

IA 単軸ロボット

直線上の位置決め、搬送に



CONTENTS

特長	▶ P.003
製品体系	▶ P.007
仕様一覧	▶ P.010
注意事項	▶ P.013
型式項目説明	▶ P.016
製品仕様・寸法図	▶ P.019
ダブルスライダモーメント資料	▶ P.101
取付方法・取付姿勢	▶ P.104
IFモータ取付姿勢	▶ P.107
RS選定の目安	▶ P.108
デューティの目安	▶ P.109
システム構成	▶ P.110
本体オプション	▶ P.111
メンテナンス部品	▶ P.114

ISB/ISPB

ボールネジ高性能タイプ

SSPA (ISキャスト)

ボールネジ高剛性タイプ

ISA/ISPA

ボールネジ標準タイプ

ISDB/ISPDB

ボールネジ簡易防塵タイプ

NS

ナット回転型タイプ

IF/FS

ベルトタイプ

RS

ロータリータイプ

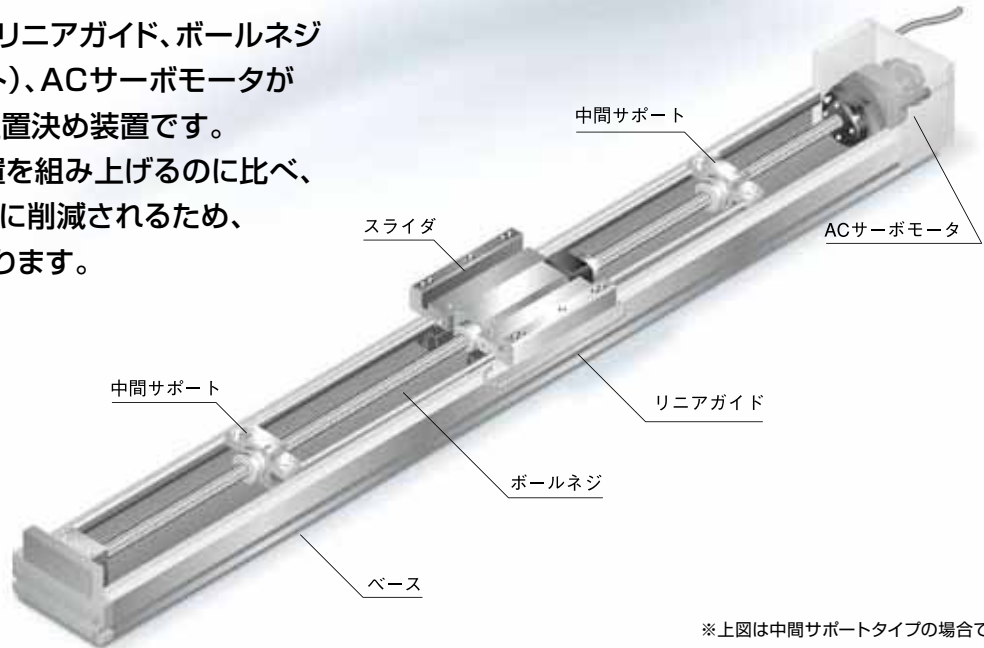
ZR

垂直／回転一体型タイプ

ISB ISPB	ボールネジ 高性能タイプ	小型	X軸標準スライダタイプ	幅90mm	ISB (ISPB)-SXM	▶ P. 019
			X軸ロングスライダタイプ	幅90mm	ISB (ISPB)-SXL	▶ P. 020
		中型	X軸標準スライダタイプ	幅120mm	ISB (ISPB)-MXM-100	▶ P. 021
			X軸標準スライダタイプ	幅120mm	ISB (ISPB)-MXM-200	▶ P. 023
			X軸ロングスライダタイプ	幅120mm	ISB (ISPB)-MXL-100	▶ P. 022
			X軸ロングスライダタイプ	幅120mm	ISB (ISPB)-MXL-200	▶ P. 024
			X軸中間サポートタイプ	幅120mm	ISB (ISPB)-MXMX-200	▶ P. 025
		大型	X軸標準スライダタイプ	幅150mm	ISB (ISPB)-LXM-200	▶ P. 026
			X軸標準スライダタイプ	幅150mm	ISB (ISPB)-LXM-400	▶ P. 028
			X軸ロングスライダタイプ	幅150mm	ISB (ISPB)-LXL-200	▶ P. 027
			X軸ロングスライダタイプ	幅150mm	ISB (ISPB)-LXL-400	▶ P. 029
			X軸中間サポートタイプ	幅150mm	ISB (ISPB)-LXMX-200	▶ P. 030
			X軸中間サポートタイプ	幅150mm	ISB (ISPB)-LXMX-400	▶ P. 031
			X軸中間サポート	幅150mm	ISB (ISPB)-LXUWX-200	▶ P. 032
			ダブルスライダタイプ	幅150mm	ISB (ISPB)-LXUWX-400	▶ P. 033
SSPA	ボールネジ 高剛性タイプ	小型	X軸高剛性タイプ	幅100mm	SSPA-SXM-200	▶ P. 034
		中型	X軸高剛性タイプ	幅130mm	SSPA-MXM-400	▶ P. 035
		大型	X軸高剛性タイプ	幅155mm	SSPA-LXM-750	▶ P. 036

IA単軸ロボット

単軸ロボットは、ベース、リニアガイド、ボールネジ（またはタイミングベルト）、ACサーボモータが一体となった高精度な位置決め装置です。個々の部品を購入し装置を組み上げるのに比べ、設計、調整の手間が大幅に削減されるため、コストダウンが可能になります。



※上図は中間サポートタイプの場合です。

1 豊富なバリエーション

高精度・高荷重に対応したボールネジタイプ、長ストローク高速搬送が可能なナット回転タイプ/ベルトタイプ、360度の位置決めが可能な回転軸等、様々な用途に対応可能な豊富なバリエーションを揃えています。

【仕様一覧】

動作方式	ボールネジ、ナット回転型、ベルト、回転軸
モータ出力	60W~750W
ストローク	50mm~3000mm
最高速度	2500mm/sec
可搬質量	水平最大150kg/垂直最大60kg



2 ボールネジ高性能タイプISBシリーズ追加

精度、剛性、搬送能力、速度・加減速度をすべて性能アップしたISB/ISPBシリーズをご用意しました。

■繰返し位置決め精度が従来製品の2倍を実現。

ISAシリーズ **ISBシリーズ**

- 標準仕様 $\pm 0.02\text{mm}$ → $\pm 0.01\text{mm}$
- 高精度仕様 $\pm 0.01\text{mm}$ → $\pm 0.005\text{mm}$

■ガイドの精度向上によりスライダの運動真直度が 0.015mm/m 以下を達成。(※1)

(※1) SSPA真直度高精度仕様の場合

■可搬質量が全機種約10%アップ。

■最大ストロークが中間サポート付タイプを除く全機種で延長。

■定格加速度が0.3G→0.4Gへ、最大加速度は1.0G→1.2Gにアップ。

■最高速度は2500mm/s(※2)を実現。(※2) SSPAリード50の場合

(注) スペックは、機種・リードによって異なります。



注意事項

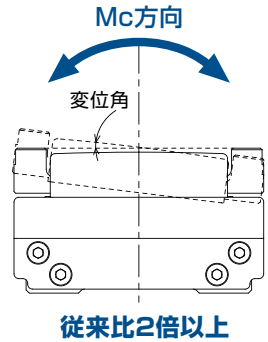
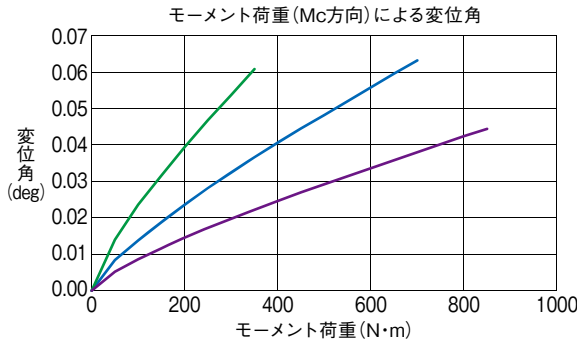
型式項目説明

3

高剛性タイプSSPAシリーズ追加

鉄ベースを採用したSSPAシリーズは、従来のアルミベースに比べて大幅な剛性アップを実現しました。

■鉄ベースタイプ SSPAシリーズは、従来製品の同等サイズと比較し、2倍以上のMc方向の剛性を実現。



【鉄ベース大型タイプ(SSPA-LXM)と従来品比較】

・従来製品の超大型タイプ(ISA-WXM)と比較し、断面比60%で同等の可搬質量、Mc方向の剛性を実現。

同等の可搬質量、Mc方向の剛性を持つ従来製品の比較	
NEW 鉄ベースタイプ SSPA-LXM	従来製品

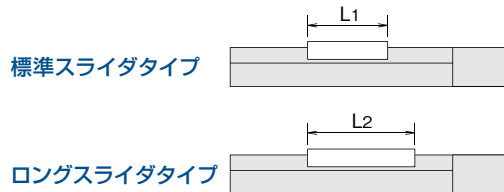
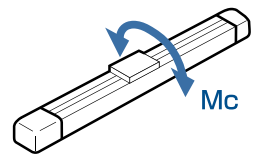
4

ISBシリーズにロングスライダタイプを追加

スライダを長くする事で許容負荷モーメント性能が向上しました。

■ロングスライダタイプは従来の同サイズ製品よりもMc方向の剛性が10~20%アップ。

※ロングスライダタイプは、ISB/ISPBシリーズのみとなります。



タイプ	標準スライダ (L1)	ロングスライダ (L2)
小型 S	90mm	110mm
中型 M	120mm	150mm
大型 L	150mm	180mm

NEW ロングスライダタイプ

IA単軸ロボットシリーズ

特長

製品体系

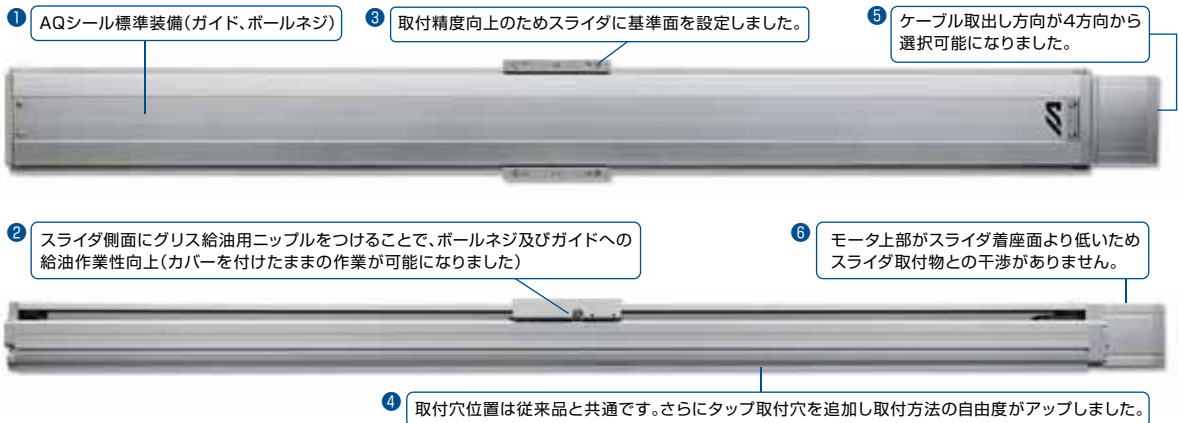
仕様一覧表

5

使い易さアップ

ISB/ISPBシリーズ、SSPAシリーズは、従来のISシリーズに比較し、使い易さをアップしました。

- ① AQシールを標準装備。
- ③ スライダに基準面を設定。
- ⑤ ケーブル取出し方向を4方向から選択。
- ② ボールネジ及びガイドへの給油作業性向上。
- ④ 取付方法の自由度アップ。
- ⑥ モータ上部とスライダ取付物の干渉予防。



6

X・Y・Zの専用軸を用意

ISB/ISPBシリーズ、SSPAシリーズは水平方向、ISA/ISPAシリーズには、水平、横立て、垂直、それぞれの設置方向に適した専用軸をご用意しました。

X軸タイプ (SXM, MXM, LXM他)

- ・ 上面からの小物部品等の本体内侵入を防ぐ専用カバー
- ・ 本体取付はカバーを開けて上側からボルトにて固定が可能



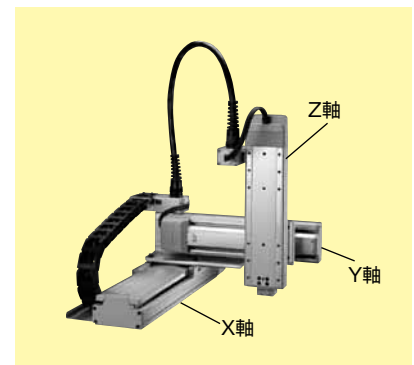
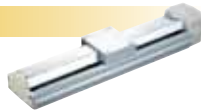
Z軸タイプ (SZM, MZM, LZM他)

- ・ 垂直使用を前提に、スライダ落下防止用ブレーキを標準装備。
- ・ X軸タイプとはベース裏面(本体取付部)の取付穴が異なります。(スライダを固定し本体を上下させる場合にベース面への物の取付が容易になっています)



Y軸タイプ (SYM, MYM, LYM他)

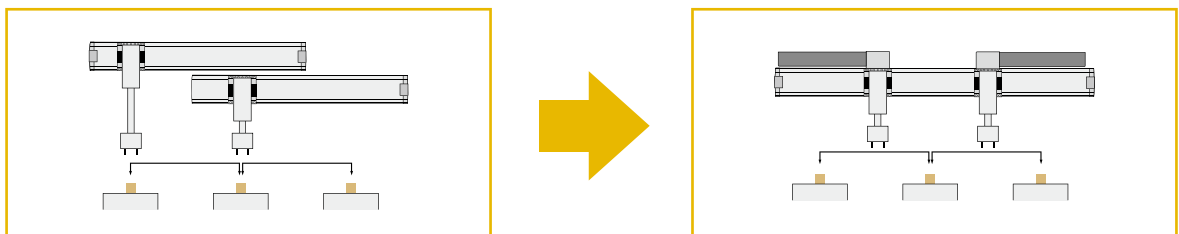
- ・ 横立て取付した場合に、上側からの小物部品等の本体内侵入を防ぐカバー形状を採用。



7

省スペース化が可能なマルチスライダタイプ

ナット回転型タイプのNSシリーズに、2つのスライダを別々に動作可能なマルチスライダタイプを設定しました。部品の搬送等で、2セットのY軸が必要な場合に、マルチスライダなら1軸で対応が可能となり設置スペースの省スペース化とコストダウンが可能になりました。



注意事項

型式項目説明

8

垂直動作と回転動作が1台で可能なZRシリーズ

ワークの向きを変えて搬送する動作の場合、従来はZ軸と回転軸を組み合わせて使用していましたが、ZRシリーズは1台で垂直と回転動作が可能となり、また最高速度が大幅にアップしているため省スペース化とサイクルタイムの短縮が可能となりました。



9

お客様の制御方式に合わせてコントローラを選択が可能

コントローラは下記の3つのパターンから選択が可能です。

1	2	3
プログラムで動作	ポジショナー動作	パルス列で動作
X-SEL P699	SCON P665	SCON P665
SSEL P687		

10

RoHS指令、CEマークに対応

単軸ロボット(※)はRoHS指令、CEマークに対応しています。
RoHS指令、CEマークの詳細は巻末-34をご参照下さい。

(※)一部機種を除きます。



IA単軸
ロボット
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
デフレクト型
ロボット
1xスクリーン
コントローラ
技術資料

ボールネジ駆動

ISB/ISPBシリーズ

ISB/ISPBは、ISA/ISPAの機能を向上させた新シリーズです。スライダを長くしたロングスライダタイプもご用意しました。

小型

ISB/ISPB-SXM



▶P019

ISB/ISPB-SXL



▶P020

中型

ISB/ISPB-MXM-100
ISB/ISPB-MXM-200▶P021
▶P023ISB/ISPB-MXL-100
ISB/ISPB-MXL-200▶P022
▶P024

ISB/ISPB-MXMX-200



▶P025

大型

ISB/ISPB-LXM-200
ISB/ISPB-LXM-400▶P026
▶P028ISB/ISPB-LXL-200
ISB/ISPB-LXL-400▶P027
▶P029ISB/ISPB-LXMX-200
ISB/ISPB-LXMX-400▶P030
▶P031ISB/ISPB-LXUWX-200
ISB/ISPB-LXUWX-400▶P032
▶P033

SSPAシリーズ

ベースに鉄を使用することにより、高剛性・高可搬を実現しました。

小型

SSPA-SXM-200



▶P034

中型

SSPA-MXM-400



▶P035

大型

SSPA-LXM-750



▶P036

注意事項

型式項目説明

ISA/ISPAシリーズ

ISAはボールネジで最大2500ストロークを実現した中間サポートタイプを含め、豊富な種類を用意したスタンダードモデルです。
ISPAは繰返し精度に優れたC5相当ネジ採用のハイスベック型です。

小型

ISA/ISPA-SXM



ISA/ISPA-SYM

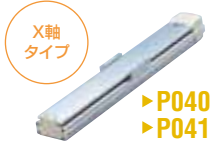


ISA/ISPA-SZM



中型

ISA/ISPA-MXM-100
ISA/ISPA-MXM-200



ISA/ISPA-MXMX-200



ISA/ISPA-MYM-100
ISA/ISPA-MYM-200



ISA/ISPA-MZM-100
ISA/ISPA-MZM-200



大型

ISA/ISPA-LXM-200
ISA/ISPA-LXM-400



ISA/ISPA-LXMX-200
ISA/ISPA-LXMX-400



ISA/ISPA-LXUWX-200
ISA/ISPA-LXUWX-400



ISA/ISPA-LYM-200
ISA/ISPA-LYM-400



ISA/ISPA-LZM-200
ISA/ISPA-LZM-400



超大型

ISA/ISPA-WXM-600
ISA/ISPA-WXM-750



ISA/ISPA-WXMX-600
ISA/ISPA-WXMX-750



ISDB/ISPDBシリーズ

ISDBは内部への異物混入を防止するISBシリーズの簡易防塵タイプです。

小型

ISDB/ISPDB-S

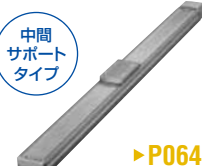


中型

ISDB/ISPDB-M-100
ISDB/ISPDB-M-200



ISDB/ISPDB-MX-200



大型

ISDB/ISPDB-L-200
ISDB/ISPDB-L-400



ISDB/ISPDB-LX-200
ISDB/ISPDB-LX-400



特長

IA単軸ロボットシリーズ

製品体系

IA単軸ロボットシリーズ

仕様一覧表

■ ボールネジ駆動(ナット回転型)

NSシリーズ

NSはナット回転駆動のため、長ストロークでも高速動作が可能でさらに1軸上で2つのスライダを別々に動作することも可能です。

小型シングルスライダ

NS-SXMS
NS-SZMS▶ P069
▶ P071

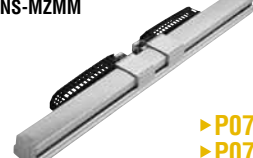
小型マルチスライダ

NS-SXMM
NS-SZMM▶ P070
▶ P072

中型シングルスライダ

NS-MXMS
NS-MXMS
NS-MZMS▶ P073
▶ P075
▶ P076

中型マルチスライダ

NS-MXMM
NS-MZMM▶ P074
▶ P077

大型シングルスライダ

NS-LXMS
NS-LXMS
NS-LZMS▶ P078
▶ P080
▶ P081

大型マルチスライダ

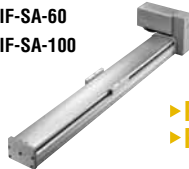
NS-LXMM
NS-LZMM▶ P079
▶ P082

■ ベルト駆動

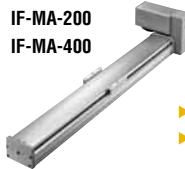
IFシリーズ

ベルト駆動の標準タイプです。高剛性・高速度を実現しました。

小型

IF-SA-60
IF-SA-100▶ P083
▶ P084

中型

IF-MA-200
IF-MA-400▶ P085
▶ P086

FSシリーズ

本体をスリムにして設置性を高めたベルト駆動ロボットです。

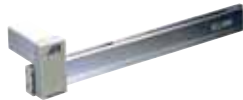
幅40mm

FS-NM-60
FS-NM-100
FS-NO(ガイドモジュールタイプ)▶ P087
▶ P088
▶ P089

幅52mm

FS-WM-100
FS-WM-200
FS-WO(ガイドモジュールタイプ)▶ P090
▶ P091
▶ P092

幅75mm

FS-LM-400
FS-HM-400
FS-LO(ガイドモジュールタイプ)▶ P093
▶ P094
▶ P095

■ 回転軸

RSシリーズ

全ての単軸・多軸ロボットとの組み合わせが可能な回転軸です。

RS-30
RS-60▶ P096
▶ P097

■ 垂直/回転一体型

ZRシリーズ



1台で垂直動作と回転動作を可能にした省スペース型ユニットです。

ZR-S
ZR-M▶ P098
▶ P099

注意事項

型式項目説明

■ 仕様一覧表

シリーズ	外觀	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									
		100	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300					2400	2500	水平 (kg)	垂直 (kg)					
ISB ISPB		960	655	515	415																			13	3.5	60	16	ISB (ISPB) -SXM-□-60-16-□□□□	P019					
		480	330	260	210																				27		7	8		ISB (ISPB) -SXM-□-60-8-□□□□				
		240	165	130	100																					55	14	4		ISB (ISPB) -SXM-□-60-4-□□□□				
		960	655	515	415																					13	3.5	60		16	ISB (ISPB) -SXL-□-60-16-□□□□	P020		
		480	330	260	210																					27	7			8	ISB (ISPB) -SXL-□-60-8-□□□□			
		240	165	130	100																						55	14		4	ISB (ISPB) -SXL-□-60-4-□□□□			
	1800	1290	1045	860	690																					15	2.5	100	30	ISB (ISPB) -MXM-□-100-30-□□□□	P021			
	1200	860	695	570	460																					23	5		20	ISB (ISPB) -MXM-□-100-20-□□□□				
	600	430	345	280	230																					45	10	10	ISB (ISPB) -MXM-□-100-10-□□□□					
	300	215	170	140	115																					85	20	5	ISB (ISPB) -MXM-□-100-5-□□□□					
	1800	1290	1045	860	690																					15	2.5	100	30	ISB (ISPB) -MXL-□-100-30-□□□□		P022		
	1200	860	695	570	460																					23	5		20	ISB (ISPB) -MXL-□-100-20-□□□□				
	600	430	345	280	230																					45	10	10	ISB (ISPB) -MXL-□-100-10-□□□□					
	300	215	170	140	115																					85	20	5	ISB (ISPB) -MXL-□-100-5-□□□□					
	1800	1290	1045	860	690																					30	6	200	30	ISB (ISPB) -MXM-□-200-30-□□□□	P023			
	1200	860	695	570	460																					45	10		20	ISB (ISPB) -MXM-□-200-20-□□□□				
	600	430	345	280	230																					90	20	10	ISB (ISPB) -MXM-□-200-10-□□□□					
	300	215	170	140	115																					110	40	5	ISB (ISPB) -MXM-□-200-5-□□□□					
	1800	1290	1045	860	690																					30	6	200	30	ISB (ISPB) -MXL-□-200-30-□□□□		P024		
	1200	860	695	570	460																					45	10		20	ISB (ISPB) -MXL-□-200-20-□□□□				
	600	430	345	280	230																					90	20	10	ISB (ISPB) -MXL-□-200-10-□□□□					
	300	215	170	140	115																					110	40	5	ISB (ISPB) -MXL-□-200-5-□□□□					
			1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675														30	-	200	30	ISB (ISPB) -MXMX-□-200-30-□□□□	P025			
			1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450														45	-		20	ISB (ISPB) -MXMX-□-200-20-□□□□				
			2400	1840	1530	1290	1100	880																			15	4	200	40		ISB (ISPB) -LXM-□-200-40-□□□□	P026	
			1200	920	765	645	550	440																			45	10		20		ISB (ISPB) -LXM-□-200-20-□□□□		
			600	460	380	320	270	220																			90	20	10	ISB (ISPB) -LXM-□-200-10-□□□□				
			2400	1840	1530	1290	1100	880																			15	4	200	40		ISB (ISPB) -LXL-□-200-40-□□□□		P027
			1200	920	765	645	550	440																			45	10		20	ISB (ISPB) -LXL-□-200-20-□□□□			
			600	460	380	320	270	220																			90	20	10	ISB (ISPB) -LXL-□-200-10-□□□□				
		2400	1840	1530	1290	1100	880																			40	10	400	40	ISB (ISPB) -LXM-□-400-40-□□□□	P028			
		1200	920	765	645	550	440																			90	20		20	ISB (ISPB) -LXM-□-400-20-□□□□				
		600	460	380	320	270	220																			120	40	10	ISB (ISPB) -LXM-□-400-10-□□□□					
		2400	1840	1530	1290	1100	880																			40	10	400	40	ISB (ISPB) -LXL-□-400-40-□□□□		P029		
		1200	920	765	645	550	440																			90	20		20	ISB (ISPB) -LXL-□-400-20-□□□□				
		600	460	380	320	270	220																			120	40	10	ISB (ISPB) -LXL-□-400-10-□□□□					
				1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340									45	-	200	20	ISB (ISPB) -LXMX-□-200-20-□□□□	P030			
				2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680									40	-		40	ISB (ISPB) -LXMX-□-400-40-□□□□				
				1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340									90	-	200	20	ISB (ISPB) -LXMX-□-400-20-□□□□			P031	
				1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340									45	-		20	ISB (ISPB) -LXUWX-□-200-20-□□□□				
				2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680									40	-	400	40	ISB (ISPB) -LXUWX-□-400-40-□□□□		P032		
				1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340									90	-		20	ISB (ISPB) -LXUWX-□-400-20-□□□□				
SSPA		1800	1480	1180	960	790	670																			30	4	200	30	SSPA-SXM-□-200-30-□□□□	P034			
		1200	990	780	640	530	440																				45		6	20				SSPA-SXM-□-200-20-□□□□
		600	490	390	320	260	220																				90	12	10	SSPA-SXM-□-200-10-□□□□				
		2400	1930	1580	1320	1120	960	830																				45	6	400			40	SSPA-MXM-□-400-40-□□□□
		1200	960	790	660	560	480	410																				90	12			20	SSPA-MXM-□-400-20-□□□□	
		600	480	390	330	280	240	200																				120	25	10		SSPA-MXM-□-400-10-□□□□		
	2500	2320	1950	1660	1440	1250	1100																			60	12	750	50	SSPA-LXM-□-750-50-□□□□	P036			
	1250	1180	970	830	720	620	550																			120	25		25	SSPA-LXM-□-750-25-□□□□				

(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 (P13 参照) で動作させた場合の値です。

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
防滴対応
直交
ロボット
デュアルヘッド
ロボット
IA SPM
ロボット
IA SPM
ロボット
技術支援

特長

製品体系

仕様一覧表

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

面交
ロボット

テー
ロボット

一
ロボット

「L」
シリーズ

特殊型
ロボット






仕様一覧表

シリーズ	外観	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		
		100	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	水平 (kg)	垂直 (kg)								
																										(kg)	(kg)						
ISA ISPA		960																								12	3	60	16	ISA (ISA) -SXM-□-60-16-□□□□	P037		
		480																								25	6		8	ISA (ISA) -SXM-□-60-8-□□□□			
		240																									50	14	60	4	ISA (ISA) -SXM-□-60-4-□□□□	P038	
		960																								12	3	16		ISA (ISA) -SYM-□-60-16-□□□□			
		480																									25	6	8	ISA (ISA) -SYM-□-60-8-□□□□			
		240																									50	14	4	ISA (ISA) -SYM-□-60-4-□□□□			
		480																									-	6	60	8	ISA (ISA) -SZM-□-60-8-□□□□-B	P039	
		240																								-	14	4		ISA (ISA) -SZM-□-60-4-□□□□-B			
		1800	1290	1045	860																							12	-	100	30	ISA (ISA) -MXM-□-100-30-□□□□	P040
		1200	860	695	570																						20	3.5	20		ISA (ISA) -MXM-□-100-20-□□□□		
		600	430	345	280																						40	9	100	10	ISA (ISA) -MXM-□-100-10-□□□□	P041	
		300	215	170	140																					80	19	5		ISA (ISA) -MXM-□-100-5-□□□□			
		1800	1290	1045	860																						25	6	200	30	ISA (ISA) -MXM-□-200-30-□□□□	P042	
		1200	860	695	570																					40	9	20		ISA (ISA) -MXM-□-200-20-□□□□			
		600	430	345	280																						80	19	200	10	ISA (ISA) -MXM-□-200-10-□□□□	P043	
		1800	1290	1045	860																					25	-	30		ISA (ISA) -MXMX-□-200-30-□□□□			
		1200	860	695	570																						40	-	200	20	ISA (ISA) -MXMX-□-200-20-□□□□	P044	
		600	430	345	280																					80	-	10		ISA (ISA) -MYM-□-200-10-□□□□			
		1800	1290	1045	860																						25	6	100	30	ISA (ISA) -MYM-□-100-30-□□□□	P045	
		1200	860	695	570																					40	3.5	20		ISA (ISA) -MYM-□-100-20-□□□□			
		600	430	345	280																					40	9	100	10	ISA (ISA) -MYM-□-100-10-□□□□	P046		
		300	215	170	140																					80	19		5	ISA (ISA) -MYM-□-100-5-□□□□			
		1800	1290	1045	860																					25	6	200	30	ISA (ISA) -MYM-□-200-30-□□□□	P047		
		1200	860	695	570																					40	9		20	ISA (ISA) -MYM-□-200-20-□□□□			
600	430	345	280																					80	19	100	10	ISA (ISA) -MYM-□-200-10-□□□□	P048				
600	430	345	280																					-	9		10	ISA (ISA) -MZM-□-100-10-□□□□-B					
300	215	170	140																					-	19	200	5	ISA (ISA) -MZM-□-100-5-□□□□-B	P049				
600	430	345	280																				-	19	10		ISA (ISA) -MZM-□-200-10-□□□□-B						
1200	920	765	645	550																				40	9	200	20	ISA (ISA) -LXM-□-200-20-□□□□	P050				
600	460	380	320	270																				80	19		10	ISA (ISA) -LXM-□-200-10-□□□□					
2400	1840	1530	1290	1100																				40	9	400	40	ISA (ISA) -LXM-□-400-40-□□□□	P051				
1200	920	765	645	550																				80	19		20	ISA (ISA) -LXM-□-400-20-□□□□					
					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340						40	-	200	20	ISA (ISA) -LXMX-□-200-20-□□□□	P052				
					2400	2300	2000	1800	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680						40	-		40	ISA (ISA) -LXMX-□-400-40-□□□□					
					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340						80	-	400	20	ISA (ISA) -LXMX-□-400-20-□□□□	P053				
					2400	2300	2000	1800	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680						40	-		40	ISA (ISA) -LXWX-□-200-20-□□□□					
					2400	2300	2000	1800	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680						40	-	400	40	ISA (ISA) -LXWX-□-400-40-□□□□	P054				
					1200	1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340						80	-		20	ISA (ISA) -LXWX-□-400-20-□□□□					
1200	920	765	645	550																				40	9	200	20	ISA (ISA) -LYM-□-200-20-□□□□	P055				
600	460	380	320	270																				80	19		10	ISA (ISA) -LYM-□-200-10-□□□□					
2400	1840	1530	1290	1100																				40	9	400	40	ISA (ISA) -LYM-□-400-40-□□□□	P056				
1200	920	765	645	550																				80	19		20	ISA (ISA) -LYM-□-400-20-□□□□					
600	460	380	320	270																				-	19	200	10	ISA (ISA) -LZM-□-200-10-□□□□-B	P057				
600	460	380	320	270																			-	39	40		ISA (ISA) -LZM-□-400-10-□□□□-B						
2400	1840	1530	1290	1100	950																			60	14	600	40	ISA (ISA) -WXM-□-600-40-□□□□	P058				
1200	920	765	645	550	475																			120	29		20	ISA (ISA) -WXM-□-600-20-□□□□					
600	460	380	320	270	235																			150	60	750	10	ISA (ISA) -WXM-□-600-10-□□□□	P059				
2000	1840	1570	1360																					60	14		50	ISA (ISA) -WXM-□-750-50-□□□□					
1250	1090	920	765	680																				120	29	750	25	ISA (ISA) -WXM-□-750-25-□□□□	P060				
					2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655						60	-		40	ISA (ISA) -WXM-□-600-40-□□□□					
					1200	1100	980	860	765	680	610	555	500	455	420	385	355	325							120	-	600	20	ISA (ISA) -WXM-□-600-20-□□□□	P060			
					2000	1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035											60	-	50		ISA (ISA) -WXM-□-750-50-□□□□					
					1250	1200	1075	965	870	790	720	660	605	555	515										120	-	25	ISA (ISA) -WXM-□-750-25-□□□□					

(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(P13 参照)で動作させた場合の値です。

注意事項

型式項目説明

シリーズ	外観	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			
		100-500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700-2000	2100-2500	3000					水平 (kg)	垂直 (kg)	
ISDB ISPDB		960	795	610	480												13	3	60	16	ISDB (ISPDB) -S-□-60-16-□□□□	P061	
		480	400	305	240												27	6		8	ISDB (ISPDB) -S-□-60-8-□□□□		
		240	200	150	120												55	14		4	ISDB (ISPDB) -S-□-60-4-□□□□		
		1800	1440	1150	935	780	660										15	2	100	30	ISDB (ISPDB) -M-□-100-30-□□□□	P062	
		1200	960	765	625	520	440										23	4		20	ISDB (ISPDB) -M-□-100-20-□□□□		
		600	480	380	310	260	220										45	10		10	ISDB (ISPDB) -M-□-100-10-□□□□		
	300	240	190	155	130	110										85	20	200	5	ISDB (ISPDB) -M-□-100-5-□□□□	P063		
	1800	1440	1150	935	780	660										30	6		30	ISDB (ISPDB) -M-□-200-30-□□□□			
	1200	960	765	625	520	440										45	10		20	ISDB (ISPDB) -M-□-200-20-□□□□			
	600	480	380	310	260	220										90	20	200	10	ISDB (ISPDB) -M-□-200-10-□□□□	P064		
	300	240	190	155	130	110										110	40		5	ISDB (ISPDB) -M-□-200-5-□□□□			
																30	-		30	ISDB (ISPDB) -MX-□-200-30-□□□□			
																	45	-	200	20	ISDB (ISPDB) -MX-□-200-20-□□□□	P065	
																15	2.5	40		ISDB (ISPDB) -L-□-200-40-□□□□			
																	45	9	200	20	ISDB (ISPDB) -L-□-200-20-□□□□	P066	
																90	20	10		ISDB (ISPDB) -L-□-200-10-□□□□			
																	40	8	400	40	ISDB (ISPDB) -L-□-400-40-□□□□	P067	
																90	20	20		ISDB (ISPDB) -L-□-400-20-□□□□			
																120	40	400	10	ISDB (ISPDB) -L-□-400-10-□□□□	P068		
															15	-	40		ISDB (ISPDB) -LX-□-200-40-□□□□				
																45	-	200	20	ISDB (ISPDB) -LX-□-200-20-□□□□	P069		
															40	-	40		ISDB (ISPDB) -LX-□-400-40-□□□□				
																90	-	400	20	ISDB (ISPDB) -LX-□-400-20-□□□□	P070		
															1200	-	20		ISDB (ISPDB) -LX-□-400-10-□□□□				
NS		720															15	-	60	12	NS-SXMS-□-60-12-□□□□	P071	
		720															15	-		12	NS-SXMM-□-60-12-□□□□		
		600															-	3		60	12		NS-SZMS-□-60-12-□□□□-B
		600																-	3	60	12	NS-SZMM-□-60-12-□□□□-B	P072
		1800															25	-	30		NS-MXMS-□-200-30-□□□□		
		1200															40	-	20		NS-MXMS-□-200-20-□□□□		
	1800																25	-	200	30	NS-MXMM-□-200-30-□□□□	P073	
	1200															40	-	20		NS-MXMM-□-200-20-□□□□			
	1800															25	-	30		NS-MXMM-□-200-30-□□□□			
	1200																40	-	200	20	NS-MXMM-□-200-20-□□□□	P074	
																25	-	30		NS-MXMXS-□-200-30-□□□□			
																40	-	20		NS-MXMXS-□-200-20-□□□□			
																	25	-	200	20	NS-MZMS-□-200-20-□□□□-B	P075	
																40	-	20		NS-MZMM-□-200-20-□□□□-B			
																1000	-	6		200	20		NS-MZMS-□-200-20-□□□□-B
																	1000	-	6	200	20	NS-MZMM-□-200-20-□□□□-B	P076
																2400	-	40		-	40	NS-LXMS-□-400-40-□□□□	
																1300	-	80		-	40	NS-LXMS-□-400-20-□□□□	
																2400	-	400	40	-	40	NS-LXMM-□-400-40-□□□□	P077
															2400	-	40		-	40	NS-LXMM-□-400-20-□□□□		
															1300	-	80		-	20	NS-LXMM-□-400-10-□□□□		
																2400	-	400	40	-	40	NS-LXMXS-□-400-40-□□□□	P078
															1300	-	80		-	20	NS-LXMXS-□-400-20-□□□□		
															2400	-	40		-	40	NS-LZMS-□-400-20-□□□□-B		
																1000	-	16	400	20	NS-LZMM-□-400-20-□□□□-B	P079	
															1000	-	16		400	20	NS-LZMM-□-400-20-□□□□-B		
															1750	-	5		-	60	IF-SA□□□□-60-□□□□		
IF		1750															10	-	タイムング ベルト リード35 相当	100	IF-SA□□□□-100-□□□□	P080	
		1750															20	-		200	IF-MA□□□□-200-□□□□		
		1750															40	-		400	IF-MA□□□□-400-□□□□		
		1750															40	-		400	IF-MA□□□□-400-□□□□		
FS		1250															2	-	タイムング ベルト リード25 相当	60	FS-11NM-□-60-□□□□	P081	
		1250															5~9	-		60	FS-12NM-□-60-□□□□		
		1250															3	-		100	100	FS-11NM-□-100-□□□□	
		1250															9~15	-			100	FS-12NM-□-100-□□□□	
		1250															3	-		100	100	FS-11WM-□-100-□□□□	
		1250															9~15	-			100	FS-12WM-□-100-□□□□	
		1250															6	-		200	200	FS-11WM-□-200-□□□□	
		1250															18~30	-			200	FS-12WM-□-200-□□□□	
		1250															15	-		400	400	FS-11LM-□-400-□□□□	
		1250															28~60	-			400	FS-12LM-□-400-□□□□	
2000															10	-	400	400	FS-11HM-□-400-□□□□	P090			
2000															20~40	-		400	FS-12HM-□-400-□□□□				
ZR ^(注3)		1005															1	(3)	100	16	ZR-S-□-100-16-150	P091	
		1256															2	(6)		200	ZR-M-□-200-20-200		

(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(P13参照)で動作させた場合の値です。
 (注3)ZRユニットのストロークと最高速度はZ軸の速度です。可搬質量の()内は加減速度0.1Gの場合です。

特長

製品体系

仕様一覧表

カタログスペックの注意点

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。

<ご注意下さい>

- ① 単軸ロボットシリーズは、スライダ（アーム）に搭載する物の質量が変化しても、最高速度は一定です。
- ② 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。
- ③ 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。
- ④ 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。（500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下さい）
- ⑤ 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・減速の時間も考慮して下さい（移動時間の計算方法は 巻末-9 をご参照下さい）
- ⑥ 速度は、プログラム上で、1mm/sec毎の設定が出来ます。

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=2940 mm/sec²）。

<ご注意下さい>

- 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 定格加速度は下記ようになります。
ISB/ISPB/SSPA/ISDB/ISPDB シリーズは、リード4mm、5mmのタイプは0.2G、それ以外は0.4Gです。それ以外の機種は、リード4mm、5mmのタイプは0.15G、それ以外は0.3Gです。（可搬質量は、定格加速度の場合で設定されています）
- ③ 最大加速度は下記ようになります。
ISB/ISPB/SSPA シリーズは1.2G（中間サポートタイプは0.4G）、ISDB/ISPDB シリーズは1G（中間サポートタイプは0.4G）、ISA/ISPA シリーズは1G（中間サポートタイプは0.3G）です。また、NS シリーズの最大加速度は機種によって異なりますので本文をご確認下さい。ISB/ISPB/SSPA/ISA/ISPA/ISDB/ISPDB シリーズで加速度を定格加速度以上にした場合、最大可搬質量は低下します。（詳細は 巻末-11 をご覧下さい）

取付姿勢

取付姿勢は、機種によって異なります。詳細については、P106 をご参照下さい。

デューティ

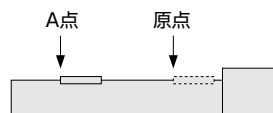
アクチュエータが動作可能なデューティは加減速度、搬送質量、加減速時間によって決まります。デューティの目安については、P109 をご参照下さい。

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下さい。

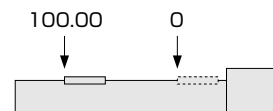
繰り返し位置決め精度

同一のポイントへ、繰り返し位置決めを行った場合の、停止位置の精度のばらつき。



絶対位置決め精度

座標値で指定された任意の位置決めポイントに、位置決めを行った場合の、座標値と実測値の差。



カタログスペックの注意点

原点

原点は標準仕様がモータ側、原点逆仕様が反モータ側に設定されます。

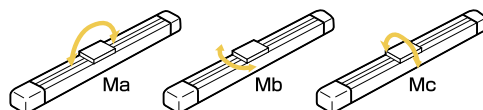
<ご注意下さい>

- ・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。
- ・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。
- ・原点方向を変更するには返却調整が必要です。

静的許容モーメント
動的許容モーメント
(Ma、Mb、Mc)

静的許容モーメントは、アクチュエータが停止状態で一時的に許容出来るモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエータの走行寿命を 10,000km に設定した場合に許容出来るモーメントの数値です。詳細は巻末-5の技術資料をご参照下さい。

スライダタイプモーメント方向



エンコーダ種類
(インクリメンタル/
アブソリュート)

アクチュエータに搭載されるエンコーダは、「インクリメンタルタイプ」と「アブソリュートタイプ」の2種類のタイプがあります。

インクリメンタルタイプ … 電源を落とすと座標データが消えてしまうため、電源投入毎に原点復帰が必要なタイプです。

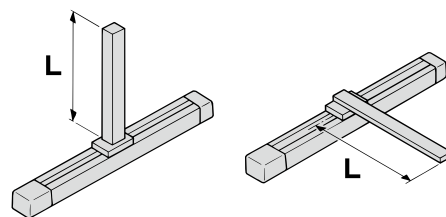
アブソリュートタイプ …… 電源を落としても座標データをバッテリーで保持していますので、電源投入時に原点復帰をしなくても動作が可能ですが、データ保持用のバッテリーが切れると動作が出来なくなりますので注意が必要です。

ブレーキ

アクチュエータを垂直設置で使用する場合は、電源 OFF または非常停止が入った場合にスライダ/ロッドが下降して装置を壊さない様に、ブレーキ (オプション) をご指定下さい。但しブレーキ付タイプは、コントローラと接続してブレーキ解除を行わないとスライダ/ロッドが動きませんので、取付の際はご注意ください。

張り出し負荷長 (L)

ワークやブラケット等をアクチュエータ・スライダ中心からオフセットして取り付けした場合に、アクチュエータが円滑に動作出来るオフセット量の目安です。各機種種の許容値を超えて使用した場合、振動が発生する場合がありますので、必ず許容値内でご使用ください。



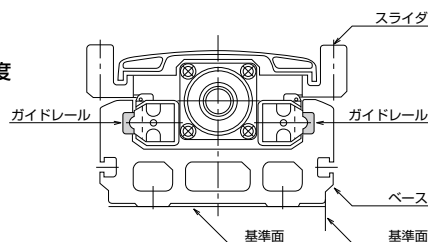
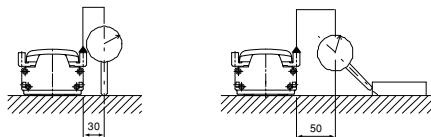
本体精度

単軸ロボットシリーズの本体精度は下記の通りです。 ※FS,ZR,RSシリーズは除く
また、本体のベース側面と下面はスライダの走りに対する基準面となっていますので、本体取付時の平行の目安にご使用下さい。

①ストローク任意の位置における
本体取付面 (ベース下面) と搬送物取付面 (上面) との平行度
0.1mm 以下



②本体取付時の走り平行度 (平滑面上*1に固定した場合)
0.05mm/m 以下



条件 上記値は 20℃における値です。 ※ 1 平面度 0.05mm/m 以下

※ISB/ISPB/ISDB/ISPDB/SSPAシリーズの標準及びオプション「真直度高精度仕様」を選択時の本体精度は P113 をご参照下さい。

特長

製品体系

仕様一覧表

カタログスペックの注意点

垂直設置での
使用について

アクチュエータを垂直設置で使用する場合は、電源OFFまたは非常停止が入った場合にスライダ/ロッドが下降して装置を壊さない様に、ブレーキ(オプション)をご指定下さい。但しブレーキ付タイプは、コントローラと接続してブレーキ解除を行わないとスライダ/ロッドが動きませんので、取付の際はご注意下さい。

スライダ/ロッドを
手で動かす場合

ボールネジが低リード(リード1、2.5、3、4)の場合は摺動抵抗が大きいため、電源OFFまたはサーボOFF状態でもアクチュエータのスライダ/ロッドは手で動きにくくなっています。低リードのアクチュエータのスライダ/ロッドを動かす場合は、ティーチングボックスまたはパソコン対応ソフトのJOG機能にて動作させて下さい。

アクチュエータケーブル

アクチュエータのモータ後方部から出ているケーブルがアクチュエータケーブルです。アクチュエータケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエータケーブルは動かないよう固定して頂きケーブルの屈曲動作が必要な場合は、ロボットケーブル仕様のモータ・エンコーダケーブルをご使用頂きますようお願いいたします。

モータ・エンコーダ
ケーブル

アクチュエータとコントローラを接続するケーブルがモータ・エンコーダケーブルです。モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータの種類によって、モータケーブルとエンコーダケーブルが分かれている機種とモータとエンコーダが一体となったケーブルを使用する機種があります。またケーブルの種類として標準仕様と対屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。ケーブルベアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用頂き、各ケーブルの最小曲げR以上でご使用下さい。(最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています)機種毎のケーブル型式を確認する場合は、114ページの「メンテナンス品一覧表」をご覧下さい。

寿命

アクチュエータの寿命は、アクチュエータを構成する部品(ガイド、ボールネジ、モータ等)の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。例えばガイドを例にとると、ガイドには許容負荷モーメント(巻末5ページ参照)が設定されていますが、仮に許容モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。余裕をもった使い方をして頂ければ10年以上はご使用頂くことが可能です。よって機種選定の際は、余裕をみた選定をお奨めします。

保証

保証期間は、以下のいずれか先に達した期間内と致します。

- 弊社出荷後18ヶ月
- ご指定場所に納入後12ヶ月
- 稼動2500時間

上記期間中に適正な使用状況のもとに発生した故障で、かつあきらかに弊社の責任により故障を生じた場合は無料で修理を行います。但しカタログ・取扱い説明書に記載されている以外の条件及び環境でのご使用に関しましては保証範囲から除外させていただきます。また保証は弊社納入単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害は、補償の対象から除かせて頂きます。修理は引取修理対応といたします。

特長

製品体系

仕様一覧表

単軸ロボットの型式は以下の8パターンに分類されます。型式の各項目の説明は18ページをご参照下さい。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。

【NSシリーズ】

例) NS - MXMS - I - 200 - 30 - 1000 - T2 - M - CT1

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

A	アブソリュート	60	60W	12	12mm	200	200mm	T2	SCON	N	ケーブルなし
I	インクリメンタル	200	200W	20	20mm	~	~		SSEL	S	3m
		400	400W	30	30mm	3000	3000mm		XSEL-P/Q	M	5m
				40	40mm	50mm毎設定(※)				X	長さ指定

(※)MXMS、LXMMSは100mm毎

SXMS	小型水平仕様/シングルスライダ	MZMS	中型垂直仕様/シングルスライダ
SXMM	小型水平仕様/マルチスライダ	MZMM	中型垂直仕様/マルチスライダ
SZMS	小型垂直仕様/シングルスライダ	LXMS	大型水平仕様/シングルスライダ
SZMM	小型垂直仕様/マルチスライダ	LXMM	大型水平仕様/マルチスライダ
MXMS	中型水平仕様/シングルスライダ	LXMXS	大型水平仕様/中間サポート付シングルスライダ
MXMM	中型水平仕様/マルチスライダ	LZMS	大型垂直仕様/シングルスライダ
MXMXS	中型水平仕様/中間サポート付シングルスライダ	LZMM	大型垂直仕様/マルチスライダ

AQ	AQシール(標準装備)	ET1	拡張ケーブルベア方向1
B	ブレーキ	ET2	拡張ケーブルベア方向2
C	クリープセンサ	ET3	拡張ケーブルベア方向3
CT1	標準ケーブルベア方向1	ET4	拡張ケーブルベア方向4
CT2	標準ケーブルベア方向2	L	原点リミットスイッチ
CT3	標準ケーブルベア方向3	RT	ボール保持機構付ガイド(標準装備)
CT4	標準ケーブルベア方向4		

【IFシリーズ】

例) IF - SA1L - I - 60 - 1500 - T2 - M - AQ

①シリーズ ②タイプ ③エンコーダ種類 ④モータ種類 ⑤ストローク ⑥適応コントローラ ⑦ケーブル長 ⑧オプション

A	アブソリュート	60	60W	200	200mm	T1	XSEL-J/K	N	ケーブルなし	AQ	AQシール	LM	シンクロ仕様マスター輪
I	インクリメンタル	100	100W	~	~		SCON	S	3m	C	クリープセンサ	NM	原点逆仕様
		200	200W	2500	2500mm	T2	SSEL	M	5m	CL	クリープセンサ取付勝手違い	RT	ボール保持機構付ガイド
		400	400W	100mm毎設定			XEL-P/Q	X	長さ指定	L	原点リミットスイッチ	S	シンクロ仕様スレーブ輪

100mm毎設定

SA1L	小型標準タイプ	MA1L	中型標準タイプ
SA2L	小型モータ横付き	MA2L	中型モータ横付き
SA3L	小型モータ下付き	MA3L	中型モータ下付き
SA1R	小型標準タイプモータ取付勝手違い	MA1R	中型標準タイプモータ取付勝手違い
SA2R	小型モータ横付きモータ取付勝手違い	MA2R	中型モータ横付きモータ取付勝手違い
SA3R	小型モータ下付きモータ取付勝手違い	MA3R	中型モータ下付きモータ取付勝手違い

LL	原点リミットスイッチ取付勝手違い	W	ダブルスライダ
LLM	シンクロ仕様センサ勝手違い		

【FSシリーズ】

例) FS - 11NM - I - 60 - 1000 - T2 - M - NM

①シリーズ ②タイプ ③エンコーダ種類 ④モータ種類 ⑤ストローク ⑥適応コントローラ ⑦ケーブル長 ⑧オプション

A	アブソリュート	0	モータなし	300	300mm	T1	XSEL-J/K	N	ケーブルなし	D1	ステンレスシート仕様(スライダ長200mm)
I	インクリメンタル	60	60W	~	~		SCON	S	3m	D2	ステンレスシート仕様(スライダ長300mm)
		100	100W	200	200W	T2	SSEL	M	5m	NM	原点逆仕様
		400	400W	400	400W		XEL-P/Q	X	長さ指定	NQ	モータなし(カバー付)

100mm毎設定

11NM	本体幅40mm シングルスライダタイプ	11LM	本体幅75mm シングルスライダ高可撓タイプ
11NO	本体幅40mm シングルスライダガイド付モジュール	11LO	本体幅75mm シングルスライダガイド付モジュール
11WM	本体幅52mm シングルスライダタイプ	12NO	本体幅40mm ダブルスライダタイプ
11WO	本体幅52mm シングルスライダガイド付モジュール	12NM	本体幅40mm ダブルスライダタイプ
11HM	本体幅75mm シングルスライダ高速タイプ	12HM	本体幅75mm ダブルスライダ高速タイプ
11WM	本体幅52mm シングルスライダ高速タイプ	12LM	本体幅75mm ダブルスライダ高可撓タイプ
11HM	本体幅75mm シングルスライダ高速タイプ	12LO	本体幅75mm ダブルスライダガイド付モジュール

K	キー満付仕様
L	リミットスイッチ(標準装備)

※L(リミットスイッチ)は標準で付いていますが、型式にはLをご記入下さい。

【RSシリーズ】

例) RS - I - 30 - 50 - 360 - T2 - M - K

①シリーズ ②エンコーダ種類 ③モータ種類 ④減速比 ⑤ストローク ⑥適応コントローラ ⑦ケーブル長 ⑧オプション

A	アブソリュート	30	30W	50	1/50	360	360度	T1	XSEL-J/K	N	ケーブルなし	K	キー満付仕様
I	インクリメンタル	60	60W	100	1/100				SCON	S	3m	L	リミットスイッチ(標準装備)
								T2	SSEL	M	5m		
									XEL-P/Q	X	長さ指定		

【ZRシリーズ】

例) ZR - S - A - 100 - 16 - 150 - T2 - M - B

①シリーズ ②タイプ ③エンコーダ種類 ④Z軸モータ種類 ⑤Z軸リード 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

S	小型(Z軸100W/R軸100W)	A	アブソリュート	100	100W(スタイブ)	16	16mm(スタイブ)	150	150mm(スタイブ)	T2	XEL-P/Q	N	ケーブルなし	B	ブレーキ(Z軸標準装備)
M	中型(Z軸200W/R軸200W)	I	インクリメンタル	200	200W(Mタイプ)	20	20mm(Mタイプ)	200	200mm(Mタイプ)			S	3m	L	リミットスイッチ(回転標準装備)
												M	5m		
												X	長さ指定		

