

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

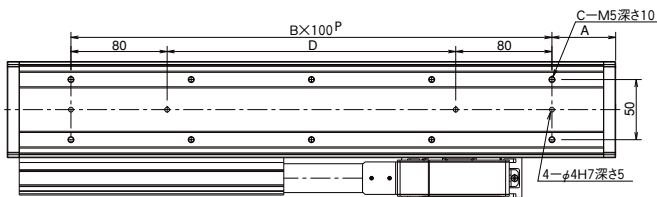
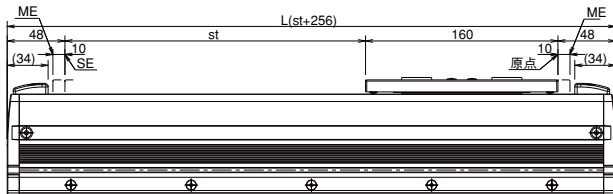
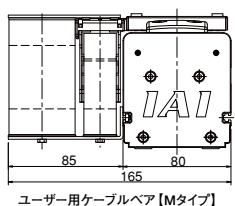
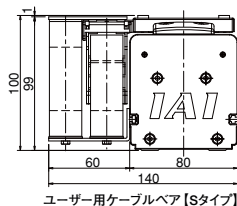
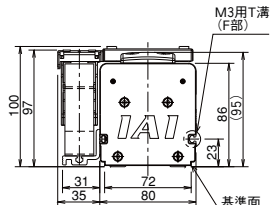
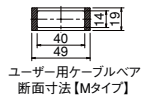
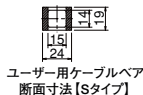
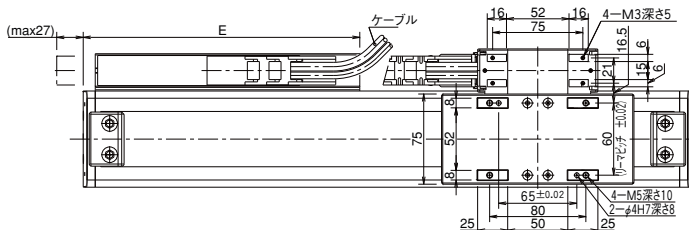
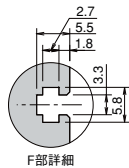
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 6	→ P134	取付方向 2 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6

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

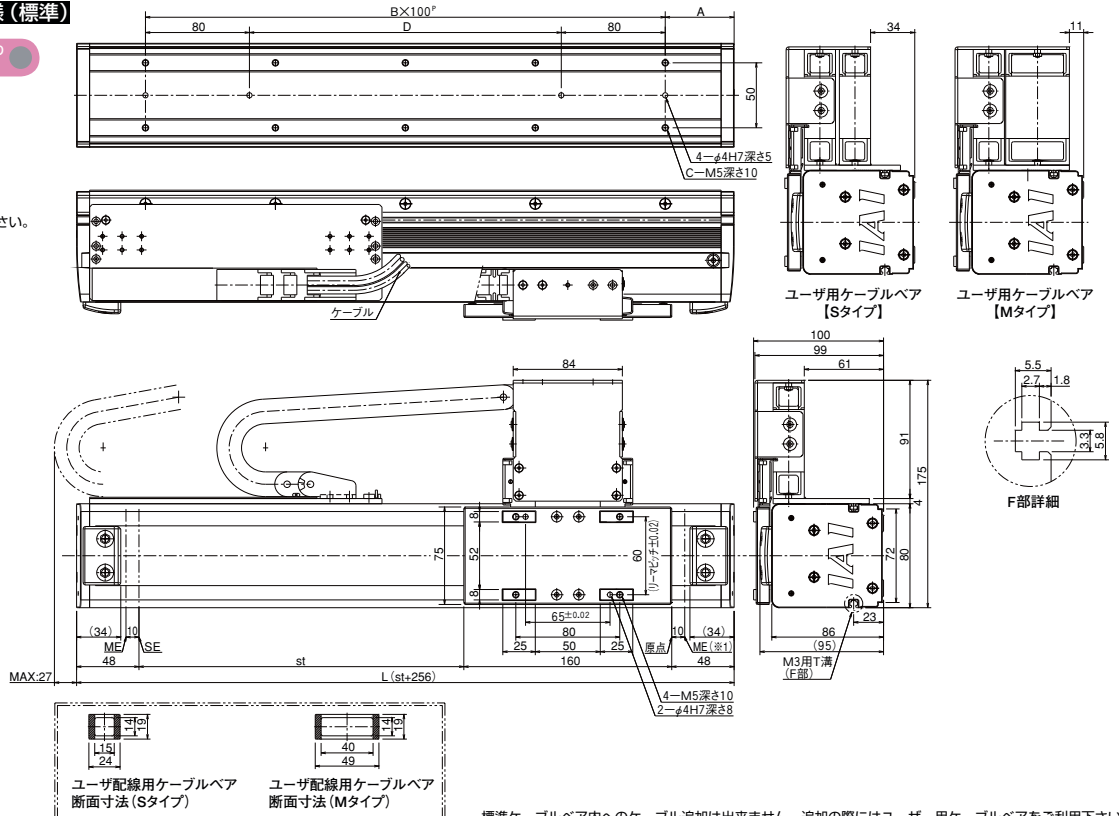
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

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 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。

