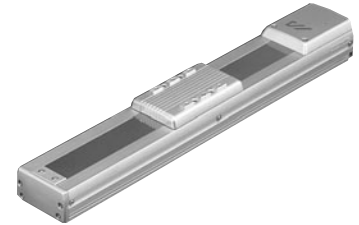


ISD-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅94mm 60W ストレート形状



タイプ/小型防塵(幅94mm) ストローク/100~600mm 可搬質量/水平50kg/垂直14kg

■型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISD-S - A - 60 - 16 - 600 - T1 - S - B

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
ISD-S-①-60-16-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	60	16	100~600	1~800	12	3	63.7	±0.02
ISD-S-①-60-8-②-T1-③-④			8		1~400	25	6	127.4	
ISD-S-①-60-4-②-T1-③-④			4		1~200	50	14	254.8	

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

オプション

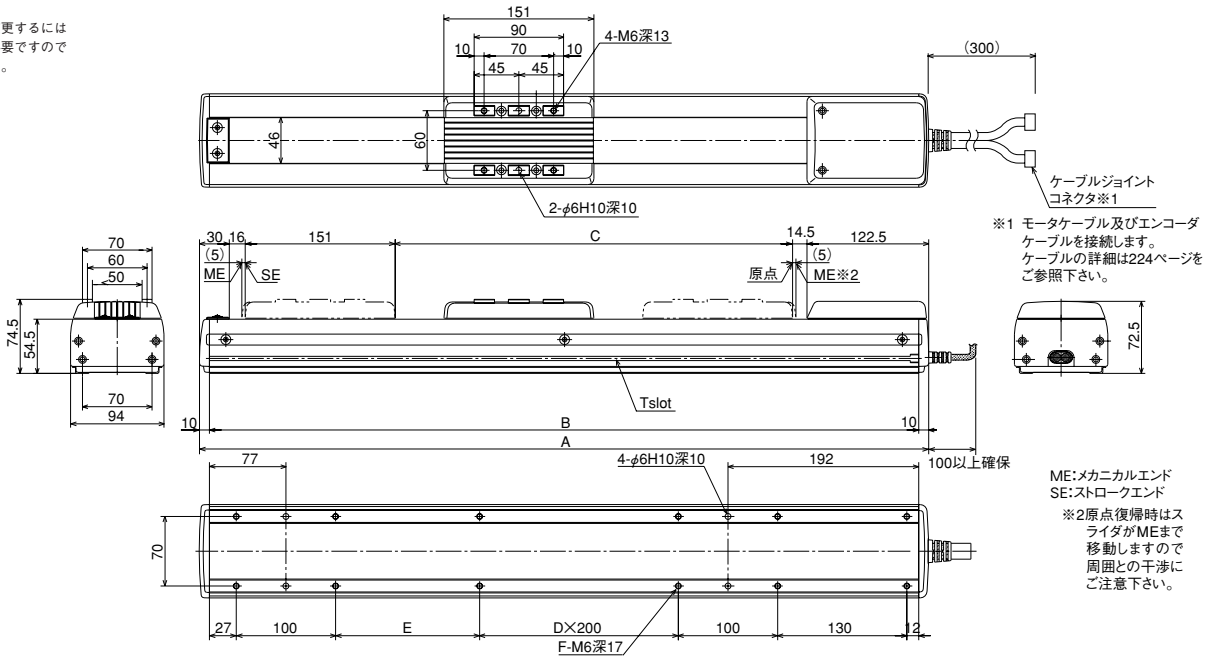
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P221	

共通仕様

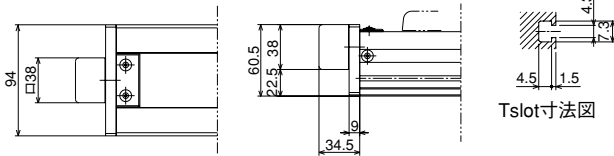
駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma : 28.4N・m Mb : 40.2N・m Mc : 65.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質：専用アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ブレーキ付(オプション)



*ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。

ストローク	100	200	300	400	500	600
A	434	534	634	734	834	934
B	414	514	614	714	814	914
C	100	200	300	400	500	600
D	-	-	1	1	2	2
E	45	145	45	145	45	145
F	10	10	12	12	14	14
質量(kg)	4.0	4.6	5.3	5.9	6.5	7.2
最高速度 (mm/s)	リード16	800		760		
※ストロークにより変化します。	リード8	400		380		
	リード4	200		190		

