

# クリーンルーム対応

クリーンルーム内で使用

ISDACR/ISPDACR  
IX-NNC



## contents

特長 .....	→ P.145
製品体系 .....	→ P.147
仕様一覧 .....	→ P.149
注意事項 .....	→ P.151
型式項目説明 .....	→ P.153

ISDACR/ISPDACR  
IX-NNC



取付方法 .....	→ P.179
システム構成 .....	→ P.180
本体オプション .....	→ P.181
メンテナンス部品 .....	→ P.182

ISDACR/ ISPDACR	標準(高精度) タイプ	小型	幅94mm	ISDACR (ISPDACR) -S	→P.155	
		中型	幅125mm	ISDACR (ISPDACR) -M-100	→P.156	
			幅125mm	ISDACR (ISPDACR) -M-200	→P.157	
			幅125mm	ISDACR (ISPDACR) -MX-200	→P.158	
		大型	幅155mm	ISDACR (ISPDACR) -L-200	→P.159	
			幅155mm	ISDACR (ISPDACR) -L-400	→P.160	
			幅155mm	ISDACR (ISPDACR) -LX-200	→P.161	
		超大型	幅155mm	ISDACR (ISPDACR) -LX-400	→P.162	
			幅198mm	ISDACR (ISPDACR) -W-600	→P.163	
			幅198mm	ISDACR (ISPDACR) -W-750	→P.164	
		静電気対策 タイプ	小型/中型/大型	幅198mm	ISDACR (ISPDACR) -WX-600	→P.165
				幅198mm	ISDACR (ISPDACR) -WX-750	→P.166
	幅94mm			ISDACR-S-ESD	→P.167	
	幅125mm		ISDACR-M-ESD			
幅155mm	ISDACR-L-ESD					
IX-NNC	水平多関節 ロボット		超小型	アーム長120mm	IX-NNC1205	→P.169
		アーム長150mm		IX-NNC1505	→P.170	
		アーム長180mm		IX-NNC1805	→P.171	
		小型	アーム長250mm	IX-NNC2515	→P.173	
			アーム長350mm	IX-NNC3515	→P.174	
		中型	アーム長500mm	IX-NNC50□□	→P.175	
			アーム長600mm	IX-NNC60□□	→P.176	
		大型	アーム長700mm	IX-NNC70□□	→P.177	
			アーム長800mm	IX-NNC80□□	→P.178	

I/A車軸  
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  
インフメーション

I-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

クリーンルーム対応シリーズ

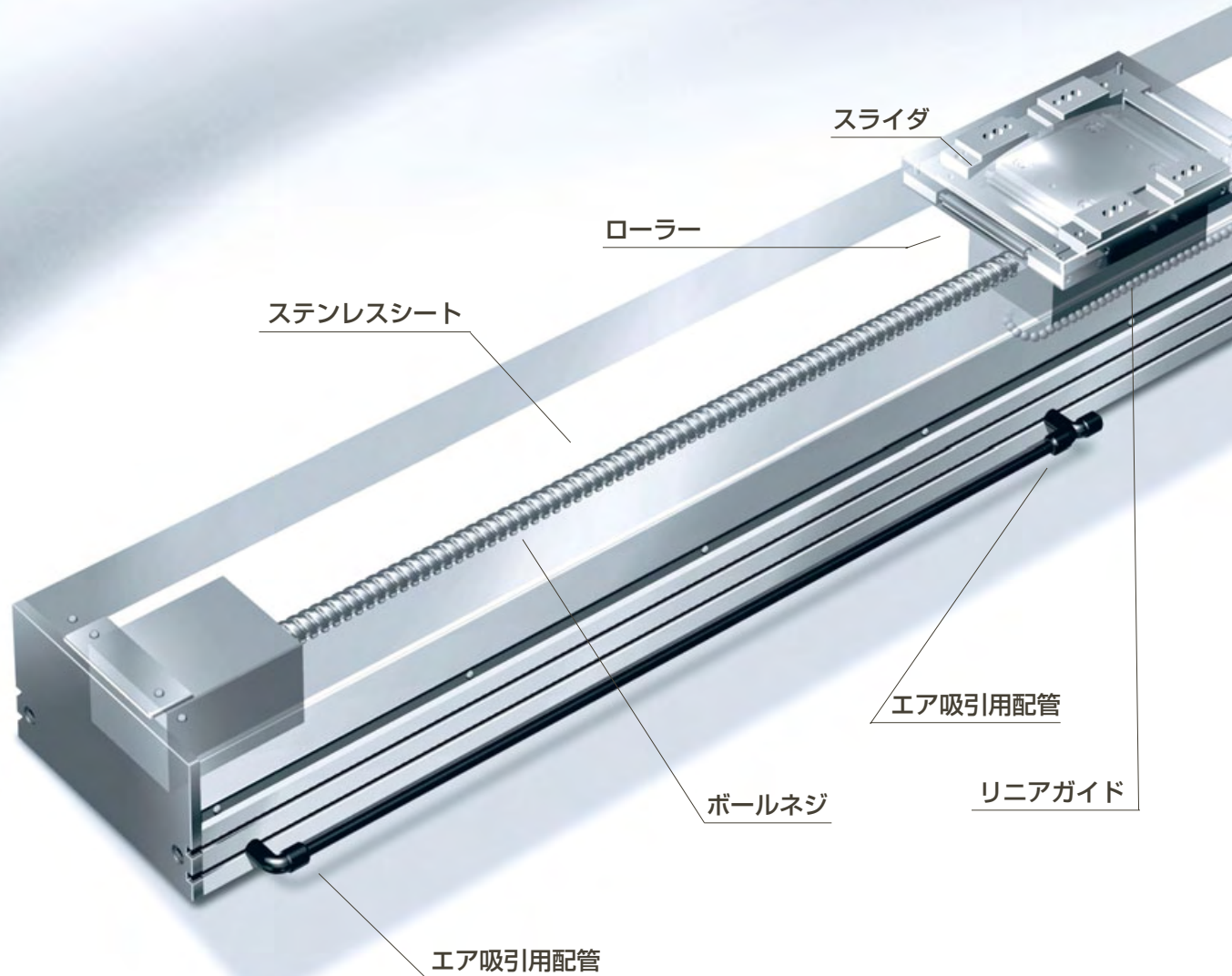
## 特長

製品体系

仕様一覧表

クリーン対応シリーズは、クリーン度クラス10(0.1 $\mu$ m)に対応した  
クリーンルーム用アクチュエータです。

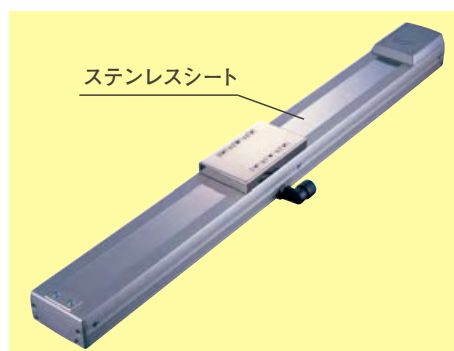
半導体関連やFPD関連等、塵や埃を嫌う製造工程の、  
搬送、位置決め等に利用頂けます。



# 1 ステンレスシートによる密閉構造により クリーン度クラス10を実現

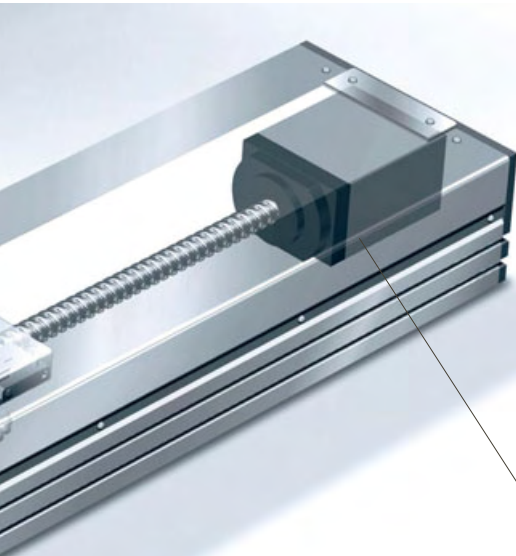
本体上面のステンレスシートにより開口部のない密閉構造を実現。本体内部のエア吸引を行うことで、クリーン度クラス10対応を実現しました。

また密閉構造のため、垂直方向や水平横立て方向といった従来制限されていた設置方向でも使用が可能になりました。



注意事項

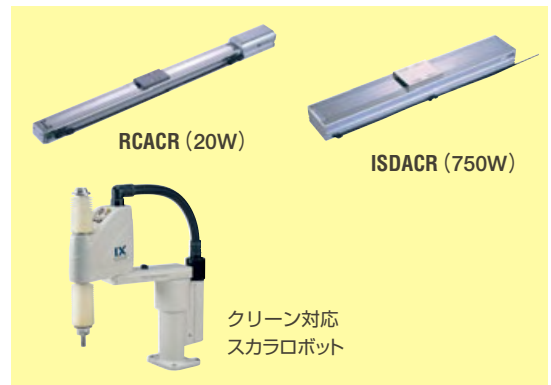
型式項目説明



ACサーボモータ

## 2 小型から大型まで、幅広いバリエーションを用意

ワークの大きさや設置スペースに応じて、小型(20Wクラス)から超大型(750Wクラス)まで幅広いバリエーションの中から選定が可能です。またクリーン仕様の直交ロボットも対応しています(寸法等はお問い合わせ下さい)。小物部品の高速搬送を希望される場合は、クリーン対応スカラロボットもご選択出来ます。



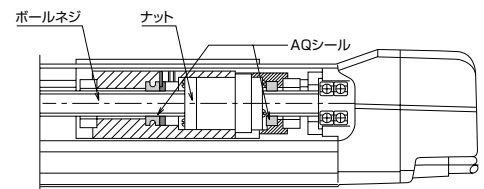
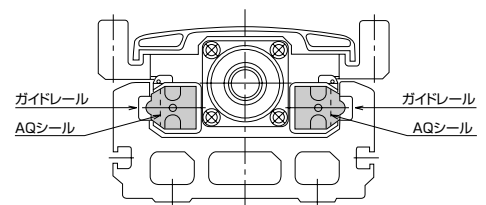
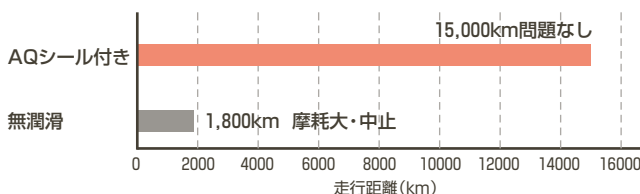
## 3 最大2000mm/sec、加速度1Gの高速移動が可能

短いタクトタイムを要求される用途でも、最大2000mm/sec、加速度1Gでの高速移動によりお客様の要望にお答えします。また最大の可搬質量は水平150kg、垂直60kgまで対応可能※<sup>1</sup>ですので、重量物の搬送にも十分対応可能です。  
(※1) 水平150kg、垂直60kgは、速度500mm/sec、加速度0.3Gの場合の値です。

## 4 長期メンテナンスフリーを実現したAQシール(オプション)

長期にわたり自動的に潤滑油を供給するAQシールをオプション設定していますのでグリスアップの回数を極限まで減らし、メンテナンスフリーを実現しました。クリーンルーム内でも使用可能です。

走行試験データ(AQシールの有無による)



I/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I/ススカラ  
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

特長

クリーンルーム対応シリーズ

製品体系

仕様一覧表

## RCP2CRシリーズ

パルスモータをサーボ制御することで低価格と高機能を実現

→ 詳細はロボシリンダ総合カタログをご覧ください

RCP2CR-SA5C

幅52mm



RCP2CR-SA6C

幅58mm



RCP2CR-SA7C

幅73mm



RCP2CR-SS7C

幅60mm



RCP2CR-SS8C

幅80mm



## RCACRシリーズ

DC24Vで動作可能な小型サーボアクチュエータ

→ 詳細はロボシリンダ総合カタログをご覧ください

RCACR-SA4C

幅40mm



RCACR-SA5C/SA5D

幅52mm



RCACR-SA6C/SA6D

幅58mm



## RCS2CRシリーズ

高荷重・ロングストロークに対応したAC100/200V電源タイプ

→ 詳細はロボシリンダ総合カタログをご覧ください

RCS2CR-SA4C

幅40mm



RCS2CR-SA5C/SA5D

幅52mm



RCS2CR-SA6C/SA6D

幅58mm



RCS2CR-SA7C

幅73mm



RCS2CR-SS7C

幅60mm



RCS2CR-SS8C

幅80mm



注意事項

型式項目説明

**ISDACR**シリーズ (標準タイプ)  
**ISPDACR**シリーズ (高精度タイプ)

最大可搬は水平150kg、垂直60kg。  
高精度タイプは、繰返し位置決め精度±0.01mmを達成。

小型

ISDACR (ISPDACR) -S

幅94mm

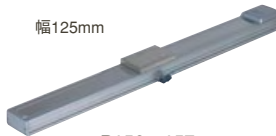


P155

中型

ISDACR (ISPDACR) -M-100  
ISDACR (ISPDACR) -M-200

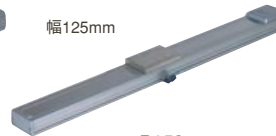
幅125mm



P156、157

ISDACR (ISPDACR) -MX-200

幅125mm

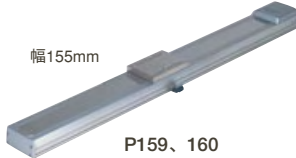


P158

大型

ISDACR (ISPDACR) -L-200  
ISDACR (ISPDACR) -L-400

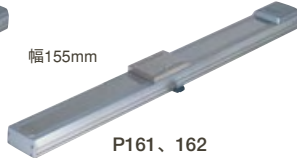
幅155mm



P159、160

ISDACR (ISPDACR) -LX-200  
ISDACR (ISPDACR) -LX-400

幅155mm

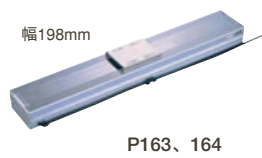


P161、162

超大型

ISDACR (ISPDACR) -W-600  
ISDACR (ISPDACR) -W-750

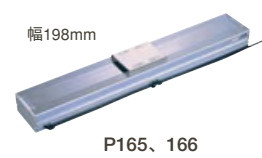
幅198mm



P163、164

ISDACR (ISPDACR) -WX-600  
ISDACR (ISPDACR) -WX-750

幅198mm



P165、166

**ISDACR-ESD**シリーズ

アクチュエータの部材をすべて導電化し、静電気の帯電を防止したタイプです。

ISDACR-S-ESD (幅94mm)  
ISDACR-M-ESD (幅125mm)  
ISDACR-L-ESD (幅155mm)



P167、168

**IX-NNC**シリーズ

クラス10対応のスカラロボットです。

IX-NNC1205 (アーム長120)  
IX-NNC1505 (アーム長150)  
IX-NNC1805 (アーム長180)



P169、170、171

IX-NNC2515 (アーム長250)  
IX-NNC3515 (アーム長350)



P173、174

IX-NNC50□□ (アーム長500)  
IX-NNC60□□ (アーム長600)



P175、176

IX-NNC70□□ (アーム長700)  
IX-NNC80□□ (アーム長800)



P177、178



特長

製品体系

クリーンルーム対応シリーズ

仕様一覧表

RCP2CRシリーズ

	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (注1)	可搬質量(注2)		リード	型式	掲載ページ
		水平	垂直			
		50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 700 800 900 1000	(kg)	(kg)	(mm)	
RCP2CR	600	4	1	12	RCP2CR-SA5C-I-42P-12-□□□□	ロボシリンダ 総合カタログ をご覧下さい
	300	8	2.5	6	RCP2CR-SA5C-I-42P-6-□□□□	
	150	8	4.5	3	RCP2CR-SA5C-I-42P-3-□□□□	
	600	6	~1.5	12	RCP2CR-SA6C-I-42P-12-□□□□	
	300	12	~3	6	RCP2CR-SA6C-I-42P-6-□□□□	
	150	12	~6	3	RCP2CR-SA6C-I-42P-3-□□□□	
	533 (400)	~25	~5	16	RCP2CR-SA7C-I-56P-16-□□□□	
	266	~30	~10	8	RCP2CR-SA7C-I-56P-8-□□□□	
	133	~30	~15	4	RCP2CR-SA7C-I-56P-4-□□□□	
	600	~30	~4	12	RCP2CR-SS7C-I-42P-12-□□□□	
	300	~30	~8	6	RCP2CR-SS7C-I-42P-6-□□□□	
	150	~30	~12	3	RCP2CR-SS7C-I-42P-3-□□□□	
	665 (500)	~40	~5	20	RCP2CR-SS8C-I-56P-20-□□□□	
	333 (300)	~50	~12	10	RCP2CR-SS8C-I-56P-10-□□□□	
	165 (150)	~55	~20	5	RCP2CR-SS8C-I-56P-5-□□□□	

RCACRシリーズ

	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (注1)	可搬質量(注2)		モータ容量	リード	型式	掲載ページ
		水平	垂直				
		50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 700 800 900 1000	(kg)	(kg)	(W)	(mm)	
RCACR	665	4	1	20	10	RCACR-SA4C-□-20-10-□□□□	ロボシリンダ 総合カタログ をご覧下さい
	330	6	2.5		5	RCACR-SA4C-□-20-5-□□□□	
	165	8	4.5		2.5	RCACR-SA4C-□-20-2.5-□□□□	
	800	4	1	20	12	RCACR-SA5□-□-20-12-□□□□	
	400	8	2		6	RCACR-SA5□-□-20-6-□□□□	
	200	12	4		3	RCACR-SA5□-□-20-3-□□□□	
	800	6	1.5	30	12	RCACR-SA6□-□-30-12-□□□□	
	400	12	3		6	RCACR-SA6□-□-30-6-□□□□	
	200	18	6		3	RCACR-SA6□-□-30-3-□□□□	

RCS2CRシリーズ

	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (注1)	可搬質量(注2)		モータ容量	リード	型式	掲載ページ
		水平	垂直				
		50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 700 800 900 1000	(kg)	(kg)	(W)	(mm)	
RCS2CR	665	4	1	20	10	RCS2CR-SA4C-□-20-10-□□□□	ロボシリンダ 総合カタログ をご覧下さい
	330	6	2.5		5	RCS2CR-SA4C-□-20-5-□□□□	
	165	8	4.5		2.5	RCS2CR-SA4C-□-20-2.5-□□□□	
	800	4	1	20	12	RCS2CR-SA5□-□-20-12-□□□□	
	400	8	2		6	RCS2CR-SA5□-□-20-6-□□□□	
	200	12	4		3	RCS2CR-SA5□-□-20-3-□□□□	
	800	6	1.5	30	12	RCS2CR-SA6□-□-30-12-□□□□	
	400	12	3		6	RCS2CR-SA6□-□-30-6-□□□□	
	200	18	6		3	RCS2CR-SA6□-□-30-3-□□□□	
	800	12	3	60	16	RCS2CR-SA7C-□-60-16-□□□□	
	400	25	6		8	RCS2CR-SA7C-□-60-8-□□□□	
	200	40	12		4	RCS2CR-SA7C-□-60-4-□□□□	
	600	15	4	60	12	RCS2CR-SS7C-□-60-12-□□□□	
	300	30	8		6	RCS2CR-SS7C-□-60-6-□□□□	
	1000	20	4		20	RCS2CR-SS8C-□-100-20-□□□□	
	500	40	8	100	10	RCS2CR-SS8C-□-100-10-□□□□	
	1000	30	6		20	RCS2CR-SS8C-□-150-20-□□□□	
	500	60	12		10	RCS2CR-SS8C-□-150-10-□□□□	