※リミットスイッチはインクリメンタル仕様で標準装備、アブソリュート仕様では不要です。

注意事項

IA単軸ロボットシリーズ

型式項目説明

① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

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。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ほど最高速度は早くなります。(単位はmmです)

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：XSEL-J/Kタイプ

T2：XSEL-P/Qタイプ、SSEL、SCON

※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 X□□：3、5m以外の長さを指定する場合

M：5m (例 XO8：8m)

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。※オプション内容については巻末-25～32ページをご参照下さい。

※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(下記記号順)にご記入下さい。(例AQ-B-L-NM)

A1：【ケーブル左側面取出し】ケーブルの取出し方向を左側面とする場合に表記します。(ISA/ISPA-WXM/WXMX専用)

A1E：【ケーブル左背面取出し】ケーブルの取出し方向を左背面とする場合に表記します。

A1S：【ケーブル左側面取出し】ケーブルの取出し方向を左側面とする場合に表記します。

A3：【ケーブル右側面取出し】ケーブルの取出し方向を右側面とする場合に表記します。(ISA/ISPA-WXM/WXMX専用)

A3E：【ケーブル右背面取出し】ケーブルの取出し方向を右背面とする場合に表記します。

A3S：【ケーブル右側面取出し】ケーブルの取出し方向を右側面とする場合に表記します。

AQ：【AQシール】ボールネジ及びガイドの摺動部への異物混入を防ぐとともに、継続的に適量の潤滑油を供給するユニットです。(FSシリーズは設定なし)

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。

C：【クリープセンサ】原点復帰動作の速度を高速化し、原点復帰時間を短縮するためのセンサです。

CL：【クリープセンサ取付位置勝手違い】クリープセンサは通常モータ側から見て右側に設置されますが、それを左側にする場合の型式です。

K：【キー溝付き仕様】RSシリーズで出力軸にキー溝を追加する場合に表記します。

L：【原点リミットスイッチ】原点復帰を行う際、通常の押し当て方式ではなく、センサにより反転し原点復帰を完了させるためのセンサです。

LL：【原点リミットスイッチ取付位置勝手違い】クリープセンサ同様、センサの取付位置を通常の反対側に設置する場合の型式です。

LLM：【マスター軸リミットスイッチ取付勝手違い】マスター軸のリミットスイッチの取付位置を通常の反対にします。

LM：【マスター軸指定】シンクロ動作を行なう場合、マスター軸に表記します。(シンクロ仕様のマスター軸はリミットスイッチ付となります)

MD：【防錆皮膜処理】SSPAシリーズ専用のオプションです。ベース基準面(底面・側面)、スライダ基準面(上面・側面)に防錆処理(電解防錆黒色被膜処理)を施します。錆が出やすい環境、発塵を抑えたい場合などに使用します。

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。

S：【スレーブ軸】シンクロ動作を行なう場合、スレーブ軸に表記します。(スレーブ軸にはリミットスイッチは付きません)

SR：【スライダ部ローラー仕様】スライダのステンレスシート押さえ部にローラーを使用した仕様です。

ST：【真直度高精度仕様】ISB/ISPB/SSPA/ISDB/ISPDBシリーズで、ベース、スライダの平行度(水平・垂直)、スライダの運動真直度(水平・垂直)等の走り精度を高レベルで規定した仕様です。

W：【ダブルスライダ仕様】ISA/ISB/ISDB/IFシリーズでフリースライダを追加する場合に表記します。

ISB-SXM 単軸ロボット 小型X軸標準スライダタイプ 本体幅90mm 60W
ISPB-SXM 単軸ロボット 小型X軸標準スライダタイプ 本体幅90mm 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
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm ? 900:900mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						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	
ISB[ISPB]-SXM-①-60-16-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100 ~ 900	1 ~ 960	0.4	1.2	0.4	0.8	13	3.5	3.5	2	53.1
8			1 ~ 480		0.4	0.7	0.4	0.6	27	12	7	5	106.1	
4			1 ~ 240		0.2	0.5	0.2	0.4	55	30	14	12	212.3	

※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。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

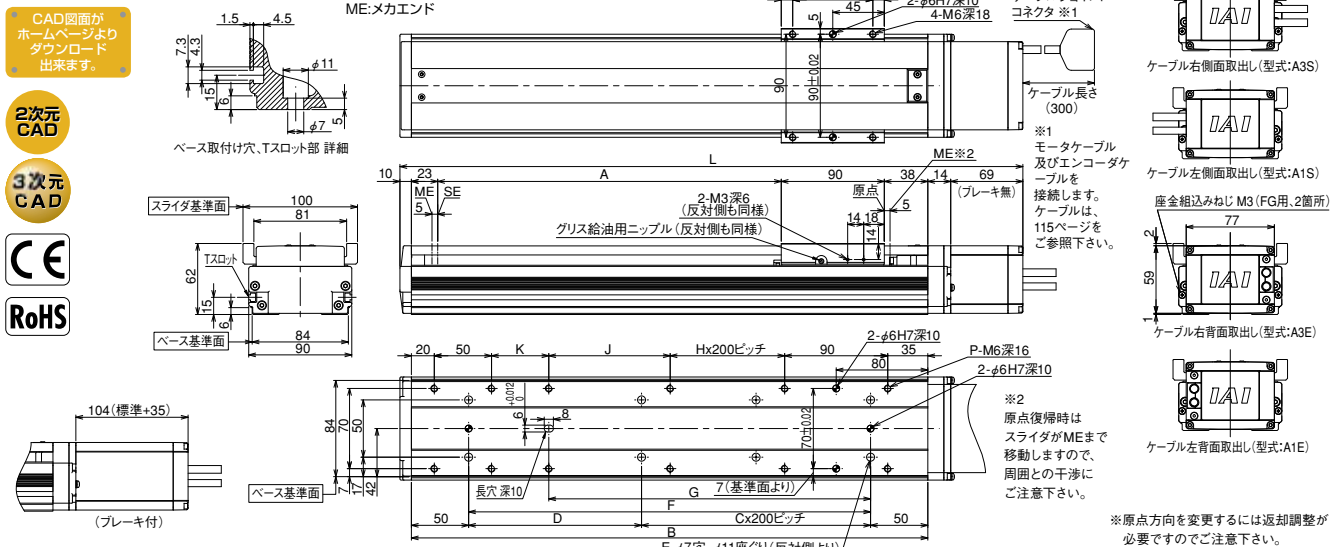
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
L	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144
質量(kg)	3.0	3.4	3.8	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.3	6.6	7.0	7.3	7.7	8.0	8.4	8.7
最高速度 (mm/s)	960	480	240										655	515	415	210	100

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665



注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
 (例. X08=8m)

ISB-SXL 単軸ロボット 小型X軸ロングスライダタイプ 本体幅90mm 60W
ストレーツ形状

ISPB-SXL 単軸ロボット 小型X軸ロングスライダタイプ 本体幅90mm 60W
ストレーツ形状 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
ISB標準仕様 ISPB高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	130:130mm ? 880:880mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□長さ指定	下部オプション表 参照

*型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=980mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						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	
ISB[ISPB]-SXL-①-60-16-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	130~880	1~960	0.4	1.2	0.4	0.8	13	3.5	3.5	2	53.1
8			1~480		0.4	0.7	0.4	0.6	27	12	7	5	106.1	
4			1~240		0.2	0.5	0.2	0.4	55	30	14	12	212.3	

*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。

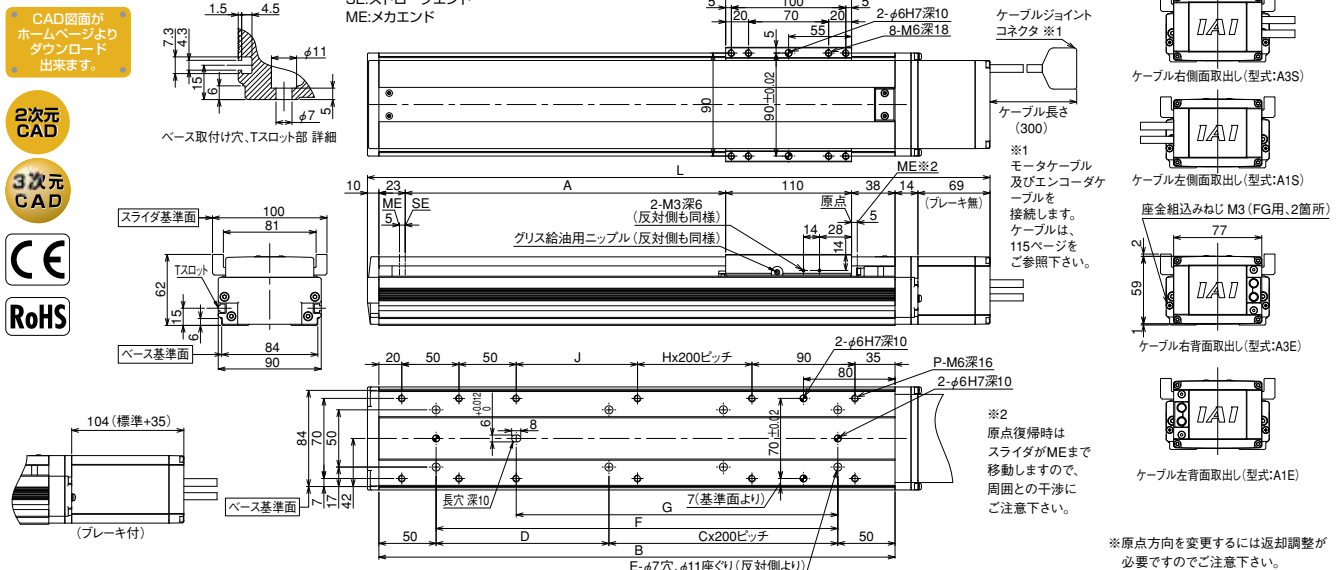
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:39.7N・m Mb:56.7N・m Mc:76.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向550mm以下 Mb、Mc方向550mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	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

CE

RoHS

■ストローク別寸法・質量・最高速度

*ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。*最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880													
L	ブレーキ無	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144												
	ブレーキ付	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179												
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880													
B	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051													
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4													
D	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951													
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12													
F	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951													
G	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881													
H	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3													
J	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806													
P	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16													
質量(kg)	3.1	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5													
最高速度 (mm/s)	リード16															960					655			515			415		
	リード8															480					330					260			210
	リード4															240					165					130			100

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665

注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。

(注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISB-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸標準スライダタイプ
ISPB-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸標準スライダタイプ 高精度仕様
 本体幅120mm 100W ストレート形状



■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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						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	
ISB[ISPB]-MXM-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100 ~ 1100	1 ~ 1800	0.4	1.2	0.4	1.2	15	3	2.5	1	56.6
ISB[ISPB]-MXM-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.2	0.4	1	23	6	5	2.5	84.9
ISB[ISPB]-MXM-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8
ISB[ISPB]-MXM-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1 ~ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7

※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。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

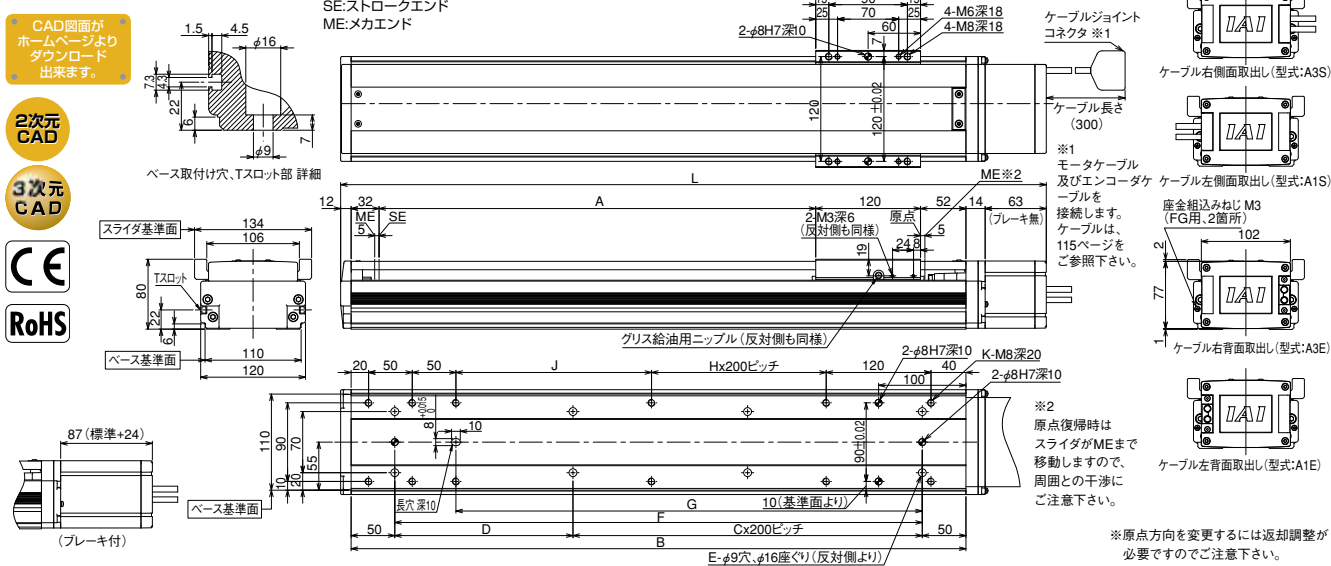
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

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
質量(kg)	6.0	6.6	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7
最高速度 (mm/s)	1290	860	490	300	1290	860	490	300	1290	860	490	300	1290	860	490	300	1290	860	490	300	1290

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジションナー パルス列制御	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISB-MXL-100 単軸ロボット 中型X軸ロングスライダタイプ

本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPB-MXL-100 単軸ロボット 中型X軸ロングスライダタイプ

本体幅120mm 100W 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
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アプソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	120:120mm ? 1070:1070mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				
						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	
ISB[ISPB]-MXL-①-100-30-②-③-④-⑤	アプソリュート インクリメンタル	100	30	120~1070	1~1800	0.4	1.2	0.4	1.2	15	3	2.5	1	56.6
ISB[ISPB]-MXL-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.4	1.2	0.4	1	23	6	5	2.5	84.9
ISB[ISPB]-MXL-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8
ISB[ISPB]-MXL-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1~300	0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7

*1.0G=980mm/sec²

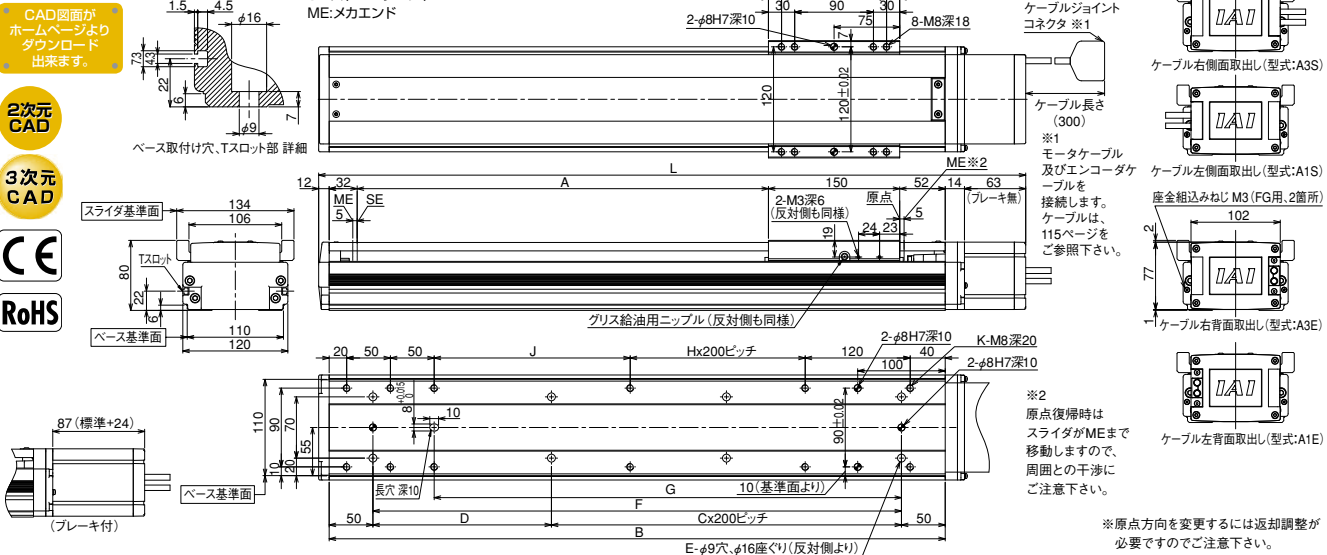
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:105.3N·m Mb:150.4N·m Mc:193.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070																								
L	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393																								
ブレーキ付	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417																								
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070																								
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304																								
C	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5																								
D	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204																								
E	4	6	6	6	8	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14																								
F	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204																								
G	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134																								
H	0	0	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4																								
J	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224																								
K	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18																								
質量(kg)	6.3	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.3	13.9	14.5	15.1	15.8	16.4	17.1	17.7	18.4																								
最高速度 (mm/s)	<table border="1"> <tr> <td>リード30</td> <td>1800</td> <td>1290</td> <td>1045</td> <td>860</td> <td>690</td> </tr> <tr> <td>リード20</td> <td>1200</td> <td>860</td> <td>695</td> <td>570</td> <td>460</td> </tr> <tr> <td>リード10</td> <td>600</td> <td>430</td> <td>345</td> <td>280</td> <td>230</td> </tr> <tr> <td>リード5</td> <td>300</td> <td>215</td> <td>170</td> <td>140</td> <td>115</td> </tr> </table>																				リード30	1800	1290	1045	860	690	リード20	1200	860	695	570	460	リード10	600	430	345	280	230	リード5	300	215	170	140	115
リード30	1800	1290	1045	860	690																																							
リード20	1200	860	695	570	460																																							
リード10	600	430	345	280	230																																							
リード5	300	215	170	140	115																																							

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	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジションナーバルス列制御	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例: X08=8m)

ISB-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸標準スライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPB-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸標準スライダタイプ 本体幅120mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				
						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	
ISB[ISPB]-MXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100~1100	1~1800	0.4	1.2	0.4	1.2	30	9	6	2	113.9
ISB[ISPB]-MXM-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.4	1.2	0.4	1	45	12	10	5	170.9
ISB[ISPB]-MXM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8
ISB[ISPB]-MXM-①-200-5-②-③-④-⑤			5		1~300	0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6

※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。

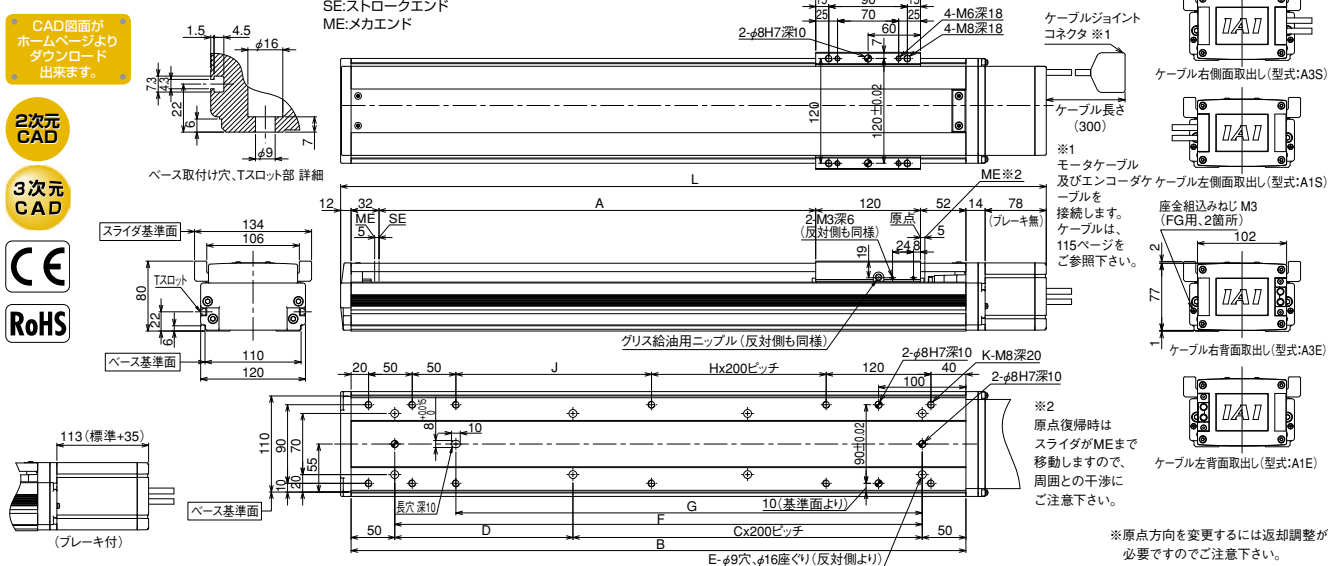
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク L	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
質量(kg)	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.2	10.9	11.5	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1
最高速度 (mm/s)	1800	1290	1045	860	690	570	460	360	280	230	190	155	125	100	80	65	52	42	34	28	23

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸			→P687	
SCON	1軸	ポジションナー パルス列制御			→P665

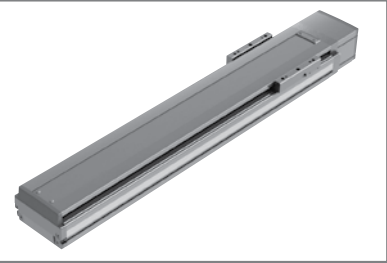


注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例、X08=8m)

ISB-MXL-200 単軸ロボット 中型X軸ロングスライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPB-MXL-200 単軸ロボット 中型X軸ロングスライダタイプ 本体幅120mm 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
ISB標準仕様 ISPB高精度仕様		A:アプソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	120:120mm ? 1070:1070mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				
						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	
ISB[ISPB]-MXL-①-200-30-②-③-④-⑤	アプソリュート インクリメンタル	200	30	120 ~ 1070	1 ~ 1800	0.4	1.2	0.4	1.2	30	9	6	2	113.9
ISB[ISPB]-MXL-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.2	0.4	1	45	12	10	5	170.9
ISB[ISPB]-MXL-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8
ISB[ISPB]-MXL-①-200-5-②-③-④-⑤			5		1 ~ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6

*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。

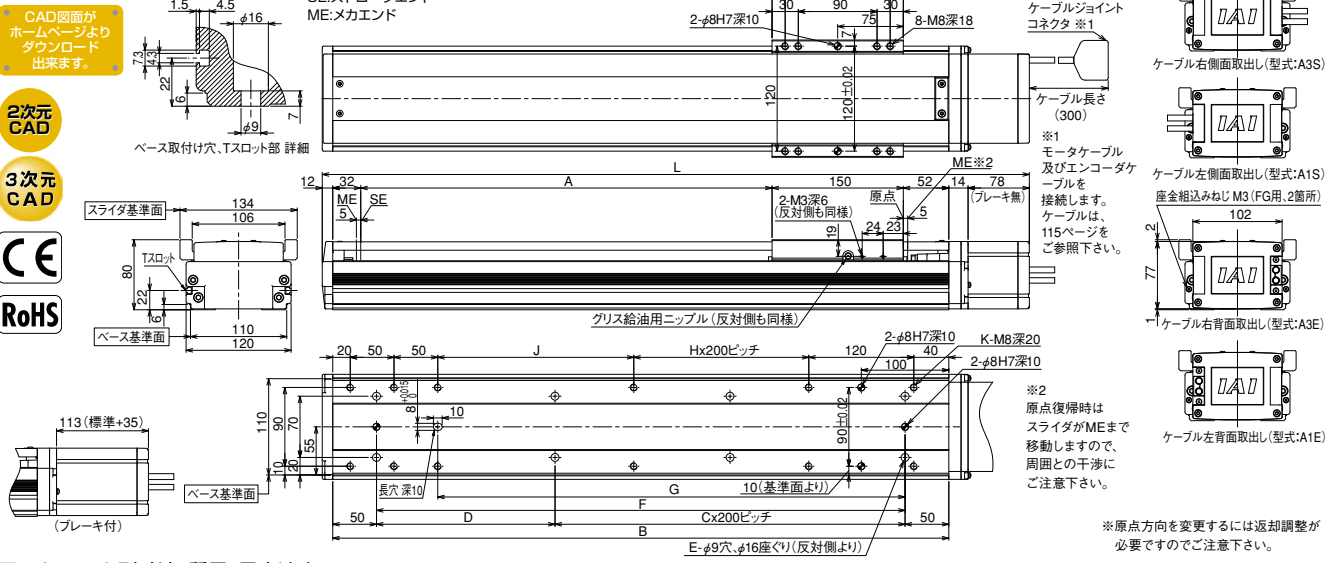
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:105.3N·m Mb:150.4N·m Mc:193.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク L	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070			
ブレーキ無	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408			
ブレーキ付	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443			
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070			
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304			
C	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5			
D	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204			
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14			
F	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204			
G	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134			
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4			
J	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224			
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18			
質量 (kg)	6.7	7.4	8.0	8.7	9.3	9.9	10.5	11.2	11.8	12.5	13.1	13.7	14.3	15.0	15.6	16.3	16.9	17.6	18.2	18.9			
最高速度 (mm/s)											1800												
											1200												
											600												
											300												
											1800	1290	1045										
											1200	860	695										
											600	430	345										
											300	215	170										

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	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジションナーバルス列制御	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
 (例. X08=8m)

ISB-MXXM-200 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPB-MXXM-200 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 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
ISB標準仕様 ISPB高精度仕様		A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W I:インクリメンタル仕様	30:30mm 20:20mm	800:800mm ? 2000:2000mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)	垂直 (kg)	
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-MXXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブリュート	200	30	800~2000	1~1800	0.4		水平専用	30		113.9	
ISB[ISPB]-MXXM-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.4		水平専用	45		170.9	

※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。

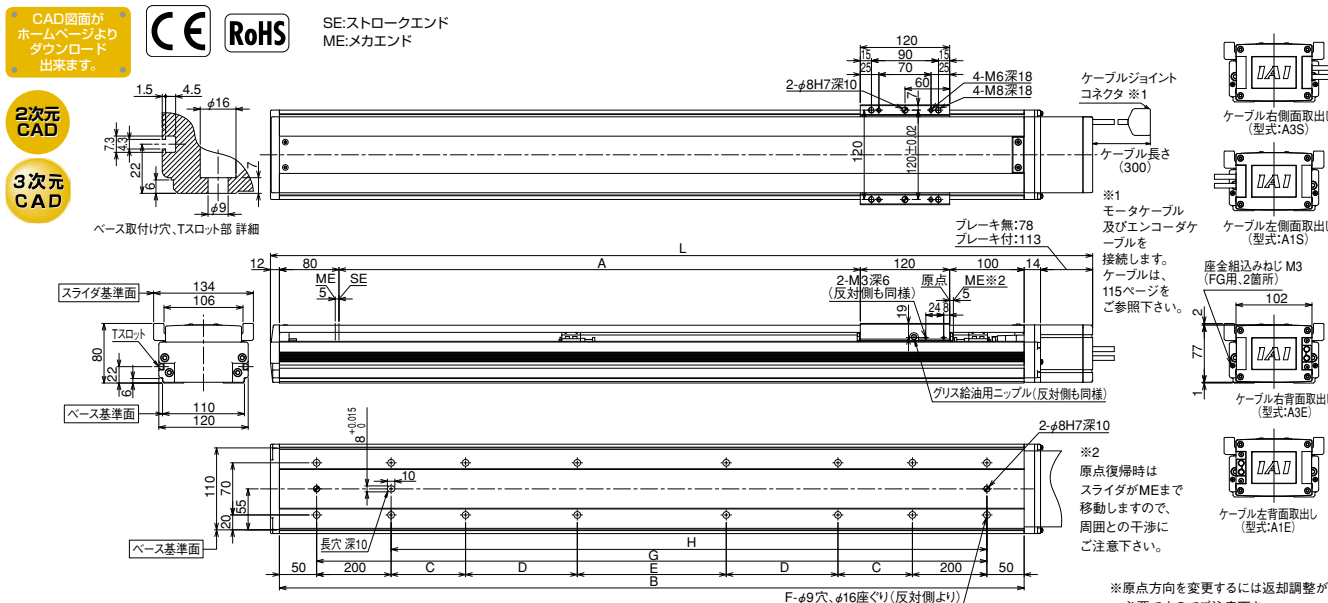
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロスモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L													
ブレーキ無	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404
ブレーキ付	1239	1339	1439	1539	1639	1739	1839	1939	2039	2139	2239	2339	2439
A	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
B	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
E	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
F	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
G	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
H	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
質量(kg)	16.5	17.8	19.1	20.3	21.6	22.9	24.1	25.4	26.7	28.0	29.2	30.5	31.8
最高速度 (mm/s)													
リード30	1800			1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675	
リード20	1200			1100	1000	950	800	700	600	550	500	450	

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	アブリュート	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジションナーバルス列制御	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2, 3, 4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISB-LXM-200 単軌ロボット 大型X軸標準スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPB-LXM-200 単軌ロボット 大型X軸標準スライダタイプ 本体幅150mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						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	
ISB[ISPB]-LXM-①-200-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	40	100 ~ 1300	1 ~ 2400	0.4	1.2	0.4	1.2	15	6	4	1.6	85.5
20			1 ~ 1200		0.4	1.2	0.4	1	45	12	10	5	170.9	
10			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8	

※1.0G=9800mm/sec²

*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。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が1.0kgとなります。

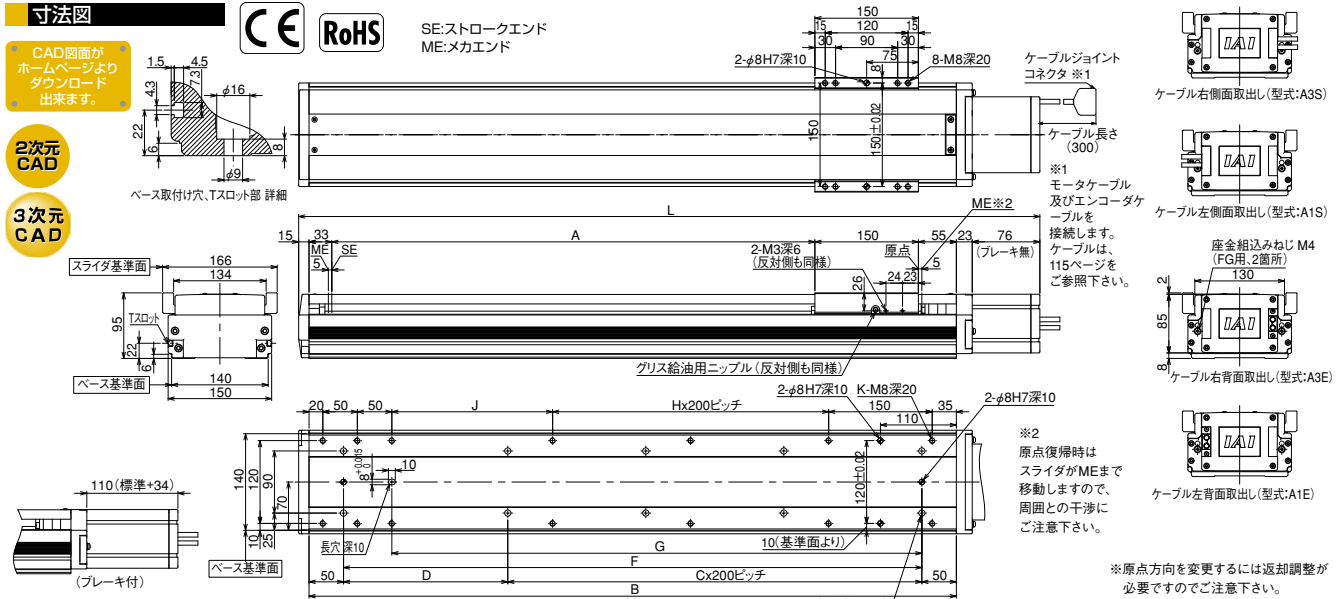
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

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	1250	1300
L	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	1502	1552	1602	1652
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
E	4	4	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16
F	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5
J	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)	9.4	10.3	11.1	12.0	12.8	13.7	14.6	15.5	16.3	17.2	18.0	18.9	19.8	20.7	21.5	22.4	23.2	24.1	25.0	25.9	26.7	27.6	28.4	29.3	30.2
最高速度(mm/s)	リード40	2400																							
	リード20	1200																							
	リード10	600																							

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。 ※最高速度(mm/s)は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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジションナーバルス制御	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2, 3, 4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISB-LXL-200 単軸ロボット 大型X軸ロングスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPB-LXL-200 単軸ロボット 大型X軸ロングスライダタイプ 本体幅150mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アプソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	120:120mm ? 1270:1270mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-LXL-①-200-40-②-③-④-⑤	アプソリュート インクリメンタル	200	40	120~1270	1~2400	0.4	1.2	0.4	1.2	15	6	4	1.6	85.5
20			1~1200		0.4	1.2	0.4	1	45	12	10	5	170.9	
10			1~600		0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8	

*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。

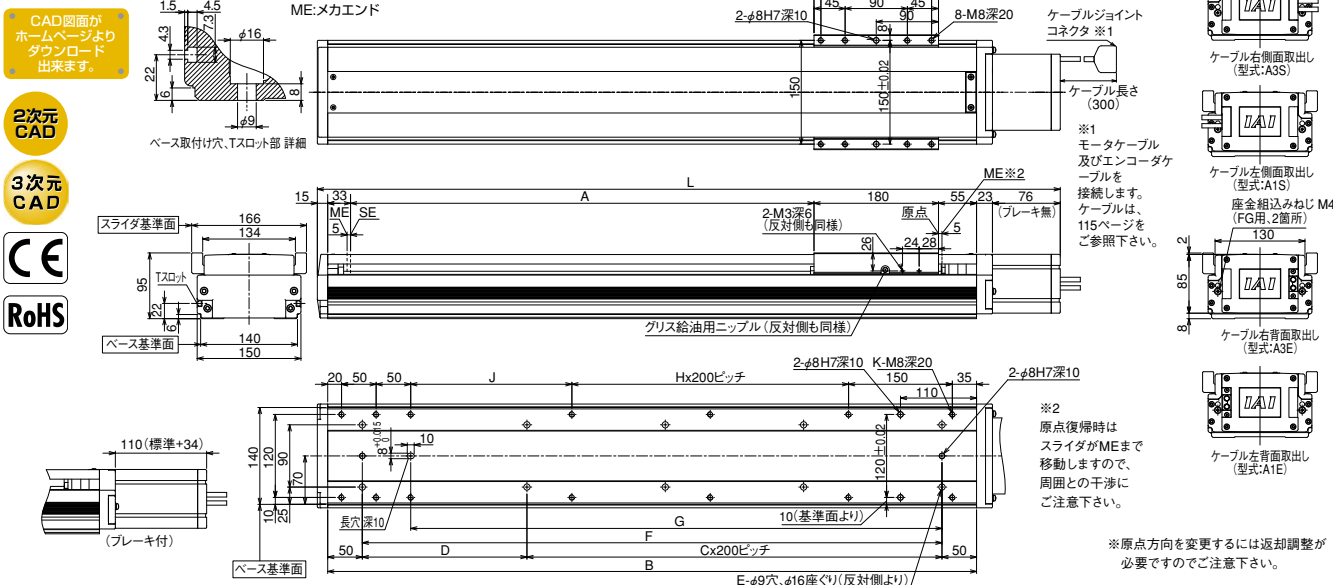
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モメント(注5)	Ma:137.8N·m Mb:196.8N·m Mc:278.5N·m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下 Mb、Mc方向900mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

*ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。*最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L プレーキ無	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	1502	1552	1602	1652
A プレーキ付	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
B	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)	9.8	10.7	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.4	19.3	20.2	21.1	21.9	22.8	23.6	24.5	25.4	26.3	27.1	28.0	28.8	29.7
最高速度(mm/s)									2400	1200	600					1840	1530	1290	1100	880				

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	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			→P699	
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P687
SCON	1軸			→P665	



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISB-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸標準スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPB-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸標準スライダタイプ 本体幅150mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
		ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				
						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	
ISB[SPB]-LXM-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	100~1300	1~2400	0.4	1.2	0.4	1.2	40	15	10	4	169.6
20			1~1200		0.4	1.2	0.4	1	90	24	20	10	339.1	
10			1~600		0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3	

*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。

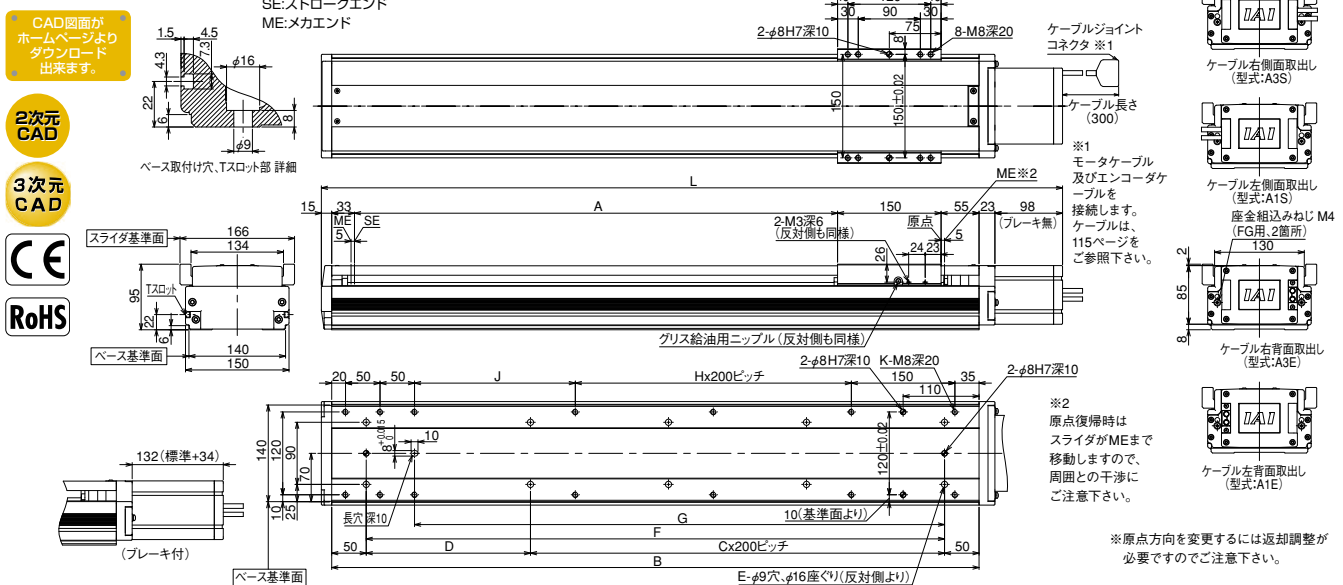
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール (標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

*ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。*最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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	1250	1300					
L	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424	1474	1524	1574	1624	1674					
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538					
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6					
D	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438					
E	4	4	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16					
F	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438					
G	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368					
H	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5					
J	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233					
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20					
質量(kg)	9.8	10.7	11.6	12.5	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	22.0	22.9	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28.1	28.9	29.8	30.6					
最高速度(mm/s)	2400										1840										1530									
リード40	2400										920										765									
リード20	1200										460										380									
リード10	600																													

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸			単相AC 200V	→P665



(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例、X08=8m)

ISB-LXL-400 単軸ロボット 大型X軸ロングスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPB-LXL-400 単軸ロボット 大型X軸ロングスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

シリーズ	LXL	エンコーダ種類	400	モータ種類		リード		ストローク		駆動コントローラ		ケーブル長		オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様		400:400W		40:40mm 20:20mm 10:10mm		120:120mm ? 1270:1270mm (50mm毎)		T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		定格推力 (N)
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大	
ISB[SPB]-LXL-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	120~1270	1~2400	0.4	1.2	0.4	1.2	40	15	10	4	169.6
20			1~1200		0.4	1.2	0.4	1	90	24	20	10	339.1	
10			1~600		0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3	

※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。

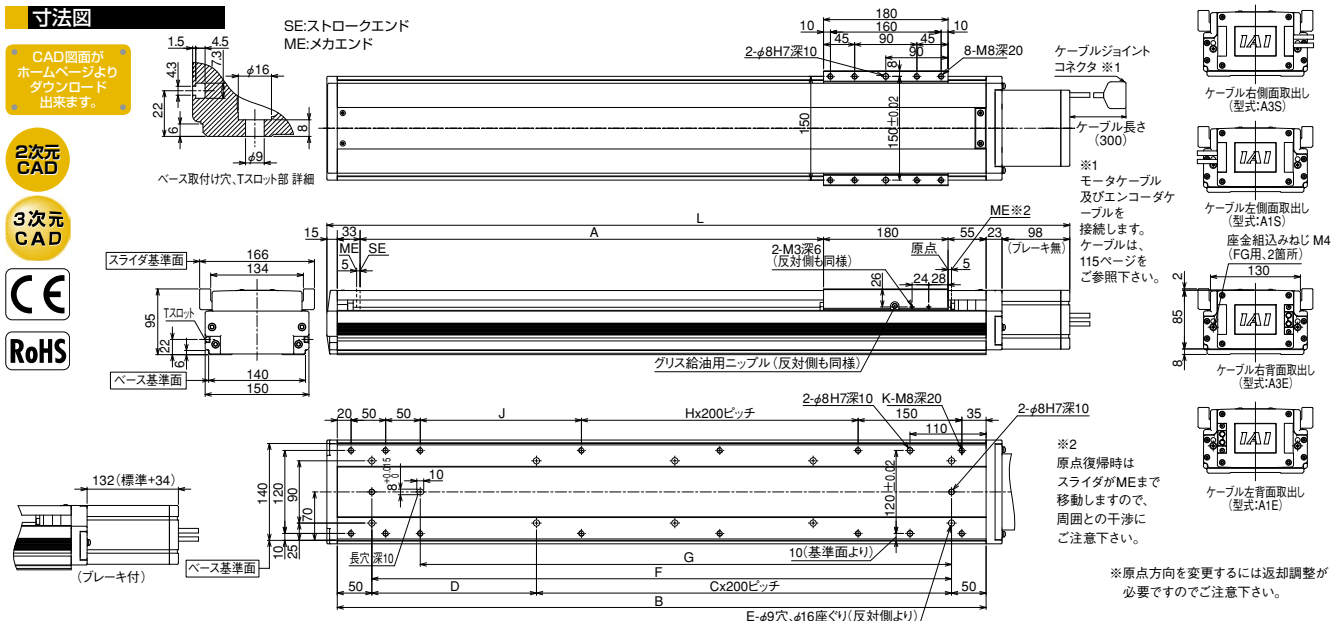
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:137.8N·m Mb:196.8N·m Mc:278.5N·m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下 Mb、Mc方向900mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270					
L	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424	1474	1524	1574	1624	1674					
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270					
B	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538					
C	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6					
D	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238					
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16					
F	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438					
G	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368					
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5					
J	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233					
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20					
質量(kg)	10.2	11.1	12.0	12.9	13.7	14.6	15.4	16.3	17.2	18.1	18.9	19.8	20.6	21.5	22.4	23.3	24.1	25.0	25.8	26.7	27.6	28.5	29.3	30.2					
最高速度(mm/s)	リード40												2400																
	リード20												1200																
	リード10												600																
														1840	1530	1290	1100	880											
														920	765	645	550	440											
														460	380	320	270	220											

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			単相AC 200V	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISB-LXXM-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPB-LXXM-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	20:20mm	1000:1000mm ? 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度(注1)				可搬質量(注1)		定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)	垂直 (kg)	
						定格	最大	定格	最大	定格 最大 加速時	最大 最大 加速時	
ISB[ISPB]-LXXM-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000~2500	1~1200	0.4	水平専用	45	水平専用	170.9		

*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。

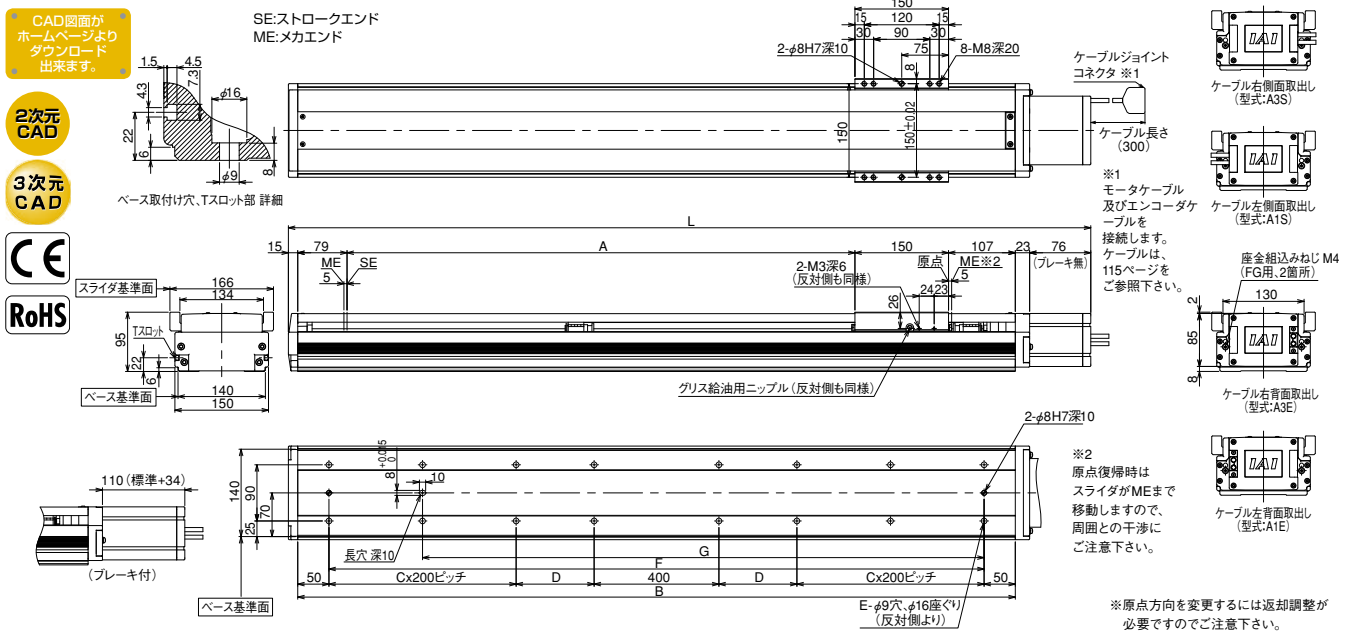
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

*ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。*最高速度(mm/s)は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	
L	ブレーキ無し	1464	1564	1664	1764	1864	1964	2064	2164	2264	2364	2464	2564	2664	2764	2864	2964
	ブレーキ付	1498	1598	1698	1798	1898	1998	2098	2198	2298	2398	2498	2598	2698	2798	2898	2998
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514	
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	
C	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	
D	225	275	325	375	425	475	525	575	425	475	525	575	425	475	525	575	
E	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	
F	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	
G	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	
質量(kg)	27.3	29.0	30.8	32.5	34.3	36.1	37.8	39.6	41.3	43.1	44.8	46.6	48.3	50.1	51.8	53.6	
最高速度(mm/s) リード20	1200		1150	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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジションナー パルス列制御	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
 (例. X08=8m)

ISB-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPB-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 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
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W I:インクリメンタル仕様	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm ? 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-LXMX-①-400-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000~2500	1~2400	0.4		水平専用	40				169.6	
ISB[ISPB]-LXMX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.4		水平専用	90				339.1	

※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。

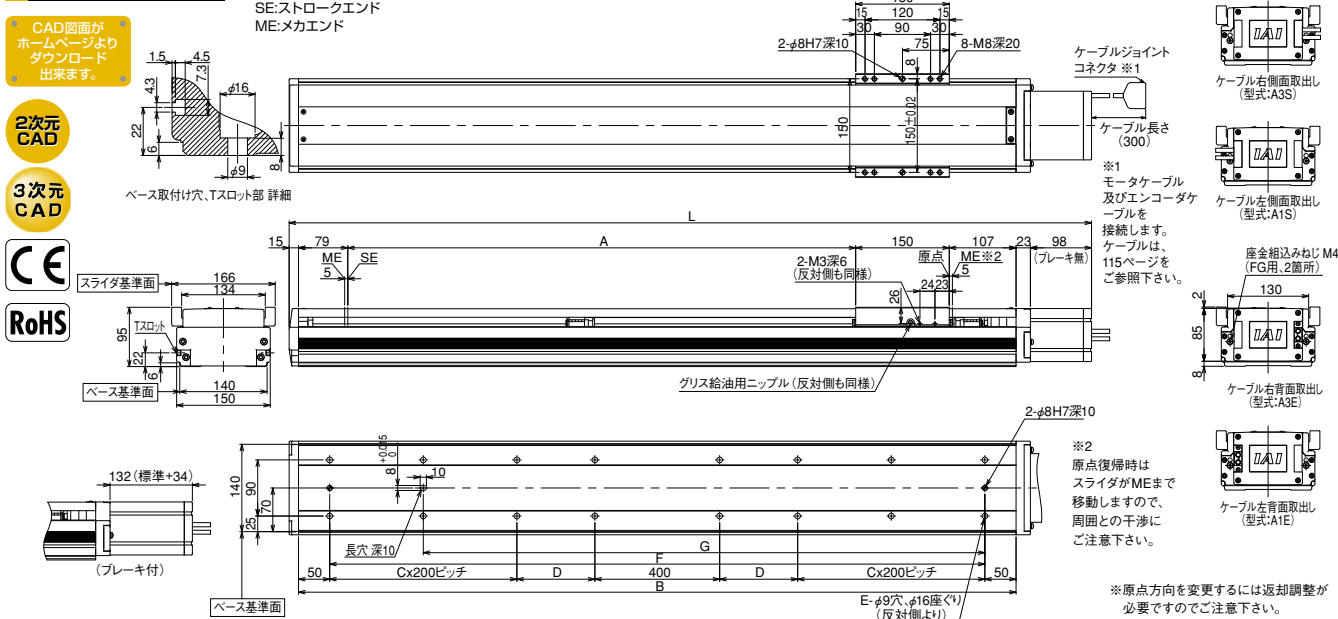
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)は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	
L	ブレーキ無	1486	1586	1686	1786	1886	1986	2086	2186	2286	2386	2486	2586	2686	2786	2886	2986
	ブレーキ付	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
	A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	
C	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	
D	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	
E	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	
F	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	
G	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	
質量(kg)	27.7	29.5	31.3	33.0	34.8	36.5	38.3	40.0	41.8	43.5	45.3	47.0	48.8	50.6	52.3	54.1	
最高速度(mm/s)	リード40	2400		2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680	
	リード20	1200		1150	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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P687
SCON	1軸			単相AC 200V	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISB-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPB-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 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
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	20:20mm	1000:1000mm ? 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:工長さ指定	下記オプション表 参照



*型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=980mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)	垂直 (kg)	
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-LXUWX-①-200-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000~2500	1~1200	0.4		水平専用		45	水平専用	170.1

*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。

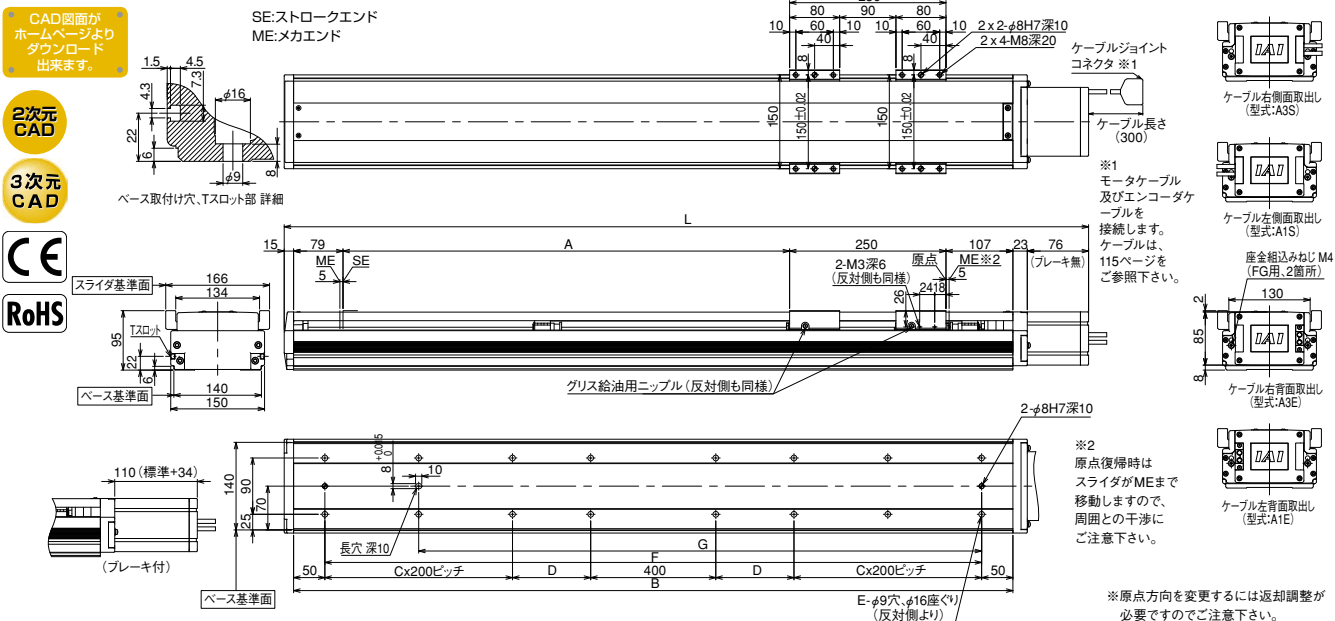
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:179.3N・m Mb:254.8N・m Mc:247.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向1250mm以下 Mb、Mc方向1250mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)は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	
L	ブレーキ無	1564	1664	1764	1864	1964	2064	2164	2264	2364	2464	2564	2664	2764	2864	2964	3064
	ブレーキ付	1598	1698	1798	1898	1998	2098	2198	2298	2398	2498	2598	2698	2798	2898	2998	3098
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514	
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	
C	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	
D	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	
E	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20	
F	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	
G	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	
質量(kg)	30.4	32.1	33.9	35.6	37.4	39.1	40.9	42.6	44.4	46.1	47.9	49.7	51.4	53.2	54.9	56.7	
最高速度(mm/s) リード20		1200		1150	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	アブソリュート インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジション パルス列制御	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) []内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISB-LXUWX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPB-LXUWX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 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
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W I:インクリメンタル仕様	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm ? 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=980mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-LXUWX-①-400-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000~2500	1~2400	0.4		水平専用		40				169.6
ISB[ISPB]-LXUWX-①-400-20-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.4		水平専用		90				339.1