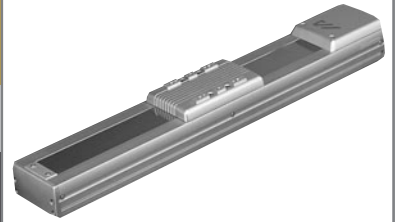


ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード4は0.15G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

ISD-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅125mm 100W ストレート形状



タイプ 中型防塵(幅125mm) ストローク 100~1000mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISD-M-A-100-20-1000-T1-S-B

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
ISD-M-100-20-2-T1-3-4	アブソリュートインクリメンタル	100	20	100~1000	1~1000	20	5	84.3	±0.02
ISD-M-100-10-2-T1-3-4			10		1~500	40	9	169.5	
ISD-M-100-5-2-T1-3-4			5		1~250	80	19	340.1	

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

オプション

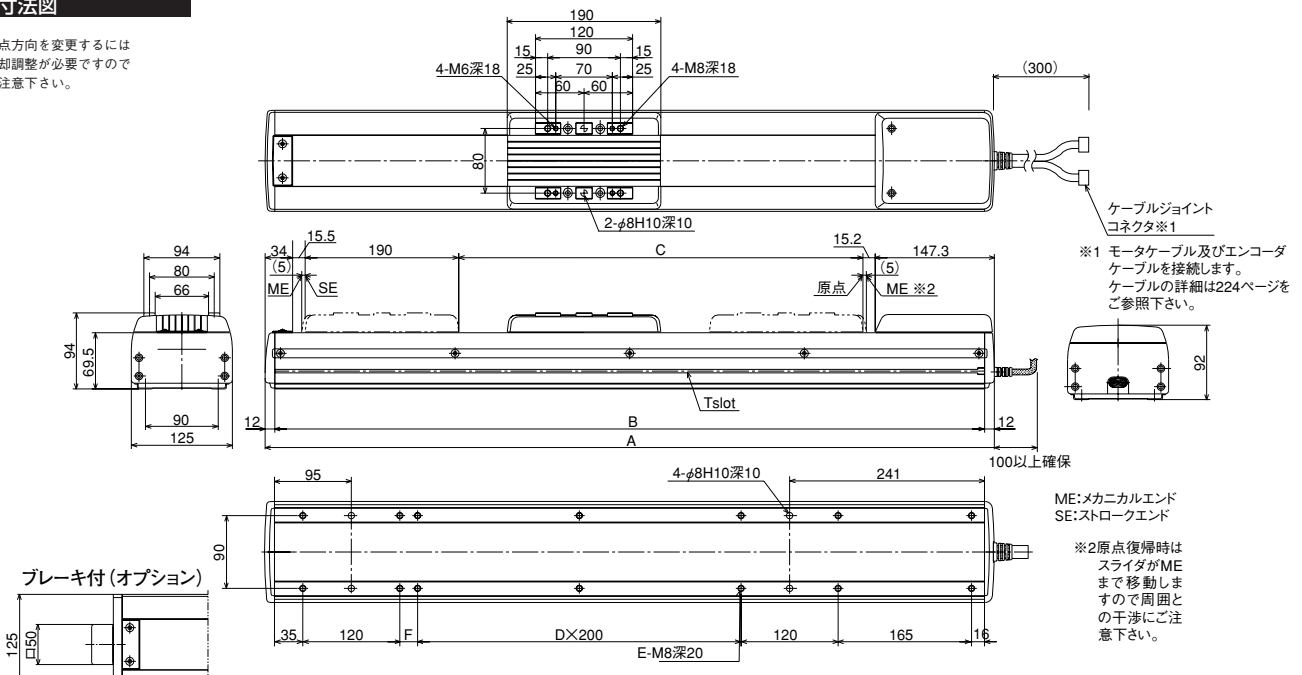
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P221	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH(結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
A	502	602	702	802	902	1002	1102	1202	1302	1402	
B	478	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
D	-	-	1	1	2	2	3	3	4	4	
E	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
F	22	122	22	122	22	122	22	122	22	122	
質量(kg)	7.8	8.9	10.1	11.2	12.3	13.5	14.6	15.7	16.9	18.0	
最高速度 (mm/s) *ストロークにより変化します。	リード20	1000					915	735	600	500	
	リード10	500					455	365	300	250	
	リード5	250					225	180	150	125	

*ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.6kgアップします。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P589
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600



ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード5は0.15G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリ
ンルーム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ

リ
ニアサーボ
アクチュエータ

超
小型電動
アクチュエータ

テ
ーブルトップ
アクチュエータ

コ
ントローラ

イ
ンフレーション

DS

SS

ISA/
ISPA

ISD

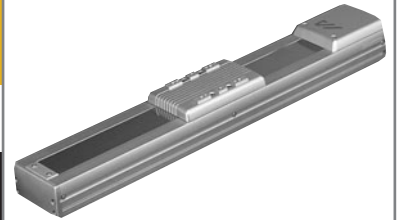
IF

FS

RS

ISD-M-200

単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅125mm 200W
ストレート形状



タイプ 中型防塵(幅125mm) ストローク 100~1000mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション

(例) ISD - M - A - 200 - 20 - 1000 - T1 - S - B

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
ISD-M-①-200-20-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	200	20	100~1000	1~1000	40	9	169.5	±0.02
ISD-M-①-200-10-②-T1-③-④			10		1~500	80	19		

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

オプション

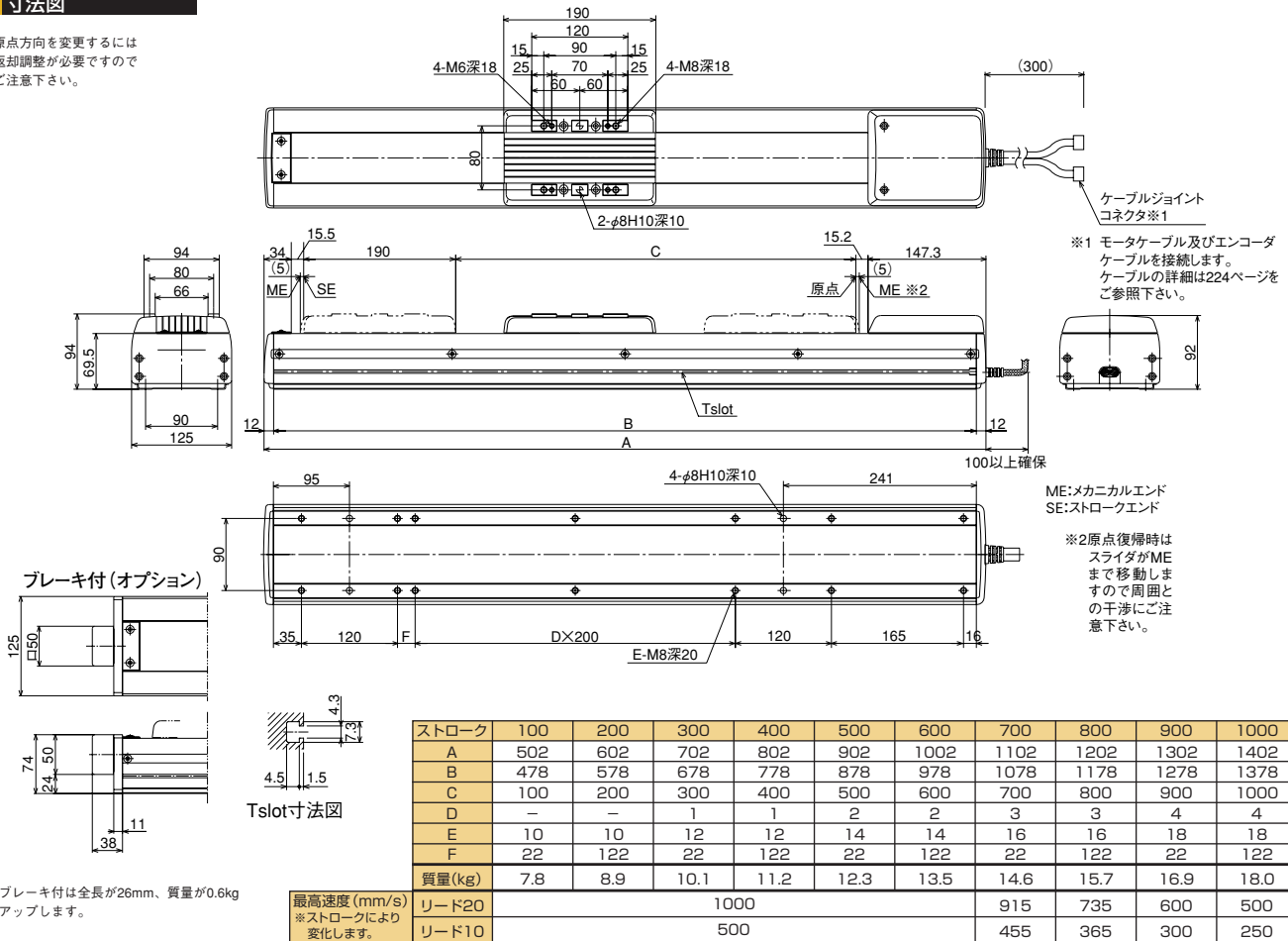
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P221	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm	転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベース一体型	
許容負荷モーメント	Ma : 69.6N・m Mb : 99.0N・m Mc : 161.7N・m	
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm以下	
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)	