(注1) 帯の中の数字がストローク毎の最高速度です。

(注2) 可搬質量は定格加速度(P151参照)で動作させた場合の値です。

注意事項

型式項目説明

ISDACR/ISPDACRシリーズ

	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (注1)	可搬質量(注2)		モータ容量 (W)	リード (mm)	型式	掲載ページ
		水平	垂直				
		(kg)	(kg)				
ISDACR ISPDACR	800 760	12	3	60	16	IS(P)DACR-S-□-60-16-□□□□	P155
	400 380	25	6		8	IS(P)DACR-S-□-60-8-□□□□	
	200 190	50	14		4	IS(P)DACR-S-□-60-4-□□□□	
	1000 915 735 600 500	20	3.5	100	20	IS(P)DACR-M-□-100-20-□□□□	P156
	500 455 365 300 250	40	9		10	IS(P)DACR-M-□-100-10-□□□□	
	250 225 180 150 125	80	19		5	IS(P)DACR-M-□-100-5-□□□□	
	1000 915 735 600 500	40	9	200	20	IS(P)DACR-M-□-200-20-□□□□	P157
	500 455 365 300 250	80	19		10	IS(P)DACR-M-□-200-10-□□□□	
	1000 930 765 640 545 465	40	9	200	20	IS(P)DACR-L-□-200-20-□□□□	P159
	500 465 380 320 270 230	80	19		10	IS(P)DACR-L-□-200-10-□□□□	
	1000 930 765 640 545 465	80	19	400	20	IS(P)DACR-L-□-400-20-□□□□	P160
	1000 950 830 740 540 490 340	40	-		20	IS(P)DACR-LX-□-200-20-□□□□	
	1000 950 830 740 540 490 340	80	-	400	20	IS(P)DACR-LX-□-400-20-□□□□	P162
	2000 1965 1605 1335 1130 970 840	60	14		600	40	
	1000 980 800 665 565 485 420	120	29	20		IS(P)DACR-W-□-600-20-□□□□	
	500 490 400 330 280 240 210	150	60	10		IS(P)DACR-W-□-600-10-□□□□	
	2000 1780 1525 1320	60	14	750	50	IS(P)DACR-W-□-750-50-□□□□	P164
	1000 1050 890 780 680	120	29		25	IS(P)DACR-W-□-750-25-□□□□	
	2000 1965 1725 1530 1365 1005 915 655	60	-	600	40	IS(P)DACR-WX-□-600-40-□□□□	P165
	1000 980 860 785 680 500 455 325	120	-		20	IS(P)DACR-WX-□-600-20-□□□□	
	2000 2000 1680 1440 1035	60	-	750	50	IS(P)DACR-WX-□-750-50-□□□□	P166
	1250 1200 1075 790 720 515	120	-		25	IS(P)DACR-WX-□-750-25-□□□□	

ISDACR-ESDシリーズ

	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (注1)	可搬質量(注2)		モータ容量 (W)	リード (mm)	型式	掲載ページ
		水平	垂直				
		(kg)	(kg)				
ISDACR ESD	800 760	12	3	60	16	ISDACR-S-60-16-□□□□ESD	P167
	400 380	25	6		8	ISDACR-S-60-8-□□□□ESD	
	200 190	50	14		4	ISDACR-S-60-4-□□□□ESD	
	1000 915 735 600 500	20	3.5	100	20	ISDACR-M-100-20-□□□□ESD	
	500 455 365 300 250	40	9		10	ISDACR-M-100-10-□□□□ESD	
	250 225 180 150 125	80	19		5	ISDACR-M-100-5-□□□□ESD	
	1000 915 735 600 500	40	9	200	20	ISDACR-M-200-20-□□□□ESD	
	500 455 365 300 250	80	19		10	ISDACR-M-200-10-□□□□ESD	
	1000 930 765 640	40	9	200	20	ISDACR-L-200-20-□□□□ESD	
	500 465 380 320	80	19		10	ISDACR-L-200-10-□□□□ESD	
	1000 930 765 640	80	19	400	20	ISDACR-L-400-20-□□□□ESD	

IXシリーズ

	アーム長(mm)と合成最高速度(mm/s)	可搬質量		Z軸ストローク		型式	掲載ページ
		定格	最大	標準	オプション		
		(kg)	(kg)	(mm)			
IX	2053	0.2	1	50	-	IX-NNC1205	P169
	2304	0.2	1	50	-	IX-NNC1505	P170
	2555	0.2	1	50	-	IX-NNC1805	P171
	3142	1	3	150	-	IX-NNC2515	P173
	3979	1	3	150	-	IX-NNC3515	P174
	6283	2	10	200	300	IX-NNC5020(5030)	P175
	7121	2	10	200	300	IX-NNC6020(6030)	P176
	6597	5	20	200	400	IX-NNC7020(7040)	P177
	7121	5	20	200	400	IX-NNC8020(8040)	P178

(注1)帯の中の数字がストローク毎の最高速度です。

(注2)可搬質量は定格加速度(P151参照)で動作させた場合の値です。

IXシリーズは加速度の設定により定格から最大まで変化します。



特長

製品体系

仕様一覧表

カタログスペックの注意点 &lt;スライダタイプ: ISDACR/ISPDACR/ISDACR-ESD&gt;

## 速度

速度は、アクチュエータのスライダを移動させるときの設定速度です。スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置(指定されたポジション)の手前で減速して停止します。

<ご注意ください>

- ① 設定速度に到達するまでの時間は、加速(減速)度により異なります。
- ② 移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しきれない場合があります。
- ③ ロングストロークの軸の場合、危険回転数の関係から、最高速度が低下します。  
(600ストローク以上をご使用になる場合は、寸法図内のストローク別最高速度をご確認ください)
- ④ 移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速・収束の時間も考慮して下さい  
(移動時間の計算方法は巻末-9ページをご参照下さい)
- ⑤ 速度はプログラム上で、1mm/secごとの設定が出来ます。

## 加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。両方ともプログラム上では「G」で指定します(0.3G=2940mm/sec<sup>2</sup>)。

<ご注意ください>

- ① 加速(減速)度は、数字を大きくすると加速(減速)している時間が短くなり、移動時間は短縮します。しかし加速(減速)度を大きくした場合は、急加速(減速)となりショックも大きくなります。
- ② 定格加速度は0.3G(リード4、5は0.15G)です。  
(可搬質量は、定格加速度で動作した場合で設定されています)
- ③ 最大加速度は1G(中間サポートタイプを除く)ですが、定格加速度より上の加速度で使用した場合、最大可搬質量は低下します。(詳細は巻末-10ページをご覧ください)
- ④ 加速度はプログラム上で、0.01G毎の設定が出来ます。

## 繰り返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。  
(繰り返し位置決め精度と絶対位置決め制度の違いは巻末-16ページをご参照下さい)

## 原点

原点は標準モータ側、原点逆仕様が反モータ側に設定されます。

<ご注意ください>

- ・ インクリメンタル仕様のアクチュエータは、電源を入れ直した場合は必ず原点復帰の動作が必要となります(アブソリュート仕様は不要です)。
- ・ 原点復帰動作中は、スライダがメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- ・ 原点の位置を標準から原点逆仕様に変更する場合は、返却調整が必要となりますのでご注意ください。

## デューティー

弊社アクチュエータは原則として、デューティー50%以内でご使用下さい。

$$\text{デューティー(\%)} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$$

## 本体内部エア吸引

クリーン対応タイプをクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベース横のエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。タイプ毎の吸引量は各ページの型式/スペックをご参照下さい。また発塵量は動作パターンにより異なりますので、定格使用以上で使う場合には吸引量を増やす必要があります。

## &lt;スカラタイプIX-NNC&gt;

※(注1)~(注10)は、本文ページの注記と対応しております。

**(注1)  
繰り返し位置決め精度**

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。  
(繰り返し位置決め精度と絶対位置決め精度の違いは巻末-16ページをご参照下さい)  
スペックの繰り返し位置決め精度の数値は、周囲温度20℃一定時の値です。

**(注2)  
最大動作速度**

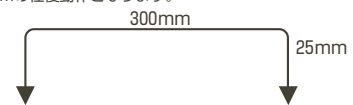
スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。  
CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

**(注3)  
標準サイクルタイム**

標準サイクルタイムは、上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作の時間です(粗位置決め)  
※アーム長120/150/180タイプは、0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作となります。

&lt;ご注意ください&gt;

スペックの数値は、2kg搬送、最速動作条件時の値です。

**最速動作での連続運転は出来ません。****(注4)  
第3軸押し込み推力**

第3軸押し込み推力は、垂直軸の先端でものを押し力です。  
スペックの押し付け動作時の数値は、プログラムの押し付け命令実行時の最大押し込み力となります。  
またスペックの最大推力の数値は、通常位置決め動作時の最大推力です。  
通常位置決め動作で押し込みを行った場合は、瞬間的に最大推力の3倍の力がかかる場合があります。  
押し込み動作を行う場合は、必ずプログラムの押し付け命令を使用して行って下さい。

**(注5)  
第4軸許容慣性モーメント**

第4軸許容慣性モーメントは、スカラロボットの第4軸(回転軸)の回転中心換算の慣性モーメント許容値です。  
第4軸回転中心からツール重心までのオフセット量は、40mm以内として下さい。  
ツール重心位置が第4軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。

**(注6)  
アラーム表示灯**

アラーム表示灯はスカラロボット本体第2アーム上部に設置されています。  
コントローラがエラーを発生した場合等に点灯させることが出来ますが、使用する場合はお客様がコントローラのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

**(注7)  
ブレーキ解除スイッチ**

ブレーキ解除スイッチはアラーム表示等同様、本体第2アーム上部に設置されています。  
ブレーキ解除スイッチを有効にするためには、お客様がロボット本体にあるブレーキ電源の配線に、**DC24Vを供給して下さい。**

**(注8)  
本体内部エア吸引**

スカラクリーンタイプをクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベース横(または後ろ)のエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。  
吸引量は各タイプの共通仕様をご参照下さい。  
また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

**(注9)  
ケーブル**

スカラロボットのモータ、エンコーダケーブルは、本体に直接接続されています。  
ジョイント仕様ではありませんので、納入後ケーブル長さを変更するのは困難です。  
ご注文時にケーブル長さを5m(記号5L)か10m(記号10L)のどちらかからご選択下さい。

**(注10)  
動作範囲**

アブソリュートリセット及び腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びますので周辺機器との干渉にご注意下さい。

**加減速度の設定について**

加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。  
又、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。  
連続動作を行う際は加減速値を下げるか、加減速後に3秒以上の停止時間を設けてください。  
※**加減速度設定の目安は巻末-11をご参照下さい。**

特長

製品体系

仕様一覧表

単軸ロボット型式項目説明 クリーンルーム対応シリーズ

クリーン対応アクチュエータの型式は下記のスライダタイプとスカラロボット(右ページ参照)に分類されます。型式の各項目の内容(①~⑨)は下記をご参照下さい。また各項目の選択範囲はタイプ毎に異なりますので、詳細は各タイプのページをご参照下さい。

【ISDACR/ISPDACRシリーズ】

①シリーズ	②タイプ	③エンコーダ種類	④モータ種類	⑤リード	⑥ストローク	⑦適応コントローラ	⑧ケーブル長	⑨オプション
ISDACR 標準タイプ ISPDACR 高精度タイプ	S 小型 M 中型 MX 中型中間サポ付 L 大型 LX 大型中間サポ付 W 超大型 WX 超大型中間サポ付	A アブソリュート I インクリメンタル	60 60W 100 100W 200 200W 400 400W 600 600W 750 750W	4 4mm 5 5mm 8 8mm 10 10mm 16 16mm 20 20mm 25 25mm 30 30mm 40 40mm 50 50mm	100 100mm ~ ~ 2500 2500mm 100mm毎設定	T1 XSEL-J/K SCON T2 SSEL XEL-P/O	N ケーブルなし S 3m M 5m X□□ 長さ指定	AQ AQシール B ブレーキ NM 原点逆仕様 RT ボール保持機構付が VR 吸引用継手 取付勝手違い

【ISDACR-ESDシリーズ】

①シリーズ	②タイプ	③エンコーダ種類	④モータ種類	⑤リード	⑥ストローク	⑦適応コントローラ	⑧ケーブル長	⑨オプション
ISDACR 標準タイプ	S 小型 M 中型 L 大型	A アブソリュート I インクリメンタル	60 60W 100 100W 200 200W 400 400W	4 4mm 5 5mm 8 8mm 10 10mm 16 16mm 20 20mm	100 100mm ~ ~ 1000 1000mm 100mm毎設定	T1 XSEL-J/K SCON T2 SSEL XEL-P/O	N ケーブルなし S 3m M 5m X□□ 長さ指定	AQ AQシール B ブレーキ NM 原点逆仕様 RT ボール保持機構付が VR 吸引用継手 取付勝手違い

① シリーズ

各シリーズの名称を表します。  
標準タイプ : C10ボールネジタイプ  
(繰返し位置決め精度±0.02mm)  
高精度タイプ : C5相当ボールネジタイプ  
(繰返し位置決め精度±0.01mm)

② タイプ

形状(スライダ、アーム等)、サイズ(S、M、L等)等による分類を表します。

③ エンコーダ種類

アクチュエータに装着されているエンコーダが、「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。  
A: アブソリュートタイプ  
電源を落としてもスライダの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。  
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。

④ モータ出力

アクチュエータに装着されているモータの出力を表します。(単位はWです)

⑤ リード

ボールネジのリードを表します。(単位はmmです)  
リードはボールネジが1回転した場合にスライダが移動する距離を表します。  
リードの数値が大きいくほど最高速度は早くなります。

⑥ ストローク

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)

⑦ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。  
※T1仕様とT2仕様はアクチュエータ本体は同じですが、コントローラと接続するケーブルが異なります。

⑧ ケーブル長

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□□: 3、5m以外の長さを指定する場合  
(例 X08 : 8m)

⑨ オプション

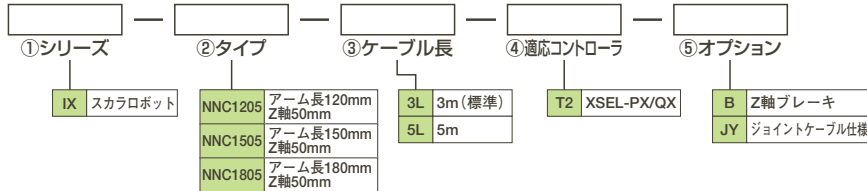
アクチュエータに装着されるオプションを表します。  
※複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入下さい。  
(例 AQ-B-NM)  
ESD : 【静電気対策仕様】  
アクチュエータの構造部材を導電化し、アクチュエータ本体の帯電を防止します。  
※ESD仕様は対応可能なタイプが決まっていますのでご注意ください(P167参照)  
AQ : 【AQシール】  
ボールネジ及びガイドの摺動部に潤滑油を供給するユニットです(P181参照)。  
B : 【ブレーキ】  
垂直使用時の電源断又はサーボオフした場合に、スライダ落下を防止するためのブレーキです。  
NM : 【原点逆仕様】  
原点は通常モータ側に設定されていますが、原点の位置を反対側に指定する場合に表記します。  
RT : 【ボール保持機構付ガイド】  
ガイドのボール(鋼球)とボールの間にスペーサ(保持器)を入れるオプションです。低騒音化と長寿命化に効果があります。  
VR : 【吸引用継手取付勝手違い】  
吸引用継手は標準がモータ側から見て本体左側に設置されていますが、これを勝手違い側(右側)に変更する場合に表記します。

注意事項

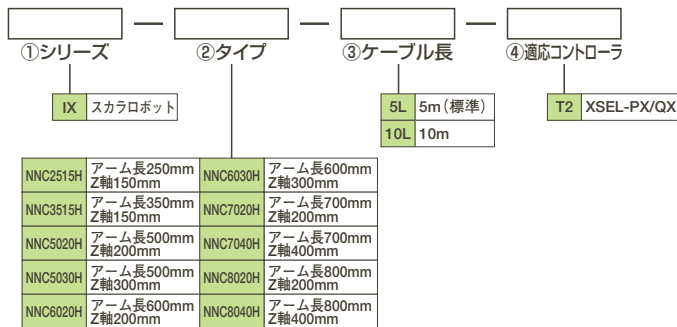
クリーンルーム対応シリーズ  
型式項目説明

スカラロボット型式項目説明 クリーンルーム対応シリーズ

【IX-NNC1205／1505／1805タイプ】



【IX-NNC2515H／3515H／50□□H／60□□H／70□□H／80□□Hタイプ】



① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

② タイプ

機種、アーム長及びZ軸長さを表します。

③ ケーブル長

本体とコントローラを接続するケーブルの長さを表します。長さはNNC1205／1505／1805タイプが3m (標準)と5m、その他のタイプが5m (標準)と10mの2種類から選択が可能です。ケーブルは本体から直接出ていてコントローラに接続する仕様ですが、NNC1205／1505／1805の3タイプは、単軸ロボットと同様のジョイントケーブル仕様がオプションで選択可能です。

④ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。T1仕様とT2仕様はスカラ本体は同じですがコントローラと接続するケーブルが異なります。T1 : XSEL-JX/KX  
T2 : XSEL-PX/QX

⑤ オプション

NNC1205／1505／1805のみZ軸用ブレーキがオプション設定となります。(それ以外の機種は標準設定となります)  
電源OFF又はサーボOFF時にZ軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、ブレーキの手配をお願いします。  
又、同機種のみ本体・コントローラ間のケーブルをジョイント仕様に変更する事が出来ます。(それ以外の機種は固定ケーブルとなります)  
ケーブルを可動させる場合は断線の恐れがありますのでジョイント仕様をご使用下さい。

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



# ISDACR-S クリーン対応単軸ロボット 小型 本体幅94mm 60W ストレート形状

# ISPDACR-S クリーン対応単軸ロボット 小型 本体幅94mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様	S	A:アブソリュート I:インクリメンタル	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm 5 600:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし 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153ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

※1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力 (N)	吸引量 (N & /min)
						水平(G)		垂直(G)		水平(kg)		垂直(kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDACR[ISPDACR]-S-①-②-16-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100~600	1~800	0.3	1.0	0.3	0.7	12	3.5	3	2	63.7	30
8			1~400		0.3	0.6	0.3	0.5	25	12	6	5	127.4	20	
4			1~200		0.15	0.5	0.15	0.3	50	30	14	12	254.8	10	

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤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
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

## 共通仕様

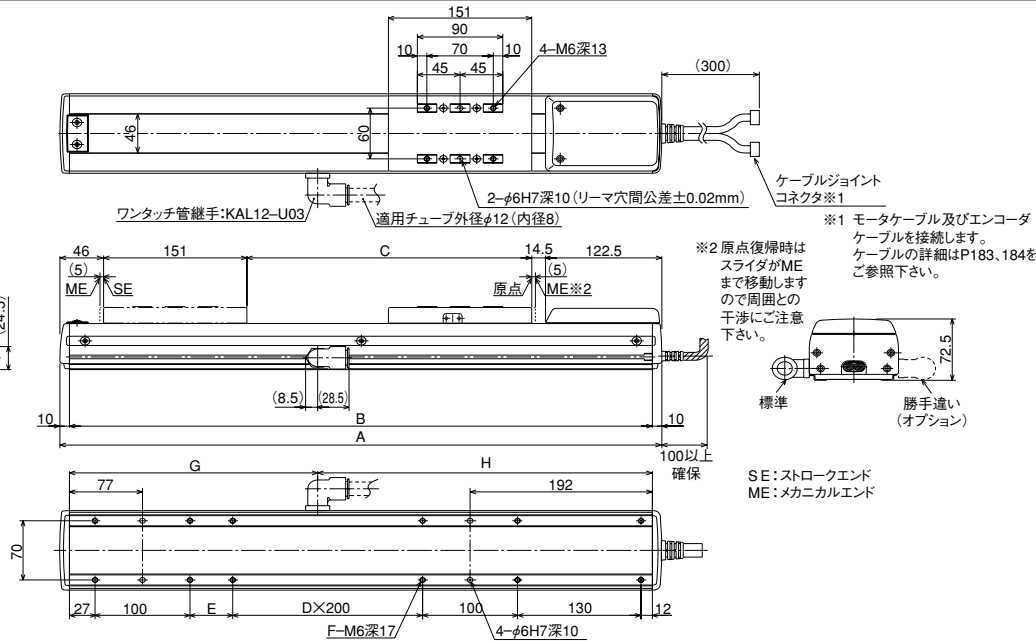
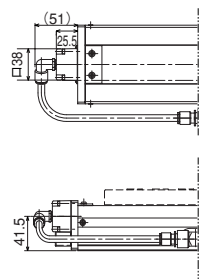
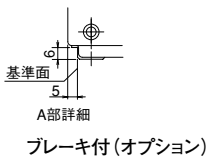
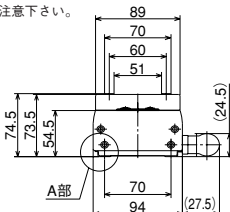
繰り返し位置決め精度(注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注5)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注7)	Ma: 28.4N・m Mb: 40.2N・m Mc: 65.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注8)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