※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。

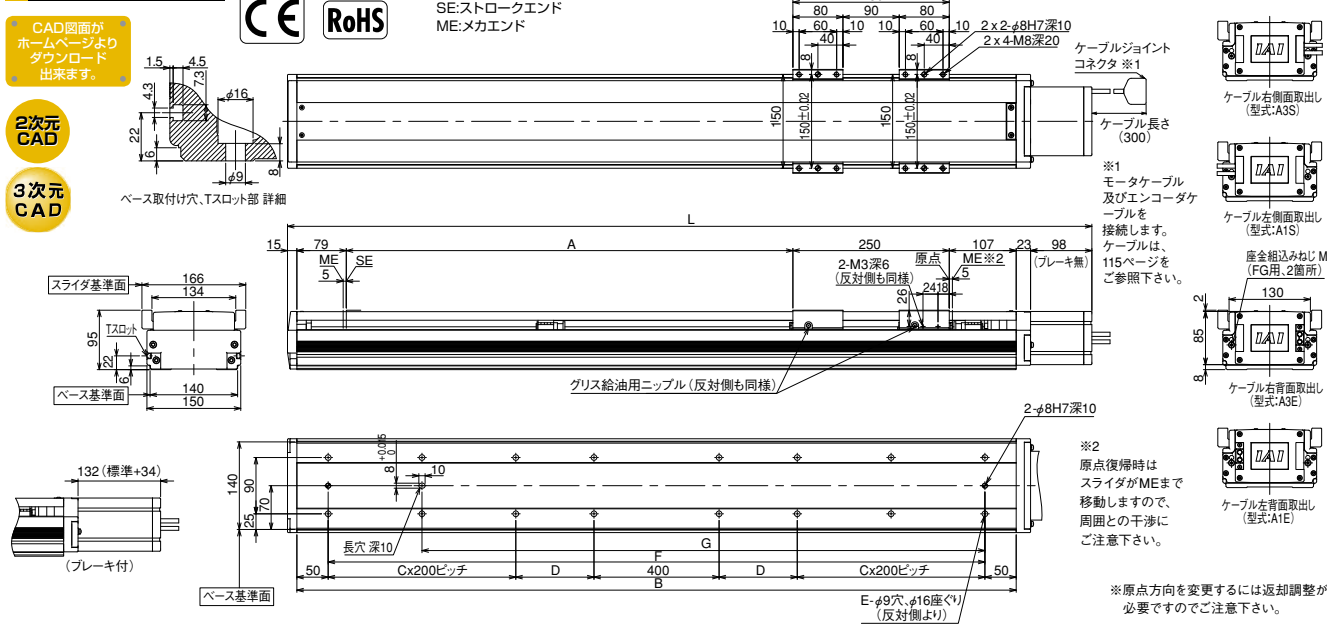
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:179.3N·m Mb:254.8N·m Mc:247.0N·m
張り出し負荷長	Ma方向1250mm以下 Mb、Mc方向1250mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)は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
L	ブレーキ無	1586	1686	1786	1886	1986	2086	2186	2286	2386	2486	2586	2686	2786	2886	2986
	ブレーキ付	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
D	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
E	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
F	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
G	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
質量(kg)	30.8	32.6	34.3	36.1	37.8	39.6	41.4	43.1	44.9	46.6	48.4	50.1	51.9	53.6	55.4	57.1
最高速度 (mm/s)	リード40	2400		2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
	リード20	1200		1150	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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸			単相AC 200V	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

SSPA-SXM-200 単軸ロボット 小型X軸高剛性タイプ

本体幅100mm 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	
SSPA:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
SSPA-SXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100 ~ 1100	1 ~ 1800	0.4	1.2	0.4	1.2	30	10	4	1	113.9
20			1 ~ 1200		0.4	1.0	0.4	1.0	45	17	6	2.4	170.9	
10			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	90	50	12	8	341.8	

*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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル右側面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	防錆皮膜処理	MD	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
			真直度高精度仕様	ST	→P113

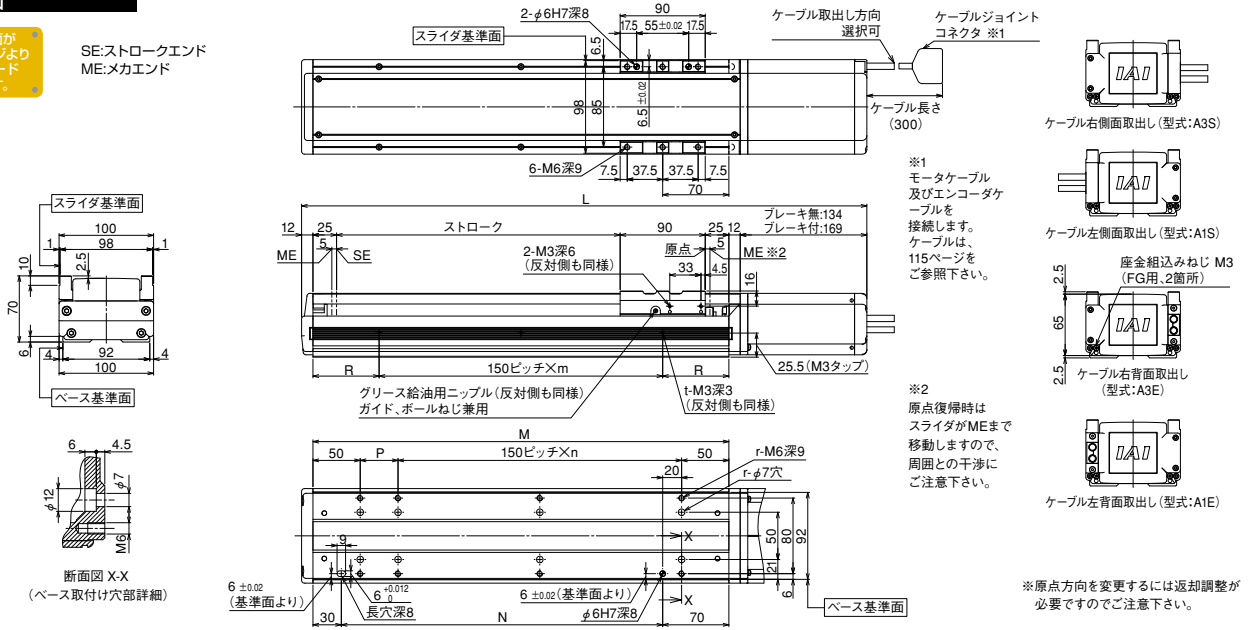
共通仕様

繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:36N·m Mb:36N·m Mc:98N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb、Mc方向450mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	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。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
L プレーキ無し	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398
L プレーキ付	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433
M	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
N	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
P	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90
R	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
m	1	1	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	7	8
n	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	5	5	5	6	6	6	6	7	7
r	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18
t	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
質量(kg)	6.8	7.4	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.9	12.5	13.1	13.8	14.4	15.0	15.6	16.3	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4
最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620	570	530	480	440	400	360	320

*ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。*最高速度(mm/s)は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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665



ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2)10,000km走行寿命の場合です。
 (注3)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (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. X08=8m)

SSPA-MXM-400 単軸ロボット 中型X軸高剛性タイプ

本体幅130mm 400W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目 **SSPA - MXM - □ - 400 - □ - □ - □ - □ - □**

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
SSPA:高精度仕様		A:アプソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
SSPA-MXM-□-400-40-□-□-□-□-□	アプソリュート インクリメンタル	400	40	100 ~ 1300	1 ~ 2400	0.4	1.2	0.4	1.2	45	13.5	6	2	169.6
20			1 ~ 1200		0.4	1.0	0.4	1.0	90	34	12	4.8	339.1	
10			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	120	70	25	16.5	678.3	

*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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	防錆皮膜処理	MD	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
			真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:90N・m Mb:90N・m Mc:230N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb、Mc方向600mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

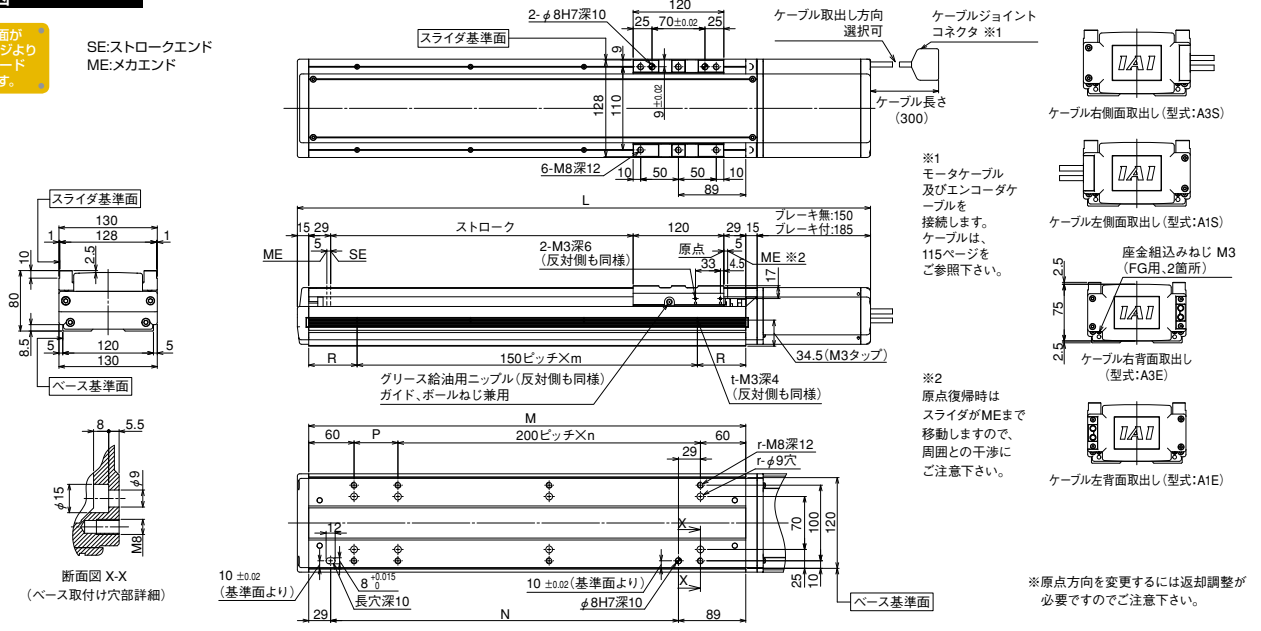
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

2次元 CAD

3次元 CAD

RoHS



*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。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

*ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。*最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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	1250	1300											
L ブレーキ無	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											
L ブレーキ付	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693											
M	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478											
N	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360											
P	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358											
R	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64											
m	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9											
n	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6											
r	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16											
t	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10											
質量(kg)	12.4	13.5	14.6	15.7	16.7	17.8	18.9	20.0	21.1	22.2	23.2	24.3	25.4	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.9	33.0	34.1	35.2	36.2	37.3	38.4											
線速度(mm/s)	リード40	2400																							2150	1930	1740	1580	1440	1320	1210	1120	1030	960	890	830
	リード20	1200																							1070	960	870	790	720	660	600	560	510	480	440	410
	リード10	600																							530	480	430	390	360	330	300	280	250	240	220	200

■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	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸		ポジションナバルス列制御	単相AC 200V	→P665

⚠ ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注3) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (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. X08=8m)

SSPA-LXM-750 単軸ロボット 大型X軸高剛性タイプ

本体幅155mm 750W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目 SSPA - LXM - □ - 750 - □ - □ - □ - □ - □

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
SSPA:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm ? 1500:1500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=980mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg) ※		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
SSPA-LXM-①-750-50-②-③-④-⑤	アブソリュート	750	50	100 ~ 1500	1 ~ 2500	0.4	1.2	0.4	1.2	60	20	12	4	255
SSPA-LXM-①-750-25-②-③-④-⑤	インクリメンタル		25		1 ~ 1250	0.4	1.2	0.4	1.2	120	40	25	8	510

*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。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が2.0kgとなります。

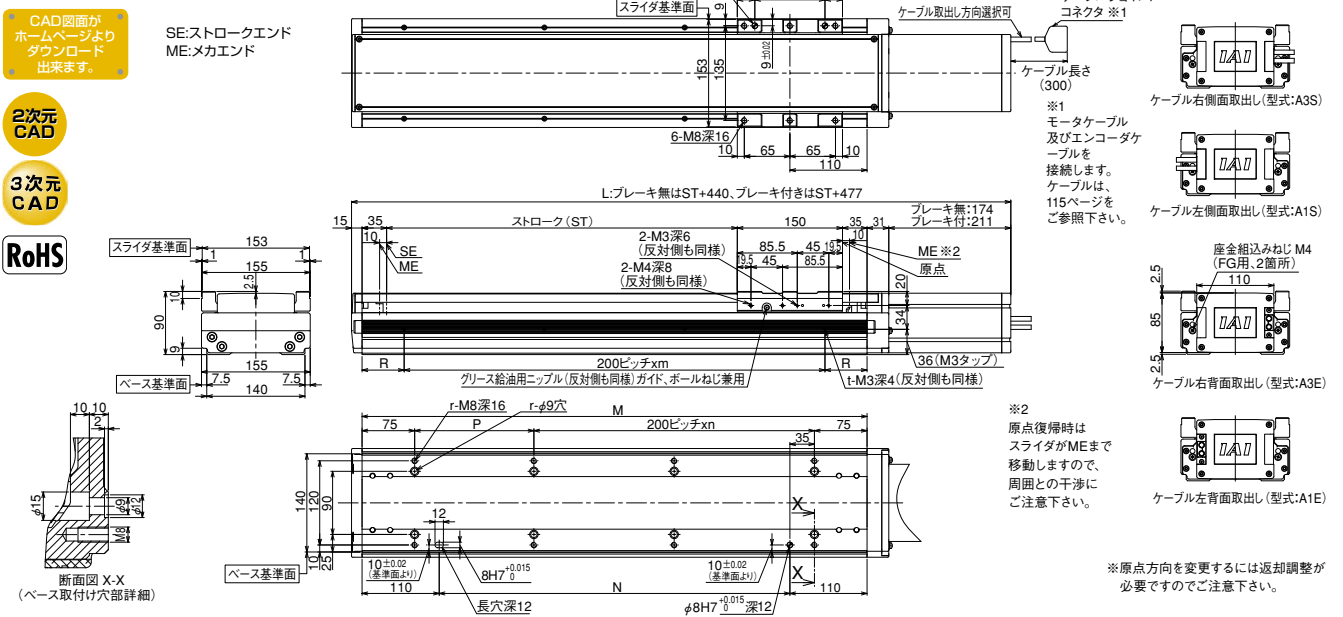
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル右側面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	防錆皮膜処理	MD	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
			真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ25mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:138.8N・m Mb:138.8N・m Mc:334.5N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が1.0kg増加します。 ※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L プレーキ無	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940
L プレーキ付	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977
M	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
N	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
P	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
R	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	310	335	360	385	410	435	460	485	510	535	560	585	610	635	660	685	710	735	760
m	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	
n	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	6	7	7	
r	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	18	
t	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	8	9	9	
質量(kg)	21.0	23.0	25.0	26.5	28.0	29.5	31.0	33.0	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	43.0	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0	52.5	54.0	56.0	58.0	59.5	61.0	62.5	64.0	66.0	68.0
最高速度(mm/s)	リード50																	2500											
	リード25																	1250											

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	→P699
X-SEL-K	4軸				→P699
X-SEL-J(注5)	4軸				→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665

※(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 ※(注2)0,000km走行寿命の場合です。
 ※(注3)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 ※(注4)ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例.X08=8m)
 ※(注5)アクチュエータ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。

ISA-SXM 単軸ロボット 小型X軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状
ISPA-SXM 単軸ロボット 小型X軸タイプ 本体幅90mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		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 / 600:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISA[ISPA]-SXM-□-60-16-□-□-□-□-□	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100~600	1~960	0.3	1.0	0.3	0.7	12	3.5	3	2	63.7
8			1~480		0.3	0.6	0.3	0.5	25	12	6	5	127.4	
4			1~240		0.15	0.5	0.15	0.3	50	30	14	12	254.8	

※上記型式の□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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

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φ12mm 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-Gをご参照下さい
動的許容モーメント (注6)	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7)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

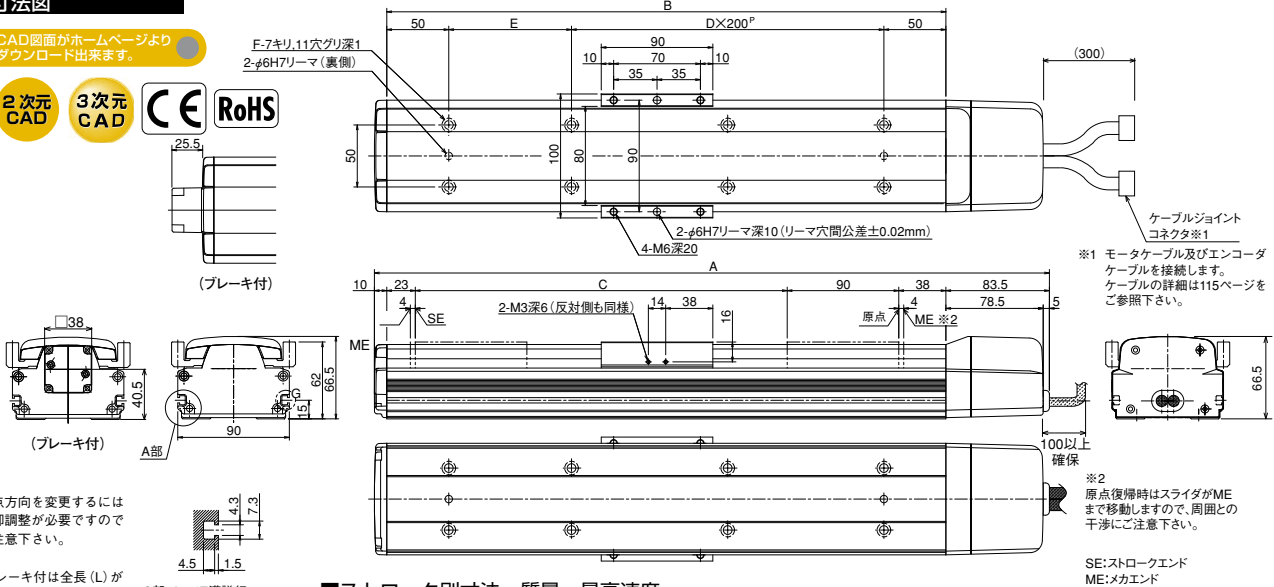
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

3次元 CAD

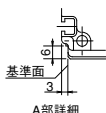
CE

RoHS



※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(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	
A	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	
E	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	
F	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	
質量 (kg)	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	
最高速度 (mm/s)	リード16						960					
	リード8						480					
	リード4						240					

※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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665



ご注意

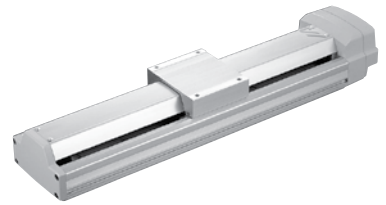
(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-13をご参照下さい。
 (注3, 4, 5) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA, ISPA 共通です。
 (注6) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

ISA-SYM 単軸ロボット 小型 Y 軸タイプ 本体幅 90mm 60W ストレート形状

ISPA-SYM 単軸ロボット 小型 Y 軸タイプ 本体幅 90mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		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 / 600:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	T:対応オプション表 参照



*型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-SYM-□-60-16-□-□-□-□	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100~600	1~960	0.3	1.0	0.3	0.7	12	3.5	3	2	63.7
8			1~480		0.3	0.6	0.3	0.5	25	12	6	5	127.4	
4			1~240		0.15	0.5	0.15	0.3	50	30	14	12	254.8	

*上記式の□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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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φ12mm 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: 28.4N・m Mb: 40.2N・m Mc: 32.8N・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7)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

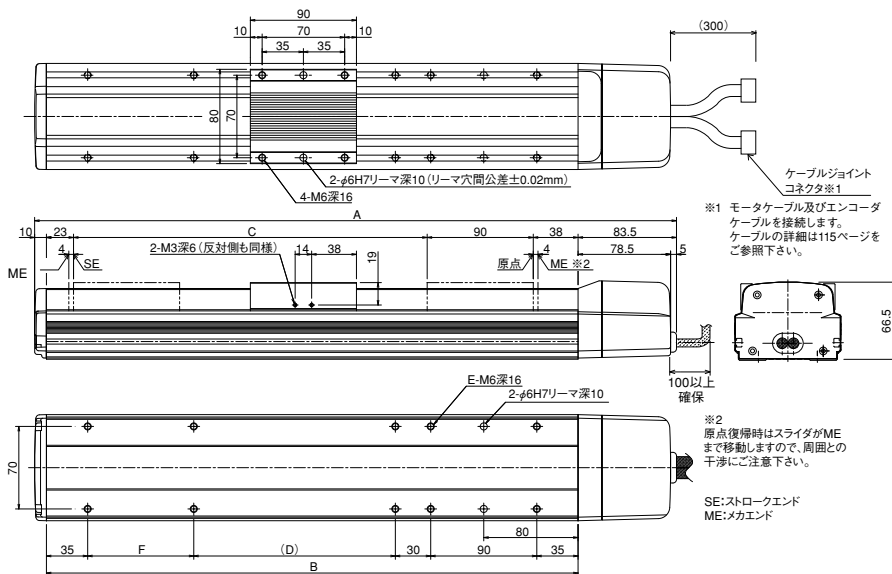
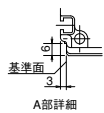
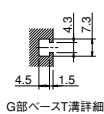
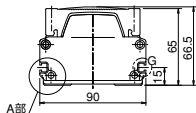
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



*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。

*ブレーキ付は全長(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	
A	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
D	61	21	71	121	171	221	271	321	371	421	471	
E	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
F	-	90	90	90	90	90	90	90	90	90	90	
質量 (kg)	2.8	3.2	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	
最高速度 (mm/s)	リード16						960					
	リード8						480					
	リード4						240					

*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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665

※プログラム: ポジショナーパルス列制御



(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-13をご参照下さい。
 (注3, 4, 5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (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単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISA-SZM 単軸ロボット 小型垂直軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPA-SZM 単軸ロボット 小型垂直軸タイプ 本体幅90mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	60:60W	8:8mm 4:4mm	100:100mm / 600:600mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)	垂直 (kg)	
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	
ISA[ISPA]-SZM-□-60-8-□-□-□-□	アブソリュート	60	8	100~600	1~480	垂直専用	0.3	0.5	垂直専用	6	5	127.4
ISA[ISPA]-SZM-□-60-4-□-□-□-□	インクリメンタル		4		1~240		0.15	0.3		14	12	254.8

※上記型式の□はエンコーダ種類、①はストローク、②は適応コントローラ、③はケーブル長、④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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※SZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

共通仕様

繰返し位置決め精度 (注3)	±0.02mm 【±0.01mm】	
駆動方式 (注4)	ボールネジφ12mm	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:28.4N・m	Mb:40.2N・m Mc:33.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備	
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	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	

寸法図

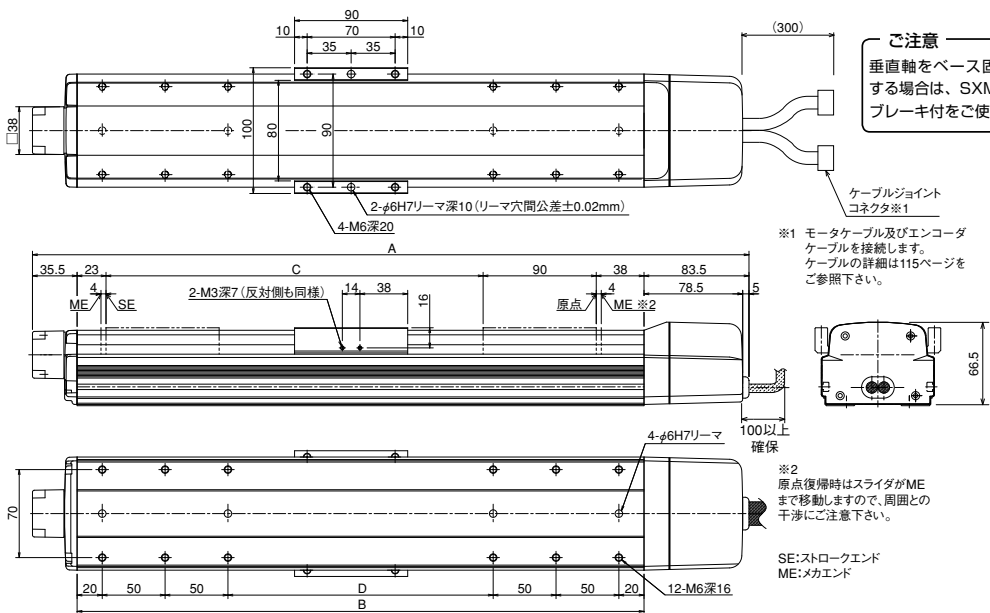
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

3次元 CAD



※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。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	
A	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
D	11	61	111	161	211	261	311	361	411	461	511	
質量 (kg)	3.0	3.4	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5	
最高速度 (mm/s)	リード8						480					
※ストロークにより変化します。	リード4						240					

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸				→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665
			ポジショナー パルス列制御		

※SZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。



ご注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-13をご参照下さい。
 (注3、4、5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (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単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

ISA-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸タイプ 本体幅120mm 100W
ストレーツ形状

ISPA-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸タイプ 本体幅120mm 100W
ストレーツ形状 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm /	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)
						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	
ISA[ISPA]-MXM-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100~1000	1~1800	0.3	1.0	-	-	12	4	-	-	56.2
ISA[ISPA]-MXM-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	20	6	3.5	2	84.3
ISA[ISPA]-MXM-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.3	0.6	0.3	0.5	40	20	9	7	169.5
ISA[ISPA]-MXM-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1~300	0.15	0.5	0.15	0.3	80	45	19	15	340.1

*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。

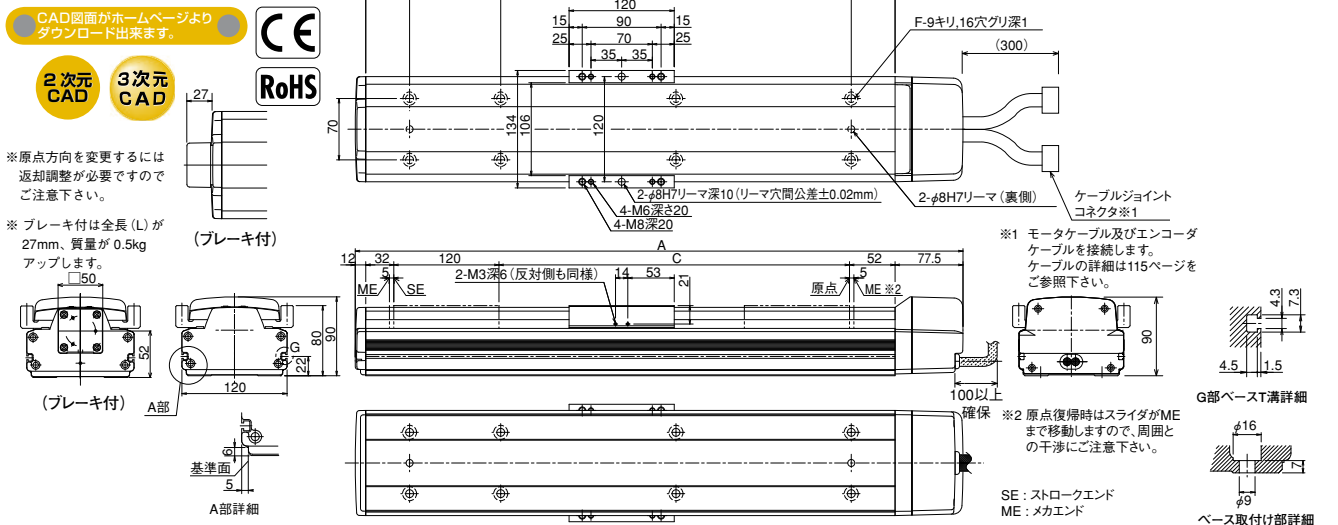
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰返し位置決め精度 (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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	643.5	693.5	743.5	793.5	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	1293.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
質量 (kg)	6.2	6.7	7.2	7.7	8.3	8.8	9.3	9.8	10.4	10.9	11.4	11.9	12.5	13.0	13.5	14.0	14.6	15.1	15.6
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード30	1800																	
	リード20	1200																	
	リード10	600																	
	リード5	300																	

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			→ P699	
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1軸			ポジショナーパルス列制御	→ P665

⚠ 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については、巻末-13をご参照下さい。

(注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

(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 単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

ISA-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸タイプ 本体幅120mm 200W
ISPA-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸タイプ 本体幅120mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm / 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)	
						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		
ISA[ISPA]-MXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100~1000	1~1800	0.3	1.0	0.3	1.0	25	10	6	2	113	
ISA[ISPA]-MXM-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	5		169.5
ISA[ISPA]-MXM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	15		340.1

*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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

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-G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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

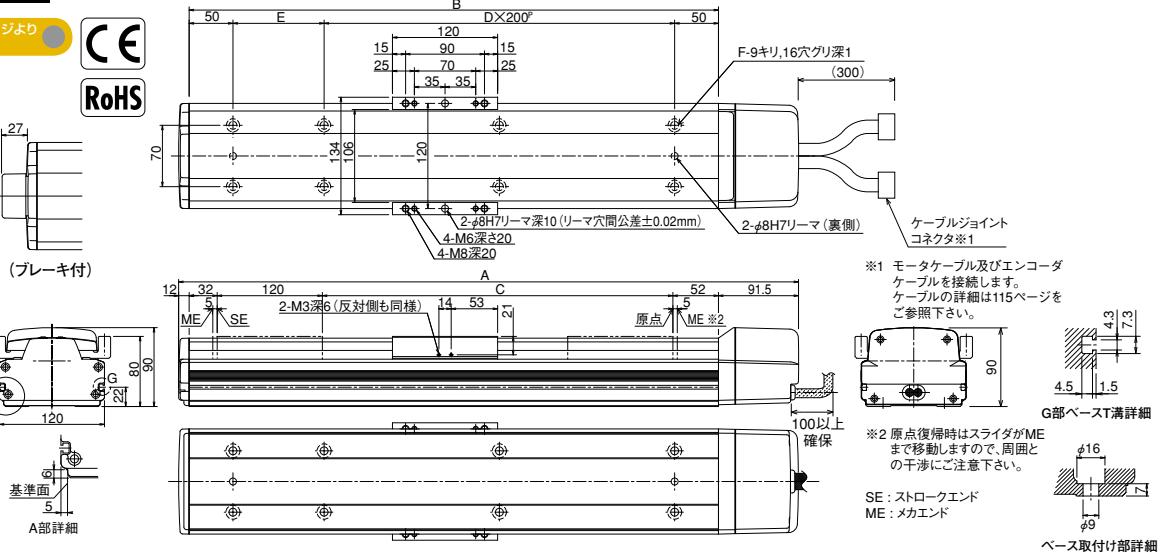
寸法図

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



*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(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5	1207.5	1257.5	1307.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
質量 (kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.7	9.2	9.7	10.2	10.8	11.3	11.8	12.3	12.9	13.4	13.9	14.4	15.0	15.5	16.0
最高速度 (mm/s)	リード30 1800													1290		1045		860	
*ストロークにより変化します。	リード20 1200													860		695		570	
	リード10 600													430		345		280	

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665



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については、巻末-13をご参照下さい。
 (注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (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単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

ISA-MXXM 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W
ストレート形状

ISPA-MXXM 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm / 2000:2000mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)				定格推力 (N)		
						水平 (G)		垂直 (G)			可搬質量 (注2)	
						定格	最大	定格	最大		水平 (kg)	垂直 (kg)
ISA[ISPA]-MXXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	30	800~2000	1~1800	0.3		水平専用	25	113		
ISA[ISPA]-MXXM-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20			0.3		40	水平専用		169.5	

*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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

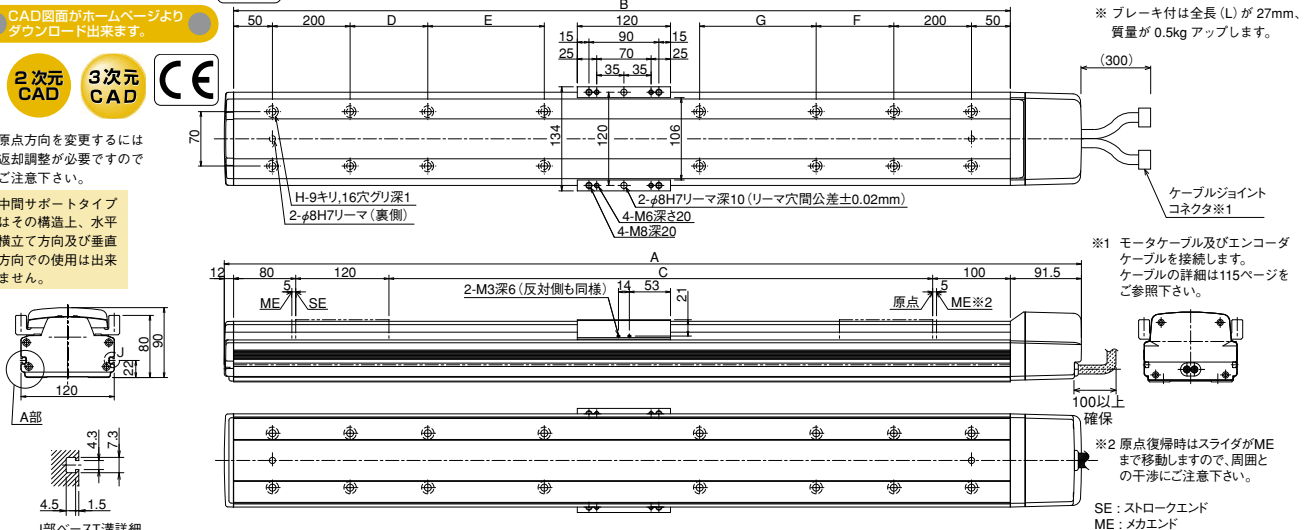
RoHS

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。

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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1203.5	1303.5	1403.5	1503.5	1603.5	1703.5	1803.5	1903.5	2003.5	2103.5	2203.5	2303.5	2403.5
B	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
C	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
F	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
G	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
H	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
質量 (kg)	15.0	16.1	17.1	18.2	19.2	20.3	21.3	22.4	23.4	24.5	25.5	26.6	27.6
最高速度 (mm/s)	リード30 1800												
※ストロークにより変化します。	リード20 1200												

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			→ P699	
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1軸			ポジショナー パルス列制御	→ P665



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) 加速度は、0.3Gが最大となります。

(注3、4、5) [] 内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

(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)。

ISA-MYM-100 単軸ロボット 中型Y軸タイプ 本体幅120mm 100W
ストレーツ形状

ISPA-MYM-100 単軸ロボット 中型Y軸タイプ 本体幅120mm 100W
ストレーツ形状 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm / 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)
						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	
ISA[ISPA]-MYM-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100~1000	1~1800	0.3	1.0	-	-	12	4	-	-	56.2
ISA[ISPA]-MYM-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	20	6	3.5	2	84.3
ISA[ISPA]-MYM-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.3	0.6	0.3	0.5	40	20	9	7	169.5
ISA[ISPA]-MYM-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1~300	0.15	0.5	0.15	0.3	80	45	19	15	340.1

*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

共通仕様

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

繰返し位置決め精度 (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: 81.3N・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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

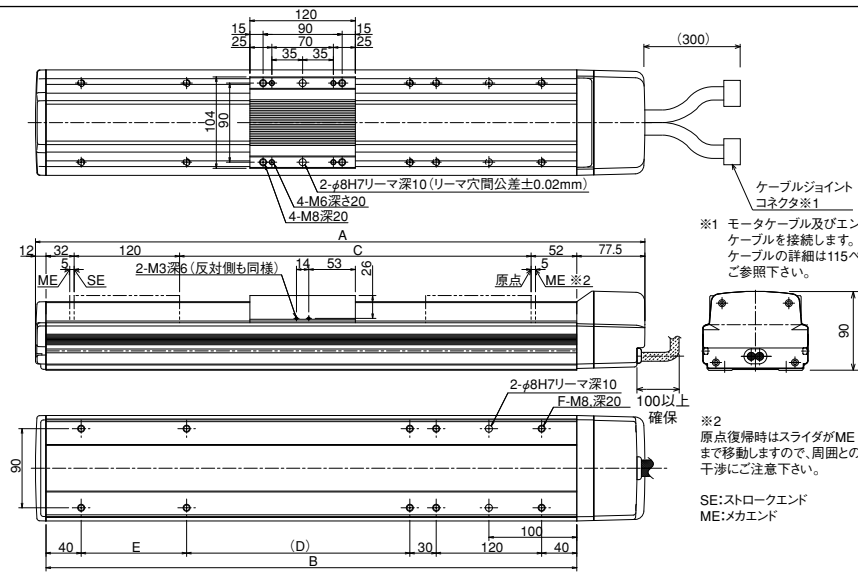
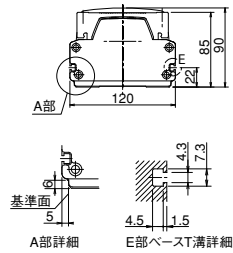
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



*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(L)が27mm、質量が0.5kg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115ページをご参照下さい。

*2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	643.5	693.5	743.5	793.5	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	1293.5				
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204				
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000				
D	-	-	54	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854				
E	120	-	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120				
F	10	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10				
質量 (kg)	6.3	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4				
最高速度 (mm/s) *ストロークにより変化します。	リード30															1800					1290	1045	860
	リード20															1200					860	695	570
	リード10															600					430	345	280
	リード5															300					215	170	140

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665

⚠ ご注意

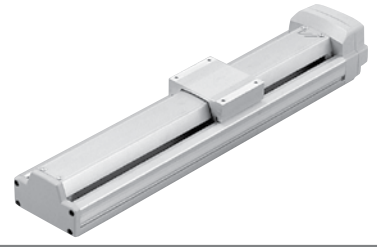
(注1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
 (注2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
 (注3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-13をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (注7) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

ISA-MYM-200 単軸ロボット 中型Y軸タイプ 本体幅120mm 200W
ストレート形状

ISPA-MYM-200 単軸ロボット 中型Y軸タイプ 本体幅120mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm / 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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)
						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	
ISA[ISPA]-MYM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100~1000	1~1800	0.3	1.0	0.3	1.0	25	10	6	2	113
ISA[ISPA]-MYM-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	5	169.5
ISA[ISPA]-MYM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	15	340.1

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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: 81.3N・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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

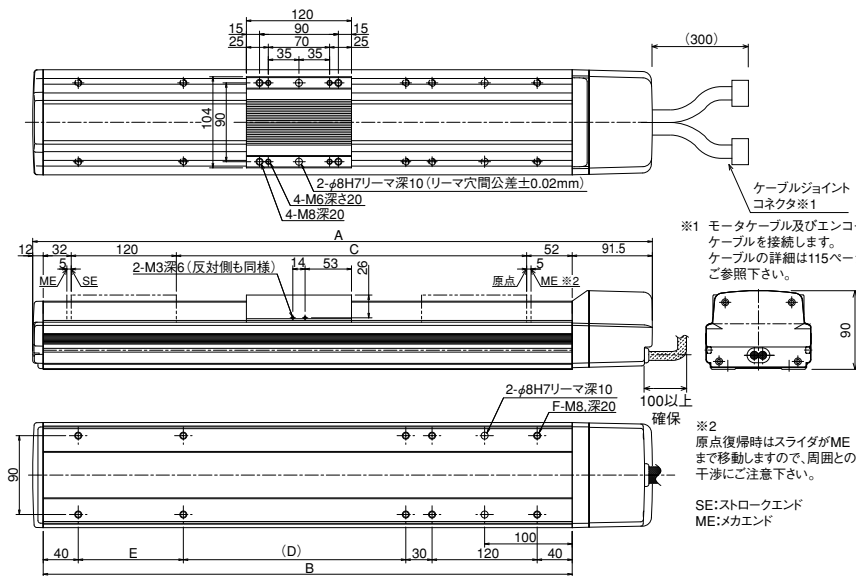
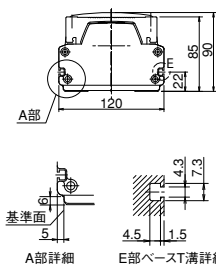
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5	1207.5	1257.5	1307.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	-	-	54	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
E	120	-	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120
F	10	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
質量 (kg)	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9
最高速度 (mm/s)	リード30 1800																1290	1045	860
※ストロークにより変化します。	リード20 1200																860	695	570
	リード10 600																430	345	280

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665
			ポジションナー パルス列制御		

⚠ ご注意

(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については、巻末-13をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (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 単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

ISA-MZM-100 単軸ロボット 中型垂直軸タイプ 本体幅120mm 100W
ISPA-MZM-100 単軸ロボット 中型垂直軸タイプ 本体幅120mm 100W
 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:100W	10:10mm 5:5mm	100:100mm / 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)	垂直 (kg)	
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	
ISA[ISPA]-MZM-□-100-10-□-□-□-□-□-□	アブソリュート	100	10	100~1000	1~600	垂直専用	0.3	0.5	垂直専用	9	7	169.5
ISA[ISPA]-MZM-□-100-5-□-□-□-□-□-□	インクリメンタル		5		1~300		0.15	0.3		19	15	340.1

※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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※ MZM タイプはブレーキ (B) が標準装備となります。

共通仕様

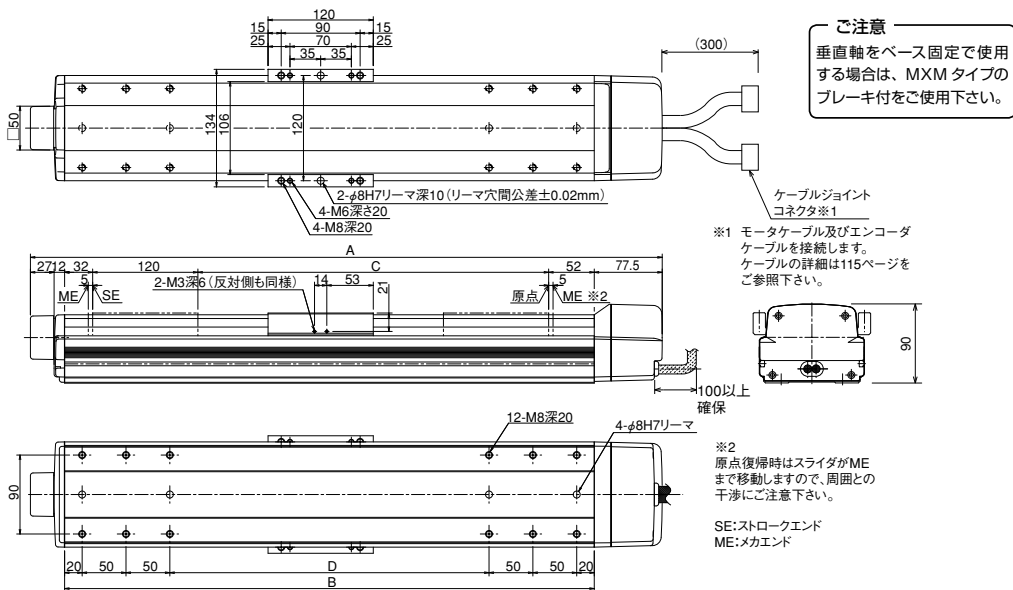
繰り返し位置決め精度 (注4)	± 0.02mm 【± 0.01mm】
駆動方式 (注5)	ボールネジφ16mm 転造 C10 【転造 C5 相当】
ロストモーション (注6)	0.05mm 以下 【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -G をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 81.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電極ブレーキ標準装備
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	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。



※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。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000
A	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	700ストローク以上は、MXMタイプのベースを使用します。			
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	取付寸法は40ページの図面をご参照下さい。			
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				
D	64	114	164	214	264	314	364	414	464	514	564	614				
質量 (kg)	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度 (mm/s)	リード10												430		280	
※ストロークにより 変化します。	リード5												215		140	

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	アブソノインクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			→ P699	
SSEL	2軸			→ P687	
SCON	1軸			→ P665	

※ MZM タイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

⚠ 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については、巻末-13 をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (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 単位でお願いします。
 (例. X08 = 8m)

ISA-MZM-200 単軸ロボット 中型垂直軸タイプ 本体幅120mm 200W
ISPA-MZM-200 単軸ロボット 中型垂直軸タイプ 本体幅120mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	10:10mm	100:100mm 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)	垂直 (kg)	
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	
ISA [ISPA]-MZM-①-200-10-②-③-④-B-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	10	100 ~ 1000	1 ~ 600	垂直専用	0.3	0.5	垂直専用	19	15	340.1

*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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

* MZMタイプはブレーキ (B) が標準装備となります。

共通仕様

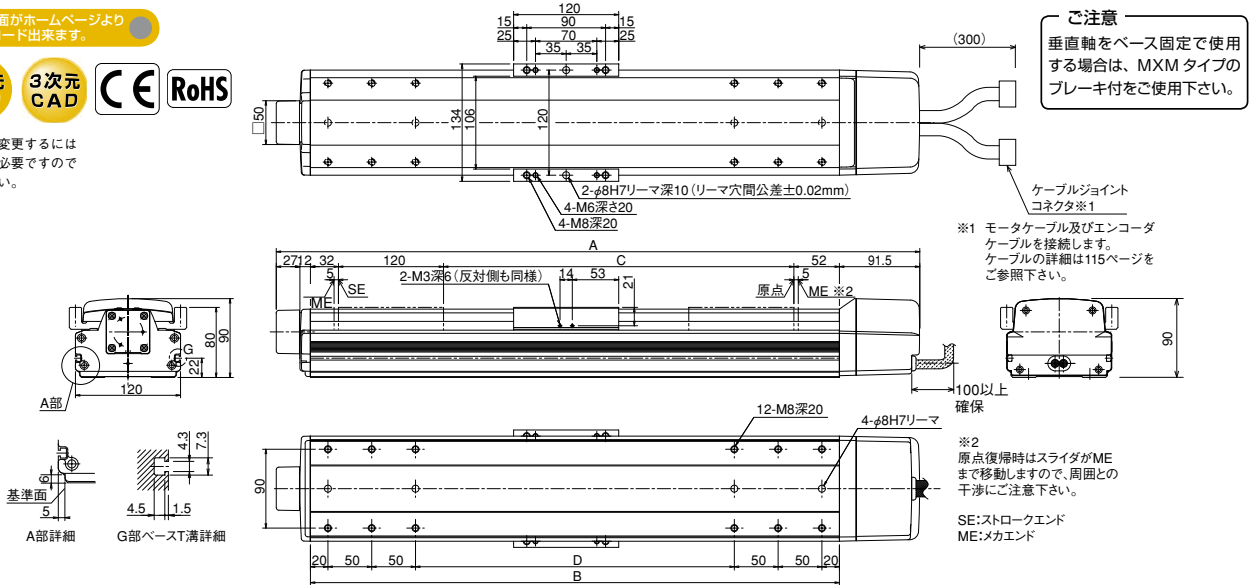
繰返し位置決め精度 (注4)	± 0.02mm 【± 0.01mm】
駆動方式 (注5)	ボールネジφ 16mm 転造 C10 【転造 C5 相当】
ロストモーション (注6)	0.05mm 以下 【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 81.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電極ブレーキ標準装備
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	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。



*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。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000
A	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	700ストローク以上は、MXMタイプのベースを使用します。			
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	取付寸法は41ページの図面をご参照下さい。			
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				
D	64	114	164	214	264	314	364	414	464	514	564	614				
質量 (kg)	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度 (mm/s)	600												430	345	280	

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665

※ MZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

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については、巻末-13をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (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 単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

ISA-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸タイプ 本体幅150mm 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
ISA:標準仕様 ISPA: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 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISA[ISPA]-LXM-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	20	100 ~ 1200	1 ~ 1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	4	170.5
ISA[ISPA]-LXM-①-200-10-②-③-④-⑤	インクリメンタル		10		1 ~ 600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	14	340.1

※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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

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 -G 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
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

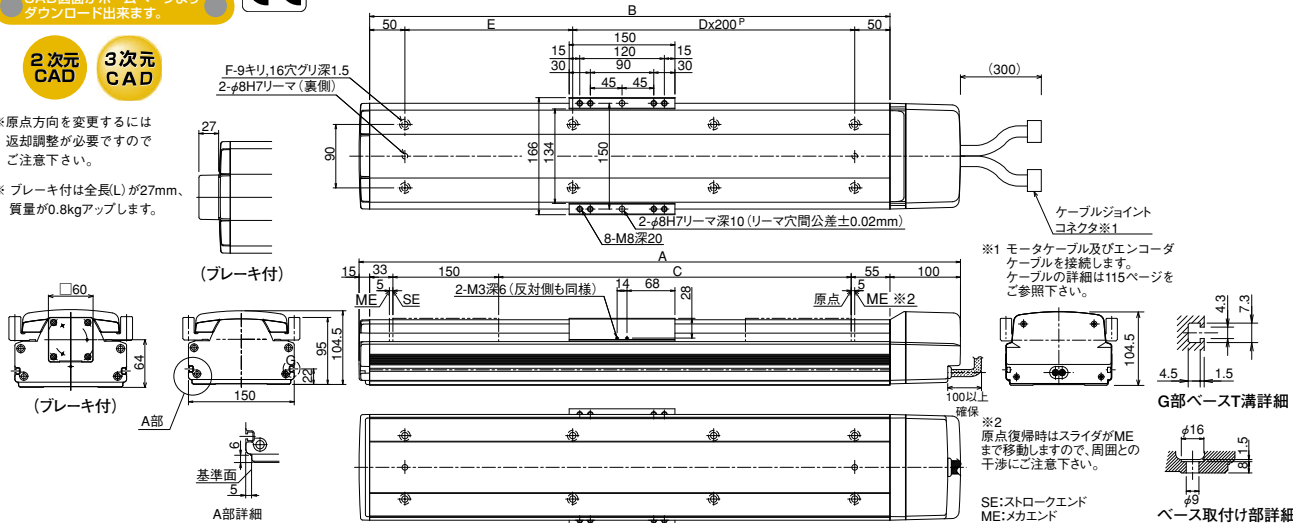
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



2次元 CAD 3次元 CAD

※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(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	
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	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
E	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	
質量 (kg)	11.0	11.8	12.5	13.3	14.0	14.8	15.5	16.3	17.0	17.8	18.5	19.3	20.0	20.8	21.5	22.3	23.0	23.8	24.5	25.3	26.0	26.8	27.5	
最高速度 (mm/s)	リード 20																							
※ストロークにより変化します。	リード 10																							

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665



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については、巻末-13 をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (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 単位でお願いします。(例、X08 = 8m)

ISA-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸タイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状

ISPA-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸タイプ 本体幅150mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	100:100mm 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)
						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	
ISA [ISPA]-LXM-□-400-40-□-□-□-□-□	アブソリュート	400	40	100 ~ 1200	1 ~ 2400	0.3	1.0	0.3	1.0	40	15	9	4	170.0
ISA [ISPA]-LXM-□-400-20-□-□-□-□-□	インクリメンタル		20		1 ~ 1200	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	340.1

*上記型式の□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。

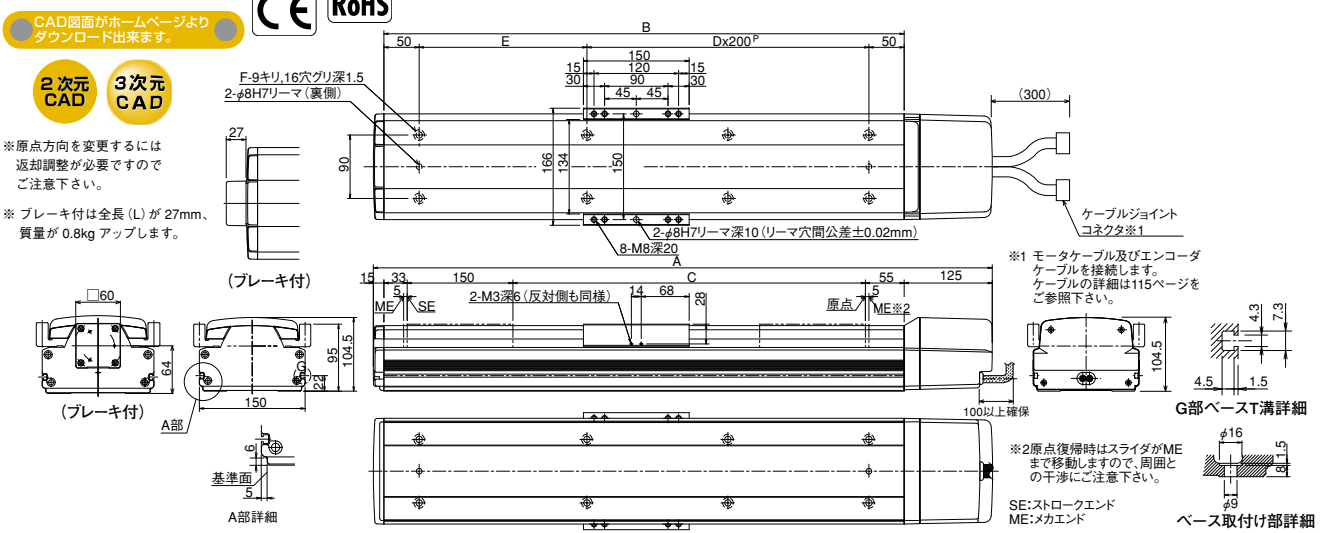
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

