

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

**ISPDCR-S** クリーン対応単軸ロボット 小型 本体幅94mm 60W  
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ / 小型(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) ISDCR [ISPDCR] - S - A - 60 - 16 - 600 - T1 - S - B



\*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

**型式/スペック**

\*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (N <sub>g</sub> /min)	
						水平(kg)		垂直(kg)					
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時				
ISDCR[ISPDCR]-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	[3.5]	3	[2]	63.7	±0.02 [±0.01]	30	
ISDCR[ISPDCR]-S-①-60-8-②-T1-③-④			8		1~400	25	[12]	6	[5]				127.4
ISDCR[ISPDCR]-S-①-60-4-②-T1-③-④			4		1~200	50	[30]	14	[12]				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**

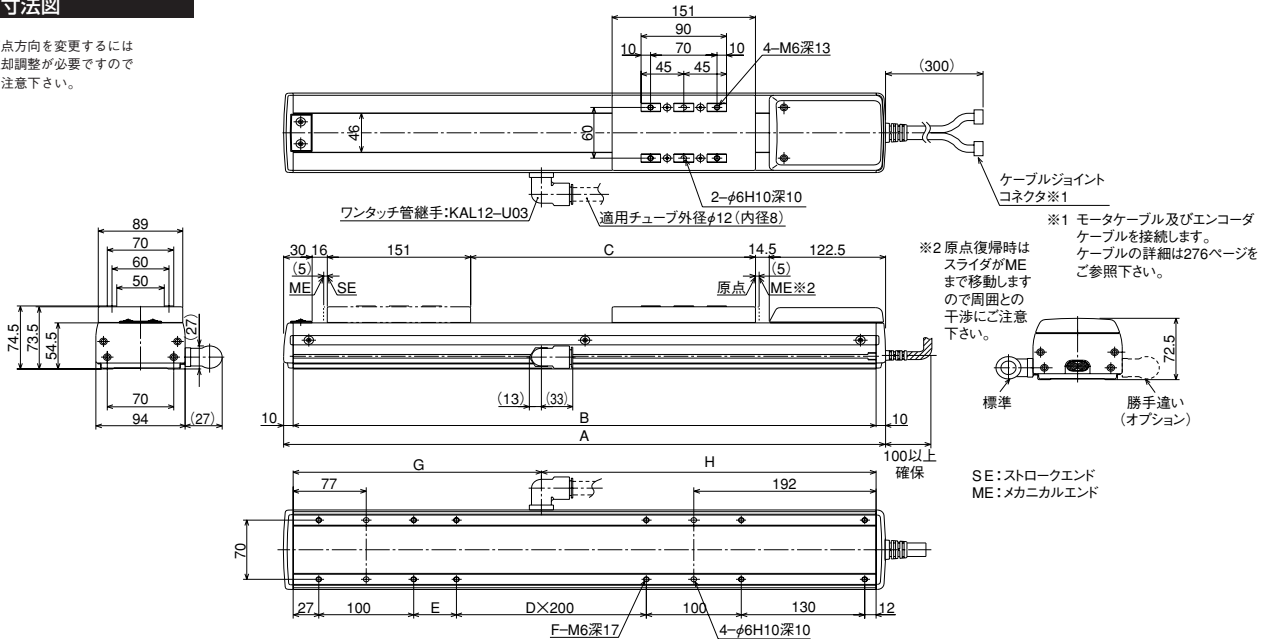
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

**共通仕様**

駆動方式(注4)	ボールネジφ12mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
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：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注6)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

**寸法図**

\*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 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は276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。

**※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。**

\*ブレーキ付は質量が0.4kg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
G	159.0	211.5	261.5	311.5	359.0	411.5
H	255.0	302.5	352.5	402.5	455.0	502.5
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				
※ストロークにより変化します。	リード8	400				
	リード4	200				

**適応コントローラ仕様**

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	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)可搬質量については、644ページをご参照下さい。

(注2,3,4,5)【 】内はISPDCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDCR、ISPDCR共通です。

(注6)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233ページをご参照下さい。

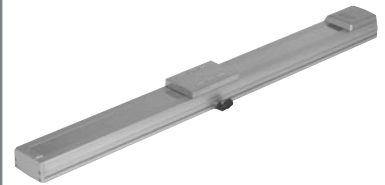
- 商品ガイド
- ロボシリンダ
- 単軸ロボット
- クリーンルーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- スカラロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- 超小型電動アクチュエータ
- テーブルトップアクチュエータ
- コントローラ
- インテグレーション

- RCP2CR
- DSCR
- SSCR
- ISDCR/ISPDCR
- IX

**ISDCR-M-100** クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅125mm 100W  
ストレート形状

**ISPDCR-M-100** クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅125mm 100W  
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ / 中型(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    適用コントローラ    ケーブル長    オプション  
(例)ISDCR [ISPDCR]-M - A - 100 - 20 - 1000 - T1 - S - B

\*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

**型式/スペック**

\*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (N $\phi$ /min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR[ISPDCR]-M-①-100-20-②-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	[6]	5	[2]	84.3	±0.02 [±0.01]	70
ISDCR[ISPDCR]-M-①-100-10-②-T1-③-④			10		1~500	40	[20]	9	[7]	169.5		30
ISDCR[ISPDCR]-M-①-100-5-②-T1-③-④			5		1~250	80	[45]	19	[15]	340.1		15

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、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。

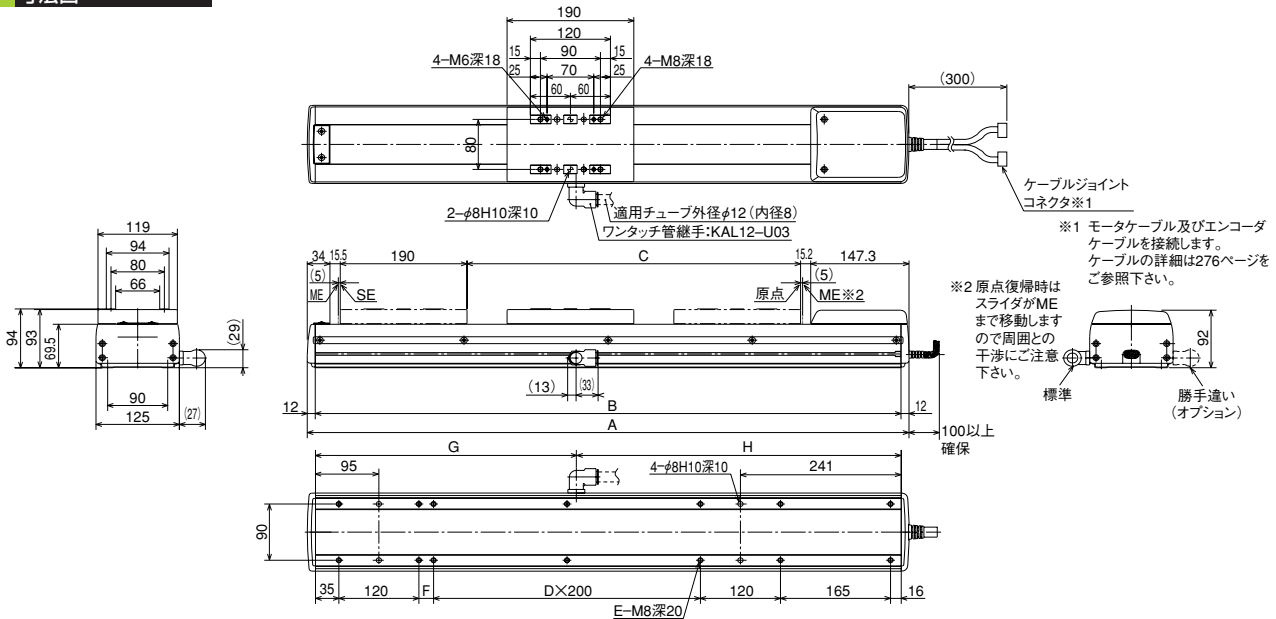
**オプション**

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

**共通仕様**

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
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6)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