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



*ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.6kgアップします。

最高速度 (mm/s)
※ストロークにより変化します。

Tslot寸法図

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600



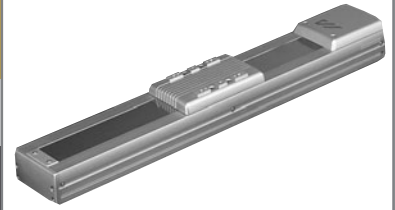
ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

ISD-MX-200

単軸ロボット 中型防塵中間サポータタイプ 本体幅125mm 200W
ストレート形状



タイプ 中型防塵(幅125mm) 中間サポータタイプ **ストローク** 800~1600mm **可搬質量** 水平40kg

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISD - MX - A - 200 - 20 - 1600 - T1 - S - B

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
ISD-MX-①-200-20-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	200	20	800~1600	1~1000	40	水平専用	169.5	±0.02

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P221	

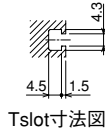
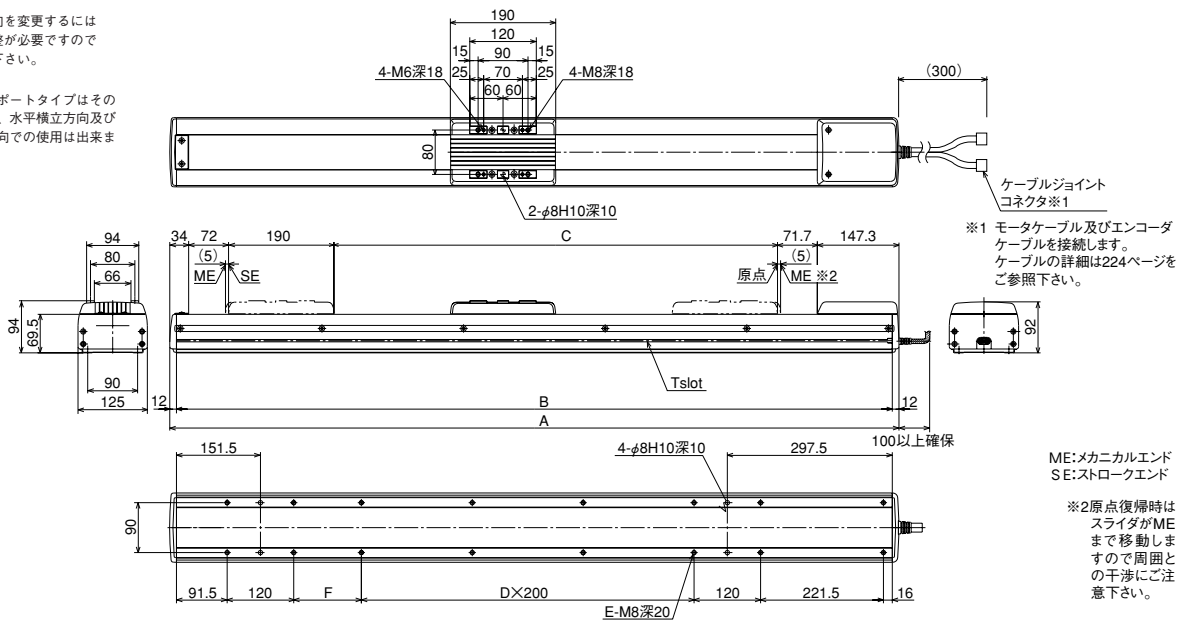
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma : 69.6N・m Mb : 99.0N・m Mc : 161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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



* ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.6kgアップします。

最高速度 (mm/s)
*ストロークにより変化します。

ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
A	1315	1415	1515	1615	1715	1815	1915	2015	2115
B	1291	1391	1491	1591	1691	1791	1891	1991	2091
C	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	16	16	18	18	20	20	22	22	24
F	122	222	122	222	122	222	122	222	122
質量(kg)	17.8	18.9	20.1	21.2	22.3	23.5	24.6	25.8	26.9
リード20	1000						950	800	700

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600



(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。
(例、X08=8m)