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φ 20mm 転造C 10 [転造C 5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
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
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	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16
質量 (kg)	12.0	12.8	13.5	14.3	15.0	15.8	16.5	17.3	18.0	18.8	19.5	20.3	21.0	21.8	22.5	23.3	24.0	24.8	25.5	26.3	27.0	27.8	28.5
最高速度 (mm/s)	リード 40	2400											1840				1530		1290		1100		
	リード 20	1200											920				765		645		550		

※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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→ P665

⚠️ ご注意

(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については、巻末-13をご参照下さい。

(注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

(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)。

ISA-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W
ストレータ形状

ISPA-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W
ストレータ形状 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
ISA:標準仕様 ISPA: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 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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)				定格推力 (N)		
						水平 (G)		垂直 (G)			可搬質量 (注2)	
						定格	最大	定格	最大		水平 (kg)	垂直 (kg)
ISA[ISPA]-LXM- 1 -200-20- 2 - 3 - 4 - 5	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000 ~ 2500	1 ~ 1200	0.3	水平専用	40	水平専用	170.5		

※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。

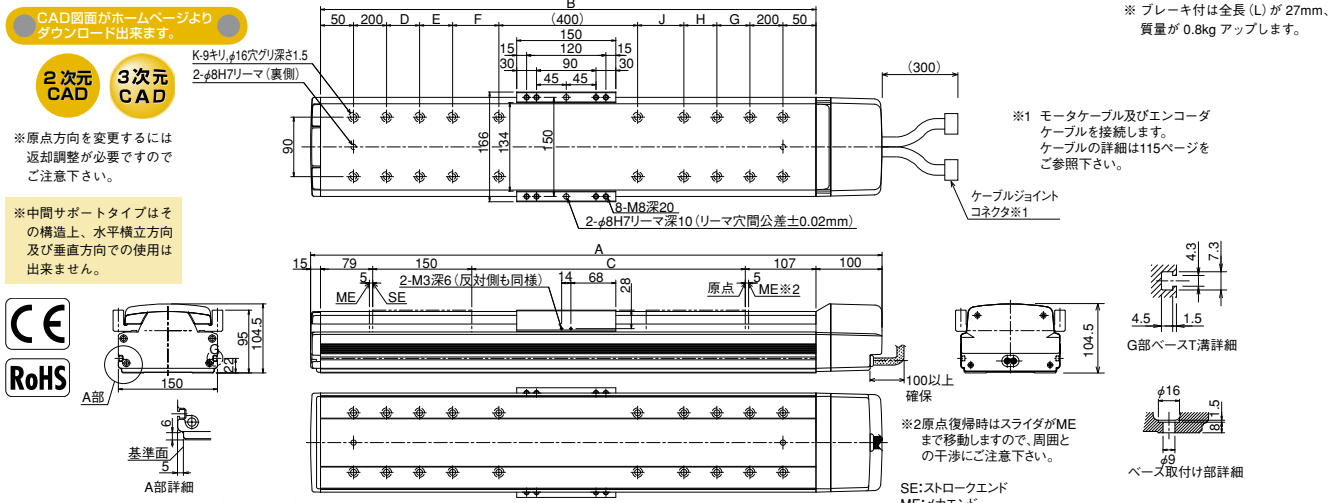
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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φ 20mm 転造C 10 【転造C 5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
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
A	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965	
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514	
D	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	
E	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575		
G	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	
H	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575		
K	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	
質量 (kg)	27.5	29.0	30.5	32.0	33.5	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	42.5	44.0	45.5	47.0	48.5	50.0	
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。		1200		1150	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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665

⚠ 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) 加速度は、0.3Gが最大となります。

(注3、4、5) []内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

(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)。

ISA-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)				定格推力 (N)		
						水平 (G)		垂直 (G)			可搬質量 (注2)	
						定格	最大	定格	最大		水平 (kg)	垂直 (kg)
ISA[ISPA]-LXMX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000 ~ 2500	1 ~ 2400	0.3	水平専用		40	170.0		
ISA[ISPA]-LXMX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1 ~ 1200	0.3	水平専用		80			

*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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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φ 20mm 転造 C 10 【転造 C 5 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
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

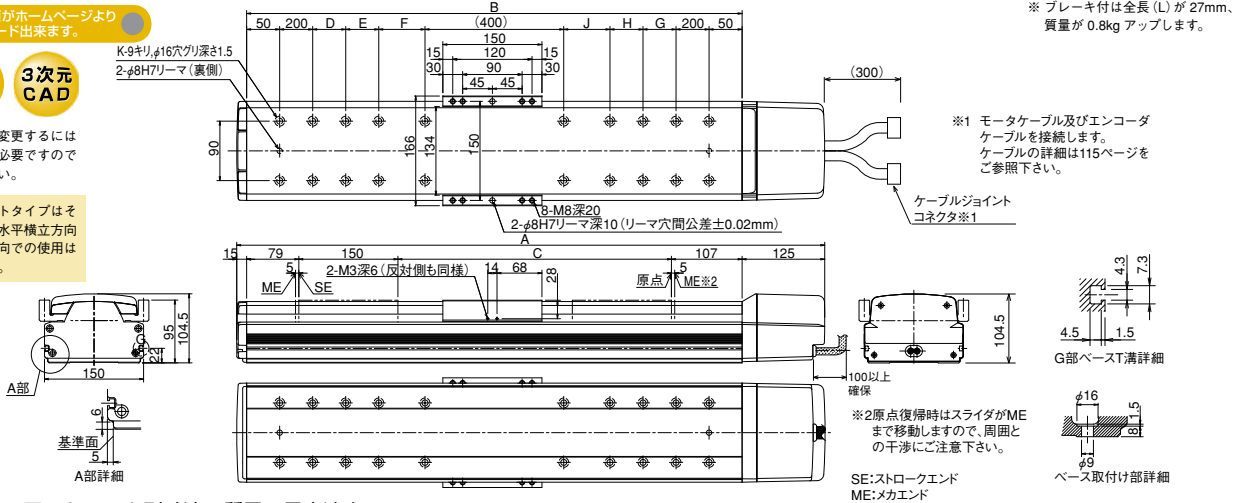
寸法図

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

*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。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1490	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
G	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
K	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
質量 (kg)	28.5	30.0	31.5	33.0	34.5	36.0	37.5	39.0	40.5	42.0	43.5	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0
最高速度 (mm/s) *ストロークにより変化します。	リード 40	2400		2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
	リード 20	1200		1150	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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→ P665



(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) 加速度は、0.3G が最大となります。

(注3, 4, 5) [] 内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

(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)。

ISA-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレータ形状

ISPA-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレータ形状 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
ISA:標準仕様 ISPA: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 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)				定格推力 (N)		
						水平 (G)		垂直 (G)			可搬質量 (注2)	
						定格	最大	定格	最大		水平 (kg)	垂直 (kg)
ISA[ISPA]-LXUWX-①-200-20-②-[③]-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000 ~ 2500	1 ~ 1200	0.3	水平専用	40	水平専用	170.5		

*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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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φ 20mm 転造C 10 【転造C 5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-Gをご参照下さい
動的許容モーメント (注6)	Ma : 179.3N・m Mb : 254.8N・m Mc : 247.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向 1250mm以下 Mb・Mc方向 1250mm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
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

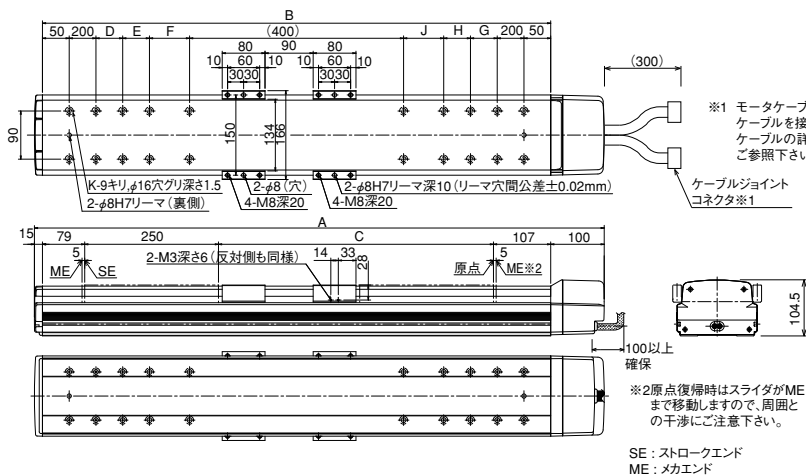
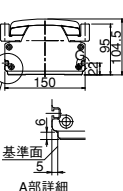
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

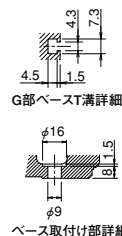
2次元 CAD 3次元 CAD

*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。



*ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965	3065
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625	675
G	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625	675
K	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
質量 (kg)	29.0	30.5	32.0	33.5	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	42.5	44.0	45.5	47.0	48.5	50.0	51.5
最高速度 (mm/s) *ストロークにより変化します。		1200		1150	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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665

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) 加速度は、0.3Gが最大となります。

(注3, 4, 5) []内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA, ISPA 共通です。

(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)。

ISA-LXUWX-400

単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状

ISPA-LXUWX-400

単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)				定格推力 (N)		
						水平 (G)		垂直 (G)			可搬質量 (注2)	
						定格	最大	定格	最大		水平 (kg)	垂直 (kg)
ISA(ISPA)-LXUWX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000 ~ 2500	1 ~ 2400	0.3	水平専用		40	170.0		
ISA(ISPA)-LXUWX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1 ~ 1200	0.3	水平専用		80	340.1		

*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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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: 179.3N・m Mb: 254.8N・m Mc: 247.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向 1250mm以下 Mb・Mc方向 1250mm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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

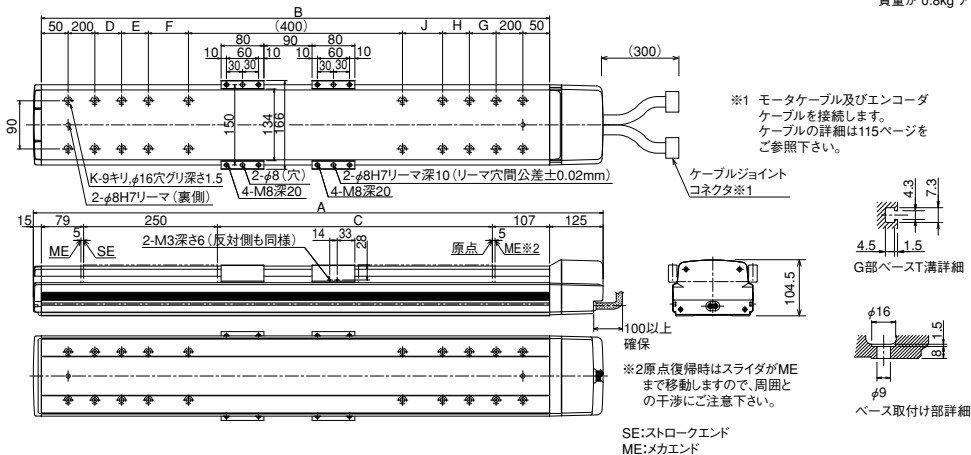
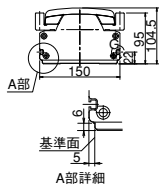
寸法図

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

*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。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
G	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
K	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
質量 (kg)	30.0	31.5	33.0	34.5	36.0	37.5	39.0	40.5	42.0	43.5	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0	52.5
最高速度 (mm/s)	リード40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680	
	リード20	1200	1150	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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→ P665



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) 加速度は、0.3Gが最大となります。

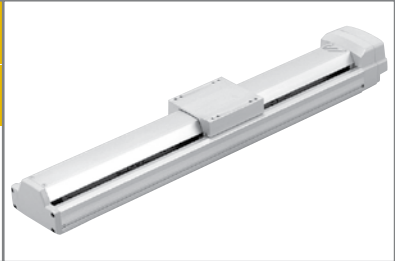
(注3, 4, 5) [] 内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA, ISPA 共通です。

(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)。

ISA-LYM-200 単軸ロボット 大型Y軸タイプ 本体幅150mm 200W
ストレータ形状

ISPA-LYM-200 単軸ロボット 大型Y軸タイプ 本体幅150mm 200W
ストレータ形状 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
ISA:標準仕様 ISPA: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 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下部オプション表 参照

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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)
						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	
ISA[ISPA]-LYM-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	20	100 ~ 1200	1 ~ 1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	4	170.5
ISA[ISPA]-LYM-①-200-10-②-③-④-⑤	インクリメンタル		10		1 ~ 600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	14	340.1

※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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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φ 20mm	転造C 10 [転造C 5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 : 124.5N・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	
使用周囲温度・湿度	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。

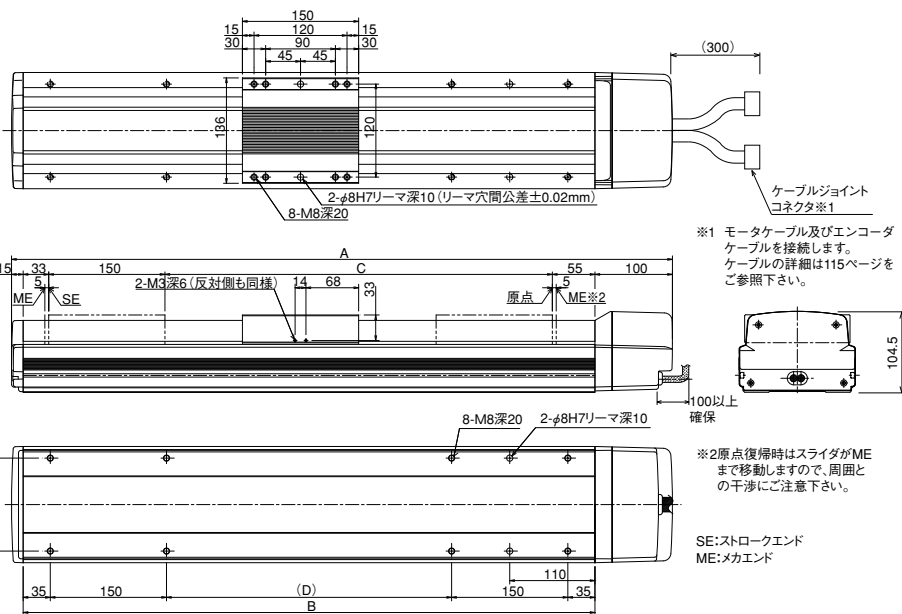
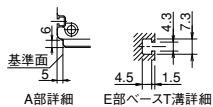
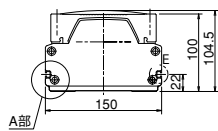
2次元 CAD

3次元 CAD



※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(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



※1 モーター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115ページをご参照下さい。

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553			
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438			
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	—	18	68	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068			
質量 (kg)	11.0	11.8	12.5	12.3	14.1	14.9	15.7	16.5	17.3	18.1	18.8	19.6	20.4	21.2	22.0	22.8	23.5	24.3	25.1	25.9	26.7	27.5	28.2			
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード 20 1200										920										765		645		550	
	リード 10 600										460										380		320		270	

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665

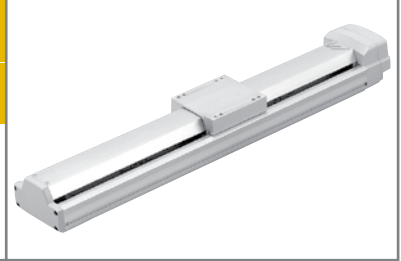


ご注意

(注1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
 (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については、巻末 -13 をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (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)。

ISA-LYM-400 単軸ロボット 大型Y軸タイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状

ISPA-LYM-400 単軸ロボット 大型Y軸タイプ 本体幅150mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	100:100mm 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)
						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	
ISA[ISPA]-LYM-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	100 ~ 1200	1 ~ 2400	0.3	1.0	0.3	1.0	40	15	9	4	170.0
ISA[ISPA]-LYM-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1 ~ 1200	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	340.1

*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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

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: 124.5N・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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

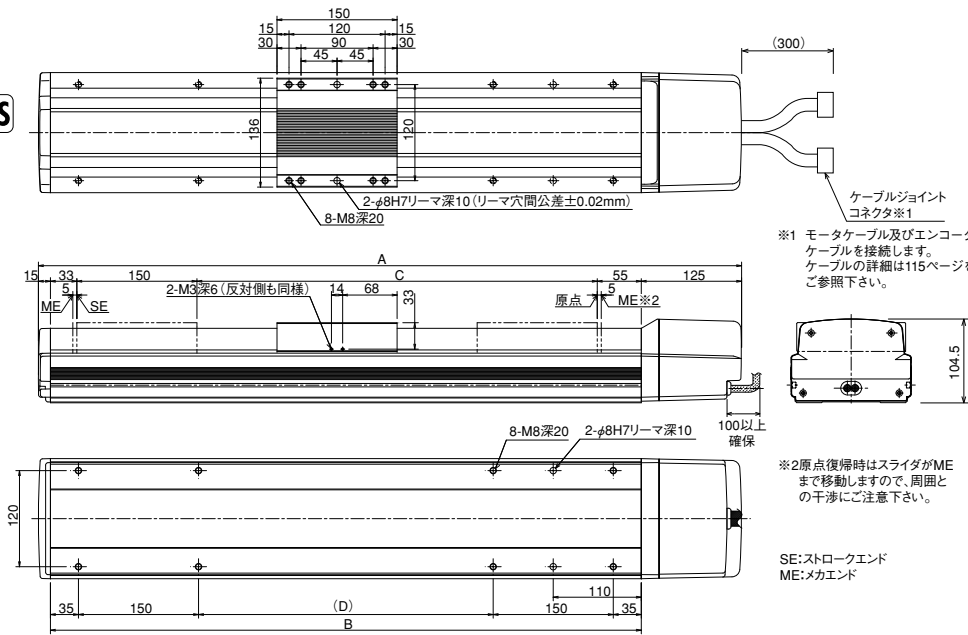
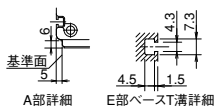
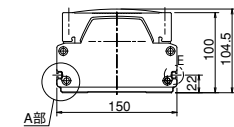
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



*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(L)が27mm、質量が0.8kg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115ページをご参照下さい。

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	
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	-	18	68	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	
質量 (kg)	12.0	12.8	13.5	14.3	15.1	15.9	16.7	17.5	18.3	19.1	19.8	20.6	21.4	22.2	23.0	23.8	24.5	25.3	26.1	26.9	27.7	28.5	29.2	
最高速度 (mm/s)	リード40 2400																							
	リード20 1200																							

※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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→ P665

⚠️ 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については、巻末-13をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (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)。

ISA-LZM-200 単軸ロボット 大型垂直軸タイプ 本体幅150mm 200W
ISPA-LZM-200 単軸ロボット 大型垂直軸タイプ 本体幅150mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	10:10mm	100:100mm 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)				定格推力 (N)		
						水平 (G)		垂直 (G)			可搬質量 (注3)	
						定格	最大	定格	最大		水平 (kg)	垂直 (kg)
ISA[ISPA]-LZM-①-200-10-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	10	100 ~ 1200	1 ~ 600	垂直専用	0.3	0.5	垂直専用	19	14	340.1

※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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※LZM タイプはブレーキ (B) 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4)	± 0.02mm 【± 0.01mm】	
駆動方式 (注5)	ボールネジφ 20mm	転造 C 10 【転造 C 5 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 : 124.5N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備	
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	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)	

寸法図

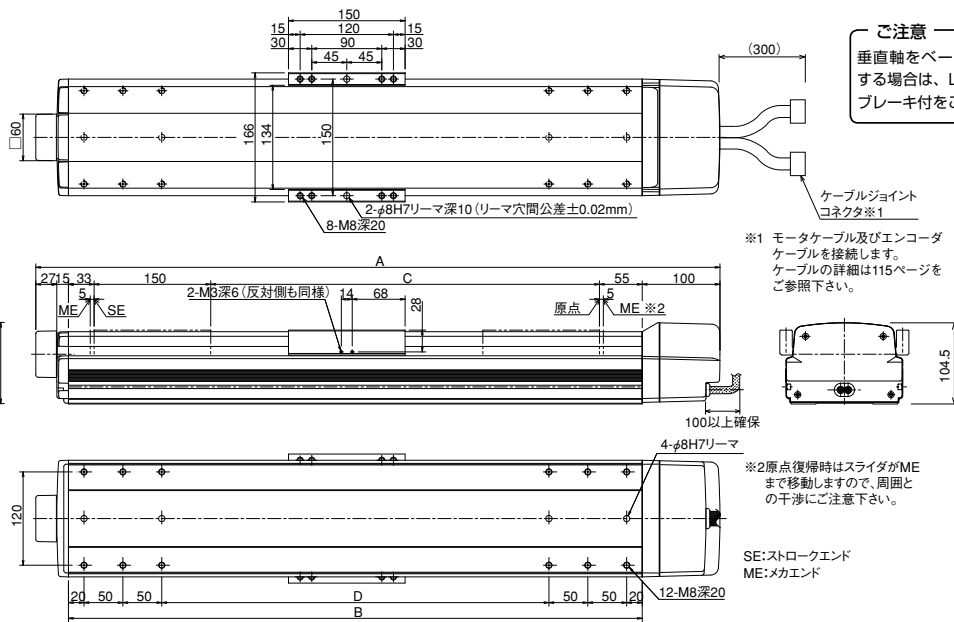
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

3次元 CAD



※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。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000	1100	1200
A	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	700ストローク以上は、LXMタイプのベースを使用します。 取付寸法は47ページの図面をご参照下さい。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888						
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650						
D	98	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648						
質量 (kg)	12.4	13.2	13.9	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.2	21.0	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	600												460	380	320	270		

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665

※LZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。



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については、巻末-13 をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】 内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (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)。

ISA-LZM-400 単軸ロボット 大型垂直軸タイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状

ISPA-LZM-400 単軸ロボット 大型垂直軸タイプ 本体幅150mm 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	10:10mm	100:100mm 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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)	
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)	垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時		
ISA[ISPA]-LZM-①-400-10-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	10	100~1200	1~600	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用	39	28	680.2

※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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※LZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

共通仕様

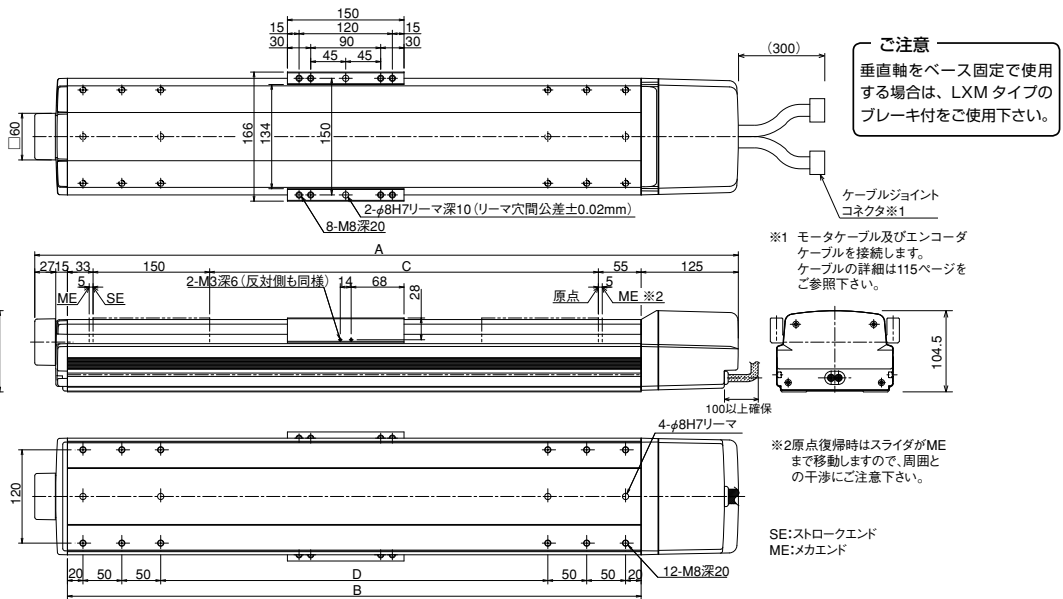
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm 【±0.01mm】	
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】	
ロストモーション (注6)	0.05mm以下【0.02mm以下】	
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい	
動的許容モーメント (注7)	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 124.5N・m	
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON	
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	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。



※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。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000	1100	1200
A	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	700ストローク以上は、LXMタイプのベースを使用します。 取付寸法は48ページの図面をご参照下さい。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888						
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650						
D	98	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648						
質量 (kg)	12.4	13.2	13.9	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.2	21.0	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより 変化します。	600												460	380	320	270		

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジショナー パルス列制御	単相 AC 200V

※LZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。



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については、巻末-13をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
 (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)。

ISA-WXM-600 単軸ロボット 超大型X軸タイプ 本体幅198mm 600W ストレーツ形状

ISPA-WXM-600 単軸ロボット 超大型X軸タイプ 本体幅198mm 600W ストレーツ形状 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
ISA:標準仕様 ISPA: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 (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-WXM-□-600-40-□-□-□-□-□	アブソリュート インクリメンタル	600	40	100 ~ 1300	1 ~ 2400	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255
20			1 ~ 1200		0.3	1.0	0.3	0.8	120	36	29	15	510	
10			1 ~ 600		0.3	0.6	0.3	0.5	150	75	60	40	1020	

*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	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレープ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照
原点リミットスイッチ	L	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113
マスター軸指定	LM	→P112			

* WXM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φ 20mm 転造C 10相当 [C 5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-Gをご参照下さい
動的許容モーメント (注6)	Ma: 139.2N・m Mb: 199.9N・m Mc: 391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下 Mb・Mc方向900mm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
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

* ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は0.5kgアップします。

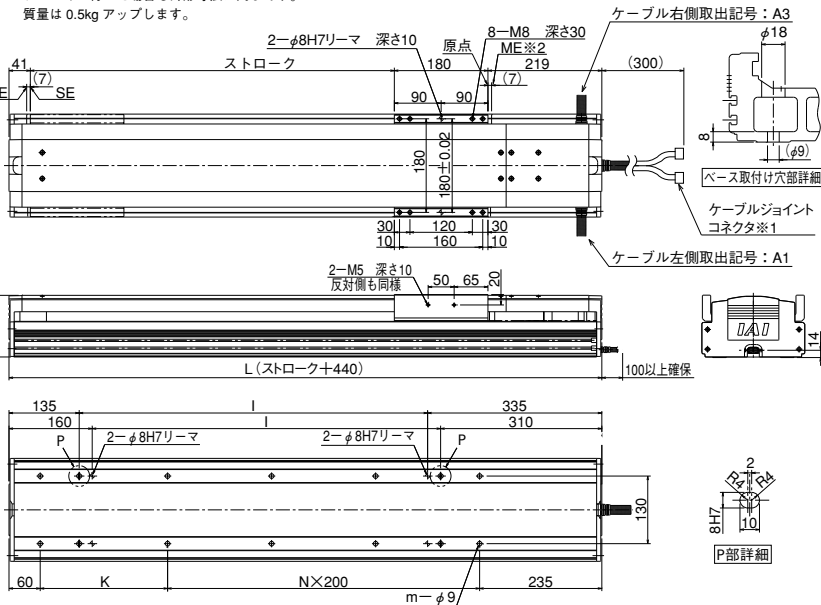
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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。



*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115ページをご参照下さい。

SE:ストロークエンド
ME:メカニカルエンド

*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。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	1250	1300			
L	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740			
l	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270			
K	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445			
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6			
m	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16			
質量(kg)	18.1	19.1	20.1	21.1	22.1	23.1	24.1	25.0	26.1	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	34.9	35.9	36.9	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9			
最高速度 (mm/s) *ストロークにより変化します。	リード40																2400		1840		1530		1290		1100		950	
	リード20																1200		920		765		645		550		475	
	リード10																600		460		380		320		270		235	

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	→ P699
X-SEL-K	4軸			単相 AC 100V/200V	→ P699
X-SEL-J (注8)	4軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸		ポジションナハレス制御		→ P665

* WXM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については、巻末-13をご参照下さい。

(注3, 4, 5) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

(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。

ISA-WXM-750 単軸ロボット 超大型X軸タイプ 本体幅 198mm 750W ストレート形状

ISPA-WXM-750 単軸ロボット 超大型X軸タイプ 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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q X□□:長さ指定	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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-WXM-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
ISA[ISPA]-WXM-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	15	510

*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	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照
原点リミットスイッチ	L	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113
マスター軸指定	LM	→P112			

* WXM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 転送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: 139.2N・m Mb: 199.9N・m Mc: 391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下 Mb・Mc方向900mm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
使用周囲温度・湿度	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。

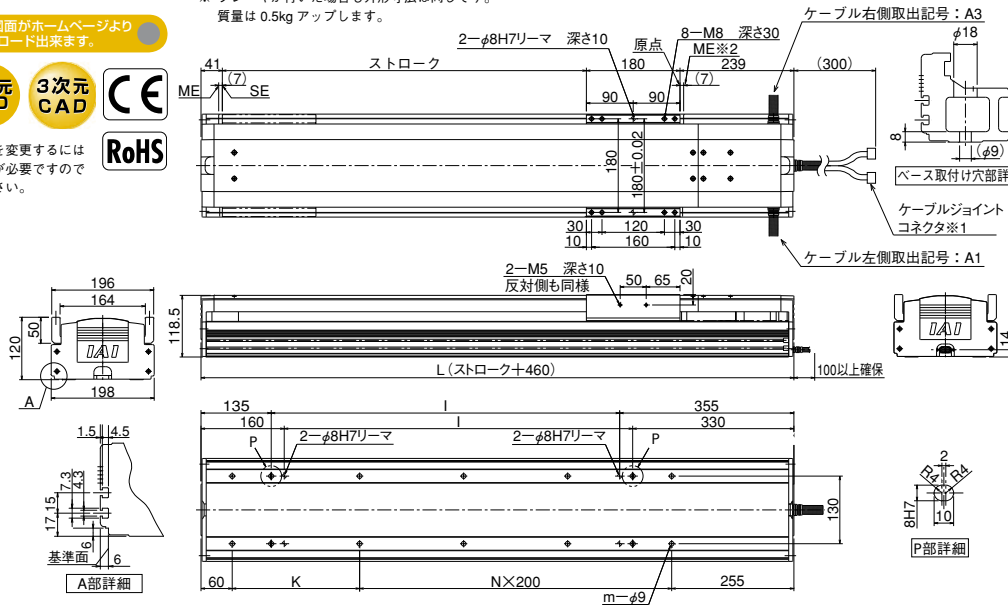
2次元 CAD

3次元 CAD



*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。

*ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	1250	1300
L	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
I	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
K	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
質量(kg)	20.9	21.9	22.9	23.9	24.9	25.9	26.9	27.9	28.9	29.9	30.8	31.9	32.8	33.9	34.8	35.9	36.8	37.9	38.7	39.9	40.7	41.9	42.7	43.9	44.7

最高速度 (mm/s)
*ストロークにより変化します。

リード50	2000										1840					1570					1360									
リード25	1250										1090					920					785					680				

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	→ P699
X-SEL-K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J(注8)	4軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸		ポジションナパルス制御		→ P665

* WXM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については、巻末-13をご参照下さい。

(注3、4、5) []内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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。

ISA-WXMX-600 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W ストレート形状

ISPA-WXMX-600 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 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
ISA:標準仕様 ISPA: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 2500-2500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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)	加速度 (注2)				定格推力 (N)		
						水平 (G)		垂直 (G)			可搬質量 (注2)	
						定格	最大	定格	最大		水平 (kg)	垂直 (kg)
ISA[ISPA]-WXMX-①-600-40-②-③-④-L-⑤	アブソリュート	600	40	900 ~ 2500	1 ~ 2400	0.3	水平専用		60	水平専用	255	
ISA[ISPA]-WXMX-①-600-20-②-③-④-L-⑤	インクリメンタル		20		1 ~ 1200	0.3			120		510	

※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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	スレープ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照

※WXMX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φ 20mm	C 10相当 【C 5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 : 139.2N・m	Mb : 199.9N・m Mc : 391N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 900mm 以下 Mb・Mc 方向 900mm 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	
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)	

寸法図

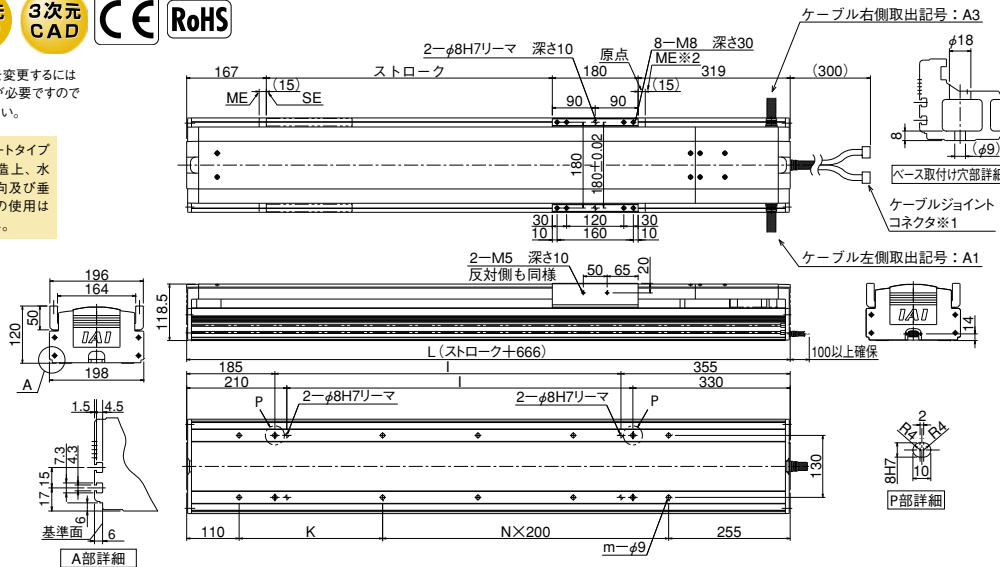
※ ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は 0.5kg アップします。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

※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115ページをご参照下さい。

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。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1566	1616	1666	1716	1766	1816	1866	1916	1966	2016	2066	2116	2166	2216	2266	2316	2366	2416	2466	2516	2566	2616	2666	2716	2766	2816	2866	2916	2966	3016	3066	3116	3166
I	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626
K	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
N	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	13
m	14	14	14	14	16	16	16	16	17	18	18	18	18	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
質量(kg)	38.6	39.6	40.6	41.6	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.5	48.5	49.5	50.5	51.5	52.5	53.5	54.5	55.5	56.5	57.4	58.4	59.4	60.4	61.4	62.4	63.4	64.4	65.3	66.3	67.3	68.3	69.3	70.3
最高速度(mm/s)	※ストロークにより変化します。																																
リード40	2400																																
リード20	1200																																

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	単相ノ三相 AC200V	→ P699
X-SEL-K	4軸			単相 AC 100V/200V	→ P699
X-SEL-J	4軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸		ポジションナーバリス列制御		→ P665

※WXMX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) 加速度は、0.3Gが最大となります。

(注3, 4, 5) 【 】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

(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)。

ISA-WXMX-750 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W
 ストレート形状

ISPA-WXMX-750 単軸ロボット 超大型X軸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
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	750:750W	50:50mm 25:25mm	900-900mm 2500-2500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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)	加速度 (注2)				定格推力 (N)		
						水平 (G)		垂直 (G)			可搬質量 (注2)	
						定格	最大	定格	最大		水平 (kg)	垂直 (kg)
ISA[ISPA]-WXMX-①-750-50-②-③-④-L-⑤	アブソリュート	750	50	900 ~ 2500	1 ~ 2000	0.3	0.3	水平専用	60	60	255	
ISA[ISPA]-WXMX-①-750-25-②-③-④-L-⑤	インクリメンタル		25		1 ~ 1250	0.3	0.3	水平専用	120	120	510	

※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	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレープ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照

※WXMX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 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: 139.2N・m Mb: 199.9N・m Mc: 391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下 Mb・Mc方向900mm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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

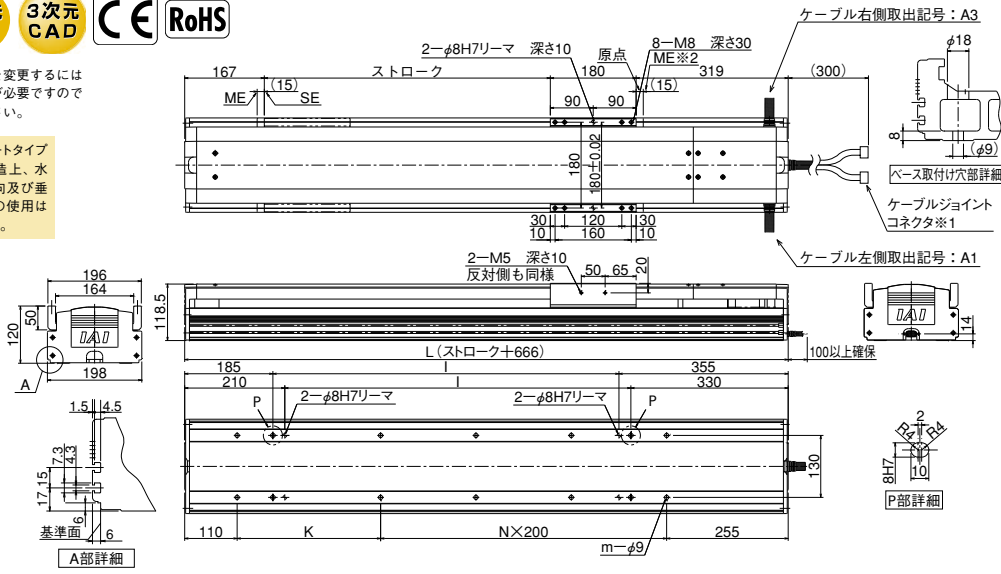
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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。

※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。質量は0.5kg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115ページをご参照下さい。

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。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500																																			
L	1566	1616	1666	1716	1766	1816	1866	1916	1966	2016	2066	2116	2166	2216	2266	2316	2366	2416	2466	2516	2566	2616	2666	2716	2766	2816	2866	2916	2966	3016	3066	3116	3166																																			
I	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626																																			
K	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	1251	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801																																			
N	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13																																			
m	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30																																			
質量(kg)	41.4	42.4	43.4	44.4	45.4	46.4	47.4	48.4	49.4	50.4	51.4	52.4	53.4	54.4	55.4	56.4	57.4	58.4	59.4	60.4	61.4	62.4	63.4	64.4	65.4	66.4	67.4	68.4	69.4	70.4	71.4	72.4	73.4																																			
最高速度(mm/s)	リード50																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	→P699
X-SEL-K	4軸			単相 AC100/200V	→P699
X-SEL-J	4軸			単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相 AC200V	→P687
SCON	1軸		ポジションナーバルス制御		→P665

※WXMX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) 加速度は、0.3Gが最大となります。

(注3, 4, 5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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)。

ISDB-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPDB-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅90mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm ? 800:800mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg) ※		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISDB[ISPDB]-S-①-60-16-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100 ~ 800	1 ~ 960	0.4	1.0	0.4	0.8	13	4.5	3	2	53.1
8			1 ~ 480		0.4	0.7	0.4	0.6	27	12	6	5	106.1	
4			1 ~ 240		0.2	0.5	0.2	0.4	55	30	14	12	212.3	

※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。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

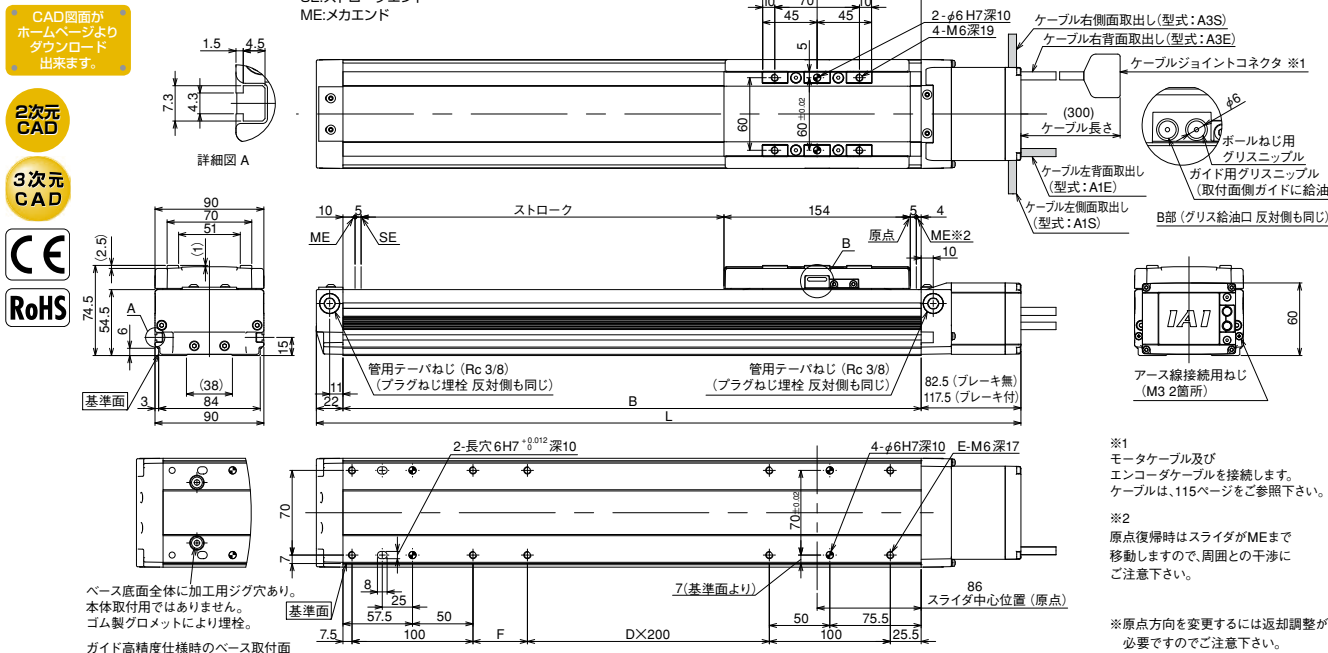
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	ブレーキ無	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
	ブレーキ付	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	
F	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	
質量(kg)	質量(kg)	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1
	リード16	960														
	リード8	480														
最高速度(mm/s)	リード16	240														
	リード8	460														
	リード4	230														

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジションナーバルス列制御	→P665



注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4) []内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5) 10,000km走行寿命の場合です。
(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISDB-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 100W

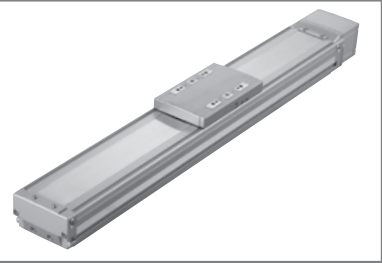
ストレート形状

ISPDB-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 100W

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W I:インクリメンタル仕様	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=980mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg) ※		
						定格	最大	定格	最大	定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時	
ISDB[SPDB]-M-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100~1100	1~1800	0.4	1.0	0.4	1.0	15	4	2	1.2	56.6
ISDB[SPDB]-M-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.4	1.0	0.4	1.0	23	8	4	2.5	84.9
ISDB[SPDB]-M-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8
ISDB[SPDB]-M-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1~300	0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7

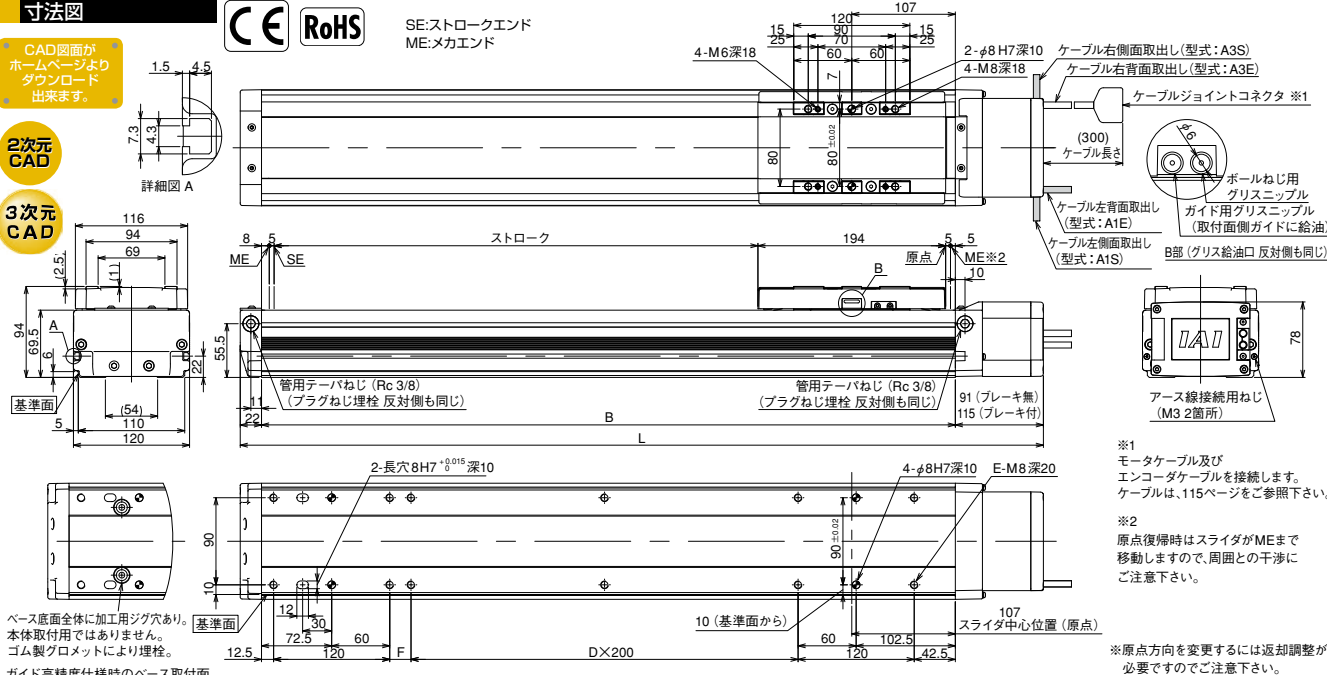
※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。 ※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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
L	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)	7.5	8.1	8.8	9.4	10.0	10.7	11.3	11.9	12.6	13.2	13.8	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.3	18.9	19.5	20.2
最高速度(mm/s)	リード30	1800										1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
	リード20	1200										1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
	リード10	600										545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
	リード5	300										270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

適応コントローラ仕様

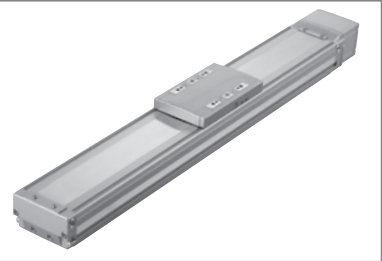
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸			ポジションナバー列制御	→P665

注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISDB-M-200 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPDB-M-200 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISDB[ISPDB]-M-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100~1100	1~1800	0.4	1.0	0.4	1.0	30	12	6	3	113.9
ISDB[ISPDB]-M-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.4	1.0	0.4	1.0	45	16	10	5	170.9
ISDB[ISPDB]-M-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8
ISDB[ISPDB]-M-①-200-5-②-③-④-⑤			5		1~300	0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6

*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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

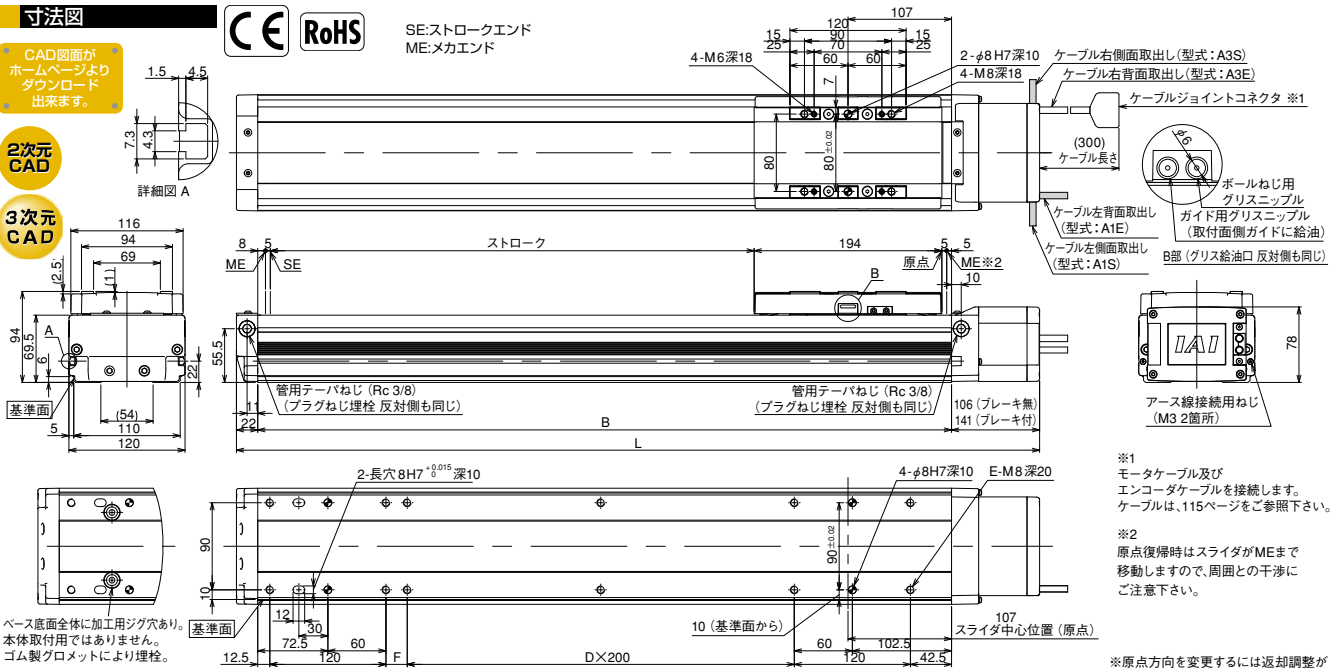


SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

*ブレーキ付は質量が0.4kg増加します。*最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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
L	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
ブレーキ付	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.1	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.6
最高速度 (mm/s)	1800	1200	600	300																	

■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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665

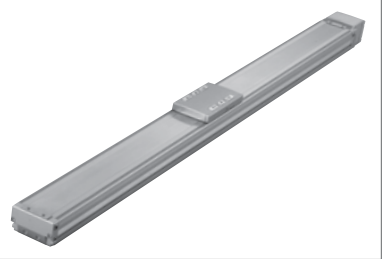


ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5) 10,000km走行寿命の場合です。
(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISDB-MX-200 単軸ロボット 中型防塵中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPDB-MX-200 単軸ロボット 中型防塵中間サポートタイプ 本体幅120mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アプリアリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm ? 1600:1600mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=980mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISDB[ISPDB]-MX-①-200-30-②-③-④-⑤	アプリアリュート	200	30	800 ~ 1600	1 ~ 1800	0.4	0.4	水平専用		30		水平専用		113.9
ISDB[ISPDB]-MX-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20					1 ~ 1200	水平専用		45		水平専用	

*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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

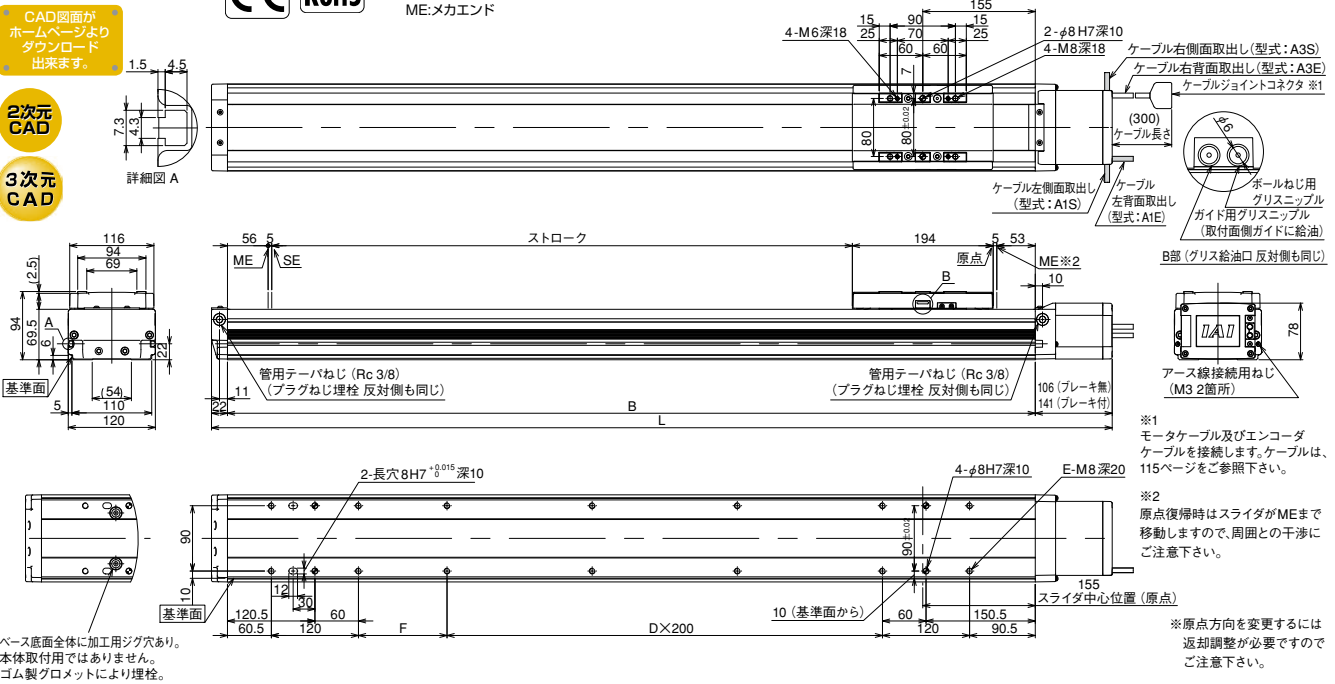
共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