**寸法図**



\*ブレーキ付は質量が0.7kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

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	12	122
G	191	240	290	340	391	440	490	540	591	640
H	287	338	388	438	487	538	588	638	687	738
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)	リード20 1000									
※ストロークにより変化します。	リード10 500									
	リード5 250									

**適用コントローラ仕様**

適用コントローラ	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

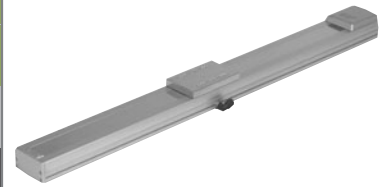
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
(注2)可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(注2.3.4.5)【 】内はISPDCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDCR、ISPDCR共通です。  
(注6)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

\*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

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

**ISPDCR-M-200** クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅125mm 200W  
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ / 中型(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) ISDCR (ISPDCR) - M - A - 200 - 20 - 1000 - T1 - S - B

\*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

**型式/スペック**

\*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR(ISPDCR)-M-①-200-20-②-T1-③-④	アブソリュート	200	20	100~1000	1~1000	40	[12]	9	[5]	169.5	±0.02	70
ISDCR(ISPDCR)-M-①-200-10-②-T1-③-④	インクリメンタル		10		1~500	80	[40]	19	[15]			

\*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。

\*リード30の仕様は特注にて製作可能です。

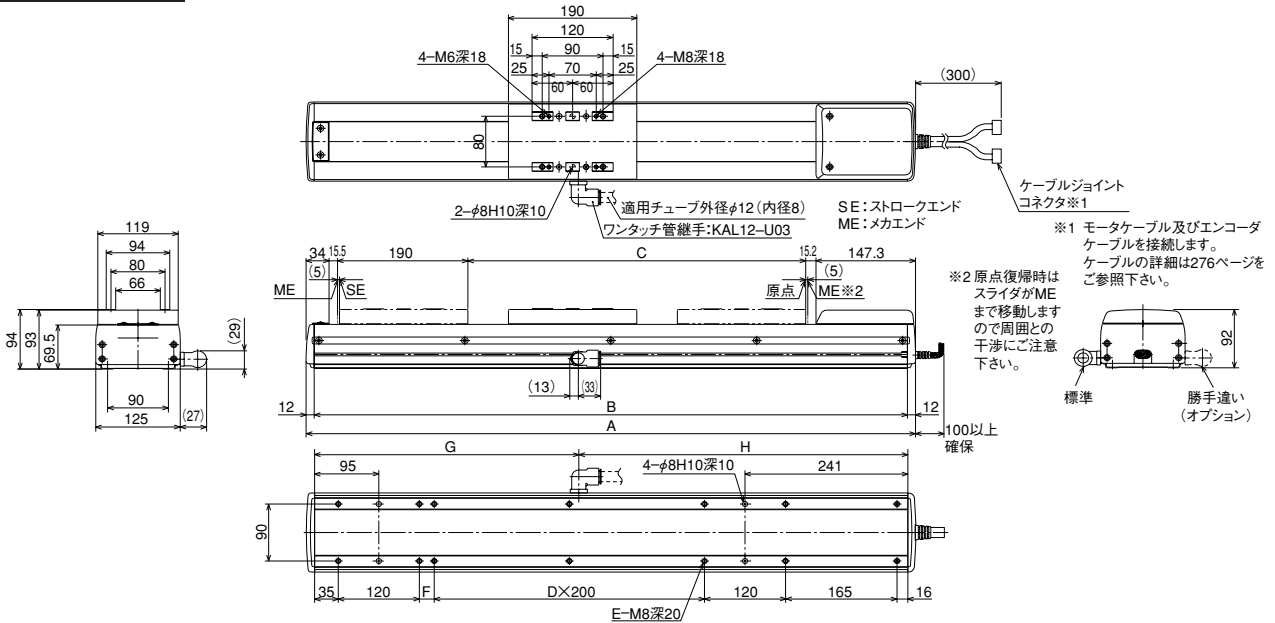
**オプション**

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

**共通仕様**

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
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6)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

**寸法図**



\*ブレーキ付は質量が0.7kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

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	12	122					
G	191	240	290	340	391	440	490	540	591	640					
H	287	338	388	438	487	538	588	638	687	738					
質量(kg)	8.0	9.2	10.3	11.5	12.6	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3					
最高速度 (mm/s)	1000					915					735	600	500		
※ストロークにより変化します。	リード20										455	365	300	250	
	リード10														

**適応コントローラ仕様**

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	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) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(注3、3、4、5)【 】内はISPDCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDCR、ISPDCR共通です。  
(注6) 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233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

クリーンルーム対応

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

インテグレーション

RCP2CR

DSCR

SSCR

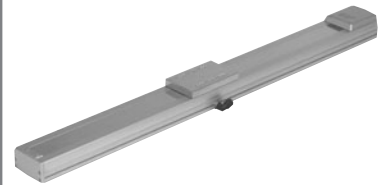
ISDCR/ISPDCR

IX

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

**ISPD CR-MX-200** クリーン対応単軸ロボット 中型中間サポートタイプ  
 本体幅125mm 200W ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 中型(幅125mm) 中間サポートタイプ    ストローク 800~1600mm    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) ISDCR [ISPD CR] - MX - A - 200 - 20 - 1600 - T1 - S - B

\*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

**型式/スペック**

\*中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (N $\phi$ /min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR[ISPD CR]-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	$\pm 0.02$ [ $\pm 0.01$ ]	70	

\*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	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

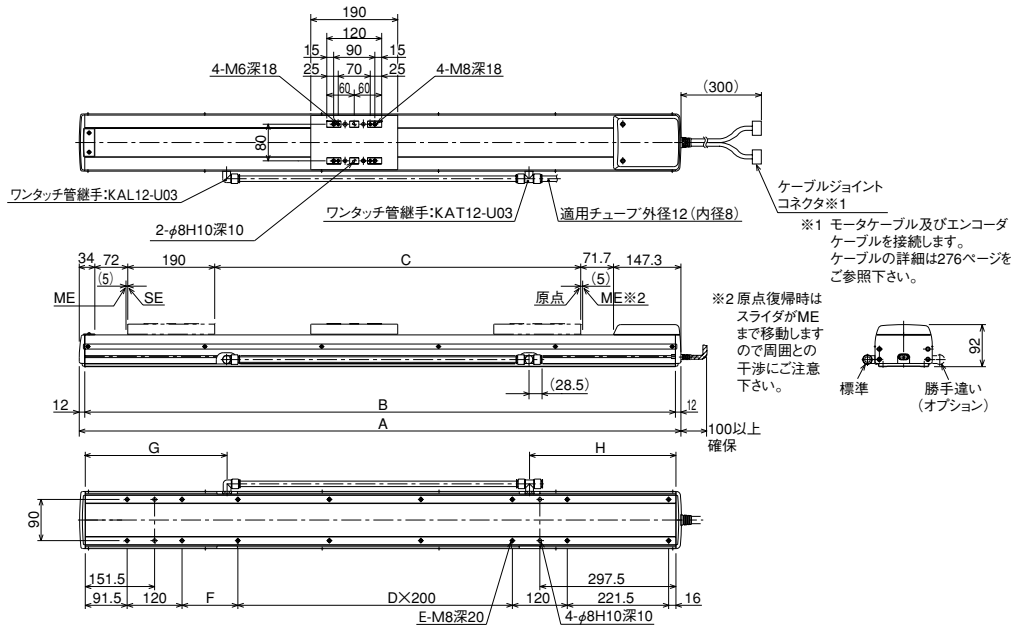
**共通仕様**

駆動方式(注4)	ボールネジ $\phi$ 16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma : 69.6N $\cdot$ m Mb : 99.0N $\cdot$ m Mc : 161.7N $\cdot$ 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6)	S : 3m M : 5m X $\square$ : 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 $\phi$ 12