## 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

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



※ブレーキ付は全長が50mm、質量が0.4kgアップします。

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600							
A	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934							
B	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914							
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600							
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—							
E	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545							
F	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14							
G	159.0	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5	311.5	336.5	359.0	386.5	411.5							
H	255.0	277.5	302.5	327.5	352.5	377.5	402.5	427.5	455.0	477.5	502.5							
質量(kg)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	7.0							
最高速度 (mm/s)	リード16						800						760					
	リード8						400						380					
	リード4						200						190					

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジションナバー列制御	→P625



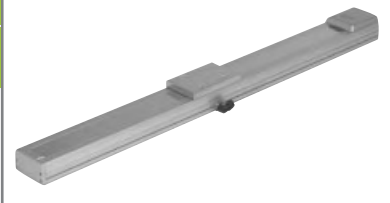
(注1)50毎ストロークは標準設定です。  
 (注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
 (注3)加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。  
 (注4、5、6)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。  
 (注7)10,000km走行寿命の場合です。  
 (注8)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

# ISDACR-M-100 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅125mm 100W

# ISPDACR-M-100 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅125mm 100W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート型 I:インクリメンタル	100:100W	20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm 50mm単位 (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし 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153ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(G)		垂直(G)		水平(kg)		垂直(kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDACR[ISPDACR]-M-①-100-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	20	100~1000	1~1000	0.3	1.0	0.3	0.7	20	6	3.5	2	84.3	70
10			1~500		0.3	0.6	0.3	0.5	40	20	9	7	169.5	30	
5			1~250		0.15	0.5	0.15	0.3	80	45	19	15	340.1	15	

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤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
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

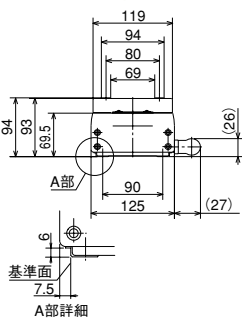
### 共通仕様

繰り返し位置決め精度(注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
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7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 161.7N・m
張り出し荷重長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm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	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

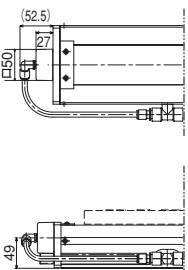
### 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

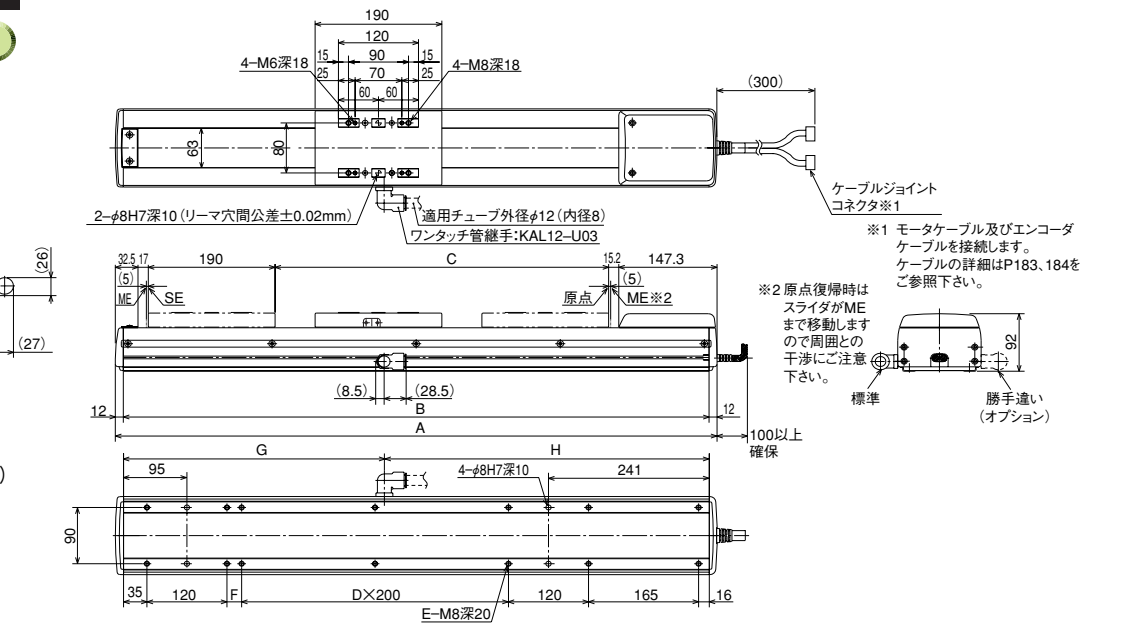
2次元 CAD 3次元 CAD



ブレーキ付 (オプション)



\*ブレーキ付は全長が51.5mm、質量が0.7kgアップします。



ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000
A	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	—	—	—	—	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122
G	191	213	240	265	290	315	340	365	391	413	440	465	490	515	540	565	591	613	640
H	287	315	338	363	388	413	438	463	487	515	538	563	588	613	638	663	687	715	738
質量(kg)	8.2	8.8	9.3	9.9	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1	16.7	17.3	17.9	18.4
最高速度 (mm/s)	リード20	1000																	
	リード10	500																	
	リード5	250																	

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625

**注意**

(注1) 50毎ストロークは標準値設定です。  
 (注2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
 (注3) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。  
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPDACRシリーズの数値です。  
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注8) 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)

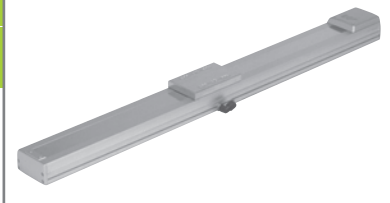


# ISDACR-M-200 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅125mm 200W ストレート形状

# ISPDACR-M-200 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅125mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし 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153ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

※1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力 (N)	吸引量 (N & /min)
						水平(G)		垂直(G)		水平(kg)		垂直(kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDACR(ISPDACR)-M-□-200-20-□-□-□-□	アブソリュート	200	20	100~1000	1~1000	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	5	169.5	70
ISDACR(ISPDACR)-M-□-200-10-□-□-□-□	インクリメンタル		10			1~500	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19		

※上記型式の□はエンコーダ種類、□はストローク、□は適応コントローラ、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

※リード30の仕様は特注にて製作可能です。

## オプション

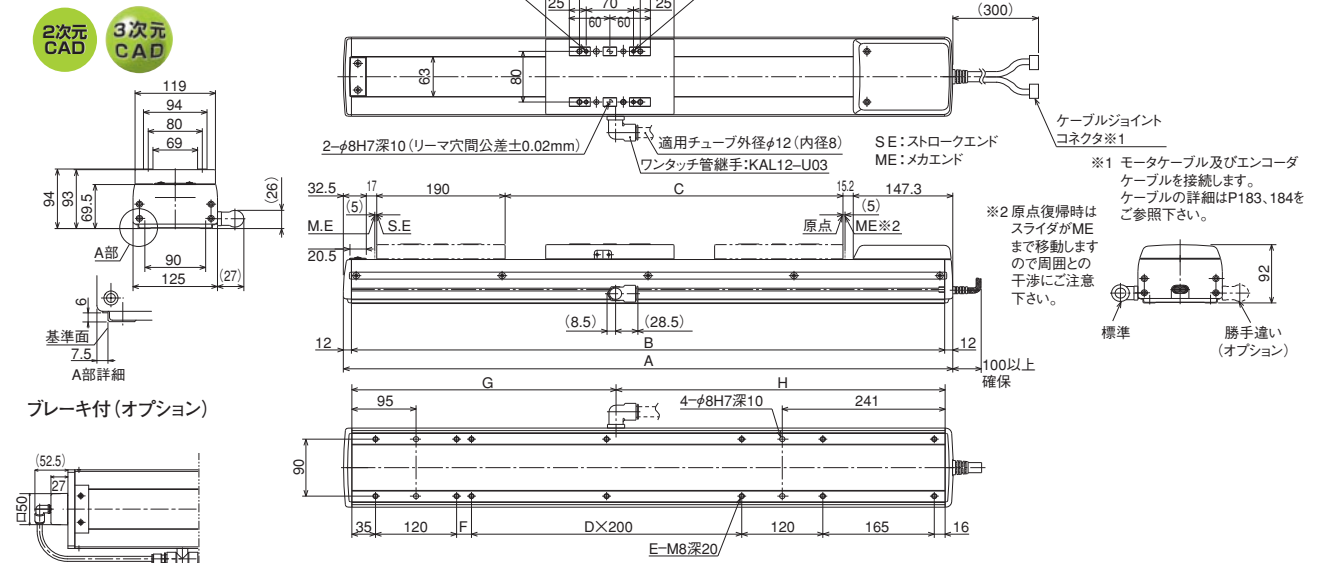
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

## 共通仕様

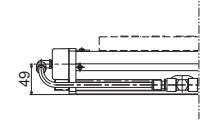
繰り返し位置決め精度(注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロスモーション(注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注8)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

## 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。



## ブレーキ付 (オプション)



※ブレーキ付は全長が51.5mm、質量が0.7kgアップします。

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	
A	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
D	—	—	—	—	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	
G	191	213	240	265	290	315	340	365	391	413	440	465	490	515	540	565	591	613	640	
H	287	315	338	363	388	413	438	463	487	513	538	563	588	613	638	663	687	715	738	
質量(kg)	8.4	9.0	9.6	10.2	10.7	11.3	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	15.7	15.3	15.9	16.4	17.0	17.5	18.1	18.7	
リード20											915		735		600		500			
リード10											455		365		300		250			

※最高速度(mm/s)  
※ストロークにより変化します。

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸				→P625

⚠ ご注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
 (注2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
 (注3) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。  
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPDACRシリーズの数値です。  
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注8) 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)

# ISDACR-MX-200

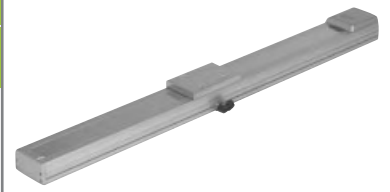
クリーン対応単軸ロボット 中型中間サポートタイプ  
本体幅125mm 200W ストレート形状

# ISPDACR-MX-200

クリーン対応単軸ロボット 中型中間サポートタイプ  
本体幅125mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:7軸12bit I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm	800:800mm 2000:2000mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし 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153ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

※1.0G=980mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	加速度(注2)		可搬質量(注2)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(G)	垂直(G)	水平(kg)	垂直(kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISDACR(ISPDACR)-MX-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュートインクリメンタル	200	20	800~2000	1~1000	0.3	水平専用	40	水平専用	169.5	70

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

\*水平横立方向では使用出来ません。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

### 共通仕様

繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
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6)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm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	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュウ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

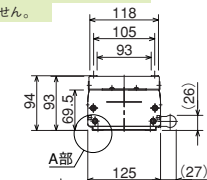
### 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

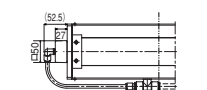
2次元 CAD 3次元 CAD

\*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

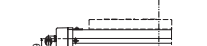
\*中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。



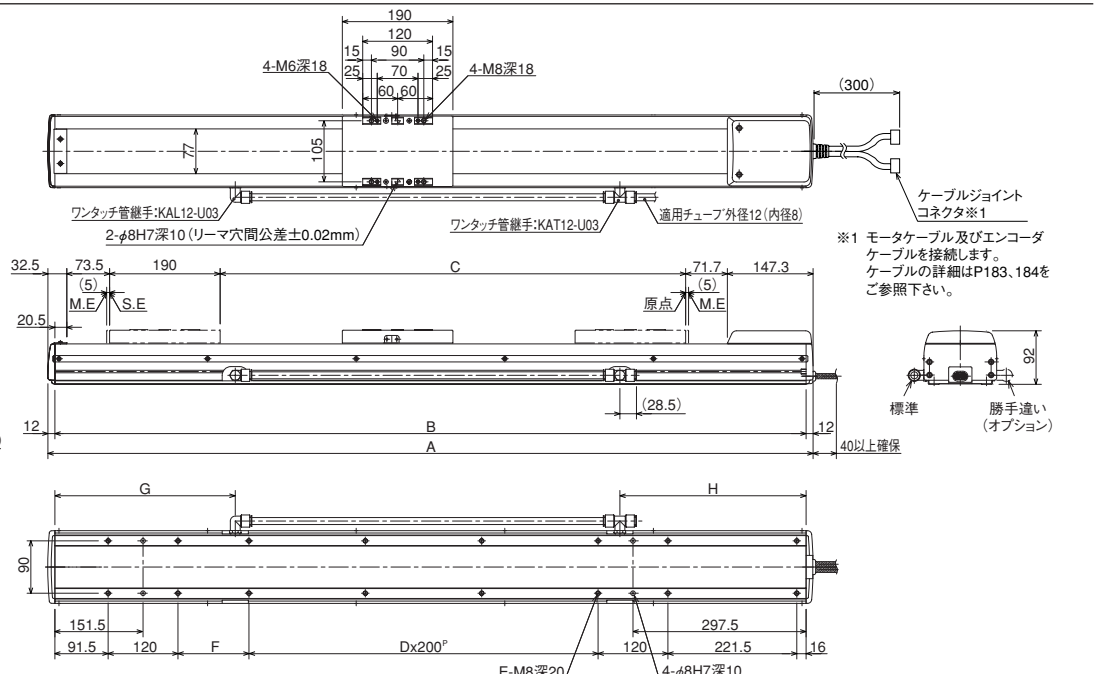
ブレーキ付(オプション)



\*ブレーキ付は全長が51.5mm、質量が0.7kgアップします。



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP183、184をご参照下さい。



ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1315	1415	1515	1615	1715	1815	1915	2015	2115	2215	2315	2415	2515
B	1291	1391	1491	1591	1691	1791	1891	1991	2091	2191	2291	2391	2491
C	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28
F	122	222	122	222	122	222	122	222	122	222	122	222	122
G	310	350	370	400	420	450	470	500	510	550	570	600	620
H	320	380	380	430	420	480	470	530	520	580	580	630	620
質量(kg)	19.3	20.4	21.6	22.7	23.8	25.0	26.1	27.3	28.4	29.5	30.7	31.8	32.9

最高速度(mm/s)  
※ストロークにより変化します。

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625



注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
 (注2) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。  
 (注3、4、5) 【 】内はISPDACRシリーズの数値です。  
 (注6) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注7) 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)

# ISDACR-L-200 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅155mm 200W ストレート形状

# ISPDACR-L-200 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅155mm 200W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm S 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし 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153ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

\*1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力 (N)	吸引量 (N & /min)
						水平(G)		垂直(G)		水平(kg)		垂直(kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDACR[ISPDACR]-L-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1000	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	4	169.5	90
ISDACR[ISPDACR]-L-①-200-10-②-③-④-⑤	インクリメンタル		10			0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	14		

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤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
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

## 共通仕様

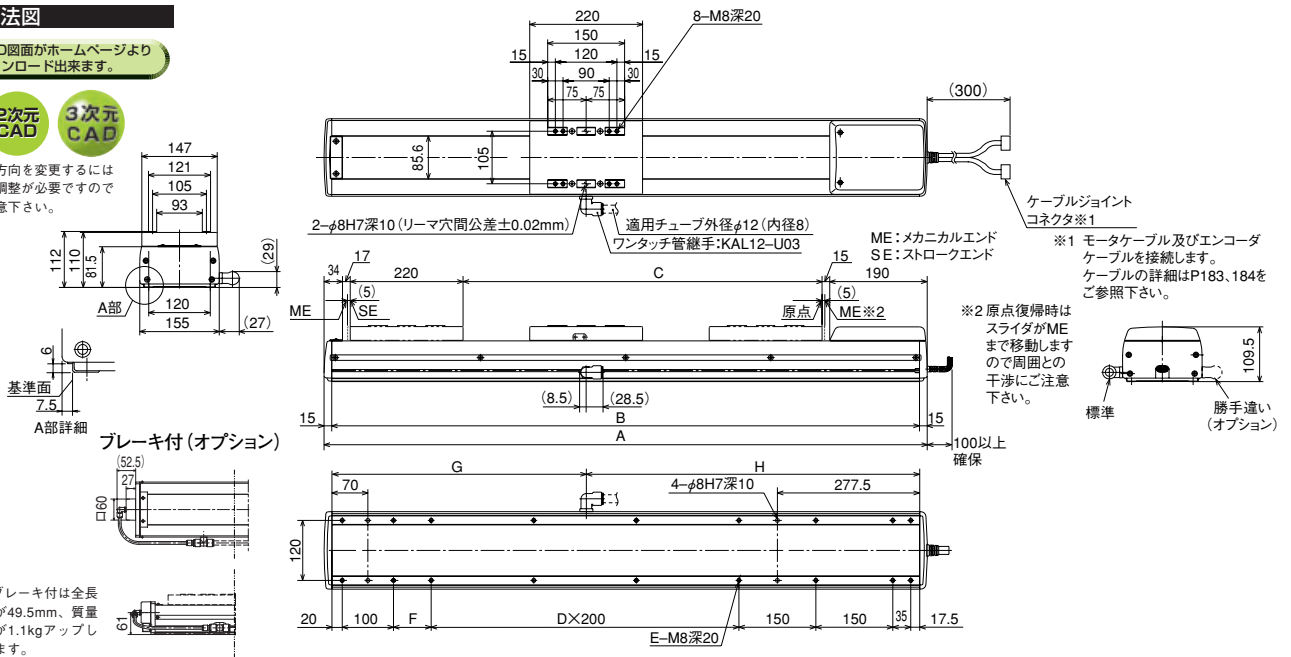
繰り返し位置決め精度(注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注5)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注7)	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注8)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

## 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

\*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



\*ブレーキ付は全長が49.5mm、質量が1.1kgアップします。

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	(1050)	1100	(1150)	1200
A	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
D	—	—	—	1	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	22
F	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5
G	179.5	221.0	246.0	271.0	296.0	321.0	346.0	371.0	379.5	421.0	446.0	471.0	496.0	521.0	546.0	571.0	579.5	621.0	646.0	671.0	696.0	721.0	746.0
H	366.5	375	400.0	425.0	450.0	475.0	500.0	525.0	566.5	575.0	600.0	625.0	650.0	675.0	700.0	725.0	766.5	775.0	800.0	825.0	850.0	875.0	900.0
質量(kg)	13.2	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	18.0	18.8	19.6	20.4	21.2	22.0	22.8	23.6	24.4	25.2	26.0	26.8	27.6	28.4	29.2	30.0	30.8

最高速度 (mm/s)  
\*ストロークにより変化します。

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジショナー パルス列制御	→P625



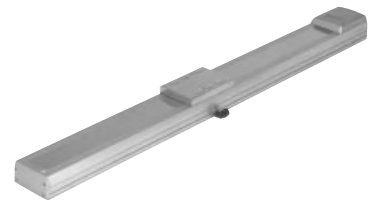
(注1)50毎ストロークは標準設定です。  
 (注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
 (注3)加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。  
 (注4、5、6)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。  
 (注7)10,000km走行寿命の場合です。  
 (注8)ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

# ISDACR-L-400 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅155mm 400W ストレート形状

# ISPDACR-L-400 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅155mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート値 I:インクリメンタル	400:400W	20:20mm	100:100mm 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし 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153ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

※1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(G)		垂直(G)		水平(kg)		垂直(kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDACR[ISPDACR]-L-□-400-20-□-□-□-□	アブソリュート インクリメンタル	400	20	100~1200	1~1000	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	340.1	90

\*上記型式の□はエンコーダ種類、□はストローク、□は適応コントローラ、□はケーブル長、□はオプションが入ります。  
\*リード40の仕様は特注にて製作可能です。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

### 共通仕様

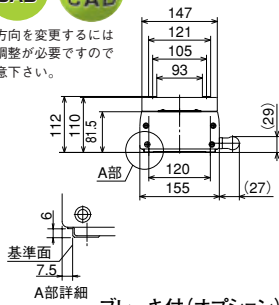
繰り返し位置決め精度(注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注5)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注7)	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 248.9N・m
張り出し荷重長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

