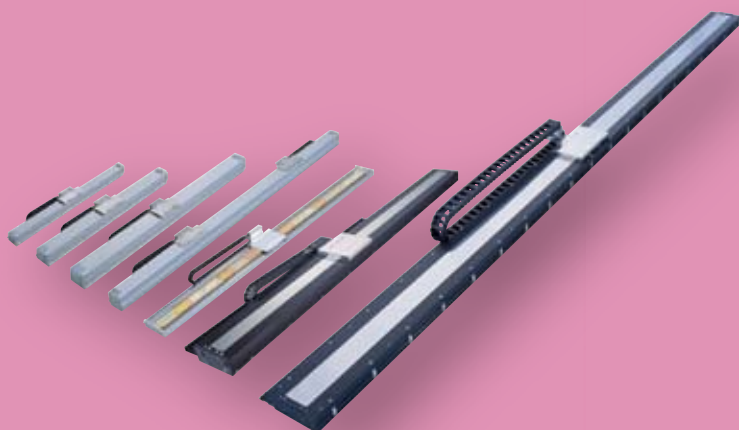


# リニアサーボ アクチュエータ

ロングストロークの高速搬送に



## LSA

リニアサーボアクチュエータ

## LSAS

リニアサーボアクチュエータ (疑似アブソリュート仕様)

### CONTENTS

特長	▶P.119
仕様一覧	▶P.123
コントローラ一覧	▶P.125
システム構成	▶P.126
使用例	▶P.129
機種選定	▶P.130
型式項目説明	▶P.132
製品仕様・寸法図	▶P.137
取付方法・取付姿勢	▶P.185
メンテナンス品	▶P.186

<b>LSA</b>	リニアサーボ アクチュエータ	インクリメンタル	シャフトタイプ	標準	シングル	幅60mm	LSA-S6SS	▶P. 137	
					マルチ	幅60mm	LSA-S6SM	▶P. 139	
				標準	シングル	幅80mm	LSA-S8SS	▶P. 141	
					マルチ	幅80mm	LSA-S8SM	▶P. 143	
				高推力	シングル	幅80mm	LSA-S8HS	▶P. 145	
					マルチ	幅80mm	LSA-S8HM	▶P. 147	
				標準	シングル	幅100mm	LSA-S10SS	▶P. 149	
					マルチ	幅100mm	LSA-S10SM	▶P. 151	
				高推力	シングル	幅100mm	LSA-S10HS	▶P. 153	
					マルチ	幅100mm	LSA-S10HM	▶P. 155	
				小型タイプ	標準	シングル	幅80mm	LSA-H8SS	▶P. 157
						マルチ	幅80mm	LSA-H8SM	▶P. 159
					高推力	シングル	幅80mm	LSA-H8HS	▶P. 161
						マルチ	幅80mm	LSA-H8HM	▶P. 163
				扁平タイプ	標準	シングル	幅145mm	LSA-L15SS	▶P. 165
					マルチ	幅145mm	LSA-L15SM	▶P. 166	
				中型タイプ	標準	シングル	幅100mm	LSA-N10SS	▶P. 167
						マルチ	幅100mm	LSA-N10SM	▶P. 168
					標準	シングル	幅150mm	LSA-N15SS	▶P. 169
						マルチ	幅150mm	LSA-N15SM	▶P. 170
				大型タイプ	高推力	シングル	幅150mm	LSA-N15HS	▶P. 171
						マルチ	幅150mm	LSA-N15HM	▶P. 172
					標準	シングル	幅193mm	LSA-N19SS	▶P. 179
						マルチ	幅193mm	LSA-N19SM	▶P. 180
大型タイプ	標準	シングル	幅210mm	LSA-W21SS	▶P. 181				
		マルチ	幅210mm	LSA-W21SM	▶P. 182				
	高推力	シングル	幅210mm	LSA-W21HS	▶P. 183				
		マルチ	幅210mm	LSA-W21HM	▶P. 184				
<b>LSAS</b>	リニアサーボ アクチュエータ	疑似アブソリュート	中型タイプ	標準	シングル	幅100mm	LSAS-N10SS	▶P. 173	
					マルチ	幅100mm	LSAS-N10SM	▶P. 174	
				標準	シングル	幅150mm	LSAS-N15SS	▶P. 175	
					マルチ	幅150mm	LSAS-N15SM	▶P. 176	
				高推力	シングル	幅150mm	LSAS-N15HS	▶P. 177	
					マルチ	幅150mm	LSAS-N15HM	▶P. 178	

IAA車軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

1メータ  
ロボット

コンタクトレス

技術資料  
ダウンロード

リニアサーボアクチュエータシリーズ

特長

仕様一覧表

システム構成

1

## さまざまな用途に対応した充実のフルラインナップ

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

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

2

## 疑似アブソリュートエンコーダタイプ追加

疑似アブソリュートエンコーダは、インクリメンタルとアブソリュートの長所を兼ね備えた新しいエンコーダ方式です。

- 電源投入時に約16mmの範囲で移動して現在位置を確認し、その場から動作が可能（原点まで移動する必要がないので、短時間で動作可能）
- 位置データをメモリに保持しないのでアブソバッテリーは不要（アブソバッテリー切れのトラブルを解消）



シャフトタイプ  
**LSA-S6**  
シリーズ  
(インクリメンタル)

シャフトタイプ  
**LSA-S8**  
シリーズ  
(インクリメンタル)

シャフトタイプ  
**LSA-S10**  
シリーズ  
(インクリメンタル)

小型タイプ  
**LSA-H8**  
シリーズ  
(インクリメンタル)

扁平タイプ  
**LSA-L15**  
シリーズ  
(インクリメンタル)

中型タイプ  
**LSA-N10/N15/N19**  
シリーズ  
(インクリメンタル)

**LSAS-N10/N15**  
シリーズ  
(疑似アブソリュート)

大型タイプ  
**LSA-W21**  
シリーズ  
(インクリメンタル)

使用例

機種選定資料

型式項目説明

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  
I-Xスカラ  
コントローラ  
技術資料  
インテグレーション



3

## コントローラは3タイプから選択可能

ポジショナー、パルス列、プログラムの  
3種類の制御方式に対応



ポジショナーとパルス列で  
動作可能な1軸コントローラ



ハイコストパフォーマンスを実現した  
1軸/2軸プログラムコントローラ



最大6軸同時制御可能な  
高性能プログラムコントローラ

**SCON SSEL**

**X-SEL**

## 1.性能／機能

### 最大可搬120kg,最長4.15mの搬送が可能

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

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

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

### マルチスライダとシンクロ機能

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

## 2.バリエーション／構造

### 小型から大型まで豊富なラインナップ

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

### コンパクト・低価格を実現したシャフトタイプ

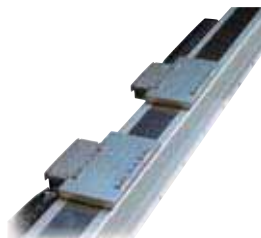
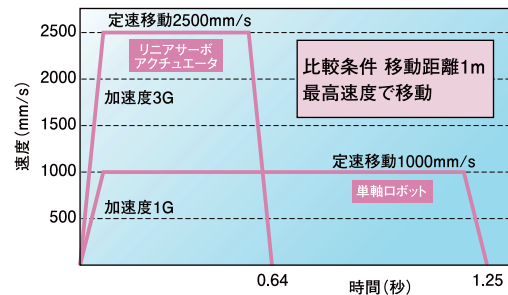
シャフトの中に磁石を内蔵し、それを囲む様にコイルを配置することで全方向の磁束を使用出来るため、コンパクトながら高推力の発生が可能です。しかも磁石が少なく出来るため低価格化が可能になりました。

### 高荷重に対応した大型高推力タイプ

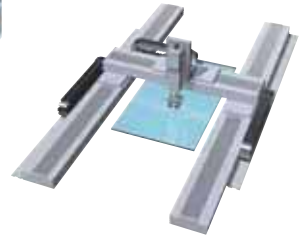
大型高推力タイプは、120kgの高荷重に対応出来るようローラータイプのガイド構造を採用。ボールタイプのガイドに比べ荷重に対する弾性変形が少ないため、静かで滑らかな走行と高いモーメント剛性を実現しました。



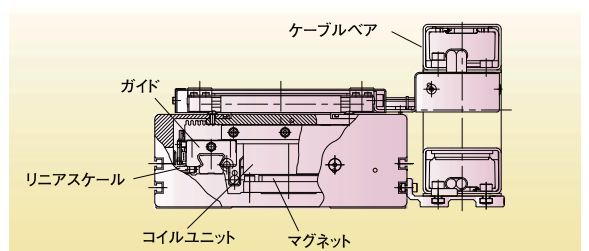
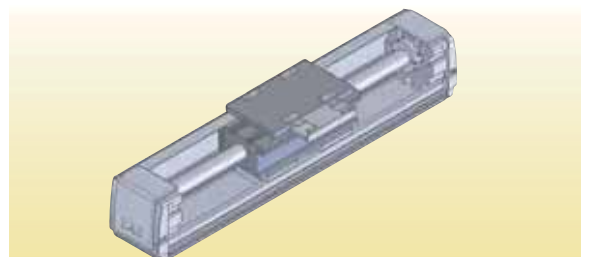
■リニアと単軸ロボットの移動時間比較



マルチスライダ



シンクロ動作



大型タイプ断面図

使用例

機種選定資料

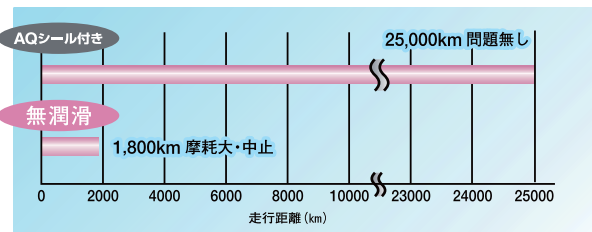
型式項目説明

### 3.メンテナンス性／低コスト

#### 長期メンテナンスフリーを実現したAQシール装備

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

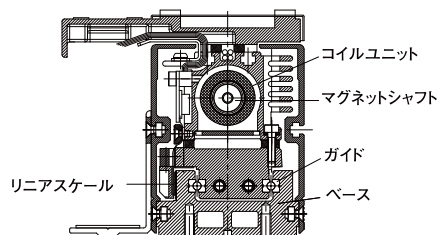
■走行試験データ(AQシールの有無による)



#### 低コスト

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

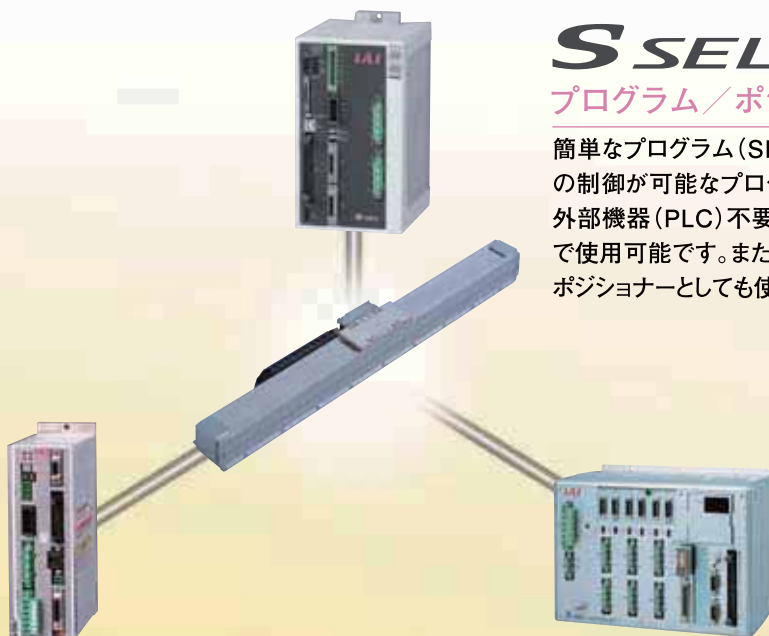
■シャフトタイプ断面図



### 4.コントローラ

#### 簡単制御

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



#### S SEL

##### プログラム／ポジションナー

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

#### S CON

##### ポジションナー／パルス列制御

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

#### X-SEL

##### プログラム／最大6軸制御

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

IA単軸ロボット  
リニアサーボアクチュエータ  
クリーンルーム対応  
防滴対応  
直交ロボット  
デフレクトアップ型ロボット  
I-Xスケールロボット  
コントローラ  
技術資料  
インテグレーション



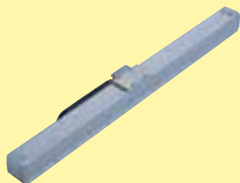
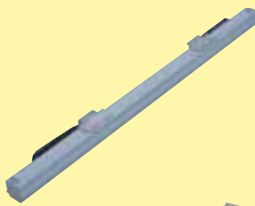
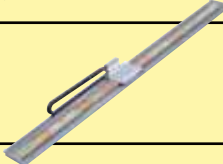
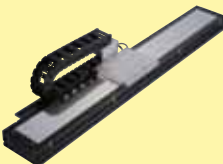
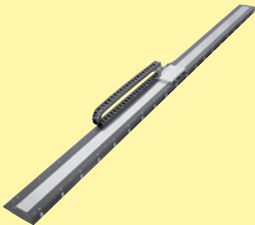
リニアサーボアクチュエータシリーズ

特長

仕様一覧表

システム構成


## ■アクチュエータ仕様一覧

		外観	型式 (タイプ)	本体幅 (mm)	スライダ		ストローク (mm)	推力 (N)	最大 可搬質量 (kg)	最高速度 (mm/s)	掲載 ページ	
LSA シリーズ	インクリメンタル	シャフトタイプ		S6SS	60	標準	シングル	48~1248	15	3	2500	P137
				S6SM			マルチ					40~1048
				標準	シングル	60~1620	25	5	P141			
					マルチ	60~1440			P143			
				高推力	シングル	60~1620	35	7	P145			
					マルチ	60~1380			P147			
				標準	シングル	90~2070	65	15	P149			
					マルチ	60~1860			P151			
				高推力	シングル	90~2070	80	20	P153			
					マルチ	105~1815			P155			
			小型タイプ		標準	シングル	50~1650	30	5	P157		
						マルチ	130~1430			P159		
		高推力			シングル	50~1550	60	8	P161			
					マルチ	130~1230			P163			
		扁平タイプ		標準	シングル	150~1650	30	5	P165			
					マルチ	50~1450			P166			
		中型タイプ		標準	シングル	100~4100	54	15	P167			
					マルチ	100~3900			P168			
				標準	シングル	150~4150	86	20	P169			
					マルチ	150~3950			P170			
高推力	シングル			100~4100	125	30	P171					
	マルチ			150~3850			P172					
標準	シングル			144~2592	100	30	P179					
	マルチ			72~2232			P180					
大型タイプ		標準	シングル	1050~4155	200	60	P181					
			マルチ	730~3835			P182					
		高推力	シングル	895~4000	400	120	P183					
			マルチ	420~3525			P184					

使用例

機種選定資料

型式項目説明

			外観	型式 (タイプ)	本体幅 (mm)	スライダ		ストローク (mm)	推力 (N)	最大 可搬質量 (kg)	最高速度 (mm/s)	掲載 ページ
LSAS シリーズ	疑似 アブリュート	中型 タイプ		N10SS	100	標準	シングル	100~4100	54	15	2500	P173
				N10SM			マルチ					100~3900
				N15SS	150	標準	シングル	150~4150	86	20		P175
				N15SM			マルチ	150~3950				P176
				N15HS		高推力	シングル	100~4100	125	30		P177
				N15HM			マルチ	150~3850				P178

IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IXSカメラ  
ロボット

コントローラ

技術資料  
ダウンロード



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  
ロボットテールトップ型  
ロボット1Xスラム  
ロボット

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

リニアサーボアクチュエータシリーズ




リニアサーボアクチュエータシリーズ

特長

仕様一覧表

システム構成

## ■コントローラ仕様一覧

外観	特長	制御軸数	プログラム数	ポジション数	入力電源	型式 (シリーズタイプ)	掲載 ページ
	ポジショナーとパルス列制御が可能な低価格1軸ポジショナー	1軸	—	512	単相 AC200V	SCON-CA	P665
	プログラム制御にて補間動作が可能な低価格2軸コントローラ	1軸 2軸	128プログラム 9999ステップ	20000	単相 AC100V AC200V	SSEL-C	P687
	最大6軸の同時動作が可能な高機能多軸コントローラ フィールドネットワークにも対応	1軸 2軸 3軸 4軸 5軸 6軸	128プログラム 9999ステップ	20000	単相/三相 AC200V	XSEL-P XSEL-Q	P699

## ■アクチュエータ／コントローラ動作対応表

		コントローラ		
		SCON-CA	SSEL-C	XSEL-P/Q
LSA シリーズ	シャフトタイプ	○	○	○
	小型タイプ	○	○	○
	扁平タイプ	○	○	○
	中型タイプ	○	○	○
	大型タイプ(標準)	○	○	○
	大型タイプ(高推力)	×	×	○
LSAS シリーズ	中型タイプ	○	○	○

使用例

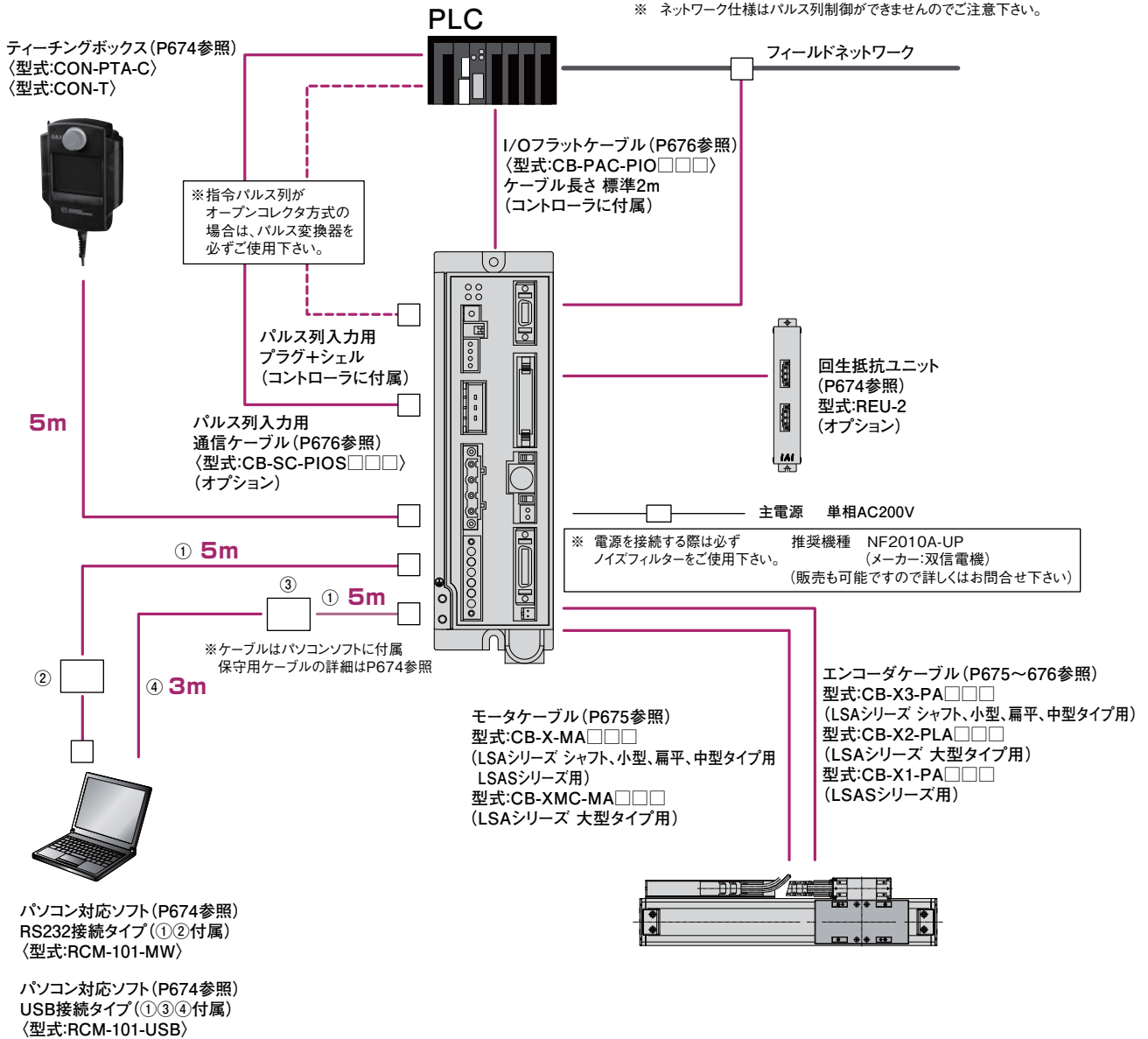
機種選定資料

型式項目説明

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  
デフレクトアップ  
ロボット  
I-Xシステム  
コントローラ  
技術資料  
インテグレーション

システム構成 リニアサーボアクチュエータシリーズ

SCONコントローラ



パソコン対応ソフト付属ケーブル

- ① 外部機器通信ケーブル  
型式:CB-RCA-SIO050
- ② RS232変換アダプタ  
型式:RCB-CV-MW
- ③ USB変換アダプタ  
型式:RCB-CV-USB
- ④ USBケーブル  
型式:CB-SEL-USB030