**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。



\*ブレーキ付は質量が0.7kgアップします。

**※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。**

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
G	310	350	370	400	420	450	470	500	510
H	320	380	380	430	420	480	470	530	520
質量(kg)	18.3	19.4	20.6	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	1000						950	800	700
リード20									

**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)可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
 (注3、4、5)【 】内はISPD CRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDCR、ISPD CR共通です。  
 (注6)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233ページをご参照下さい。

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

**ISPDCR-L-200** クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅155mm 200W  
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ/大型(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)ISDCR〔ISPDCR〕-L-A-200-20-1200-T1-S-B

\*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

**型式/スペック**

\*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR〔ISPDCR〕-L-①-200-20-②-T1-③-④	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1000	40	[12]	9	[4]	169.5	±0.02	90
ISDCR〔ISPDCR〕-L-①-200-10-②-T1-③-④	インクリメンタル		10		1~500	80	[40]	19	[14]			

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、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**

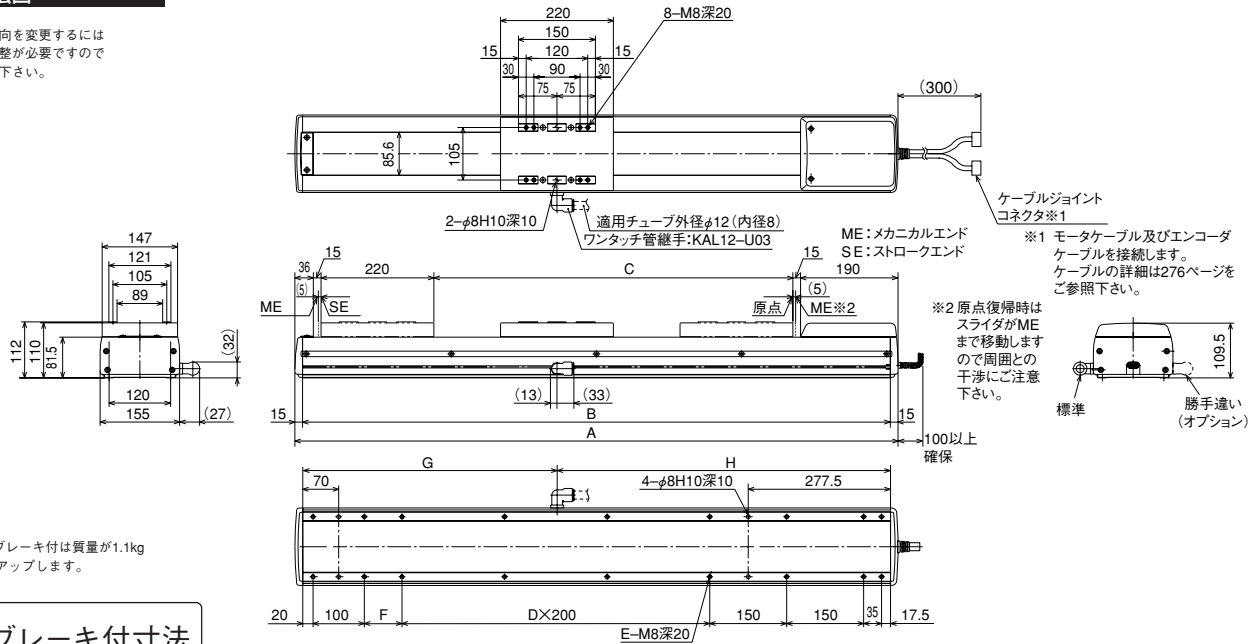
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

**共通仕様**

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
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6)	S:3m M:5m X□□:長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

**寸法図**

\*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



\*ブレーキ付は質量が1.1kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

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	273.5	373.5	473.5	573.5	673.5	773.5	873.5	973.5	1073.5	1173.5												
G	179.5	246.0	296.0	346.0	379.5	446.0	496.0	546.0	579.5	646.0	696.0	746.0												
H	366.5	400.0	450.0	500.0	566.5	600.0	650.0	700.0	766.5	800.0	850.0	900.0												
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。	1000				930				765				640				545				465			
	500				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)可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(注2、3、4、5)【 】内はISPDCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDCR、ISPDCR共通です。  
(注6)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233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

クリーンルーム対応

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

インバータ

RCP2CR

DSCR

SSCR

ISDCR/ISPDCR

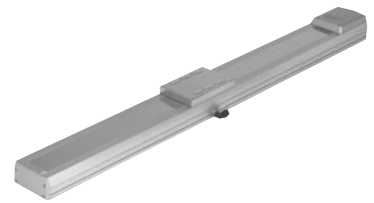
IX

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

**ISPDCR-L-400** クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅155mm 400W  
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 大型(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    対応コントローラ    ケーブル長    オプション  
(例)ISDCR [ISPDCR] - L - A - 400 - 20 - 1200 - T1 - S - B



\*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

\*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (N $\phi$ /min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR[ISPDCR]-L-①-②-400-20-③-T1-④	アブソリュートインクリメンタル	400	20	100~1200	1~1000	80	[24]	19	[10]	340.1	$\pm 0.02$ [ $\pm 0.01$ ]	90

\*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。  
\*リード40の仕様は特注にて製作可能です。

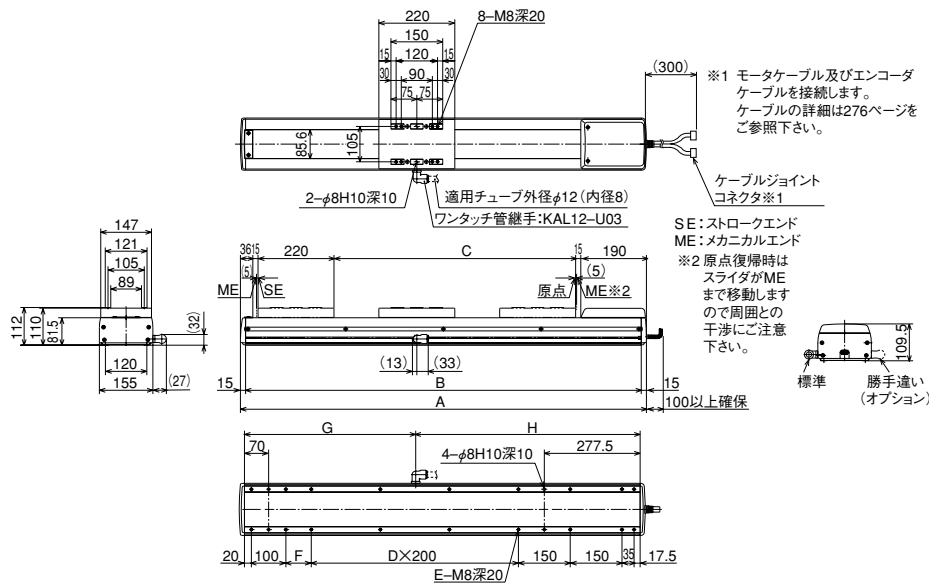
**オプション**

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

**共通仕様**

駆動方式(注4)	ボールネジ $\phi$ 20mm    転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベアス一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 104.9N $\cdot$ m    Mb: 149.9N $\cdot$ m    Mc: 248.9N $\cdot$ m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下    Mb $\cdot$ 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6)	S:3m    M:5m    X $\square$ :長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手    適用チューブ外形 $\phi$ 12