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ

単軸
ロボット

対応
クリールム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ

リ
ニアサーボ
アクチュエータ

超小型
電動
アクチュエータ

テー
ブルトップ
アクチュエータ

コン
トローラ

イン
フレーション

DS

SS

ISA/
ISPA

ISD

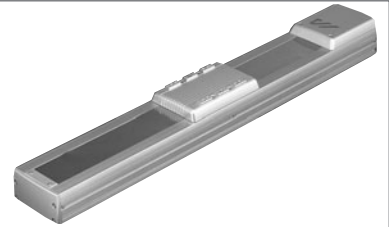
IF

FS

RS

ISD-L-200

単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅155mm 200W
ストレート形状



タイプ 大型防塵(幅155mm) ストローク 100~1200mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

(例) ISD-L-A-200-20-1200-T1-S-B

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
ISD-L-①-200-20-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	200	20	100~1200	1~1000	40	9	169.5	±0.02
ISD-L-①-200-10-②-T1-③-④			10		1~500	80	19	340.1	

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL/P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

オプション

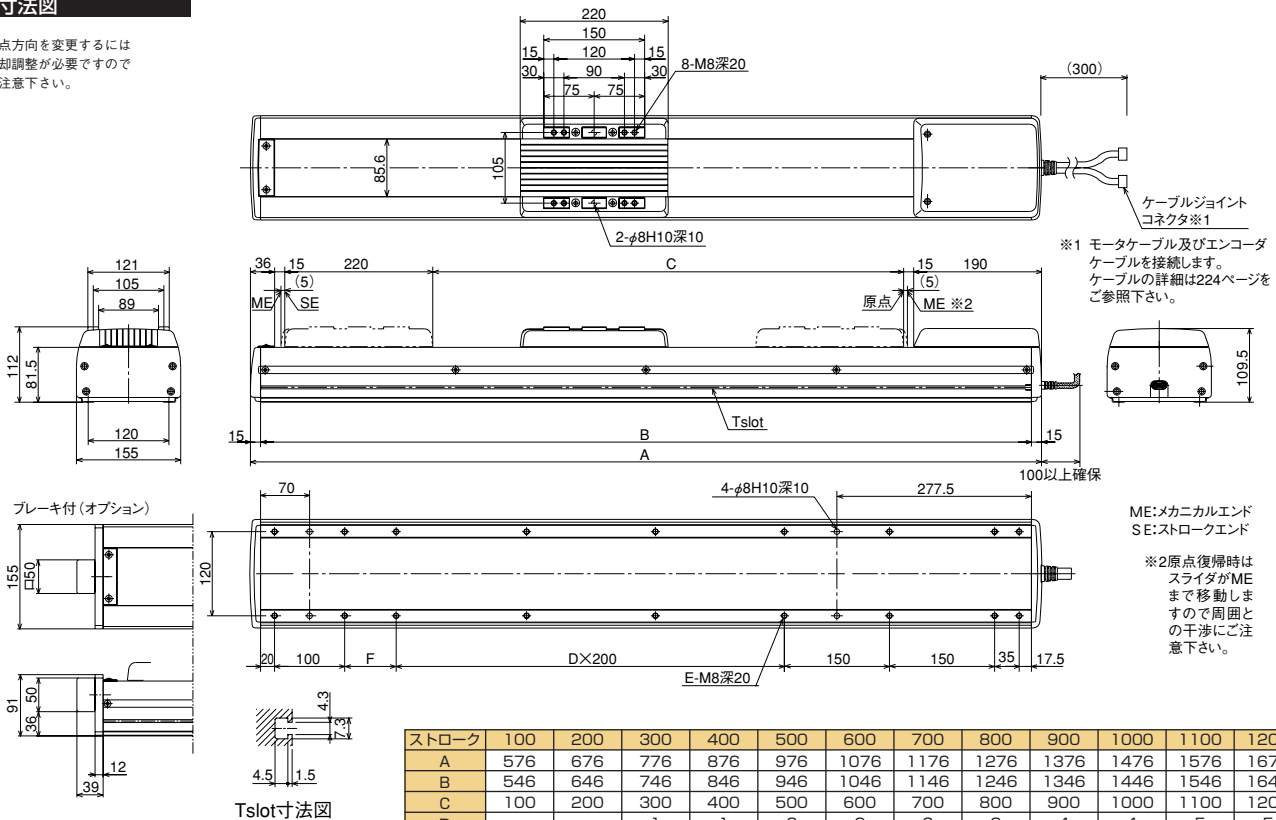
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P221	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ20mm	転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベース一体型	
許容負荷モーメント	Ma : 104.9N・m	Mb : 149.9N・m Mc : 248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下	
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)	