### 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。

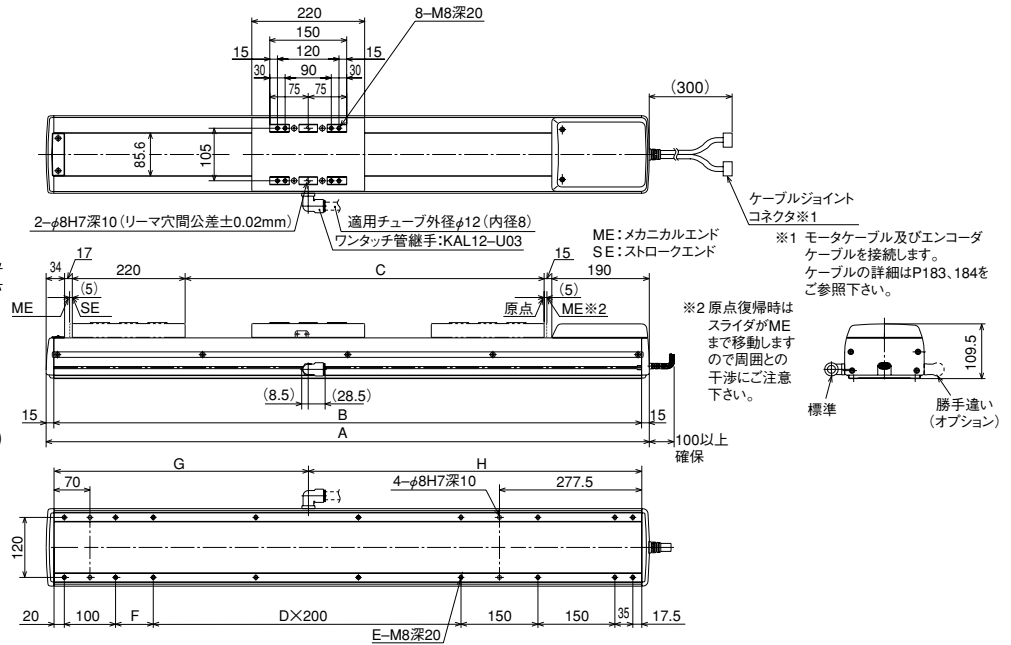
2次元 CAD 3次元 CAD

\*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ブレーキ付(オプション)

\*ブレーキ付は全長が49.5mm、質量が1.1kgアップします。



ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	(1050)	1100	(1150)	1200
A	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
D	—	—	—	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	20	22	22	22	22
F	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5
G	179.5	221.0	246.0	271.0	296.0	321.0	346.0	371.0	379.5	421.0	446.0	471.0	496.0	521.0	546.0	571.0	579.5	621.0	646.0	671.0	696.0	721.0	746.0
H	366.5	375	400.0	425.0	450.0	475.0	500.0	525.0	566.5	575.0	600.0	625.0	650.0	675.0	700.0	725.0	766.5	775.0	800.0	825.0	850.0	875.0	900.0
質量(kg)	13.6	14.4	15.2	16.0	16.8	17.6	18.4	19.2	20.0	20.8	21.6	22.4	23.2	24.0	24.8	25.6	26.4	27.2	28.0	28.8	29.6	30.4	31.2

最高速度 (mm/s)  
\*ストロークにより変化します。

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸			単相 AC 200V	→P647
SCON	1軸			単相 AC 200V	→P625

**注意**

(注1) 50毎ストロークは標準値設定です。  
 (注2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
 (注3) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。  
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPDACRシリーズの数値です。  
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注8) 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)



# ISDACR-LX-200 クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅155mm 200W ストレート形状

# ISPDACR-LX-200 クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅155mm 200W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm	1000:1000mm S 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし 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153ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

\*1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	加速度(注2)		可搬質量(注2)		定格推力 (N)	吸引量 (N & /min)
						水平(G)	垂直(G)	水平(kg)	垂直(kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISDACR[ISPDACR]-LX-①-②-200-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000~2500	1~1000	0.3	水平専用	40	水平専用	169.5	90

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

\*水平横立方向では使用出来ません。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

## 共通仕様

繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 軌道C10 [軌道C5相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
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6)	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 248.9N・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 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリーン、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

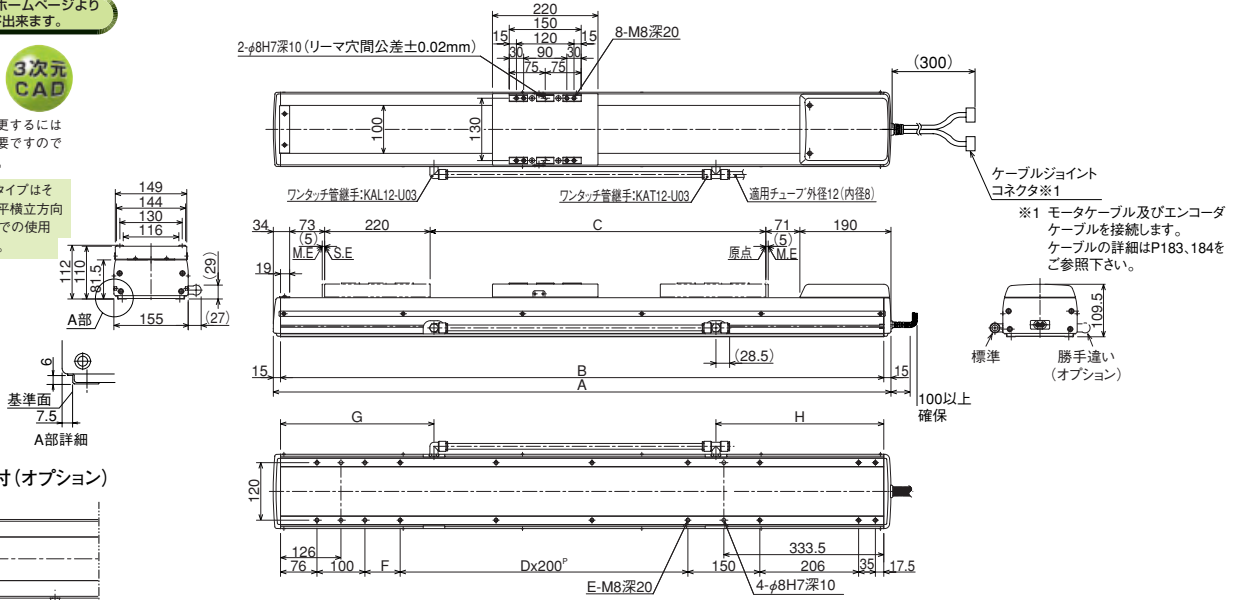
## 寸法図

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

\*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

\*中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。



ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500																																																	
A	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088																																																	
B	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	2258	2358	2458	2558	2658	2758	2858	2958	3058																																																	
C	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500																																																	
D	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12																																																	
E	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36																																																	
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5																																																	
G	390	420	440	470	490	520	530	570	590	620	640	670	690	720	730	770																																																	
H	390	450	440	500	490	550	540	590	590	650	640	700	690	750	740	790																																																	
質量(kg)	31.7	33.3	34.9	36.5	38.1	39.8	41.4	43.0	44.6	46.2	47.8	49.4	51.0	52.6	54.2	55.8																																																	
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード20					1000					950					830					740					650					590					540					490					440					410					370					340				

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625
			ポジションナバリストリ制御		



(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)

(注2) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。

(注3, 4, 5) 【 】内はISPDACRシリーズの数値です。

(注6) 10,000km走行寿命の場合です。

(注7) 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)

# ISDACR-LX-400

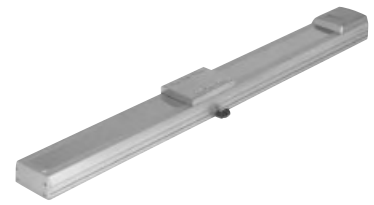
クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅155mm 400W  
ストレート形状

# ISPDACR-LX-400

クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅155mm 400W  
ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	LX	タイプ	400	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし 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153ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

※1.0G=980mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	加速度(注2)		可搬質量(注2)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(G)	垂直(G)	水平(kg)	垂直(kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISDACR(ISPDACR)-LX-①-400-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	20	1000~2500	1~1000	0.3	水平専用	80	水平専用	340.1	90

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

※水平横立方向では使用出来ません。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

### 共通仕様

繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
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6)	Ma:104.9N・m Mb:149.9N・m Mc:248.9N・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 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12

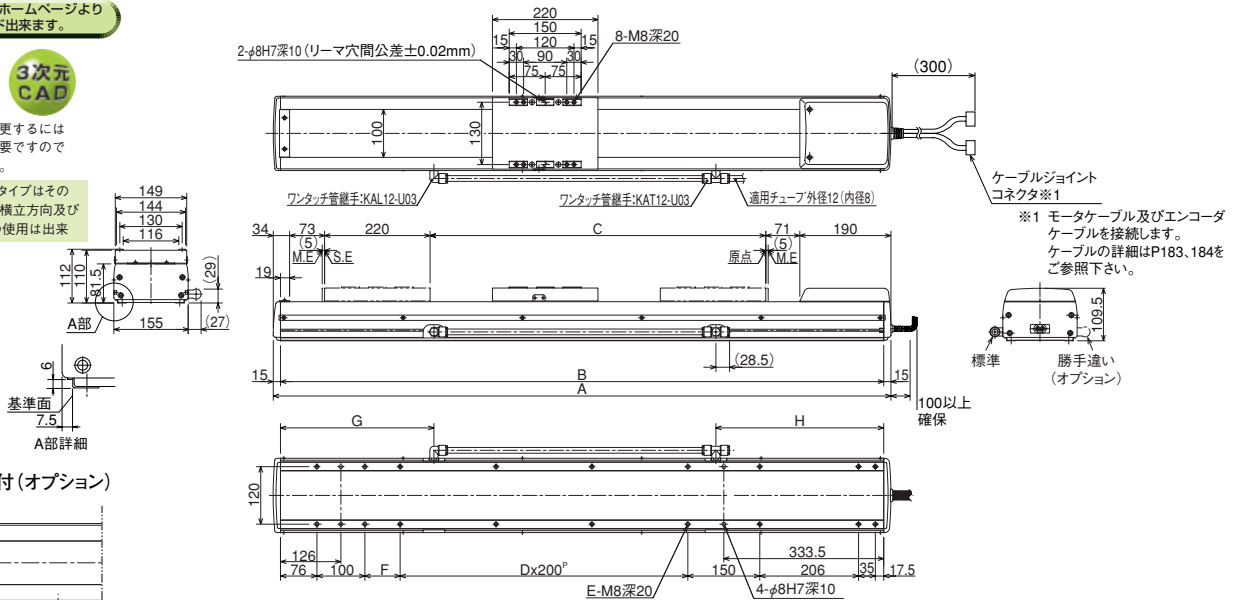
### 寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

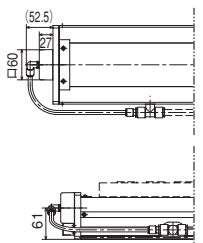
2次元 CAD 3次元 CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

※中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。



### ブレーキ付(オプション)



※ブレーキ付は全長が49.5mm、質量が1.1kgアップします。

最高速度(mm/s)  
※ストロークにより変化します。

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088
B	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	2258	2358	2458	2558	2658	2758	2858	2958	3058
C	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5
G	390	420	440	470	490	520	530	570	590	620	640	670	690	720	730	770
H	390	450	440	500	490	550	540	590	590	650	640	700	690	750	740	790
質量(kg)	32.1	33.7	35.3	36.9	38.5	40.1	41.7	43.4	45.0	46.6	48.2	49.8	51.4	53.0	54.6	56.2
リード20	1000					950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸			単相 AC 200V	→P647
SCON	1軸			単相 AC 200V	→P625



注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
 (注2) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。  
 (注3, 4, 5) 【 】内はISPDACRシリーズの数値です。  
 (注6) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注7) 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)



# ISDACR-W-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W ストレート形状

# ISPDACR-W-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	600:600W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照

\*形式項目の内容は153ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

※1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)				定格推力 (N)	吸引量 (N & /min)
						水平(G)		垂直(G)		水平(kg)		垂直(kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDACR[ISPDACR]-W-□-600-40-□-□-□-□-□	アブソリュート インクリメンタル	600	40	100~1300	1~2000	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255	120
20			1~1000		0.3	1.0	0.3	0.8	120	36	29	15	510	60	
10			1~500		0.3	0.6	0.3	0.5	150	75	60	40	1020	40	

\*上記型式の□はエンコーダ種類、□はストローク、□は適応コントローラ、□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	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P181	マスター軸指定	LM	→P181
ブレーキ	B	→P181	原点逆指定	NM	→P181
クリーブセンサ	C	→P181	スレーブ軸指定	S	→P181
原点リミットスイッチ	L	→P181	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181

\*W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。

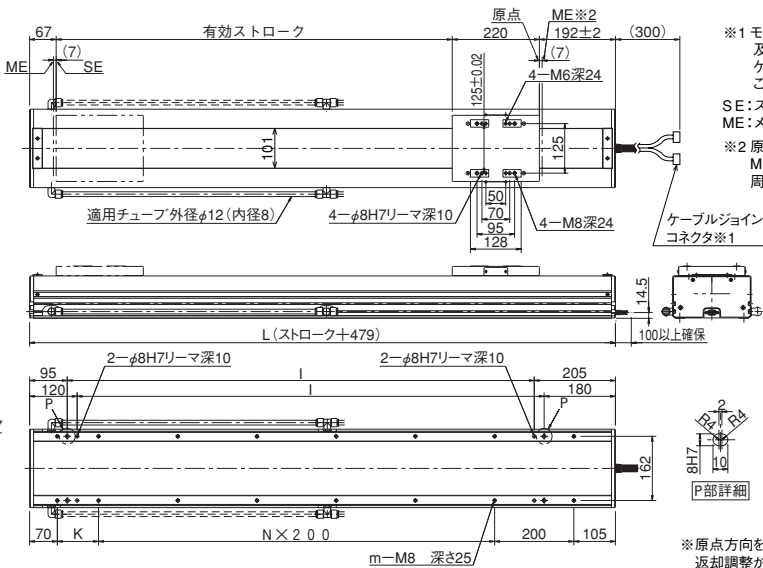
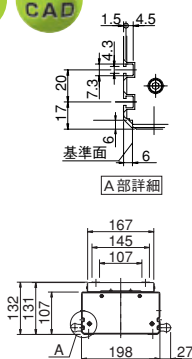
### 共通仕様

繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転動C10相当 [C5相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
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6)	Ma: 112.7N・m Mb: 161.7N・m Mc: 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm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	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

### 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 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP183, 184をご参照下さい。  
SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド  
※2 原点復帰時はスライダがME付近まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300												
L	579	679	779	879	979	1079	1179	1279	1379	1479	1579	1679	1779												
I	279	379	479	579	679	779	879	979	1079	1179	1279	1379	1479												
K	204	104	204	104	204	104	204	104	204	104	204	104	204												
N	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6												
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18												
質量(kg)	19.4	21.5	23.5	25.5	27.6	29.6	31.6	33.7	35.7	37.7	39.8	41.8	43.8												
最高速度 (mm/s)	リード40					1965					1605			1335			1130			970			840		
※ストロークにより変化します。	リード20					980					800			665			565			485			420		
	リード10					490					400			330			280			240			210		

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J(注8)	4軸				→P659
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P647
SCON	1軸		ポジションフリー パルス列制御		→P625

\*Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。



注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
(注2) 加速度と可搬質量の関係は、巻末-10をご参照下さい。(注3, 4, 5)【 】内はISPDACRシリーズの数値です。  
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注7) ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例, X08=8m)  
(注8) WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。

# ISDACR-W-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W ストレート形状

# ISPDACR-W-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート型 I:インクリメンタル	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm 1300:1300mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照



\*形式項目の内容は153ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

※1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(G)		垂直(G)		水平(kg)		垂直(kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDACR[ISPDACR]-W-①-750-50-②-③-④-L-⑤	アブソリュート	750	50	100~1300	1~2000	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255	120
ISDACR[ISPDACR]-W-①-750-25-②-③-④-L-⑤	インクリメンタル		25			1~1250	0.3	1.0	0.3	0.8	120	36	29		

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P181	マスター軸指定	LM	→P181
ブレーキ	B	→P181	原点逆指定	NM	→P181
クリーブセンサ	C	→P181	スレーブ軸指定	S	→P181
原点リミットスイッチ	L	→P181	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181

\*W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。

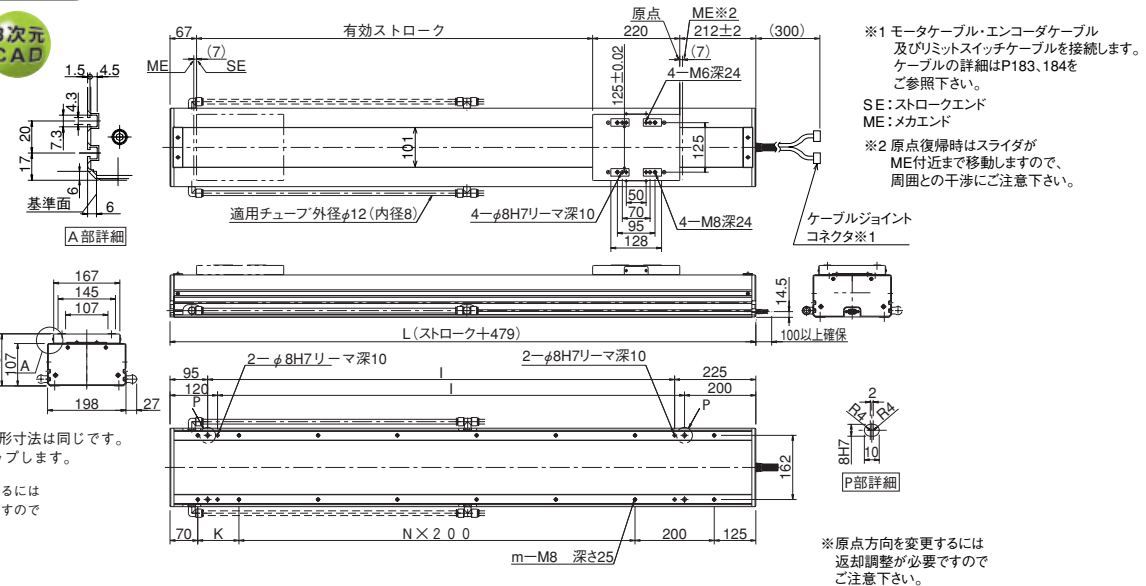
### 共通仕様

繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ25mm 転道C10相当【C5相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
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6)	Ma:112.7N・m Mb:161.7N・m Mc:356.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm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	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

### 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



\*ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

\*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300		
L	599	699	799	899	999	1099	1199	1299	1399	1499	1599	1699	1799		
I	279	379	479	579	679	779	879	979	1079	1179	1279	1379	1479		
K	204	104	204	104	204	104	204	104	204	104	204	104	204		
N	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6		
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18		
質量(kg)	23.4	25.5	27.5	29.5	31.6	33.6	35.6	37.7	39.7	41.7	43.8	45.8	47.8		
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード50	2000										1780	1525	1320	
	リード25	1250										1050	890	760	660

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J(注8)	4軸			単相AC 200V	→P659
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P647
SCON	1軸			パルス列制御	→P625

\*Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
(注2) 加速度と可搬質量の関係は、巻末-10をご参照下さい。(注3, 4, 5)【】内はISPDACRシリーズの数値です。  
(注6) 10,000km走行寿命の場合です。  
(注7) 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)  
(注8) WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。

# ISDACR-WX-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポータタイプ 本体幅198mm 600W ストレート形状

# ISPDACR-WX-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポータタイプ 本体幅198mm 600W ストレート形状 **高精度仕様**



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	600:600W	40:40mm 20:20mm	900:900mm 1 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照

※形式項目の内容は153ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

※1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup> ※中間サポータタイプは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	加速度(注2)		可搬質量(注2)		定格推力 (N)	吸引量 (N <sub>g</sub> /min)
						水平(G)	垂直(G)	水平(kg)	垂直(kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISPDACR[ISPDACR]-WX-①-②-600-40-③-④-L-⑤	アブソリュート	600	40	900~2500	1~2000	0.3	水平専用	60	水平専用	255	120
ISPDACR[ISPDACR]-WX-①-②-600-20-③-④-L-⑤	インクリメンタル		20		1~1000	0.3		120		510	60