特長

仕様一覧表

システム構成

IA 単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

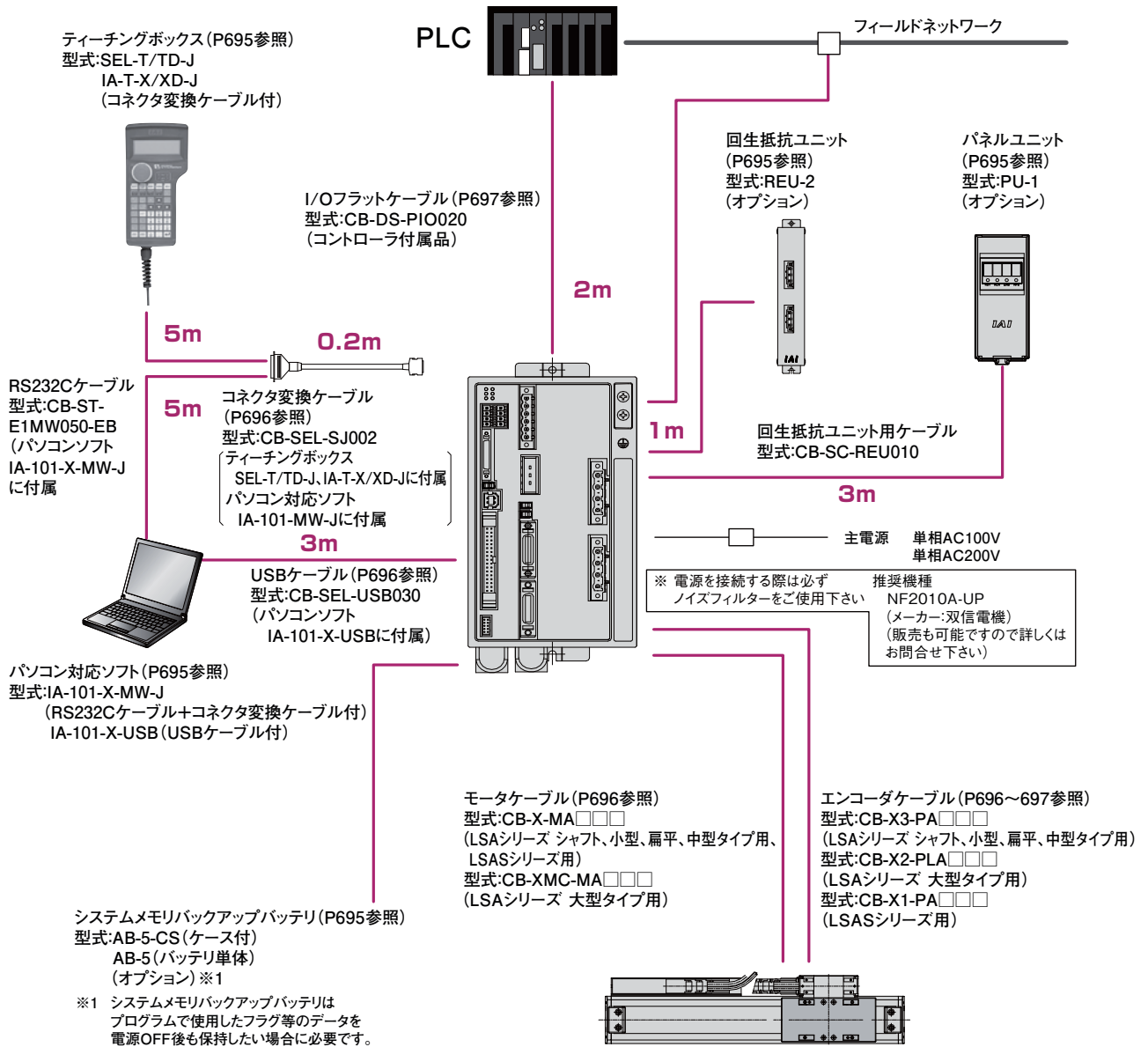
1Xスラム  
ロボット

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

システム構成 リニアサーボアクチュエータシリーズ

SSELコントローラ



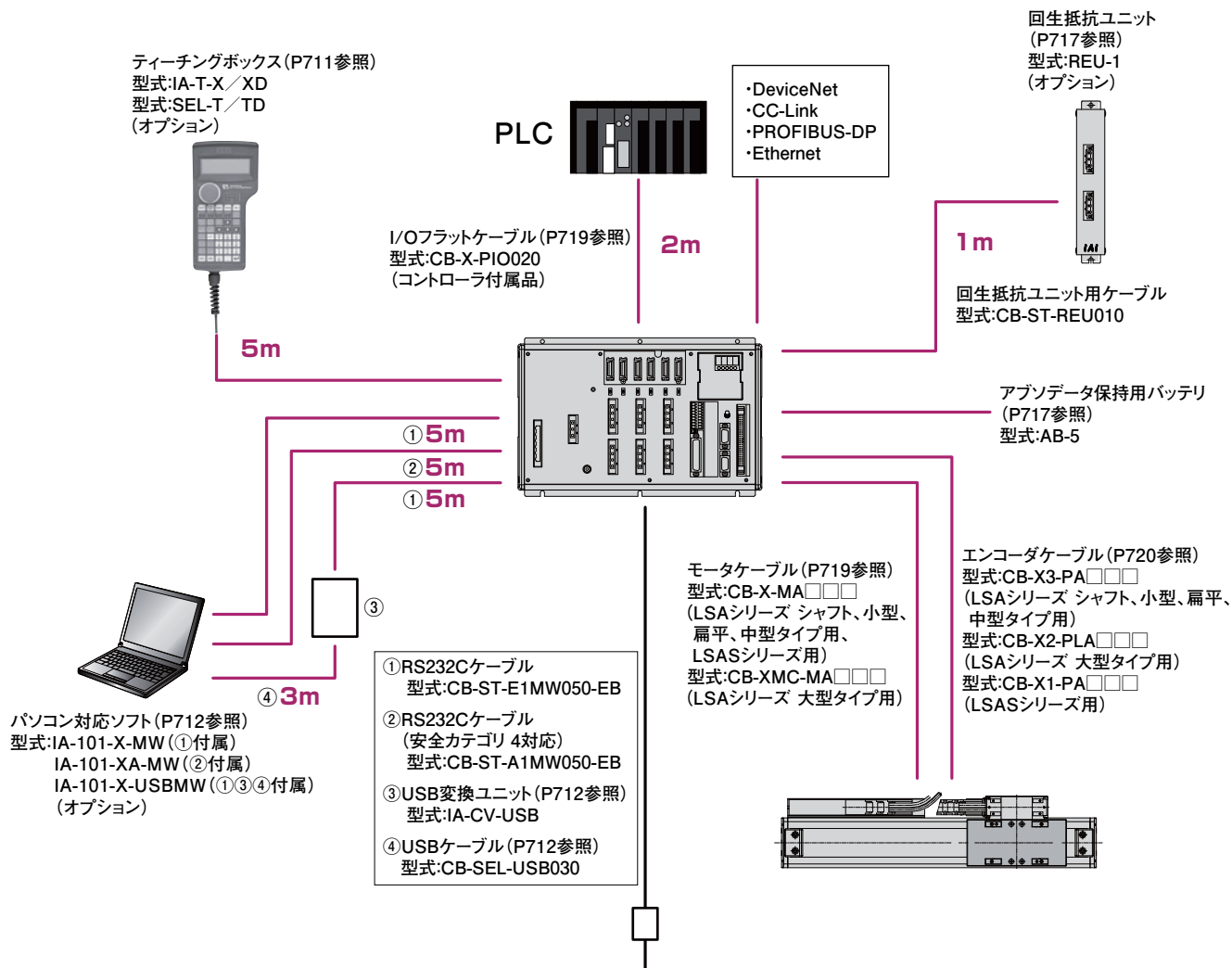
使用例

機種選定資料

型式項目説明

**システム構成** リニアサーボアクチュエータシリーズ

**XSELコントローラ**



主電源 単相AC200V/三相AC200V

※電源を接続する際は必ず以下のフィルタ相当品を取り付けて下さい。

- ・ノイズフィルタ 推奨機種 三相 TAC-20-683(メーカー COSEL)  
単相 NBH-20-432(メーカー COSEL)
- ・リングコア 推奨機種 ESD-R-25(メーカー NECTーキン)
- ・クランプフィルタ 推奨機種 制御電源用 ZCAT3035-1330(メーカー TDK)  
モータ電源用 RFC-H13(メーカー 北川工業)
- ・サージプロテクタ 推奨機種 三相 R・A・V-781BXZ-4  
単相 R・A・V-781BWZ-4  
(メーカー 岡谷電機産業)

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

防滴対応

直交  
ロボットテールトップ型  
ロボットI-Xスキャン  
ロボット

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

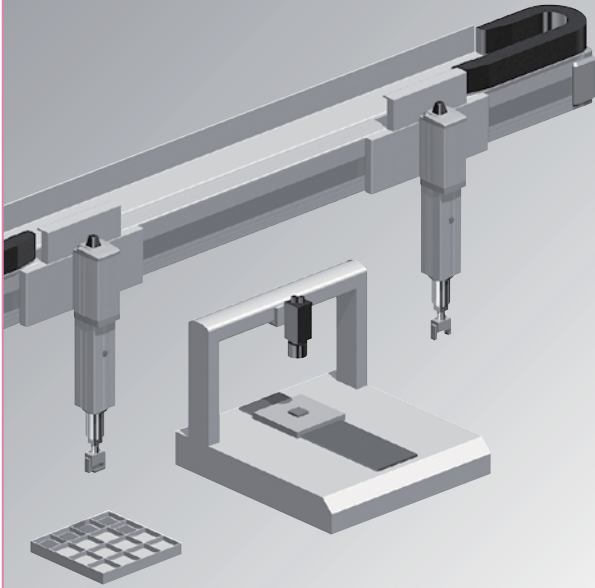
特長

仕様一覧表

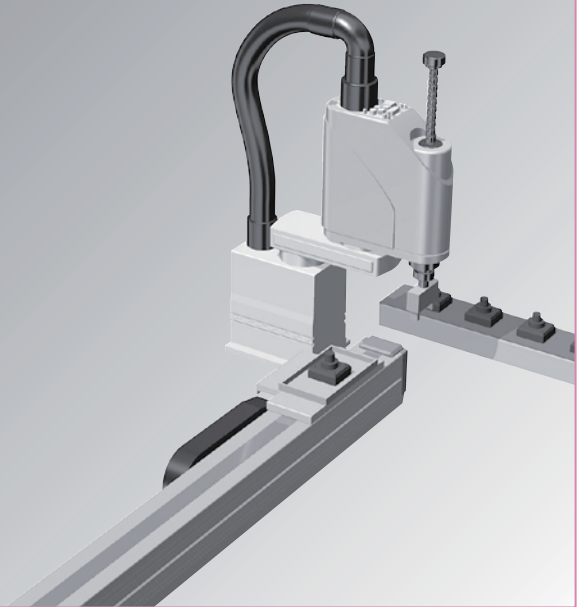
システム構成

**使用例** リニアサーボアクチュエータシリーズ**ローダー／アンローダー**

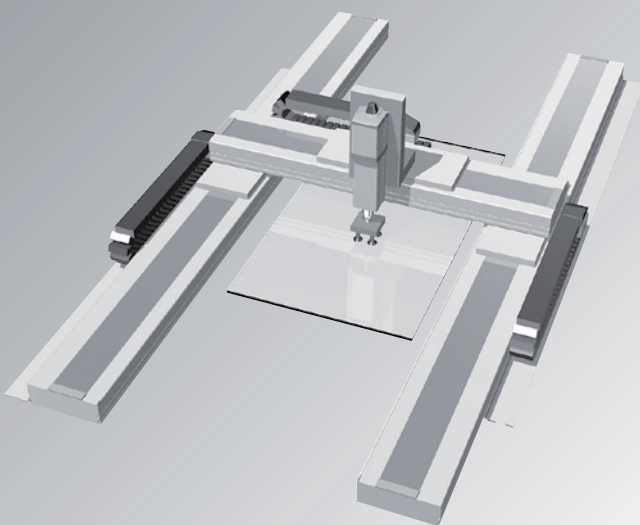
マルチスライダを使用することでアクチュエータ2台が1台で済み、省スペースとコストダウンが可能になります。

**工程間の部品搬送**

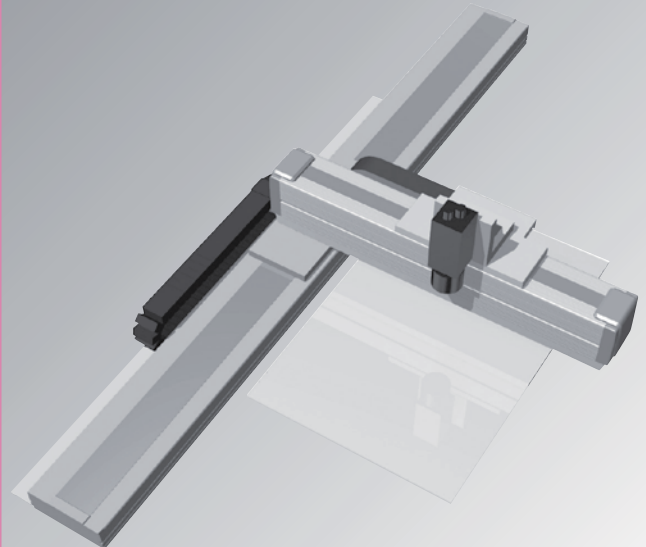
最大3Gの加速度と2.5m/sの最高速度によりサイクルタイムの短縮が可能になります。

**ガラス基板搬送装置**

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

**ガラス基板の検査装置**

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

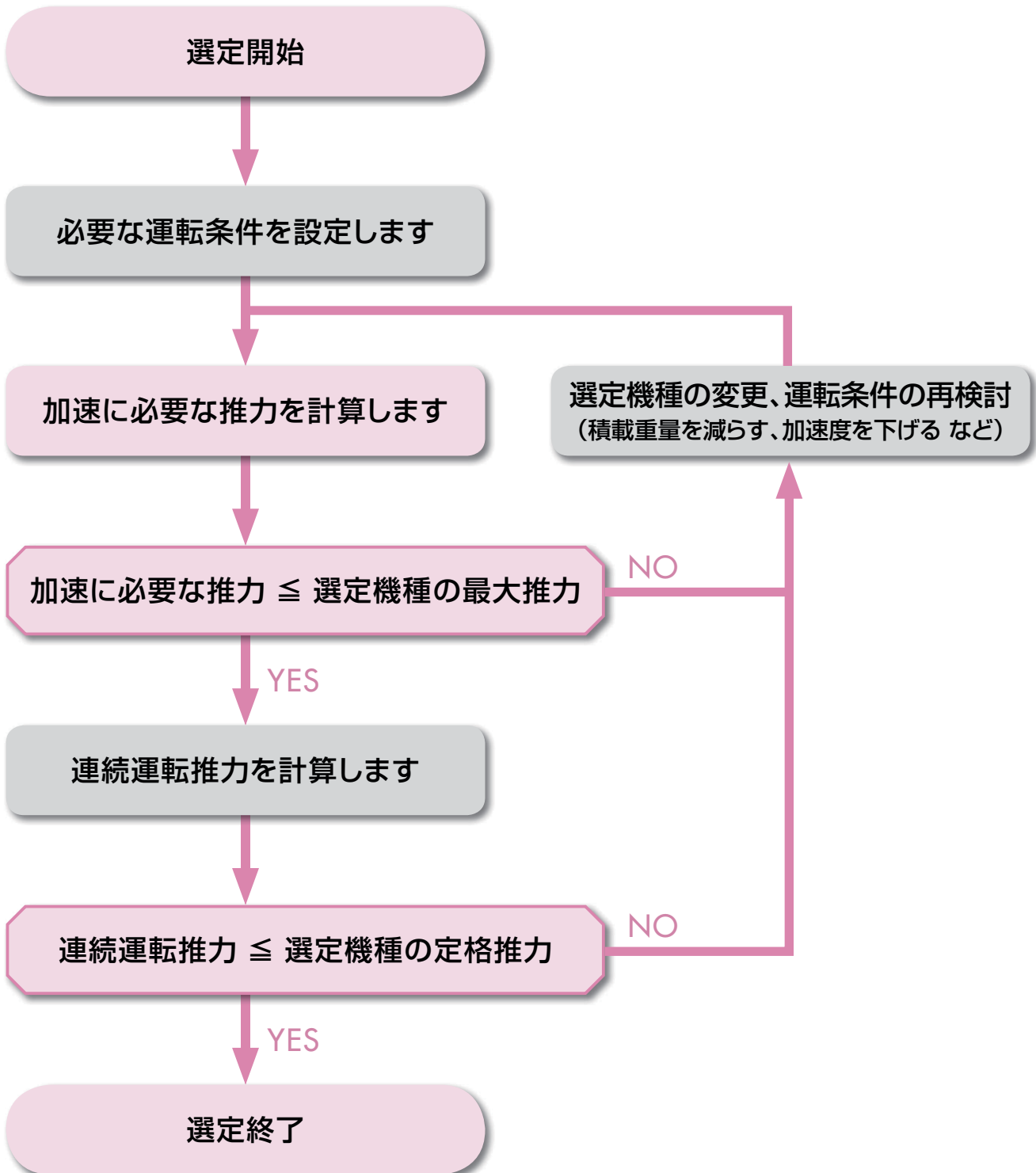


リニアサーボアクチュエータ **選定フローチャート**

リニアサーボアクチュエータの選定は以下の流れで行います。

実際の計算は専用の機種選定ソフト(弊社ホームページからダウンロード出来ます)をご使用下さい。

[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



- IAI 単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリーンルーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テーブルトップ型ロボット
- 1Xスラムロボット
- コントローラ
- 技術資料

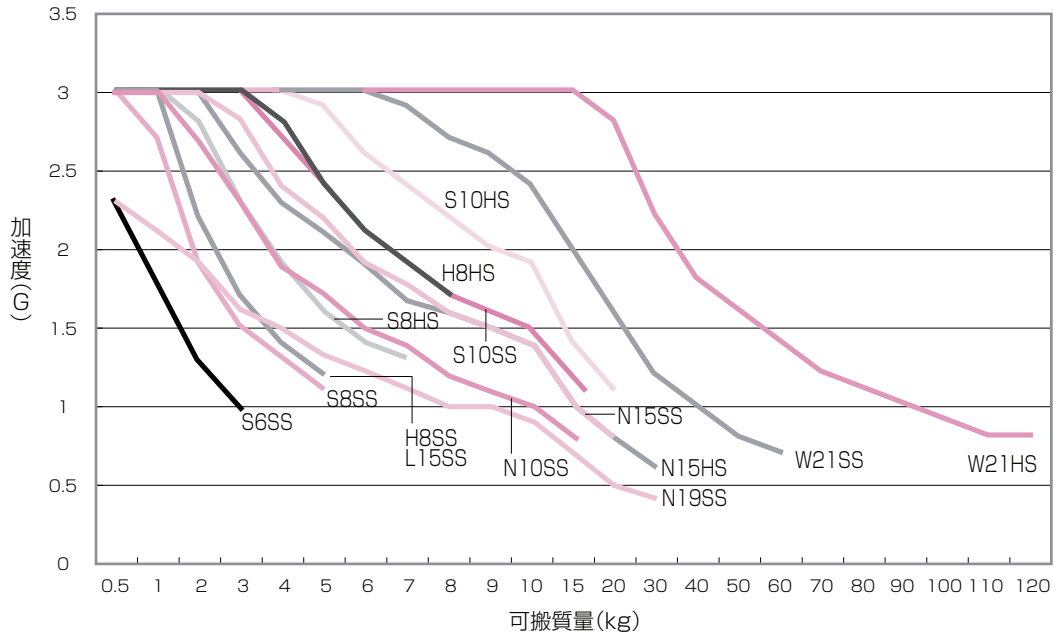
特長 仕様一覧表 システム構成

**選定の目安** リニアサーボアクチュエータシリーズ

■ 加速度と可搬質量の相関図(機種別)

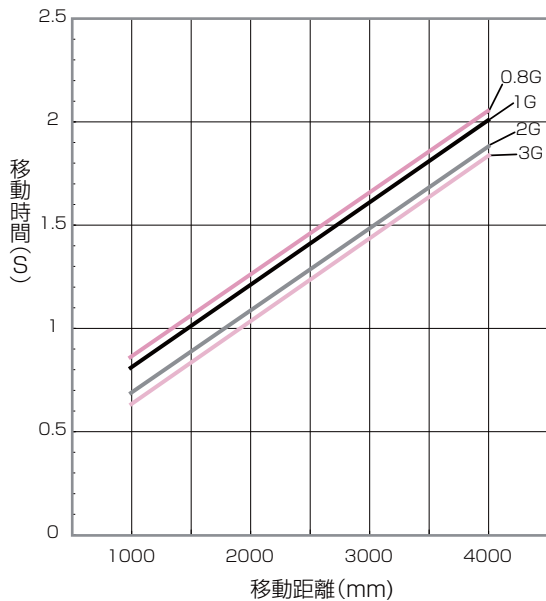
速度2500mm/sで動作させた場合の可搬質量別の最大加速度を表しています。ご希望の搬送条件(ワーク質量)から機種選定の目安としてご使用下さい。

注)下記グラフは、デューティは考慮されていませんのでご注意下さい。



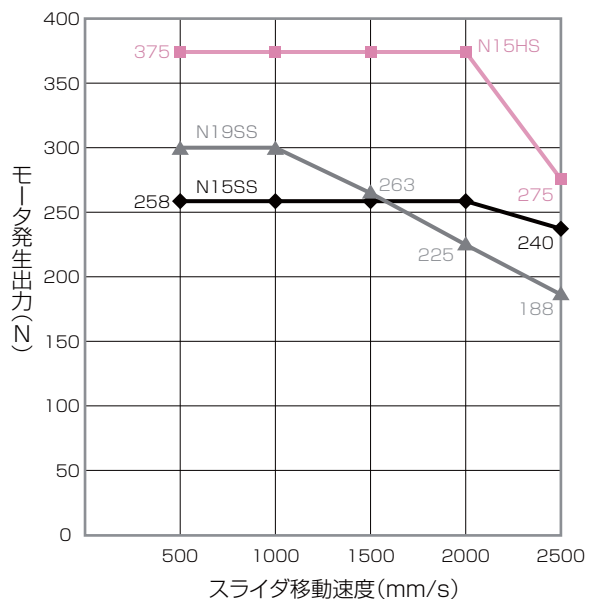
■ 速度・加速度別移動時間

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



■ N15S□/N15H□/N19S□の最大推力

N15S□/N15H□/N19S□の最大推力は、スライダの移動速度により変化します。機種選定の際に目安としてご使用下さい。



使用例

リニアサーボアクチュエータシリーズ

機種選定資料

リニアサーボアクチュエータシリーズ

型式項目説明

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テールトップ型  
ロボット  
I/Aスケール  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
インシミュレーション

[LSAシリーズ]

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

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

**I** インクリメンタル

100	100W
100S	100W(※1)
200	200W
200S	200W(※2)
300S	300W(※3)
400	400W
1000	1000W

(※1)N10SS/N10SM専用  
(※2)S10HS/S10HM/N15SS/  
N15SM/N15HS/N15HM専用  
(※3)N19SS/N19SM専用

48	48mm
?	?
4155	4155mm

※機種によりストロークは異なります。

N	ケーブルなし
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定

T2	SCON
	SSEL
	XSEL-P/Q

CT2	ケーブルルベア 選択型式
CT3	
CT4	
CT5	
CT6	
US1	
US2	※134ページの ケーブルルベア 選択オプション 型式参照
US3	
US4	
US5	
US6	
UM1	
UM2	
UM3	
UM4	
UM5	
UM6	
L	原点リミットスイッチ (大型タイプのみ設定、標準装備)

※ユーザー用ケーブルルベアは  
ストローク2000mm以下の  
場合のみ対応可能です。  
※扁平タイプ、N19SS、N19SM  
大型タイプには  
ユーザー用ケーブルルベアの  
設定はありません。

シャフト タイプ	S6SS	幅60mmシングルスライダ
	S6SM	幅60mmマルチスライダ
	S8SS	幅80mmシングルスライダ
	S8SM	幅80mmマルチスライダ
	S8HS	幅80mm高推力シングル
	S8HM	幅80mm高推力マルチ
	S10SS	幅100mmシングルスライダ
	S10SM	幅100mmマルチスライダ
	S10HS	幅100mm高推力シングル
	S10HM	幅100mm高推力マルチ
小型 タイプ	H8SS	幅80mmシングルスライダ
	H8SM	幅80mmマルチスライダ
	H8HS	幅80mm高推力シングル
	H8HM	幅80mm高推力マルチ
扁平 タイプ	L15SS	幅145mmシングルスライダ
	L15SM	幅145mmマルチスライダ
中型 タイプ	N10SS	幅100mmシングルスライダ
	N10SM	幅100mmマルチスライダ
	N15SS	幅150mmシングルスライダ
	N15SM	幅150mmマルチスライダ
	N15HS	幅150mm高推力シングル
	N15HM	幅150mm高推力マルチ
	N19SS	幅193mmシングルスライダ
	N19SM	幅193mmマルチスライダ
大型 タイプ	W21SS	幅210mmシングルスライダ
	W21SM	幅210mmマルチスライダ
	W21HS	幅210mm高推力シングル
	W21HM	幅210mm高推力マルチ

[LSASシリーズ]

**LSAS** - [ ] - **G** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

**G** 疑似アブソリュート

100S	100W
200S	200W

100	100mm
?	?
4150	4150mm

※マルチスライダは  
3950まで

T2	SCON
	SSEL
	XSEL-P/Q

N	ケーブルなし
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定

CT2	ケーブルルベア 選択型式	
CT3		
CT4		
US1		
US2		※134ページの ケーブルルベア 選択オプション 型式参照
US3		
US4		
UM1		
UM2		
UM3		
UM4		

※ユーザー用ケーブルルベアは  
ストローク2000mm以下の  
場合のみ対応可能です。

中型 タイプ	N10SS	幅100mmシングルスライダ
	N10SM	幅100mmマルチスライダ
	N15SS	幅150mmシングルスライダ
	N15SM	幅150mmマルチスライダ
	N15HS	幅150mm高推力シングル
	N15HM	幅150mm高推力マルチ





使用例

機種選定資料

型式項目説明

## ■ ケーブルベア選択オプション(LSAシリーズ、LSASシリーズ共通)

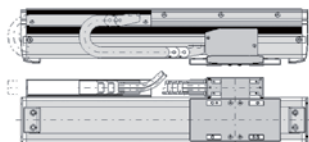
ケーブルベア選択オプションでは、取付方向とユーザーケーブルベアの指定が選択出来ます。  
 取付方向は、通常使用(水平置き)の場合4種類から、横立て使用の場合2種類から選択が出来ます。  
 装置の取付スペースの状況に合わせて選択して下さい。  
 ユーザーケーブルベアには、SタイプとMタイプが用意されています。  
 お客様のご使用の配線本数に合わせて選択して下さい。

型式	取付方向	ユーザーケーブルベア	シャフトタイプ		小型タイプ		扁平タイプ		中型タイプ						大型タイプ	
			シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ	N10		N15		N19		シングル スライダ	マルチ スライダ
									シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ	シングル スライダ	マルチ スライダ		
CT2	2	なし	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT3	3		●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT4	4		●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-	●	-
CT5	5		●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
CT6	6		●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
US1	1		Sタイプ付	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-	-
US2	2	●		-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-	-	-
US3	3	●		-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-	-	-
US4	4	●		-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-	-	-
US5	5	●		●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
US6	6	●		-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
UM1	1	Mタイプ付	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-
UM2	2		●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-	-	-
UM3	3		●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-	-	-
UM4	4		●	-	●	-	-	-	●	-	●	-	-	-	-	-
UM5	5		●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
UM6	6		●	-	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

### 【取付方向】

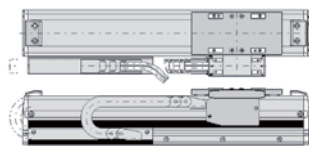
#### 取付方向1(標準)

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



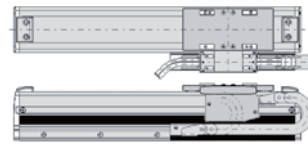
#### 取付方向2(勝手違い)CT2

標準に対してケーブルベア取付勝手違いとなります。



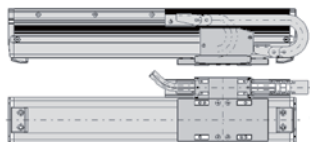
#### 取付方向3 CT3

標準(ケーブルベア方向1)の原点逆仕様となります。



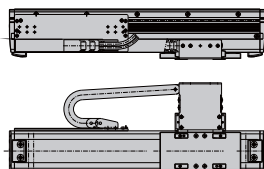
#### 取付方向4 CT4

CT2(ケーブルベア方向2)の原点逆仕様となります。



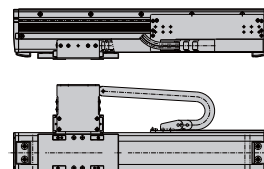
#### 取付方向5(横立て標準)CT5

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



#### 取付方向6(勝手違い仕様)CT6

横立て仕様時のケーブルベア勝手違い。



特長

仕様一覧表

システム構成

IAI単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

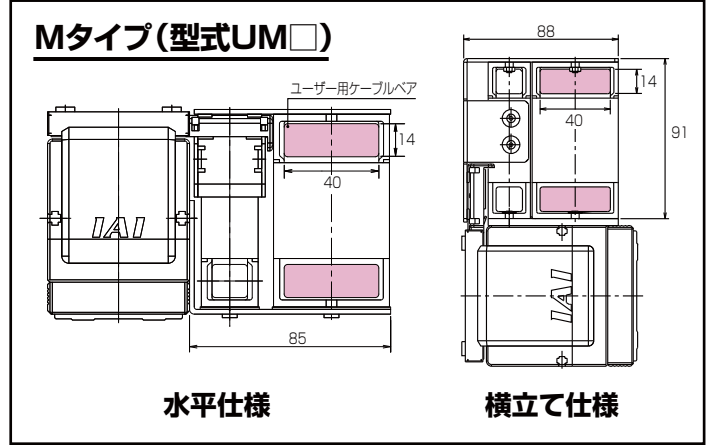
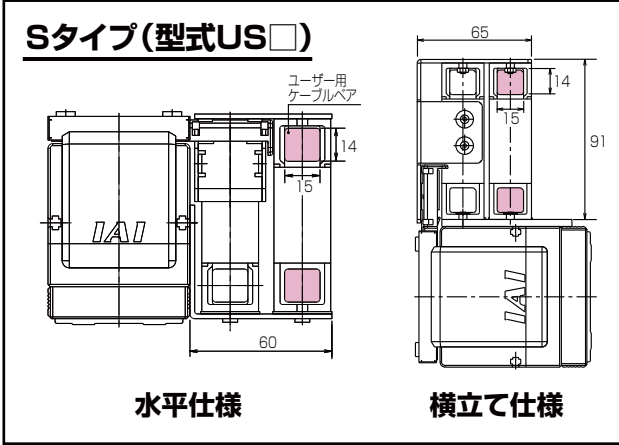
1Xスラム  
ロボット