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は224ページをご参照下さい。

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

*ブレーキ付は全長が24mm、質量が1.0kgアップします。

最高速度(mm/s)
*ストロークにより変化します。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	
A	576	676	776	876	976	1076	1176	1276	1376	1476	1576	1676	
B	546	646	746	846	946	1046	1146	1246	1346	1446	1546	1646	
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	
D	-	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
E	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	
F	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	
質量(kg)	13.2	14.8	16.4	18.0	19.6	21.2	22.8	24.4	26.0	27.6	29.2	30.8	
リード20									930	765	640	545	465
リード10									465	380	320	270	230

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600



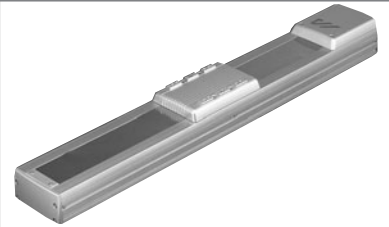
ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

ISD-L-400

単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅155mm 400W
ストレート形状



タイプ 大型防塵(幅155mm) ストローク 100~1200mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

■型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISD-L-A-400-20-1200-T1-S-B

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
ISD-L-①-400-20-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	400	20	100~1200	1~1000	80	19	340.1	±0.02

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

オプション

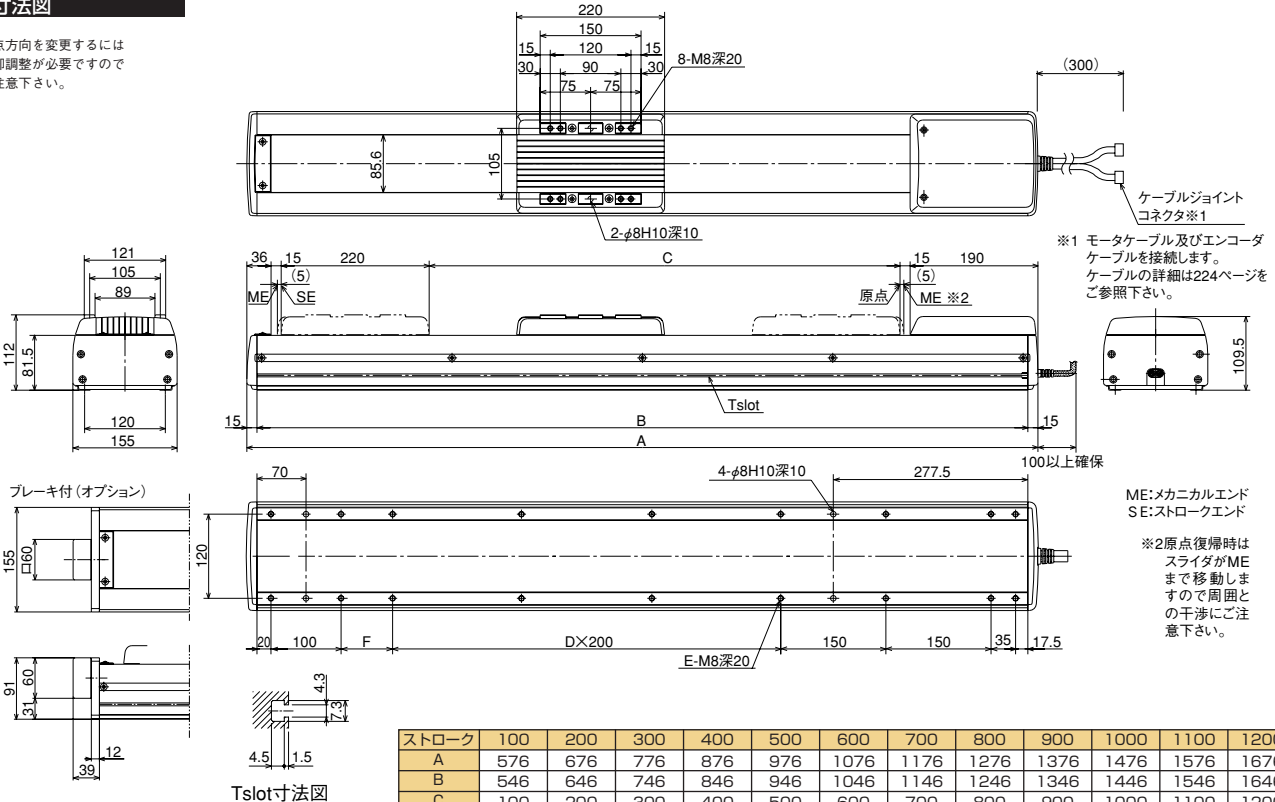
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P221	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma : 104.9N・m Mb : 149.9N・m Mc : 248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