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

※水平横立方向では使用出来ません。

## オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P181	マスター軸指定	LM	→P181
ブレーキ	B	→P181	原点逆指定	NM	→P181
クリーブセンサ	C	→P181	スレーブ軸指定	S	→P181
原点リミットスイッチ	L	→P181	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181

※WX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

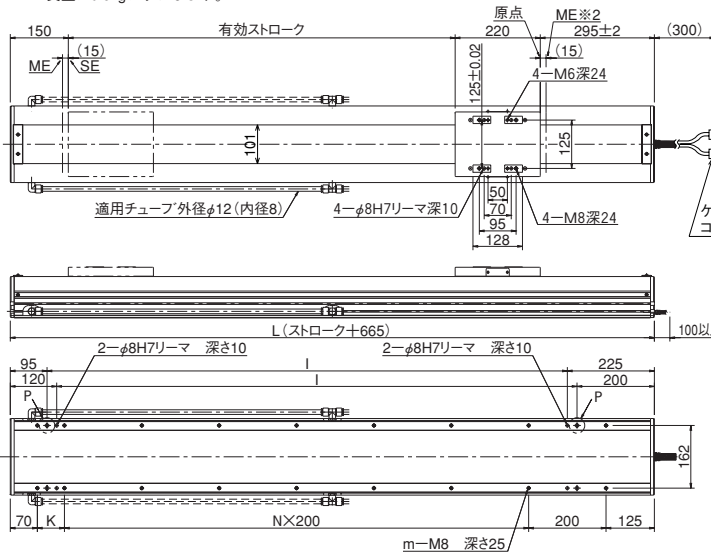
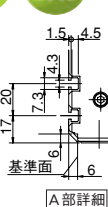
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 軌道C10相当【C5相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注6)	Ma: 112.7N・m Mb: 161.7N・m Mc: 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

## 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。

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

2次元 CAD  
3次元 CAD



※1 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP183, 184をご参照下さい。

SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド

※2 原点復帰時はスライダがME付近まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ケーブルジョイントコネクタ※1



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※中間サポータタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。

ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965	3065	3165
I	1245	1345	1445	1545	1645	1745	1845	1945	2045	2145	2245	2345	2445	2545	2645	2745	2845
K	170	70	170	70	170	70	170	70	170	70	170	70	170	70	170	70	170
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
m	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32
質量(kg)	39.5	41.5	43.6	45.6	47.6	49.7	51.7	53.8	55.8	57.8	59.9	61.9	63.9	66.0	68.0	70.0	72.1
最高速度 (mm/s)	リード40	2000				1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655
※ストロークにより変化します。	リード20	1000				980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J(注8)	4軸			単相AC 200V	→P647
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P625
SCON	1軸		ポジションフリーパルス列制御		

※WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

⚠ 注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)

(注2) 加速度と可搬質量の関係は、巻末-10をご参照下さい。

(注3, 4, 5) 【 】内はISPDACRシリーズの数値です。

(注6) 10,000km走行寿命の場合です。

(注7) ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例, X08=8m)

(注8) WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。

# ISDACR-WX-750

クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W  
ストレート形状

# ISPDACR-WX-750

クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W  
ストレート形状 高精度仕様

型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR標準仕様 ISPDACR高精度仕様		A:アブソリュート型 I:インクリメンタル	750:750W	50:50mm 25:25mm	900:900mm 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照



※形式項目の内容は153ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	加速度(注2)		可搬質量(注2)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(G)	垂直(G)	水平(kg)	垂直(kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISPDACR[ISPDACR-WX-①-750-50-②-③-④-L-⑤]	アブソリュート インクリメンタル	750	50	900~2500	1~2000	0.3	水平専用	60	水平専用	255	120
ISPDACR[ISPDACR-WX-①-750-25-②-③-④-L-⑤]			25		1~1250	0.3		120		510	60

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

※1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup> ※中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

※水平横立方向では使用出来ません。

### オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P181	マスター軸指定	LM	→P181
ブレーキ	B	→P181	原点逆指定	NM	→P181
クリーブセンサ	C	→P181	スレーブ軸指定	S	→P181
原点リミットスイッチ	L	→P181	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181

※WX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

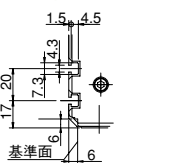
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ25mm 軌道C10相当 [C5相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注6)	Ma: 112.7N・m Mb: 161.7N・m Mc: 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュウ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

### 寸法図

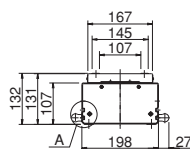
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。

2次元 CAD 3次元 CAD

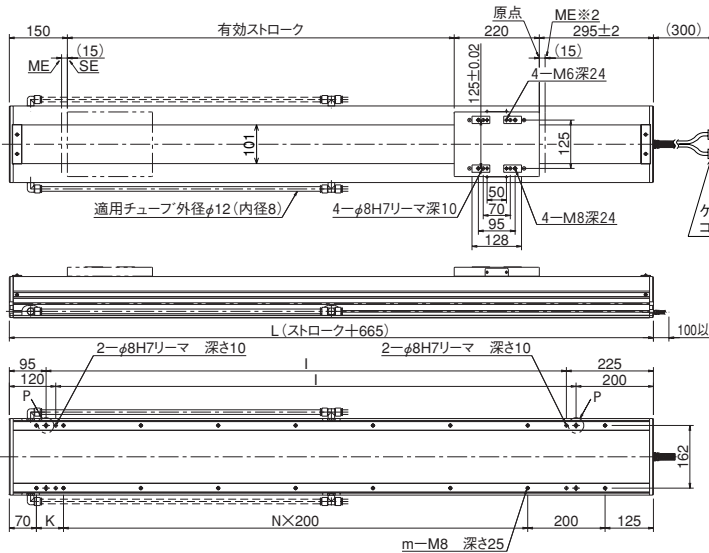


A部詳細



※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

※中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。



※1 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP183、184をご参照下さい。

SE: ストロークエンド ME: メカエンド

※2 原点復帰時はスライダがME付近まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ケーブルジョイントコネクタ※1

P部詳細

※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
L	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965	3065	3165	
I	1245	1345	1445	1545	1645	1745	1845	1945	2045	2145	2245	2345	2445	2545	2645	2745	2845	
K	170	70	170	70	170	70	170	70	170	70	170	70	170	70	170	70	170	
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	
m	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	
質量(kg)	44.5	46.5	48.6	50.6	52.6	54.7	56.7	58.8	60.8	62.8	64.9	66.9	68.9	71.0	73.0	75.0	77.1	
最高速度(mm/s)	リード50								2000		1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035
※ストロークにより変化します。	リード25				1250				1200	1075	965	870	790	720	660	605	555	515

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J(注8)	4軸			単相AC 200V	→P659
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P647
SCON	1軸			パルス列制御	→P625

※WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

**注意**

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)

(注2) 加速度と可搬質量の関係は、巻末-10をご参照下さい。

(注3、4、5) 【 】内はISPDACRシリーズの数値です。

(注6) 10,000km走行寿命の場合です。

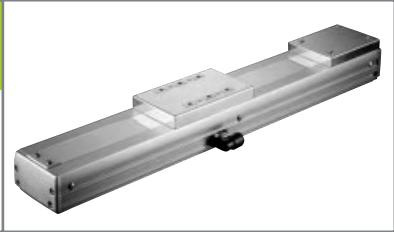
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

(注8) WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。



# ISDACR-ESD クリーン対応単軸ロボット 静電気対策仕様

Sタイプ(幅94mm)/Mタイプ(幅125mm)/Lタイプ(幅155mm)



型式項目	ISDACR	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		S: 小型 M: 中型 MX: 中型中間サポート付 L: 大型 LX: 大型中間サポート付	A: アブソリュート仕様 I: インクリメンタル仕様	60: 60W 100: 100W 200: 200W 400: 400W	20: 20mm 16: 16mm 10: 10mm 8: 8mm 5: 5mm 4: 4mm	100: 100mm 5 1000: 1000mm (50mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表 参照	

\*形式項目の内容は153ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (N $\phi$ /min)	
						水平(kg)	垂直(kg)				
ISDACR-S-①-60-16-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュートインクリメンタル	60	16	100~600	1~800	12	3	63.7	±0.02	30	
ISDACR-S-①-60-8-②-③-④-ESD-⑤			8		1~400	25	6	127.4		20	
ISDACR-S-①-60-4-②-③-④-ESD-⑤			4		1~200	50	14	254.8		10	
ISDACR-M-①-100-20-②-③-④-ESD-⑤		100	100	20	100~1000	1~1000	20	3.5		84.3	70
ISDACR-M-①-100-10-②-③-④-ESD-⑤				10		1~500	40	9		169.5	30
ISDACR-M-①-100-5-②-③-④-ESD-⑤				5		1~250	80	19		340.1	15
ISDACR-M-①-200-20-②-③-④-ESD-⑤		200	200	20	100~1000	1~1000	40	9		169.5	70
ISDACR-M-①-200-10-②-③-④-ESD-⑤				10		1~500	80	19		340.1	30
ISDACR-L-①-200-20-②-③-④-ESD-⑤				20		1~1000	40	9		169.5	90
ISDACR-L-①-200-10-②-③-④-ESD-⑤		200	200	10	100~1000	1~500	80	19		340.1	30
ISDACR-L-①-400-20-②-③-④-ESD-⑤				20		1~1000	80	19		340.1	90
ISDACR-L-①-400-10-②-③-④-ESD-⑤				10		1~500	80	19		340.1	30

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤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
AQシール	AQ	→P181	ボールネジはAQシール標準装備
ブレーキ	B	→P181	
原点逆仕様	NM	→P181	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P181	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P181	

## 共通仕様

ボールネジ	S: $\phi$ 12mm M: $\phi$ 16mm L: $\phi$ 20mm 転造C10
ロストモーション	0.05mm以下
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)	Sタイプ Ma: 28.4 Mb: 40.2 Mc: 65.7
	Mタイプ Ma: 69.6 Mb: 99.0 Mc: 161.7 Lタイプ Ma: 104.9 Mb: 149.9 Mc: 248.9
張り出し負荷長	Sタイプ Ma方向450以下 Mb, Mc方向: 450以下 Mタイプ Ma方向600以下 Mb, Mc方向: 600以下 Lタイプ Ma方向750以下 Mb, Mc方向: 750以下
ベース他構造部材	専用アルミ押し出し材(A6N01S-T5相当) 無電解ニッケルメッキ
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリーン、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手(帯電防止タイプ) 適用チューブ外形 $\phi$ 12

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジションナーバリス列制御	モータ400Wの場合 単相AC200V

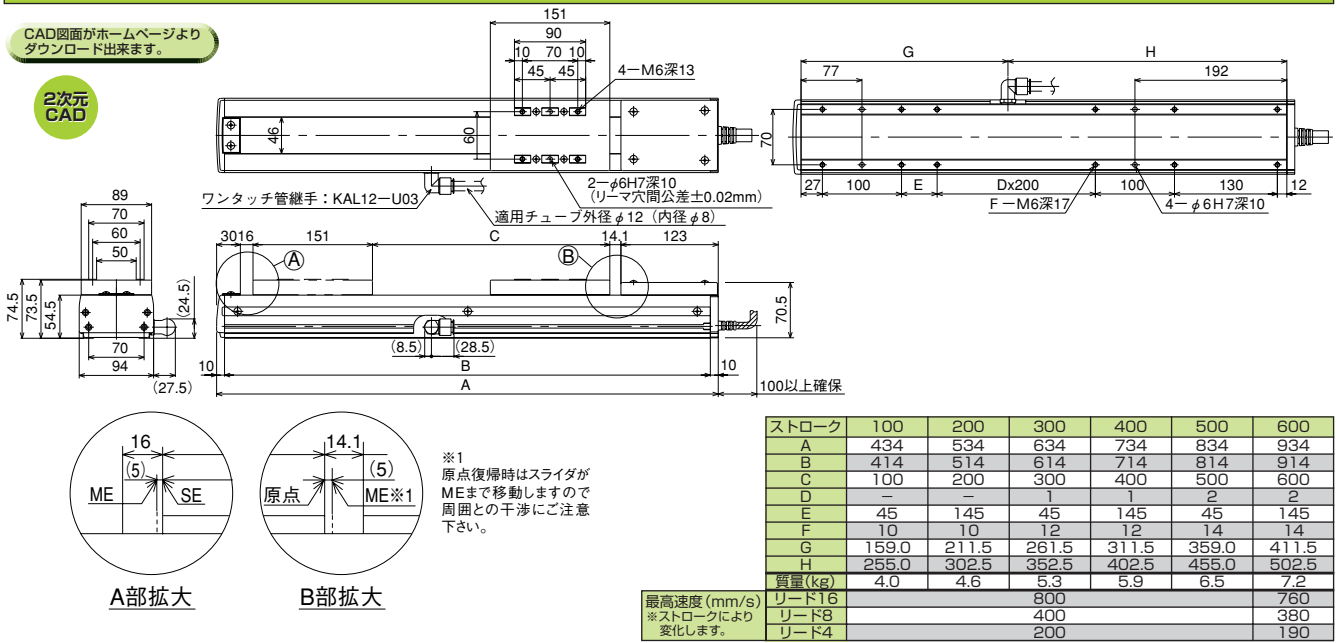


(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は右記表参照)。  
 (注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード4, 5は0.15G)で動作させた場合の値です。  
 (注3) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例.  $\times 08=8m$ )

## S(小型)タイプ(60W)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

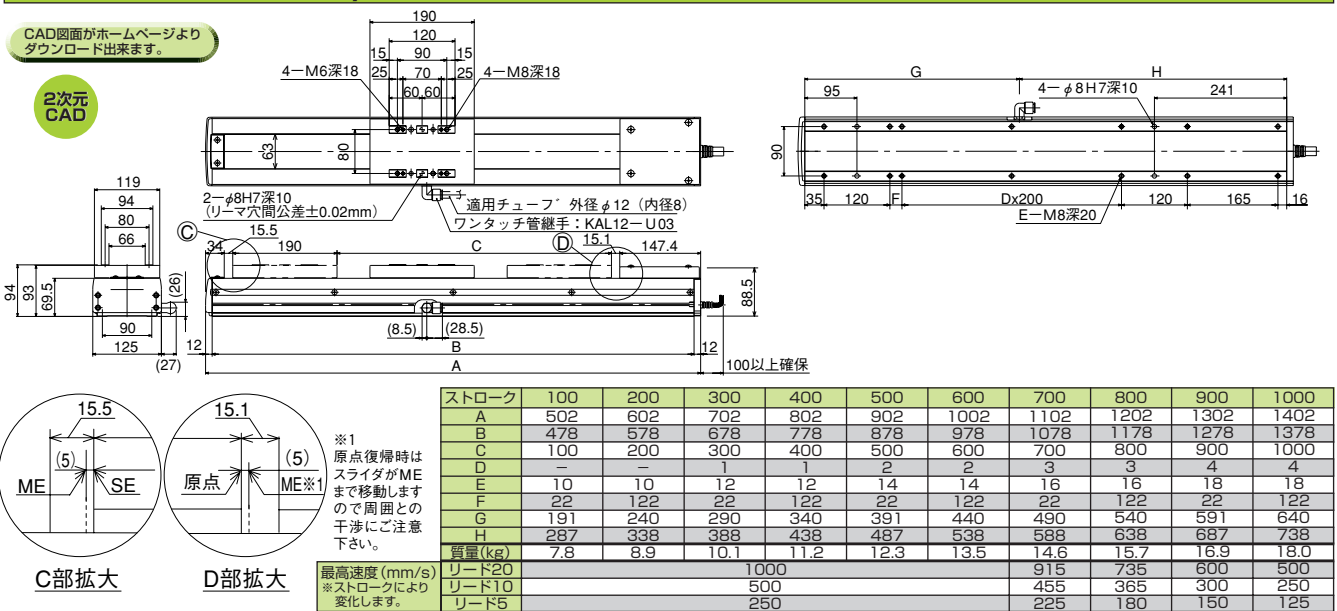
2次元 CAD



## M(中型)タイプ(100W/200W)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

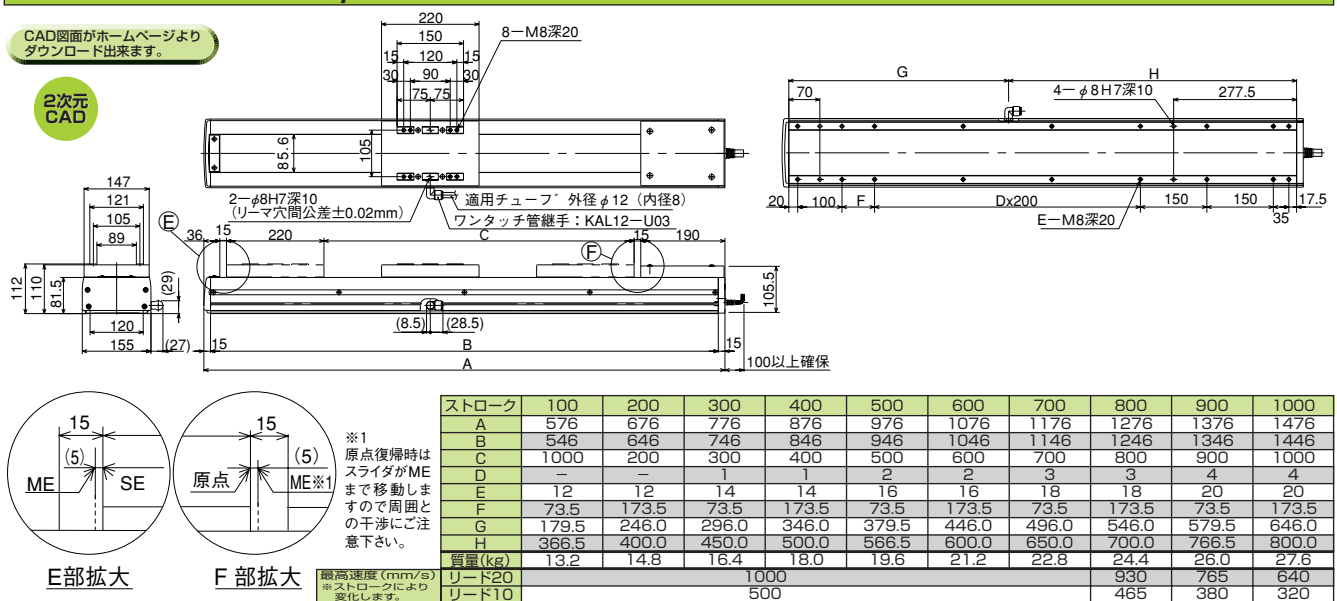
2次元 CAD



## L(大型)タイプ(200W/400W)

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





# IX-NNC1205 超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長120mm 上下軸50mm



■型式項目	IX	—	NNC1205	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
		クリーン対応タイプ		3L:3m (標準) 5L:5m		XSEL-PX/QX		B:垂直軸ブレーキ付 JY:ジョイントケーブル仕様	
		アーム長120mm/垂直軸50mm							

\*型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸 押し込み推力 (N)		第4軸 許容負荷		
								定格	最大	押付動作時 (注4)	最大推力 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m) (注5)	許容トルク (N・m)	
IX-NNC1205-□-T2-□	1軸 第1アーム	45	12	±115度	±0.005 (XY)	2053mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	9.8	17.8	0.000386	0.13	
	2軸 第2アーム	75	12	±130度		720mm/s								
	3軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	1800度/s								
	4軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005									