コントローラ

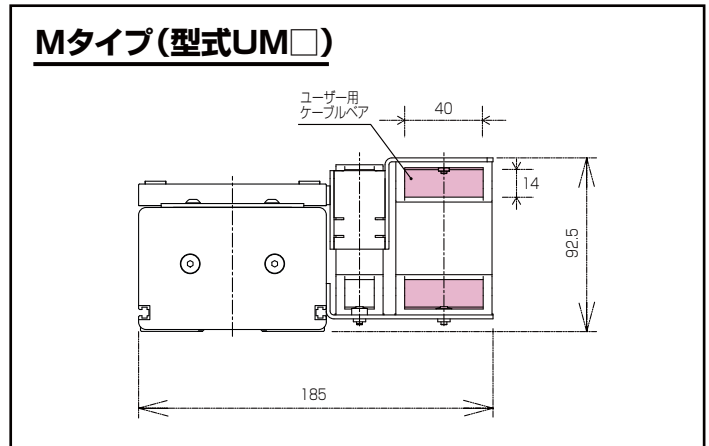
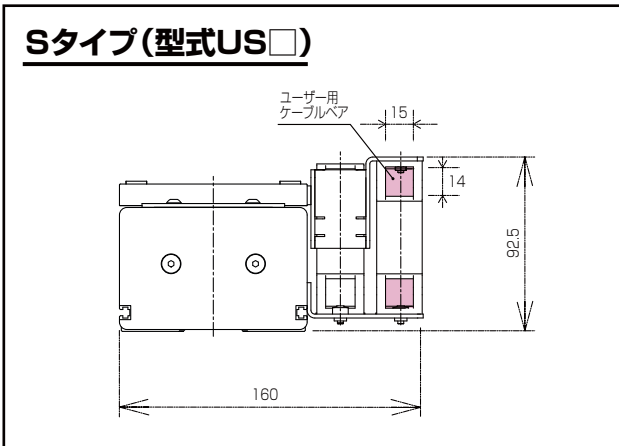
技術資料  
ダウンロード

## ■ ユーザーケーブルベア寸法図 (LSAシリーズ、LSASシリーズ共通)

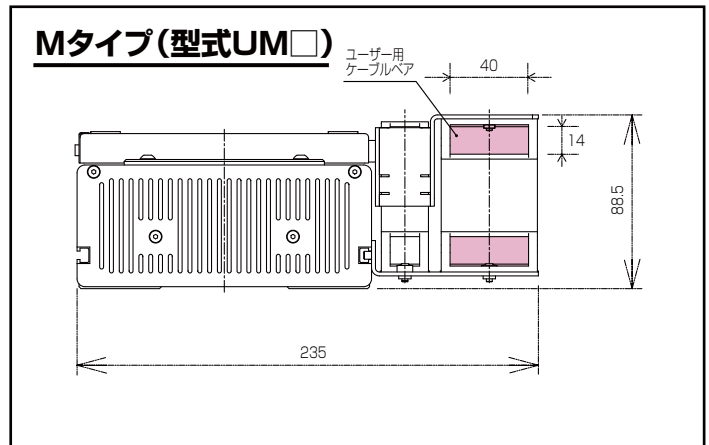
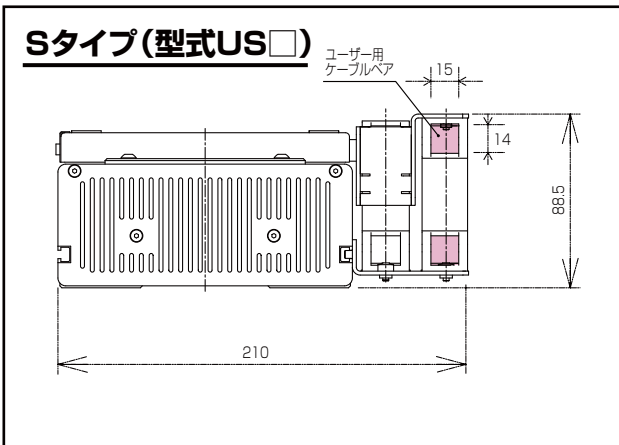
【シャフトタイプ/小型タイプ】



【N10SS/N10SM】



【N15SS/N15SM/N15HS/N15HM】





# LSA-S6SS シャフトタイプ 本体幅60mm

## 標準タイプ シングルスライダ



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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

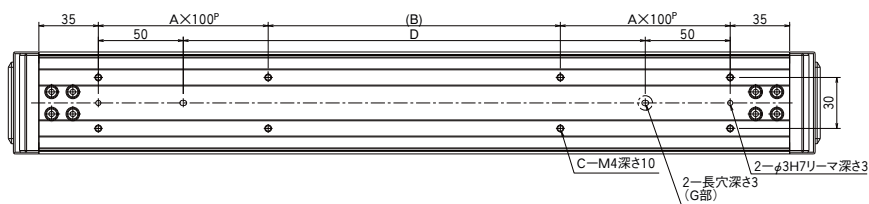
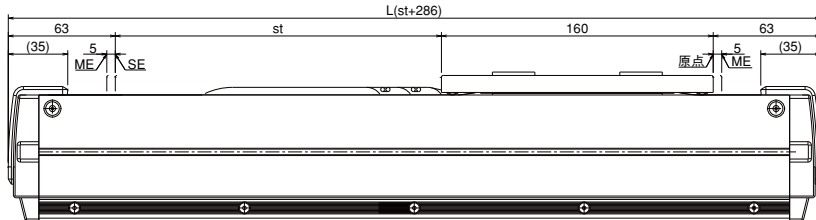
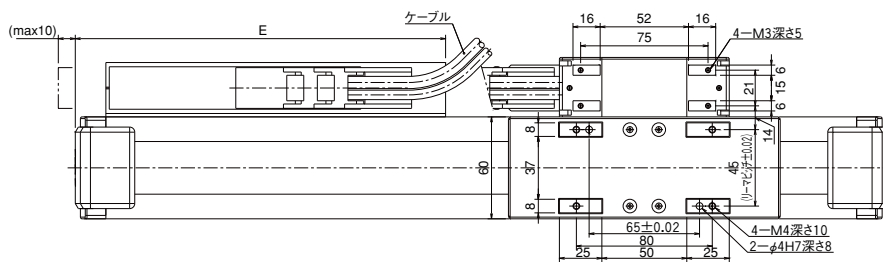
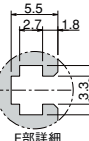
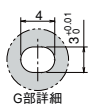
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 6	→ P134	取付方向 2 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6

### 共通仕様

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

### 寸法図

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC100/200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



ご注意

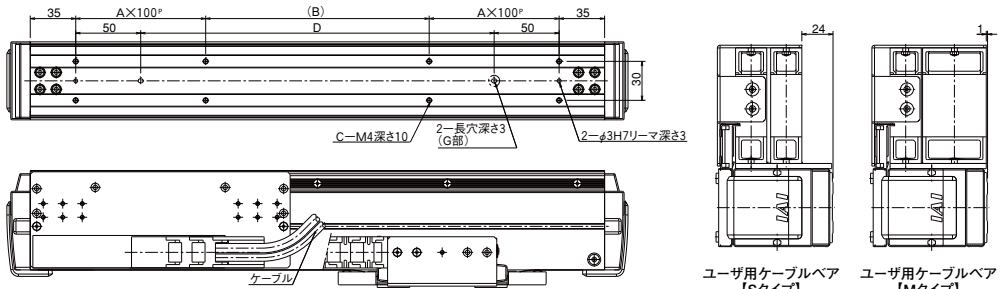
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km 走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

寸法図 横立て仕様(標準)

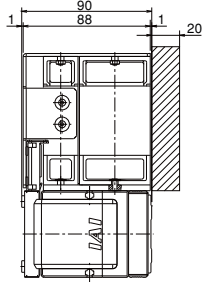
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

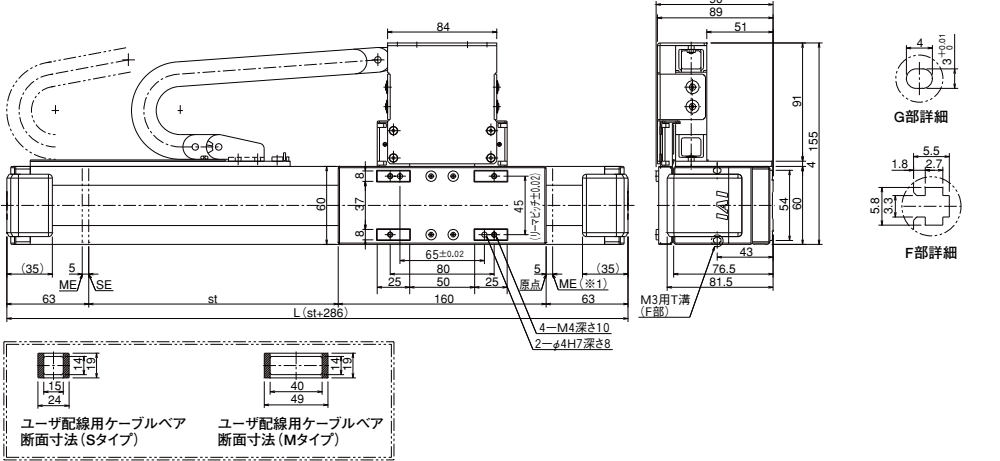
※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ユーザ用ケーブルベア オプションUM5について



上記のケーブルベア箇所の斜線部に干渉物がないように空間を確保してご使用下さい。なお、空間を確保できない場合には、ユーザ用ケーブルベアオプションUS5(Sタイプ)をご使用下さい。



ユーザ配線用ケーブルベア 断面寸法(Sタイプ) ユーザ配線用ケーブルベア 断面寸法(Mタイプ)

標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

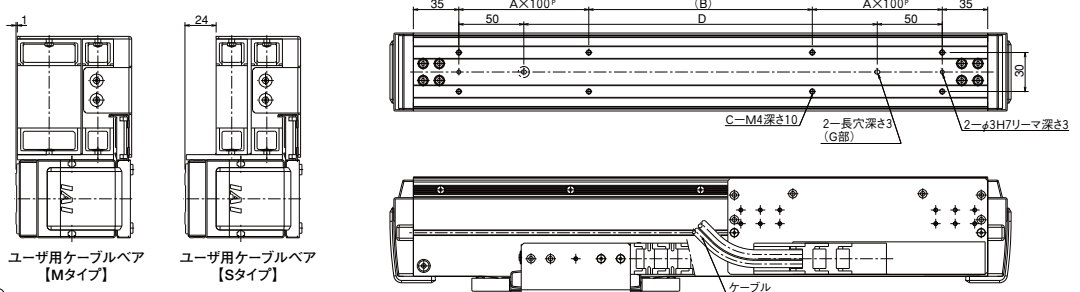
ストローク	48	96	144	192	240	288	336	384	432	480	528	576	624	672	720	768	816	864	912	960	1008	1056	1104	1152	1200	1248
L	334	382	430	478	526	574	622	670	718	766	814	862	910	958	1006	1054	1102	1150	1198	1246	1294	1342	1390	1438	1486	1534
A	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	6	7
B	28	76	124	172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

寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)

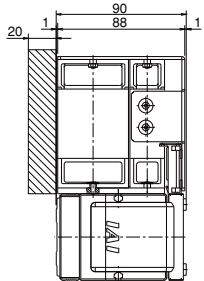
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

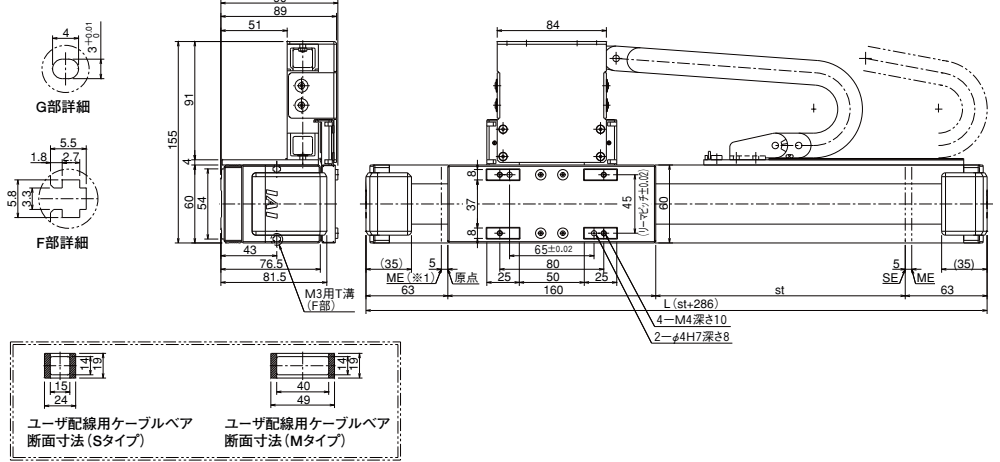
※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ユーザ用ケーブルベア オプションUM6について



上記のケーブルベア箇所の斜線部に干渉物がないように空間を確保してご使用下さい。なお、空間を確保できない場合には、ユーザ用ケーブルベアオプションUS6(Sタイプ)をご使用下さい。



ユーザ配線用ケーブルベア 断面寸法(Sタイプ) ユーザ配線用ケーブルベア 断面寸法(Mタイプ)

標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

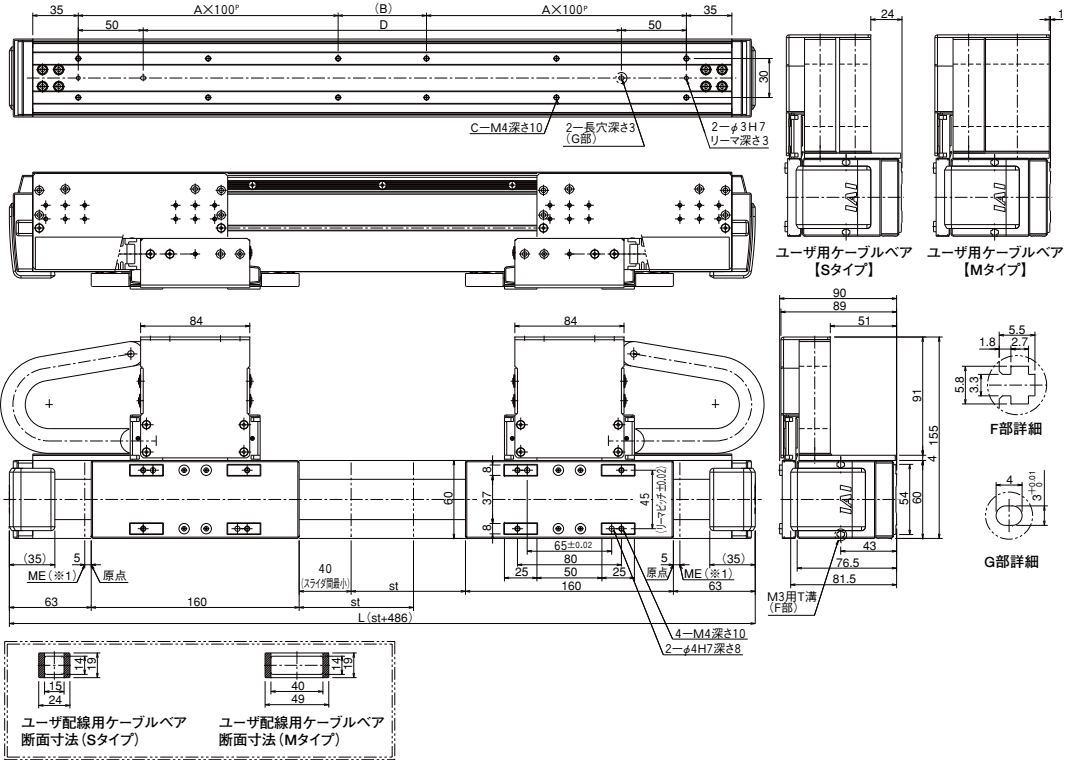


寸法図 横立て仕様

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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



**■ユーザーケーブルベアオプションUM5について**

上記のケーブルベア筐の斜線部に干渉物がないように空間を確保してご使用下さい。なお、空間を確保できない場合には、ユーザーケーブルベアオプションUS5(Sタイプ)をご使用下さい。

標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザーケーブルベアをご利用下さい。

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

IAI車軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テールトップ型  
ロボット  
IXAシステム  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
インフォメーション

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アブソ  
タイプ



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



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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 60mm 単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-S8SS+I100-①-T2-②-③	インクリメンタル	100	60 ~ 1620	1 ~ 2500	5	-	25	100	3

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

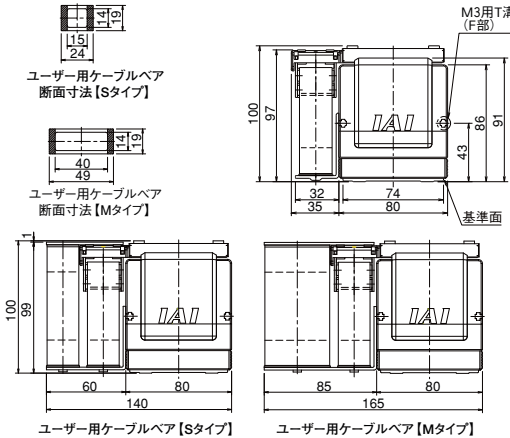
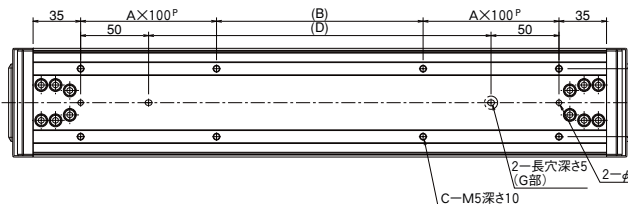
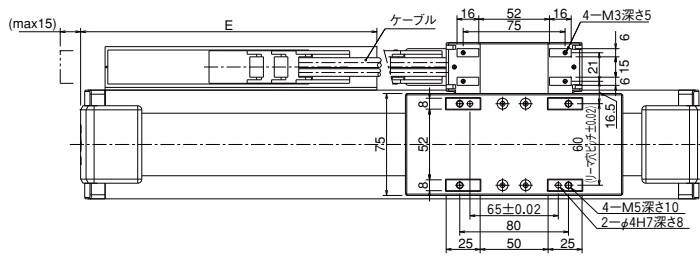
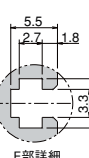
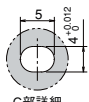
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 6	→ P134	取付方向 2 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6

## 共通仕様

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

## 寸法図

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC100/200V	→ P687
SCON	1軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*)XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



ご注意

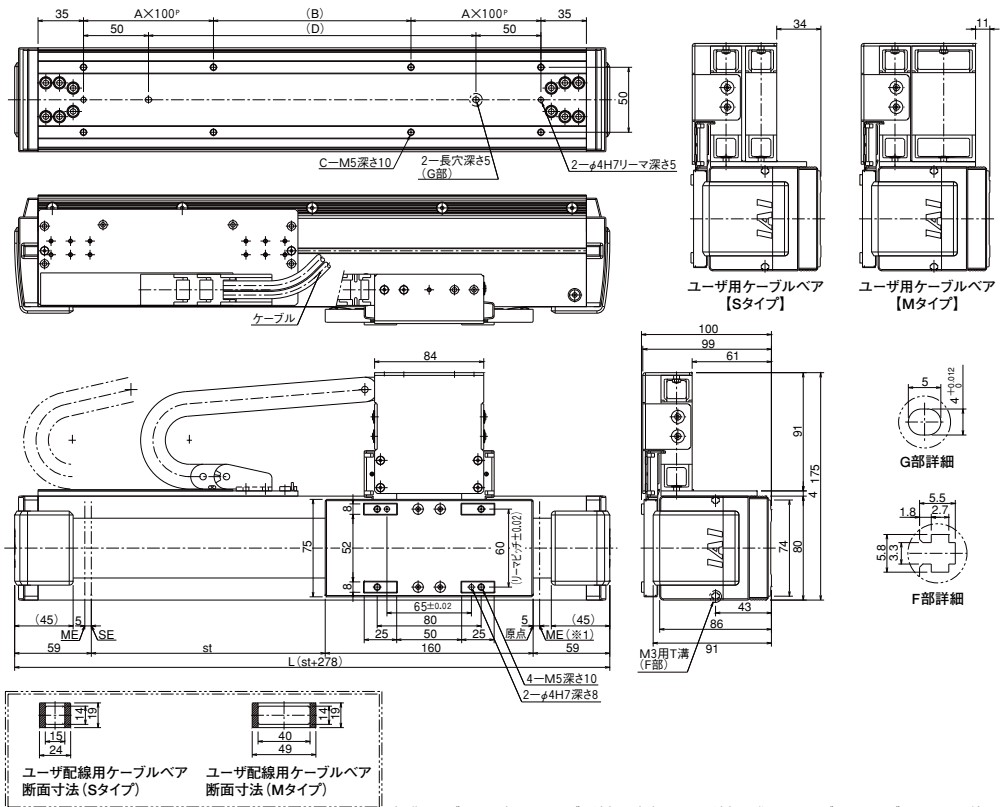
- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km 走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

**寸法図 横立て仕様 (標準)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

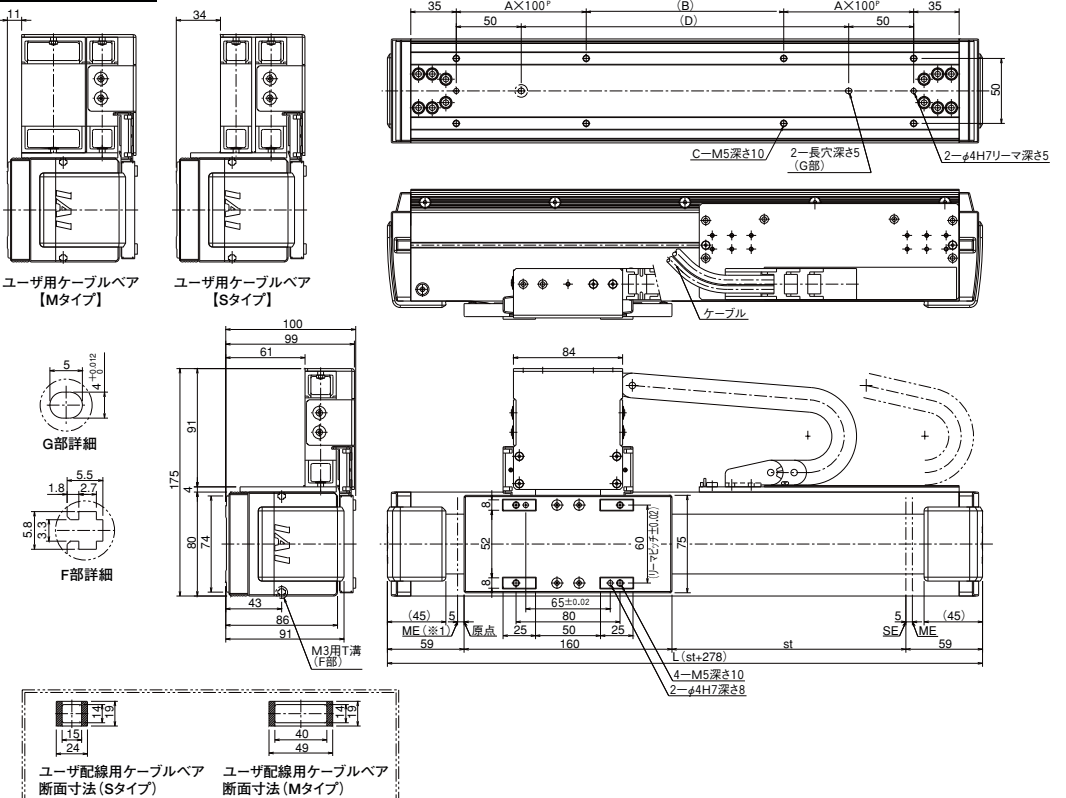
ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	338	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8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