**寸法図**



\*ブレーキ付は質量が1.1kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

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	273.5	373.5	473.5	573.5	673.5	773.5	873.5	973.5	1073.5	1173.5																
G	179.5	246.0	296.0	346.0	379.5	446.0	496.0	546.0	579.5	646.0	696.0	746.0																
H	366.5	400.0	450.0	500.0	566.5	600.0	650.0	700.0	766.5	800.0	850.0	900.0																
質量(kg)	13.6	15.2	16.8	18.4	20.0	21.6	23.2	24.8	26.4	28.0	29.6	31.2																
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			

**対応コントローラ仕様**

対応コントローラ	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

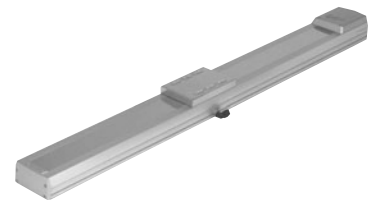
(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
(注2) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(注2、3、4、5)【 】内はISPDCRシリーズの数値です。それ以外の仕様、仕様数値は、ISDCR、ISPDCR共通です。  
(注6) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

\*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

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

**ISPDCR-LX-200** クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅155mm 200W  
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 大型(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) ISDCR (ISPDCR) - LX - A - 200 - 20 - 1000 - T1 - S - B

\*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

**型式/スペック**

\*中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (N $\ell$ /min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR(ISPDCR)-LX-①-200-②-T1-③-④	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	$\pm 0.02$ [ $\pm 0.01$ ]	90		

\*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	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

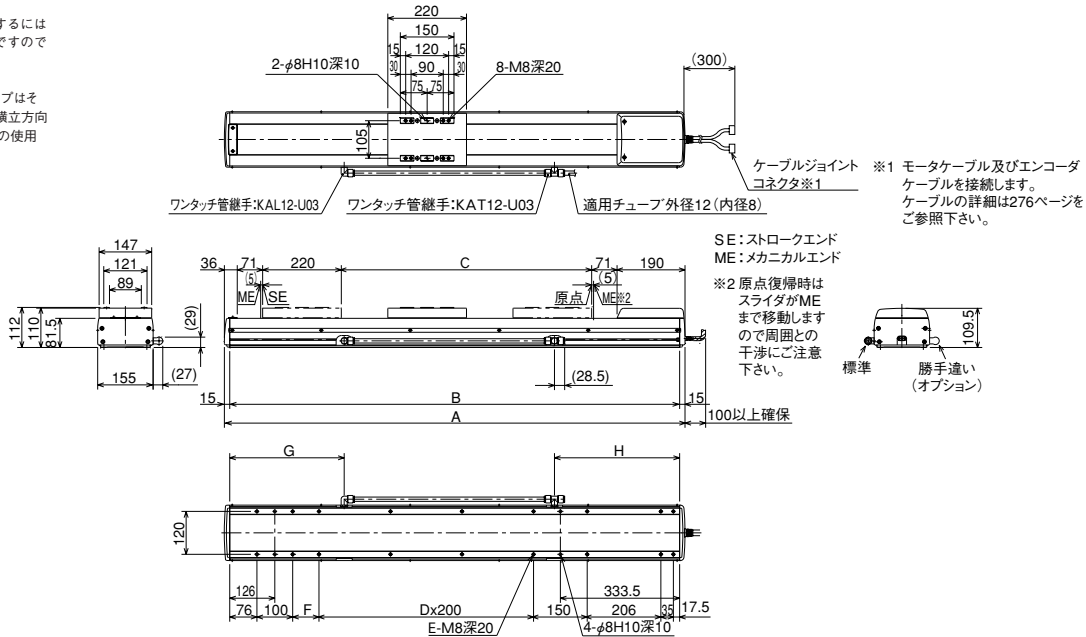
**共通仕様**

駆動方式(注4)	ボールネジ $\phi$ 20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 104.9N $\cdot$ m Mb: 149.9N $\cdot$ m Mc: 248.9N $\cdot$ 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6)	S:3m M:5m X $\square$ :長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 $\phi$ 12

**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。



\*ブレーキ付は質量が1.1kgアップします。

**※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。**

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
G	390	420	440	470	490	520	530
H	390	450	440	500	490	550	540
質量(kg)	31.3	32.9	34.5	36.1	37.7	39.4	41.0
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード20	1000				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	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) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。

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

(注6) 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233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  
テーブルトップコントローラ  
インストーラ

RCP2CR  
DSCR  
SSCR  
ISDCR/ISPDCR  
IX

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

**ISPDCR-LX-400** クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅155mm 400W  
ストレータ形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 大型(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) ISDCR [ISPDCR]-LX - A - 400 - 20 - 1600 - T1 - S - B



※型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

**型式/スペック**

※中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (N $\phi$ /min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR [ISPDCR]-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	$\pm 0.02$ [ $\pm 0.01$ ]	90		

※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	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

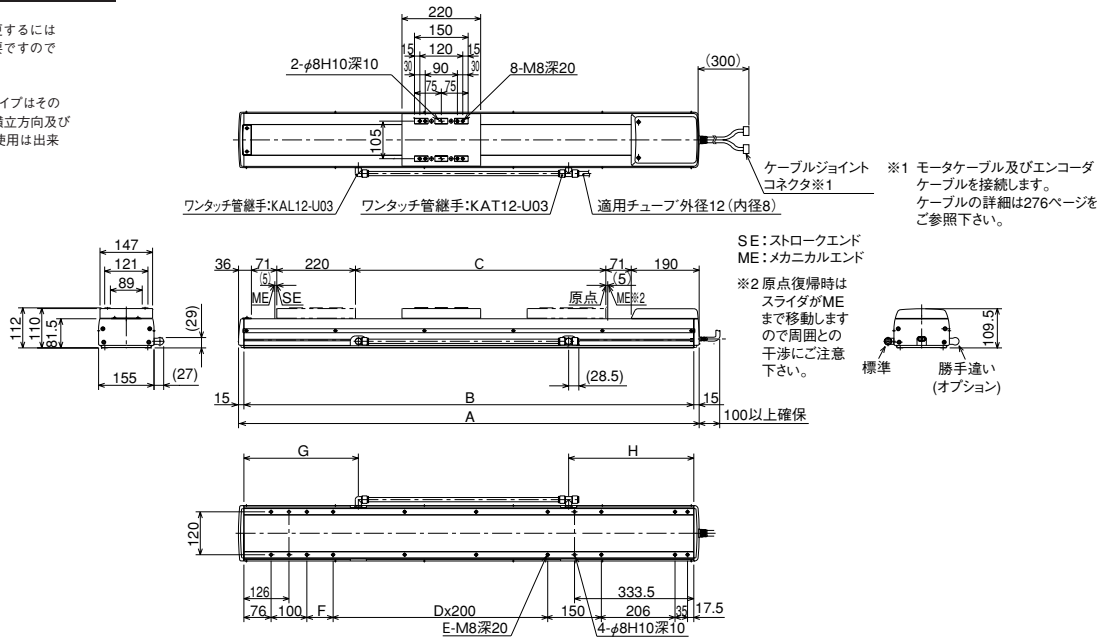
**共通仕様**

駆動方式(注4)	ボールネジ $\phi$ 20mm	転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアス一体型	
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)	
許容負荷モーメント	Ma : 104.9N $\cdot$ m	Mb : 149.9N $\cdot$ m    Mc : 248.9N $\cdot$ 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6)	S : 3m    M : 5m    X□□ : 長さ指定	
クリーン度	クラス10対応(0.1 $\mu$ m)	
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 $\phi$ 12	