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-11の技術資料をご覧下さい。

## 共通仕様

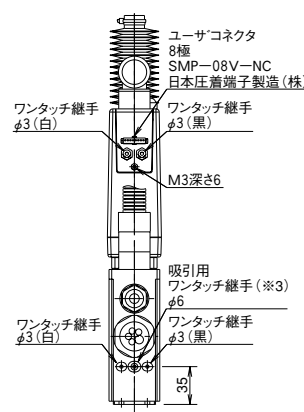
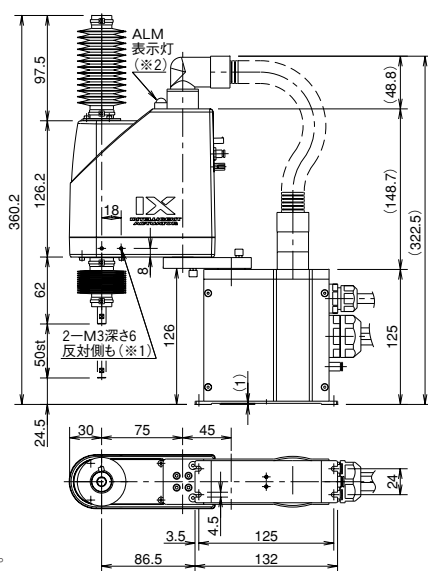
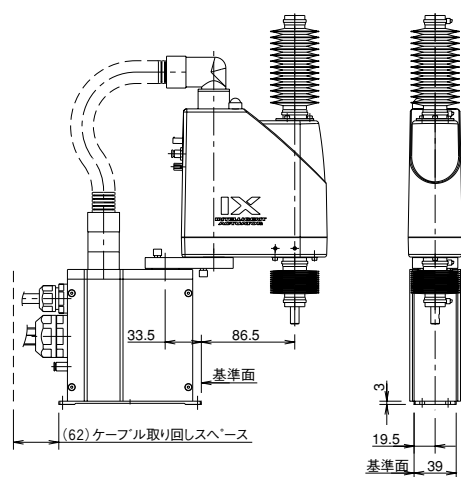
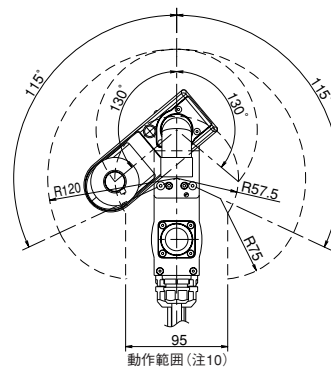
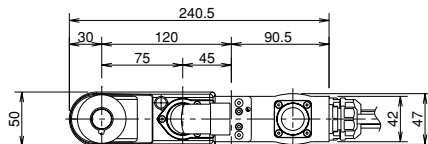
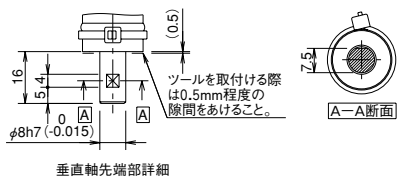
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG26シールド付き コネクタ:SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3内径φ2 エアチューブ2本 (常時使用圧力0.7MPa)
アーム表示灯 (注6)	赤色LED小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6

吸引量 (注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長 (注9)	3L:3m 5L:5m

## 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:セツスクリューで塞いで有ります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- ※2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザーユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3:吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大6軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→P681
XSEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ			



(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。

# IX-NNC1505 超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長150mm 上下軸50mm



■型式項目	IX	—	NNC1505	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
		クリーン対応タイプ		3L: 3m (標準)		XSEL-PX/QX		B: 垂直軸ブレーキ付	
		アーム長150mm/垂直軸50mm		5L: 5m				JY: ジョイントケーブル仕様	

※型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸 押し込み推力 (N)		第4軸 許容負荷	
	1軸	2軸							定格	最大	押付動作時 (注4)	最大推力 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC1505-□-T2-□	第1アーム	第2アーム	75	12	±125度	±0.005 (XY)	2304mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	9.8	17.8	0.000386	0.13
	3軸	垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸	回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-11の技術資料をご覧下さい。

## 共通仕様

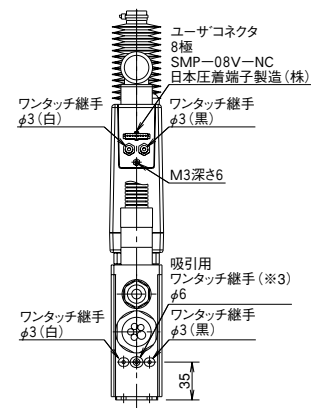
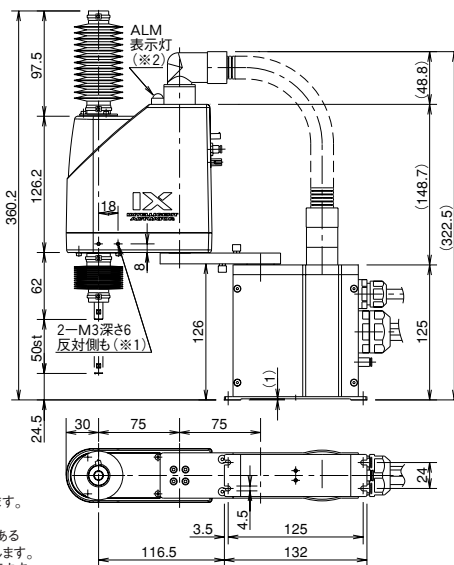
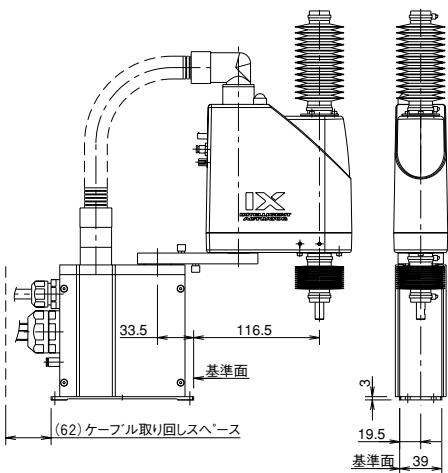
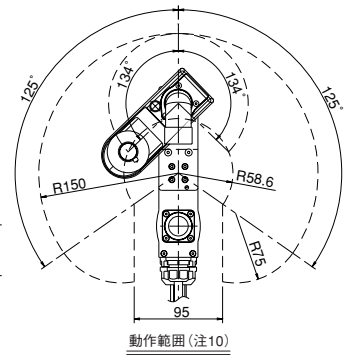
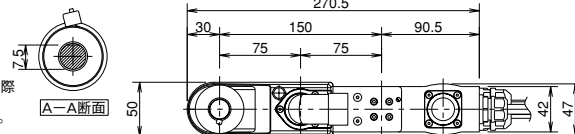
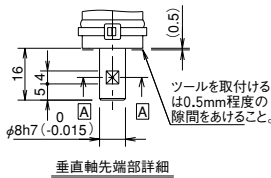
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG26シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3内径φ2 エアチューブ2本 (常時使用圧力0.7MPa)
アラーム表示灯 (注6)	赤色LED小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6

吸引量 (注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長 (注9)	3L: 3m 5L: 5m

## 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: セットスクリーンで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- ※2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3: 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大6軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→P681
XSEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ			



(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。

# IX-NNC1805 超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長180mm 上下軸50mm



■型式項目	IX	—	NNC1805	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適用コントローラ	—	オプション	—
	クリーン対応タイプ		アーム長180mm/垂直軸50mm	3L:3m (標準) 5L:5m		XSEL-PX/QX		B:垂直軸ブレーキ付 JY:ジョイントケーブル仕様	

※型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸 押し込み推力 (N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	押付動作時 (注4)	最大推力 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC1805-□-T2-□	1軸 第1アーム	105	12	±125度	±0.005 (XY)	2555mm/s (合成速度)	0.41	0.2	1.0	9.8	17.8	0.000386	0.13
	2軸 第2アーム	75	12	±145度									
	3軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-11の技術資料をご覧下さい。

## 共通仕様

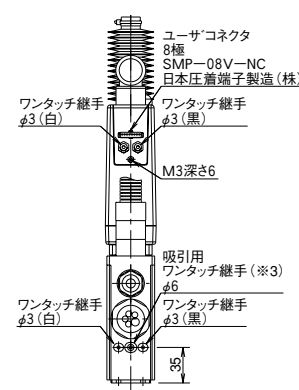
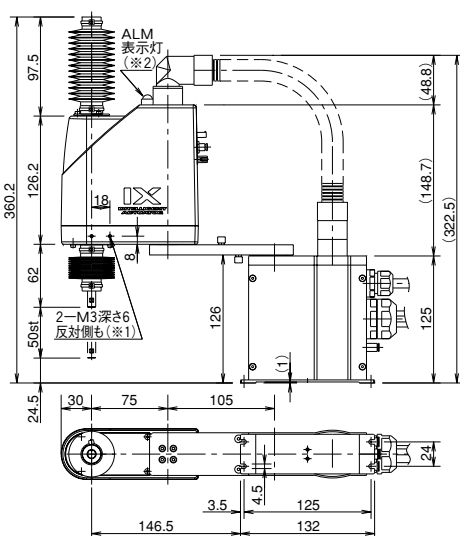
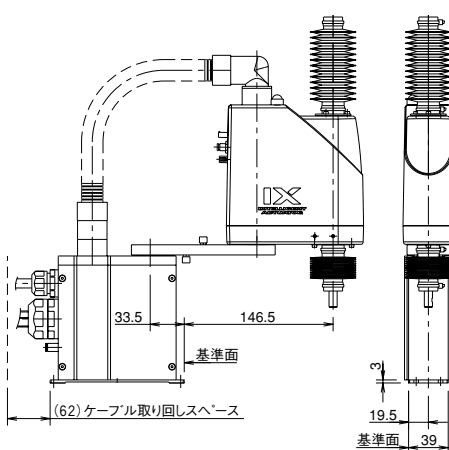
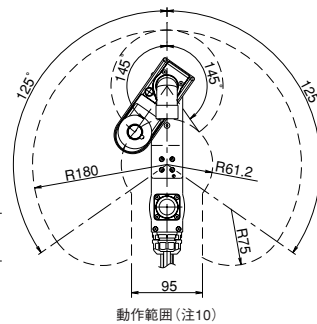
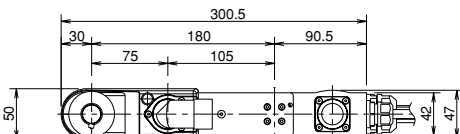
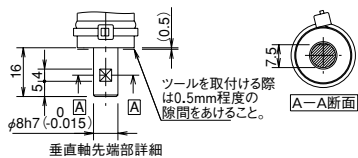
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8芯AWG26シールド付き コネクタ:SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ3内径φ2 エアチューブ2本 (常時使用圧力0.7MPa)
アラーム表示灯 (注6)	赤色LED小型表示灯1個 (DC24V供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6

吸引量 (注8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス10対応 (0.1μm)
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下 (結露無きこと)
本体質量	2.9kg
ケーブル長 (注9)	3L:3m 5L:5m

## 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:セットスクリューで塞いで有ります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部に干渉しますので注意して下さい。  
 ※2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。  
 ※3:吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大6軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→P681
XSEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ			



(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。



# IX-NNC2515H

小型スカラロボット クリーン対応 アーム長250mm  
上下軸150mm



■型式項目	IX	—	NNC2515H	—	□	—	T2
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適用コントローラ	
		クリーン対応タイプ		5L:5m(標準)		T2:XSEL-PX/QX	
		アーム長250mm/垂直軸150mm		10L:10m			

\*型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰返し 位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時 最大 動作速度 (注2)	標準 サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量(kg)		第3軸押し込み推力(N)		第4軸許容負荷	
	1軸	2軸							定格	最大	押付 動作時 (注4)	最大推力 (注4)	許容 モーメント(kg・m) (注5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC2515H-□-T2	1軸	第1アーム	125	200	±120度	±0.010 (XY)	319mm/s (合成速度)	0.44	1	3	111.0	58.0	0.015	1.9
	2軸	第2アーム	125	100	±120度									
	3軸	垂直軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸	回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

\*上記型式の□はケーブル長が入ります。

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。  
動作可能条件は巻末-11の技術資料をご覧下さい。

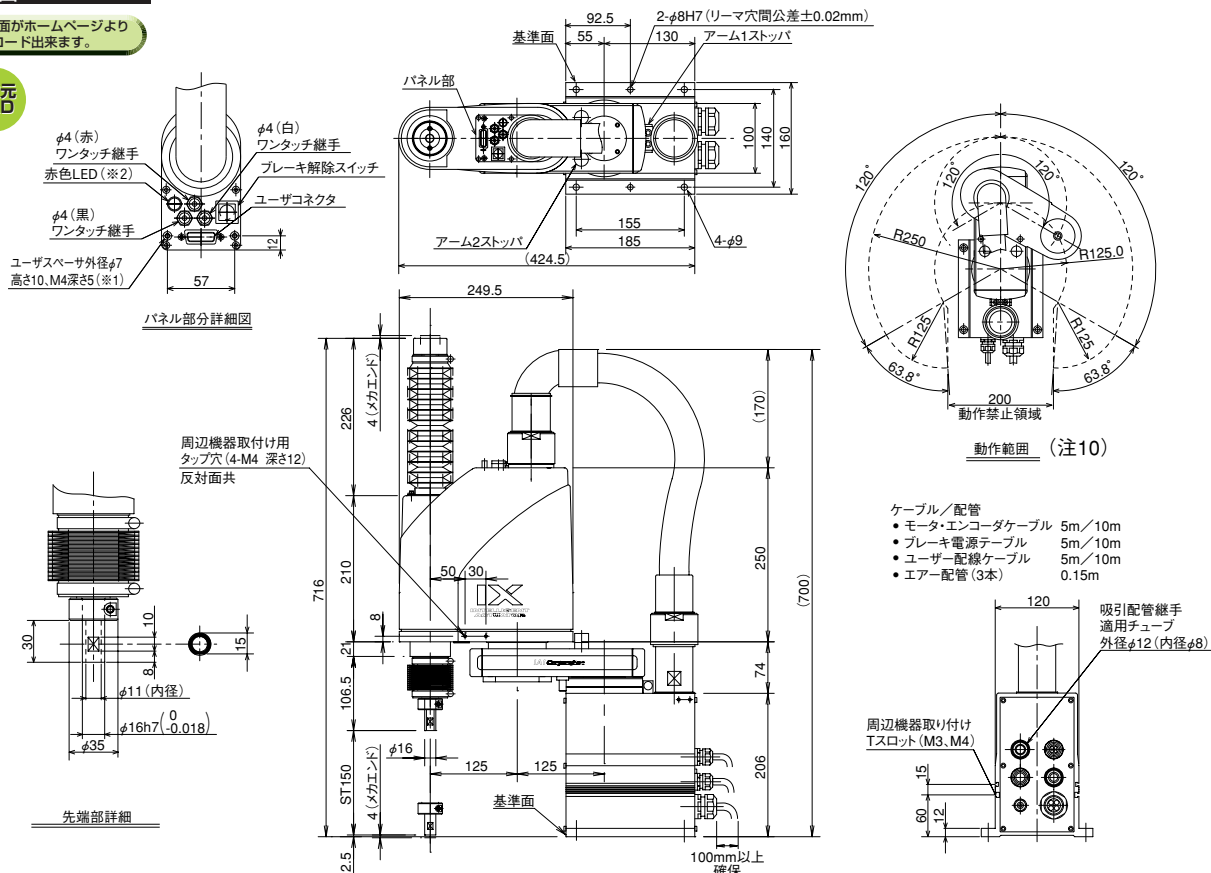
## 共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	適用チューブ外形φ12
ユーザー配線	15芯AWG26シールド付きコネクタD-sub15ピン(ソケット)	吸引量(注8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径φ4内径φ2.5エアチューブ3本(常時使用圧力0.8MPa)	クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
アラーム表示灯(注6)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)	周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)	本体質量	19kg
		ケーブル長(注9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

## 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:スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下して下さい。(スペーサ1個あたり)

※2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大6軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→P681
X-SEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ			



(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。

# IX-NNC3515H

小型スカラロボット クリーン対応 アーム長350mm  
上下軸150mm



■型式項目	IX	-	NNC3515H	-	□	-	T2
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	
		クリーン対応タイプ		5L:5m (標準)		T2:XSEL-PX/QX	
		アーム長350mm/垂直軸150mm		10L:10m			

※型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸押し込み推力 (N)		第4軸許容負荷	
									定格	最大	押付動作時 (注4)	最大推力 (注4)	許容モメント (kg・m) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC3515H-□-T2	1軸	第1アーム	225	200	±120度	±0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.46	1	3	111.0	58.0	0.015	1.9
	2軸	第2アーム	125	100	±135度									
	3軸	垂直軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4軸	回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

※上記型式の□はケーブル長が入ります。

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-11の技術資料をご覧下さい。

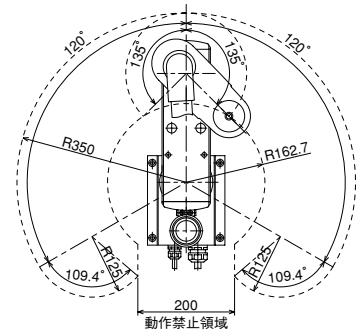
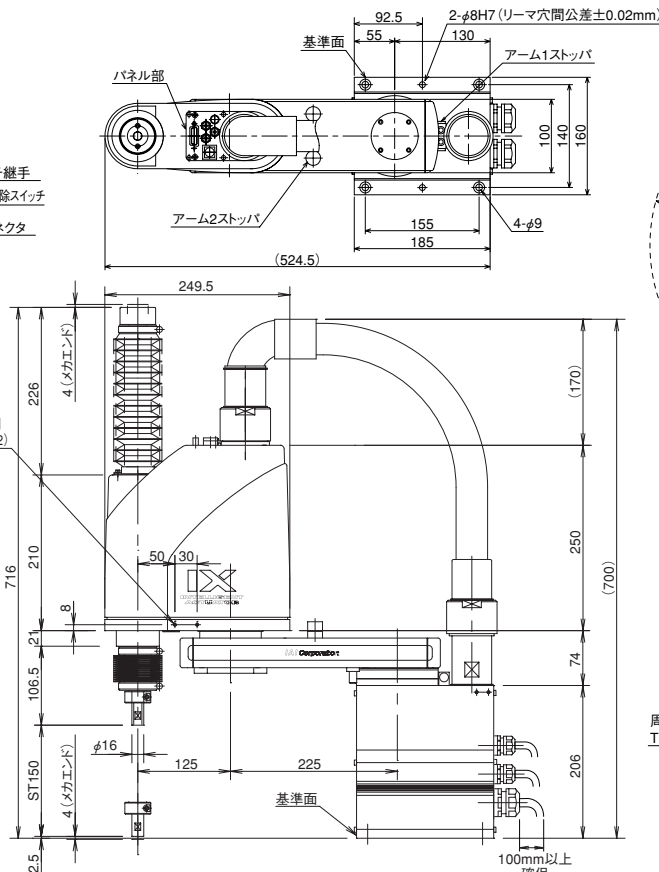
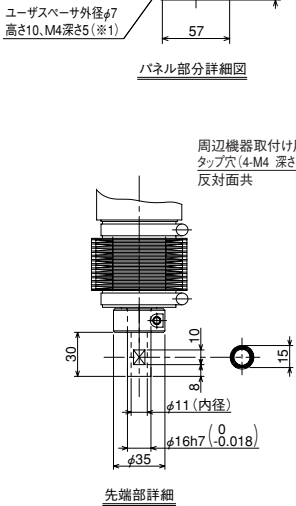
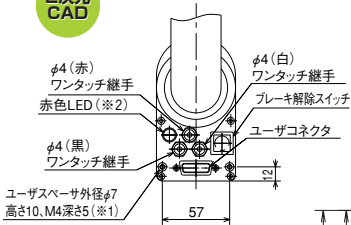
## 共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	適用チューブ外形φ12
ユーザー配線	15芯AWG26シールド付きコネクタD-sub15ピン(ソケット)	吸引量(注8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径φ4内径φ2.5エアチューブ3本(常時使用圧力0.8MPa)	クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
アラーム表示灯(注6)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)	周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)	本体質量	20kg
		ケーブル長(注9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

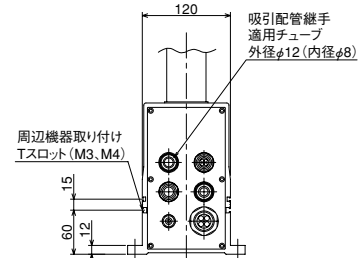
## 寸法図

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



- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
  - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
  - ユーザー配線ケーブル 5m/10m
  - エア配管(3本) 0.15m