**寸法図 横立て仕様 (ケーブルベア勝手)**

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

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

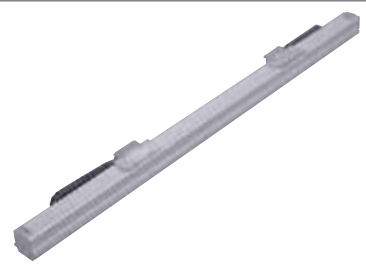


標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

# LSA-S8SM シャフトタイプ 本体幅80mm

## 標準タイプ マルチスライダ



<b>■型式項目</b>	<b>LSA</b>	<b>S8SM</b>	<b>I</b>	<b>100</b>	<b>T2</b>		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		I:インクリメンタル メンタル仕様	100:100W	60:60mm 1440:1440mm (60mm 毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→ P134	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1/US5	→ P134	水平仕様 / 横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1/UM5	→ P134	水平仕様 / 横立て仕様

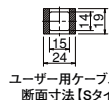
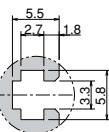
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置して下さい。

### 共通仕様

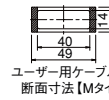
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	± 0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末 -G をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma : 42.2N・m Mb : 60.3N・m Mc : 37.6N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 300mm 以下 Mb・Mc 方向 300mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

### 寸法図

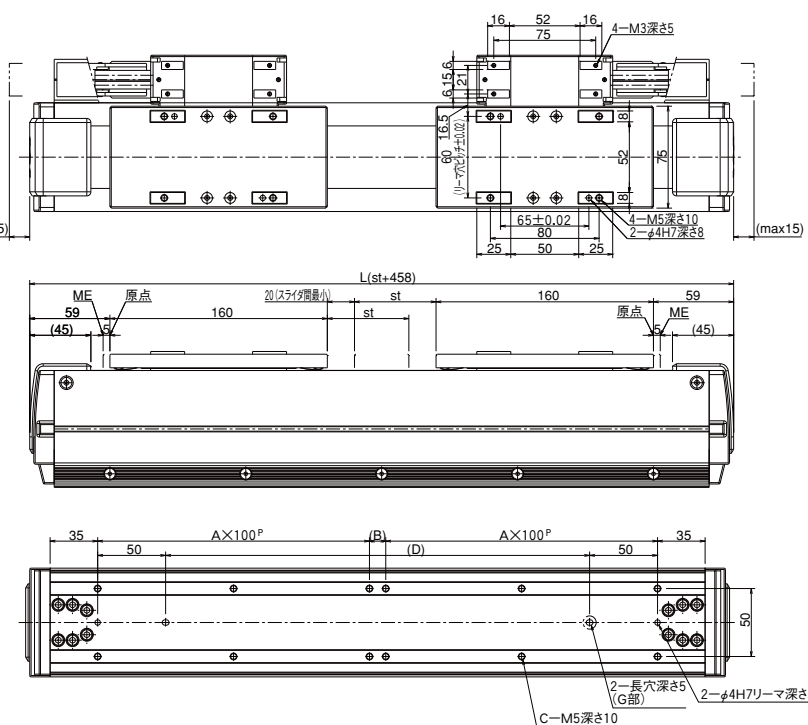
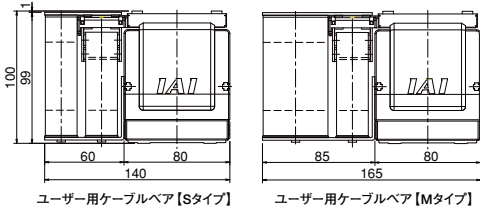
\*1 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Sタイプ]



ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Mタイプ]



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(\*\*) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

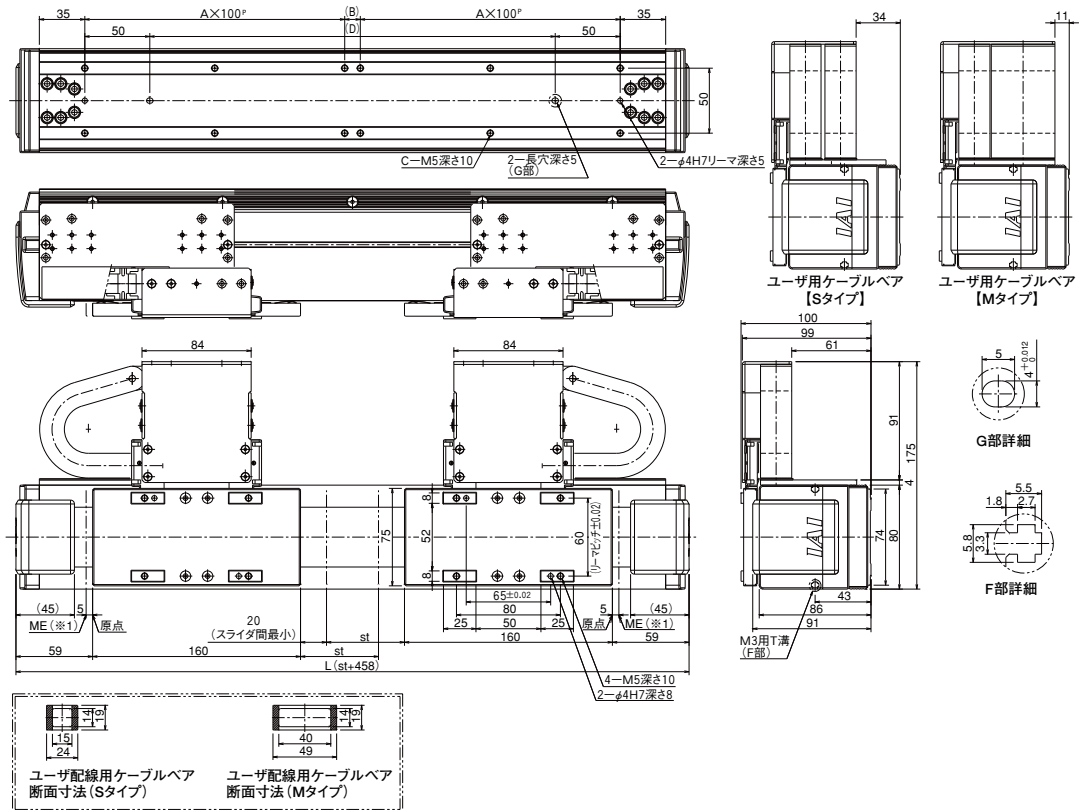
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

**寸法図 横立て仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
デュアルトップ型  
ロボット  
IXSシリーズ  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アブソ  
タイプ

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



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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

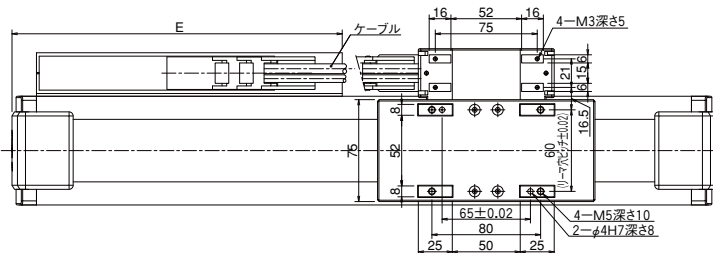
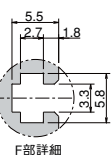
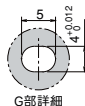
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 6	→ P134	取付方向 2 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6

## 共通仕様

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

## 寸法図

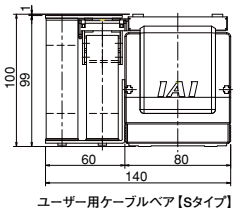
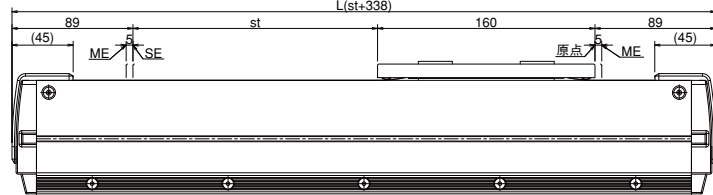
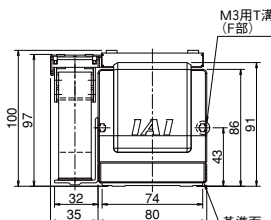
\*1 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド SE: ストロークエンド



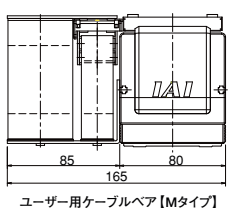
ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Sタイプ]



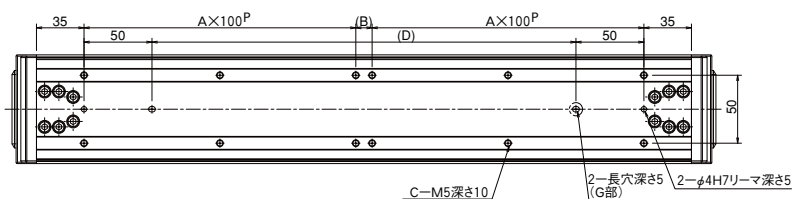
ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Mタイプ]



ユーザー用ケーブルベア [Sタイプ]



ユーザー用ケーブルベア [Mタイプ]



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC100/200V	→ P687
SCON	1軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*)XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



ご注意

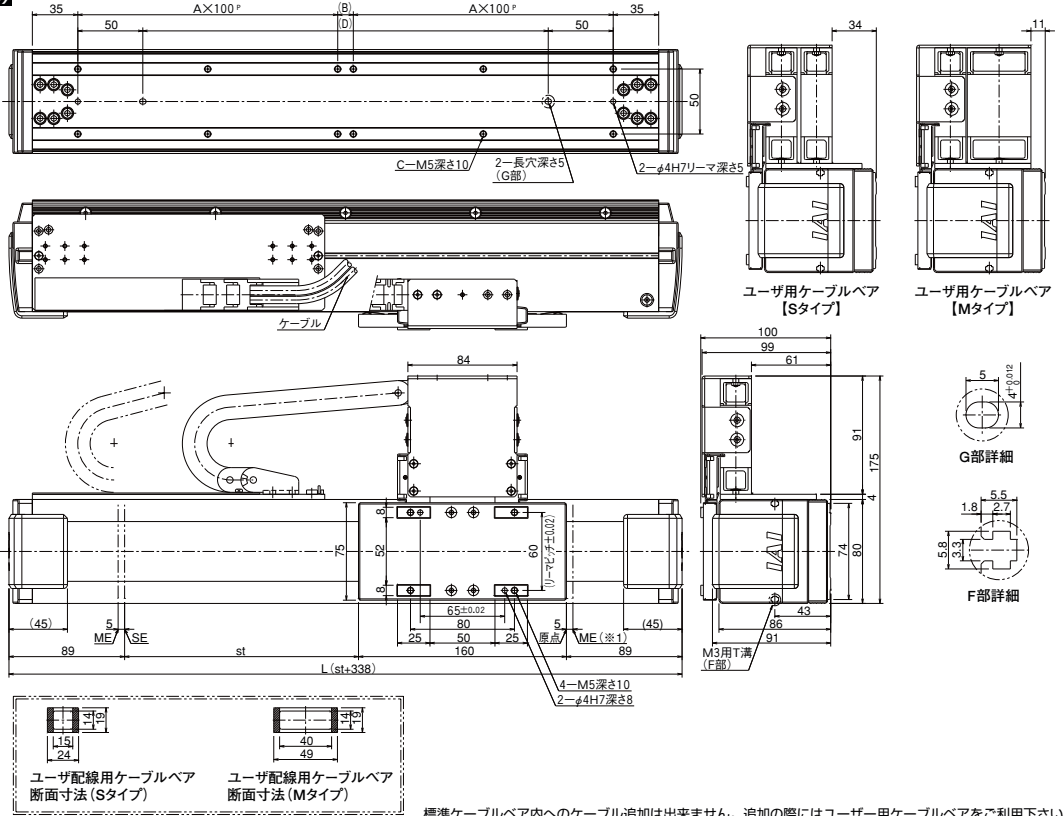
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。  
垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。  
(例 X08 = 8m)

**寸法図 横立て仕様(標準)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用下さい。

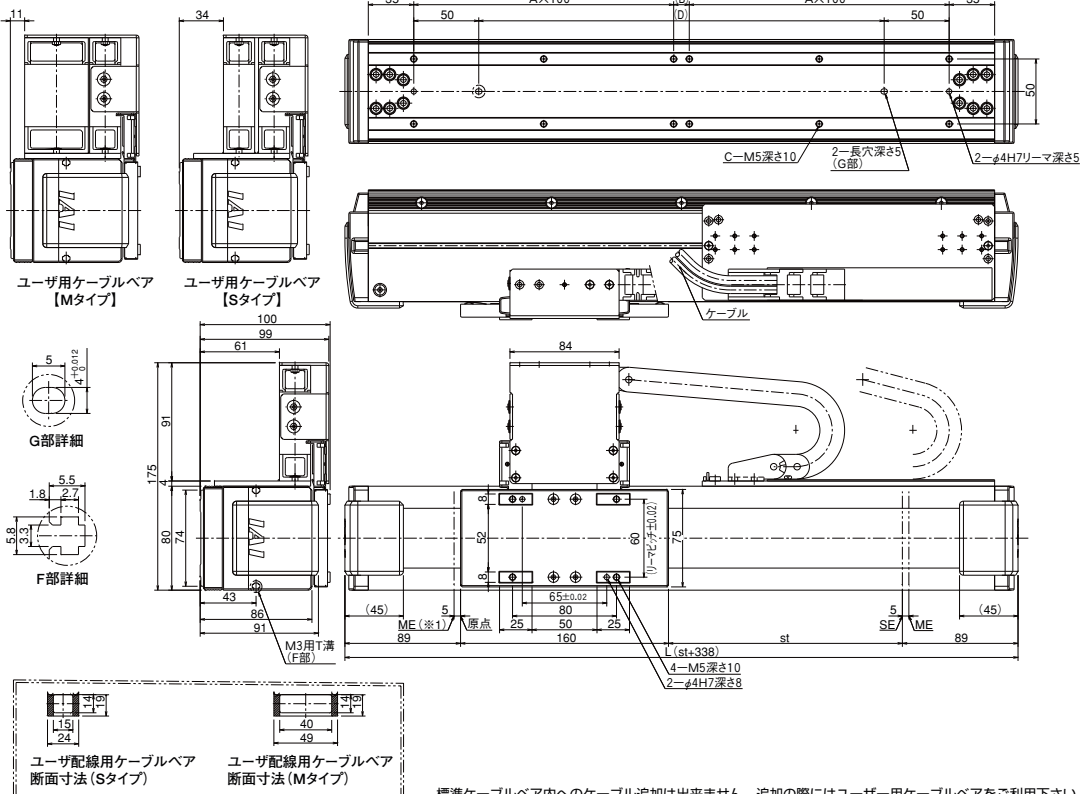
ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380	1440	1500	1560	1620
L	398	458	518	578	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8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

**寸法図 横立て仕様(ケーブルペア勝手違い)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用下さい。

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

# LSA-S8HM

シャフトタイプ 本体幅80mm  
高推力タイプ マルチスライダ



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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

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

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

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→ P134	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1/US5	→ P134	水平仕様 / 横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1/UM5	→ P134	水平仕様 / 横立て仕様

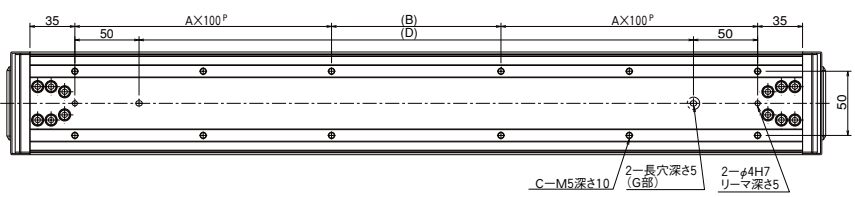
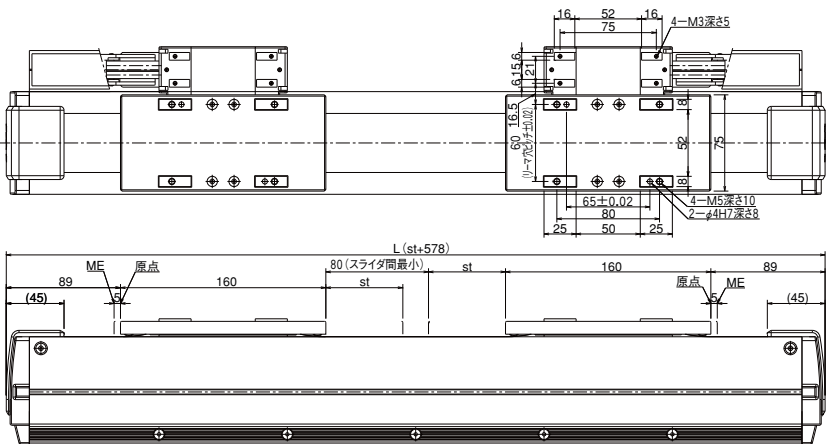
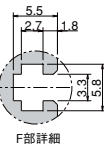
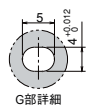
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置して下さい。

## 共通仕様

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

## 寸法図

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

ストローク	60	120	180	240	300	360	420	480	540	600	660	720	780	840	900	960	1020	1080	1140	1200	1260	1320	1380
L	638	698	758	818	878	938	998	1058	1118	1178	1238	1298	1358	1418	1478	1538	1598	1658	1718	1778	1838	1898	1958
A	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9
B	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52	112	172	32	92	152	12	72	132	192	52
C	12	12	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	32	32	32	36	36	36	36	40
D	432	492	552	612	672	732	792	852	912	972	1032	1092	1152	1212	1272	1332	1392	1452	1512	1572	1632	1692	1752
質量 (kg)	8.6	9.0	9.3	9.7	10.1	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	12.9	13.3	13.6	14.0	14.4	14.7	15.1	15.4	15.8	16.1	16.5

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(\*\*) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

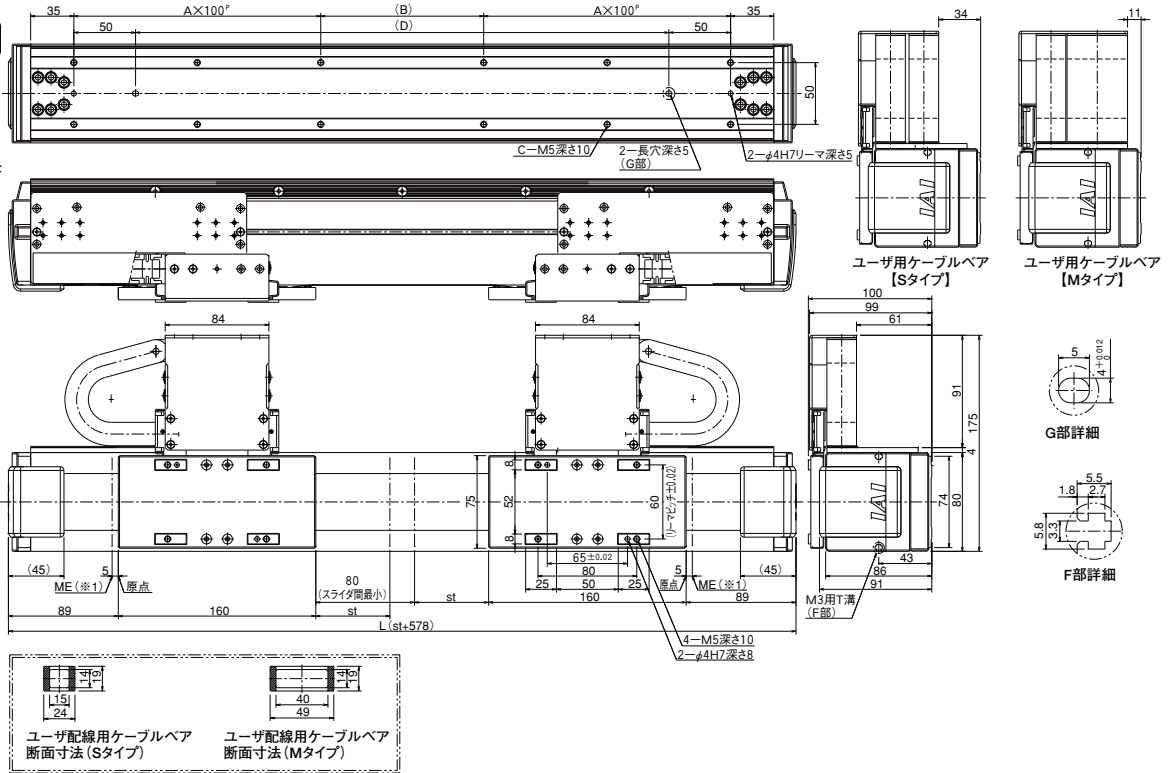
寸法図 横立て仕様

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

RoHS

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



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

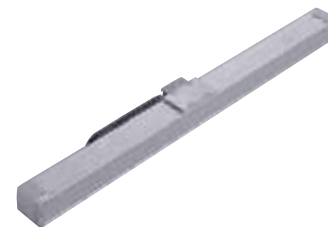
IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テールトップ型  
ロボット  
IXSシステム  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アブソ  
タイプ



# LSA-S10SS シャフトタイプ 本体幅100mm

## 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA - S10SS - I - 200 - □ - T2 - □ - □**

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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

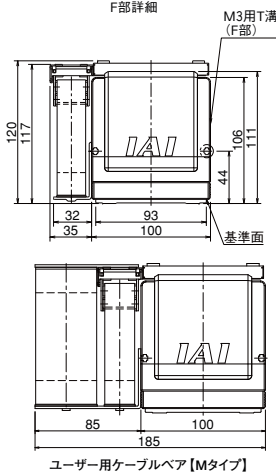
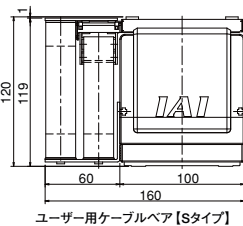
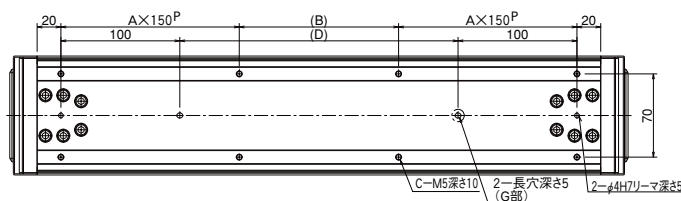
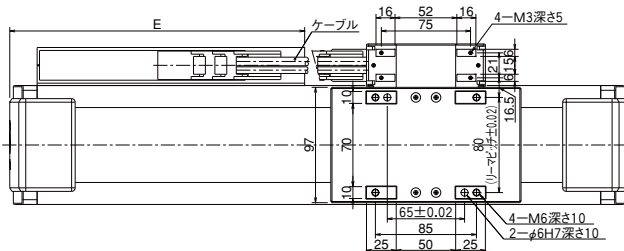
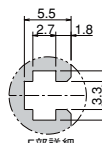
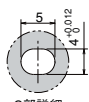
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 6	→ P134	取付方向 2 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6

### 共通仕様

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

### 寸法図

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC100/200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*)XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



ご注意

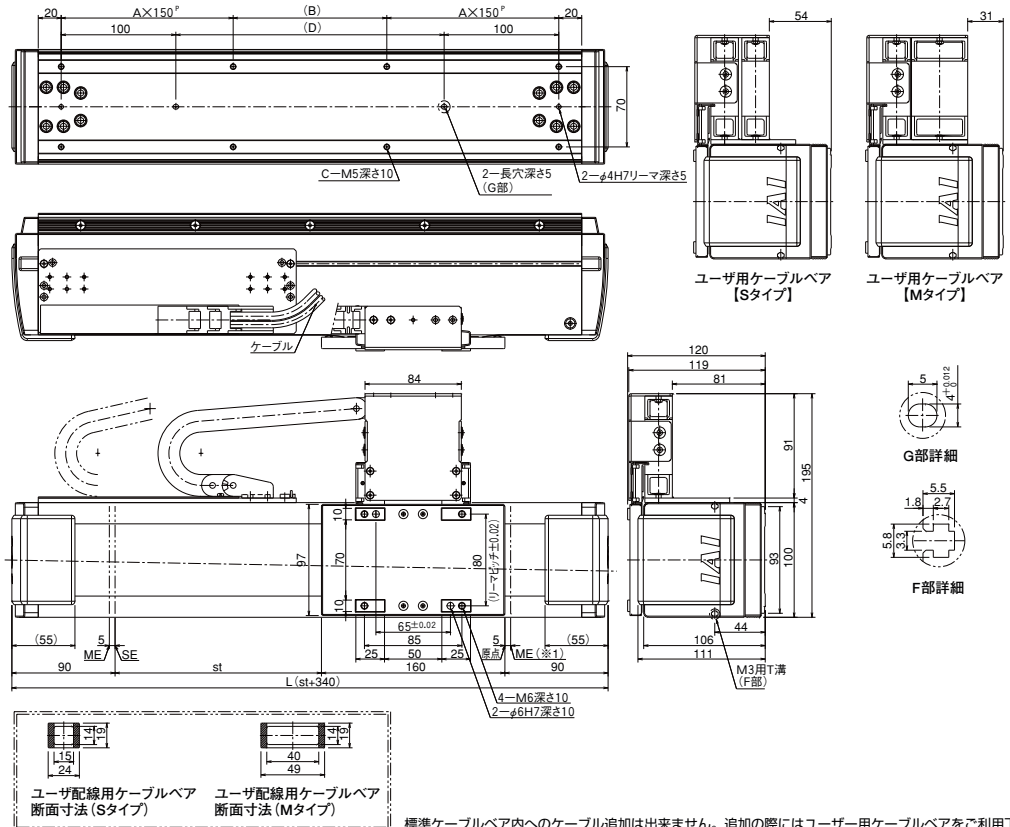
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。  
 垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
 (注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。  
 (例 X08 = 8m)