**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。



※ブレーキ付は質量が1.1kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

最高速度 (mm/s)  
※ストロークにより変化します。

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
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
G	390	420	440	470	490	520	530
H	390	450	440	500	490	550	540
質量(kg)	31.7	33.3	34.9	36.5	38.1	39.7	41.3
リード20	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	AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	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) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(注3、4、5) 【 】内はISPDCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDCR、ISPDCR共通です。  
(注6) 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233ページをご参照下さい。



# ISPDCR-W-600

クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W  
ストレート形状 高精度・高加減速仕様



**タイプ** 超大型(幅198mm)    **ストローク** 100~1300mm    **可搬質量** 水平150kg/垂直60kg

**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)ISPDCR - W - A - 600 - 40 - 1300 - T1 - S - L-NM

\*形式項目の内容は235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)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
ISPDCR-W-①-600-40-②-T1-③-L-④	アブソリュートインクリメンタル	600	40	100~1300	1~2000	60	18	14	5	255	±0.01	120
ISPDCR-W-①-600-20-②-T1-③-L-④			20		1~1000	120	36	29	15			60
ISPDCR-W-①-600-10-②-T1-③-L-④			10		1~500	150	75	60	40			1020

\*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	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点リミットスイッチ	L	→P273	標準装備
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

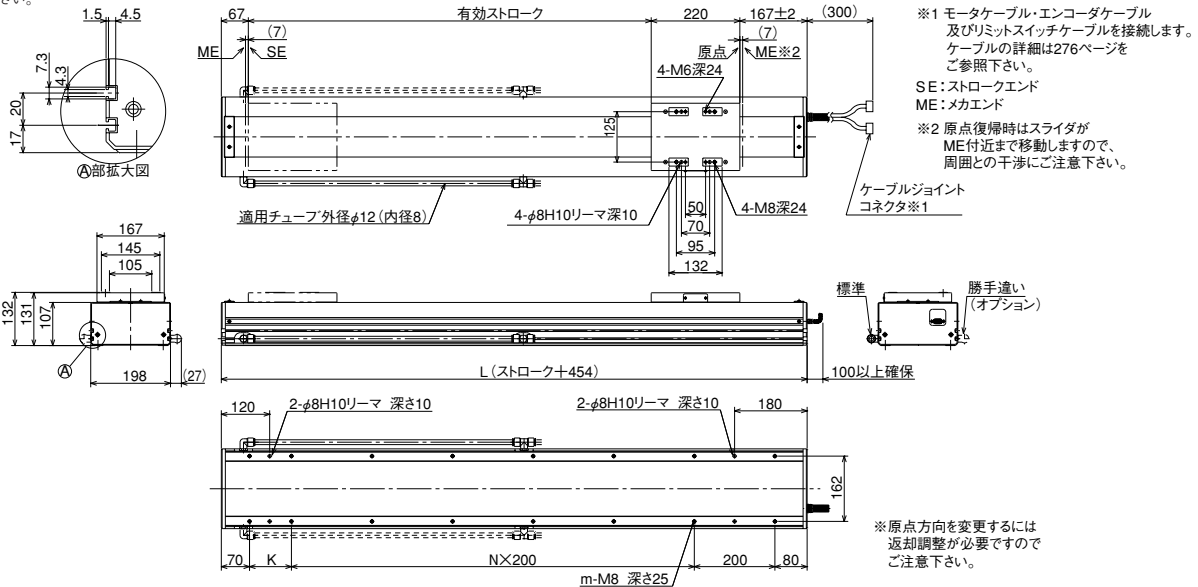
\*Wタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

## 共通仕様

駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
バックラッシ	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 112.7N・m Mb: 161.7N・m Mc: 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

## 寸法図

\*原点方向を変更するには 返却調整が必要です。 質量は0.5kgアップします。  
\*ブレーキ付も外形寸法は同じです。 ご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
L	554	654	754	854	954	1054	1154	1254	1354	1454	1554	1654	1754
K	204	104	204	104	204	104	204	104	204	104	204	104	204
N	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
質量(kg)	18.3	20.4	22.4	24.4	26.5	28.5	30.5	32.6	34.6	36.6	38.7	40.7	42.7
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード40	2000						1965	1605	1335	1130	970	840
	リード20	1000						980	800	665	565	485	420
	リード10	500						490	400	330	280	240	210

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	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) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(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233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  
インストラクション

RCP2CR  
DSCR  
SSCR  
ISPDCR/ISPDCR  
IX

# ISPD CR-W-750

クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W  
ストローク形状 高精度・高加減速仕様



**タイプ** 超大型(幅198mm) **ストローク** 100~1300mm **可搬質量** 水平150kg/垂直37kg

■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) ISPD CR - W - A - 750 - 40 - 1300 - T1 - S - L-NM

\*形式項目の内容は235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)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (kg)		垂直 (kg)				
ISPD CR-W-①-750-40-②-T1-③-L-④	アブソリュート	750	40	100~1300	1~2000	75	22	18	7	319	±0.01	120
ISPD CR-W-①-750-20-②-T1-③-L-④	インクリメンタル		20		1~1000	150	45	37	20			638

\*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	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点リミットスイッチ	L	→P273	標準装備
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

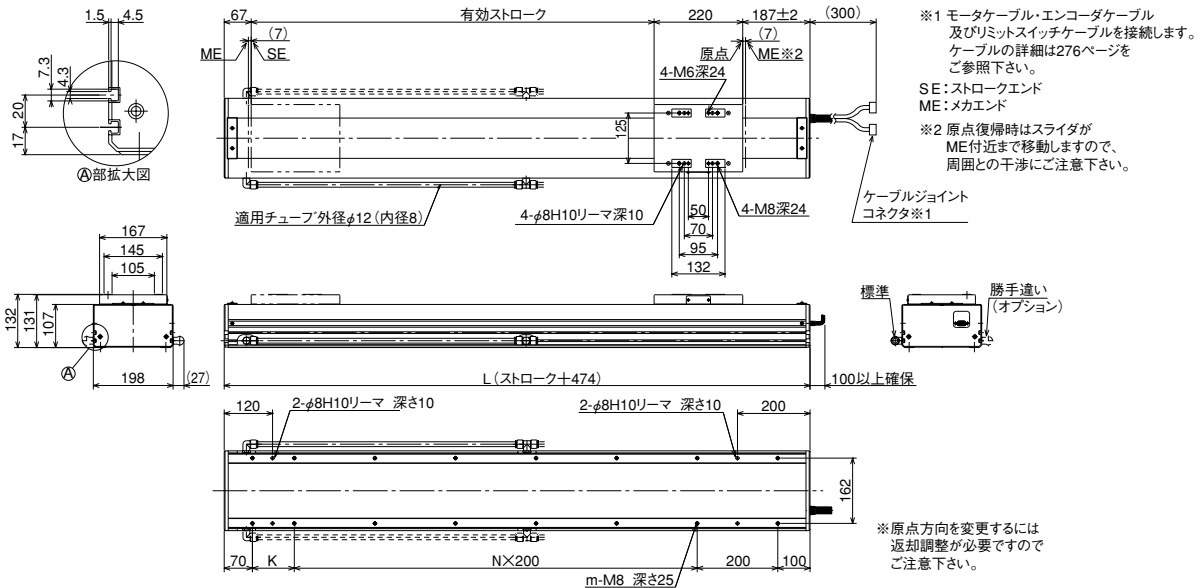
\*Wタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

### 共通仕様

駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
バックラッシ	0.02mm以下
ガイド	ベアラー一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリーン、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 112.7N・m Mb: 161.7N・m Mc: 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