※1:スベーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スベーサ1個あたり)  
※2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大6軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→P681
X-SEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ			



(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。



# IX-NNC50□□H 中型スカラロボット クリーン対応 アーム長500mm 上下軸200mm(300mm)



<b>型式項目</b>	<b>IX</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適用コントローラ	—
		NNC5020H: アーム長500mm/垂直軸200mm NNC5030H: アーム長500mm/垂直軸300mm		5L:5m(標準) 10L:10m		T2:XSEL-PX/QX	

※型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸押し込み推力(N)		第4軸許容負荷	
	1軸	2軸							定格	最大	押付動作時 (注4)	最大推力 (注4)	慣性モーメント (kg・m <sup>2</sup> ) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC5020H-□-T2 [IX-NNC5030H-□-T2]	1軸	第1アーム	250	400	±120度	±0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.41	2	10	181.0	93	0.06	3.7
	2軸	第2アーム	250	200	±145度									
	3軸	垂直軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s							
	4軸	回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

※上記型式の□はケーブル長が入ります。

※スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-11の技術資料をご参照下さい。

※【】内は垂直軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも300mmも共通です。

## 共通仕様

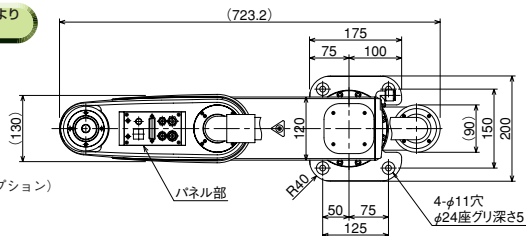
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径φ6内径φ4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)

吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	31.5kg
ケーブル長(注9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

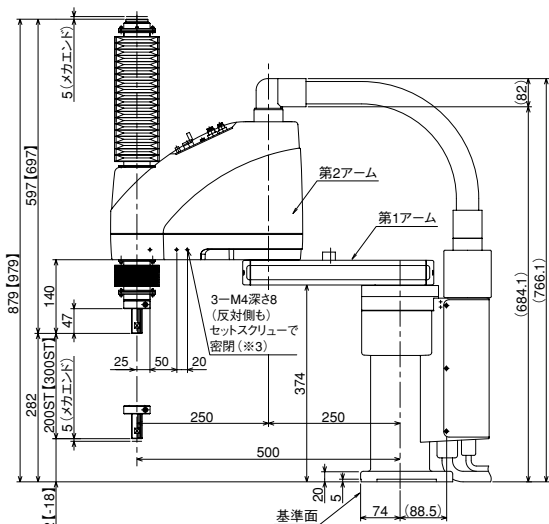
## 寸法図

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

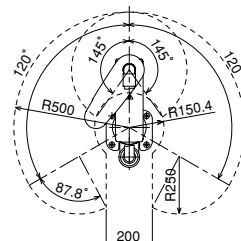


※【】内は上下軸300mm(オプション)仕様の寸法です。

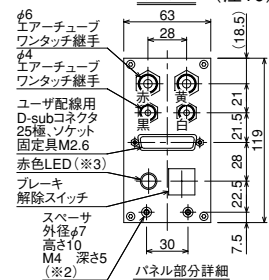


【】内は第3軸(垂直軸)300mm仕様の場合

- ※1:スベーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スベーサ1個あたり)
- ※2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※3:3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。



動作禁止領域 動作範囲 (注10)



先端部詳細

吸引配管継手 適用チューブ 外径φ12 (内径φ8)

- ケーブル/配管
- モータエンコーダケーブル 5m/10m
- ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
- ユーザー配線ケーブル 5m/10m
- エア配管(4本) 0.15m

## 適用コントローラ仕様

適用コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大6軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→P681
X-SEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ			



ご注意

(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。

# IX-NNC60□□H 中型スカラロボット クリーン対応 アーム長600mm 上下軸200mm(300mm)



<b>型式項目</b>	<b>IX</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>
シリーズ	タイプ	ケーブル長	適応コントローラ				
NNC6020H: アーム長600mm/垂直軸200mm		5L:5m (標準)	T2:XSEL-PX/QX				
NNC6030H: アーム長600mm/垂直軸300mm		10L:10m					

\*型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸押し込み推力 (N)		第4軸許容負荷	
	1軸	2軸							定格	最大	押付動作時 (注4)	最大推力 (注4)	許容モーメント (kg·m) (注5)	許容トルク (N·m)
IX-NNC6020H-□-T2 [IX-NNC6030H-□-T2]	1軸	第1アーム	350	400	±120度	±0.010 (XY)	7232mm/s (合成速度)	0.45	2	10	181.0	93	0.06	3.7
	2軸	第2アーム	250	200	±145度									
	3軸	垂直軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s							
	4軸	回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

\*上記型式の□はケーブル長が入ります。

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-11の技術資料をご覧下さい。

\*【 】内は垂直軸が300mm仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸200mmも300mmも共通です。

## 共通仕様

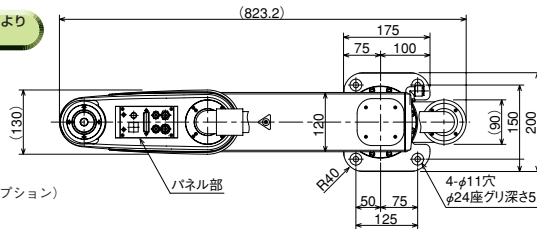
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯AWG26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径φ6内径φ4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)

吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12
吸引量(注8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	32.5kg
ケーブル長(注9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

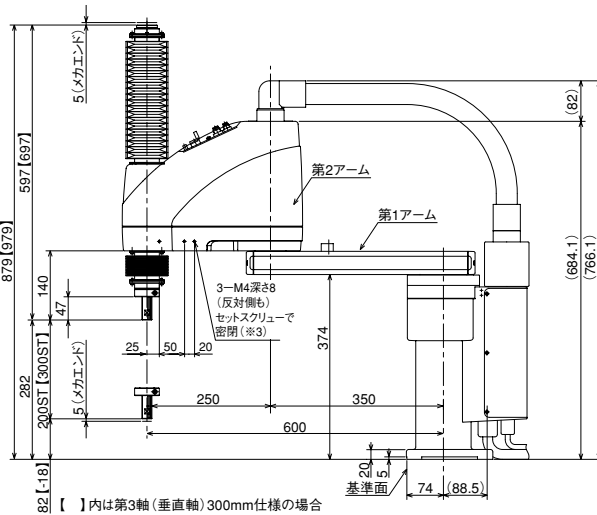
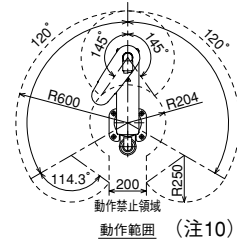
## 寸法図

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

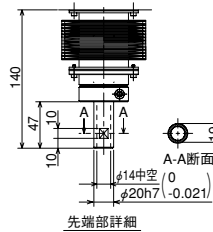
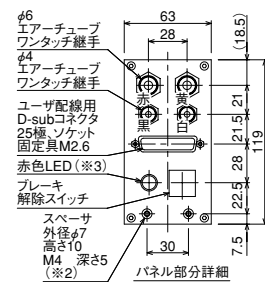
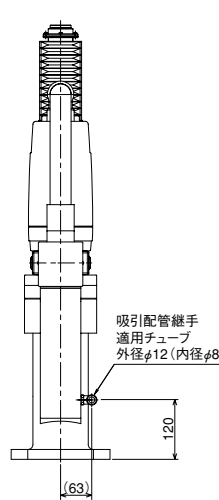


\*【 】内は上下軸300mm(オプション)仕様の寸法です。



【 】内は第3軸(垂直軸)300mm仕様の場合

- \*1:スベーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スベーサ1個あたり)
- \*2:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- \*3:3-M4深さ8はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。



- ケーブル/配管
- ・モータエンコーダケーブル 5m/10m
  - ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
  - ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
  - ・エア配管(4本) 0.15m

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大6軸対応高出カタイプ	192点/192点	三相 AC200V	→P681
X-SEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ			



ご注意

(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。

# IX-NNC70□□H 大型スカラロボット クリーン対応 アーム長700mm 上下軸200mm(400mm)



<b>■型式項目</b>	<b>IX</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適用コントローラ	—
	NNC7020H:	アーム長700mm/垂直軸200mm		5L:5m(標準)		T2:XSEL-PX/QX	
	NNC7040H:	アーム長700mm/垂直軸400mm		10L:10m			

\*型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (sec) (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸 押し込み推力 (N)		第4軸 許容負荷	
								定格	最大	押付動作時 (注4)	最大推力 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC7020H-□-T2 [IX-NNC7040H-□-T2]	1軸 第1アーム	350	750	±125度	±0.015 (XY)	7010mm/s (合成速度)	0.45	5	20	304	146.0	0.1	11.7
	2軸 第2アーム	350	400	±145度									
	3軸 垂直軸	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
	4軸 回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

\*上記型式の□はケーブル長が入ります。

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-11の技術資料をご覧ください。

## 共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯AW26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径φ6内径φ4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)

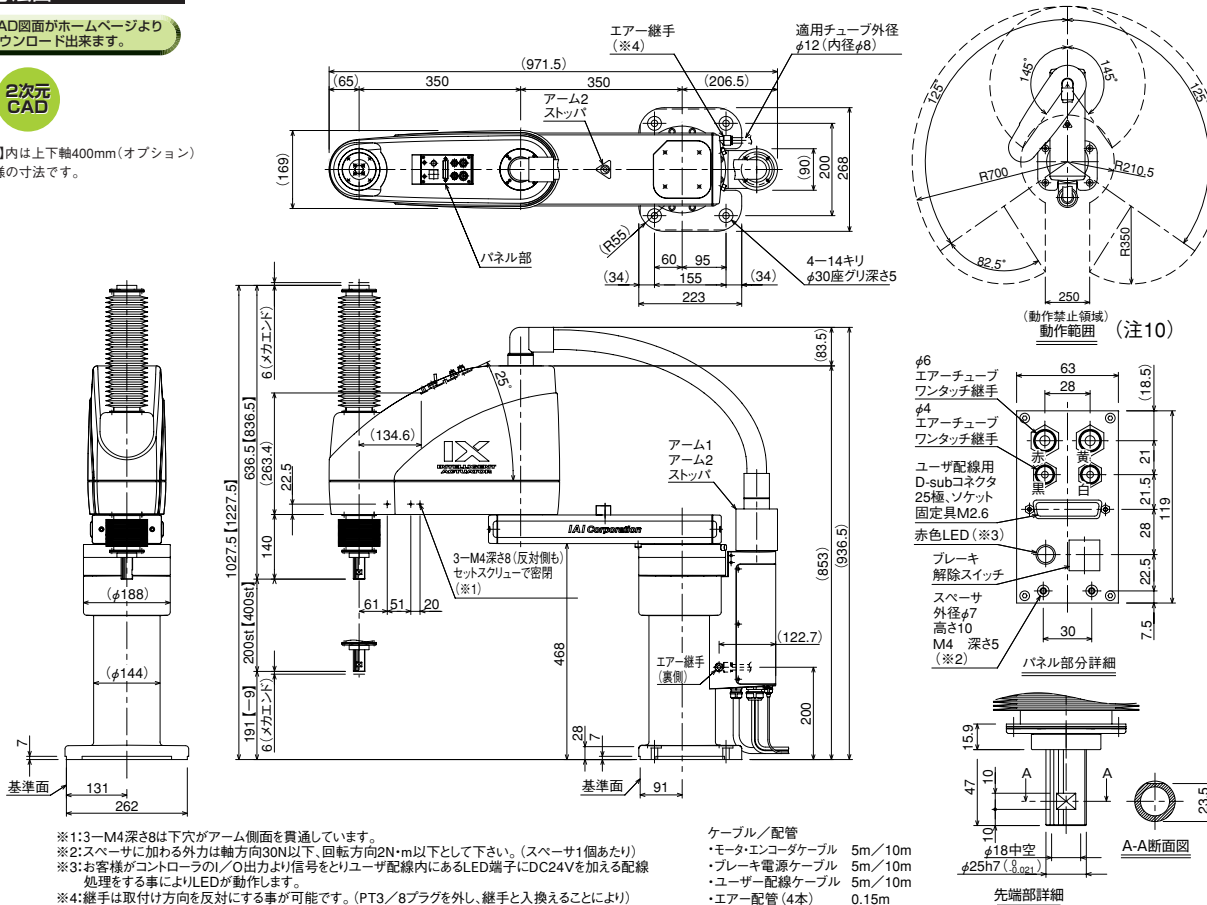
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量(注8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	60kg
ケーブル長(注9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

## 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

\*【】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。



## 適用コントローラ仕様

適用コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	スカラ専用コントローラ	192点/192点	三相 AC200V	→P681
X-SEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ			



(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。

# IX-NNC80□□H 大型スカラロボット クリーン対応 アーム長800mm 上下軸200mm(400mm)



■型式項目	IX	—	□□	—	□□	—	T2
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—
	NNC8020H:	アーム長800mm/垂直軸200mm		5L:5m(標準)		T2:XSEL-PX/QX	
	NNC8040H:	アーム長800mm/垂直軸400mm		10L:10m			

\*型式項目の内容は154ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm) (注1)	PTP動作時最大動作速度 (注2)	標準サイクルタイム (注3)	可搬質量 (kg)		第3軸 押し込み推力 (N)		第4軸 許容負荷	
	1軸	2軸							定格	最大	押付動作時 (注4)	最大推力 (注4)	許容慣性モーメント (kg・m) (注5)	許容トルク (N・m)
IX-NNC8020H-□□-T2 [IX-NNC8040H-□□-T2]	1軸	第1アーム	450	750	±125度	±0.015 (XY)	7586mm/s (合成速度)	0.46	5	20	304	146.0	0.1	11.7
	2軸	第2アーム	350	400	±145度									
	3軸	垂直軸	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
	4軸	回転軸	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

\*上記型式の□□はケーブル長が入ります。

\*スカラロボットは100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-11の技術資料をご覧下さい。

## 共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25芯AW26シールド付きコネクタD-sub25ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径φ6内径φ4エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5エアチューブ2本(常時使用圧力0.8MPa)
アラーム表示灯(注6)	赤色LED小型表示灯1個(DC24V供給必要)
ブレーキ解除スイッチ(注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ(DC24V供給必要)

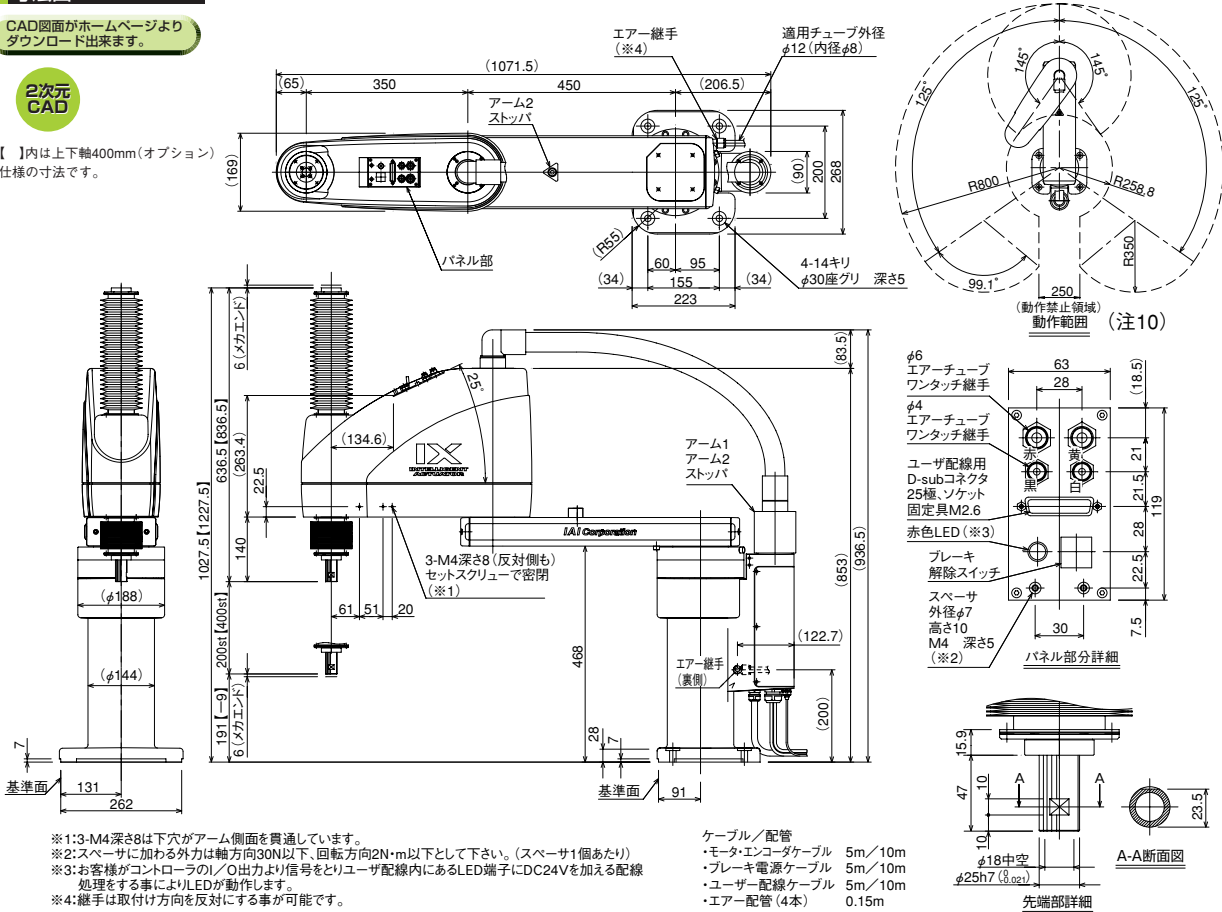
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量(注8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)
本体質量	62kg
ケーブル長(注9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

## 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

\*【 】内は上下軸400mm(オプション)仕様の寸法です。



- ※1:3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
- ※2:スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
- ※3:お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
- ※4:継手は取付け方向を反対にすることが可能です。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
  - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
  - ユーザー配線ケーブル 5m/10m
  - エア配管(4本) 0.15m

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	スカラ専用コントローラ		三相	→P681
X-SEL-QX	安全カテゴリ4対応タイプ	192点/192点	AC200V	



(注1)~(注10)は152ページをご参照下さい。

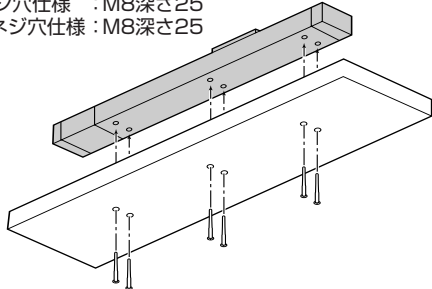
# 本体取付方法 ISDACR/ISPDACR/IX-NNC

## ISDACR/ISPDACRシリーズ

### S, M, MX, L, LX, W, WX

■本体底面のネジ穴を使用して固定

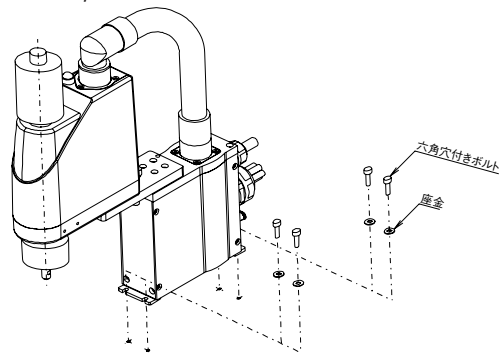
- ISDACR (ISPDACR)-Sネジ穴仕様 : M6深さ17
- ISDACR (ISPDACR)-Mネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISDACR (ISPDACR)-MXネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISDACR (ISPDACR)-Lネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISDACR (ISPDACR)-LXネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISDACR-Wネジ穴仕様 : M8深さ25
- ISDACR-WXネジ穴仕様 : M8深さ25