寸法図 横立て仕様(標準)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用下さい。

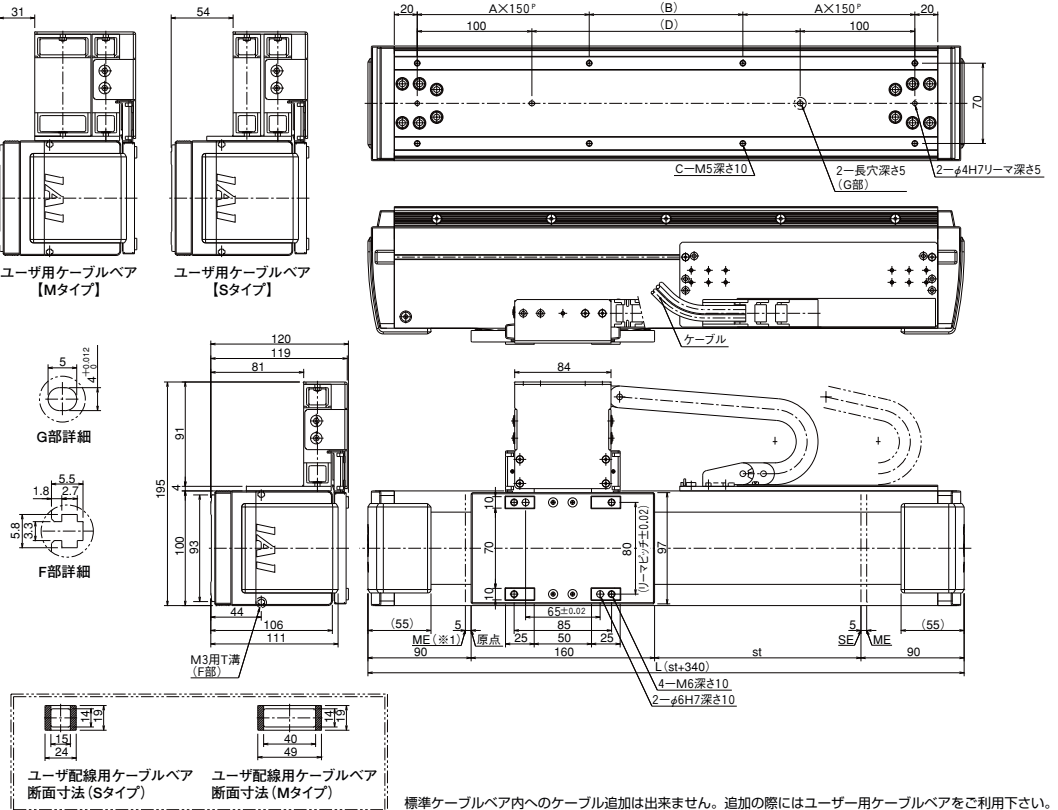
ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	430	520	610	700	790	880	970	1060	1150	1240	1330	1420	1510	1600	1690	1780	1870	1960	2050	2140	2230	2320	2410
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164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

寸法図 横立て仕様(ケーブルペア勝手違い)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用下さい。

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

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



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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

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

\*上記型式の□はストローク、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→ P134	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1/US5	→ P134	水平仕様 / 横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1/UM5	→ P134	水平仕様 / 横立て仕様

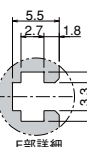
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置して下さい。

## 共通仕様

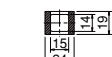
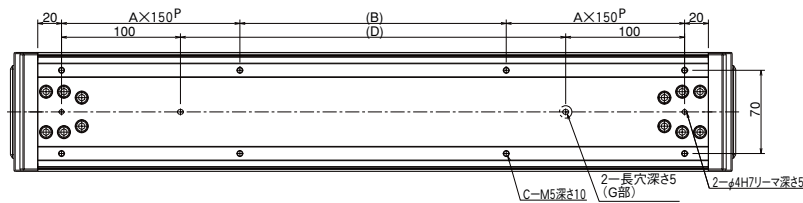
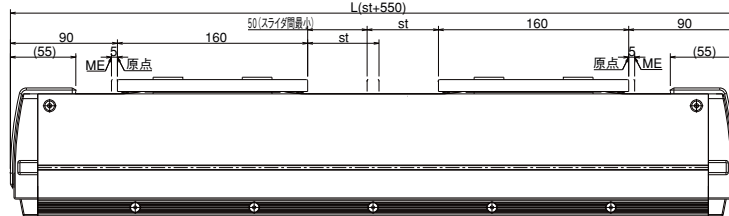
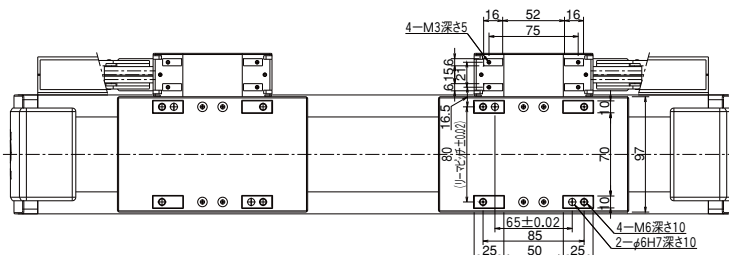
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	± 0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末 -G をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma : 57.4N・m Mb : 81.9N・m Mc : 60.8N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 300mm 以下 Mb・Mc 方向 300mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40°C、85% RH 以下 (結露無きこと)

## 寸法図

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



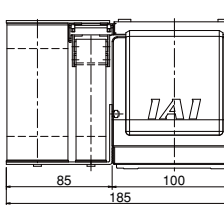
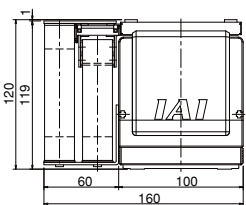
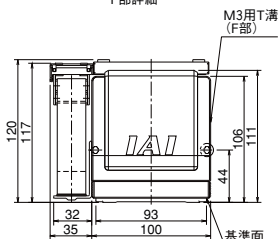
2次元 CAD  
3次元 CAD  
RoHS



ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Sタイプ]



ユーザー用ケーブルベア 断面寸法 [Mタイプ]



ユーザー用ケーブルベア [Sタイプ]

ユーザー用ケーブルベア [Mタイプ]

標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(\*\*) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

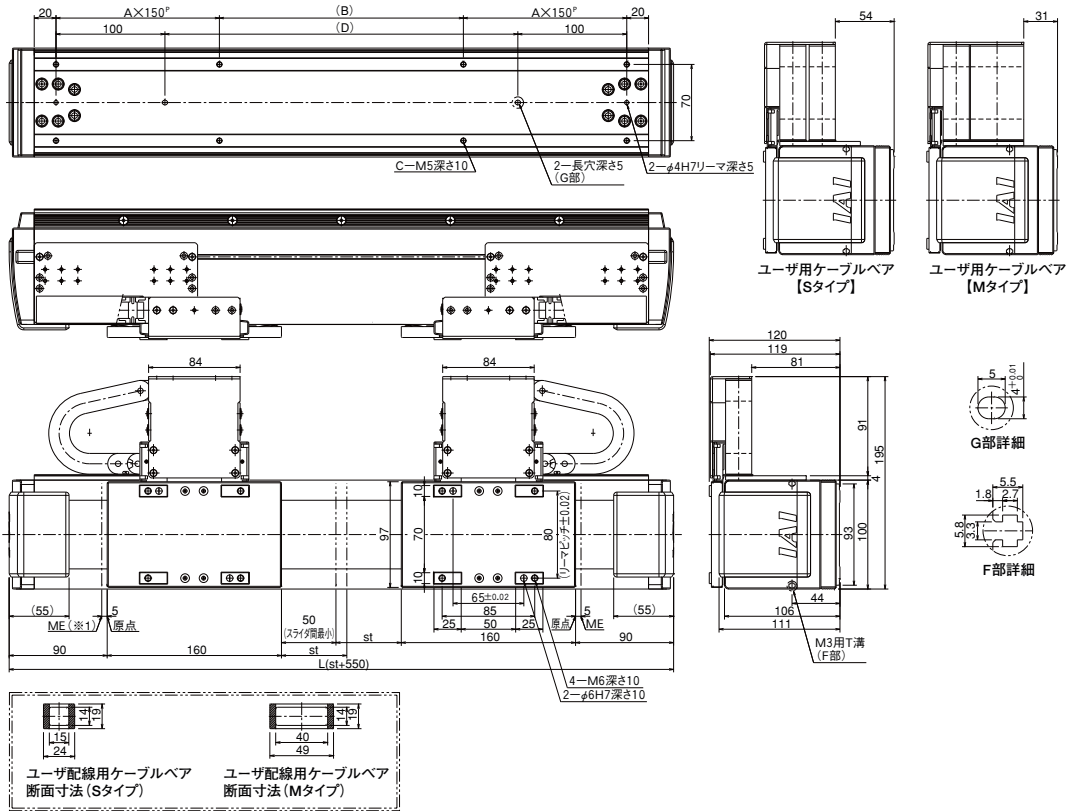
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

**寸法図 横立て仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD **RoHS**

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



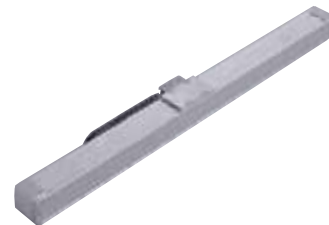
標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

IA単軸  
ロボット  
リアサーボ  
アクチエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
ダブルトップ  
型  
ロボット  
IXS型  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アブ  
タイプ

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



■型式項目 **LSA-S10HS-I-200S-□-T2-□-□**

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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。(※1)コントローラのドライバは200Wですが、SCONコントローラの大きさは400W以上のサイズになります。(P673参照)

## オプション

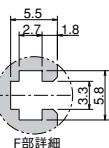
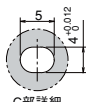
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2~6	→P134	取付方向2~6
ユーザー用ケーブルベアSタイプ	US1~6	→P134	取付方向1~6
ユーザー用ケーブルベアMタイプ	UM1~6	→P134	取付方向1~6

## 共通仕様

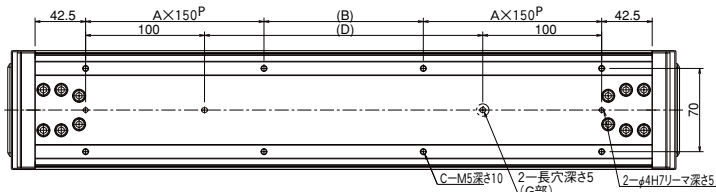
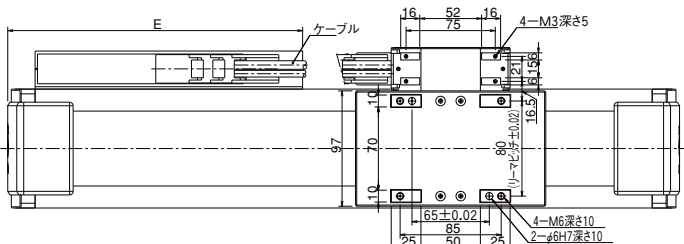
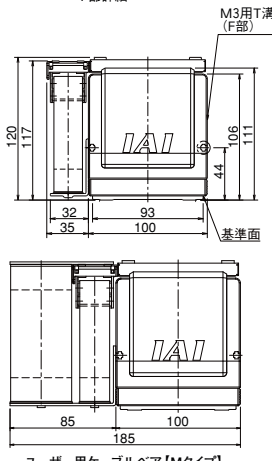
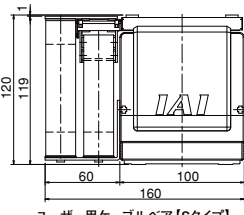
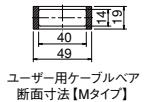
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
静的許容モーメント	巻末-Gをご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma:57.4N・m Mb:81.9N・m Mc:60.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2:SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

## 寸法図

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



2次元 CAD  
3次元 CAD  
RoHS



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
SSEL	2軸	プログラム/ポジショナー	単相 AC200V	→P687
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相 AC200V	→P665

(※)XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(※)SCONの筐体は400W以上タイプの寸法になります。



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はP130をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さはSCON/SSELが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08=8m)  
(注5) SCONコントローラで動作する場合は再生抵抗が1個必要になります。(→P674参照)

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テーブルトップ型  
ロボット  
IAシステム  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
インシデント

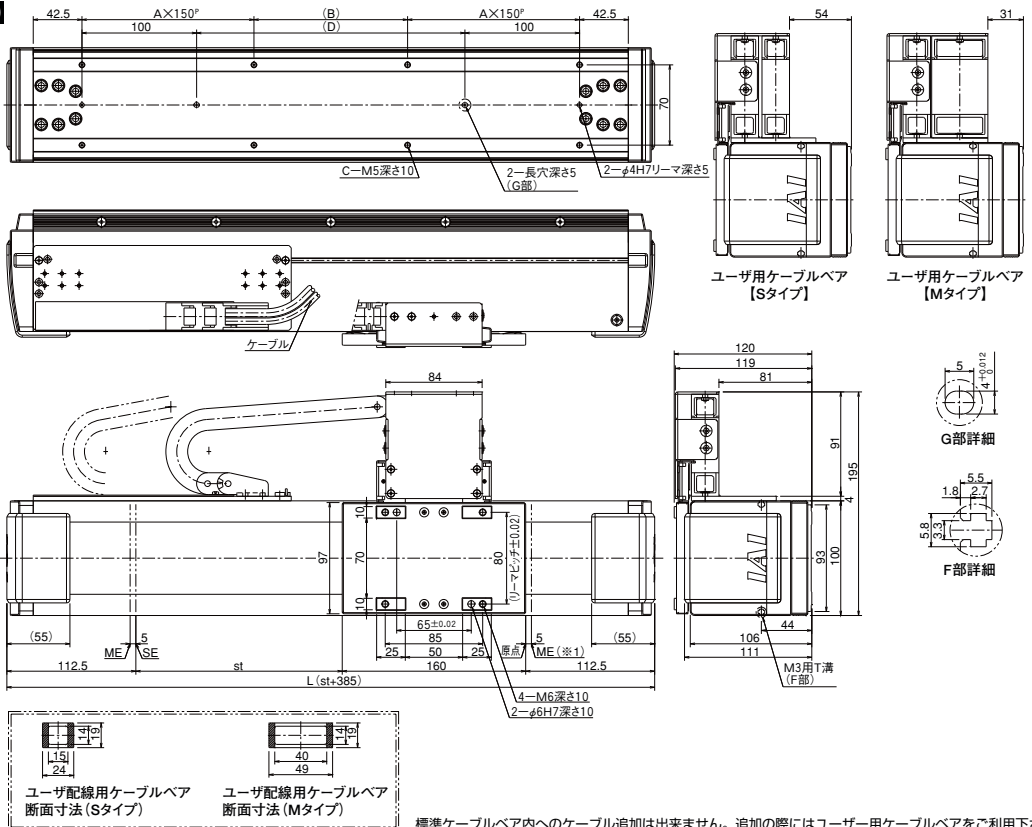
シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アプソ  
タイプ

**寸法図 横立て仕様 (標準)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用下さい。

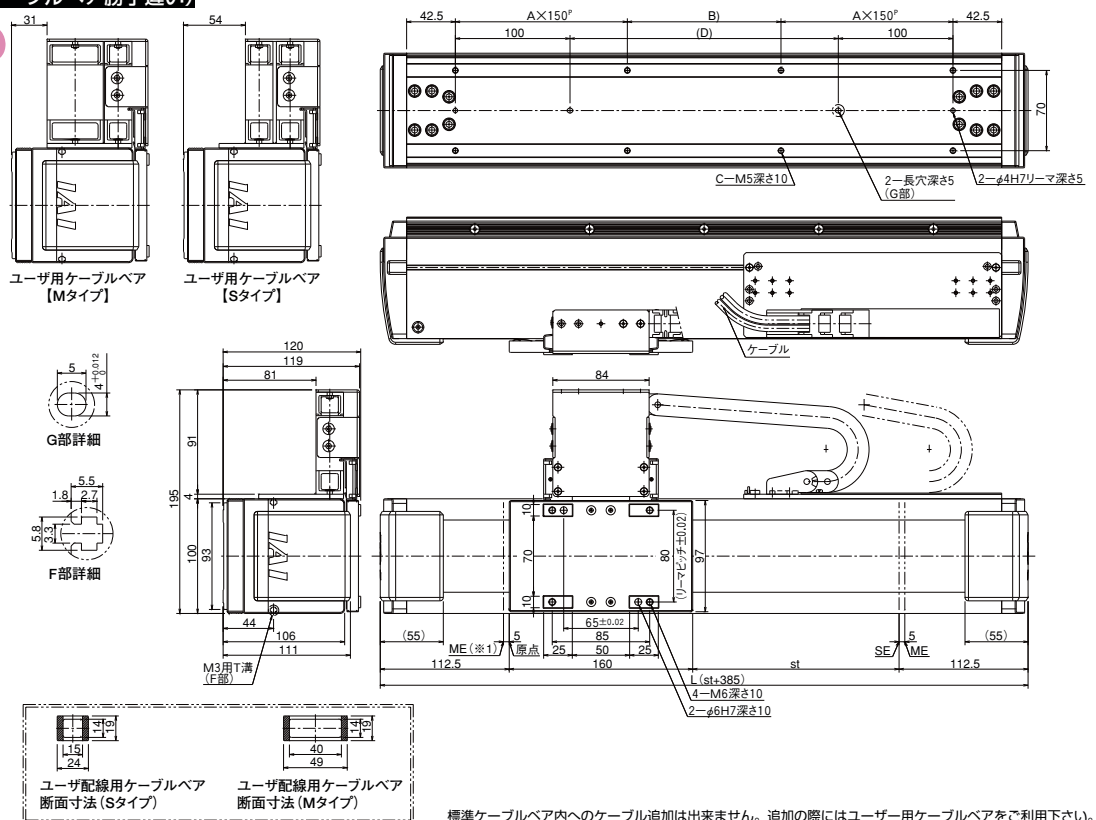
ストローク	90	180	270	360	450	540	630	720	810	900	990	1080	1170	1260	1350	1440	1530	1620	1710	1800	1890	1980	2070
L	475	565	655	745	835	925	1015	1105	1195	1285	1375	1465	1555	1645	1735	1825	1915	2005	2095	2185	2275	2365	2455
A	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7
B	44	134	224	14	104	194	284	74	164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

**寸法図 横立て仕様 (ケーブルペア勝手違い)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用下さい。

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

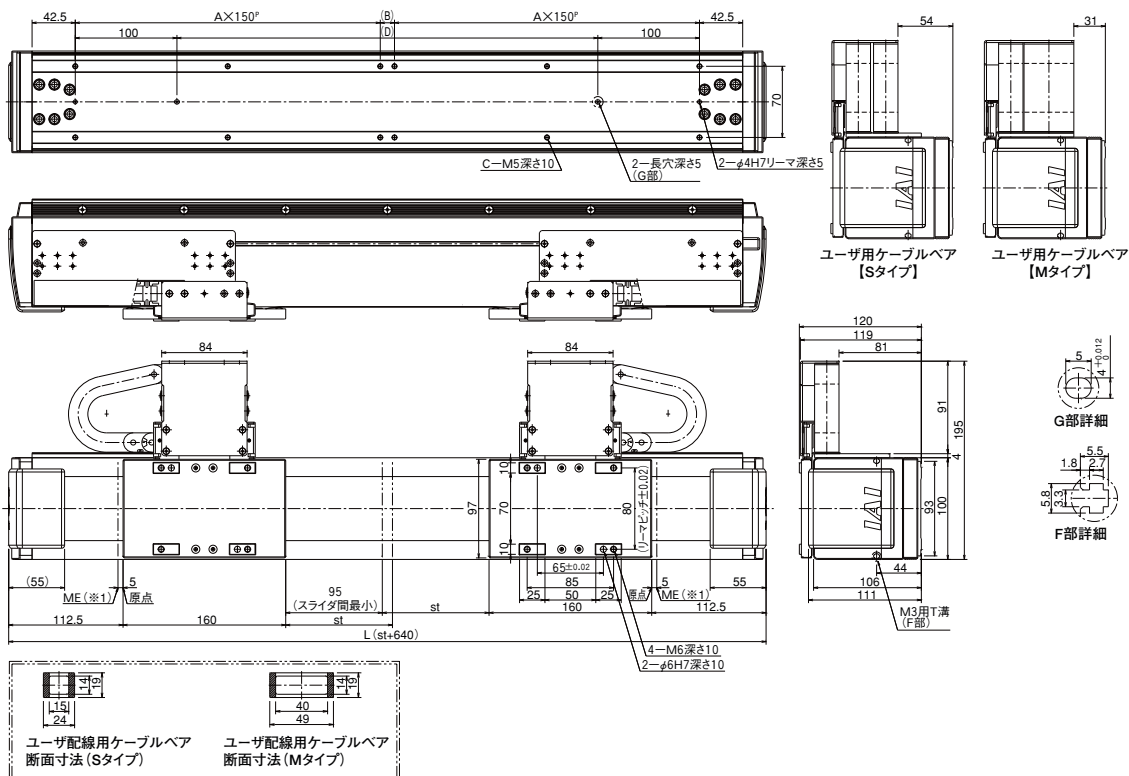


**寸法図 横立て仕様**

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**

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



標準ケーブルペア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルペアをご利用下さい。

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

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
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  
デュアル  
ロボット  
IXSシステム  
コントローラ  
技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アブ  
タイプ



# LSA-H8SS

小型タイプ 本体幅80mm  
標準タイプ シングルスライダ



■型式項目	LSA	-	H8SS	-	I	-	200	-	□	-	T2	-	□	-	□
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		対応ドライバ出力		ストローク		適応コントローラ		ケーブル長		オプション
					I:インクリメンタル メンタル仕様	200:200W	50:50mm 1650:1650mm (100mm 毎)		T2: SCON SSEL XSEL-P/Q		N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定				下記オプション表参照

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

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

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

### オプション

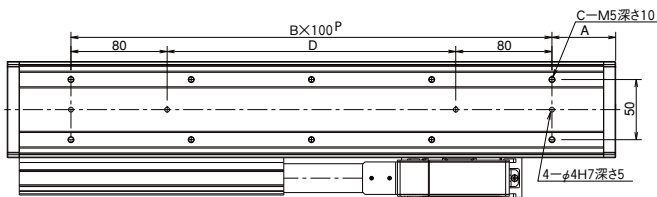
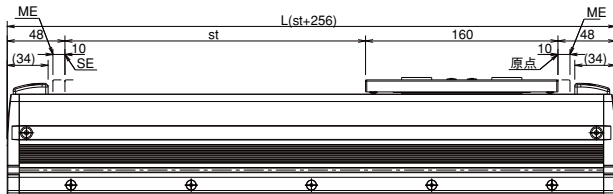
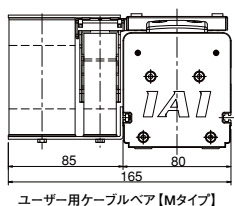
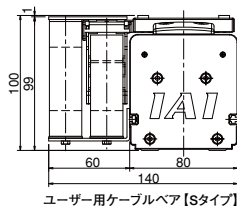
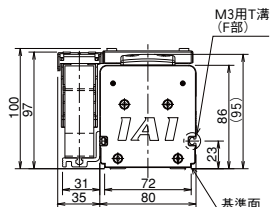
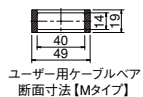
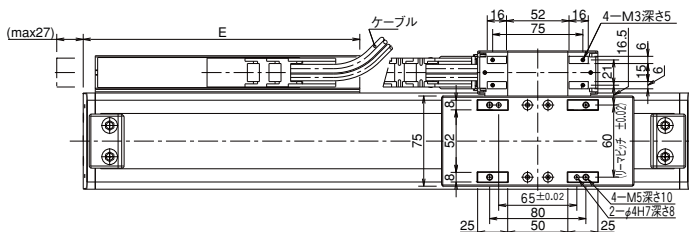
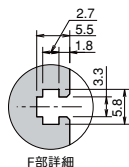
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 6	→ P134	取付方向 2 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6

### 共通仕様

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

### 寸法図

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC100/200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



ご注意

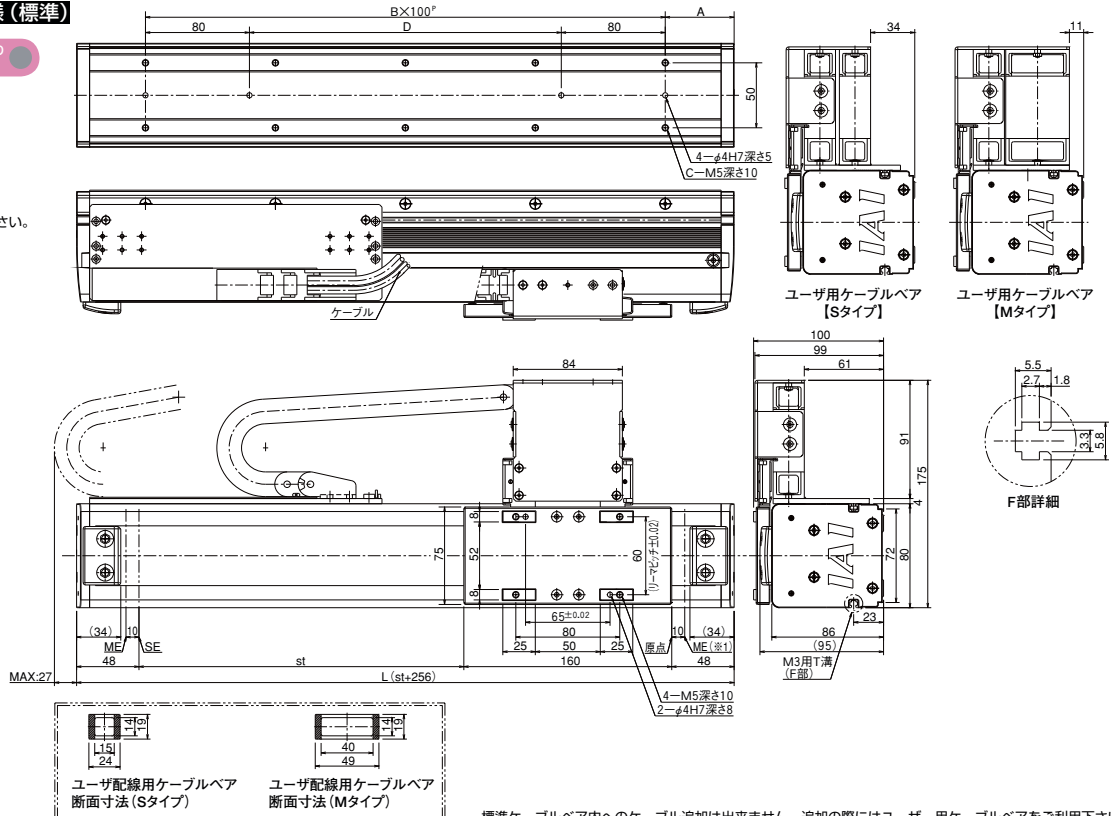
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