SE:ストロークエンド
ME:メカエンド



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	
L	ブレーキ無	1241	1341	1441	1541	1641	1741	1841	1941	
	ブレーキ付	1276	1376	1476	1576	1676	1776	1876	1976	
B	1113	1213	1313	1413	1513	1613	1713	1813	1913	
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	14	14	16	16	18	18	20	20	22	
F	122	222	122	222	122	222	122	222	122	
質量(kg)	18.3	19.6	20.9	22.2	23.4	24.7	26.0	27.3	28.6	
最高速度(mm/s)	1800		1600		1500		1425		1050	
リード30	1800		1600		1500		1425		1050	
リード20	1200		1100		1000		950		700	

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	アプリアリュート	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665

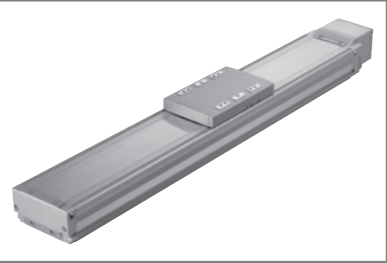


ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
 (注2、3、4) []内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISDB-L-200 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPDB-L-200 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様	L	A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? : 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg) ※		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISDB[ISPDB]-L-①-200-40-②-③-④-⑤	アブリュート インクリメンタル	200	40	100 ~ 1300	1 ~ 1800	0.4	1.0	0.4	1.0	15	7	2.5	2	85.5
20			1 ~ 1200		0.4	1.0	0.4	1.0	45	15	9	5	170.9	
10			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8	

※1.0G=9800mm/sec²

※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。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が1.0kgとなります。

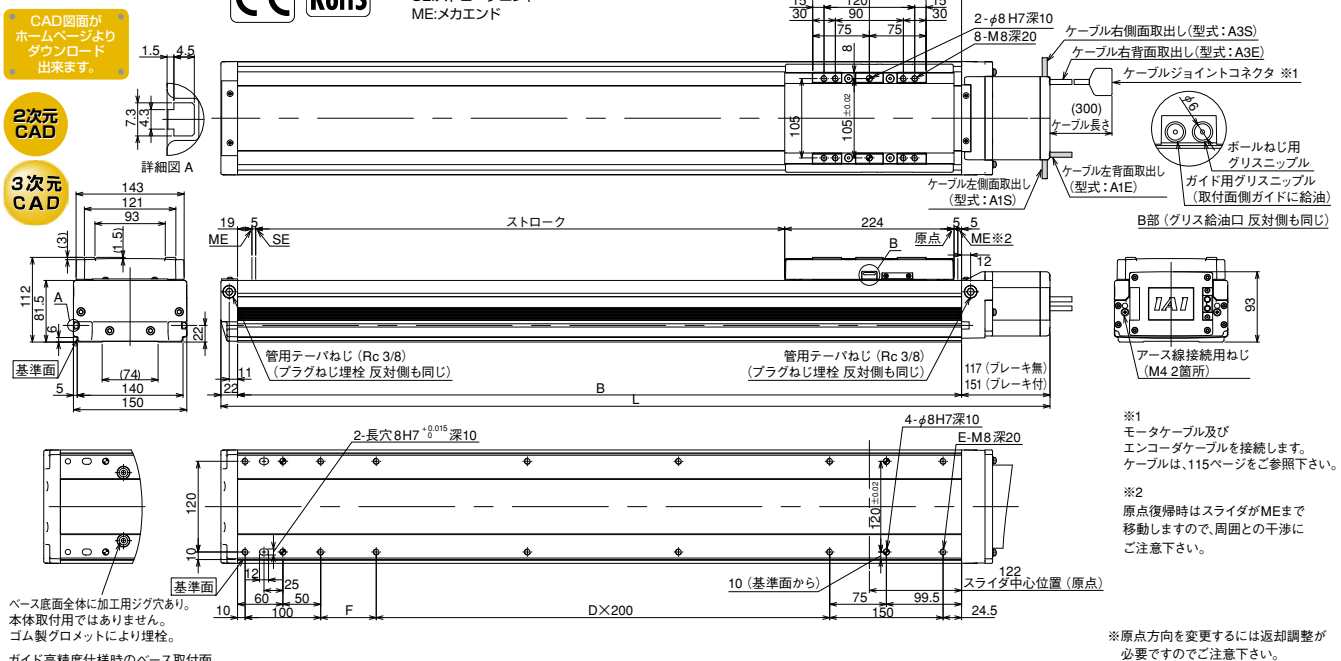
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

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	1250	1300
L	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697
B	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
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
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	23.5	73.5
質量(kg)	11.8	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.8	19.6	20.5	21.4	22.3	23.1	24.0	24.9	25.7	26.6	27.5	28.3	29.2	30.1	31.0	31.8	32.7
最高速度 (mm/s)	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200
リード40																									
リード20																									
リード10																									

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。 ※最高速度(mm/s)は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	アブリュート インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジションナー パルス列制御		→P665

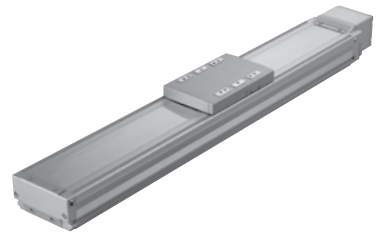


ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISDB-L-400 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状

ISPDB-L-400 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

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

型式 / スペック

* 1.0G=980mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISDB[ISPDB]-L-□-400-40-□-□-□-□	アブソリュート インクリメンタル	400	40	100 ~ 1300	1 ~ 1800	0.4	1.0	0.4	1.0	40	17	8	5	169.6
20			1 ~ 1200		0.4	1.0	0.4	1.0	90	30	20	10	339.1	
10			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3	

*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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]		
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]		
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下		
動的許容負荷モーメント(注5)	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		
運動真直度(注6)	0.02mm/m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		
保護構造	IP30		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)		

防滴対応

直交
ロボット

ダブルスライダ
ロボット

1Xスライダ
ロボット

寸法図

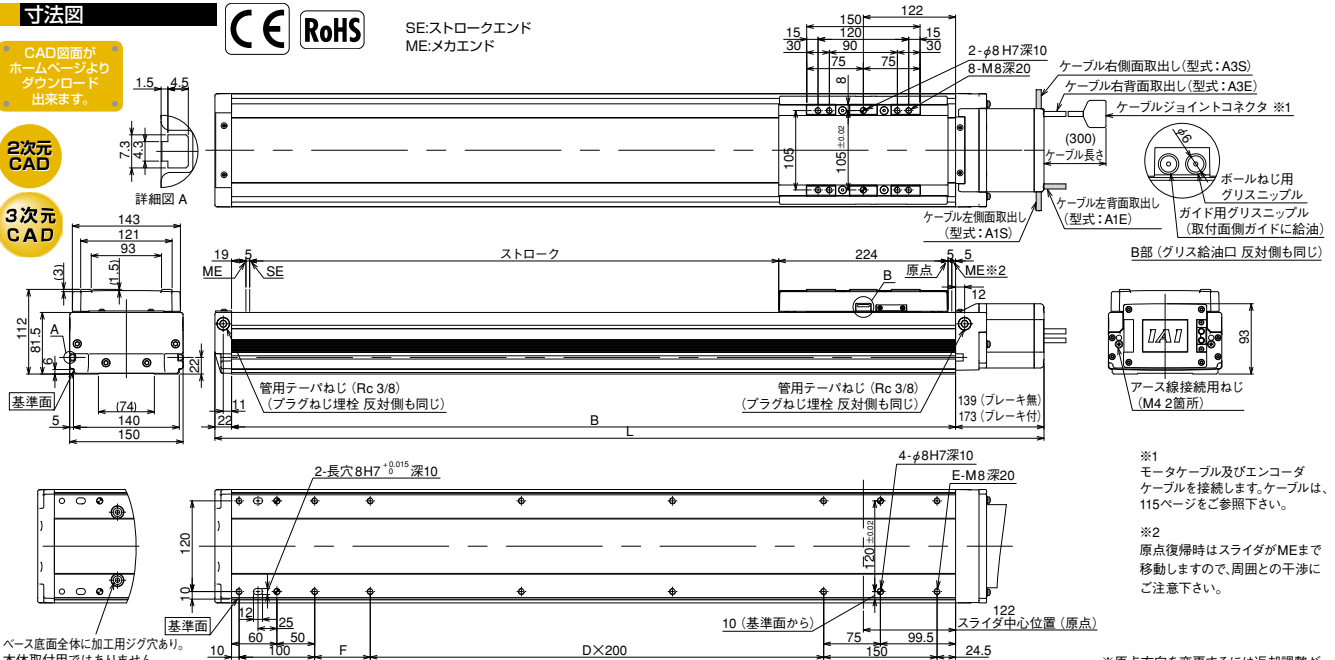


SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

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 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、115ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲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。

ストローク別寸法・質量・最高速度

*ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。*最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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	1250	1300			
L																												
ブレーキ無	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719			
ブレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753			
B	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			
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6			
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	18	18	20	20			
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	23.5	73.5			
質量(kg)	12.2	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.2	20.0	20.9	21.8	22.7	23.5	24.4	25.3	26.1	27.0	27.9	28.7	29.6	30.5	31.4	32.2	33.1			
最高速度(mm/s)																												
リード40												1200																
リード20												600																
リード10														1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410		
														585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205		

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸			単相AC 200V	→P665

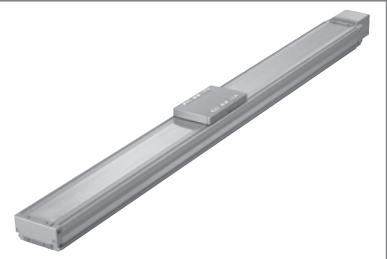


ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5) 10,000km走行寿命の場合です。
(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISDB-LX-200 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPDB-LX-200 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm 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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W 20:20mm	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm ? 1600:1600mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISDB[ISPDB]-LX-①-200-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	40	1000 ~ 1600	1 ~ 1800	0.4		水平専用		15			85.5	
ISDB[ISPDB]-LX-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1 ~ 1200	0.4				45		水平専用	170.9	

*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。

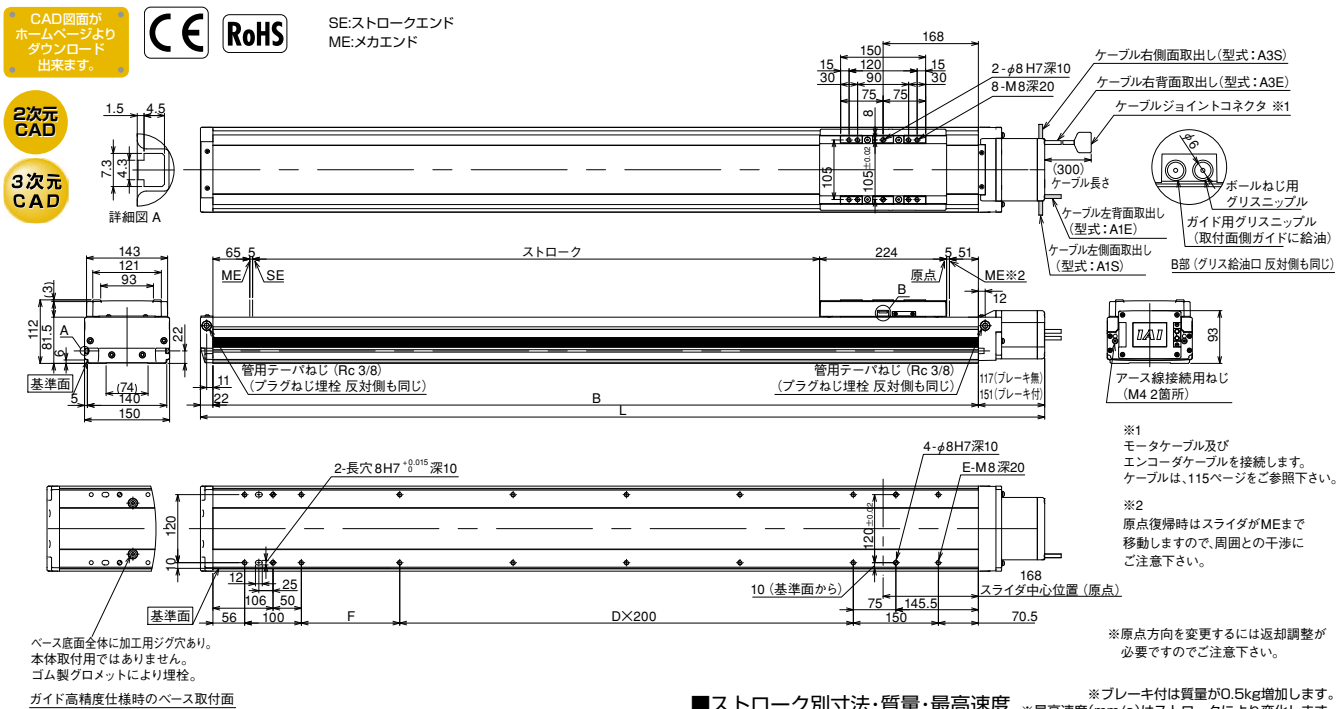
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm (±0.005mm)
駆動方式(注3)	ボールねじφ20mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。本体取付用ではありません。ゴム製グロメットにより埋栓。
ガイド高精度仕様時のベース取付面

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
L	ブレーキ無	1489	1589	1689	1789	1889	2089
	ブレーキ付	1523	1623	1723	1823	1923	2123
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
D	4	5	5	6	6	7	7
E	16	18	18	20	20	22	22
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5
質量(kg)	29.7	31.4	33.2	35.0	36.7	38.5	40.2
最高速度(mm/s)	リード40	1800					
	リード20	1200		1150	1000	950	830

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4) 【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5) 10,000km走行寿命の場合です。
(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISDB-LX-400 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm
400W ストレート形状

ISPDB-LX-400 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm
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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm ? 1600:1600mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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16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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISDB[ISPDB]-LX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000 ~ 1600	1 ~ 1800	0.4		水平専用		40	水平専用		169.6	
ISDB[ISPDB]-LX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20			1 ~ 1200	0.4		水平専用		90	水平専用		339.1

*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。

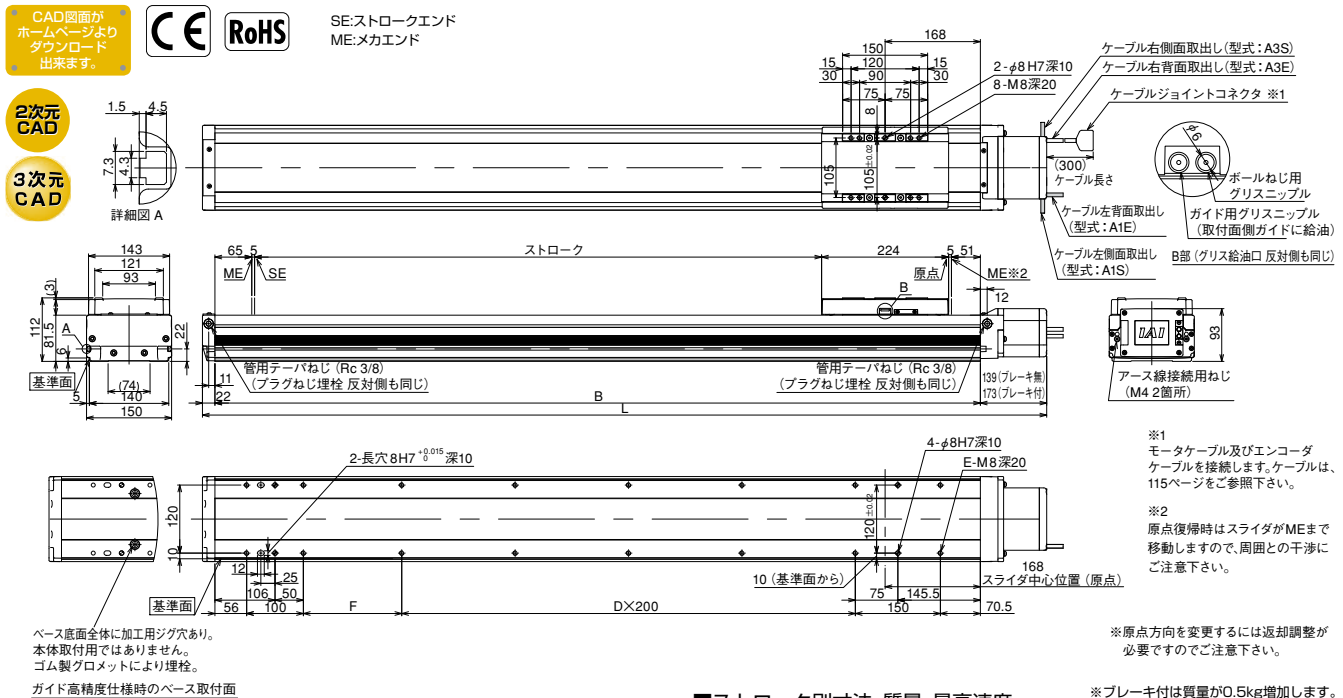
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]		
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]		
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下		
動的許容負荷モーメント(注5)	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		
運動真直度(注6)	0.02mm/m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		
保護構造	IP30		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)		

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
L	1511	1611	1711	1811	1911	2011	2111
ブレーキ無	1545	1645	1745	1845	1945	2045	2145
ブレーキ付	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
B	4	5	5	6	6	7	7
D	16	18	18	20	20	22	22
E	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5
F	30.1	31.8	33.6	35.4	37.1	38.9	40.6
質量(kg)							
最高速度(mm/s)	1800						
リード40	1660						
リード20	1200		1150	1000	950	830	

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸			単相AC 200V	→P665
			ポジションナールス列制御		



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4) []内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5) 10,000km走行寿命の場合です。
(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

NS-SXMS 単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅 94mm 60W

水平仕様 シングルサイダ



■型式項目 NS - SXMS - □ - 60 - □ - □ - T2 - □ - AQ - □ - RT

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブリュート L:インクリメンタル	60:60W	12:12mm	400:400mm S 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション 下記オプション表参照		

*型式項目の内容は17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-SXMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-④-RT	アブリュート	60	12	400~800	720	0.3	0.8	水平専用	15	0.5	水平専用	70.8		

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④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	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.05mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:28.4N・m M b:40.2N・m M c:65.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向:450mm 以下 M b, M c 方向:450mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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)

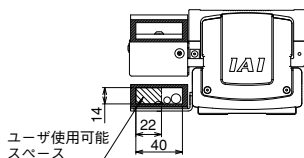
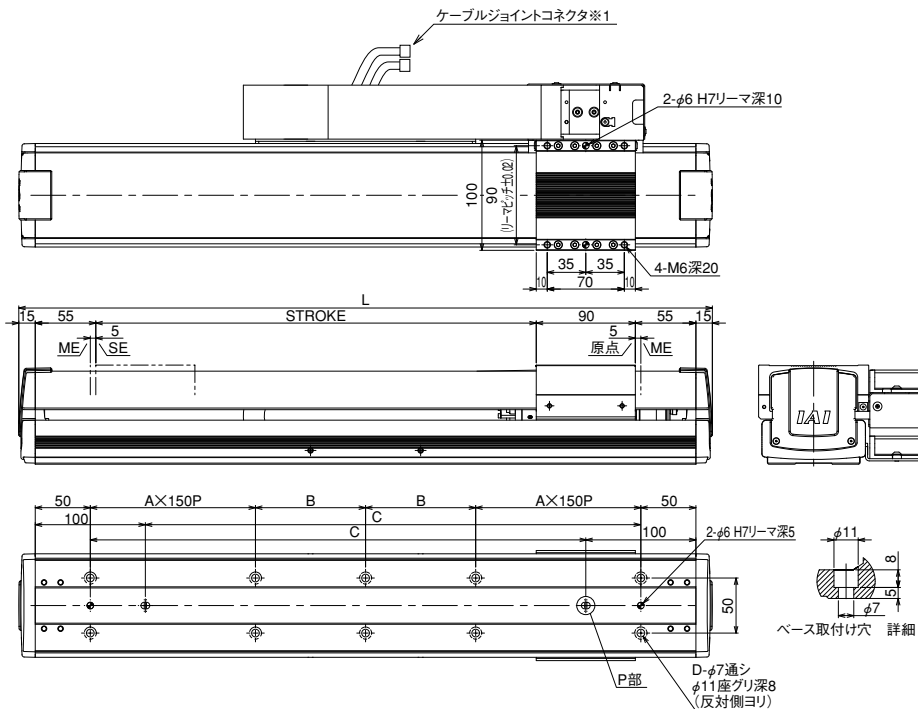
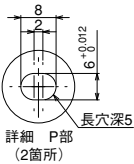
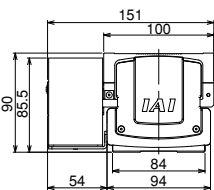
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



*1 モーター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115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



収納するケーブル・ホースの外径・本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いにならない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2
B	100	125	150	175	200	225	100	125	150
C	450	500	550	600	650	700	750	800	850
D	10	10	10	10	10	10	14	14	14
質量 (kg)	5.8	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	アブリュート	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸	インクリメンタル	ポジションナバルス列制御	100/200V	→P665

注) NS-SXMSは、XSEL-P/Qタイプの5軸/6軸には接続出来ませんのでご注意下さい。



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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単位でご記入下さい。
 (例. X08=8m)

NS-SXMM

単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅94mm 60W
水平仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS - SXMM - □ - 60 - □ - □ - T2 - □ - AQ - CT1 - RT

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブリュート I:インクリメンタル	60:60W	12:12mm	200:200mm S 800:800mm (50mm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17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-SXMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-CT1-RT	アブリュート	60	12	200~800	720	0.3	0.8	水平専用	15	0.5	水平専用	70.8		

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→P111	標準でCT1となります
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:28.4N・m M b:40.2N・m M c:65.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向:450mm 以下 M b, M c 方向:450mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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)

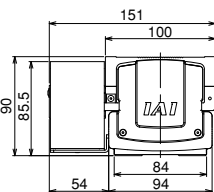
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

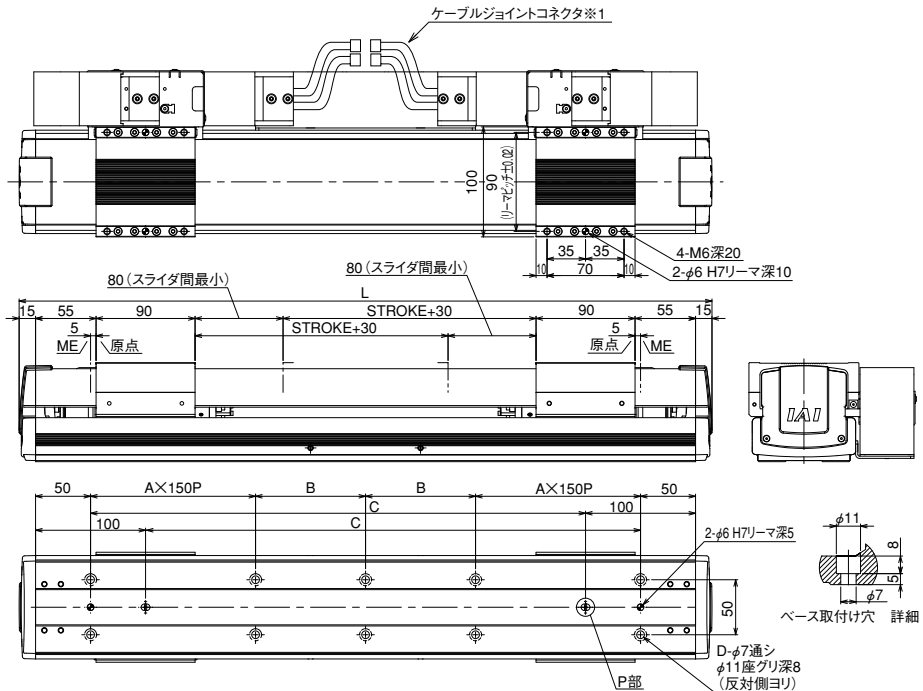


※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



詳細 P部 (2箇所)
長穴深5



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3
B	100	125	150	175	200	225	100	125	150	175	200	225	100
C	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
D	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	18
質量(kg)	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.3

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	アブリュート	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

注) マルチスライダを動作するには2軸コントローラが必要です。SCONの場合は2台コントローラが必要になります。(但しSCONには衝突防止機能がありませんのでご注意ください)
注) NS-SXMMは、XSEL-P/Q タイプの5軸/6軸には接続出来ませんのでご注意ください。



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
(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単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

NS-SZMS 単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅 94mm 60W 垂直仕様 シングルスライダ



■型式項目 NS - SZMS - □ - 60 - □ - □ - T2 - □ - AQ - B - □ - RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 A:アプリアー I:インクリメンタル	モータ種類 60:60W	リード 12:12mm	ストローク 400:400mm S 800:800mm (50mm毎)	駆動コントローラ T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	ケーブル長 N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション 下記オプション表参照
------	-----	----------------------------------	-----------------	----------------	---	---	---	---------------------

※型式項目の内容は17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-SZMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-④-RT	アプリアー インクリ	60	12	400~800	600	垂直専用		0.3	0.7	垂直専用		3	0.5	70.8

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④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	→P111	標準装備
ブレーキ	B	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

※ NS-SZMS は、ブレーキが標準装備ですがブレーキボックスは不要です。
(NS-M/L タイプはブレーキボックスが必要です)

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.05mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:28.4N・m M b:40.2N・m M c:33.3N・m
張り出し負荷長	M a 方向:450mm 以下 M b, M c 方向:450mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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

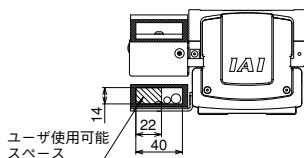
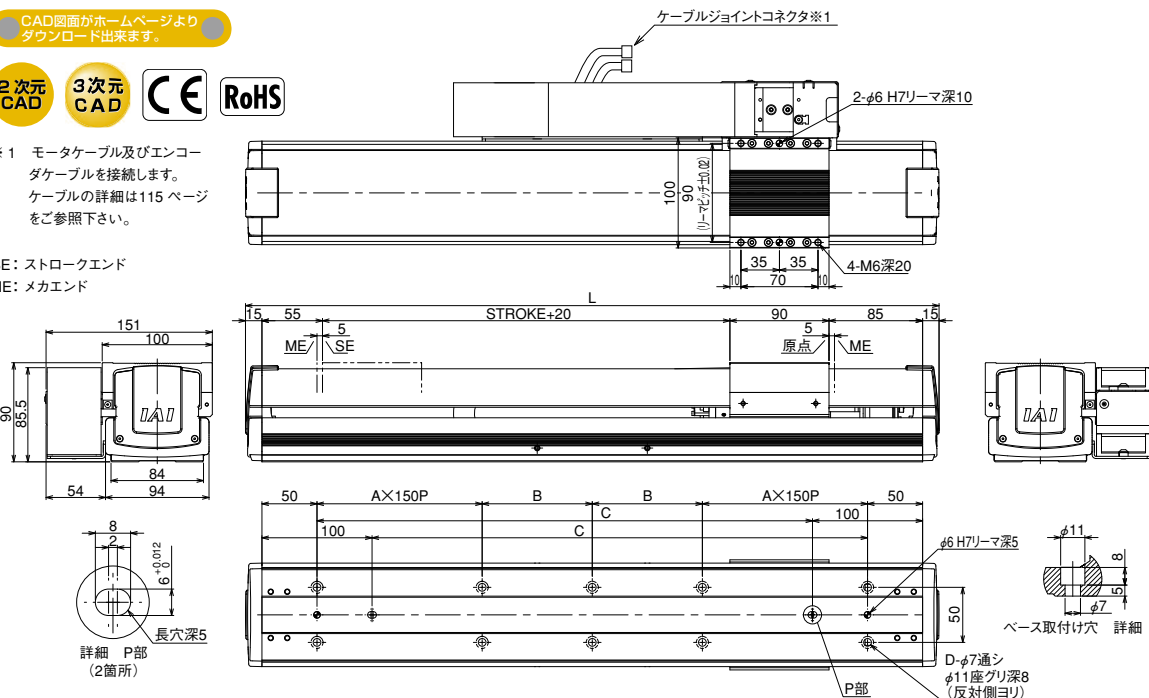
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 3次元 CAD



※1 モーター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115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



収納するケーブル・ホースの外径・本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いにならない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2
B	125	150	175	200	225	250	125	150	175
C	500	550	600	650	700	750	800	850	900
D	10	10	10	10	10	14	14	14	14
質量(kg)	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.7

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	アプリアー/インクリ	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

注) NS-SZMS は、XSEL-P/Q タイプの5軸/6軸には接続出来ませんのでご注意下さい。



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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単位でご記入下さい。
 (例. X08=8m)

NS-SZMM

単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅94mm 60W
垂直仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS - SZMM - □ - 60 - □ - □ - T2 - □ - AQ - B - CT1 - RT

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブリュート I:インクリメンタル			60/60W	12/12mm	200/200mm S 800/800mm (50mm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17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時	
NS-SZMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-CT1-RT	アブ インクリ	60	12	200~800	600	垂直専用		0.3	0.7	垂直専用		3	0.5	70.8

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P111	標準装備
ブレーキ	B	→ P111	標準装備
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→ P111	標準でCT1となります
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P112	標準装備

※マルチスライダタイプでケーブルベアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。
※NS-SZMMは、ブレーキが標準装備ですがブレーキボックスは不要です。
(NS-M/Lタイプはブレーキボックスが必要です)

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:28.4N・m M b:40.2N・m M c:33.3N・m
張り出し負荷長	M a 方向:450mm 以下 M b, M c 方向:450mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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)

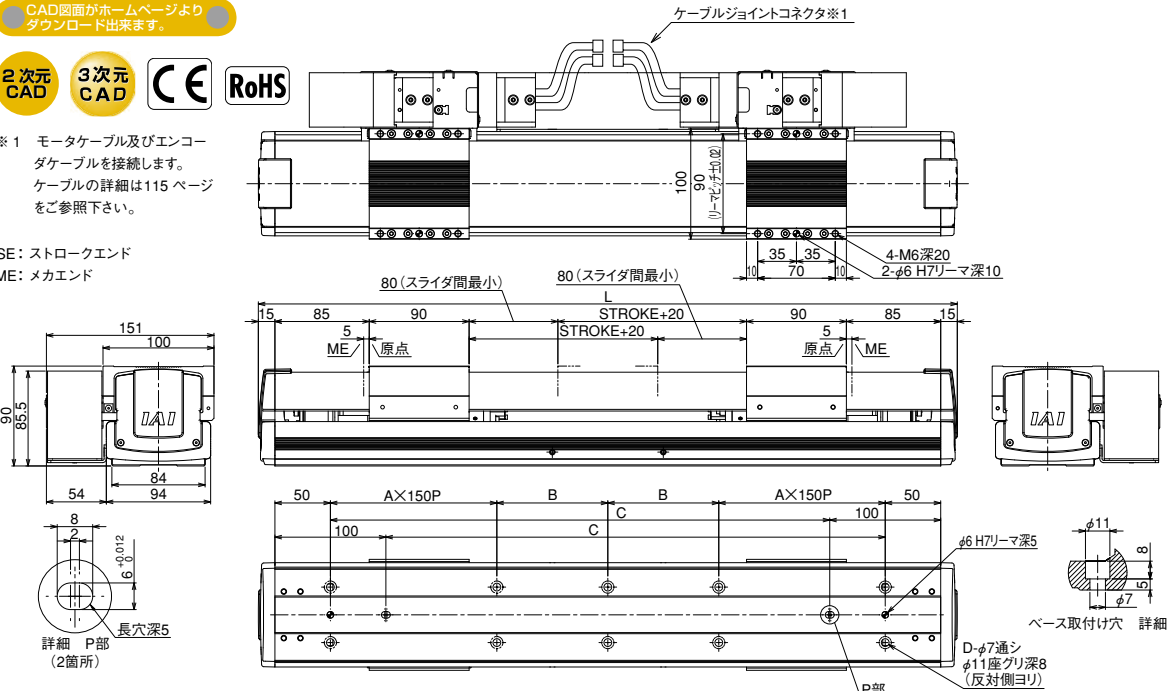
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※1 モーター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115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに変わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3
B	125	150	175	200	225	100	125	150	175	200	225	100	125
C	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
D	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	18	18
質量(kg)	7.7	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9	11.3	11.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

注) マルチスライダを動作するには2軸コントローラが必要です。SCONの場合は2台コントローラが必要になります。(但しSCONには衝突防止機能がありませんのでご注意ください)



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
(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単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

NS-MXMS 単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W

水平仕様 シングルスライダ



■型式項目	NS	-	MXMS	-	□	-	200	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	AQ	-	□	-	RT
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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション													
A:アブリュート L:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm	500:500mm 1500:1500mm (50mm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17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-MXMS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④-RT	アブリュート	200	30	500 ~ 1500	1800	0.3	1.0	水平専用		25	0.5	水平専用		113.9
NS-MXMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④-RT	インクリ		20		1200	0.3	0.8			40	2.5			170.9

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④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	→ P.111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→ P.111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P.112	標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:69.6N・m M b:99.0N・m M c:161.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向:600mm 以下 M b, M c 方向:600mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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)

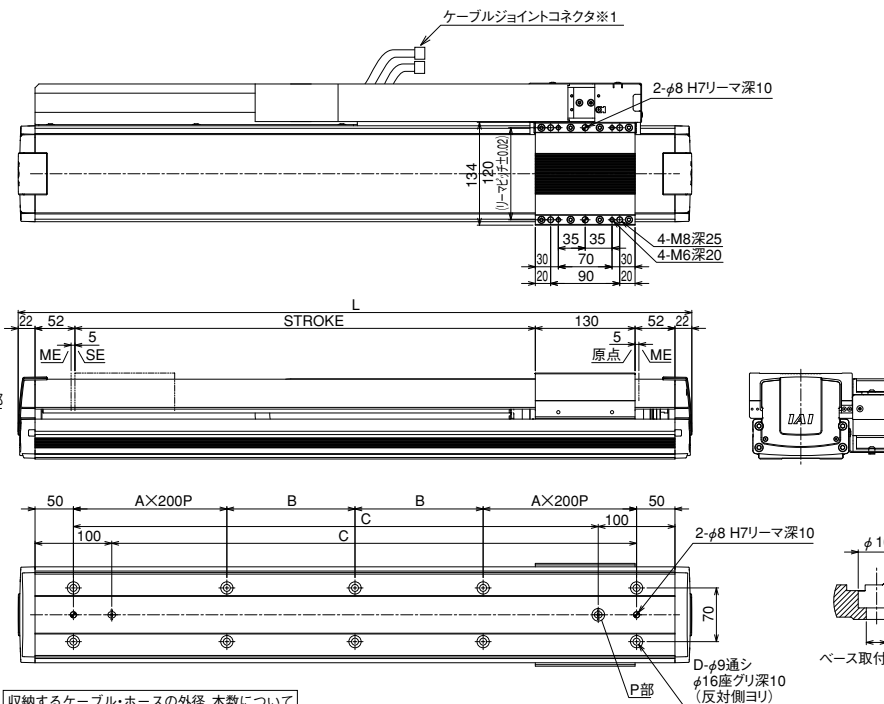
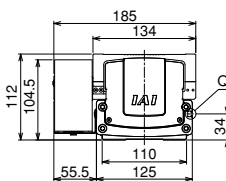
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



*1 モーター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115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



収納するケーブル・ホースの外径・本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内径との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
A	0	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217
C	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584
D	6	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18
質量(kg)	11.9	12.5	13.1	13.7	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7	22.3	23.0	23.6	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	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	アブリュート/インクリ	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665



(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
 (注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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単位でご記入下さい。
 (例. X08=8m)

NS-MXMM

単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W
水平仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS - MXMM - □ - 200 - □ - □ - T2 - □ - AQ - CT1 - RT

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アプリアー I:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm	300:300mm 5 1500:1500mm (50mm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17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-MXMM-①-200-30-②-T2-③-AQ-CT1-RT	アプ インクリ	200	30	300 ~ 1500	1800	0.3	1.0	水平専用		25	0.5	水平専用		113.9
NS-MXMM-①-200-20-②-T2-③-AQ-CT1-RT	アプ インクリ	200	20	300 ~ 1500	1200	0.3	0.8	水平専用		40	2.5	水平専用		170.9

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→P111	標準でCT1となります
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:69.6N・m M b:99.0N・m M c:161.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 600mm 以下 M b, M c 方向: 600mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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)

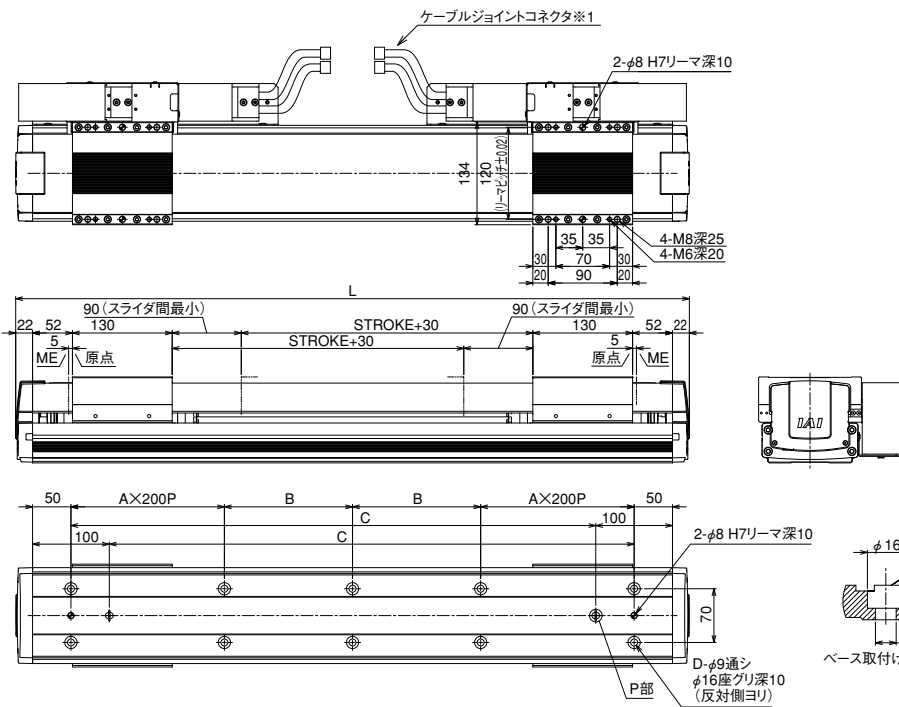
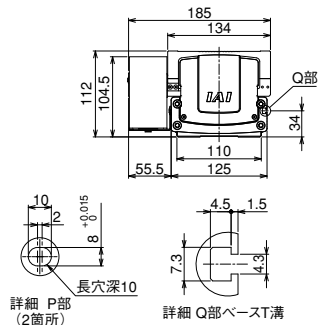
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※1 モーター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115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内径との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028
A	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
B	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142
C	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
D	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
質量(kg)	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7	22.3	22.9	23.6	24.2	24.8	25.4	26.0	26.6	27.2	27.9	28.5	29.1	29.7	30.3

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	アプソ/インクリ	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

注) マルチスライダを動作するには2軸コントローラが必要です。SCONの場合は2台コントローラが必要になります。(但しSCONには衝突防止機能がありませんのでご注意下さい)



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

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
デュアルスライダ
ロボット
IAシステム
ロボット
コントローラ
技術資料
インベントリ
ISB
ISPB
SSPA
ISA
ISPA
ISDB
ISPDB
NS
IF
FS
RS
ZR

NS-MXMXS 単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W

水平仕様 中間サポート付 シングルスライダ



■型式項目 NS - MXMXS - □ - 200 - □ - □ - T2 - □ - AQ - □ - RT

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブリュート L:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm	1600:1600mm S 2200:2200mm	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17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 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-MXMXS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④-RT	アブ インクリ	200	30	1600~	1800	0.3	水平専用		25	水平専用		113.9		
NS-MXMXS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④-RT	アブ インクリ	200	20	2200	1200	0.3	水平専用		40	水平専用		170.9		

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④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	→ P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→ P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P112	標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:69.6N・m M b:99.0N・m M c:161.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 600mm 以下 M b, M c 方向: 600mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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)

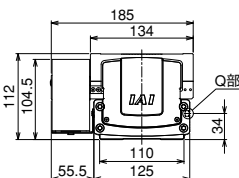
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

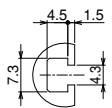


※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

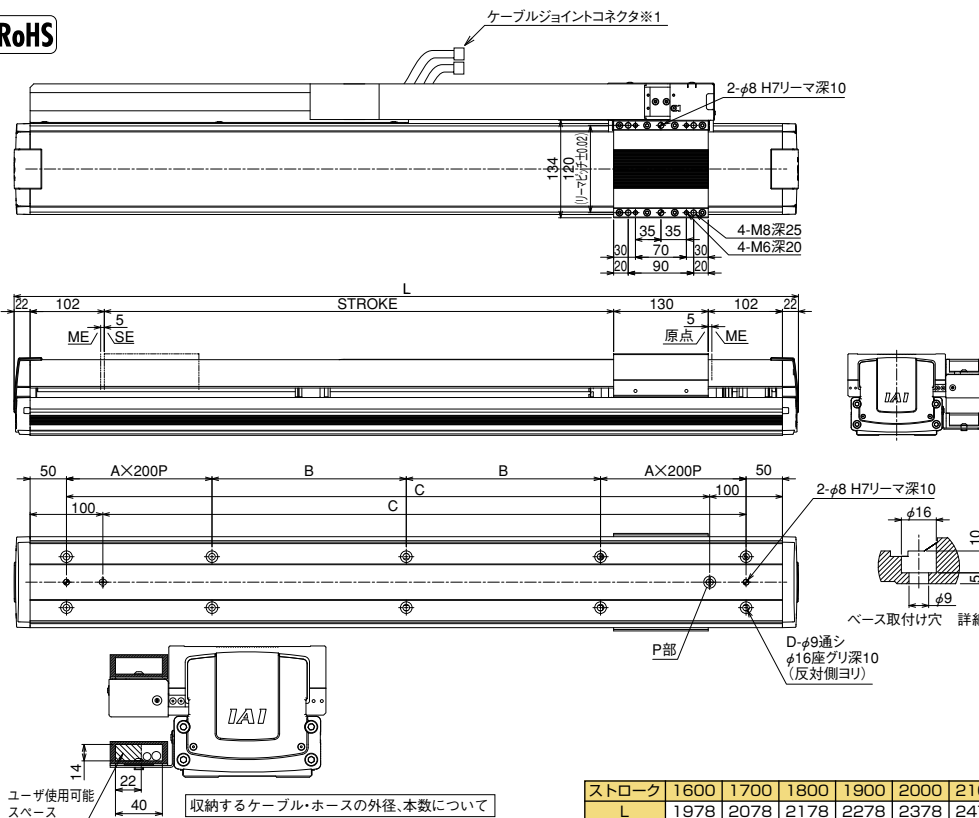


詳細 P部 (2箇所)



詳細 Q部 ベース溝

注 中間サポート付きはその構造上、水平横立て方向及び垂直方向での使用は出来ません。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内径との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
L	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578
A	3	4	4	4	4	5	5
B	317	167	217	267	317	167	217
C	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
D	18	22	22	22	22	26	26
質量 (kg)	26.2	27.5	28.7	29.9	31.2	32.4	33.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665



- (注1) 加速度は最大が0.3Gとなります。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

NS-MZMS 単軸ロボット 中型ナット回転タイプ 本体幅 125mm 200W 垂直仕様 シングルスライダ



■型式項目 NS - MZMS - □ - 200 - □ - □ - T2 - □ - AQ - B - □ - RT

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	回転コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アプリーク I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm	500:500mm S 800:800mm (50mm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17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						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	
NS-MZMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	アプリーク	200	20	500~800	1000	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		6	3	170.9

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④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	→P111	標準装備
ブレーキ	B	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:69.6N・m M b:99.0N・m M c:81.3N・m
張り出し負荷長	M a 方向:600mm 以下 M b, M c 方向:600mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
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)

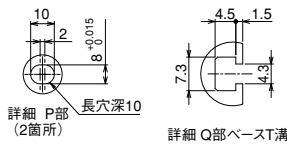
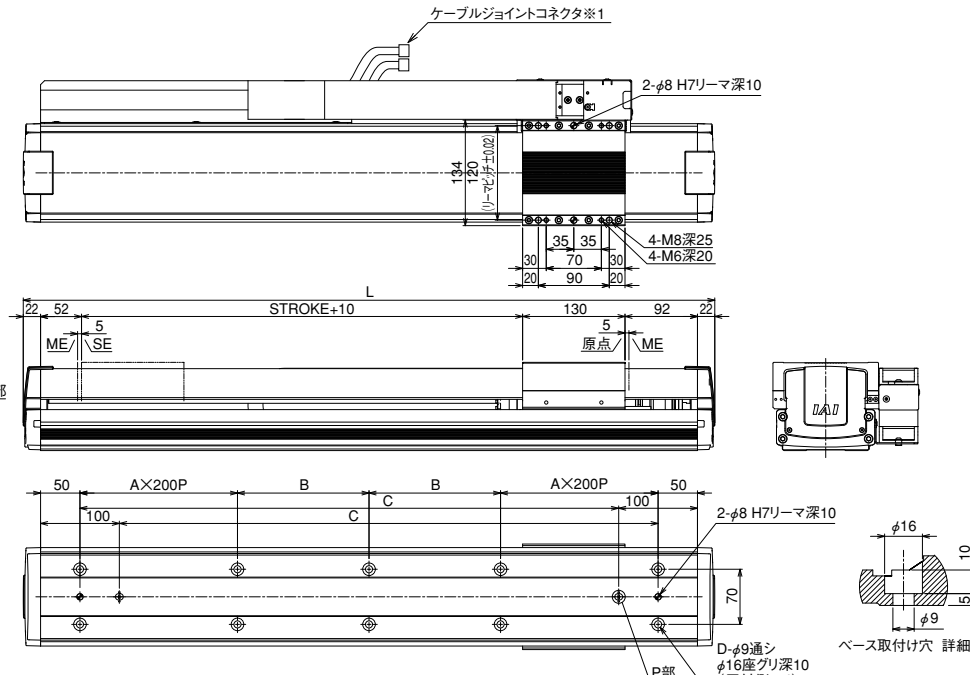
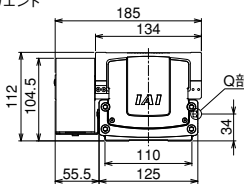
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



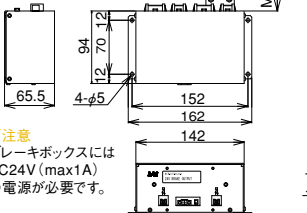
※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

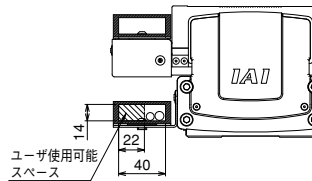


ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様にして下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	500	550	600	650	700	750	800
L	828	878	928	978	1028	1078	1128
A	1	1	1	1	1	1	1
B	142	167	192	217	242	267	292
C	634	684	734	784	834	884	934
D	10	10	10	10	10	10	10
質量(kg)	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	アプリーク	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665



ご注意

- (注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
 (注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

NS-MZMM 単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W 垂直仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS - MZMM - □ - 200 - □ - □ - T2 - □ - AQ - B - CT1 - RT

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
A: アプリアクチュエータ I: インクリメンタル	200/200W	20: 20mm	300/300mm S 800/800mm (50mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q X□□: 長さ指定	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17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時	
NS-MZMM-①-200-20②-T2③-AQ-B-CT1-RT	アプンインクリ	200	20	300~800	1000	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		6	3	170.9

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P111	標準装備
ブレーキ	B	→ P111	標準装備
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→ P111	標準でCT1となります
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P112	標準装備

*マルチスライダタイプでケーブルベアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a: 69.6N・m M b: 99.0N・m M c: 81.3N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 600mm 以下 M b, M c 方向: 600mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
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)

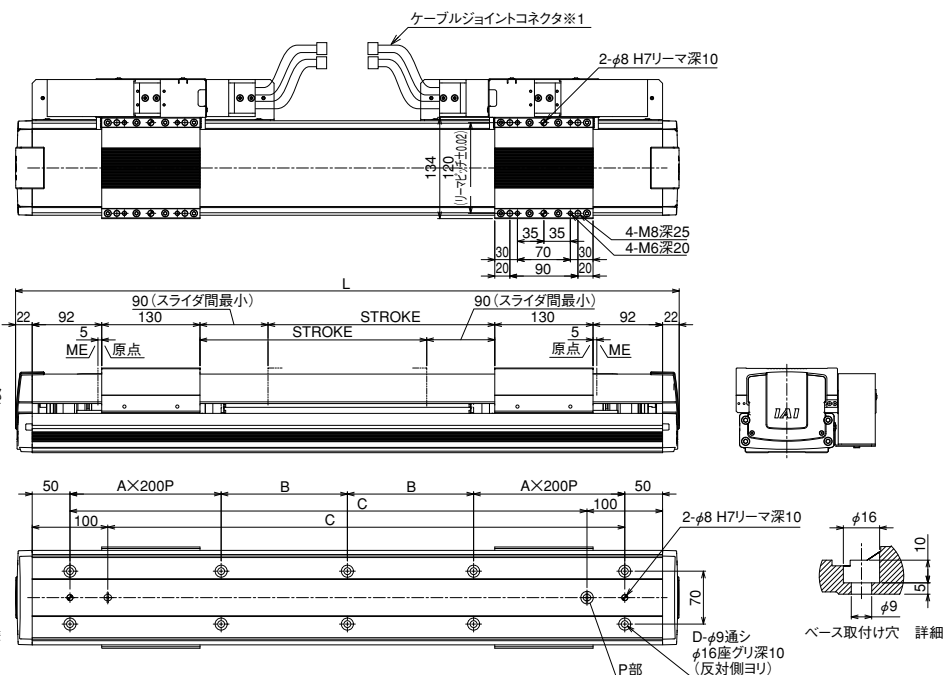
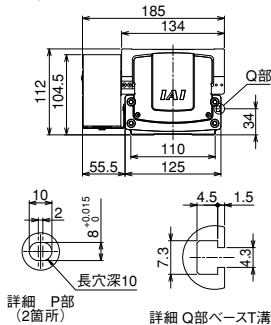
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



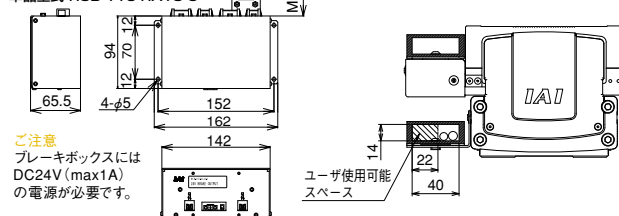
*1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。単品型式: RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスにはDC24V (max1A)の電源が必要です。

収納するケーブル・ホースの外径・本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2
B	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217
C	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184
D	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14
質量(kg)	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	20.9	21.5	22.1	22.7	23.4

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	アプン/インクリ	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

注) マルチスライダを動作するには2軸コントローラが必要です。SCONの場合は2台コントローラが必要になります。(但しSCONには衝突防止機能がありませんのでご注意下さい)



(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
(注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
(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単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

NS-LXMS 単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅 145mm 400W

水平仕様 シングルサイダ



■型式項目 NS - LXMS - □ - 400 - □ - □ - T2 - □ - AQ - □ - RT

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 駆動コントローラ ケーブル長 オプション
 A:アブリュート I:インクリメンタル 400:400W 40:40mm 500:500mm T2:SCON N:無し 下記オプション表参照
 20:20mm S SSEL XSEL-P/Q M:5m X□□:長さ指定

※型式項目の内容は17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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						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	
NS-LXMS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	アブリュート	400	40	500~2200	2400	0.3	1.0	水平専用		40	10	水平専用		170
NS-LXMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT	インクリ		20		1300	0.3	1.0			80	24			340.1

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

オプション

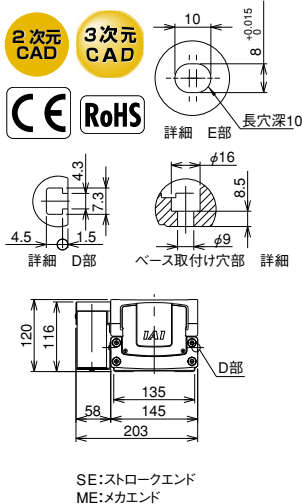
名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→P111	標準装備
クリープセンサ	C	→P111	
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
拡張ケーブルペア取付方向	ET1~ET4	→P111	
原点リミットスイッチ	L	→P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

共通仕様

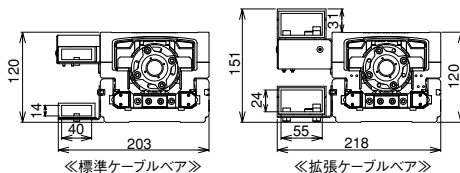
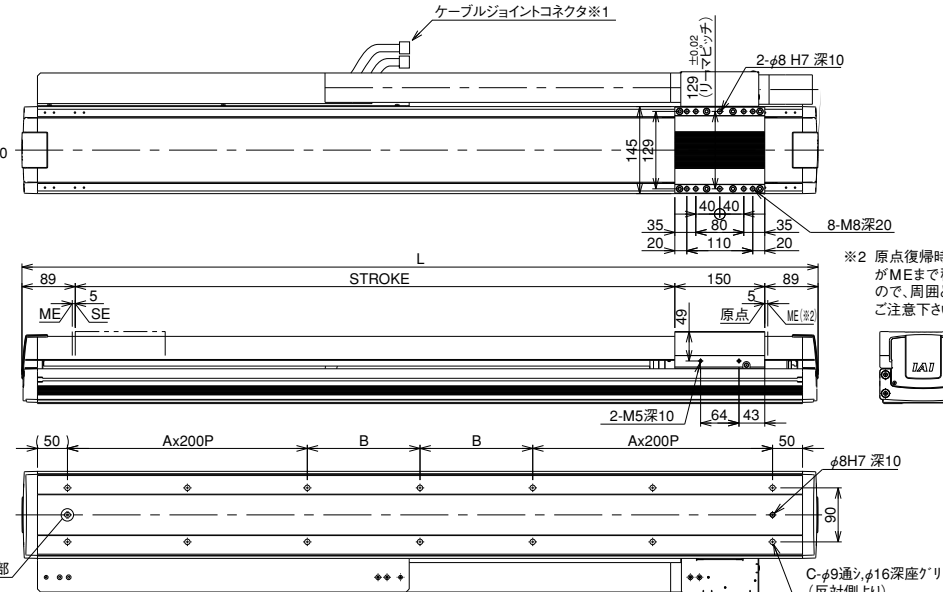
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	M a:104.9N・m M b:149.9N・m M c:248.9N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 750mm 以下 M b, M c 方向: 750mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0~40℃, 85% 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。