### 寸法図

\*原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので 質量は0.5kgアップします。  
\*ブレーキ付も外形寸法は同じです。 ご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
L	574	674	774	874	974	1074	1174	1274	1374	1474	1574	1674	1774
K	204	104	204	104	204	104	204	104	204	104	204	104	204
N	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
質量(kg)	19.3	21.4	23.4	25.4	27.5	29.5	31.5	33.6	35.6	37.6	39.7	41.7	43.7
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード40							1965	1605	1335	1130	970	840
	リード20							980	800	665	565	485	420

### 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)可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(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233ページをご参照下さい。

# ISPDCR-WX-600

クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W  
ストレート形状 高精度・高加減速仕様



**タイプ** 超大型(幅198mm)    **ストローク** 900~1600mm    **可搬質量** 水平120kg

■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)ISPDCR - WX - A - 600 - 40 - 1600 - T1 - S - B

※型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

※中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
ISPDCR-WX-①-600-40-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	600	40	900~1600	1~2000	60	最大加速時	最大減速時	水平専用	255	±0.01	120
ISPDCR-WX-①-600-20-②-T1-③-④			20		1~1000							120

※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	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点リミットスイッチ	L	→P273	標準装備
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

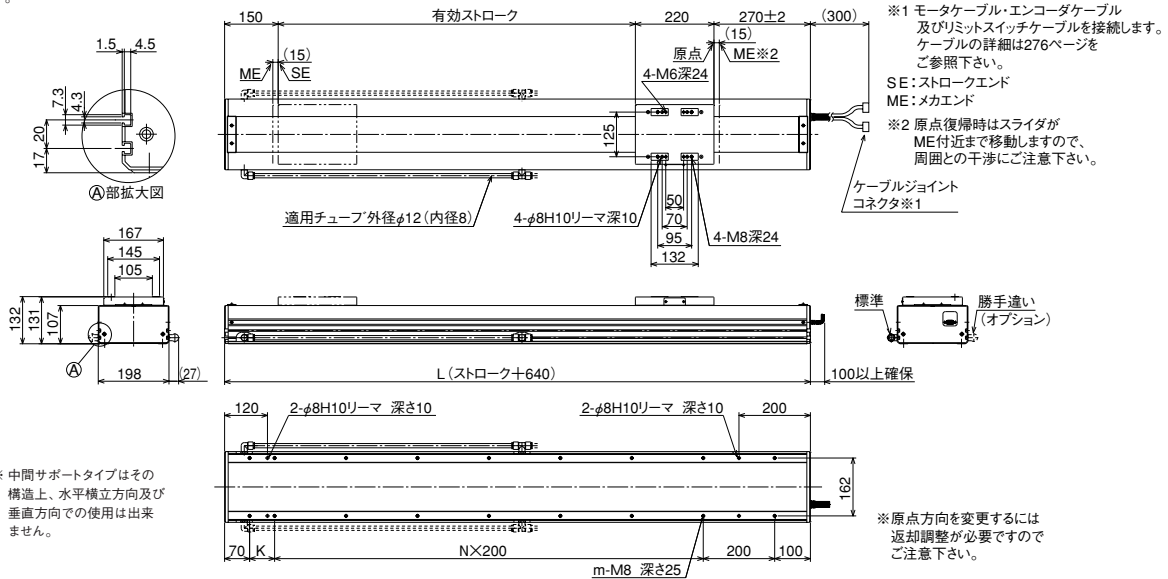
※WXタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

## 共通仕様

駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
バックラッシ	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma : 112.7N・m Mb : 161.7N・m Mc : 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

## 寸法図

※原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので 質量は0.5kgアップします。  
※ブレーキ付も外形寸法は同じです。 ご注意ください。



ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
L	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240
K	170	70	170	70	170	70	170	70
N	5	6	6	7	7	8	8	9
m	16	18	18	20	20	22	22	24
質量(kg)	38.4	40.4	42.5	44.5	46.5	48.5	50.6	52.7
最高速度(mm/s) ※ストロークにより 変化します。	リード40		2000		1965		1725	1530
	リード20		1000		980		860	765

## 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) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(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233ページをご参照下さい。

# ISPD CR-WX-750

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



**タイプ** 超大型(幅198mm) **ストローク** 900~1600mm **可搬質量** 水平150kg

■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) ISPD CR - WX - A - 750 - 40 - 1600 - T1 - S - B

\*形式項目の内容は235ページをご参照下さい。

## 型式/スペック

\*中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (kg)		垂直 (kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISPD CR-WX-①-750-40-②-T1-③-④	アブソリュート	750	40	900~1600	1~2000	75		水平専用		319	±0.01	120
ISPD CR-WX-①-750-20-②-T1-③-④	インクリメンタル		20		1~1000	150						

\*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	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点リミットスイッチ	L	→P273	標準装備
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

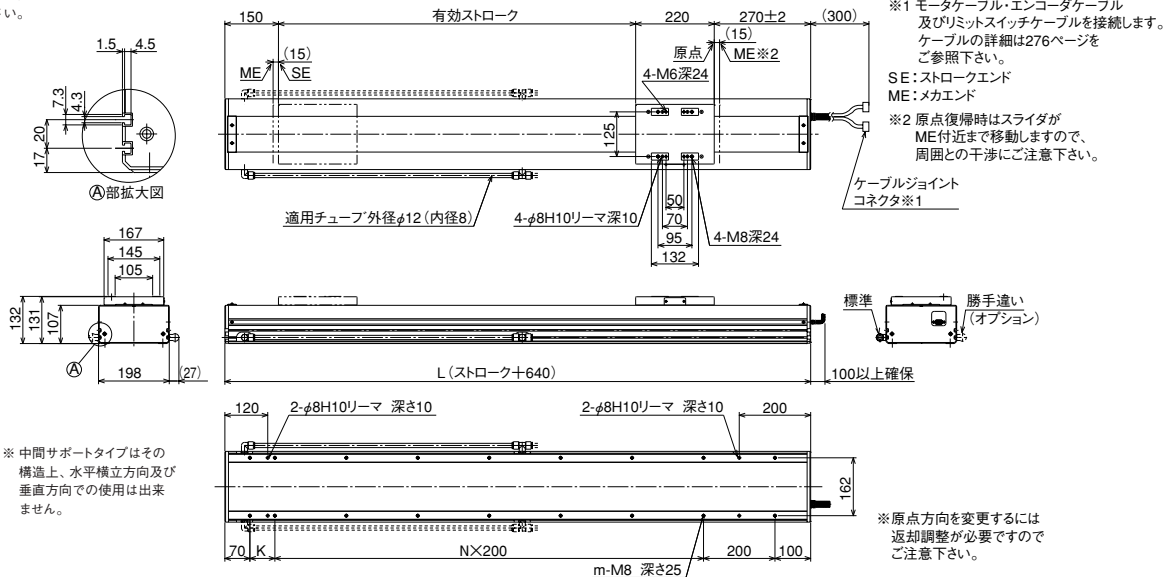
\*WXタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

## 共通仕様

駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
バックラッシ	0.02mm以下
ガイド	ベアス一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 112.7N・m Mb: 161.7N・m Mc: 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向800mm以下 Mb・Mc方向800mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

## 寸法図

\*原点方向を変更するには返却調整が必要です。 \*ブレーキ付も外形寸法は同じです。  
ご注意ください。



ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
L	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240
K	170	70	170	70	170	70	170	70
N	5	6	6	7	7	8	8	9
m	16	18	18	20	20	22	22	24
質量(kg)	39.4	41.4	46.5	45.5	47.5	49.6	51.6	53.7
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード40		2000		1965		1725	1530
	リード20		1000		980		860	765