**寸法図 横立て仕様 (標準)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 

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



ユーザ配線用ケーブルベア 断面寸法 (Sタイプ)      ユーザ配線用ケーブルベア 断面寸法 (Mタイプ)

標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

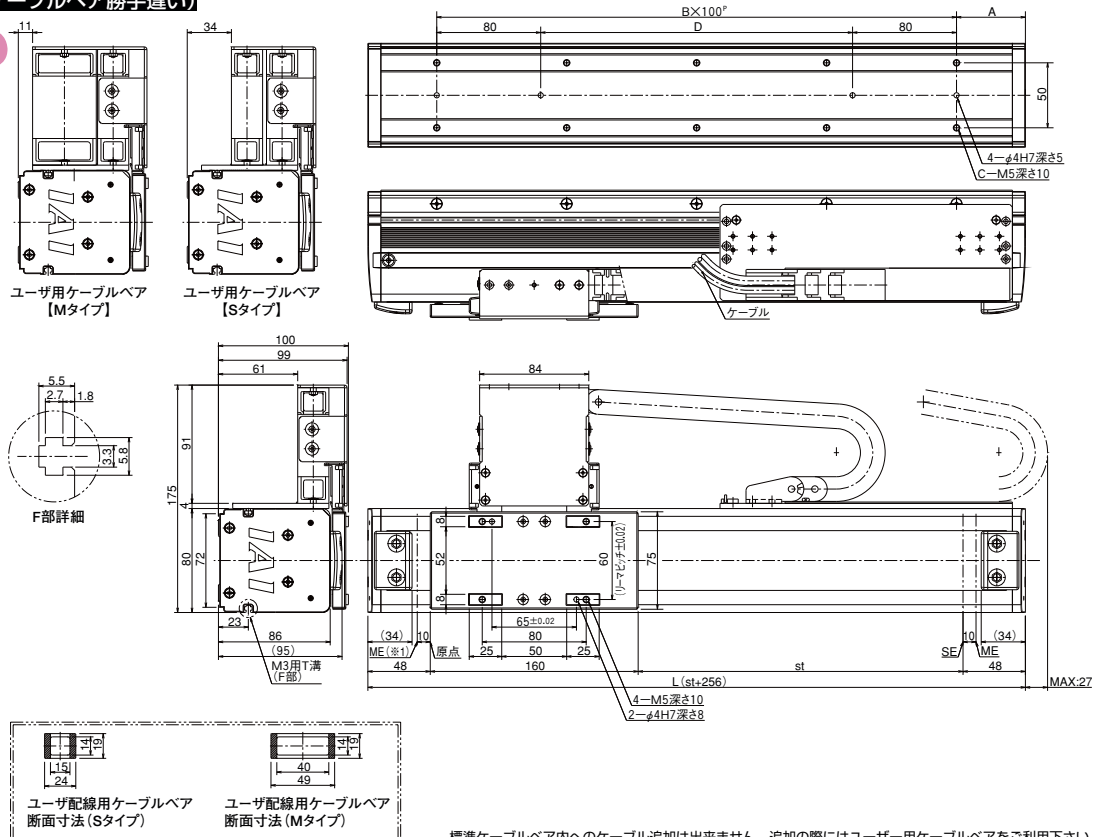
ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
L	306	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34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

**寸法図 横立て仕様 (ケーブルベア勝手違い)**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 

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



ユーザ配線用ケーブルベア 断面寸法 (Sタイプ)      ユーザ配線用ケーブルベア 断面寸法 (Mタイプ)

標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

IAI 単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テールトルク  
ロボット  
IAI  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
ダウンロード  
シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アブソ  
タイプ

# LSA-H8SM

小型タイプ 本体幅80mm  
標準タイプ マルチスライダ



■型式項目 **LSA - H8SM - I - 200 - □ - T2 - □ - □**

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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式/スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→ P134	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1/US5	→ P134	水平仕様/横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1/UM5	→ P134	水平仕様/横立て仕様

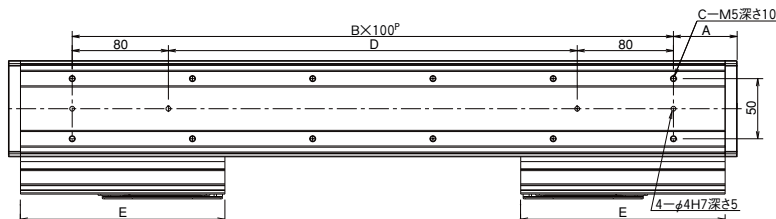
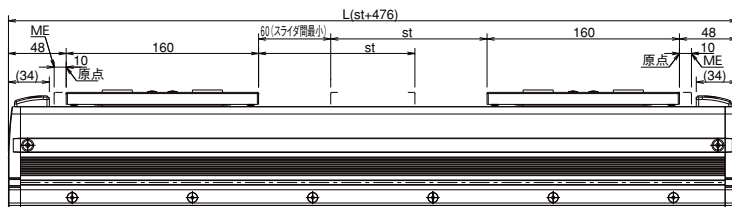
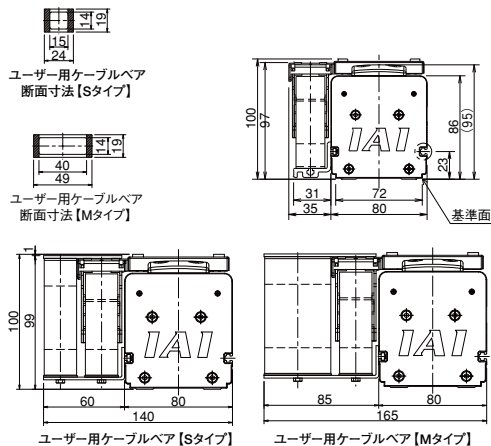
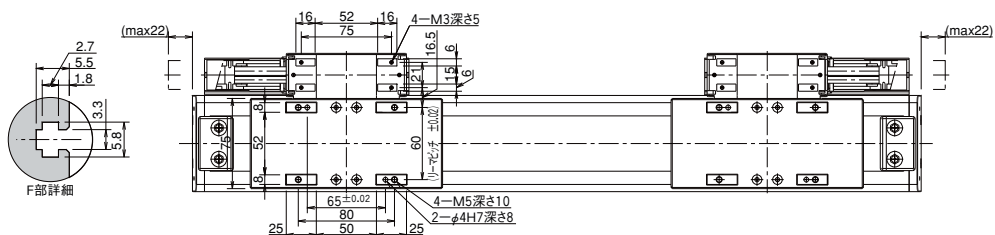
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置して下さい。

## 共通仕様

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

## 寸法図

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*)XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(\*)SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



ご注意

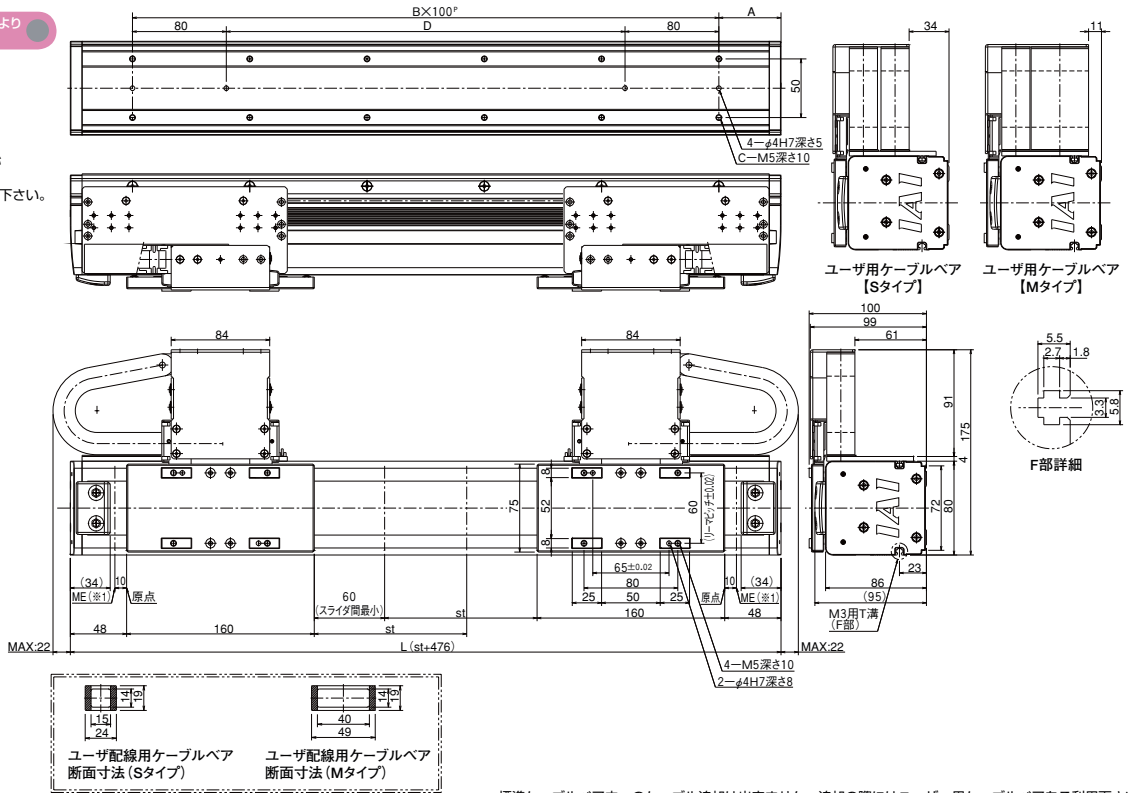
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

**寸法図 横立て仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IXSカメラ  
ロボット

コントローラ

技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ

小型タイプ

扁平タイプ

中型タイプ

大型タイプ

疑似アブソ  
タイプ

# LSA-H8HS

小型タイプ 本体幅80mm  
高推力タイプ シングルスライダ



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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

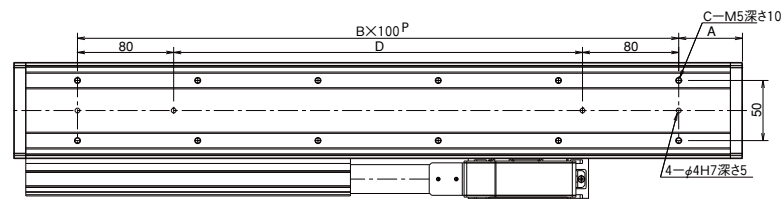
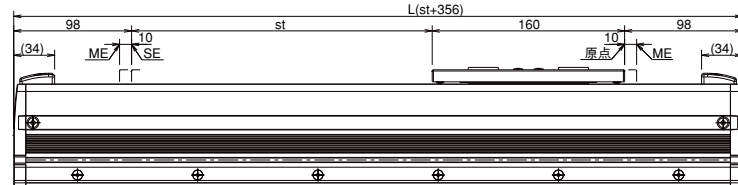
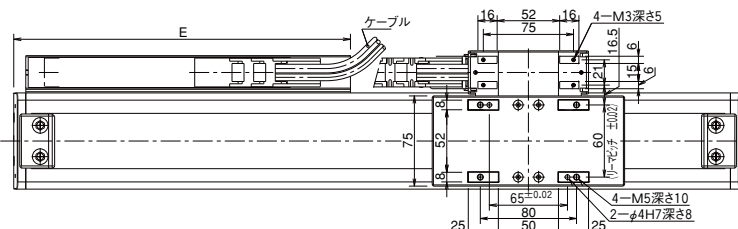
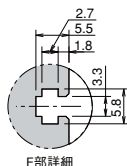
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 6	→ P134	取付方向 2 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6

### 共通仕様

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

### 寸法図

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC100/200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*)XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



ご注意

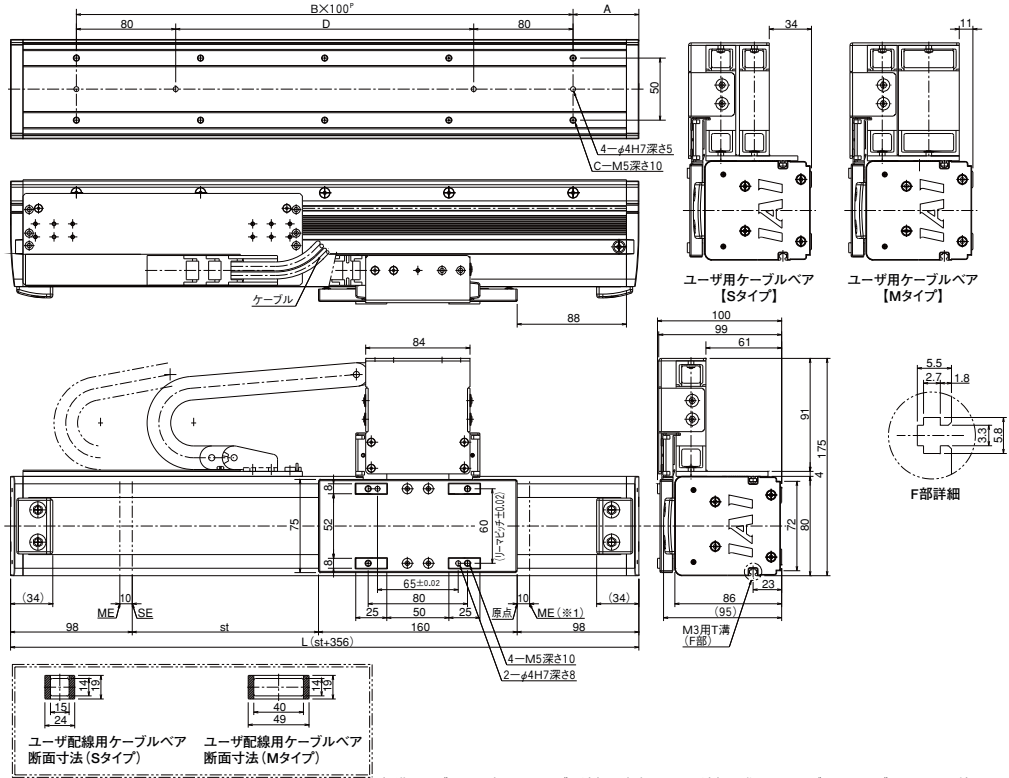
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

寸法図 横立て仕様(標準)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

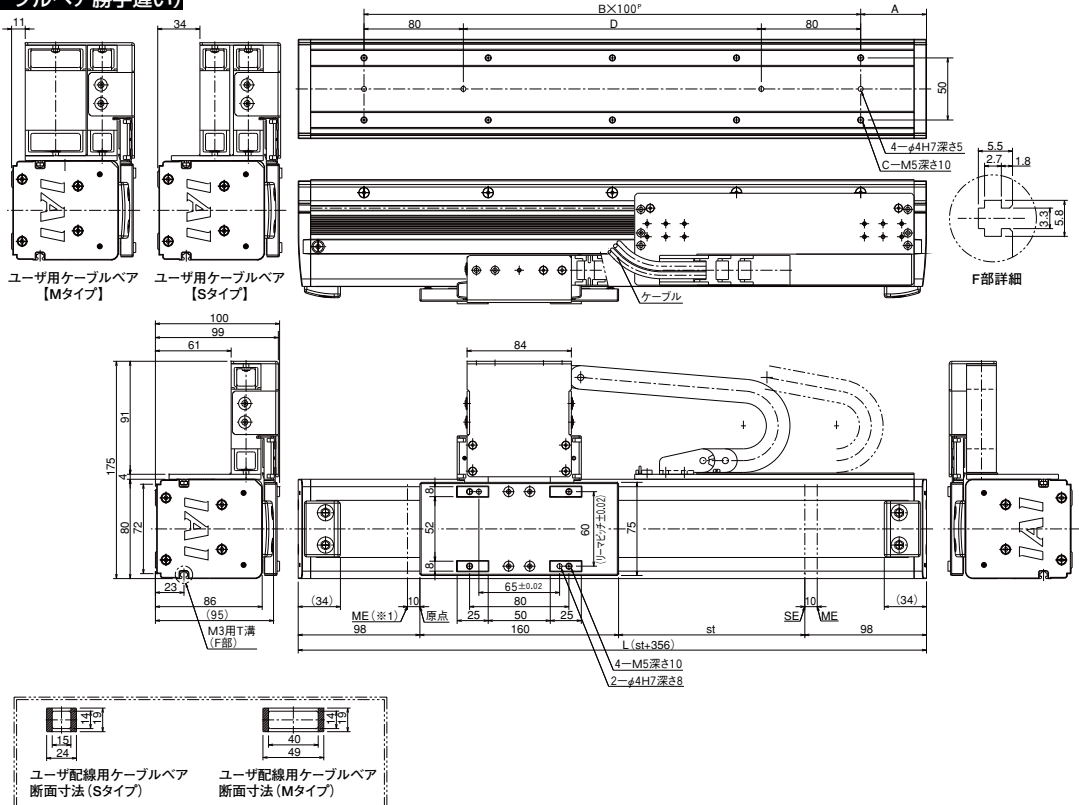
ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	140	240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

寸法図 横立て仕様(ケーブルベア勝手違い)

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

IAI単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テールトルク  
型  
ロボット  
IAIシステム  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
ダウンロード  
シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アブソ  
タイプ

# LSA-H8HM

小型タイプ 本体幅80mm  
高推力タイプ マルチスライダ



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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

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

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

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT5	→ P134	横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1/US5	→ P134	水平仕様 / 横立て仕様
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1/UM5	→ P134	水平仕様 / 横立て仕様

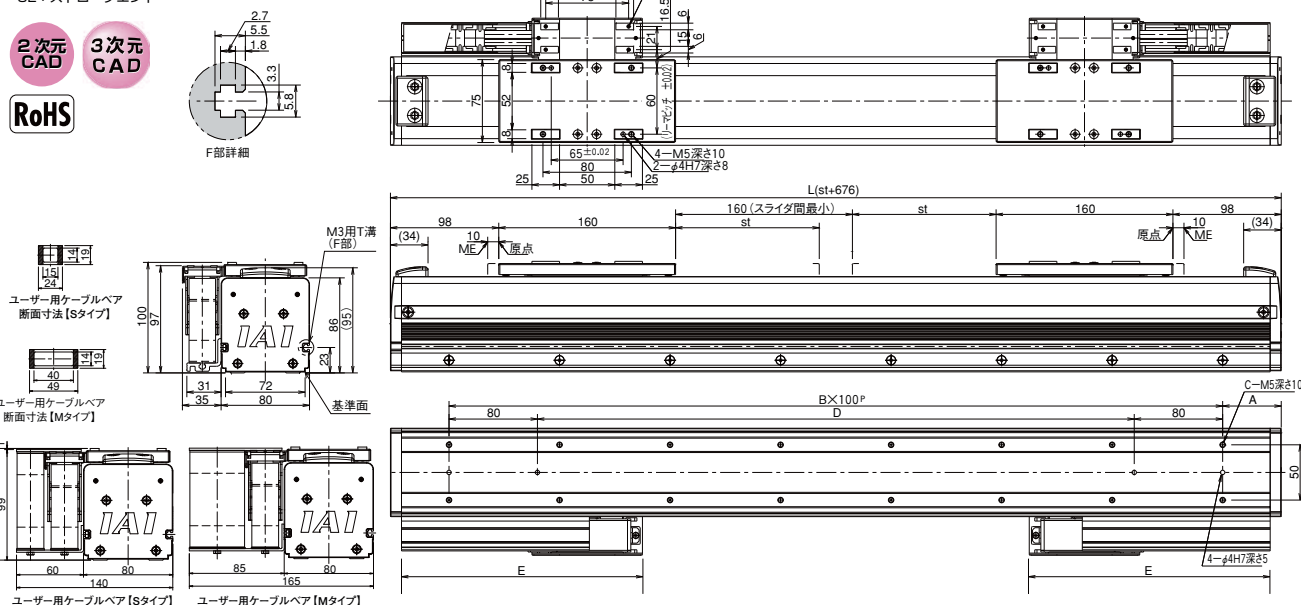
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置して下さい。

## 共通仕様

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

## 寸法図

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*) XSEL-P/Q の 5 軸 / 6 軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(\*) SCON で上記機種を動作する場合は 2 台必要となります。



ご注意

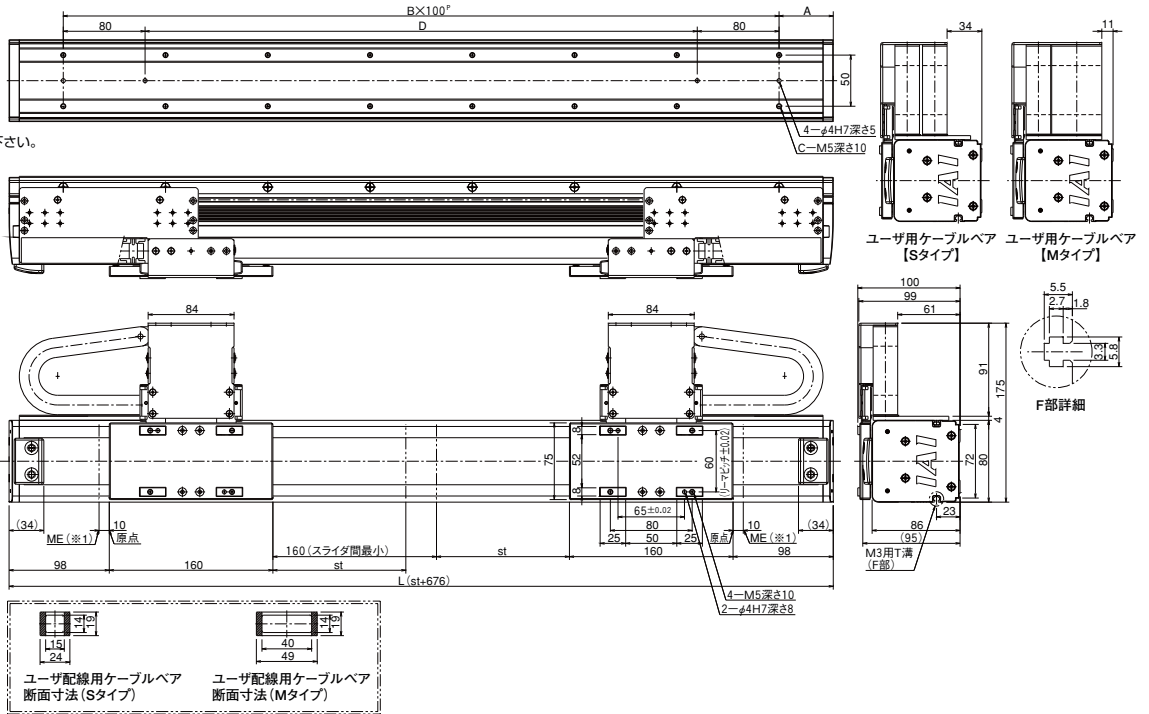
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

**寸法図 壁掛仕様**

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD **RoHS**

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。追加の際にはユーザー用ケーブルベアをご利用下さい。

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

IA単軸  
ロボット  
リアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
テールトップ型  
ロボット  
IXSタイプ  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
ダウンロード

シャフト  
タイプ  
小型タイプ  
扁平タイプ  
中型タイプ  
大型タイプ  
疑似アブ  
タイプ



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



■型式項目 **LSA-L15SS-I-200-□-T2-□-□**

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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

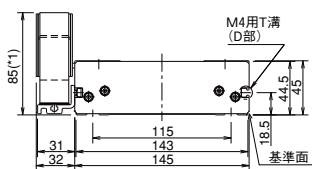
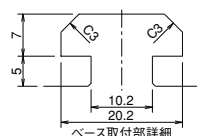
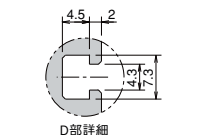
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2	→ P134	取付方向 2
	CT3	→ P134	取付方向 3
	CT4	→ P134	取付方向 4