*ブレーキ付は全長が24mm、質量が1.0kgアップします。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
A	576	676	776	876	976	1076	1176	1276	1376	1476	1576	1676
B	546	646	746	846	946	1046	1146	1246	1346	1446	1546	1646
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
D	-	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
E	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
F	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5
質量(kg)	13.2	14.8	16.4	18.0	19.6	21.2	22.8	24.4	26.0	27.6	29.2	30.8
最高速度(mm/s) *ストロークにより変化します。	リード20			1000				930	765	640	545	465

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC200V	→P600



ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

対応 クリールーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インストーラ

DS

SS

ISA/ISPA

ISD

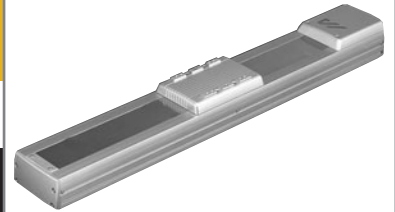
IF

FS

RS

ISD-LX-200

単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅155mm 200W
ストレート形状



タイプ 大型防塵(幅155mm) 中間サポートタイプ **ストローク** 1000~1600mm **可搬質量** 水平40kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション

(例) ISD-LX-A-200-20-1600-T1-S-B

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
ISD-LX-①-200-②-③-T1-④	アブソリュートインクリメンタル	200	20	1000~1600	1~1000	40	水平専用	169.5	±0.02

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P221	

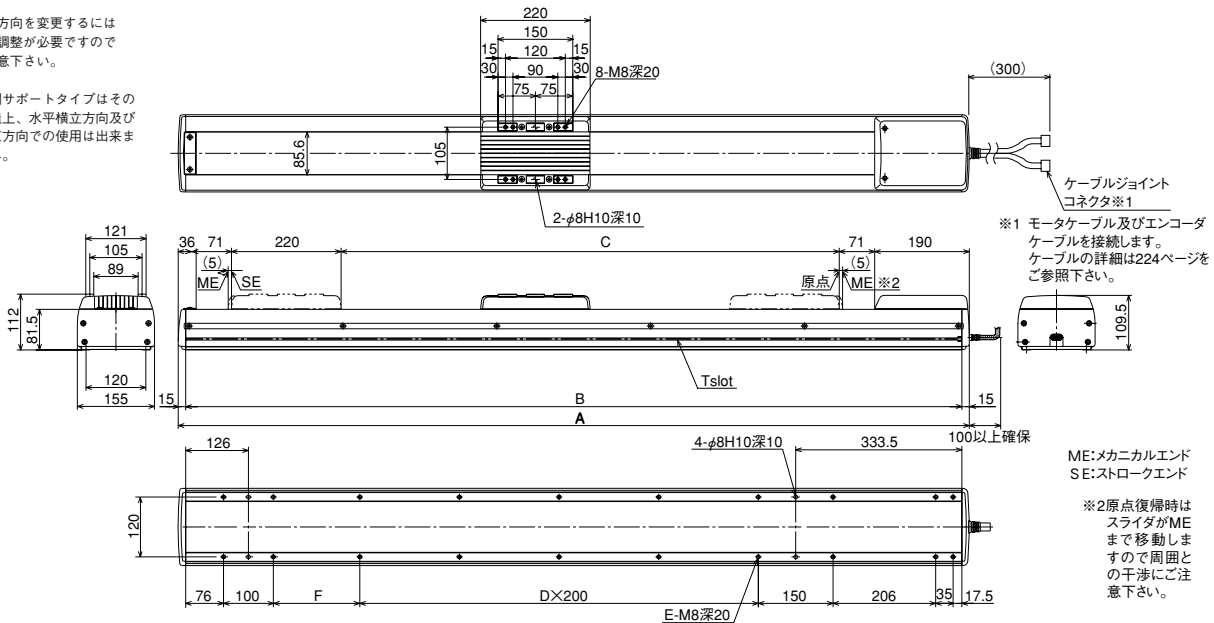
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ20mm	転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベース一体型	
許容負荷モーメント	Ma: 104.9N・m	Mb: 149.9N・m Mc: 248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下	
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH (結露無きこと)	