## 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

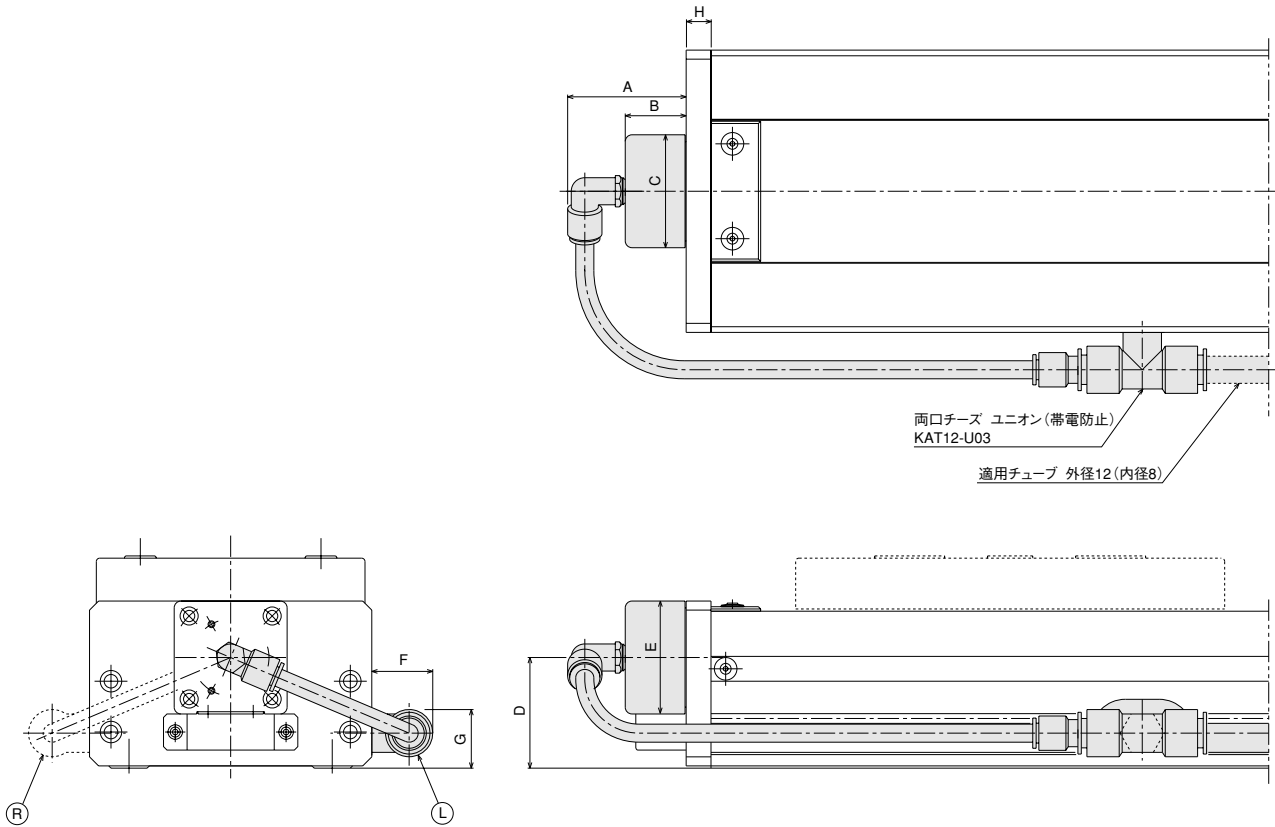


ご注意

(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) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。  
(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233ページをご参照下さい。

**ISDCR (ISPDCR)ブレーキ付時寸法**



- 商品ガイド
- ロボシリンダ
- 単軸  
ロボット
- 対  
ク  
リ  
ン  
ル  
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

- RCP2CR
- DSCR
- SSCR
- ISDCR/  
ISPDCR**
- IX

※W/WXタイプは、ブレーキ装着時も外形寸法は変わりません。

サイズ モータW数	S 60W	M 100W	M 200W	MX 200W	L 200W	L 400W	LX 200W	LX 400W
A	(51)	(52.5)	(52.5)	(52.5)	(52.5)	(52.5)	(52.5)	(52.5)
B	25.5	27	27	27	27	27	27	27
C	38	50	50	50	50	60	50	60
D	41.5	49	49	49	61	61	61	61
E	38	50	50	50	50	60	50	60
F	(27.5)	(27)	(27)	(27)	(27)	(27)	(27)	(27)
G	(24.5)	(26)	(26)	(26)	(29)	(29)	(29)	(29)
H	9	11	11	11	12	12	12	12

# ISDCR-ESD

クリーン対応単軸ロボット 静電気対策仕様  
Sタイプ(幅94mm)/Mタイプ(幅125mm)/Lタイプ(幅155mm)



タイプ S/M/L      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)ISDCR—M—A—200—20—1000—T1—S—ESD-NM

\*形式項目の内容は235ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (N $\ell$ /min)
						水平(kg)	垂直(kg)			
ISDCR-S-①-60-16-②-T1-③-ESD-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	30
ISDCR-S-①-60-8-②-T1-③-ESD-④			8		1~400	25	6	127.4		20
ISDCR-S-①-60-4-②-T1-③-ESD-④			4		1~200	50	14	254.8		10
ISDCR-M-①-100-20-②-T1-③-ESD-④		100	100~1000	20	1~1000	20	5	84.3		70
ISDCR-M-①-100-10-②-T1-③-ESD-④				10	1~500	40	9	169.5		30
ISDCR-M-①-100-5-②-T1-③-ESD-④				5	1~250	80	19	340.1		15
ISDCR-M-①-200-20-②-T1-③-ESD-④		200	100~1000	20	1~1000	40	9	169.5		70
ISDCR-M-①-200-10-②-T1-③-ESD-④				10	1~500	80	19	340.1		30
ISDCR-L-①-200-20-②-T1-③-ESD-④				20	1~1000	40	9	169.5		90
ISDCR-L-①-200-10-②-T1-③-ESD-④		200	100~1000	10	1~500	80	19	340.1		30
ISDCR-L-①-400-20-②-T1-③-ESD-④				400	20	1~1000	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	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
静電気帯電防止仕様	ESD	→P273	1000ストローク以下対象
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

### 共通仕様

ボールネジ	S: $\phi$ 12mm M: $\phi$ 16mm L: $\phi$ 20mm 転造C10
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Sタイプ Ma: 28.4 Mb: 40.2 Mc: 65.7
	Mタイプ Ma: 69.6 Mb: 99.0 Mc: 161.7
	Lタイプ Ma: 104.9 Mb: 149.9 Mc: 248.9
張り出し負荷長	Sタイプ Ma方向450以下 Mb、Mc方向: 450以下
	Mタイプ Ma方向600以下 Mb、Mc方向: 600以下
	Lタイプ Ma方向750以下 Mb、Mc方向: 750以下
ベース他構造部材	専用アルミ押し出し材(A6N01S-T5相当) 無電解ニッケルメッキ
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手(帯電防止タイプ) 適用チューブ外形 $\phi$ 12

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	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