## 共通仕様

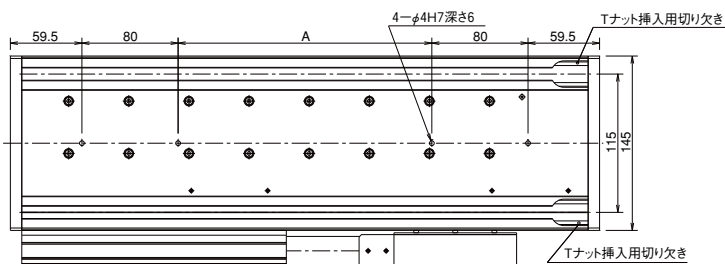
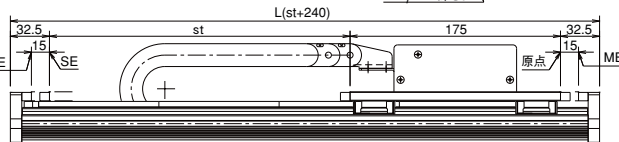
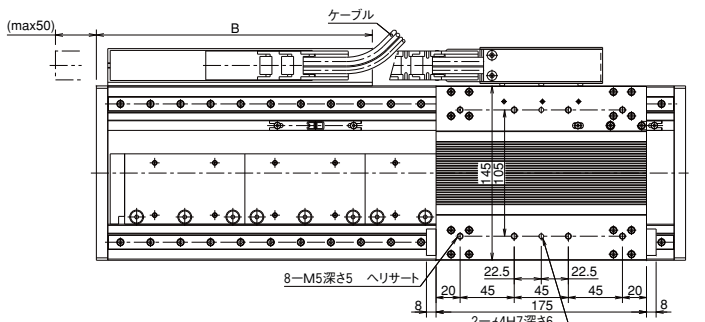
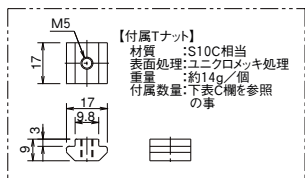
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	± 0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末 -G をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 24.2N・m Mb: 24.2N・m Mc: 24.2N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 525mm 以下 Mb・Mc 方向 525mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

## 寸法図

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



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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。

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

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC100/200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(※) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



ご注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

# LSA-L15SM 扁平タイプ 本体幅145mm

## 標準タイプ マルチスライダ

■型式項目	LSA-L15SM	I-200	□	T2	□	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長 オプション
		I:インクリメンタル メンタル仕様	200;200W	50:50mm 1450:1450mm (100mm 毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定



\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

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

\*上記型式の□はストローク、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

### オプション

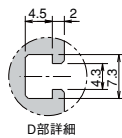
名称	型式	参照頁	備考
オプションの設定はありません			

### 共通仕様

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

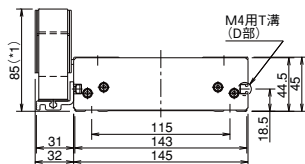
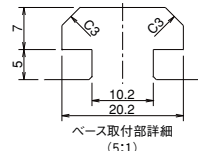
### 寸法図

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

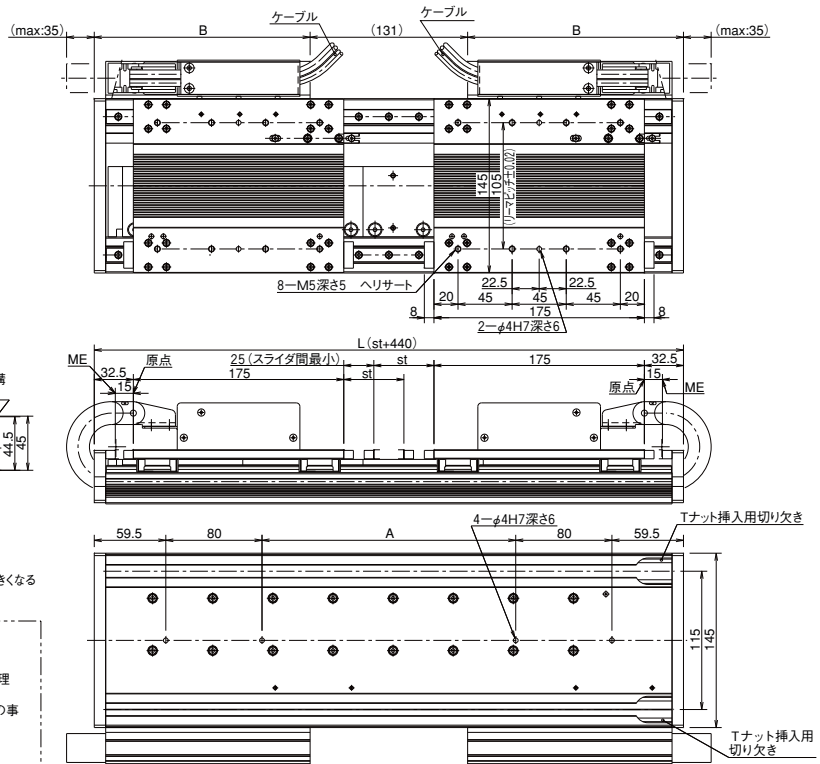
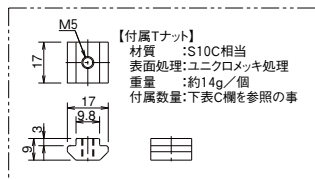


2次元 CAD  
3次元 CAD

RoHS



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



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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*1) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(\*2) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)





# LSA-N15SS 中型タイプ 本体幅 150mm

## 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA - N15SS - I - 200S - [ ] - T2 - [ ] - [ ]**

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

I:インクリメンタル 200S:200W 150:150mm 4150:4150mm (100mm毎) T2:SCON SSEL XSEL-P/Q N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

下記オプション表参照

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-N15SS-I-200S-①-T2-②-③	インクリメンタル	200S (※1)	150 ~ 4150	1 ~ 2500	20	-	86	P131 参照	3

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 4	→ P134	取付方向 2 ~ 4
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ US4	→ P134	取付方向 1 ~ 4
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ UM4	→ P134	取付方向 1 ~ 4

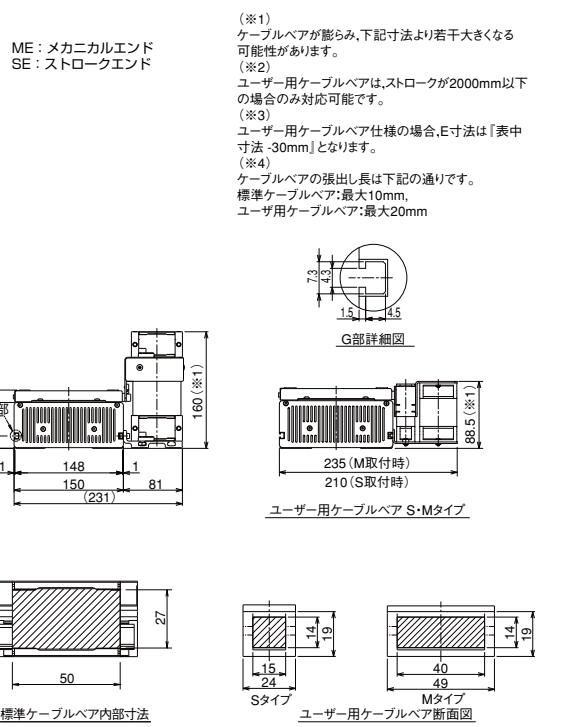
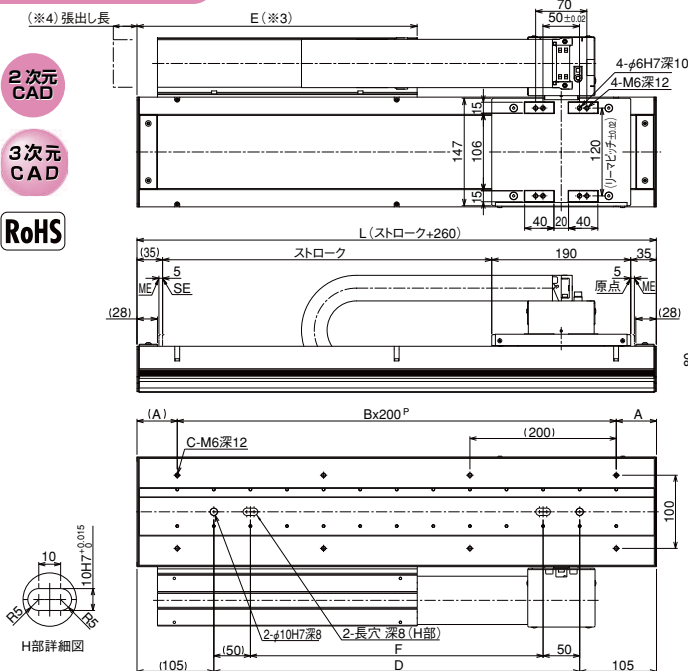
※1 コントローラのドライバは 200 W ですが、SCON コントローラの大きさは 400W 以上のサイズになります。(P673 参照) 又、回生抵抗の必要数の目安も、400W で選定して下さい。

### 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	± 0.005mm
ロストモーション	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3)	Ma : 111.7N・m Mb : 66.6 N・m Mc : 50.0N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 450mm 以下 Mb・Mc 方向 450mm 以下
ベース	材質 : アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2 : SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

### 寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150				
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410				
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	1	2	2	3	3	4	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	22	23
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46	48	
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130	2180	2230	2280	2330	2380	
F	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	
質量 (kg)	9.3	10.6	12.0	13.3	14.6	15.9	17.2	18.5	19.8	21.2	22.5	23.8	25.1	26.4	27.7	29.0	30.4	31.7	33.0	34.3	35.6	36.9	38.2	39.6	40.9	42.2	43.5	44.8	46.1	47.4	48.8	50.1	51.4	52.7	54.0	55.3	56.6	58.0	59.3	60.6	61.9	63.2	64.5	65.8	

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(※) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(※) SCONの箱体は400W以上タイプの寸法になります。

⚠ 注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。

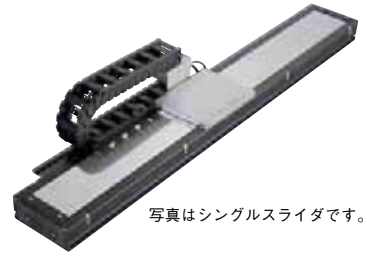
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。

(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

# LSA-N15SM

中型タイプ 本体幅 150mm  
標準タイプ マルチスライダ



■型式項目 **LSA-N15SM-I-200S-□-T2-□-□**

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

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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-N15SM-I-200S-①-T2-②-③	インクリメンタル	200S (※1)	150 ~ 3950	1 ~ 2500	20	-	86	P131 参照	3

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1	→ P134	取付方向 1
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1	→ P134	取付方向 1

※1 コントローラのドライバは 200 W ですが、SCON コントローラの大きさは 400W 以上のサイズになります。(P673 参照) 又、回生抵抗の必要数の目安も、400W で選定して下さい。

## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	± 0.005mm
ロストモーション	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3)	Ma : 111.7N・m   Mb : 66.6N・m   Mc : 50.0N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 450mm 以下   Mb・Mc 方向 450mm 以下
ベース	材質 : アルミ   黒色アルマイト処理
適用コントローラ	T2 : SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N : ケーブルなし   S : 3m   M : 5m   X□□ : 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

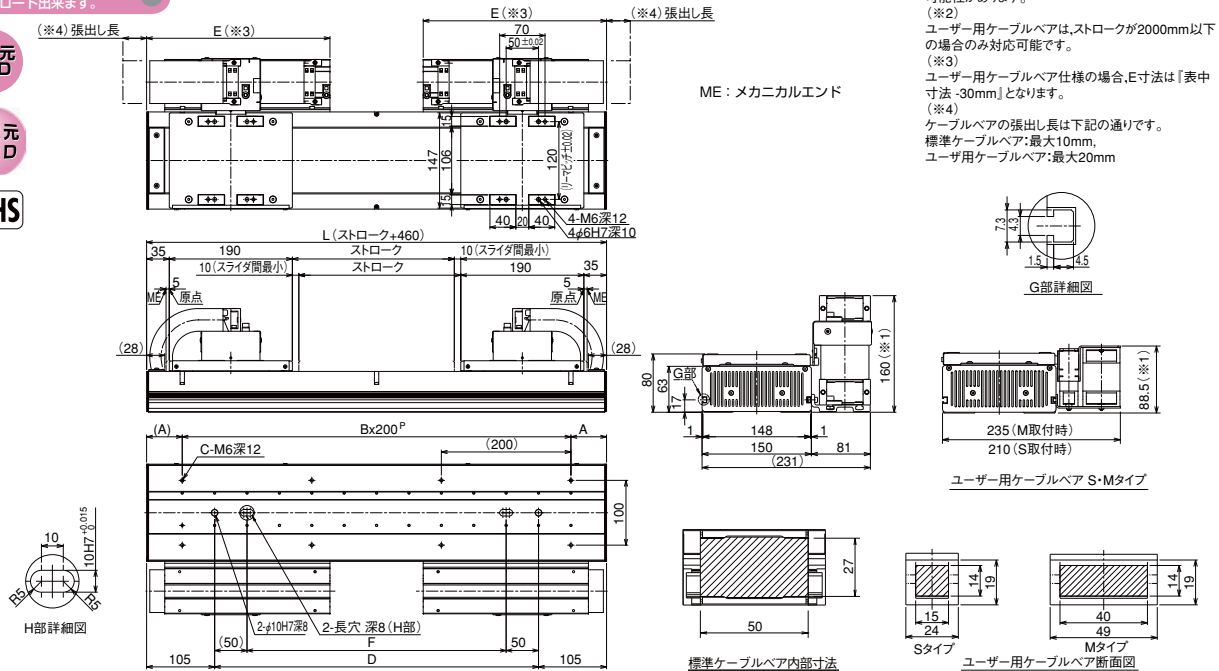
## 寸法図

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	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950		
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410		
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105
B	2	3	3	4	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200		
E	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480	1530	1580	1630	1680	1730	1780	1830	1880	1930	1980	2030	2080	2130		
F	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
質量 (kg)	165	179	193	207	221	235	250	264	278	292	307	321	335	349	363	377	391	406	420	434	448	462	476	491	505	519	533	547	562	576	590	604	618	632	646	661	675	689	703		

## 適用コントローラ仕様

適用コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(※) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(※) SCONの筐体は400W以上タイプの寸法になります。  
(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



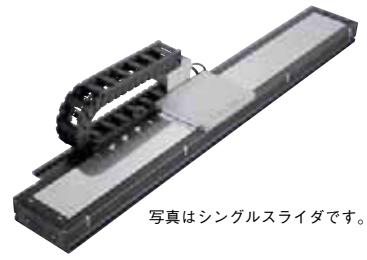
注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)



# LSA-N15HM

中型タイプ 本体幅 150mm  
高推力タイプ マルチスライダ



■型式項目 **LSA-N15HM-I-200S-□-T2-□-□**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適用コントローラ	ケーブル長	オプション
インクリメンタル	200S	200W	150:150mm 3850:3850mm (100mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照	

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-N15HM-I-200S-□-T2-□-□	インクリメンタル	200S (※1)	150 ~ 3850	1 ~ 2500	30	-	125	P131 参照	3

\*上記型式の□はストローク、□はケーブル長、□はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1	→ P134	取付方向 1
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1	→ P134	取付方向 1

※1 コントローラのドライバは 200 W ですが、SCON コントローラの大きさは 400W 以上のサイズになります。(P673 参照)  
又、回生抵抗の必要数の目安も、400W で選定して下さい。

## 共通仕様

駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	± 0.005mm
ロストモーション	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3)	Ma: 155.8N・m Mb: 91.1N・m Mc: 71.5N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 450mm 以下 Mb・Mc 方向 450mm 以下
ベース	材質: アルミ 黒色アルマイト処理
適用コントローラ	T2: SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

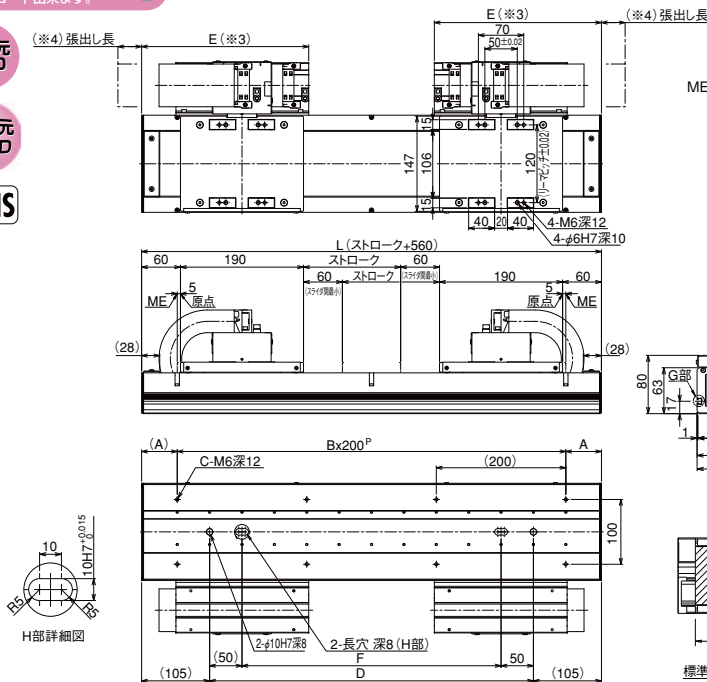
## 寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

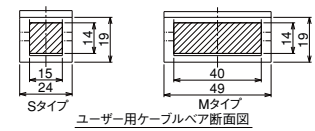
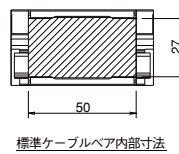
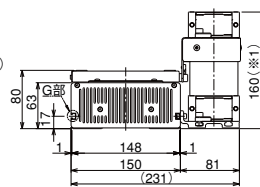
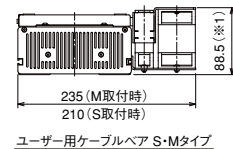
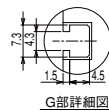
2次元 CAD

3次元 CAD

RoHS



(※1) ケーブルベアが影らみ、下記寸法より若干大きくなる可能性があります。  
(※2) ユーザー用ケーブルベアは、ストロークが2000mm 以下の場合のみ対応可能です。  
(※3) ユーザー用ケーブルベア仕様の場合、E寸法は「表中寸法 -55mm」となります。  
(※4) ケーブルベアの張出し長は下記の通りです。標準ケーブルベア: 最大10mm, ユーザー用ケーブルベア: 最大20mm



ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410	
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	
B	3	3	4	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	
D	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	
E	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705	1755	1805	1855	1905	1955	2005	2055	2105	
F	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	
質量 (kg)	19.7	21.1	22.5	23.9	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0	32.5	33.9	35.3	36.7	38.1	39.5	40.9	42.3	43.8	45.2	46.6	48.0	49.5	50.9	52.3	53.7	55.1	56.5	57.9	59.4	60.8	62.2	63.6	65.0	66.4	67.9	69.3	70.7	72.1	

## 適用コントローラ仕様

適用コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(※) XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(※) SCONの筐体は400W以上タイプの寸法になります。  
(※) SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意下さい。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)









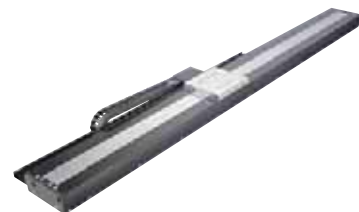






# LSA-N19SS 中型タイプ 本体幅193mm

## 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-N19SS-I-300S-□-T2-□-□**

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

I:インクリメンタル 300S:300W 144:144mm 2592:2592mm (144mm 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132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

型式	エンコーダ種類	対応ドライバ出力 (W)	ストローク 144mm 単位 (mm)	速度 (注1) (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	最大推力 (N)	最大加速度 (G) (注2)
					水平 (kg)	垂直 (kg)			
LSA-N19SS-I-300S-①-T2-②-③	インクリメンタル	300S (※1)	144 ~ 2592	1 ~ 2500	30	-	100	P131 参照	3

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2	→ P134	取付方向 2
	CT3	→ P134	取付方向 3
	CT4	→ P134	取付方向 4

\*1 コントローラのドライバーは 300W ですが、SCON コントローラの大きさが 400W 以上のサイズになります。(P673 参照) 又、回生抵抗の必要数の目安も、400W で選定して下さい。

### 共通仕様

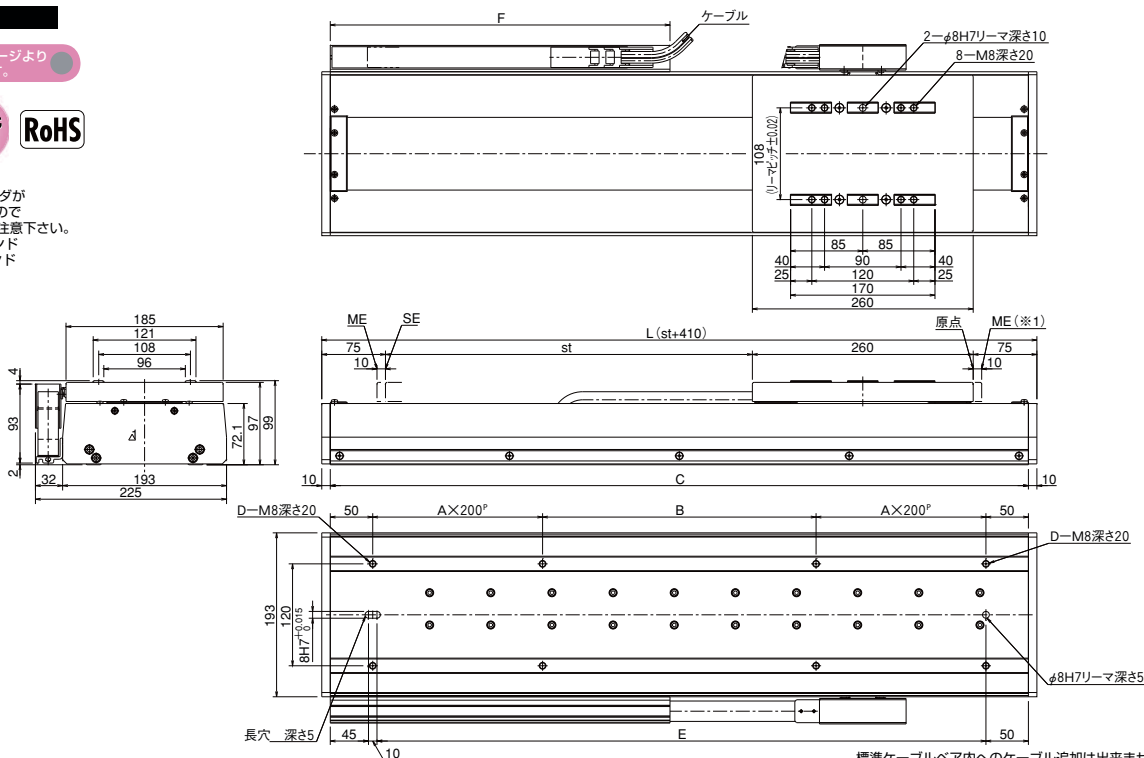
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	± 0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末 -G をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma : 61.94N・m Mb : 61.94 N・m Mc : 61.94N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 700mm 以下 Mb・Mc 方向 700mm 以下
ベース	材質 : アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2 : SCON, SSEL, XSEL-P/Q
ケーブル長 (注4)	N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X □ □ : 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

### 寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 3次元 CAD RoHS

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



標準ケーブルベア内へのケーブル追加は出来ません。

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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC100/200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(※) XSEL-P/Q の 5 軸 / 6 軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
 (※) SCON の筐体は 400W 以上タイプの寸法になります。



ご注意

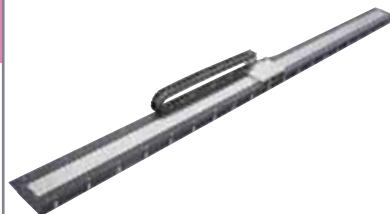
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。水平設置以外 (垂直、横立て、天吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
 (注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。  
 (例 X08 = 8m)





# LSA-W21SS 大型タイプ 本体幅210mm

## 標準タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-W21SS-I-400-□-T2-□-□**

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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルペア取付方向	CT2	→ P134	取付方向 2
	CT3	→ P134	取付方向 3
	CT4	→ P134	取付方向 4
原点リミットスイッチ	L	-	標準装備

### ご注意

W21SS タイプは納品後原点方向を変更する事が出来ませんのでご注意ください。

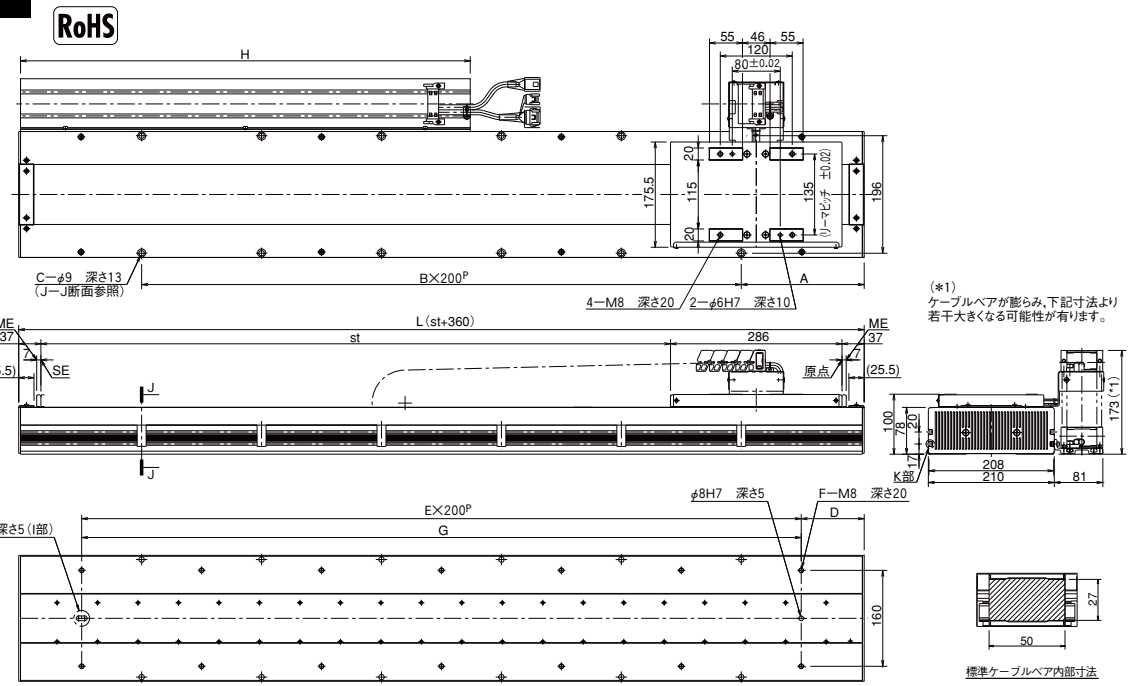
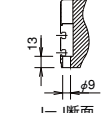
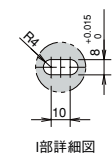
### 共通仕様