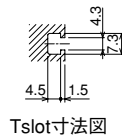
寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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



*ブレーキ付は全長が24mm、質量が1.0kgアップします。



ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	
A	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	
B	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	
C	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	
D	4	5	5	6	6	7	7	
E	20	22	22	24	24	26	26	
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	
質量(kg)	30.8	32.4	34.0	35.6	37.2	38.9	40.5	
最高速度(mm/s) *ストロークにより変化します。	1000						950	830

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600

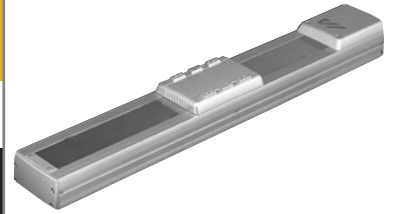


(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

ISD-LX-400

単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅155mm 400W
ストレート形状



タイプ 大型防塵(幅155mm) 中間サポートタイプ ストローク 1000~1600mm 可搬質量 水平80kg

型式項目 シリクスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション

(例) ISD-LX-A-400-20-1600-T1-S-B

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
ISD-LX-①-400-20-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	400	20	1000~1600	1~1000	80	水平専用	340.1	±0.02

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P221	

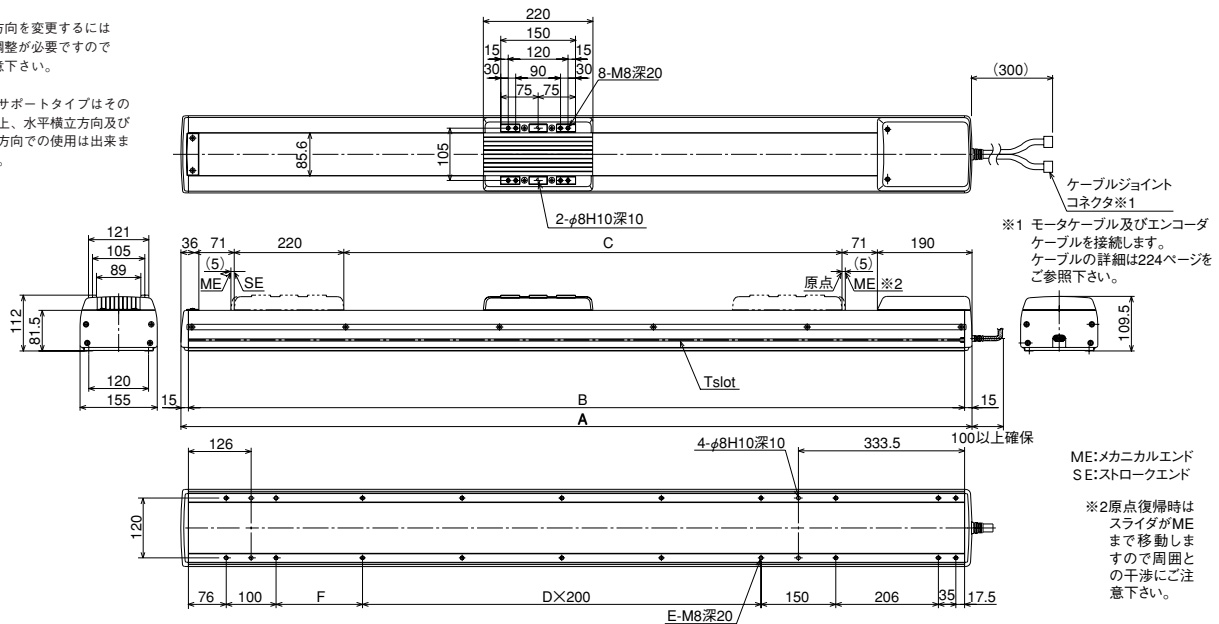
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ20mm	転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベース一体型	
許容負荷モーメント	Ma : 104.9N・m	Mb : 149.9N・m Mc : 248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下	
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)	

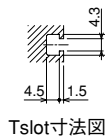
寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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



*ブレーキ付は全長が24mm、質量が1.0kgアップします。



ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	
A	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	
B	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	
C	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	
D	4	5	5	6	6	7	7	
E	20	22	22	24	24	26	26	
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	
質量(kg)	31.2	32.8	34.4	36.0	37.6	39.2	40.8	
最高速度(mm/s) *ストロークにより変化します。	1000						950	830



(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。
(例、X08=8m)

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
クリーンルーム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップアクチュエータ
コントローラ
インストーラ

DS
SS
ISA/ISPA
ISD
IF
FS
RS