### NNC1205, NNC1505, NNC1805

■本体底面(フランジ)の切り欠き穴を使用して固定

- IX-NNC1205 :  $\phi 4.5$
- IX-NNC1505 :  $\phi 4.5$
- IX-NNC1805 :  $\phi 4.5$

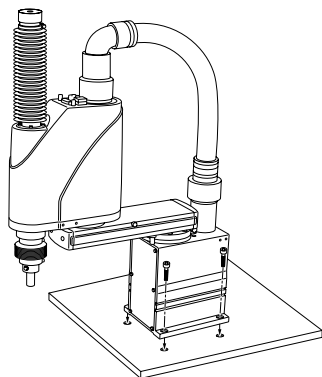


## IXシリーズ

### NNC2515H, NNC3515H

■本体底面(フランジ)の貫通穴を使用して固定

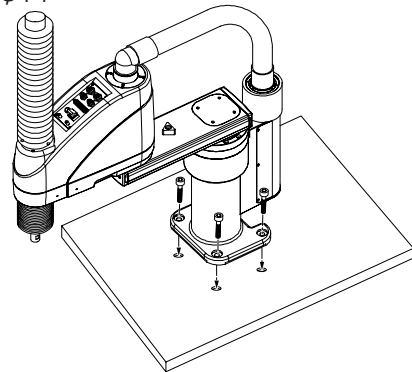
- IX-NNC2515 :  $\phi 9$
- IX-NNC3515 :  $\phi 9$



### NNC50□□H, NNC60□□H, NNC70□□H, NNC80□□H

■本体底面(フランジ)の貫通穴を使用して固定

- IX-NNC50□□ :  $\phi 11$
- IX-NNC60□□ :  $\phi 11$
- IX-NNC70□□ :  $\phi 14$
- IX-NNC80□□ :  $\phi 14$



IAI 車輪

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

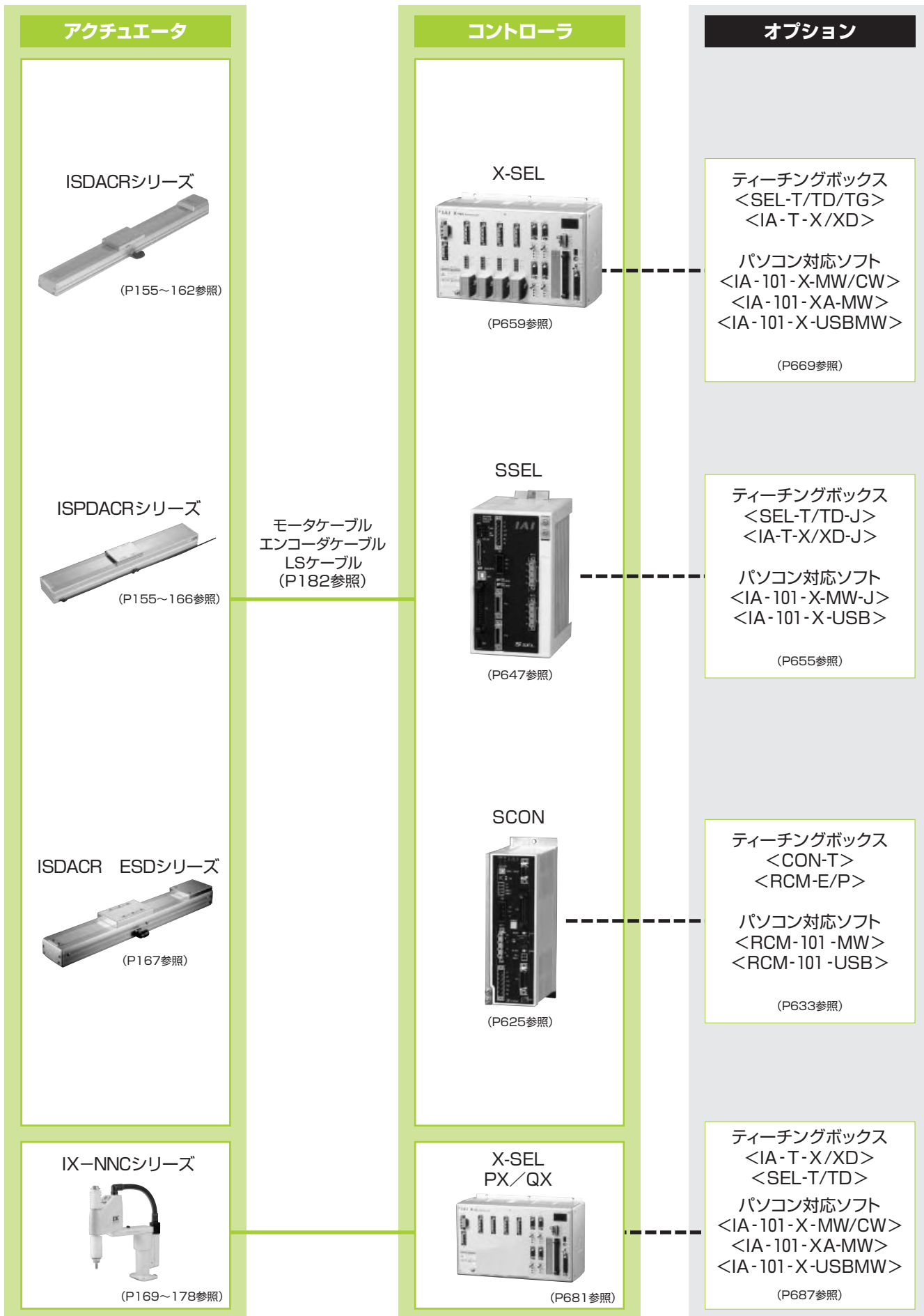
直交  
ロボットテールトップ型  
ロボットIXシリーズ  
ロボット超小型電動  
アクチュエータ

フロントローラ

技術資料  
ダウンロード



# クリーンルーム対応シリーズ システム構成



モータケーブル  
エンコーダケーブル  
LSケーブル  
(P182参照)

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  
デュアルトップ型  
ロボット  
IX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

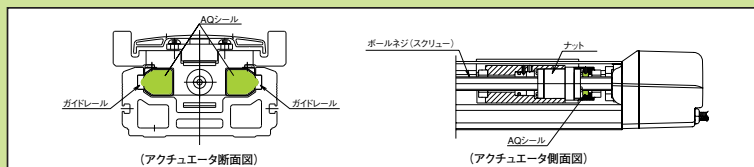
# 本体オプション ISDACR/ISPDACR

## AQシール

型式 **AQ**

説明

AQシールは潤滑油を樹脂で固化化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもちています。AQシールをガイド及びボールネジの表面(鋼球転動面)に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。



## ブレーキ

型式 **B**

説明

アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源OFF又はサーボOFF時にスライダが落下して取付物を破損しない為の保持機構です。

## クリーブセンサ

型式 **C**

説明

原点復帰を高速で行うためのセンサです。通常原点復帰はモータ側ストロークエンドのストップにスライダを押し当てて反転させる為、原点復帰速度は10~20mm/sに抑えられています。その為ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させる為に途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。センサは本体内部に内蔵されますので本体寸法は変更ありません。

## 原点リミットスイッチ

型式 **L**

説明

単軸ロボットの通常原点復帰動作は、ストップにスライダを押し当てて反転後Z相を検知して原点とする「押し当て方式」を採用しています。この原点復帰動作を押し当てでなく近接センサで感知して反転させるためのオプションがL(原点リミットスイッチ)です。Lオプションを指定しますと、HOME(原点検出用)、+OT(反モータ側オーバーラベル)、-OT(モータ側オーバーラベル)の3つの近接センサが装着されます。(HOMEと-OTは一体型のツインセンサとなります)超大型タイプは推力が大きいため、安全上の観点からLオプションが標準整備となっています。リミットスイッチはクリーブセンサ同様本体に内蔵されます。

## シンクロ動作時マスター軸指定

型式 **LM**

説明

X-SELコントローラの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。これは2軸のアクチュエータを同時に動作させるもので、1軸をマスター(記号:M)とし、もう1軸がスレーブ(記号:S)となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2軸が同時に動作するものです。シンクロ動作を行う2軸のアクチュエータは、全く同じ仕様(タイプ、リード、モータ出力、ストローク)でなければなりません。シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式にLM(リミット仕様マスター軸指定)を、スレーブ軸の型式にS(スレーブ軸指定)を付けて下さい。

## 原点逆仕様

型式 **NM**

説明

原点方向はモータ側が標準です。原点方向を変更する場合はエンコーダの調整が必要となりますので、原点逆仕様をご希望の場合はご注文時にご指定下さい。

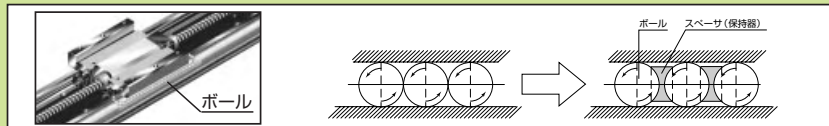
## ボール保持機構付ガイド

型式 **RT**

対象機種 **ISDACR、ISPDACR**

説明

ガイドのボール(鋼球)とボールの間にスペーサ(保持器)を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。



※ ISDACR-W/WXではご使用出来ません。

## シンクロ動作時スレーブ軸指定

型式 **S**

説明

シンクロ動作を行う場合のスレーブ軸に付ける記号です。(LM参照)

## 吸引用配管継手勝手違い(ISDACR、ISPDACRのみ対応)

型式 **VR**

説明

標準はエア吸引用の継手が、モータ側から見て左側面に付いていますが、それを反対側の右側面に変更するオプションです。

# クリーンルーム対応シリーズ 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	中間サポートワイヤー	モーターケーブル (モーターロボットケーブル)	エンコーダケーブル (エンコーダロボットケーブル)		
ISDCR ISPDRCR	S	ST-S2-(ストローク)	設定なし	XSEL-J/K/P/Q SSEL、SCON用  CB-X-MA□□□	XSEL-J/K用 CB-X-PA□□□□ CB-X-LC□□□□ (リミットスイッチケーブル※1)		
	M	ST-M2-(ストローク)					
	MX	ST-MX2-(ストローク)	WR-MX1-(ストローク)				
	L	ST-L2-(ストローク)	設定なし				
	LX	ST-LX2-(ストローク)	WR-LX1-(ストローク)				
ISPDRCR	W(600W)	STS-W1-(ストローク)	設定なし			XSEL-J/K/P/Q SSEL、SCON用  CB-X-MA□□□	XSEL-J/K用 CB-X-PA□□□□ CB-X-LC□□□□ (リミットスイッチケーブル※1)
	W(750W)	STS-W2-(ストローク)					
	WX(600W)	STS-WX1-(ストローク)	WR-WX1-(ストローク)				
	WX(750W)	STS-WX2-(ストローク)	WR-WX2-(ストローク)				
ISDACR ISPDACR	S	ST-SA2-(ストローク)	設定なし				
	M	ST-MA2-(ストローク)					
	MX	ST-MXA2-(ストローク)	WR-MXA1-(ストローク)				
	L	ST-LA2-(ストローク)	設定なし				
	LX	ST-LXA2-(ストローク)	WR-LXA1-(ストローク)				
	W(600W)	ST-WA1-(ストローク)	設定なし				
	W(750W)	ST-WA2-(ストローク)					
	WX(600W)	ST-WXA1-(ストローク)		WR-WXA1-(ストローク)			
WX(750W)	ST-WXA2-(ストローク)	WR-WXA2-(ストローク)					

※1) リミットスイッチ付のアクチュエータを動作する場合に、エンコーダケーブルと別に必要なケーブルです。  
 ※2) リミットスイッチ付のアクチュエータを動作する場合に使用するエンコーダケーブルです。(リミットスイッチの配線を内蔵しています)

シリーズ	タイプ	アブソリュートデータ バックアップ用電池
IX	NNC1205	AB-6 (※1)
	NNC1505	
	NNC1805	
	NNC2515H	AB-3 (※1)
	NNC3515H	
	NNC50□□H	
	NNC60□□H	
	NNC70□□H	
NNC80□□H		

※1 電池はスカラ全機種1台につき4個必要です。  
 AB-3の荷姿は1個単位ですのでご注文の際は必要個数をご指定下さい。

### アブソリュートデータバックアップ用電池

スカラロボットのアブソリュートデータを保持するための電池です。  
 コントローラから「アブソリュートデータバックアップバッテリー電圧低下警告エラーコード：EA03」  
 が出力されたら、すみやかに電池の交換をして下さい。

※電池は(スカラ全機種) 1台につき4個必要です。荷姿は1個単位ですのでご注文の際は必要数をご指定下さい。

#### 型式 AB-3



#### 型式 AB-6



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  
デュアルトップ型  
ロボット  
IXスカラ  
ロボット  
超小型電動  
アクチュエータ  
コントローラ  
技術資料  
インフォメーション

# クリーンルーム対応シリーズ メンテナンス品

## ステンレスシート

本体内部に異物を混入させないための防塵シートです。  
シートが折れたり切れた場合は交換して下さい。  
本体タイプによって寸法が異なりますので、前ページの一覧表から型式を選択して下さい。

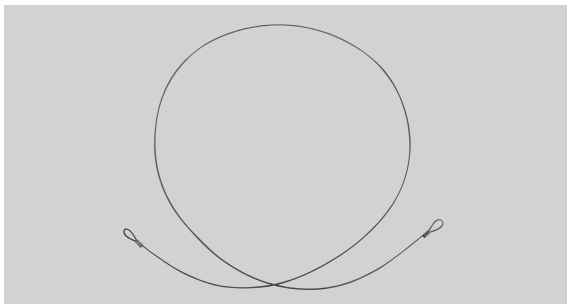
型式： オプション \_ アクチュエータ \_ アクチュエータ  
記号 \_ タイプ記号 \_ ストローク  
(例) ST - SA1 - 200



## 中間サポート用ワイヤー

中間サポートタイプ(ISDACR/ISPDACR-MX、LX、WX)の中間サポートを、スライダと連動して動かすためのワイヤーです。  
本体タイプによって長さが異なりますので、前ページの一覧表から型式を選定して下さい。

型式： オプション \_ アクチュエータ \_ アクチュエータ  
記号 \_ タイプ記号 \_ ストローク  
(例) WR - MXA1 - 1000



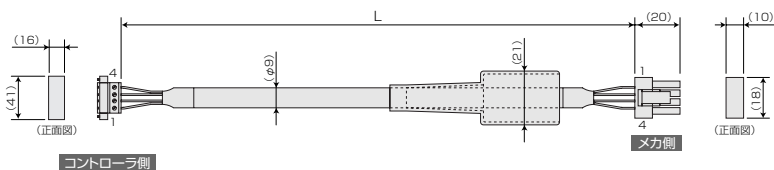
## モーターケーブル/エンコーダケーブル

アクチュエータのケーブルジョイントコネクタとコントローラを接続するジョイントケーブルです。  
モータ電源用のモーターケーブルと、エンコーダ信号用のエンコーダケーブルがあります。  
アクチュエータの機種によってケーブルの種類が変わりますので、前ページの一覧表から目的のケーブルをご確認下さい。

### モーターケーブル (XSEL-J/K/P/Q、SSEL、SCON用)

型式 **CB-X-MA** □ □ □

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長30mまで対応  
例) 080=8m

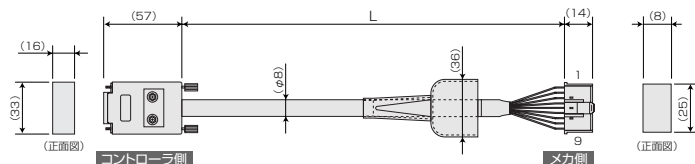


配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.75sq	緑	PE	1	1	U	赤	0.75sq (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

### エンコーダケーブル (XSEL-J/K用)

型式 **CB-X-PA** □ □ □

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長30mまで対応  
例) 080=8m



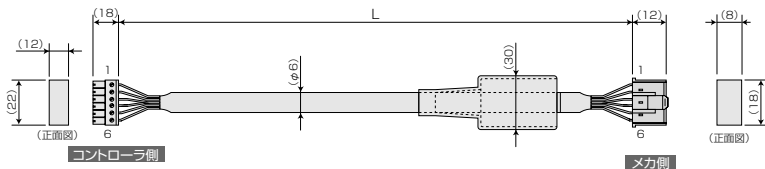
配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.15sq (圧着)	—	—	1	1	BAT+	黒	0.15sq (圧着)
	—	—	2	2	BAT-	黄	
	—	—	3	3	SD	青	
	—	—	4	4	SD	橙	
	—	—	5	5	VCC	緑	
	—	—	6	6	GND	茶	
	青	SD	7	7	FG	ドレン	
	橙	SD	8	8	BK-	灰	
	黒	BAT+	9	9	BK+	赤	
	黄	BAT-	10				
	緑	VCC	11				
	茶	GND	12				
	灰	BK-	13				
	赤	BK+	14				
	—	—	15				

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編組

**リミットスイッチケーブル (XSEL-J/K用)**

型式 **CB-X-LC**

※はケーブル長さ (L) を記入、最長30mまで対応例) 080=8m



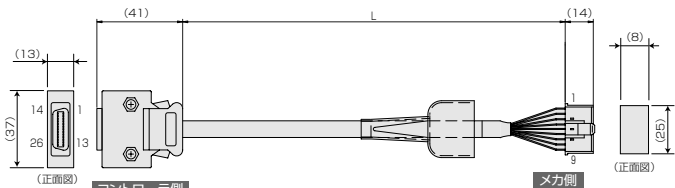
配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
AWG24	空	24VOUT	6	1	24VOUT	空	AWG24 (圧着)
	桃	N	5	2	N	桃	
	草	LS	4	3	LS	草	
	橙	CREEP	3	4	CREEP	橙	
	灰	OT	2	5	OT	灰	
	1B/空	RSV	1	6	RSV	1B/空	

注) 1Bは黒色ドットマーク1個を示す。

**エンコーダケーブル (XSEL-P/Q、SSEL、SCON用)**

型式 **CB-X1-PA**

※はケーブル長さ (L) を記入、最長30mまで対応例) 080=8m



プラグハウジング: XMP-09V (日庄)  
ソケットコンタクト: BXA-001T-P0.6 (日庄) ×9  
リテーナ: XMS-09V (日庄)  
注6: 圧着機は、コネクタメーカー推奨品を使用のこと。

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

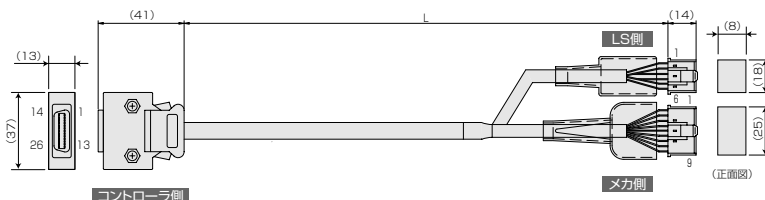
シールドはフードにクランプ接続

ドレン線およびシールド編組

**リミットスイッチ配線付エンコーダケーブル (XSEL-P/Q、SSEL、SCON、LS付仕様 接続用)**

型式 **CB-X1-PLA**

※はケーブル長さ (L) を記入、最長30mまで対応例) 080=8m



配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
-	-	-	10	1	BAT+	紫	AWG26 (圧着)
-	-	-	11	2	BAT-	灰	
白/青	E24V	12	3	3	LS	白/黄	
白/黄	OV	13	4	4	CLEEP	白/赤	
白/赤	LS	26	5	5	OT	白/紫	
白/黒	CLEEP	25	6	6	RSV	白/灰	
白/紫	OT	24	-	-	-	-	
白/灰	RSV	23	-	-	-	-	
-	-	-	9	-	-	-	
-	-	-	18	-	-	-	
-	-	-	19	-	-	-	
-	-	A+	1	-	-	-	
-	-	A-	2	-	-	-	
-	-	B+	3	-	-	-	
-	-	B-	4	-	-	-	
-	-	Z+	5	-	-	-	
-	-	Z-	6	-	-	-	
ダイダイ	SRD+	7	-	-	-	-	
緑	SRD-	8	-	-	-	-	
紫	BAT+	14	-	-	-	-	
灰	BAT-	15	-	-	-	-	
赤	VCC	16	-	-	-	-	
黒	GND	17	-	-	-	-	
青	BKR-	20	-	-	-	-	
黄	BKR+	21	-	-	-	-	
-	-	-	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編組 (緑色の白/青は帯色/絶縁体色を示す)

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
対応  
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

1人用スキャ  
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