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

### 寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD



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

標準ケーブルペア内部寸法

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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
SSEL	2 軸	プログラム / ポジショナー	単相 AC200V	→ P687
SCON	1 軸	パルス列 / ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*)XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。

**注意**

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はP130をご参照下さい。水平設置以外(垂直、横立て、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
 (注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

# LSA-W21SM 大型タイプ 本体幅210mm

## 標準タイプ マルチスライダ



■型式項目 **LSA-W21SM-I-400-□-T2-□-L**

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

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式/スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
原点リミットスイッチ	L	-	標準装備

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

### 共通仕様

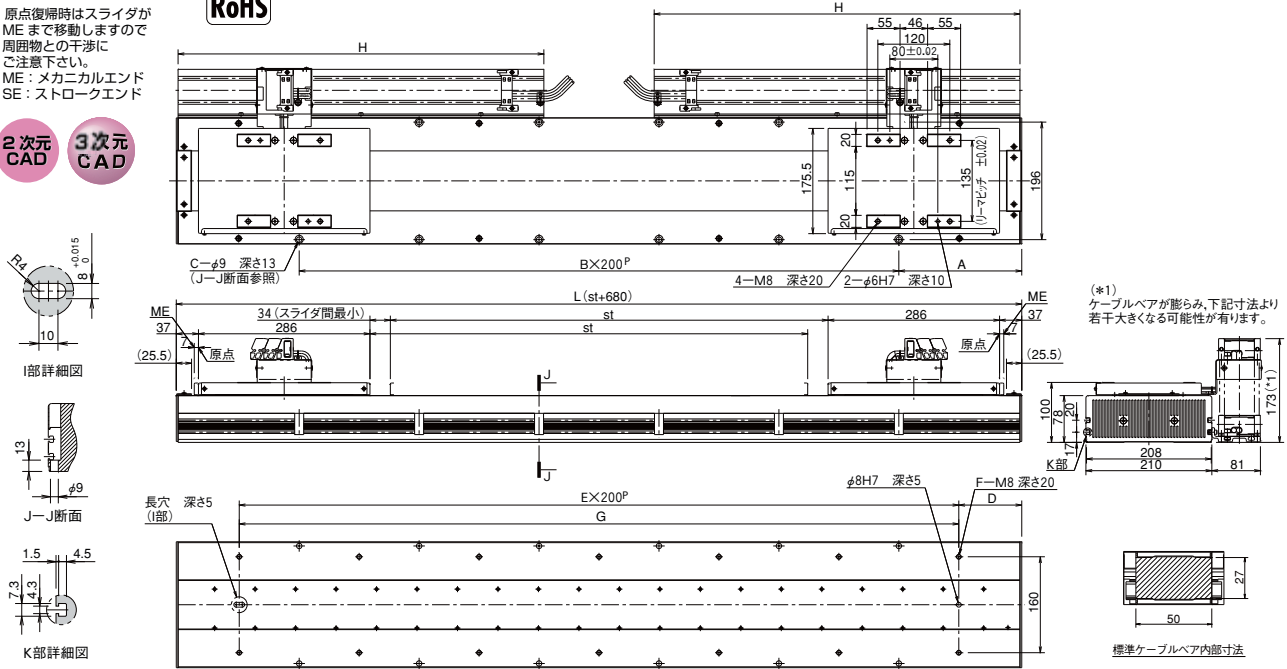
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	±0.005mm
ロストモーション	0.02mm以下
静的許容モーメント	巻末-Gをご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma: 128.7N・m Mb: 128.7N・m Mc: 128.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向500mm以下 Mb・Mc方向500mm以下
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2:SCON, XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

### 寸法図

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



2次元 CAD  
3次元 CAD



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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相 AC200V	→ P699
SCON	1軸	パルス列/ポジショナー	単相 AC200V	→ P665

(\*)XSEL-P/Qの5軸/G軸目に、上記機種を接続することは出来ません。  
(\*)SCONで上記機種を動作する場合は2台必要となります。



注意

(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細はP130をご参照下さい。水平設置以外(垂直、横立、天吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
(注4) ケーブル長はSCONが最大20m、XSELが最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

# LSA-W21HS 大型タイプ 本体幅210mm

## 高推力タイプ シングルスライダ



■型式項目 **LSA-W21HS-I-1000-□-T2-□-□**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I	W21HS	インクリメンタル	1000W	895:895mm 4000:4000mm (135mm毎)	T2: XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	CT2:ケーブルペア取付2 CT3:ケーブルペア取付3 CT4:ケーブルペア取付4 L:原点リミットスイッチ (標準装備)

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

### 型式 / スペック

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

\*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ケーブルペア取付方向	CT2	→ P134	取付方向 2
	CT3	→ P134	取付方向 3
	CT4	→ P134	取付方向 4
原点リミットスイッチ	L	-	標準装備

### 共通仕様

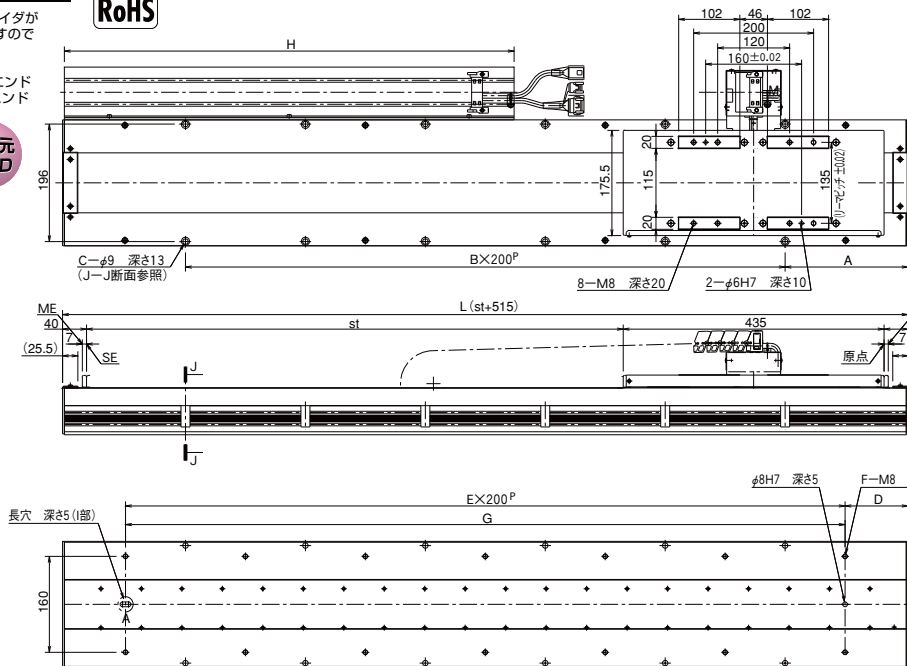
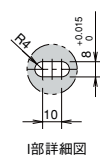
駆動方式	リニアサーボモータ
繰返し位置決め精度	± 0.005mm
ロストモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末-G をご参照下さい
動的許容モーメント(注3)	Ma : 275.2N・m Mb : 275.2N・m Mc : 275.2N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 750mm 以下 Mb・Mc 方向 750mm 以下
ベース	材質:アルミ 黒色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

### 寸法図

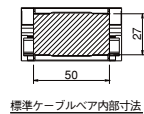
\*1 原点復帰時はスライダが ME まで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。  
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



2次元 CAD  
3次元 CAD



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



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

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6軸	プログラム	単相/三相AC200V	→ P699

(\*)XSEL-P/Qの5軸/6軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。  
 (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。水平設置以外(垂直、横立て、天井吊り等)でのご使用は出来ませんのでご注意ください。  
 (注3) 10,000km 走行寿命の場合です。  
 (注4) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

# LSA-W21HM

大型タイプ 本体幅 210mm  
高推力タイプ マルチスライダ



■型式項目 **LSA-W21HM-I-1000-□-T2-□-L**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	対応ドライバ出力	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
I:インクリメンタル仕様	1000W	1000:	420:420mm	T2: 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	
			3525:3525mm (135mm 毎)				

\*型式項目の内容は132ページをご参照ください。

## 型式 / スペック

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

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

## オプション

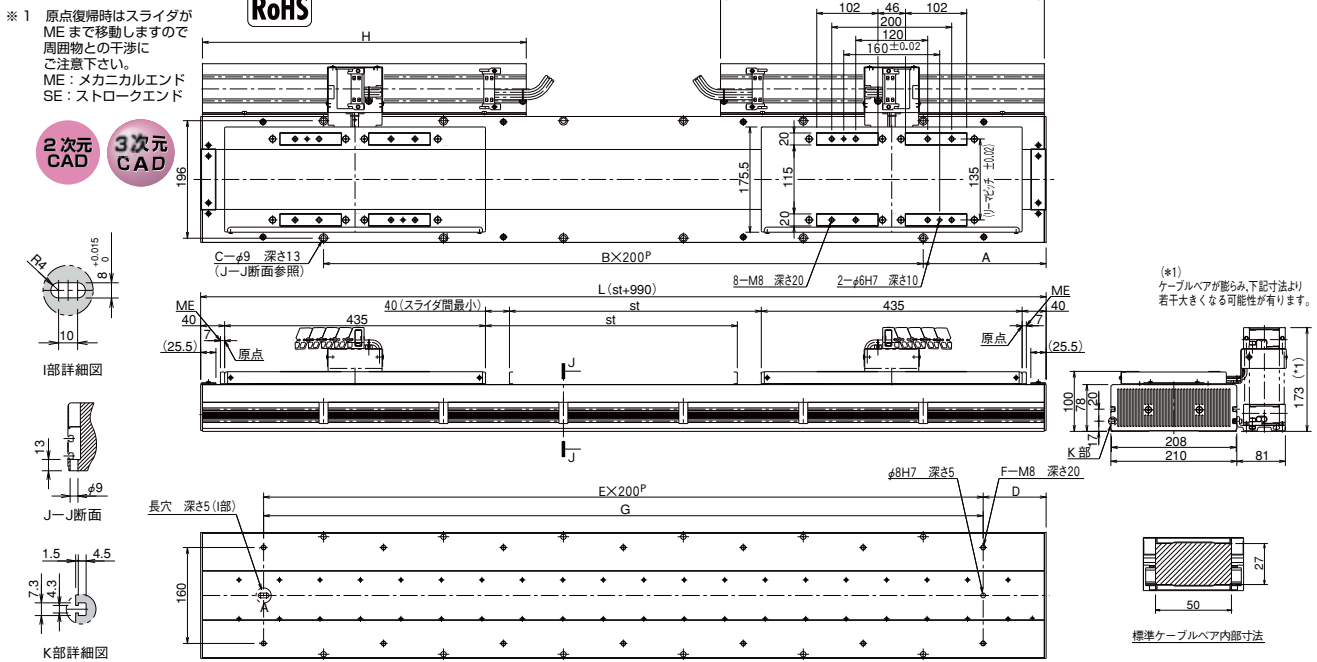
名称	型式	参照頁	備考
原点リミットスイッチ	L	-	標準装備

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

## 共通仕様

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

## 寸法図



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

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	操作方法	電源電圧	掲載頁
XSEL-P/Q	6 軸	プログラム	三相 AC200V	→ P699

(\*) XSEL-P/Q の 5 軸 / 6 軸目に、上記機種を接続することは出来ません。



注意

- (注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
- (注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。水平設置以外 (垂直、横立て、天井吊り等) でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
- (注3) 10,000km 走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

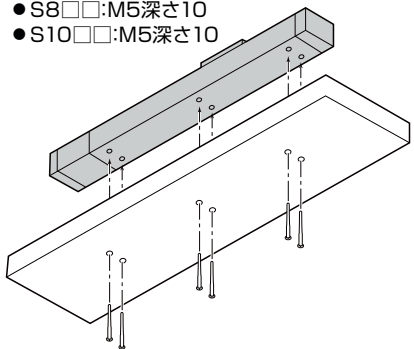
# リニアサーボアクチュエータシリーズ 本体取付方法・取付姿勢

## LSA シリーズ / LSAS シリーズ

### シャフトタイプ

■本体底面のネジ穴を使用して固定

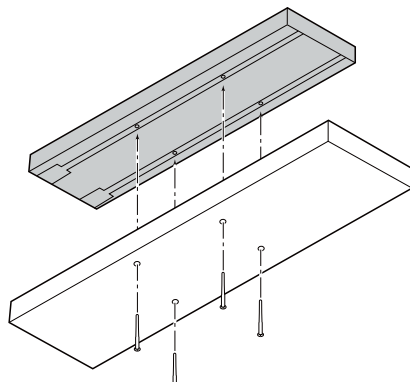
- S6□□:M4深さ10
- S8□□:M5深さ10
- S10□□:M5深さ10



### 扁平型

■本体底面のT溝を使用して固定

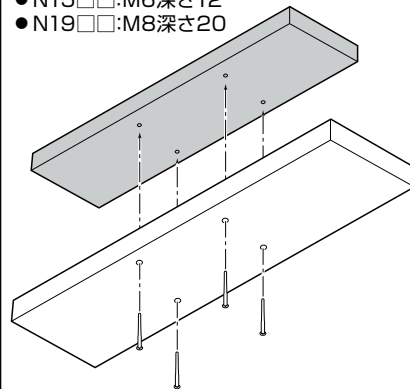
- L15SS:TナットM5(付属品)



### 小型、中型

■本体底面のネジ穴を使用して固定

- H8□□:M5深さ10
- N10□□:M6深さ12
- N15□□:M6深さ12
- N19□□:M8深さ20

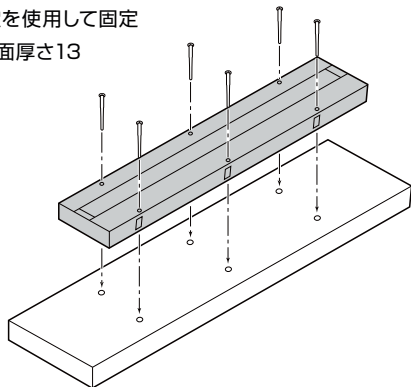


### 大型

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。

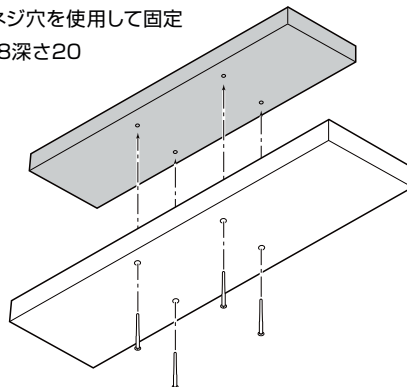
■本体底面の貫通穴を使用して固定

- W21□□:φ9 底面厚さ13



■本体底面のネジ穴を使用して固定

- W21□□:M8深さ20



## [ リニアサーボアクチュエータの取付姿勢について ]

○:設置可能    -:設置不可

取付姿勢							
シリーズ	タイプ		水平平置き設置	垂直設置	横立て設置	天吊り設置	
LSA	シャフトタイプ	S6SS、S6SM S8SS、S8SM S8HS、S8HM S10SS、S10SM S10HS、S10HM	○	-	○	-	
		小型タイプ	H8SS、H8SM H8HS、H8HM	○	-	○	-
		扁平タイプ	L15SS、L15SM	○	-	-	-
		中型タイプ	N10SS、N10SM N15SS、N15SM N15HS、N15HM N19SS、N19SM	○	-	-	-
		大型タイプ	W21SS、W21SM W21HS、W21HM	○	-	-	-
LSAS	中型タイプ	N10SS、N10SM N15SS、N15SM N15HS、N15HM	○	-	-	-	

リニアサーボアクチュエータシリーズ **メンテナンス品**

**機種別メンテナンス品型式一覧**

シリーズ	タイプ	ステンレスシート	対応コントローラ	モータケーブル ※1 (モータロボットケーブル)	エンコーダケーブル ※1 (エンコーダロボットケーブル)		
LSA	シャフト タイプ	S6SS	ST-S6SS-(ストローク)	SCON-CA (P665) SSEL-C (P687) XSEL-P/Q (P699)			
		S6SM	ST-S6SM-(ストローク)				
		S8SS	ST-S8SS-(ストローク)				
		S8SM	ST-S8SM-(ストローク)				
		S8HS	ST-S8HS-(ストローク)				
		S8HM	ST-S8HM-(ストローク)				
		S10SS	ST-S10SS-(ストローク)				
		S10SM	ST-S10SM-(ストローク)				
		S10HS	ST-S10HS-(ストローク)				
		S10HM	ST-S10HM-(ストローク)				SCON-CA (P665) XSEL-P/Q (P699)
	小型 タイプ	H8SS	ST-H8SS-(ストローク)		CB-X-MA□□□□ (P187)	CB-X3-PA□□□□ (標準仕様) (P188)	
		H8SM	ST-H8SM-(ストローク)				
		H8HS	ST-H8HS-(ストローク)				
		H8HM	ST-H8HM-(ストローク)				
	扁平 タイプ	L15SS	(設定なし)				
		L15SM					
	中型 タイプ	N10SS	ST-N10SS-(ストローク)	SCON-CA (P665) SSEL-C (P687) XSEL-P/Q (P699)			
		N10SM	ST-N10SM-(ストローク)				
		N15SS	ST-N15SS-(ストローク)				
		N15SM	ST-N15SM-(ストローク)				
		N15HS	ST-N15HS-(ストローク)				
		N15HM	ST-N15HM-(ストローク)				
		N19SS	ST-N19SS-(ストローク)				
		N19SM	ST-N19SM-(ストローク)				
	大型 タイプ	W21SS	ST-W21SS-(ストローク)	SCON-CA (P665) XSEL-P/Q (P699)	CB-XMC-MA□□□□ (P187)	CB-X2-PLA□□□□ ※2 (リミットスイッチ付仕様) (P187)	
		W21SM	ST-W21SM-(ストローク)				
		W21HS	ST-W21HS-(ストローク)				XSEL-P/Q (P699)
		W21HM	ST-W21HM-(ストローク)				
LSAS	中型 タイプ	N10SS	ST-N10SS-(ストローク)	SCON-CA (P665) SSEL-C (P687) XSEL-P/Q (P699)	CB-X-MA□□□□ (P187)	CB-X1-PA□□□□ (標準仕様) (P188)	
		N10SM	ST-N10SM-(ストローク)				
		N15SS	ST-N15SS-(ストローク)				
		N15SM	ST-N15SM-(ストローク)				
		N15HS	ST-N15HS-(ストローク)				
		N15HM	ST-N15HM-(ストローク)				

※1 モータ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。

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

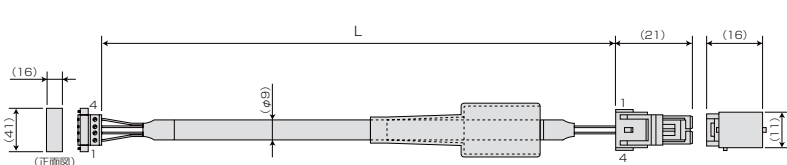
IAI 単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
防滴対応  
直交  
ロボット  
デュアルトップ  
ロボット  
I-Xカメラ  
コントローラ  
技術資料  
インジェクション

## ケーブル

### モータケーブル (LSAシリーズ 大型タイプ用)

■型式 **CB-XMC-MA**□□□

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



配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
1.25sq	緑	PE	1	1	U	赤	1.25sq (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

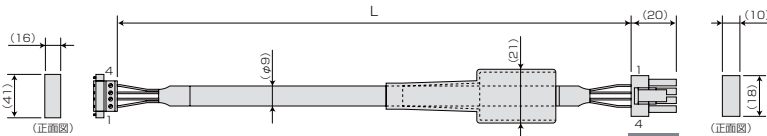
コントローラ側 最小曲げR r=55mm以上(可動使用の場合)

メカ側

### モータケーブル (LSAシリーズ シャフト、小型、扁平、中型タイプ用、LSASシリーズ用)

■型式 **CB-X-MA**□□□

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



配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
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	

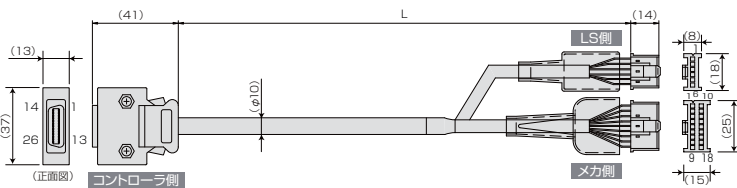
コントローラ側 最小曲げR r=51mm以上(可動使用の場合)

メカ側

### エンコーダケーブル (LSAシリーズ 大型タイプ用)

■型式 **CB-X2-PLA**□□□

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



最小曲げR r=58mm以上(可動使用の場合)

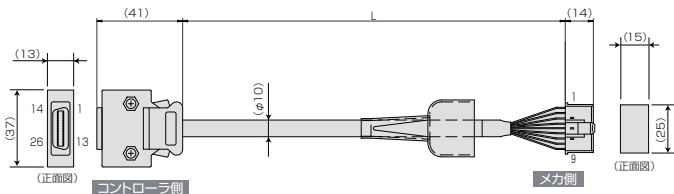
配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
-	-	-	10	1	E24V	白/青	AWG26 (圧着)
-	-	-	11	2	OV	白/黄	
白/緑	OV	13	3	3	LS	白/赤	
茶/青	LS	26	4	4	CREEP	白/黒	
茶/黄	CREEP	25	5	5	OT	白/紫	
茶/赤	OT	24	6	6	RSV	白/灰	
茶/黒	RSV	23	9	-	-	-	AWG26 (圧着)
-	-	-	18	7	SRD+	緑	
-	-	-	19	8	SRD-	紫	
白/青	A+	1	1	9	BAT+	灰	
白/黄	A-	2	2	10	BAT-	赤	
白/赤	B+	3	3	11	VCC	黒	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

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

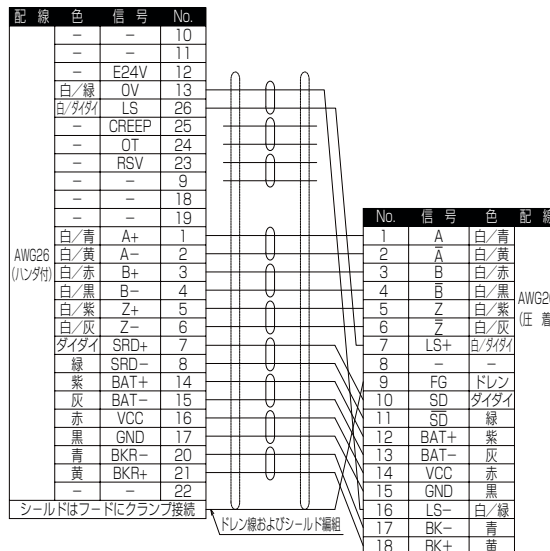
## エンコーダケーブル (LSAシリーズ シャフト、小型、扁平、中型タイプ用)

型式 **CB-X3-PA**□□□□

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



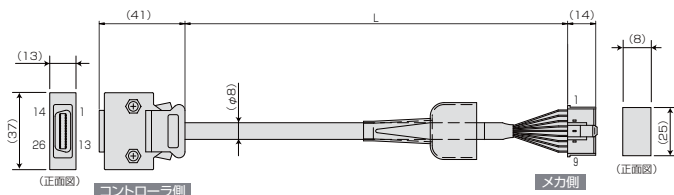
最小曲げR r=58mm以上(可動使用の場合)



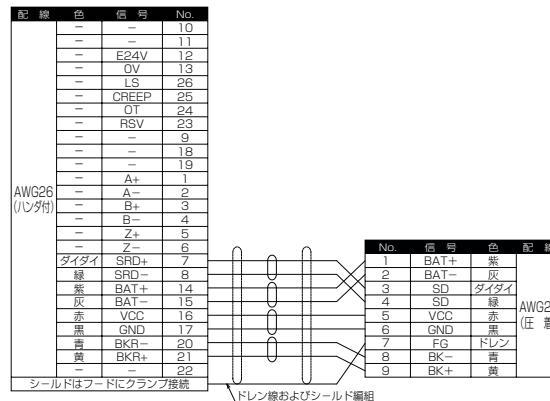
## エンコーダケーブル (LSASシリーズ用)

型式 **CB-X1-PA**□□□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応  
例)080=8m



最小曲げR r=44mm以上(可動使用の場合)



IA単軸  
ロボット

リニアサーボ  
アクチュエータ

クリーンルーム  
対応

防滴対応

直交  
ロボット

テーブルトップ型  
ロボット

IXSカメラ  
ロボット

コントローラ

技術資料  
ダウンロード