※1 モーター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115ページをご参照下さい。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内径との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028	2078	2128	2178	2228	2278	2328	2378	2428	2478	2528
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	
B	138	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26
質量(kg)	18.6	19.3	20.1	20.8	21.6	22.3	23.1	23.8	24.5	25.3	26.0	26.8	27.5	28.3	29.0	29.8	30.5	31.3	32.0	32.8	33.5	34.2	35.0	35.7	36.5	37.2	38.0	38.7	39.5	40.2	41.0	41.7	42.5	43.2	43.9

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	アブリュート / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→P665



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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 単位でご記入下さい。(例) X 08 = 8 m)

NS-LXMM 単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅 145mm 400W

水平仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS-LXMM-□-400-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□

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	動作コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	400:400W	40:40mm 20:20mm	250:250mm 2250:2250mm	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17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 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1, 2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-LXMM-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	アブソリュート	400	40	250 ~ 2250	2400	0.3	1.0	水平専用		40	10	水平専用		170
NS-LXMM-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT	インクリ		20		1300	0.3	1.0			80	24			340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④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	→ P111	標準装備
クリープセンサ	C	→ P111	
標準/拡張ケーブルペア選択	CT1/ET1	→ P111	標準ケーブルペアはCT1を記入
原点リミットスイッチ	L	→ P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P112	標準装備

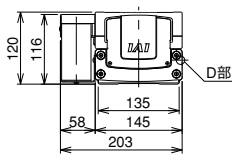
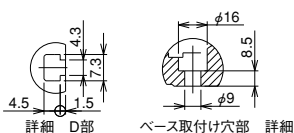
※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。

共通仕様

駆動方式	ボールネジ ϕ 20mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	± 0.01 mm
ロストモーション	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3)	M a:104.9N·m M b:149.9N·m M c:248.9N·m
張り出し負荷長	M a 方向:750mm 以下 M b, M c 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	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
使用周囲温度	0 ~ 40°C, 85% RH 以下 (結露無きこと)

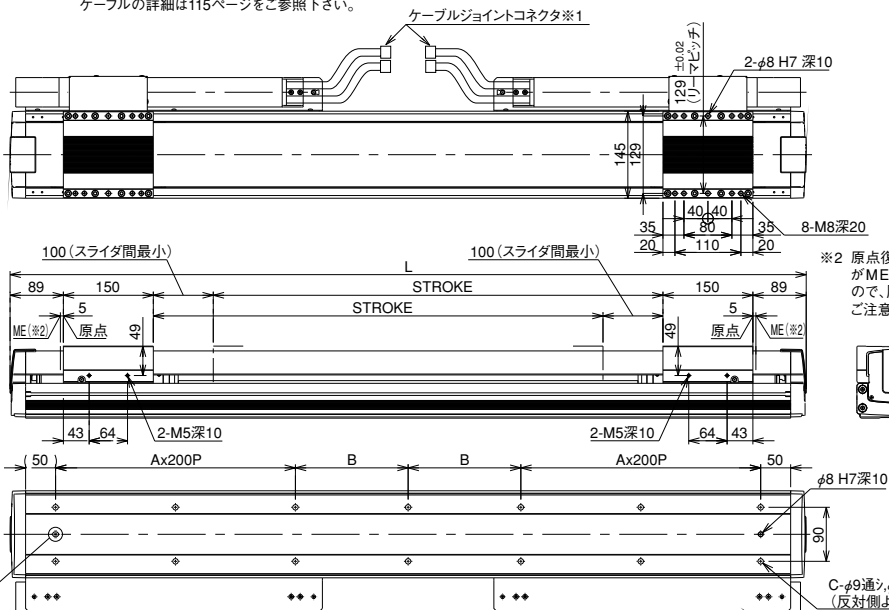
寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

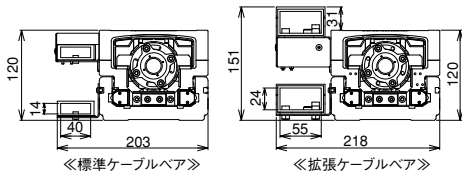


SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

※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115ページをご参照下さい。



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



収容するケーブル・ホースの外径・本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内径との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径 ϕ 16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

	ストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250		
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028	2078	2128	2178	2228	2278	2328	2378	2428	2478	2528	2578	2628	2678	2728	2778	2828			
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	6		
B	138	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988	1013	1038	1063	1088	1113	1138	1163	1188	1213
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	26	30
質量(kg)	24.7	25.6	26.4	27.3	28.2	29.0	29.9	30.8	31.6	32.5	33.4	34.2	35.1	36.0	36.8	37.7	38.6	39.4	40.3	41.2	42.0	42.9	43.8	44.6	45.5	46.3	47.2	48.1	48.9	49.8	50.7	51.5	52.4	53.3	54.1	55.0	55.9	56.7	57.6	58.5	59.3			

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	→ P699
SSEL	2軸		プログラム	単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1軸	プログラム	ポジション制御 パルス列制御	単相 AC 200V	→ P665



- 注意
- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14をご参照下さい。
 - (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 - (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 単位でご記入下さい。(例. X 08 = 8 m)

注) マルチスライダを動作するには2軸コントローラが必要です。SCONの場合は2台コントローラが必要になります。(但しSCONには衝突防止機能がありませんのでご注意ください)

NS-LXMXS 単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅 145mm 400W

水平仕様 中間サポート付 シングルスライダ



■型式項目 NS -LXMXS- □ - 400 - □ - □ - T2 - □ - AQ - □ - RT

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 駆動コントローラ ケーブル長 オプション
 A:アブリュート 400:400W 40:40mm 2300:2300mm T2:SCON N:無し 下記オプション表
 I:インクリメンタル 20:20mm S SSEL S:3m 参照
 3000:3000mm XSEL-P/Q X□□:長さ指定

※型式項目の内容は17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 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1、2)				定格推力 (N)
						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	
NS-LXMXS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	アブリュート	400	40	2300 ~	2400	0.3	水平専用	40	80	水平専用	170			
NS-LXMXS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT	インクリ		20	3000	1300	0.3								

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

オプション

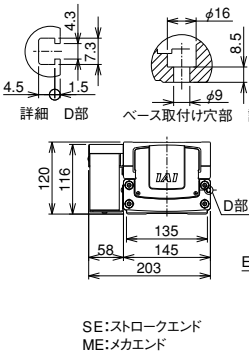
名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P111	標準装備
クリープセンサ	C	→ P111	
標準ケーブルペア取付方向	CT1 ~ CT4	→ P111	標準取付の場合は CT1 を記入
拡張ケーブルペア取付方向	ET1 ~ ET4	→ P111	
原点リミットスイッチ	L	→ P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P112	標準装備

共通仕様

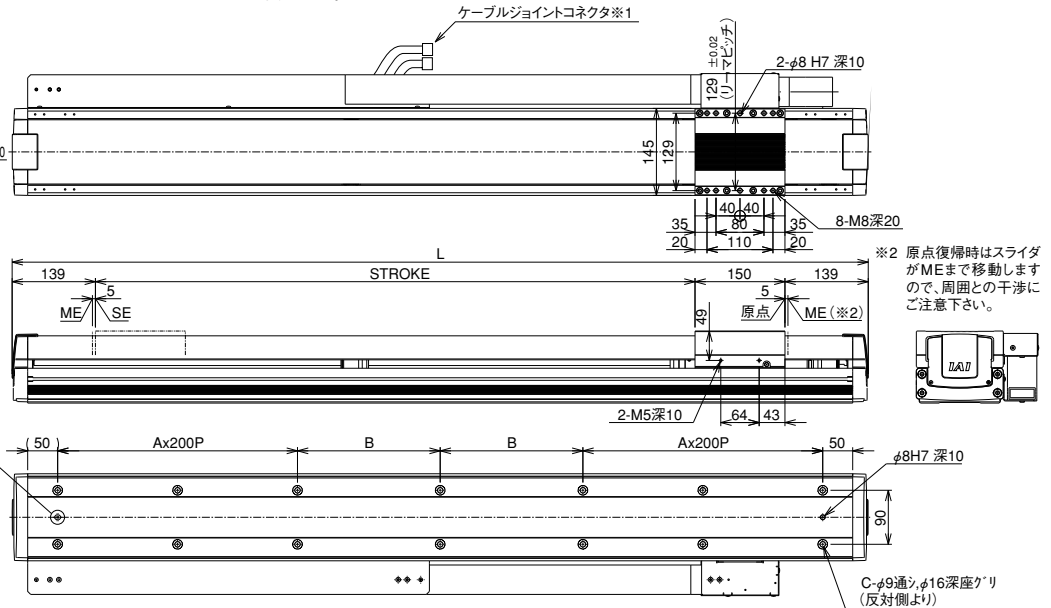
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末-6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	M a:104.9N・m M b:149.9N・m M c:248.9N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 750mm 以下 M b, M c 方向: 750mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

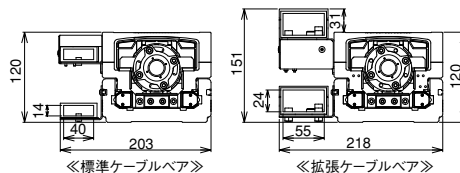
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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115ページをご参照下さい。



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



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに関わりなく使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
L	2728	2828	2928	3028	3128	3228	3328	3428
A	5	6	6	6	6	7	7	7
B	288	138	188	238	288	138	188	238
C	26	30	30	30	30	34	34	34
質量 (kg)	46.4	47.9	49.4	50.9	52.3	53.8	55.3	56.8

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	アブリュート / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→ P665



- (注1) 加速度は最大が0.3Gとなります。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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単位でご記入下さい。(例: X 08 = 8m)

NS-LZMS 単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅 145mm 400W 垂直仕様 シングルサイダ



■型式項目 NS - LZMS - □ - 400 - □ - □ - T2 - □ - AQ - B - □ - RT

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	制御コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブリュート L:インクリメンタル			400:400W	20:20mm	500:500mm 1000:1000mm (50mm 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17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 (mm/s)	加速度 (注 1)				可搬質量 (注 1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-LZMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	アブ インクリ	400	20	500 ~ 1000	1000	垂直専用		0.3	0.8	垂直専用	16	6.0	340.1	

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④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	→ P.111	標準装備
ブレーキ	B	→ P.111	標準装備
クリーブセンサ	C	→ P.111	
標準ケーブルベア取付方向	CT1 ~ CT4	→ P.111	標準取付の場合は CT1 を記入
拡張ケーブルベア取付方向	ET1 ~ ET4	→ P.111	
原点リミットスイッチ	L	→ P.112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P.112	標準装備

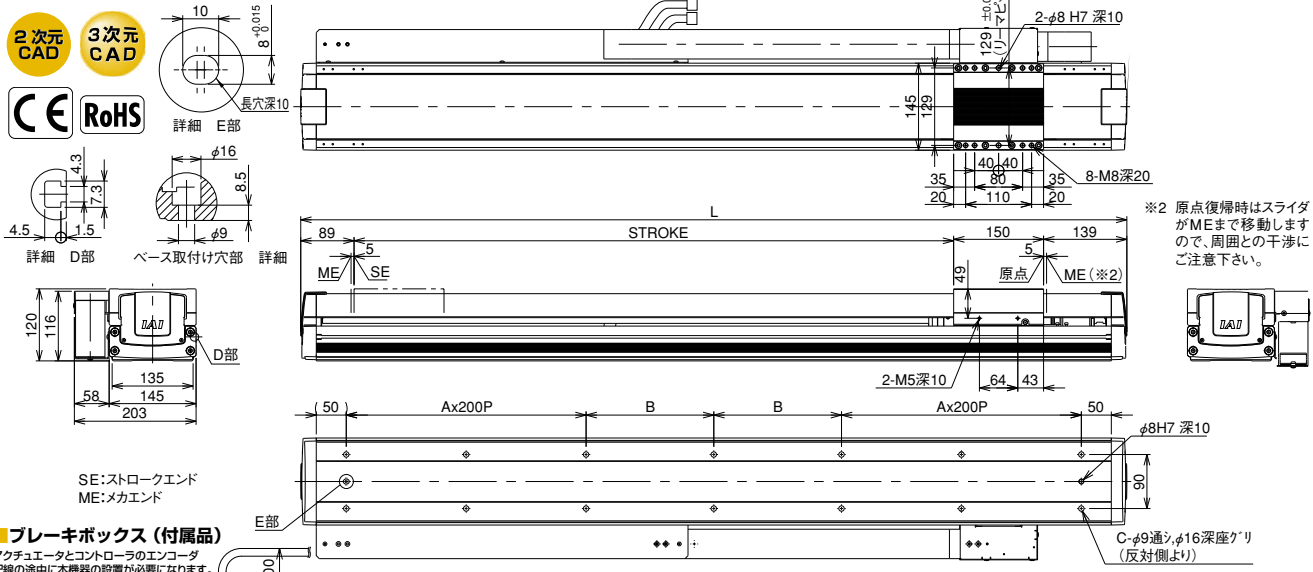
共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ 20mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	± 0.01mm
ロストモーション	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 3)	M a:104.9N・m M b:149.9N・m M c:248.9N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 750mm 以下 M b, M c 方向: 750mm 以下
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
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: 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
使用周囲温度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

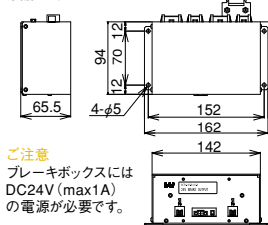
※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0



ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2
B	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14
質量 (kg)	19.9	20.7	21.4	22.1	22.9	23.6	24.4	25.1	25.9	26.6	27.4

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	→ P699
SSEL	2 軸			単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1 軸			単相 AC 200V	→ P665



ご注意

(注 1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14 をご参照下さい。
(注 2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
(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 単位でご記入下さい。
(例) X 08 = 8 m

NS-LZMM 単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅 145mm 400W 垂直仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS-LZMM- □ - 400 - □ - □ - T2 - □ - AQ-B - □ - RT

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	制御コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブリュート L:インクリメンタル		400:400W	20:20mm	250:250mm S 950:950mm (50mm 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17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 (mm/s)	加速度 (注 1)				可搬質量 (注 1、2)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
NS-LZMM-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	アブ インクリ	400	20	250~950	1000	垂直専用		0.3	0.8	垂直専用		16	6.0	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④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	→P111	標準装備
ブレーキ	B	→P111	標準装備
クリープセンサ	C	→P111	
標準 / 拡張ケーブルペア選択	CT1/ET1	→P111	標準ケーブルペアはCT1を記入
原点リミットスイッチ	L	→P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

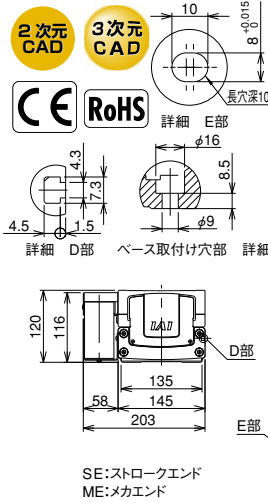
※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。

共通仕様

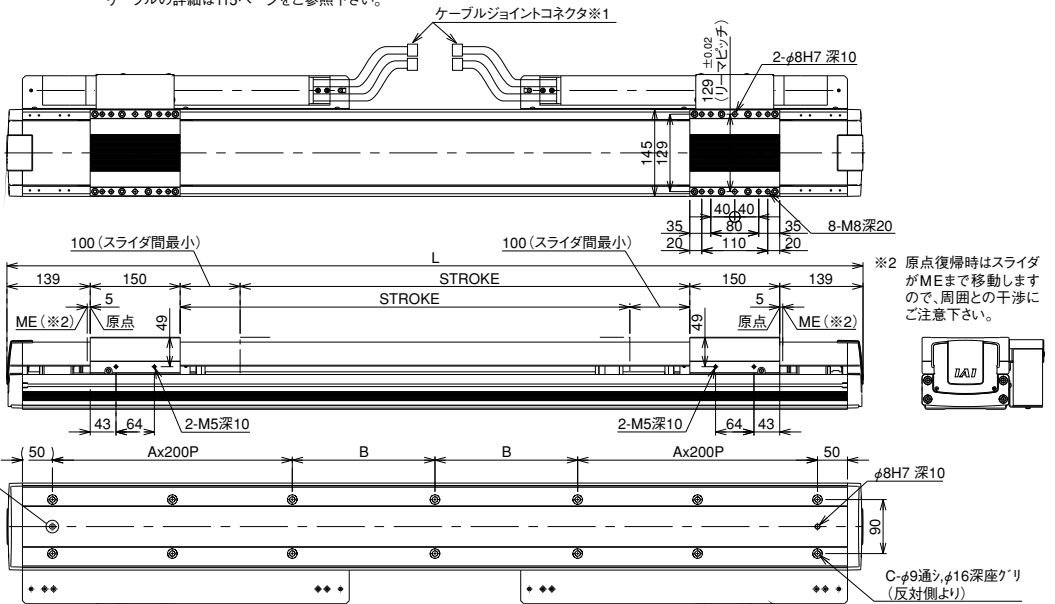
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末-6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	M a:104.9N・m M b:149.9N・m M c:248.9N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 750mm 以下 M b, M c 方向: 750mm 以下
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
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。



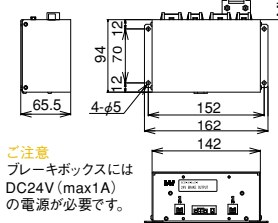
※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。



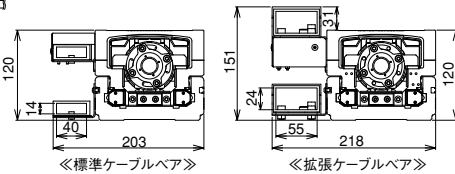
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスにはDC24V (max1A) の電源が必要です。



収納するケーブル・ホースの外径・本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上して下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いにならない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

ストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950
L	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3
B	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538
C	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18
質量 (kg)	27.1	27.9	28.8	29.7	30.5	31.4	32.2	33.1	34.0	34.8	35.7	36.6	37.4	38.3	39.2

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	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	→ P699
SSEL	2 軸			単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1 軸			単相 AC 200V	→ P665

注) マルチスライダを動作するには2軸コントローラが必要です。SCONの場合は2台コントローラが必要になります。(但しSCONには衝突防止機能がありませんのでご注意ください)



ご注意

- (注 1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14 をご参照下さい。
 (注 2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (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 単位でご記入下さい。(例: X 08 = 8 m)

IF-SA-60 単軸ロボット 小型ベルトタイプ 本体幅 90mm 60W



■型式項目 IF - [] - [] - 60 - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SA1L: 標準 SA2L: モータ横付き SA3L: モータ下付き SA1R: モータ勝手違い SA2R: モータ水平勝手違い SA3R: モータ下付き勝手違い		A: アブソリュート I: インクリメンタル	60: 60W	200: 200mm ↓ 2000: 2000mm (100mm 単位)	T1: XSEL-J/K 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17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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-SA1 [1]-[2]-60-[3]-[4]-[5]-[6]	アブソリュート インクリメンタル	60	標準	200 ~ 2000	1 ~ 1750	5	水平専用	25.8
IF-SA2 [1]-[2]-60-[3]-[4]-[5]-[6]			横付き					
IF-SA3 [1]-[2]-60-[3]-[4]-[5]-[6]			下付き					

※上記型式の [1] はモータ取付方向 (L: 標準, R: 勝手違い), [2] はエンコーダ種類, [3] はストローク, [4] は適応コントローラ, [5] はケーブル長, [6] はオプションが入ります。

オプション

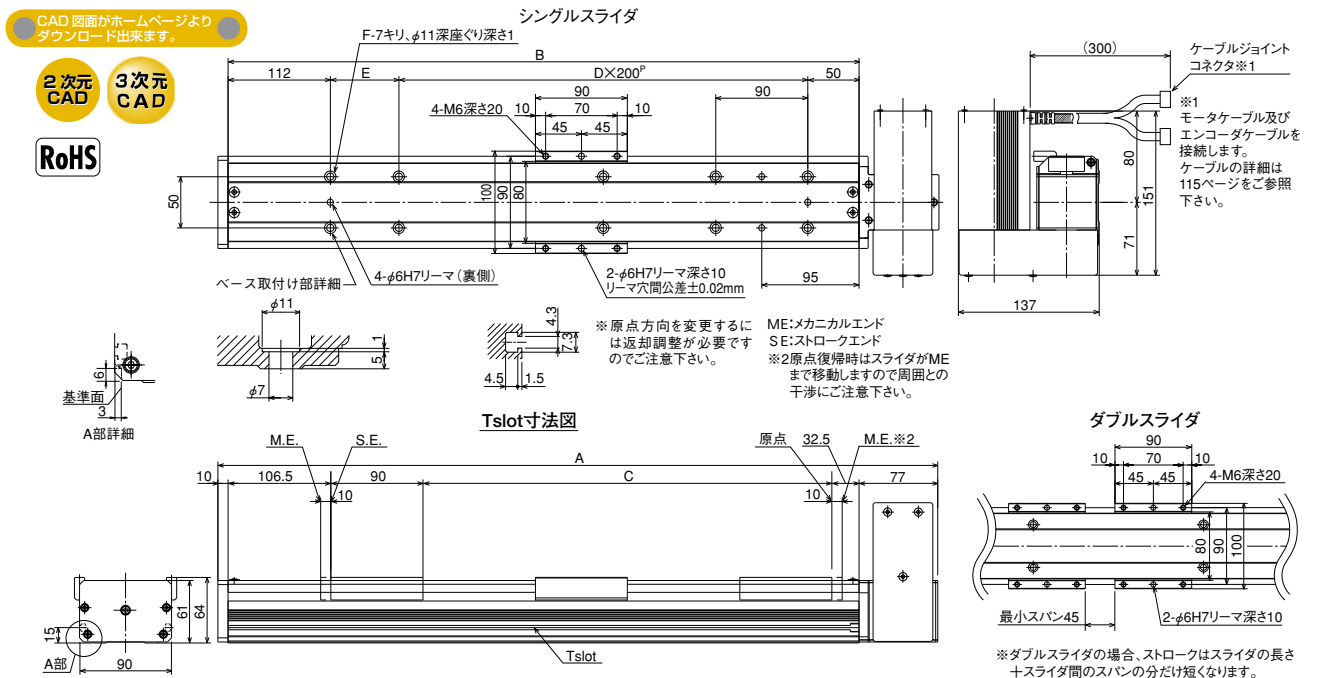
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→ P111	
クリープセンサ (注3)	C	→ P111	(CL: 取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→ P112	(LL: 取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→ P112	
ボール保持機構付ガイド (※)	RT	→ P112	
Wスライダ (※)	W	→ P113	

(※) ボール保持機構付ガイド (RT) と Wスライダ (W) の併用は出来ませんのでご注意ください。

共通仕様

繰り返し位置決め精度	± 0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 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4)	102ページをご参照下さい
張り出し負荷長	102ページをご参照下さい
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5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

寸法図



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316
B	429	529	629	729	829	929	1029	1129	1229	1329	1429	1529	1629	1729	1829	1929	2029	2129	2229
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
E	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
質量 (kg)	4.4	4.9	5.4	5.9	6.4	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.6	12.1	12.6	13.1
最高速度 (mm/s)	1750																		

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665

注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、107ページをご参照下さい。

(注2) 可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた時の値です。

(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は107ページ参照)

(注4) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注5) 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)

IF-SA-100 単軸ロボット 小型ベルトタイプ 本体幅90mm 100W



型式項目	IF	-	-	-	100	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション			
SA1L:標準	SA1:標準	A:アブリュート	100:100W	200:200mm	T1:XSEL-J/K	N:無し	下記オプション表参照			
SA2L:モータ横付き	SA2:モータ横付き	I:インクリメンタル		5	T2:SCON	S:3m				
SA3L:モータ下付き	SA3:モータ下付き			2000:2000mm (100mm毎)	SSEL	M:5m				
SA1R:モータ勝手違い	SA1R:モータ勝手違い				XSEL-P/Q	X□□:長さ指定				
SA2R:モータ水平勝手違い	SA2R:モータ水平勝手違い									
SA3R:モータ下付き勝手違い	SA3R:モータ下付き勝手違い									

*型式項目の内容は17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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-SA1 ①-②-100-③-④-⑤-⑥	アブリュート インクリメンタル	100	標準	200 ~ 2000	1 ~ 1750	10	水平専用	43.0
IF-SA2 ①-②-100-③-④-⑤-⑥			横付き					
IF-SA3 ①-②-100-③-④-⑤-⑥			下付き					

*上記型式の①はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、②はエンコーダ種類、③はストローク、④は適応コントローラ、⑤はケーブル長、⑥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	→P111	
クリープセンサ (注3)	C	→P111	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P112	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P112	
ボール保持機構付ガイド (※)	RT	→P112	
Wスライダ (※)	W	→P113	

(※) ボール保持機構付ガイド (RT) と Wスライダ (W) の併用は出来ませんのでご注意ください。

共通仕様

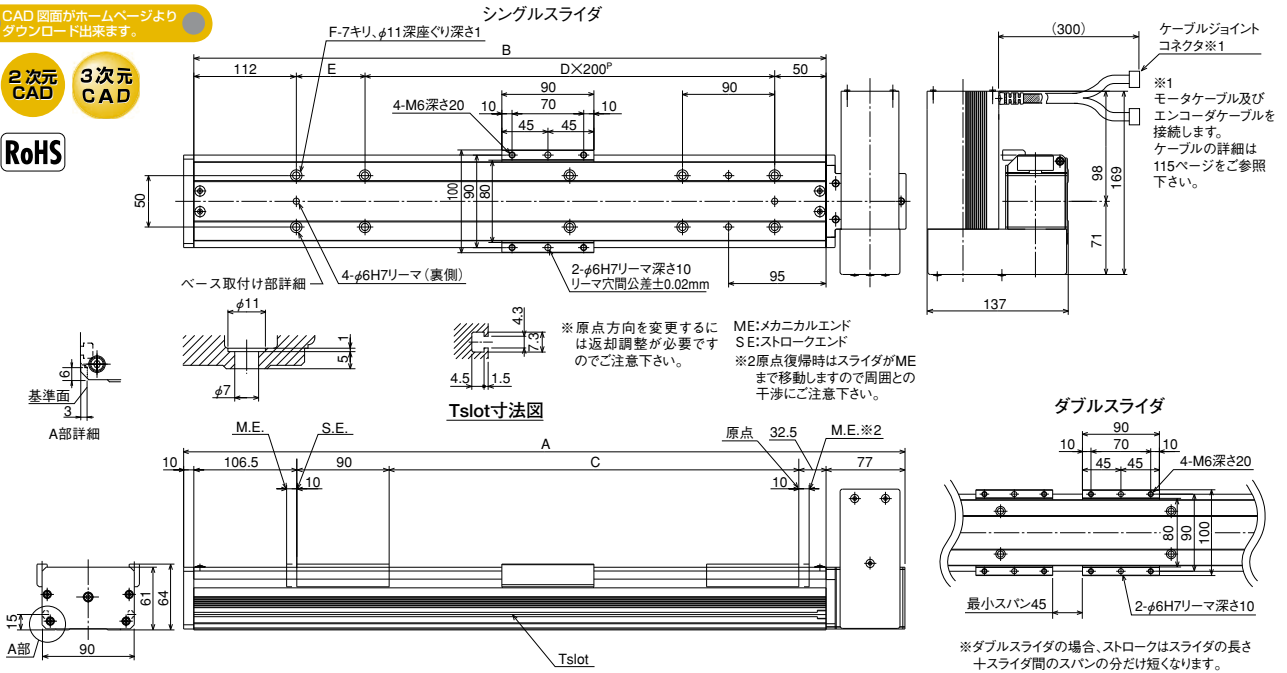
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注4)	102ページをご参照下さい
張り出し負荷長	102ページをご参照下さい
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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

RoHS



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316
B	429	529	629	729	829	929	1029	1129	1229	1329	1429	1529	1629	1729	1829	1929	2029	2129	2229
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
E	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
質量 (kg)	4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3
最高速度 (mm/s)	1750																		

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665



ご注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、107ページをご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は107ページ参照)
 (注4) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注5) 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)

IF-MA-200 単軸ロボット 中型ベルトタイプ 本体幅 120mm 200W



■型式項目	IF	-	□	-	□	-	200	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション								
MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き	MA1R:モータ勝手違い MA2R:モータ水平勝手違い MA3R:モータ下付き勝手違い	A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	200:200mm ↓ 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K 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17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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-MA1 ①-②-200-③-④-⑤-⑥	アブソリュート インクリメンタル	200	標準	200 ~ 2500	1 ~ 1750	20	水平専用	85.7
IF-MA2 ①-②-200-③-④-⑤-⑥			横付き					
IF-MA3 ①-②-200-③-④-⑤-⑥			下付き					

*上記型式の①はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、②はエンコーダ種類、③はストローク、④は適応コントローラ、⑤はケーブル長、⑥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	→P111	
クリープセンサ (注3)	C	→P111	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P112	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	
Wスライダ	W	→P113	

共通仕様

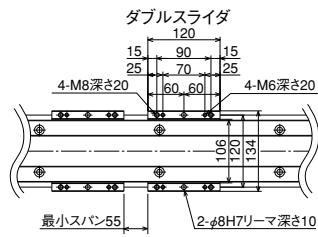
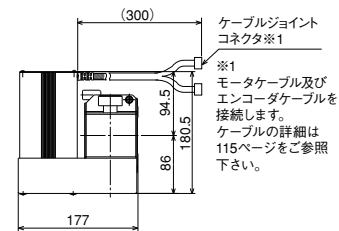
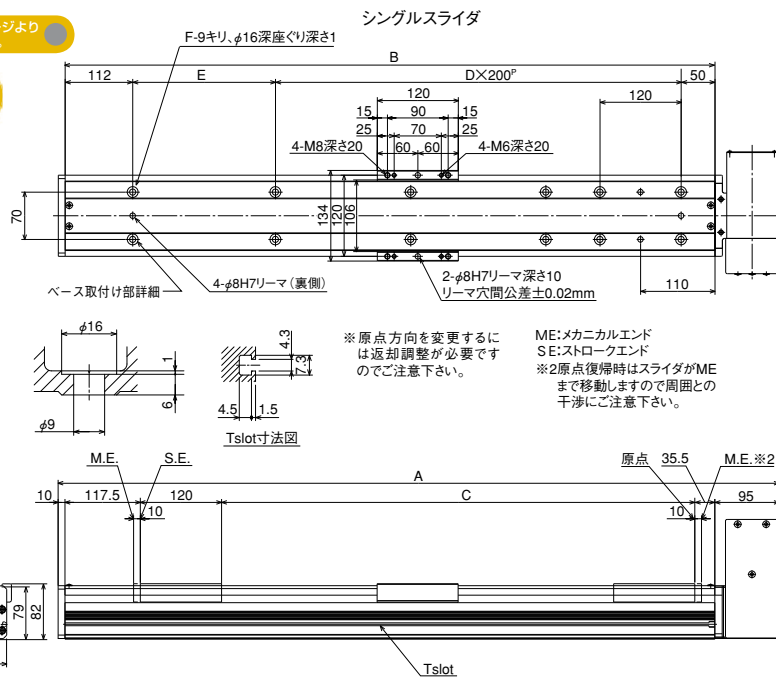
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注4)	102ページをご参照下さい
張り出し負荷長	102ページをご参照下さい
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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

RoHS



*ダブルスライダの場合、ストロークはスライダの長さ + スライダ間のスパンの分だけ短くなります。

ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	473	573	673	773	873	973	1073	1173	1273	1373	1473	1573	1673	1773	1873	1973	2073	2173	2273	2373	2473	2573	2673	2773
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
質量 (kg)	7.7	8.5	9.3	10.0	10.8	11.6	12.4	13.2	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.1	21.9	22.7	23.5	24.3	25.1	25.8
最高速度 (mm/s)	1750																							

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665



ご注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、107ページをご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は107ページ参照)
 (注4) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注5) 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)

IF-MA-400 単軸ロボット 中型ベルトタイプ 本体幅 120mm 400W



型式項目	IF	-	-	400	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション		
MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き	MA1R:モータ勝手違い MA2R:モータ水平勝手違い MA3R:モータ下付き勝手違い	A:アブリュート出軸 I:インクリメンタル	400:400W	200:200mm ↓ 2500:2500mm (100mm単位)	T1:XSEL-J/K 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17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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-MA1 -400- - - -	アブリュート インクリメンタル	400	標準	200 ~ 2500	1 ~ 1750	40	水平専用	171.5
IF-MA2 -400- - - -			横付き					
IF-MA3 -400- - - -			下付き					

※上記型式の はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、 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	備考
AQシール	AQ	→P111	
クリープセンサ (注3)	C	→P111	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P112	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P112	
ポール保持機構付ガイド	RT	→P112	
Wスライダ	W	→P113	

共通仕様

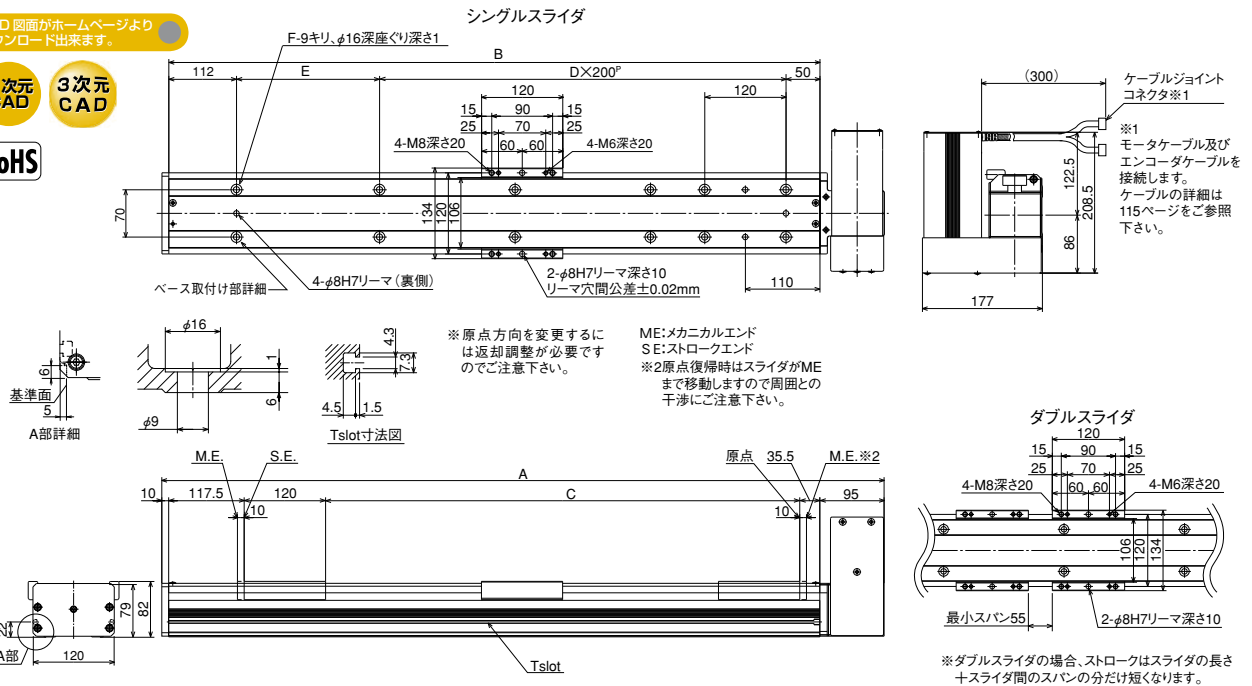
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注4)	102ページをご参照下さい
張り出し負荷長	102ページをご参照下さい
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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

RoHS



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	473	573	673	773	873	973	1073	1173	1273	1373	1473	1573	1673	1773	1873	1973	2073	2173	2273	2373	2473	2573	2673	2773
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
質量 (kg)	8.2	9.0	9.8	10.5	11.3	12.1	12.9	13.7	14.5	15.3	16.1	16.9	17.7	18.4	19.2	20.0	20.8	21.6	22.4	23.2	24.0	24.8	25.6	26.3
最高速度 (mm/s)	1750																							

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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸			単相 AC 200V	→P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→P665

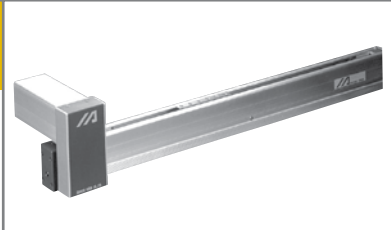


ご注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、107ページをご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は107ページ参照)
 (注4) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注5) 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)

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
デュアルトラック
ロボット
I-ASシリーズ
ロボット
コントローラ
技術資料
ISB
ISPB
SSPA
ISA
ISPA
ISDB
ISPDB
NS
IF
FS
RS
ZR

FS-NM-60 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅 40mm 60W



型式項目	FS	-	-	-	60	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション			
11NM: シングルスライダ仕様 12NM: ダブルスライダ仕様	A: アブソリュート I: インクリメンタル	A: アブソリュート I: インクリメンタル	60:60W	300:300mm 5 1000:1000mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K 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17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11NM-①-60-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	シングル	300 ~ 1000	1 ~ 1250	2	水平専用	29
FS-12NM-①-60-②-③-④-⑤			ダブル			9 (注2)		

*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
ステンレス仕様 (スライダ長 200mm)	D1	-	12NM の場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレス仕様 (スライダ長 300mm)	D2	-	
原点逆仕様	NM	→ P112	
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	-	
モータ位置勝手違い	R	-	
モータ下付き	U	-	

共通仕様

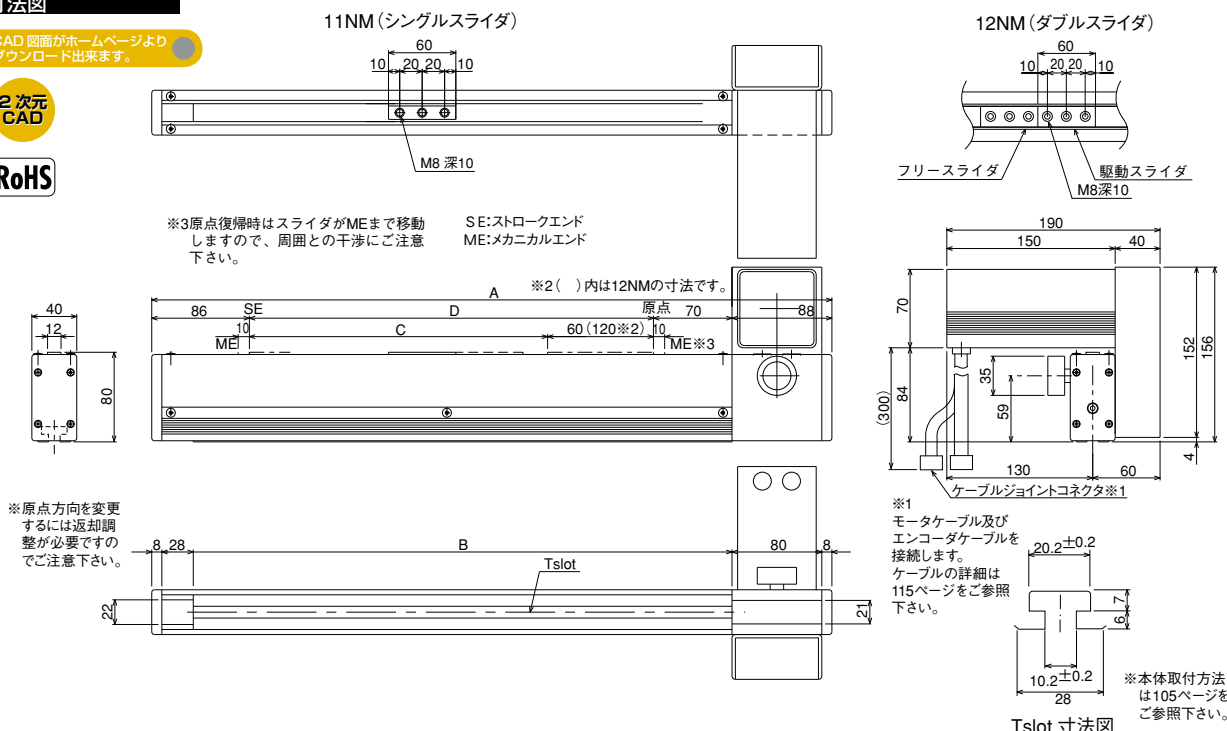
繰り返し位置決め精度	± 0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント	103 ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103 ページをご参照下さい
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注3)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH 以下 (結露無きこと)

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

RoHS



FS-11NM-60

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	480	580	680	780	880	980	1080	1180
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量 (kg)	5.0	5.4	5.8	6.2	6.6	7.0	7.4	7.8
可搬質量 (kg)	2							

FS-12NM-60

ストローク	300	400	500	600	700	800	900
A	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	580	680	780	880	980	1080	1180
C	340	440	540	640	740	840	940
D	460	560	660	760	860	960	1060
質量 (kg)	5.7	6.0	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1
可搬質量 (kg)	9		7		5		

適応コントローラ仕様

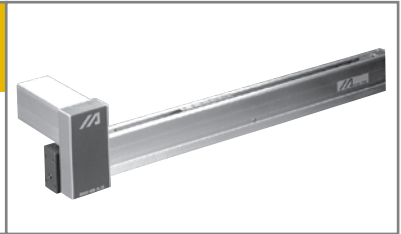
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V 単相 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた時の値です。
 (注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
 (注3) 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)

FS-NM-100 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅 40mm 100W



■型式項目	FS	-	□	-	□	-	100	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション								
11NM: シングルスライダ仕様 12NM: ダブルスライダ仕様	A: アブソリュート仕様 I: インクリメンタル	A: アブソリュート仕様 I: インクリメンタル	100: 100W	300: 300mm 5: 1000: 1000mm (100mm 毎)	T1: XSEL-J/K 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17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11NM-①-100-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	シングル	300 ~ 1000	1 ~ 1250	3	水平専用	49
FS-12NM-①-100-②-③-④-⑤			ダブル			15 (注2)		

※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
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	—	12NM の場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	—	
原点逆仕様	NM	→ P112	
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	
モータ位置勝手違い	R	—	
モータ下付き	U	—	

共通仕様

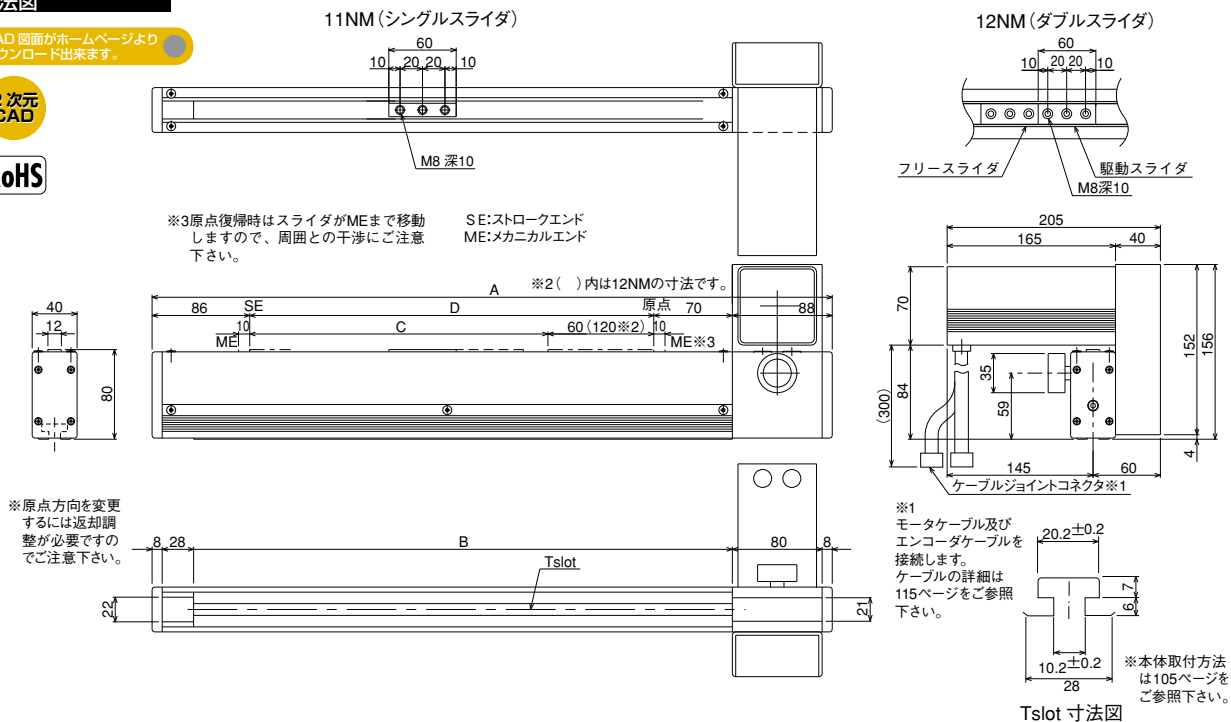
繰り返し位置決め精度	± 0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
静的許容モーメント	巻末-6 をご参照下さい
動的許容モーメント	103 ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103 ページをご参照下さい
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注3)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

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

RoHS



FS-11NM-100

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	480	580	680	780	880	980	1080	1180
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量 (kg)	5.0	5.4	5.8	6.2	6.6	7.0	7.4	7.8
可搬質量 (kg)	3							

FS-12NM-100

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404
B	580	680	780	880	980	1080	1180	1280
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量 (kg)	5.7	6.0	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5
可搬質量 (kg)	15		11		9			

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 単相 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた時の値です。
 (注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
 (注3) 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)

FS-NO 単軸ロボット 本体幅 40mm ガイドモジュール



型式項目	FS	-	□	-	0	-	-	□
シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク	オプション				
11NO: シングルスライダ仕様 12NO: ダブルスライダ仕様	0: モータなし	300:300mm ↓ 1000:1000mm (100mm毎)	下記オプション表 参照					

*型式項目の内容は17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11NO-0-□-□	-	-	シングル	300 ~ 1000	-	-	-	-
FS-12NO-0-□-□	-	-	ダブル					

*上記型式の □ はストローク, □ 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
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	-	12NO の場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	-	

共通仕様

繰り返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
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	103ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103ページをご参照下さい
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	-
ケーブル長	-
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH 以下 (結露無きこと)

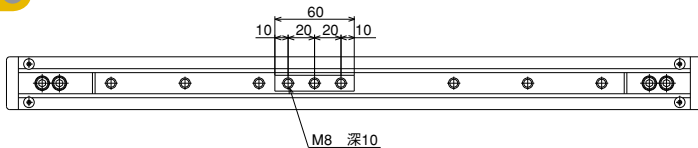
寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

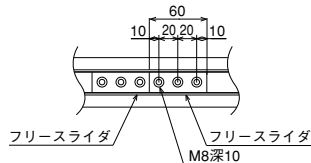
2次元 CAD

RoHS

11NO (シングルスライダ)

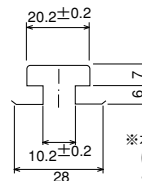
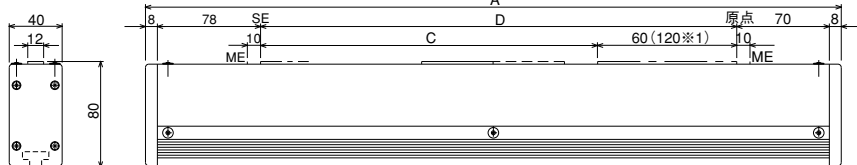


12NO (ダブルスライダ)



SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

*1()内は12NOの寸法です



Tslot 寸法図

*本体取付方法は105ページをご参照下さい。

FS-11NO-0

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	524	624	724	824	924	1024	1124	1224
B	508	608	708	808	908	1008	1108	1208
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量 (kg)	2.4	2.8	3.2	3.6	4.1	4.4	4.8	5.2
最高速度 (mm/s)	-							

FS-12NO-0

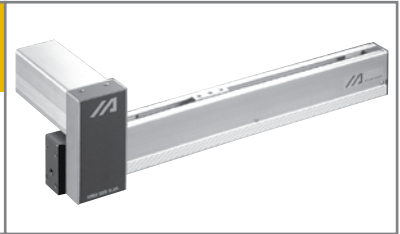
ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	624	724	824	924	1024	1124	1224	1324
B	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量 (kg)	3.1	3.5	3.9	4.3	4.8	5.1	5.5	5.9
最高速度 (mm/s)	-							

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
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-

FS-WM-100

単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅 52mm 100W



型式項目	FS	-	-	-	100	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション			
11WM: シングルスライダ仕様 12WM: ダブルスライダ仕様	A: アブソリュート仕様 I: インクリメンタル仕様	100: 100W	300: 300mm S 2500: 2500mm (100mm 毎)	T1: XSEL-J/K 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17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11WM-①-100-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	シングル	300 ~ 2500	1 ~ 1250	3	水平専用	49
FS-12WM-①-100-②-③-④-⑤			ダブル			15 (注2)		

*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
ステンレスシート仕様 (スライダ長 200mm)	D1	-	12WM の場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレスシート仕様 (スライダ長 300mm)	D2	-	
原点逆仕様	NM	→ P112	
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	-	
モータ位置勝手違い	R	-	
モータ下付き	U	-	

共通仕様

繰り返し位置決め精度	± 0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 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	103 ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103 ページをご参照下さい
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3)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

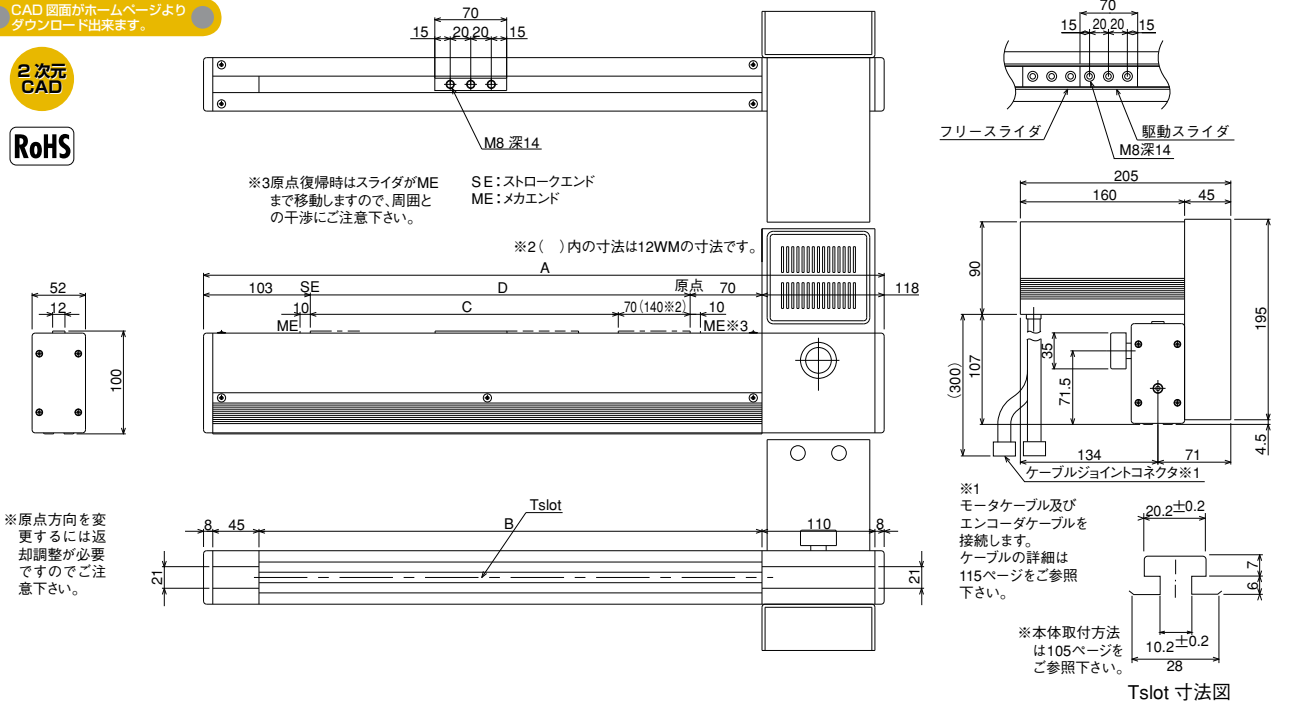
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

RoHS

11WM (シングルスライダ)

12WM (ダブルスライダ)



FS-11WM-100

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	661	761	961	1161	1361	1861	2361	2861
B	490	590	790	990	1190	1690	2190	2690
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量 (kg)	8.7	9.3	10.5	11.7	12.9	15.9	18.9	21.9
可搬質量 (kg)	3							

*ストロークは 100mm ごとに用意しております。

FS-12WM-100

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	761	861	1061	1261	1461	1961	2461	2961
B	590	690	890	1090	1290	1790	2290	2790
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量 (kg)	9.9	10.5	11.7	12.9	14.1	17.1	20.1	23.1
可搬質量 (kg)	15							

*ストロークは 100mm ごとに用意しております。

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			→ P699	
SSEL	2軸			→ P687	
SCON	1軸			→ P665	
			ポジションナー バルス列制御	単相 AC 100/200V	

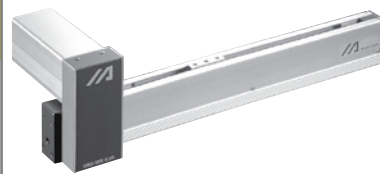


ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた時の値です。
 (注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
 (注3) 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)