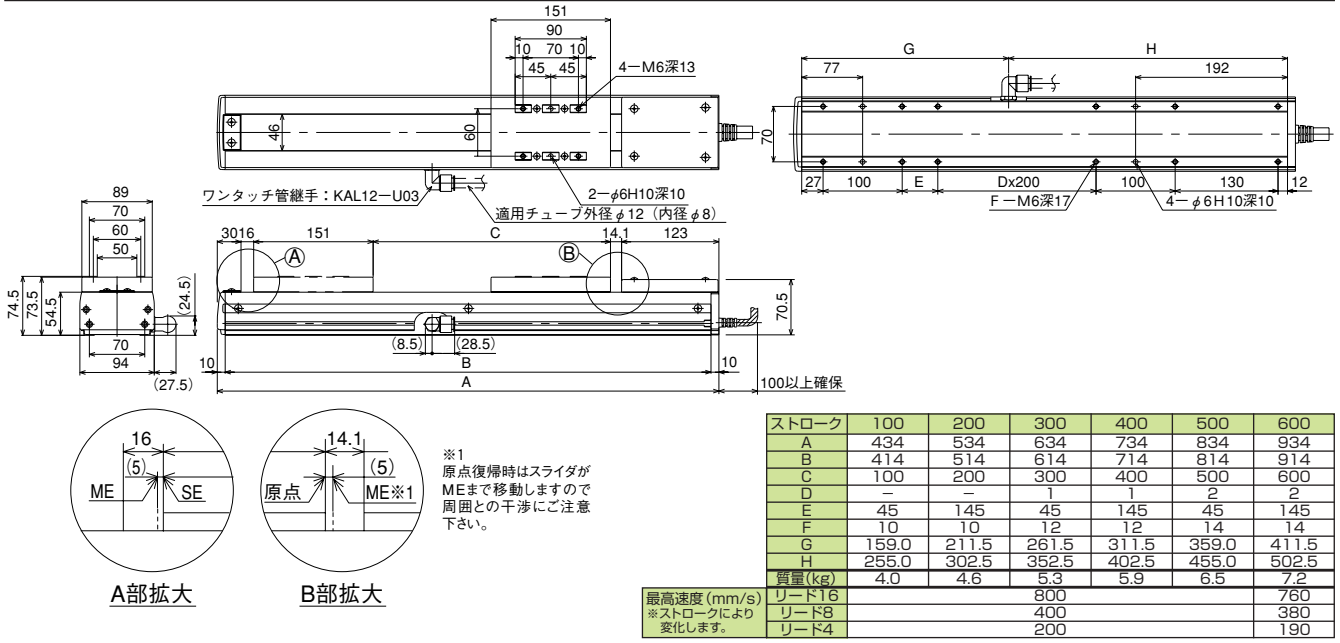
\*モータが400Wの場合は、E-conとP-Driverの電源電圧はAC200Vのみとなります。



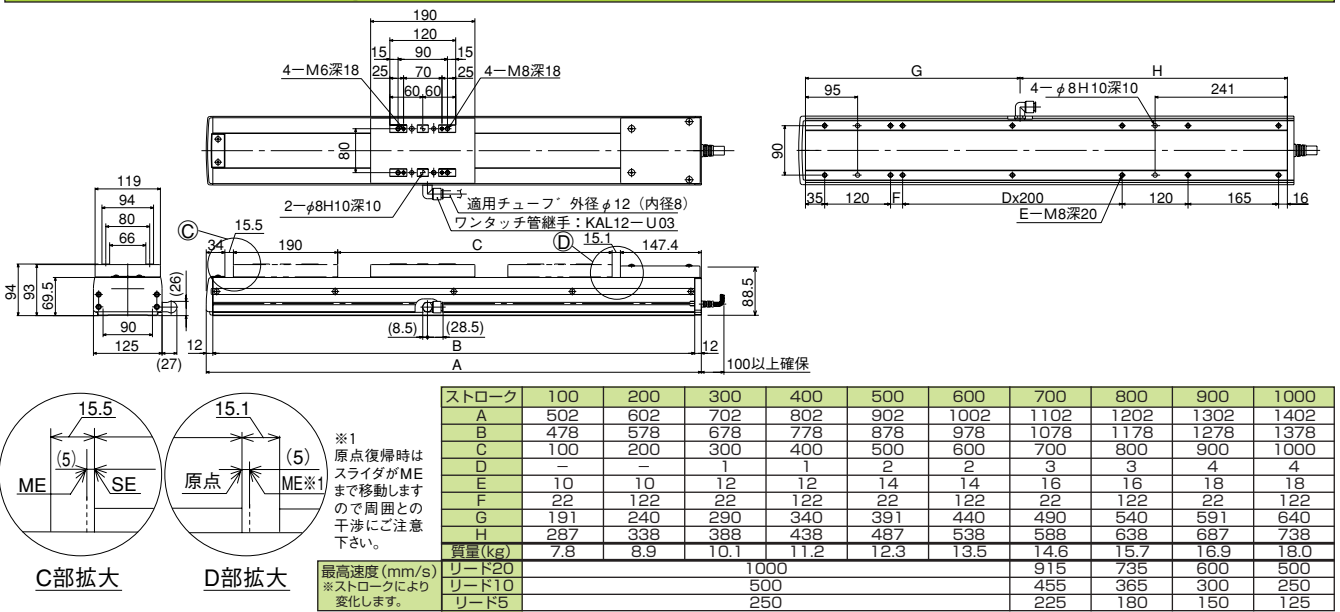
(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は右記表参照)。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード4、5は0.15G)で動作させた場合の値です。  
(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例.  $\times 08=8m$ )

\*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

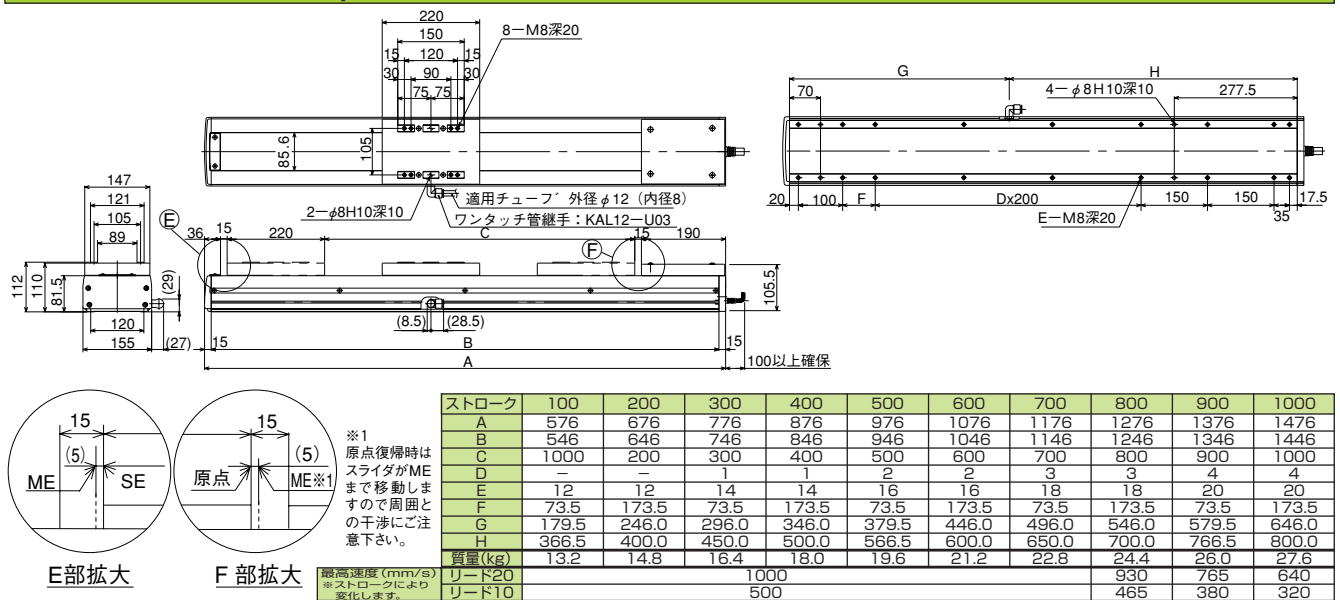
## S(小型)タイプ(60W)



## M(中型)タイプ(100W/200W)



## L(大型)タイプ(200W/400W)



商品カイト

ロボシシタ

単軸  
ロボット

対  
クリ  
ンルム

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  
フ  
ォ  
ー  
メーション

RCP2CR

DSCR

SSCR

ISDCR/  
ISPDCR

IX