄	
白/緑	OV	13	3	3	LS	白/赤	
白/紫	LS	26	4	4	CLEEP	白/黒	
-	-	-	25	5	OT	白/紫	
-	-	-	24	6	RSV	白/灰	
白/青	A+	1	1	7	SRD+	白/青	
白/黄	A-	2	2	8	SRD-	-	
白/赤	B+	3	3	9	BAT+	-	
白/黒	B-	4	4	10	BAT-	-	
白/紫	Z+	5	5	11	SD	緑	
白/灰	Z-	6	6	12	BAT+	紫	
ダイタイ	SRD+	7	7	13	BAT-	灰	
緑	SRD-	8	8	14	VCC	赤	
紫	BAT+	14	9	15	GND	黒	
灰	BAT-	15	10	16	LS-	白/緑	
赤	VCC	16	11	17	BK-	青	
黒	GND	17	12	18	BK+	黄	
青	BKR-	20	13	-	-	-	
黄	BKR+	21	14	-	-	-	
-	-	-	22	-	-	-	

シールドはフードにクランプ接続  
 ドレン線およびシールド線

# MEMO

A large area of horizontal dashed lines for taking notes, spanning most of the page width.

IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IXスカラ  
ロボット

超小型電動  
アクチュエータ

コンパクトローラ

技術資料  
ダウンロード