FS-WM-200

単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅 52mm 200W



型式項目	FS	-	-	-	200	-	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション				
11WM: シングルスライダ仕様 12WM: ダブルスライダ仕様	A: 7アリュート仕様 I: イグニタリ仕様	200: 200W	300: 300mm S 2500: 2500mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K 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17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11WM-①-200-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	シングル	300 ~ 2500	1 ~ 1250	6	水平専用	98
FS-12WM-①-200-②-③-④-⑤	インクリメンタル		ダブル			30 (注2)		

※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
ステンレスシート仕様 (スライダ長200mm)	D1	-	12WMの場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合わせ下さい)
ステンレスシート仕様 (スライダ長300mm)	D2	-	
原点逆仕様	NM	→ P112	
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	-	
モータ位置勝手違い	R	-	
モータ下付き	U	-	

共通仕様

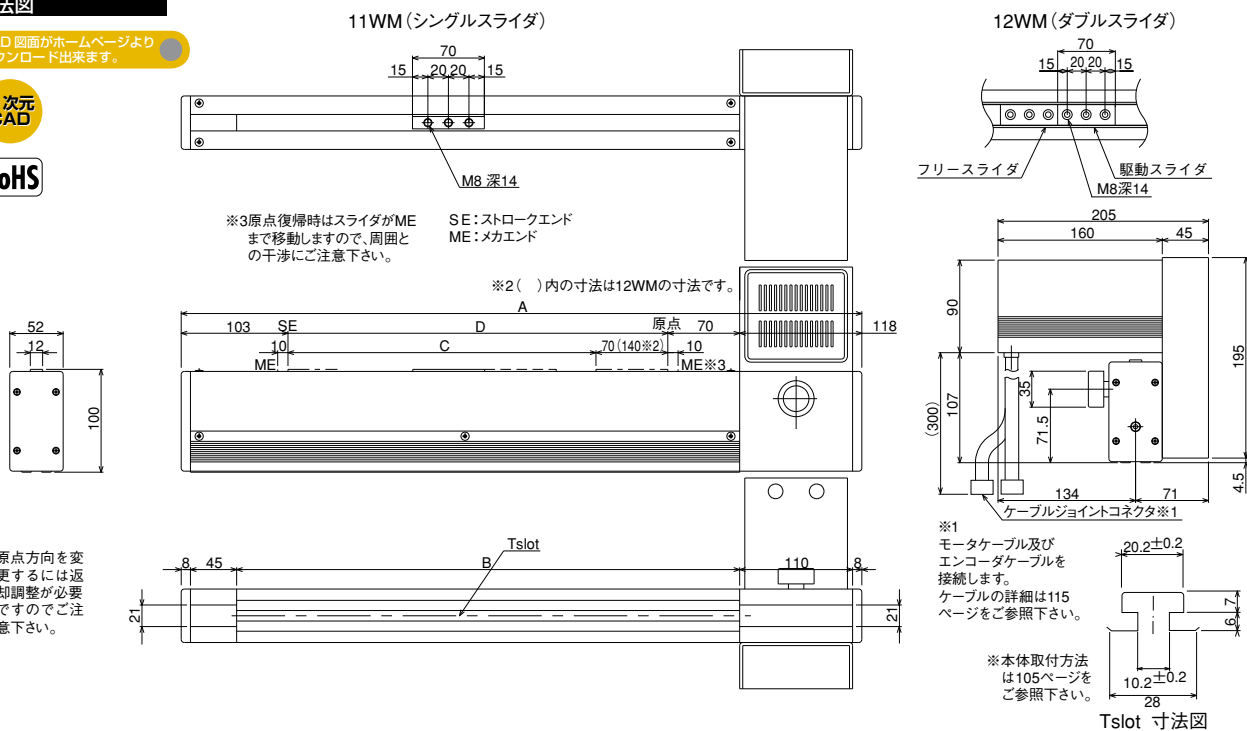
繰り返し位置決め精度	± 0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
静的許容モーメント	巻末-6 をご参照下さい
動的許容モーメント	103 ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103 ページをご参照下さい
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注3)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

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

RoHS



FS-11WM-200

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	661	761	961	1161	1361	1861	2361	2861
B	490	590	790	990	1190	1690	2190	2690
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量 (kg)	9.8	10.4	11.6	12.8	14.0	17.0	20.0	23.0
可搬質量 (kg)	6							

※ストロークは 100mm ごとに用意しております。

FS-12WM-200

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	761	861	1061	1261	1461	1961	2461	2961
B	590	690	890	1090	1290	1790	2290	2790
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量 (kg)	11.0	11.6	12.8	14.0	15.2	18.2	21.2	24.2
可搬質量 (kg)	22							

※ストロークは 100mm ごとに用意しております。

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 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J/K	4軸				→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸				→ P665
			ポジショナーバルス制御		



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた時の値です。
 (注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
 (注3) 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)

FS-WO 単軸ロボット 本体幅 52mm ガイドモジュール



型式項目	FS	-	0	-	-	-
シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク	オプション		
11WQ: シングルスライダ仕様 12WQ: ダブルスライダ仕様	0: モータなし	300: 300mm 5 2500: 2500mm (100mm毎)	下記オプション表 参照			

※型式項目の内容は17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11WO-0-①-②	-	-	シングル	300 ~ 2500	-	-	-	-
FS-12WO-0-①-②	-	-	ダブル					

※上記型式の①はストローク、②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
ステンレス仕様 (スライダ長 200mm)	D1	-	12WO の場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレス仕様 (スライダ長 300mm)	D2	-	

共通仕様

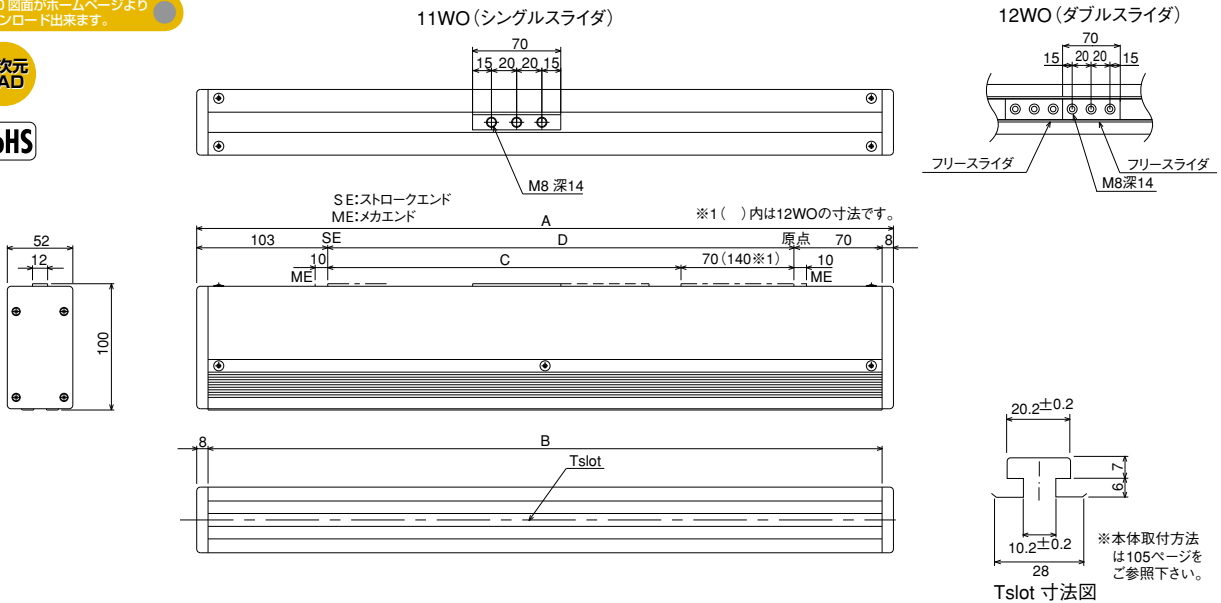
繰り返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント	103ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103ページをご参照下さい
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	-
ケーブル長	-
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH 以下 (結露無きこと)

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

RoHS



ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	551	651	851	1051	1251	1751	2251	2751
B	535	635	835	1035	1235	1735	2235	2735
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量 (kg)	4.9	5.6	6.7	8.3	9.6	12.9	16.3	19.6
可搬質量 (mm/s)	-							

※ストロークは 100mm ごとに用意しております。

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	651	751	951	1151	1351	1851	2351	2851
B	635	735	935	1135	1335	1835	2335	2835
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量 (kg)	5.6	6.2	7.6	8.9	10.2	13.6	16.9	20.3
可搬質量 (mm/s)	-							

※ストロークは 100mm ごとに用意しております。

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
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-

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-AS 型
ロボット
コントローラ
技術資料
インジェクション
ISB
ISPB
SSPA
ISA
ISPA
ISDB
ISPDB
NS
IF
FS
RS
ZR

FS-LM-400

単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅 75mm 400W 高可搬仕様



型式項目	FS	-	□	-	□	-	400	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
11LM: シングルスライダ仕様 12LM: ダブルスライダ仕様	A: アブソリュート I: インクリメンタル	A: アブソリュート I: インクリメンタル	400/400W	1000/1000mm S 3000/3000mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 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17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11LM-①-400-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	シングル	1000 ~ 3000	1 ~ 1250	15	水平専用	196
FS-12LM-①-400-②-③-④-⑤			ダブル			60 (注2)		

*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
原点逆仕様	NM	→ P.112	11LM の場合のみ対応
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	
モータ位置勝手違い	R	—	
モータ下付き	U	—	特注対応となります

共通仕様

繰り返し位置決め精度	± 0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 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	103 ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103 ページをご参照下さい
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3)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

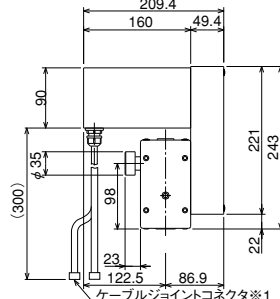
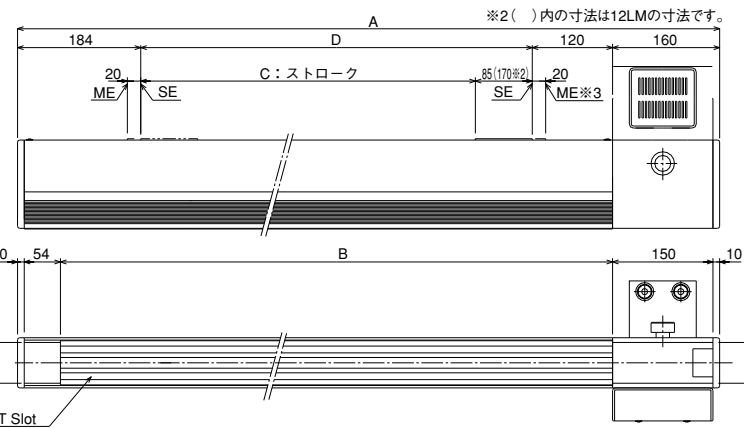
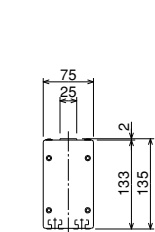
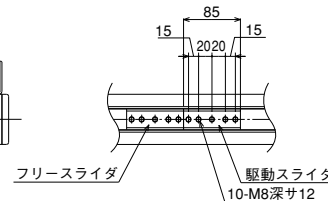
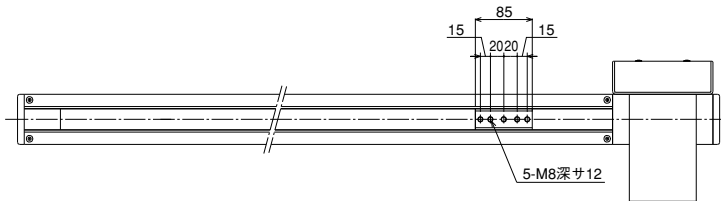
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

RoHS

11LM (シングルスライダ)

12LM (ダブルスライダ)



*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115ページをご参照ください。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド
*3原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

Tslot 寸法図

*本体取付方法は105ページをご参照下さい。

FS-11LM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1549	2049	2549	3049	3549
B	1325	1825	2325	2825	3325
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量 (kg)	28	34	40	47	53
可搬質量 (kg)	15				

FS-12LM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1649	2149	2649	3149	3649
B	1425	1925	2425	2925	3425
C	1015	1515	2015	2515	3015
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量 (kg)	31	37	43	49	56
可搬質量 (kg)	60	44	36	28	

*ストロークは 1000 ~ 3000mm まで 100mm ピッチでご利用しております。
A ~ D 寸法はストロークが 100mm 長くなる毎に同様に 100mm 毎長くなります。

適応コントローラ仕様

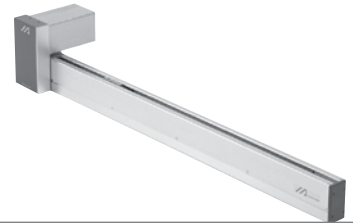
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC	→ P699
SSEL	2軸			100/200V	→ P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→ P665



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた時の値です。
(注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
(注3) 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)

FS-HM-400 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅 75mm 400W 高速仕様



■型式項目	FS	-	□	-	□	-	400	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション								
11HM: シングルスライダ仕様 12HM: ダブルスライダ仕様	A: アブソリュート I: インクリメンタル	A: アブソリュート I: インクリメンタル	400/400W	1000/1000mm S 3000/3000mm (100mm毎)	T1: XSEL-J/K 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17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11HM-①-400-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	シングル	1000 ~ 3000	1 ~ 2000	10	水平専用	127
FS-12HM-①-400-②-③-④-⑤			ダブル			40 (注2)		

*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
原点逆仕様	NM	→ P112	11HM の場合のみ対応
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	
モータ位置勝手違い	R	—	
モータ下付き	U	—	特注対応となります

共通仕様

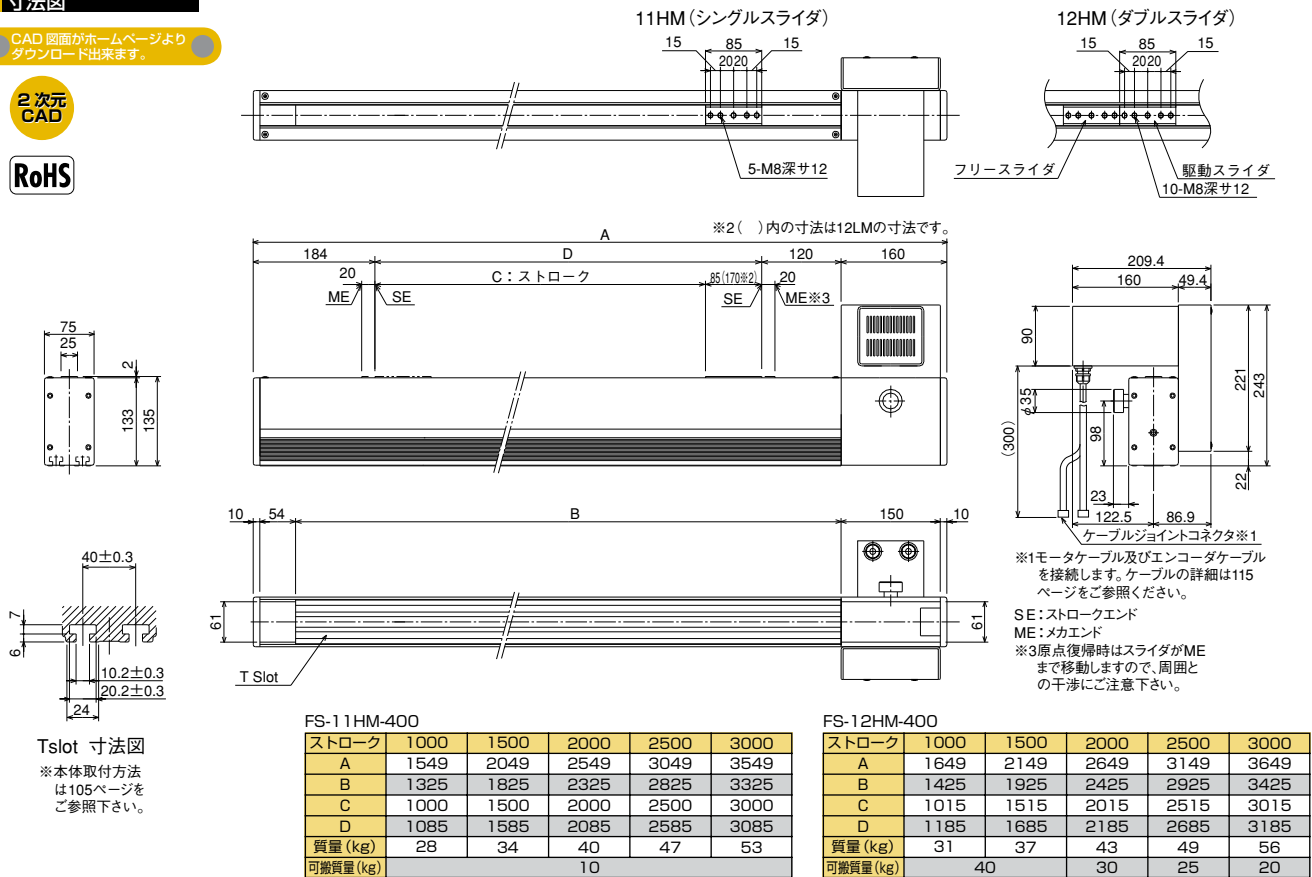
繰り返し位置決め精度	± 0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
静的許容モーメント	巻末-6 をご参照下さい
動的許容モーメント	103 ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103 ページをご参照下さい
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注3)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

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

RoHS



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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC	→ P699
SSEL	2軸			100/200V	→ P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→ P665



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた時の値です。
(注2) ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
(注3) 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)

FS-LO 単軸ロボット 本体幅 75mm ガイドモジュール



型式項目	FS	-	0	-
シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク	
11LO: シングルスライダ仕様	12LO: ダブルスライダ仕様	0: モータなし	1000:1000mm 3000:3000mm (100mm毎)	

※型式項目の内容は17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)	スライダ	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11LO-0-□	-	-	シングル	1000 ~ 3000	-	-	-	-
FS-12LO-0-□			ダブル					

※上記型式の□はストロークが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考

共通仕様

繰り返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
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	103ページをご参照下さい
張り出し負荷長	103ページをご参照下さい
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長	-
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

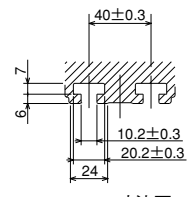
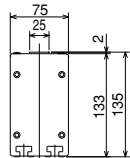
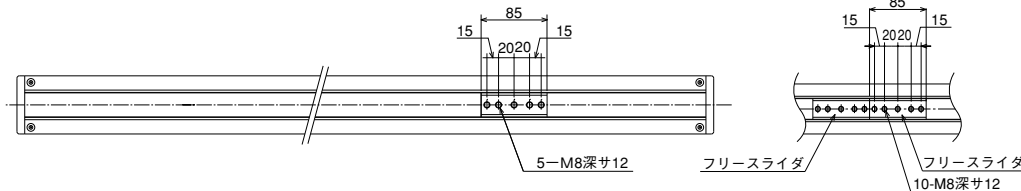
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

RoHS

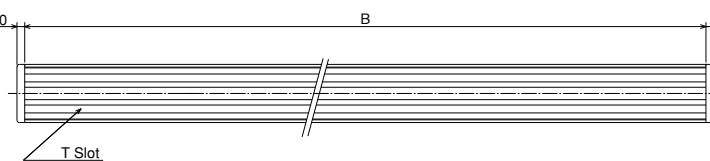
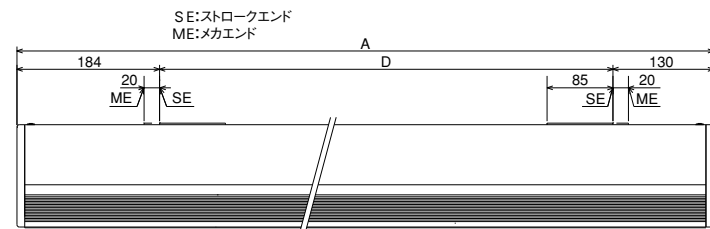
11LO (シングルスライダ)

12LO (ダブルスライダ)



Tslot 寸法図

※本体取付方法は105ページをご参照下さい。



FS-11LO-0

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1403	1903	2403	2903	3403
B	1379	1879	2379	2879	3379
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量 (kg)	19	25	31	38	44
可搬質量 (kg)	-				

FS-12LO-0

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1503	2003	2503	3003	3503
B	1479	1979	2479	2979	3479
C	1015	1515	2015	2525	3025
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量 (kg)	22	28	34	40	46
可搬質量 (kg)	-				

※ストロークは 1000 ~ 3000mm まで 100mm ビッチでご利用しております。
A ~ D 寸法はストロークが 100mm 長くなる毎に同様に 100mm 延長されます。

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
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-

RS-30 単軸ロボット 小型回転タイプ 30W

■型式項目	RS	-	□	-	30	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
A: アブソリュート仕様 I: インクリメンタル	30:30W	50: 1/50 100: 1/100	360:360度	T1:XSEL-J/K 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17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)	減速比	動作範囲 (度)	速度 (度/s)	負荷イナーシャ (注1) (kg・m ²)	定格トルク (N・m)
RS- ① -30-50-360- ② - ③ - ④ -L	アブソリュート	30	1/50	0~360	1~360	0.0578	3.3
RS- ① -30-100-360- ② - ③ - ④ -L	インクリメンタル		1/100		1~180		

※上記型式の **①** はエンコーダ種類、**②** は適応コントローラ、**③** はケーブル長、**④** 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
キー溝付き (出力シャフト)	K	下図参照	
原点リミットスイッチ	L	下図参照	標準装備

※ RS シリーズ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

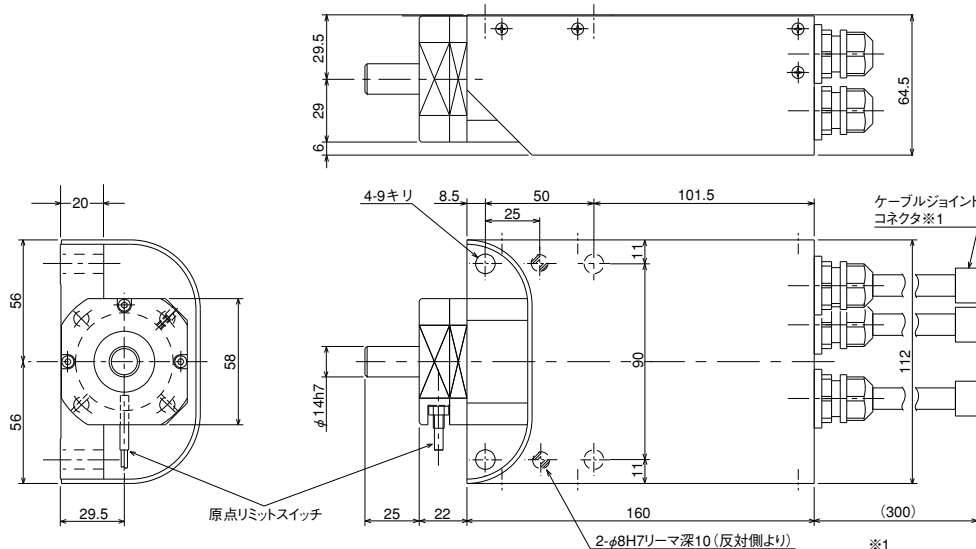
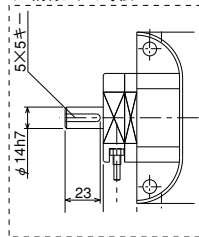
繰り返し位置決め精度	± 0.028 度
減速機	ハーモニックドライブ
動的許容モーメント	9.8N・m
質量	2.0kg
適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注2)	N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85%RH (結露無きこと)

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 

キー溝付きシャフト寸法



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブル、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115ページをご参照下さい。

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			→ P699	
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1軸			ポジショナーパルス列制御	→ P665



ご注意

(注1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種 of 負荷イナーシャを超えないようご注意ください。(詳細は108ページをご参照下さい)。
(注2) 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)

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システム
ロボット
コントローラ
技術資料
インテグレーション
ISB
ISPB
SSPA
ISA
ISPA
ISDB
ISPDB
NS
IF
FS
RS
ZR

RS-60 単軸ロボット 中型回転タイプ 60W



型式項目	RS	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
A:アブソリュート I:インクリメンタル	60:60W	50: 1/50 100: 1/100	360:360度	T1:XSEL-J/K 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17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)	減速比	動作範囲 (度)	速度 (度/s)	負荷イナーシャ (注1) (kg・m ²)	定格トルク (N・m)
RS- ① -60-50-360- ② - ③ - ④ -L	アブソリュート	60	1/50	0~360	1~360	0.108	5.58
RS- ① -60-100-360- ② - ③ - ④ -L	インクリメンタル		1/100		1~180	0.421	11.1

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

※更に高トルクが必要な場合は特注で対応も可能です。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
キー溝付き (出力シャフト)	K	下図参照	
原点リミットスイッチ	L	下図参照	標準装備

※RSシリーズ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

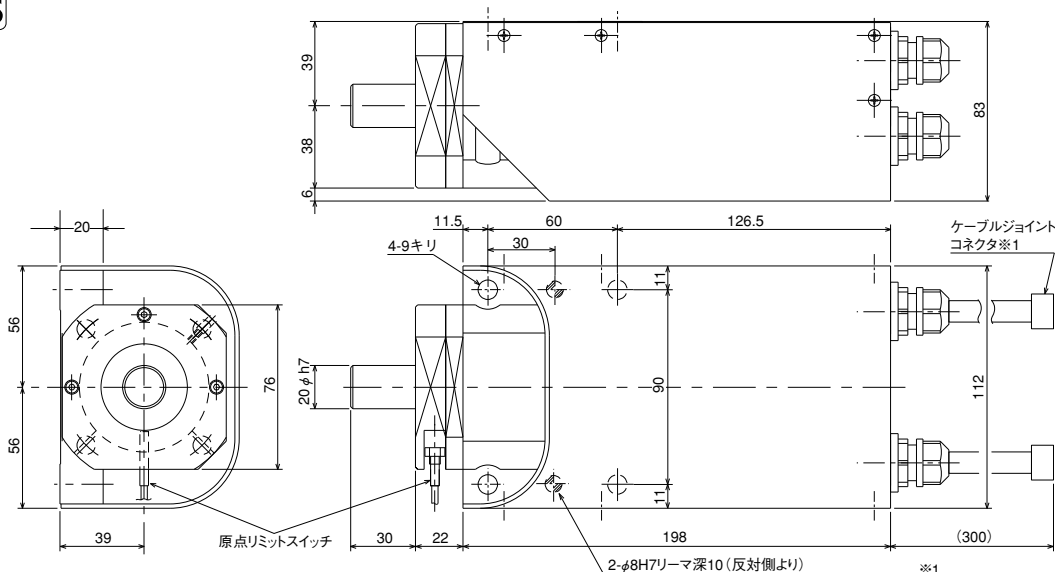
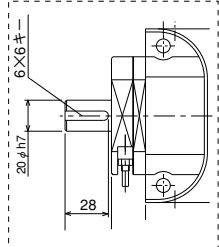
繰り返し位置決め精度	± 0.028 度
減速機	ハーモニックドライブ
動的許容モーメント	23.5N・m
質量	3.2kg
適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注2)	N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

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。



キー溝付きシャフト寸法



※1
モータケーブル及び
エンコーダケーブル、
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
115ページをご参照下さい。

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	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸			ポジションナーバルス制御	→ P665



ご注意

(注1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種
の負荷イナーシャを超えないようご注意ください。
(詳細は 108 ページをご参照下さい)。
(注2) 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)

ZR-S 単軸ロボット 垂直/回転一体型小型タイプ 100W



■型式項目 ZR - S - □ - 100 - 16 - 150 - T2 - □ - B - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブソリュート軸 I:インクリメンタル軸			100:100W	16:16mm	150:150mm	T2:XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	B:ブレーキ(標準装備) L:リミットスイッチ ※L(リミットスイッチ)はインクリメンタル仕様が標準装備、アブソリュート仕様では不要です。

※型式項目の内容は17ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		垂直軸押し込み推力 (N)		回転軸許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押付動作時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg・m) (注4)	許容トルク (N・m)
ZR-S-①-100-16-150-T2-②-B-□	垂直軸	アブソリュート	100	150mm	±0.010	1005mm/s	1	3	74.8	107	0.015	1.9
	回転軸	インクリメンタル	100	±360度	±0.005	2200度/s						

※上記型式の①はエンコーダ種類が、②はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P111	垂直軸/回転軸標準装備
原点リミットスイッチ	L	→P112	インクリメンタル仕様の場合のみ必要です。

※アブソリュート仕様の場合は、下記調整器具が必要となります。(別売り)
アブソリュートリセット調整器具 (型式: JG-ZRS)

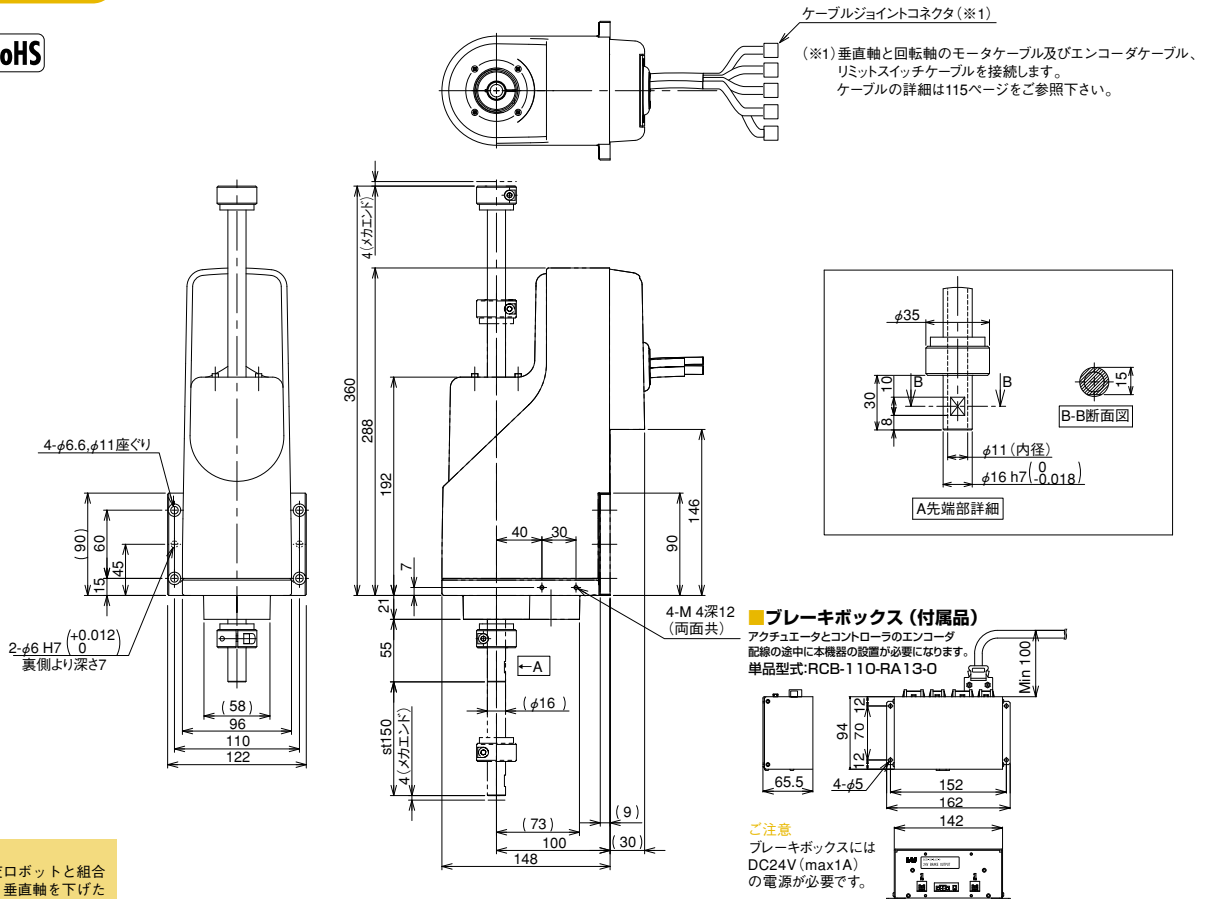
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	5.5kg
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長 (注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



ご注意
本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、垂直軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用下さい。

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 AC 200V	→P699



(注1) PTP 命令動作の場合です。
(注2) 定格は加減速度 0.3G で動作した場合、最大は加減速度 0.1G で動作した場合です。
(注3) 垂直軸の押し込み推力は垂直軸先端部ものを押し付です。「押し付け動作時」は、プログラムの押し付け命令実行時の最大押し付け力となります。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し付け動作を行な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4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
(注5) 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)

ZR-M 単軸ロボット 垂直/回転一体型中型タイプ 200W



■型式項目 ZR - M - □ - 200 - 20 - 200 - T2 - □ - B - □

シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 Z軸リード Z軸ストローク 駆動コントローラ ケーブル長 オプション
A:7アキシャル仕様
I:インクリメンタル仕様 200:200W 20:20mm 200:200mm T2:XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定
B:ブレーキ(標準装備)
L:リミットスイッチ
※L(リミットスイッチ)はインクリメンタル仕様は標準装備、アブソリュート仕様は不要です。

*型式項目の内容は17ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		垂直軸 押し込み推力 (N)		回転軸 許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押付動作時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg・m) (注4)	許容トルク (N・m)
ZR-M-①-200-20-200-T2-②-B-□	垂直軸	アブソリュート	200	200mm	±0.010	1256mm/s	2	6	120	171	0.03	3.8
	回転軸	インクリメンタル	200	±360度	±0.005	2200度/s						

*上記型式の①はエンコーダ種類が、②はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P111	垂直軸/回転軸標準装備
原点リミットスイッチ	L	→P112	インクリメンタル仕様の場合のみ必要です。

*アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)
 アブソリュートリセット調整治具 (型式: JG-ZRM)

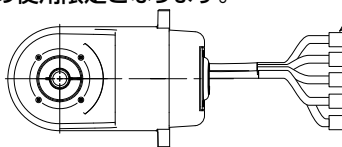
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	8 kg
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長(注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

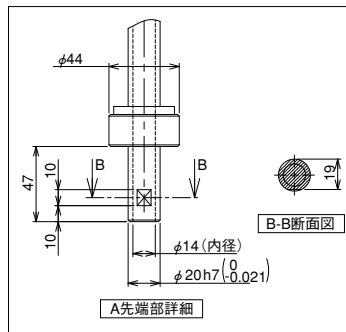
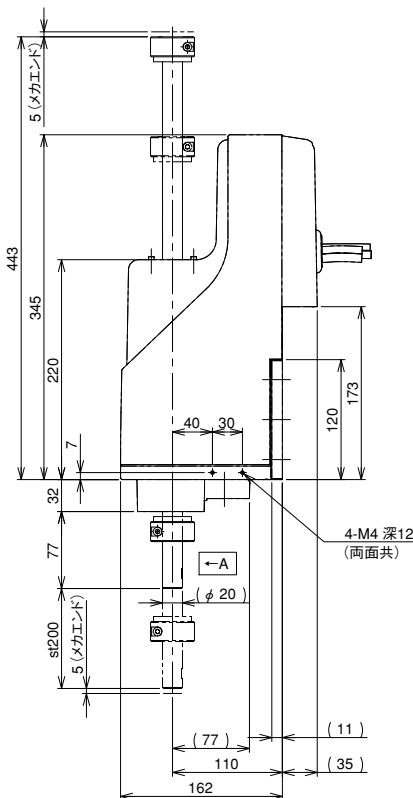
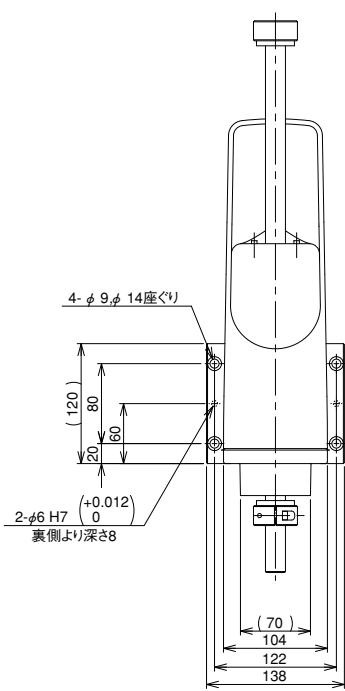
※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



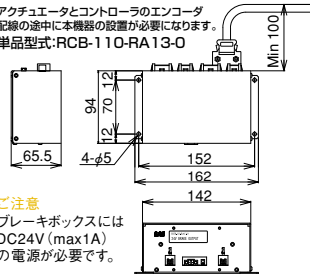
ケーブルジョイントコネクタ(※1)

(※1) 垂直軸と回転軸のモータケーブル及びエンコーダケーブル、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115ページをご参照下さい。



ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機設置が必要となります。
 単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
 ブレーキボックスにはDC24V (max1A) の電源が必要です。

ご注意
 本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、垂直軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用下さい。

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 AC 200V	→P699



ご注意

- (注1) PTP 命令動作の場合です。
- (注2) 定格は加減速度 0.3G で動作した場合、最大は加減速度 0.1G で動作した場合です。
- (注3) 垂直軸の押し込み推力は垂直軸先端でものを押し力です。「押し付け動作時」は、プログラムの押し付け命令実行時の最大押し付け力となります。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押し付け命令を使用して行なって下さい。
- (注4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (注5) 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)

ISA/ISPA シリーズ技術資料

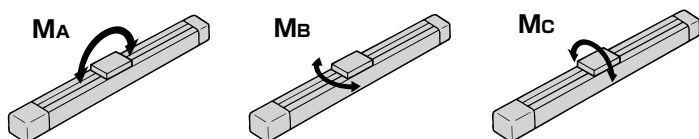
動的許容モーメント、張り出し負荷長

ISA/ISPA シリーズの SXM/MXM/LXM はオプションで W スライダ（フリースライダ 1 個追加）を選択出来ます。
 動的許容モーメント及び張り出し負荷長は、2 つのスライダ間のスパンによって変化します。
 代表例は以下の通りですので参考にして下さい。

動的許容モーメント方向図

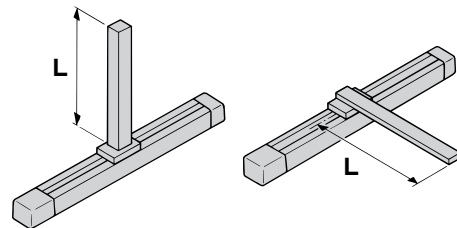
■動的許容モーメントは 10,000km を想定した数値です。
 モーメント仕様値を越えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意ください。

モーメント方向

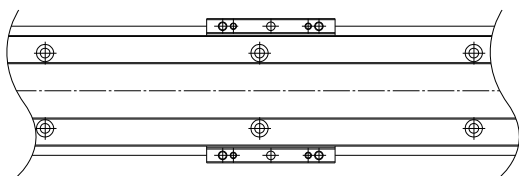


張り出し負荷長図

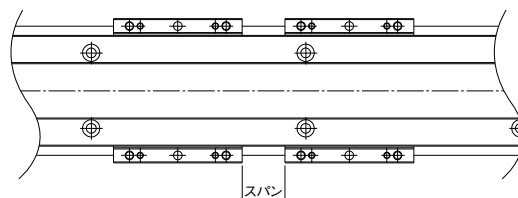
■各機種の張り出し許容値を超過して使用した場合、振動が発生する場合がありますので、必ず許容値内でご使用下さい。



シングルスライダ (図①)



ダブルスライダ (図②)



ダブルスライダモーメント一覧表

シリーズ名	タイプ名	外観	動的許容モーメント			張り出し負荷長 (mm)	フリースライダ質量 (kg)	
			スライダスパン (mm)	Ma方向 (N·m)	Mb方向 (N·m)			Mc方向 (N·m)
ISB ISPB ISA ISPA	SXM	図①	シングルスライダ	28.4	40.2	65.7	450	-
		図②	細小(スパン30mm)	117.4	166.2	107.7	1050	1.5
			最大(スパン90mm)	142.0	201.0	107.7	1350	
	MXM	図①	シングルスライダ	69.6	99.0	161.7	600	-
		図②	細小(スパン35mm)	279.6	397.7	265.2	1375	2.5
			最大(スパン120mm)	348.0	495.0	265.2	1800	
LXM	図①	シングルスライダ	104.9	149.9	248.9	750	-	
	図②	細小(スパン35mm)	404.2	577.6	408.2	1675	3.5	
		最大(スパン150mm)	524.5	749.5	408.2	2250		
ISA ISPA	WXM	図①	シングルスライダ	139.2	199.9	391.0	900	-
		図②	細小(スパン35mm)	521.2	748.5	641.2	1975	4.0
			最大(スパン180mm)	696.0	999.5	641.2	2700	
ISB ISPB	SXL	図①	シングルスライダ	39.7	56.7	76.3	550	-
		図②	細小(スパン30mm)	157.4	224.7	125.1	1250	1.5
			最大(スパン90mm)	198.5	283.5	125.1	1550	
	MXL	図①	シングルスライダ	105.3	150.4	193.7	750	-
		図②	細小(スパン35mm)	405.8	579.5	317.7	1675	2.5
			最大(スパン120mm)	526.5	752.0	317.7	2100	
	LXL	図①	シングルスライダ	137.8	196.8	278.5	900	-
		図②	細小(スパン35mm)	516.0	736.9	456.7	1975	3.5
			最大(スパン150mm)	689.0	984.0	456.7	2550	

(※)上記モーメントは、10000km 走行寿命の場合 (fw=1.2 の場合)

ご注意 ダブルスライダ使用時の可搬質量は、フリースライダ質量を引いた値が最大値となりますのでご注意ください。

IF シリーズ技術資料

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システム
ロボット
コントローラ
技術資料
インテグレーション

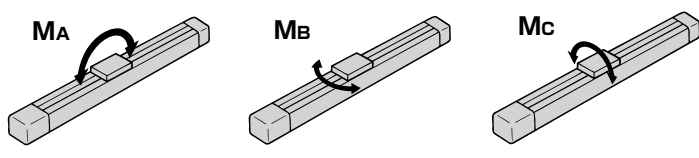
動的許容モーメント、張り出し負荷長

IF シリーズはオプションで W スライダ（フリースライダ 1 個追加）を選択出来ます。
動的許容モーメント及び張り出し負荷長は、2 つのスライダ間のスパンによって変化します。
代表例は以下の通りですので参考にして下さい。

動的許容モーメント方向図

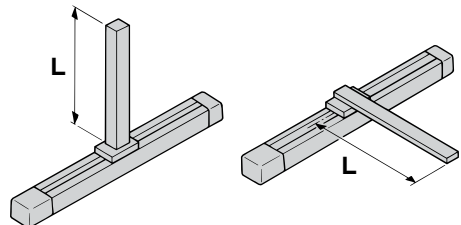
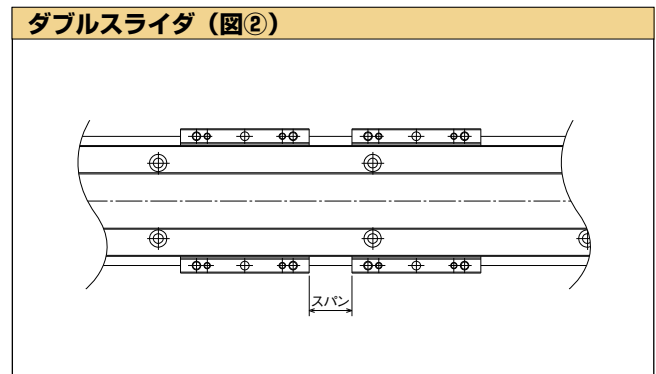
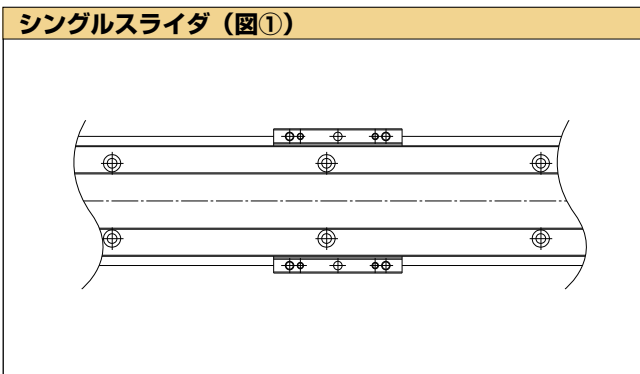
■動的許容モーメントは 10,000km を想定した数値です。
モーメント仕様値を越えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意下さい。

モーメント方向



張り出し負荷長図

■各機種の張り出し許容値を超過して使用した場合、振動が発生する場合がありますので、必ず許容値内でご使用下さい。

タイプ			動的許容モーメント (※) N・m (Kgf・m)	張出負荷長 L mm
IF-SA-60 IF-SA-100	図①	シングルスライダ	Ma : 28.4 (2.9) Mb : 40.2 (4.1) Mc : 65.7 (6.7)	Ma 方向 : 450 以下 Mb、Mc 方向 : 450 以下
	図②	ダブルスライダ (スパン 45mm 時)	Ma : 130.3 (13.3) Mb : 185.2 (18.9) Mc : 106.8 (10.9)	Ma 方向 : 1125 以下 Mb、Mc 方向 : 1125 以下
		ダブルスライダ (スパン 60mm 時)	Ma : 142.0 (14.5) Mb : 203.8 (20.8) Mc : 106.8 (10.9)	Ma 方向 : 1200 以下 Mb、Mc 方向 : 1200 以下
IF-MA-200 IF-MA-400	図①	シングルスライダ	Ma : 69.6 (7.1) Mb : 99.0 (10.1) Mc : 161.7 (16.5)	Ma 方向 : 600 以下 Mb、Mc 方向 : 600 以下
	図②	ダブルスライダ (スパン 55mm 時)	Ma : 316.5 (32.3) Mb : 450.8 (46.0) Mc : 262.0 (26.8)	Ma 方向 : 1475 以下 Mb、Mc 方向 : 1475 以下
		ダブルスライダ (スパン 80mm 時)	Ma : 350.0 (35.8) Mb : 500.0 (51.0) Mc : 262.0 (26.8)	Ma 方向 : 1600 以下 Mb、Mc 方向 : 1600 以下

(※) 10000km 走行寿命の場合 (fw = 1.2 の場合)

FS シリーズ技術資料

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

テールアップ型
ロボット

1メートル未満
ロボット

コンパクト型

技術資料
ダウンロード

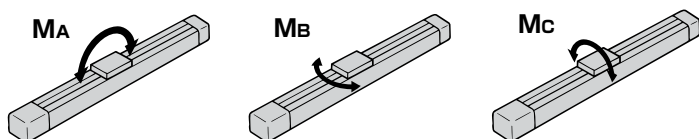
動的許容モーメント、張り出し負荷長

FS シリーズはタイプによりシングルスライダとダブルスライダを選択出来ます。
動的許容モーメント及び張り出し負荷長は、スライダの長さによって変化します。
代表例は下記の通りですので参考にして下さい。

動的許容モーメント方向図

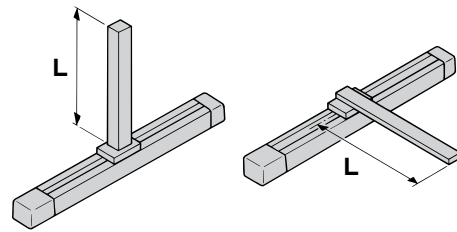
■動的許容モーメントは 20,000km を想定した数値です。
モーメント仕様値を越えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意下さい。

モーメント方向

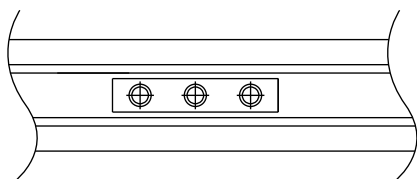


張り出し負荷長図

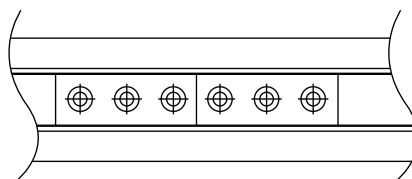
■各機種の張り出し許容値を超過して使用した場合、振動が発生する場合がありますので、必ず許容値内でご使用下さい。



シングルスライダ (図①)



ダブルスライダ (図②)



タイプ			動的許容モーメント (※) N・m (Kgf・m)	張出負荷長 L mm
FS-11NM FS-11NO	図①	シングルスライダ	Ma : 2.9 (0.3) Mb : 2.9 (0.3) Mc : 4.5 (0.46)	Ma 方向 : 200 以下 Mb、Mc 方向 : 200 以下
FS-12NM FS-12NO	図②	ダブルスライダ (スライダ密着時)	Ma : 20.5 (2.1) Mb : 18.6 (1.9) Mc : 9.1 (0.93)	Ma 方向 : 500 以下 Mb、Mc 方向 : 500 以下
FS-11WM FS-11WO	図①	シングルスライダ	Ma : 4.4 (0.45) Mb : 3.9 (0.4) Mc : 5.8 (0.6)	Ma 方向 : 240 以下 Mb、Mc 方向 : 240 以下
FS-12WM FS-12WO	図②	ダブルスライダ (スライダ密着時)	Ma : 27.4 (2.8) Mb : 25.4 (2.6) Mc : 11.7 (1.2)	Ma 方向 : 600 以下 Mb、Mc 方向 : 600 以下
FS-11LM FS-11LO FS-11HM	図①	シングルスライダ	Ma : 8.8 (0.9) Mb : 7.8 (0.8) Mc : 12.7 (1.3)	Ma 方向 : 300 以下 Mb、Mc 方向 : 300 以下
FS-12LM FS-12LO FS-12HM	図②	ダブルスライダ (スライダ密着時)	Ma : 51.9 (5.3) Mb : 47.0 (4.8) Mc : 25.4 (2.6)	Ma 方向 : 750 以下 Mb、Mc 方向 : 750 以下

(※) 20000km 走行寿命の場合 (fw = 1.2 の場合)

本体取付方法・取付姿勢 ISB/ISPB/SSPA/ISA/ISPA/ISDB/ISPDB/IF/NS/FS/RS

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
デュアルトラック
ロボット
1x5x5mm
ロボット
コントローラ
技術資料
ダウンロード

取付方法について

ISB/ISPB/SSPA シリーズ

SXM, SXL, MXM, MXL, LXM, LXL

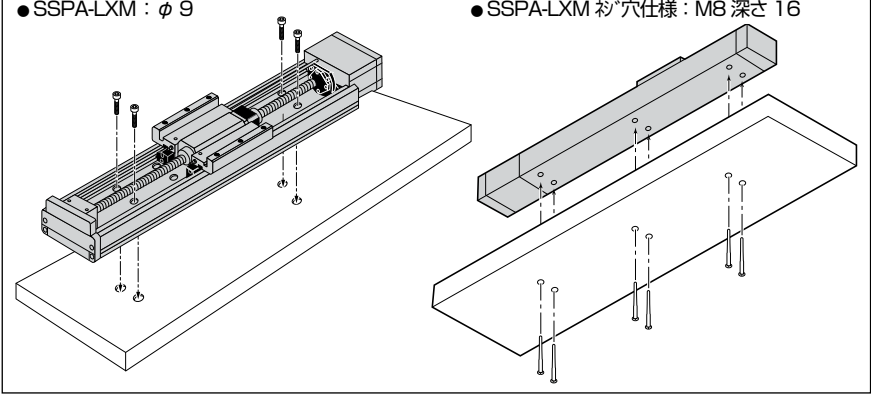
当機種は、本体底面の貫通穴を使用して固定する方法と本体底面のネジ穴を使用して固定する方法を選択することが可能です。

■本体底面の貫通穴を使用して固定

- ISB-SXM : φ 7
- ISB-SXL : φ 7
- ISB-MXM : φ 9
- ISB-MXL : φ 9
- ISB-LXM : φ 9
- ISB-LXL : φ 9
- SSPA-SXM : φ 7
- SSPA-MXM : φ 9
- SSPA-LXM : φ 9

■本体底面のネジ穴を使用して固定

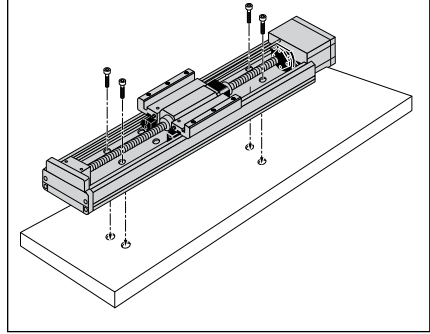
- ISB-SXM ねじ穴仕様 : M6 深さ 16
- ISB-SXL ねじ穴仕様 : M6 深さ 16
- ISB-MXM ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISB-MXL ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISB-LXM ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISB-LXL ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- SSPA-SXM ねじ穴仕様 : M6 深さ 9
- SSPA-MXM ねじ穴仕様 : M8 深さ 12
- SSPA-LXM ねじ穴仕様 : M8 深さ 16



MXMX, LXM, LXUWX

■本体底面の貫通穴を使用して固定

- ISB-MXMX : φ 9
- ISB-LXM : φ 9
- ISB-LXUWX : φ 9

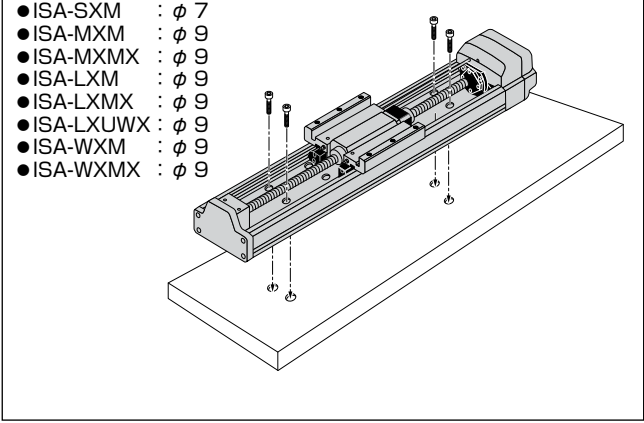


ISA/ISPA シリーズ

SXM, MXM, MXMX, LXM, LXM, LXUWX, WXM, WXM

■本体底面の貫通穴を使用して固定

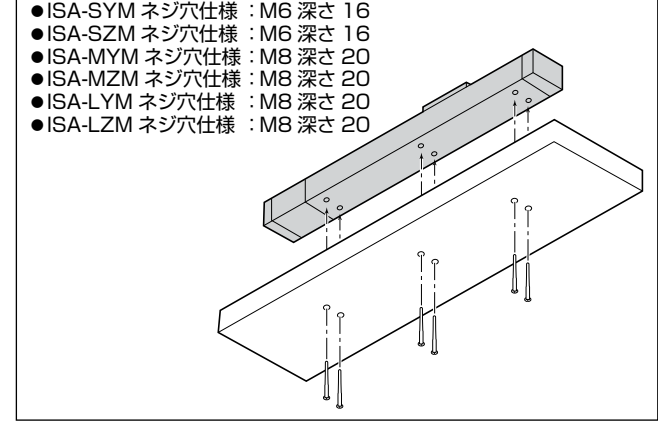
- ISA-SXM : φ 7
- ISA-MXM : φ 9
- ISA-MXMX : φ 9
- ISA-LXM : φ 9
- ISA-LXM : φ 9
- ISA-LXUWX : φ 9
- ISA-WXM : φ 9
- ISA-WXM : φ 9



SYM, SZM, MYM, MZM, LYM, LZM

■本体底面のネジ穴を使用して固定

- ISA-SYM ねじ穴仕様 : M6 深さ 16
- ISA-SZM ねじ穴仕様 : M6 深さ 16
- ISA-MYM ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISA-MZM ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISA-LYM ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISA-LZM ねじ穴仕様 : M8 深さ 20

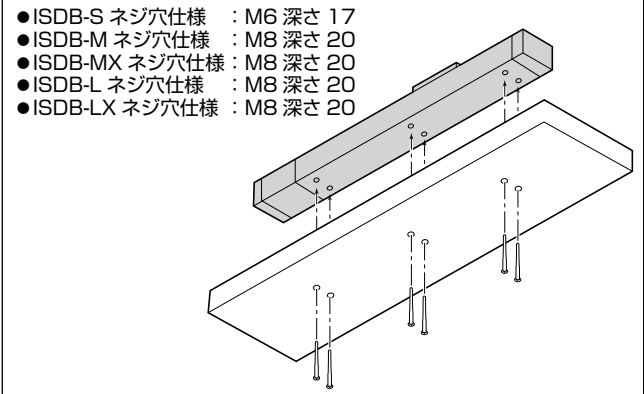


ISDB/ISPDB シリーズ

S, M, MX, L, LX

■本体底面のネジ穴を使用して固定

- ISDB-S ねじ穴仕様 : M6 深さ 17
- ISDB-M ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISDB-MX ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISDB-L ねじ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISDB-LX ねじ穴仕様 : M8 深さ 20

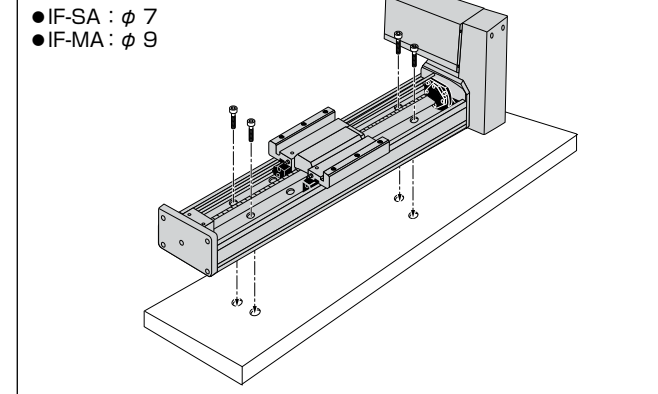


IF シリーズ

SA, MA

■本体底面の貫通穴を使用して固定

- IF-SA : φ 7
- IF-MA : φ 9



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

IAI 標準
ロボット

ロボット
アーム

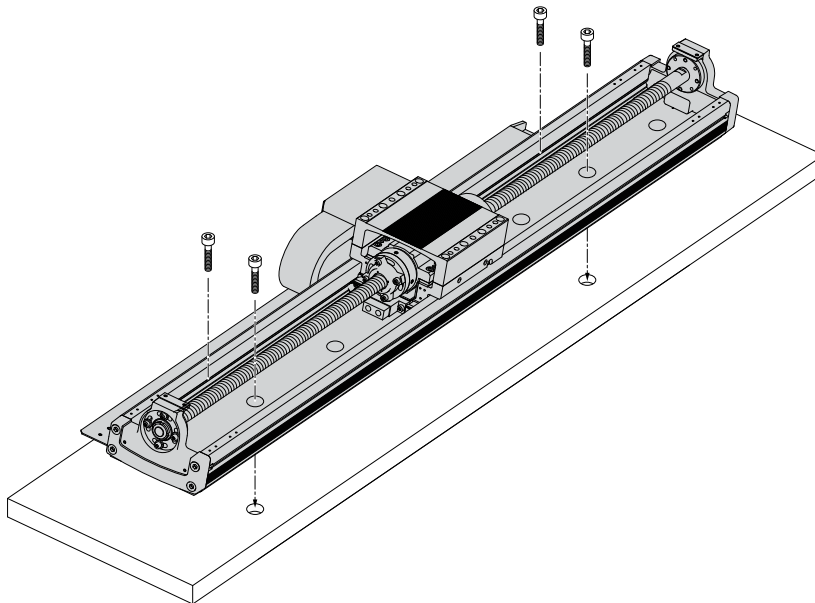
技術情報
センター

NS シリーズ

SXMS, SXMM, SZMS, SZMM, MXMS, MXMM, MXMXS, MZMS, MZMM, LXMS, LXMM, LXXMS, LZMS, LZMM

■本体底面の貫通穴を使用して固定

- NS-SXMS : φ7
- NS-SXMM : φ7
- NS-SZMS : φ7
- NS-SZMM : φ7
- NS-MXMS : φ9
- NS-MXMM : φ9
- NS-MXMXS : φ9
- NS-MZMS : φ9
- NS-MZMM : φ9
- NS-LXMS : φ9
- NS-LXMM : φ9
- NS-LXXMS : φ9
- NS-LZMS : φ9
- NS-LZMM : φ9

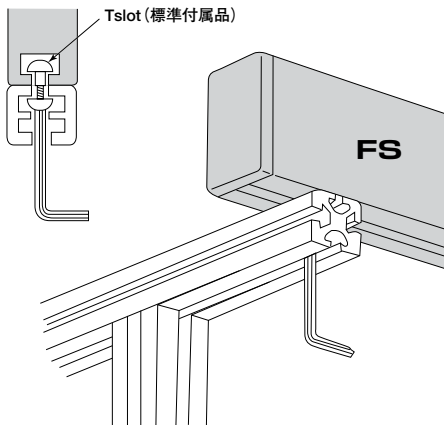


FS シリーズ

NM, NO, WM, WO, LM, LO, HM

■本体底面の T スロットを使用して固定 (T ナット付属下表参照)

- FS-NM (T スロット 1 列) : T ナット M8
- FS-NO (T スロット 1 列) : T ナット M8
- FS-WM (T スロット 1 列) : T ナット M8
- FS-WO (T スロット 1 列) : T ナット M8
- FS-LM (T スロット 2 列) : T ナット M8
- FS-LO (T スロット 2 列) : T ナット M8
- FS-HM (T スロット 2 列) : T ナット M8



■付属 T ナット数量

ストローク	数量
300 ~ 1000	5
1100 ~ 1500	6
1600 ~ 2000	7
2100 ~ 2500	8
2600 ~ 3000	9

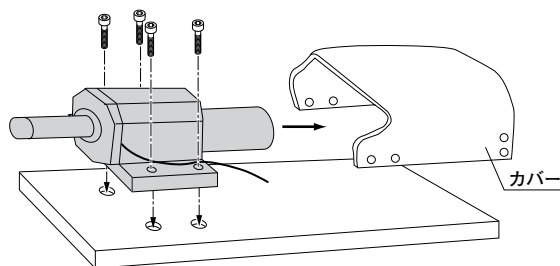
※ LM/LO/HM タイプは上記の倍の数量になります。

RS シリーズ

RS-30, RS-60

■本体背面の貫通穴を使用して固定

- RS-30 : φ9
- RS-60 : φ9

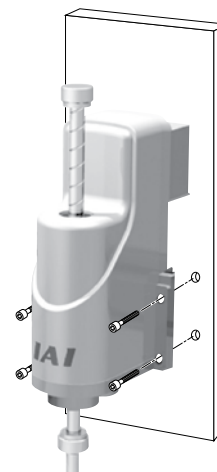


ZR シリーズ

ZR-S, ZR-M





■本体背面の貫通穴を使用して固定

- ZR-S : φ6
- ZR-M : φ9



取付姿勢について

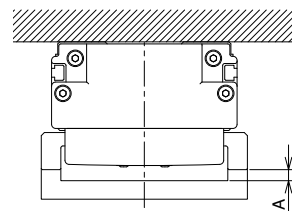
○:設置可能 △:ストローク1300mm未満設置可能 -:設置不可

		取付姿勢			
					
シリーズ	タイプ	水平置き設置	垂直設置	横立て設置	天吊り設置
ISB/ISPB	SXM, SXL MXM, MXL LXM, LXL	○	○ 注1	○ 注2	○ 注3
	MXMX LXMX, LXUWX	○	-	-	△ 注3
SSPA	SXM, MXM, LXM	○	○ 注1	○ 注2	○ 注3
ISDB/ISDPB	S, M, L	○	○ 注1	○ 注5	○ 注5
	MX, LX	○	-	-	-
ISA/ISPA	SXM, SYM, SZM MXM, MYM, MZM LXM, LYM, LZM WXM	○	○ 注1	○ 注2	○ 注3
	MXMX LXMX, LXUWX WXM	○	-	-	△ 注3
NS	SXMS, SXMM MXMS, MXMM LXMS, LXMM	○	-	-	○ 注4
	MXMXS, LXMXS	○	-	-	-
	SZMS, SZMM MZMS, MZMM LZMS, LZMM	-	○	-	-
IF	SA-60/100 MA-200/400	○	-	-	○ 注3
FS	NM-60/100, NO WM-100/200, WO LM-400, HM-400, LO	○	-	-	○ 注6
RS	30, 60	○	○	○	○
ZR	S, M	下記「ZRの取付け姿勢について」をご参照ください			

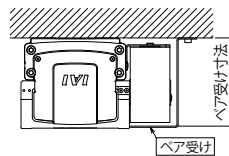
- 注1 垂直設置の場合、できるだけモータが上側になる様設置して下さい。モータを下側にして取付けた場合、通常運転では問題ありませんが、長期間停止したとき、周囲環境(特に高温の場合)にもよりますが、グリースが分離して基油がモータユニットに流れ込み、ごく稀に不具合を発生する可能性があります。
- 注2 アクチュエータ側面の開口部から、グリースから分離した油分が垂れる可能性があります。また、アクチュエータ側面の開口部に、装置内等から落下した部品などが入る可能性があります。必要に応じて、保護部品を取り付けてご使用下さい。
- 注3 スクリューカバー付タイプのアクチュエータを天吊り設置することにより、スクリューカバーが撓み、ワークと干渉する恐れがありますので、取り付けるワークをスライダ着座面より離して取り付けて下さい。

スライダ着座面からの距離Aは、以下のようになります。

シリーズ	ストローク	距離A	シリーズ	ストローク	距離A
ISB/ISPB	600mm以上、1000mm未満	5mm以上	IF	900mm以上、1400mm未満	5mm以上
ISA/ISPA	1000mm以上、1300mm以下	10mm以上		1400mm以上、2100mm未満	10mm以上
SSPA	800mm以上、1500mm以下	5mm以上		2100mm以上、2400mm未満	15mm以上
NS	1600mm以上、2200mm以下	10mm以上		2400mm以上、2500mm以下	20mm以上



注4 NSシリーズを天吊りにした場合、ケーブルベアが垂れ破損の可能性があります。但しケーブルベアの受けを設置して頂ければ天吊り設置可能となります。LXMS、LXMMの標準ケーブルベア仕様は、ケーブルの配線ボックスがケーブルベア面より上に張り出している為、天吊り設置は不可となります。LXMS、LXMMを天吊りで使用される場合は拡張ケーブルベア仕様をご使用下さい。



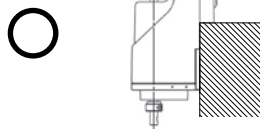
タイプ	ベア受け寸法 (単位:mm)
SXMS, SXMM	89
MXMS, MXMM	109
LXMS, LXMM (拡張ベアOP)	155

- 注5 ストローク400mmを超えるステンレスシート付アクチュエータの横立て設置、天吊り設置は、ステンレスシートのたるみやずれが発生する場合があります。そのままの状態でご使用を続けるとステンレスシートの破断などが発生します。日常点検により、随時調整して下さい。
- 注6 オプション [ステンレスシート仕様 (D1/D2)] を選択した場合には、天吊り設定ができませんのでご注意ください。

【ZRの取付け姿勢について】

ZRシリーズは、垂直下向き設置のみ使用することができます。

[垂直下向き設置]

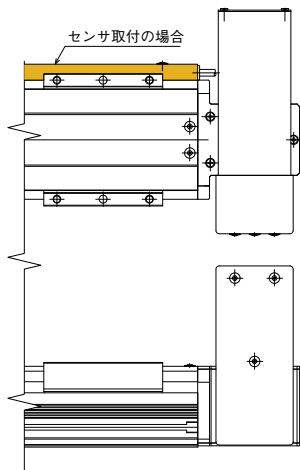


IFシリーズ モータ取付姿勢

モータ、減速器の位置はアクチュエータの設置状態により、下図に示す様に6種類のタイプに変更可能です。これにより、設置環境に合わせたモータ位置の変更が可能です。尚モータ横付き、モータ下付きの場合、モータの位置はスライダよりも低くなりますのでワーク干渉の心配はありません。又、オプションでクリープセンサ(C)、原点リミットスイッチ(L)を付ける場合、モータ取付方向がLの場合は標準(モータ側から見て右側、記号C、L)、Rの場合は勝手違い(モータ側から見て左側、記号CL、LL)となります。

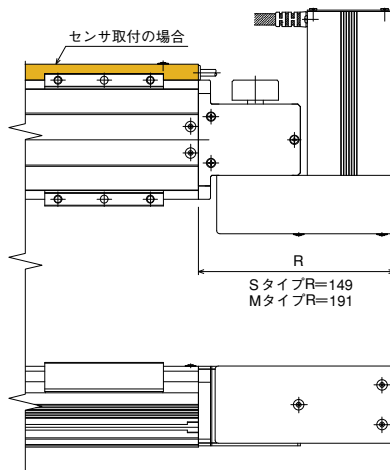
標準タイプ

■タイプ：1L



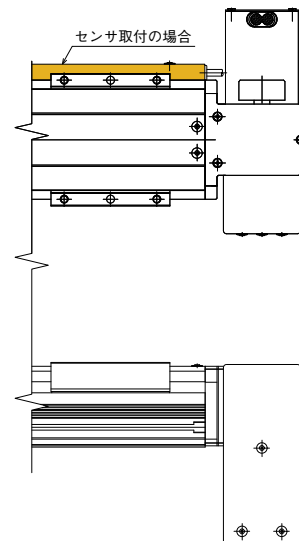
モータ横付き

■タイプ：2L



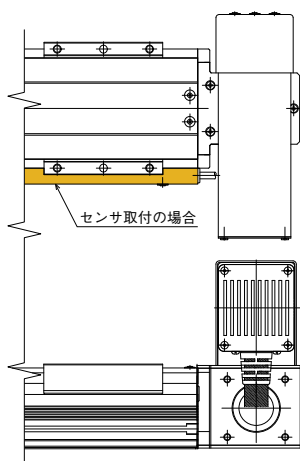
モータ下付き

■タイプ：3L



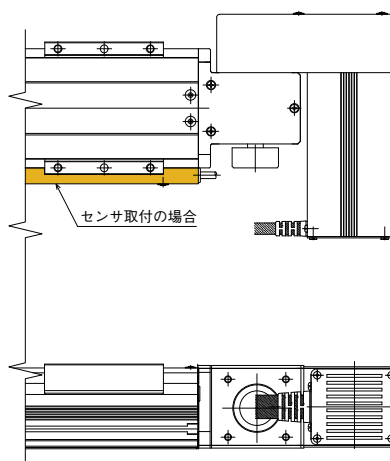
標準タイプ

■タイプ：1R



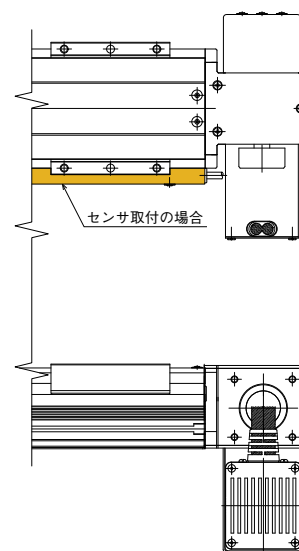
モータ横付き

■タイプ：2R



モータ下付き

■タイプ：3R



IAI
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

1-axes
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

回転軸(RSシリーズ)選定の目安

機種選定をする場合、動作や取付ける積載物等の負荷などから、次の点を考慮して決定します。

●各機種の速度と負荷イナーシャ

使用方法により必要な動作速度を求め、次に主軸先端に取付けるアーム・チャック等の重量と形状から負荷イナーシャを求め、カタログの負荷イナーシャで示された値が、この求めた負荷イナーシャより大きな機種をお使い下さい。

型 式	RS-30W		RS-60W	
	1/50	1/100	1/50	1/100
減 速 比	1/50	1/100	1/50	1/100
定 格 速 度 (度/S)	360	180	360	180
負荷イナーシャ kg・m ² (kgf・cm・S ²)	0.058 (0.59)	0.23 (2.35)	0.11 (1.1)	0.42 (4.3)

●モータの負荷容量と負荷イナーシャ

負荷イナーシャは、質量、形状によって定まる物体固有の値、 $J = \int r^2 dM$ で求められ、簡単な形状のものは、 $J = MK^2$ で表されます。RS シリーズ(ロータリーアクチュエータ)は、積載物に回転力を与え、その結果、積載物を回転運動させるアクチュエータです。その回転力を表すのはトルクが用いられ、トルクは力のモーメントとも呼ばれます。直線運動と回転運動を比較しますと、直線運動では、質量(慣性)に力を加えると、力の方向に加速度を生じます。

$$F = M \cdot a \quad F: \text{力} \quad N(\text{kgf})$$

$$M: \text{質量} \quad \text{kg}$$

$$a: \text{加速度} \quad \text{cm} / \text{s}^2$$

回転力では、この力、質量、加速度の関係が、トルク、負荷イナーシャ、角加速度になります。すなわち、負荷イナーシャを持つ物体にトルクを加えると、角加速度を生じます。従って、ロータリーアクチュエータでは積載負荷容量をこの負荷イナーシャで表します。

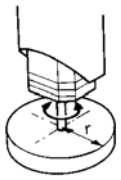
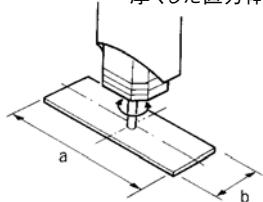
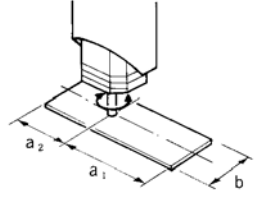
$$T = J \cdot \omega \quad T: \text{トルク} \quad N \cdot m (\text{kgf} \cdot \text{cm})$$

$$J: \text{負荷イナーシャ} \quad \text{kg} \cdot \text{m}^2 (\text{kgf} \cdot \text{cm} \cdot \text{s}^2)$$

$$\omega: \text{角加速度} \quad \text{rad} / \text{s}^2$$

●代表的形状の負荷イナーシャの算出方法

負荷イナーシャ J の算出 / J : 負荷イナーシャ kg・m² M : 負荷質量 kg r, a, a₁, a₂, b : 距離 m

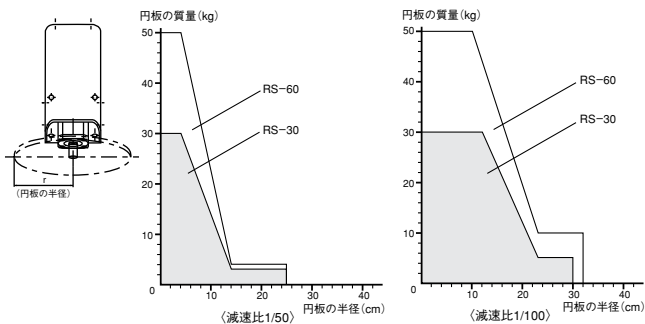
①円柱 (薄い円板を含む)	②薄い長方形 (直方体)	③薄い長方形板 (直方体)
回転軸の位置: 中心軸	回転軸の位置: 板の重心を通り、板に垂直(板を厚くした直方体のときも同じ)	回転軸の位置: 板に垂直で一端を通る
		
$J = M \cdot \frac{r^2}{2}$	$J = M \cdot \frac{a^2 + b^2}{12}$	$J = M_1 \cdot \frac{4a_1^2 + b^2}{12} + M_2 \cdot \frac{4a_2^2 + b^2}{12}$



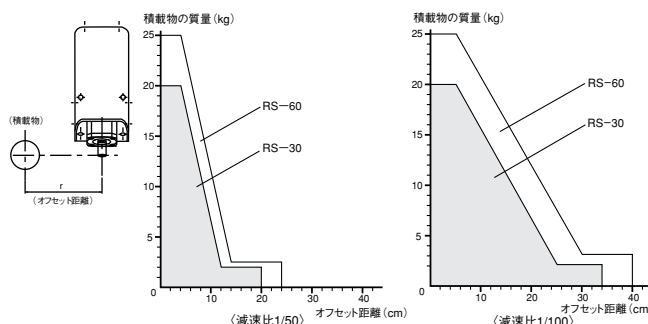
●機種選定のめやす

回転軸出力シャフトにかかる積載物の荷重の状態により、次の図表をめやすに機種を選定します。

A 回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



B 回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



デューティの目安

1A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

デュアルヘッド
ロボット

100kgクラス
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

[デューティについて]

デューティとはアクチュエータの稼働率（1サイクル中アクチュエータが動作している時間）をあらわします。

ACサーボモータタイプとパルスモータタイプのアクチュエータでは、デューティの算出方法が異なりますので、ご注意ください。

$$\text{デューティ} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} (\%) \quad - \text{①}$$

■ デューティの算出方法

〈ACサーボモータタイプアクチュエータ〉

使用可能なデューティの目安は動作条件（搬送質量、加減速度等）によって変化しますので、下記計算式から負荷率 LF と加減速度時間比率 t_{od} を算出し、グラフから求めてください。

① 以下の算出式から負荷率 LF を算出してください。

負荷率 LF 算出式は、機種によって異なります。対象機種をご確認の上、負荷率を算出して下さい。

① IF/FS/RCA/RCA2/RCS2シリーズの場合

$$\text{負荷率: LF} = \frac{M \times \alpha}{M_1 \times \alpha_1} (\%) \quad - \text{②}$$

・定格加速時の可搬質量: M_1 ・実際の搬送質量: M ($M \leq M_1$)
・定格加減速度: α_1 ・指令加減速度: α ($\alpha \leq \alpha_1$)

(注) 定格加速時の可搬質量、定格加減速度は、各機種の型式/スペック表を参照ください。

② IS(P)B/SSPA/IS(P)A/IS(P)DB/NS/IS(P)DBCR/SSPDACR/IS(P)DACR/RCS3シリーズの場合

上記対応機種は、定格以上の加減速度が設定されています。

指令加減速度が定格以上か定格以下により、使用する算出式が異なります。

(1) 指令加減速度が定格加減速度以下の場合
算出式②を使用して下さい。

(2) 指令加減速度が定格加減速度以上の場合

$$\text{負荷率: LF} = \frac{M \times \alpha}{M_2 \times \alpha} = \frac{M}{M_2} (\%)$$

・実際の搬送質量: M ・指令加減速度の可搬質量: M_2 ($M \leq M_2$)
・指令加減速度: α

(注) 各機種の加減速度、加減速度に対応した可搬質量は、各機種の加速度別可搬質量表をご参照下さい。

② 以下の算出式から加減速度時間比率 t_{od} を算出してください。

$$\text{加減速度時間比率 } t_{od} = \frac{\text{加速時間} + \text{減速時間}}{\text{運転時間}} (\%)$$

$$\text{加速時間} = \frac{\text{速度 (mm/s)}}{\text{加速度 (mm/s}^2\text{)}} (\text{秒})$$

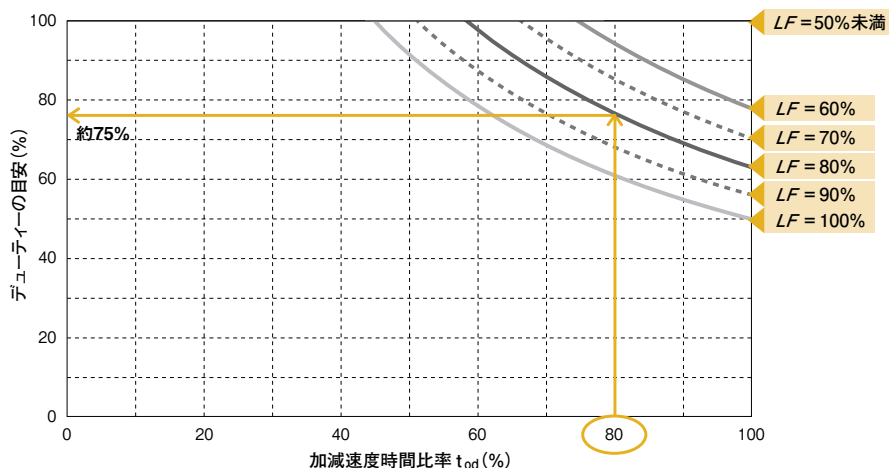
$$\text{減速時間} = \frac{\text{速度 (mm/s)}}{\text{減速度 (mm/s}^2\text{)}} (\text{秒})$$

加速度 (mm/s²) = 加速度 (G) × 9,800mm/s²

減速度 (mm/s²) = 減速度 (G) × 9,800mm/s²

③ 算出した負荷率 LF と加減速度時間比率 t_{od} からデューティの目安を読み取ります。

例. 負荷率 LF: 80% で加減速度時間比率 t_{od} : 80% の場合、デューティの目安は約 75% となります。



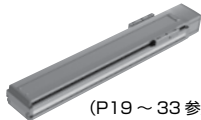
〈パルスモータタイプアクチュエータ〉

パルスモータタイプアクチュエータはデューティ100%で動作可能です。デューティの算出は、算出式①を使用して下さい。

単軸ロボットシリーズ システム構成

アクチュエータ

ISB/ISPB シリーズ



(P19 ~ 33 参照)

SSPA シリーズ



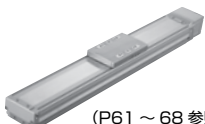
(P34 ~ 36 参照)

ISA/ISPA シリーズ



(P37 ~ 60 参照)

ISDB/ISPDB シリーズ



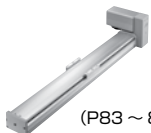
(P61 ~ 68 参照)

NS シリーズ



(P69 ~ 82 参照)

IF シリーズ



(P83 ~ 86 参照)

FS シリーズ



(P87 ~ 95 参照)

RS シリーズ



(P96 ~ 97 参照)

ZR シリーズ



(P98 ~ 99 参照)

モータケーブル
エンコーダケーブル
LSケーブル
(P115 参照)

コントローラ

X-SEL



(P699 参照)

SSEL



(P687 参照)

SCON



(P665 参照)

オプション

ティーチングボックス
<TB-01>
(P711 参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW>
<IA-101-X-USBMW>
<IA-101-XA-MW>
(P712 参照)

ティーチングボックス
<TB-01>
(P695 参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW-J>
<IA-101-X-USB>
(P695 参照)

ティーチングボックス
<TB-01>
(P674 参照)

パソコン対応ソフト
<RCM-101-MW>
<RCM-101-USB>
(P674 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

テーブルトップ型
ロボット

1X5カメラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

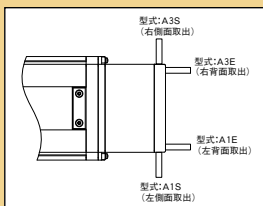
本体オプション ISB/ISPB/SSPA/ISA/ISPA/ISDB/ISPDB/IF/NS/FS/RS

ケーブル取り出し方向

型式 A1S / A1E / A3S / A3E

説明

ケーブルの取り出し方向を4方向から選択することが出来ます。
※型式には4方向のどれかを必ずご記入下さい。



対象機種 ISB、ISPB、SSPA、ISDB、ISPDB

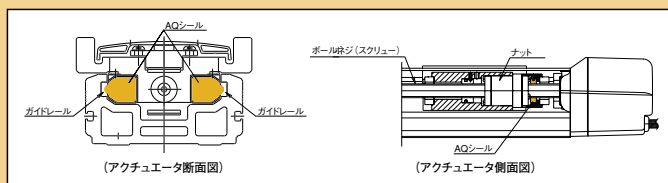
AQシール

型式 AQ

対象機種 ISB、ISPB、SSPA、ISDB、ISPDB、NS (以上標準装備)、ISA、ISPA、ISDA、ISPDA、IF (以上オプション装備)

説明

AQシールは潤滑油を樹脂で固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っています。
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

対象機種 ISB、ISPB、SSPA、ISA、ISPA、ISDB、ISPDB、NS、ZR

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。
ISA / ISPA シリーズのS、M、Lタイプに設定されているZ軸タイプ (SZM、MZM、LZM) 及び NS シリーズのSZMS、SZMM、MZMS、MZMM、LZMS、LZMM タイプは、最初から垂直用に設定されている為ブレーキが標準で付いています。
Z軸以外の軸を垂直で使用する場合は、オプションのブレーキをご使用下さい。外径寸法はZ軸タイプのブレーキ寸法をご参照下さい。
また NS シリーズのSZMS、SZMM、MZMS、MZMM、LZMS、LZMM タイプと ZR ユニットは、アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中にブレーキボックスが必要になります。

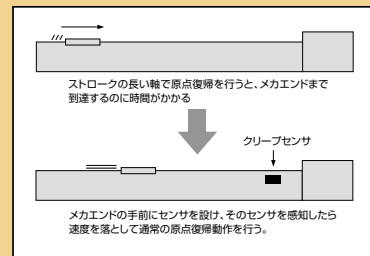
クリーブセンサ

型式 C (標準) CL (反対側取付)

対象機種 ISB、ISPB、SSPA、ISA、ISPA、ISDB、ISPDB、IF、NS

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方式の為、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原点復帰速度へ落とすための近接センサです。
センサの取り付け位置は、モータ側から見てアクチュエータ本体右側が標準 (型式: C) となります。(次ページリミットスイッチ図参照)
センサの外側にはリミットスイッチと同様のカバーが付きます。
センサを反対側 (勝手違い) に設置したい場合は、CL (取付位置勝手違い) をご選択下さい。



標準ケーブルベア取付方向 / 拡張ケーブルベア取付方向

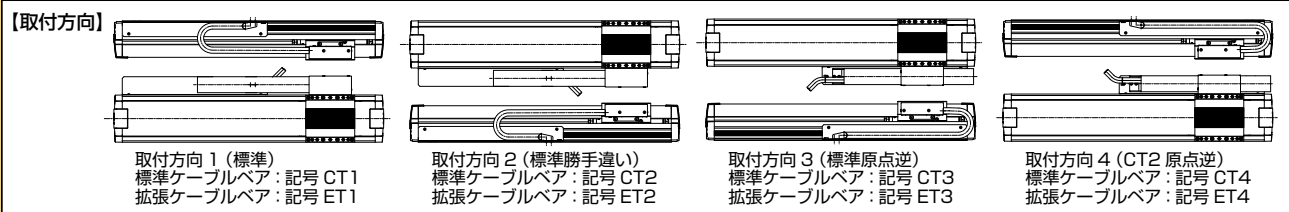
型式 CT1 / CT2 / CT3 / CT4 (標準ケーブルベア取付方向)

対象機種 NS

ET1 / ET2 / ET3 / ET4 (拡張ケーブルベア取付方向) ※拡張ケーブルベアは大型タイプ限定となります。

説明

ケーブルベアの取付方向を下記の4種類 (標準取付方向含む) から選択が可能です。(本体ベースはリーマ穴が右側、長穴が左側になります) また標準のケーブルベアでは容量が足りない場合に、容量を増やした拡張ケーブルベアの選択が可能です。(大型タイプ限定)



キー溝付仕様

型式 K

対象機種 RS

説明

回転軸の出力シャフトに位置決め用のキー溝加工を行います。

原点リミットスイッチ

型式 L (標準) LL (反対側取付) **対象機種** ISB、ISPB、SSPA、ISA、ISPA、ISDB、ISPDB、IF、NS、ZR

説明

単軸ロボットの通常の原点復帰動作は、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。

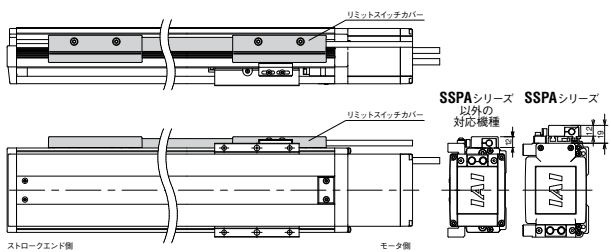
この原点復帰動作を押し当てでなく近接センサで感知して反転させるためのオプションがL(原点リミットスイッチ)です。Lオプションを指定しますと、HOME(原点検出用)、+OT(反モータ側オーバートラベル)、-OT(モータ側オーバートラベル)の3つの近接センサが装着されます。(HOMEと-OTは一体型のツインセンサとなります)反転位置の微調整を行いたい場合や確実性を高めたい場合にご利用下さい。(原点センサを大きく移動するとストロークが短縮する場合がありますのでご注意ください)

原点リミットスイッチ及びカバー取り付け位置は、モータ側から見てアクチュエータ本体の右側が標準(型式:L)となります。センサを反対側(勝手違い)に設置したい場合は、LL(取付位置勝手違い)をご選択下さい。

ISA/ISPA-WXM/WXMX、NSシリーズは、リミットスイッチが本体内部に装着されますので本体側面にカバーは付きません。

又、ZRシリーズはインクリメンタル仕様の場合のみリミットスイッチが標準装備となり、アブソリュート仕様の場合はリミットスイッチは不要となります。

※ISP-W/ISPDCR-Wはリミットスイッチが標準装備となります。又、リミットスイッチは本体内に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。(クリープセンサも内蔵されます)



シンクロ動作時マスター軸指定/スレーブ軸指定

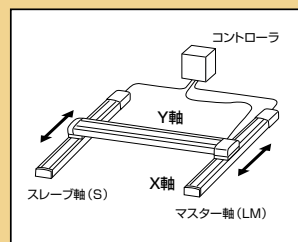
型式 LM(リミット仕様マスター軸指定) LLM (反対側取付) S(スレーブ軸指定) **対象機種** ISB、ISPB、SSPA、ISA、ISPA、ISDB、ISPDB、IF

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、同じ仕様(タイプ、リードモータ出力、ストローク)にする必要があります。

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。リミットスイッチ及びカバー取付位置はモータ側から見てアクチュエータ本体の右側が標準となります。マスター軸のリミットスイッチを反対側(勝手違い)に設置したい場合はLLMをご選択下さい。



防錆皮膜処理

型式 MD **対象機種** SSPA

説明

SSPAシリーズ専用のオプションです。ベース基準面(底面・側面)、スライダ基準面(上面・側面)に防錆処理(電解防錆黒色被膜処理)を施します。錆が出やすい環境、発塵を抑えたい場合などに使用します。

原点逆仕様

型式 NM **対象機種** ISB、ISPB、SSPA、ISA、ISPA、ISDB、ISPDB、IF、FS

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** ISB、ISPB、SSPA、ISA、ISPA、ISDB、ISPDB、IF、NS (標準装備)

説明

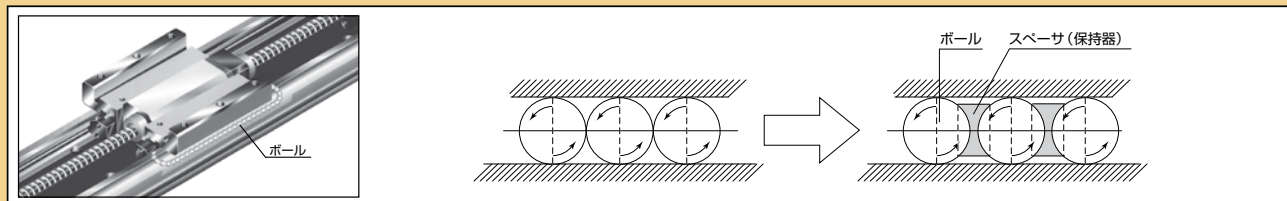
ガイドのボール(鋼球)とボールの間にスペーサ(保持器)を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。

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。

- ※ ISB/ISPB-SXL/MXL/LXL、ISA/ISPA-WXM/WXMXではご使用出来ません。
- ※ ISB/ISPB/ISDB/ISPDBのボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合には、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。詳細は各タイプのページをご参照ください。



■真直度高精度仕様

型式 **ST**対象機種 **ISB、ISPB、ISDB、ISPDB、SSPA**

説明

スライダの運動平行度(水平/垂直)、スライダの運動真直度(水平/垂直)の走り精度を高レベルで規定した精密アクチュエータです。それぞれの走り精度はアクチュエータのストローク毎に規定されます。下表は、1mあたりの規格値になります。ストローク毎の規格値の算出方法は、「アルミベースと鉄ベース」の計算例を参照下さい。

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)	真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕
2	運動真直度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は 一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は 一律0.008mmとする〕

(※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

「アルミベースと鉄ベース」の計算例(真直度高精度仕様 有り)

① アルミベース ISB/ISPB/ISDB/ISPDB/ISDBCR/ISPDBCRシリーズ

例) ストローク 1500mmの場合

運動平行度 → 0.03mm(1mあたりの規格値) × 1.5m(ストローク) = 0.045mm

運動真直度 → 0.02mm(1mあたりの規格値) × 1.5m(ストローク) = 0.03mm

※小数点第4位を切り上げ

② 鉄ベース SSPA/SSPDACRシリーズ

例) ストローク 900mmの場合

運動平行度 → 0.03mm(1mあたりの規格値) × 0.9m(ストローク) = 0.027mm

運動真直度 → 0.015mm(1mあたりの規格値) × 0.9m(ストローク) = 0.014mm

※小数点第4位を切り上げ

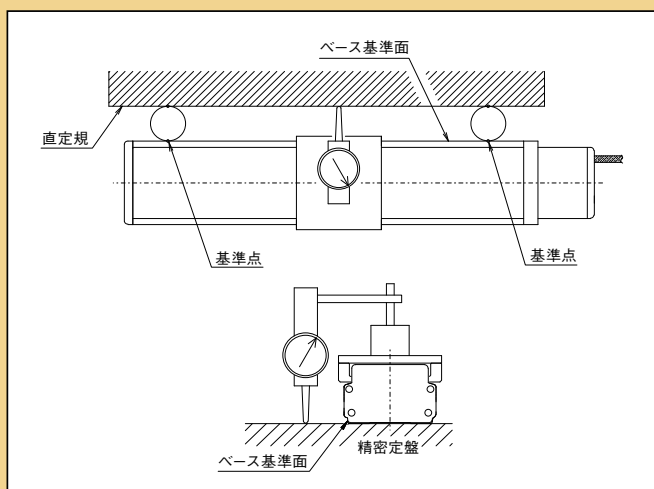
1 運動平行度(水平/垂直)

① ベース基準面とスライダ運動の平行度(水平)

ベースを精密定盤に固定した状態で、スライダ上のインジケータをベース基準面の両端2点と平行に置いた直定規に当て、ストローク全域を移動させたときの測定値の最大差を表します。

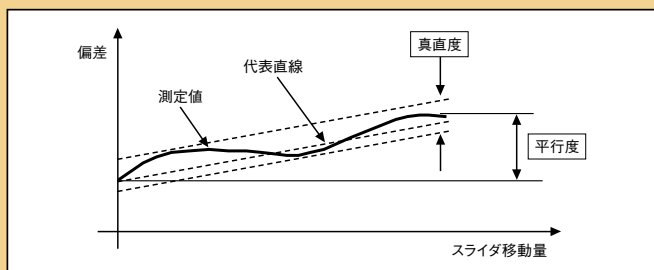
② ベース取付面とスライダ運動の平行度(垂直)

ベースを精密定盤に固定した状態で、スライダ上のインジケータを定盤に当て、ストローク全域を移動させたときの測定値の最大差を表します。



2 運動真直度(水平/垂直)

ベースを精密定盤に固定した状態で、直定規もしくはオートコリメーターを用いて測定したスライダ運動の代表直線からのずれ量を表します。



ダブルスライダ仕様

型式 **W**対象機種 **ISA、ISPA、ISB、ISPB、ISDB、ISPDB、IF**

説明

ボールネジまたは駆動ベルトに接続されていないフリーのスライダを追加するオプションです。

スライダをダブルにすることで、モーメント及び張り出し負荷を大きくすることが出来ます。(詳細はP101をご参照下さい)

※中間サポート付タイプ(MXMX/LXMX/LXUWX/MX/LX)では使用出来ません。

単軸ロボットシリーズ メンテナンス品

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 ※2	対応コントローラ	モーターケーブル※3 (モーターロボットケーブル)	エンコーダケーブル※3 (エンコーダロボットケーブル)		ブレーキボックス
						XSEL-J/K	SCON/SSEL XSEL-P/Q	
IS	MXMX ※1	設定なし	WR-ISMX-(ストローク)	SCON-CA (P665) SSEL-C (P687) XSEL-J/K/P/Q (P699)	CB-X-PA□□□□ (エンコーダケーブル) (P115) CB-X-LC□□□□ ※4 (リミットスイッチケーブル) (P116)	CB-X1-PA□□□□ (標準仕様) (P116) CB-X1-PLA□□□□ ※5 (リミットスイッチ付仕様) (P116)	設定なし	
	LXMX ※1		WR-ISLX-(ストローク)					
	LXUWX ※1		WR-ISUWX-(ストローク)					
ISP	WXMX(600W) ※1		WR-WXMX1-(ストローク)					
	WXMX(750W) ※1		WR-WXMX2-(ストローク)					
ISB ISPB	SXM		設定なし					
	SXL		設定なし					
	MXM		設定なし					
	MXL		設定なし					
	MXMX		WR-MXMB-(ストローク)					
	LXM		設定なし					
	LXL		設定なし					
	LXMX		WR-LXMB-(ストローク)					
SSPA	LXUWX		WR-LXUB-(ストローク)					
	SXM		設定なし					
	MXM		設定なし					
ISA ISPA	LXM		設定なし					
	SXM		設定なし					
	SYM		設定なし					
	SZM	設定なし						
	MXM	設定なし						
	MYM	設定なし						
	MZM	設定なし						
	MXMX	WR-MXMA-(ストローク)						
	LXM	設定なし						
	LYM	設定なし						
	LZM	設定なし						
ISA ISPA	WXMX(600W)	WR-WXMA1-(ストローク)						
	WXMX(750W)	WR-WXMA2-(ストローク)						
ISD	S ※1	ST-S1-(ストローク)	設定なし					
	M ※1	ST-M1-(ストローク)	WR-MX1-(ストローク)					
	MX ※1	ST-MX1-(ストローク)	設定なし					
	L ※1	ST-L1-(ストローク)	WR-LX1-(ストローク)					
ISDA ISPDA	LX ※1	ST-LX1-(ストローク)	WR-LX1-(ストローク)					
	S ※1	ST-SA1-(ストローク)	設定なし					
	M ※1	ST-MA1-(ストローク)	WR-MXA1-(ストローク)					
	MX ※1	ST-MXA1-(ストローク)	設定なし					
ISDB ISPDB	L ※1	ST-LA1-(ストローク)	WR-LXA1-(ストローク)					
	LX ※1	ST-LXA1-(ストローク)	WR-LXA1-(ストローク)					
	S	ST-SB1-(ストローク)	設定なし					
	M	ST-MB1-(ストローク)	WR-MXB1-(ストローク)					
IF	MA	設定なし						
	NM/NO	設定なし						
	WM/WO	設定なし						
FS	LM/LO/HM	設定なし						
	RS-30/60	設定なし						
NS	SXMS/SXMM	設定なし	WR-NMX(ストローク)	SCON-CA (P665) SSEL-C (P687) XSEL-P/Q (P699)	設定なし	CB-X3-PA□□□□ (標準仕様) (P116) CB-X2-PLA□□□□ ※5 (リミットスイッチ付仕様) (P116)	設定なし	
	SZMS/SZMM		RCB-110-RA13-0					
	MXMS/MXMM		設定なし					
	MXMXS		RCB-110-RA13-0					
	MZMS/MZMM		設定なし					
	LXMS/LXMM		RCB-110-RA13-0					
	LXMXS		WR-NLX-(ストローク)					
LZMS/LZMM	RCB-110-RA13-0							
ZR	S	設定なし	XSEL-P/Q (P699)	Z軸:CB-X1-PA□□□□ (P116)	RCB-110-RA13-0			
	M	設定なし		R軸:CB-X1-PLA□□□□ (P116)				

※1 旧製品のため、当カタログに製品ページはございません。
 ※2 中間サポートワイヤーは、2本1セットになります。
 ※3 モーターケーブル及び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。
 ※4 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。
 ※5 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。)

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
防滴対応
直交
ロボット
デュアルトップ
ロボット
IXSスクリュー
ロボット
コントローラ
技術資料
インテグレーション

単軸ロボットシリーズ 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。

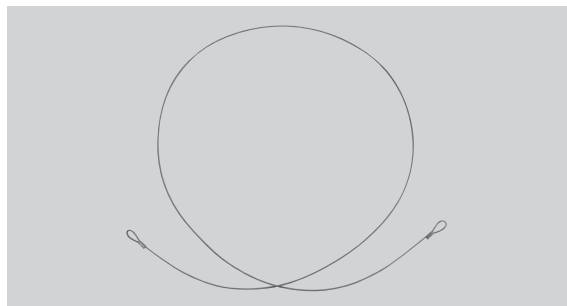
型式： オプション アクチュエータ アクチュエータ
記号 - タイプ記号 - ストローク
(例) ST - SA1 - 200



中間サポート用ワイヤー

中間サポートタイプ (ISB/ISPB-MXMX/LXMX/LXUWX, ISA/ISPA-MXMX/LXMX/LXUWX/WXMX, ISDB/ISPDB-MX/LX, NS-MXMXS/LXMXS) 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択して下さい。*ワイヤーは、2本1組となります。

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

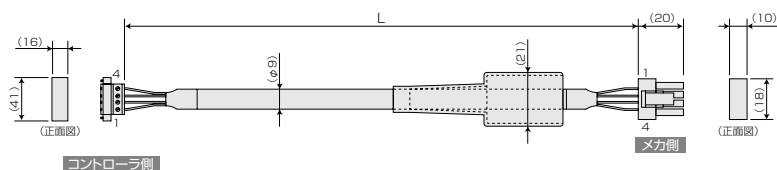
アクチュエータのケーブルジョイントコネクタとコントローラを接続するジョイントケーブルです。
モータ電源用のモーターケーブルと、エンコーダ信号用のエンコーダケーブルがあります。
アクチュエータの機種によってケーブルの種類が変わりますので、前ページの一覧表から目的のケーブルをご確認下さい。
またケーブルをケーブルベア等に入れて動かす場合は、耐屈曲性能に優れたロボットケーブルをご使用下さい。(※1)

(※1) 単軸ロボット用モータ・エンコーダケーブルは全て標準ケーブルがロボットケーブルとなります。

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



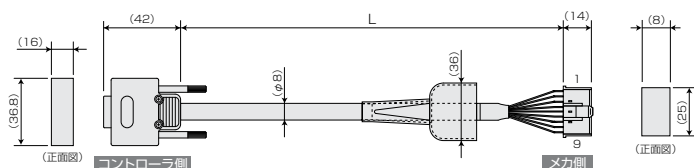
最小曲げR r=51mm以上(可動使用の場合)

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



最小曲げR r=44mm以上(可動使用の場合)

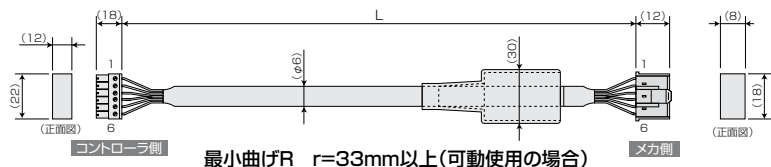
配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.15sq (圧着)	—	—	1	1	BAT+	黒	0.15sq (圧着)
	—	—	2	2	BAT-	黄	
	—	—	3	3	SD	青	
	—	—	4	4	SD	橙	
	—	—	5	5	VCC	緑	
	—	—	6	6	GND	茶	
	青	SD	7	7	FG	ドレン	
	橙	SD	8	8	BK-	灰	
	黒	BAT+	9	9	BK+	赤	
	黄	BAT-	10				
	緑	VCC	11				
	茶	GND	12				
	灰	BK-	13				
	赤	BK+	14				
	—	—	15				

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



最小曲げR r=33mm以上(可動使用の場合)

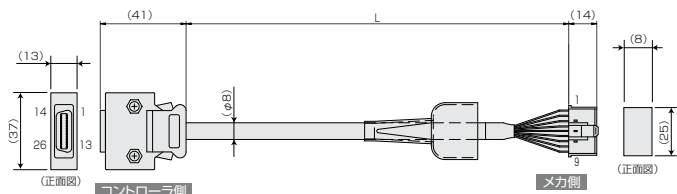
配線	色	信号	No	No	信号	色	配線
AWG24	空	24VOUT	6	1	24VOUT	空	AWG24 (圧着)
	桃	N	5	2	N	桃	
	草	LS	4	3	LS	草	
	橙	CREEP	3	4	CREEP	橙	
	灰	OT	2	5	OT	灰	
	1B/空	RSV	1	6	RSV	1B/空	

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



最小曲げR r=44mm以上(可動使用の場合)

プラグハウジング: XMP-09V (白庄)
ソケットコンタクト: BXA-001T-P0.6 (白庄) ×9
リテーナ: XMS-09V (白庄)
注B: 圧着線は、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
AWG26 (10ダ付)	-	-	10	1	BAT+	紫	AWG26 (圧着)
	-	-	11	2	BAT-	灰	
	-	E24V	12	3	SD	ダイダイ	
	-	OV	13	4	SD	ダイダイ	
	-	LS	26	5	VCC	赤	
	-	CREEP	25	6	GND	黒	
	-	OT	24	7	FG	ドレン	
	-	RSV	23	8	BK-	青	
	-	-	9	9	BK+	黄	
	-	-	18	-	-	-	
	-	-	19	-	-	-	
	-	A+	1	1	A	白/青	
	-	A-	2	2	A	白/黄	
	-	B+	3	3	B	白/赤	
	-	B-	4	4	B	白/黒	
	-	Z+	5	5	Z	白/白	
	-	Z-	6	6	Z	白/灰	
	-	-	7	7	LS+	白/ダイダイ	
-	-	8	8	FG	ドレン		
-	-	10	10	SD	ダイダイ		
-	-	12	12	BAT+	紫		
-	-	13	13	BAT-	灰		
-	-	14	14	VCC	赤		
-	-	15	15	GND	黒		
-	-	17	17	FG	ドレン		
-	-	18	18	LS-	白/緑		
-	-	19	19	BK-	青		
-	-	20	20	BK+	黄		
-	-	21	21	-	-		
-	-	22	22	-	-		

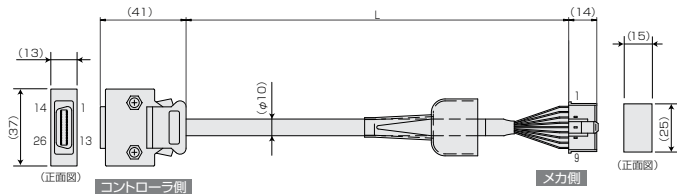
シールドはフードにグラウンド接続

ドレン線およびシールド編組

NS シリーズ用エンコーダケーブル (XSEL-P / Q、SSEL、SCON 用)

型式 **CB-X3-PA** □□□

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



最小曲げR r=58mm以上(可動使用の場合)

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

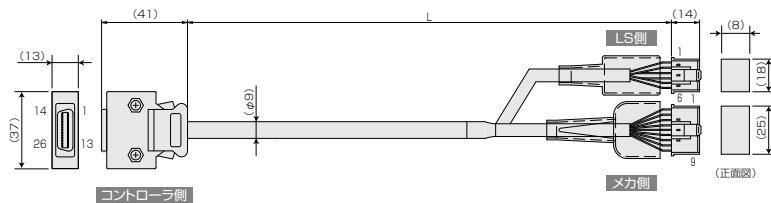
シールドはフードにグラウンド接続

ドレン線およびシールド編組

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



最小曲げR r=54mm以上(可動使用の場合)

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

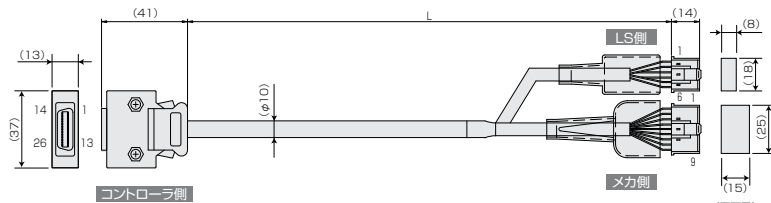
シールドはフードにグラウンド接続

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)

NS シリーズ用エンコーダケーブル (XSEL-P / Q、SSEL、SCON、LS 付仕様 接続用)

型式 **CB-X2-PLA** □□□

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



最小曲げR r=58mm以上(可動使用の場合)

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

シールドはフードにグラウンド接続

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)