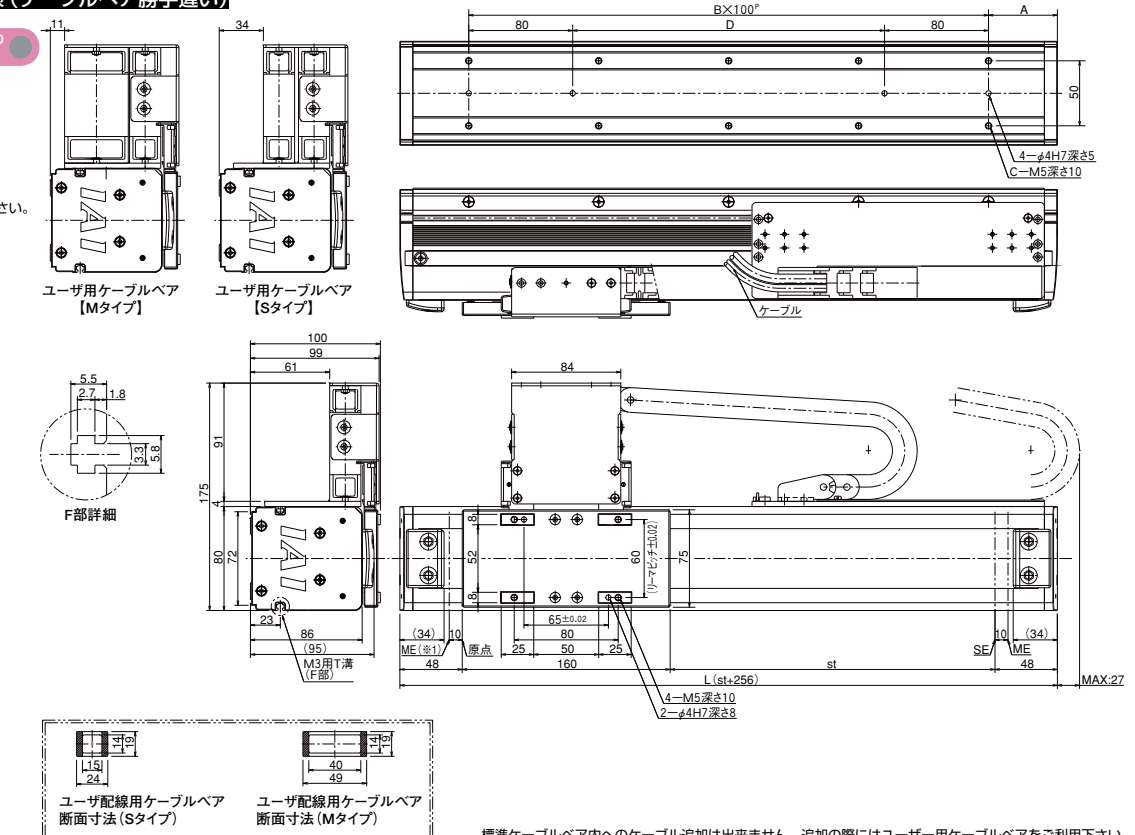
ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
L	306	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	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 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	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

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
インクリメンタル	200:200W	130:130mm 1430:1430mm (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-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

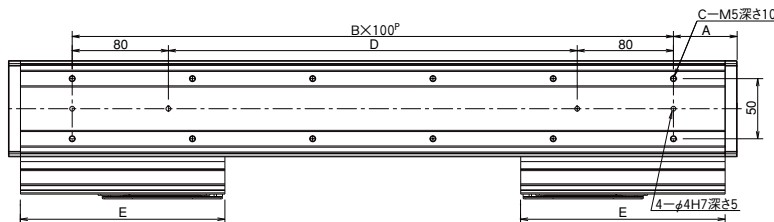
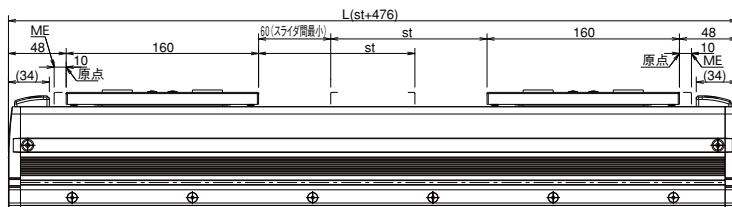
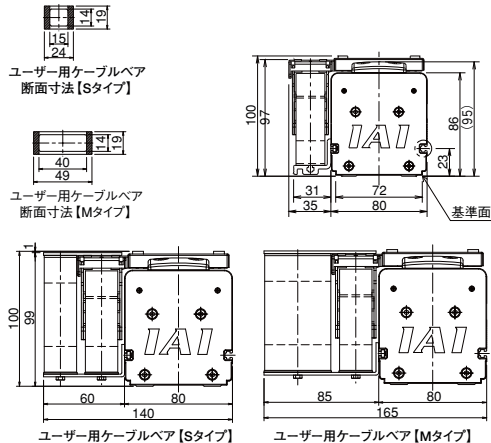
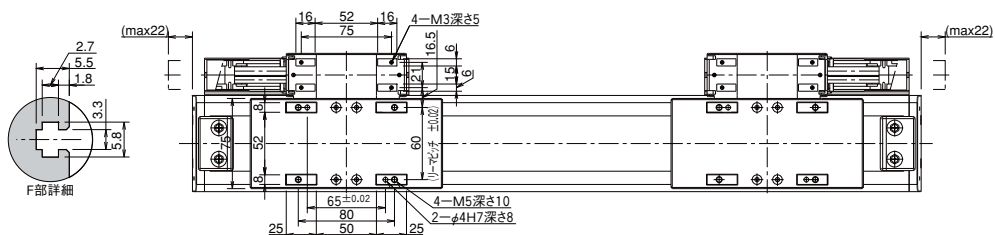
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置して下さい。

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

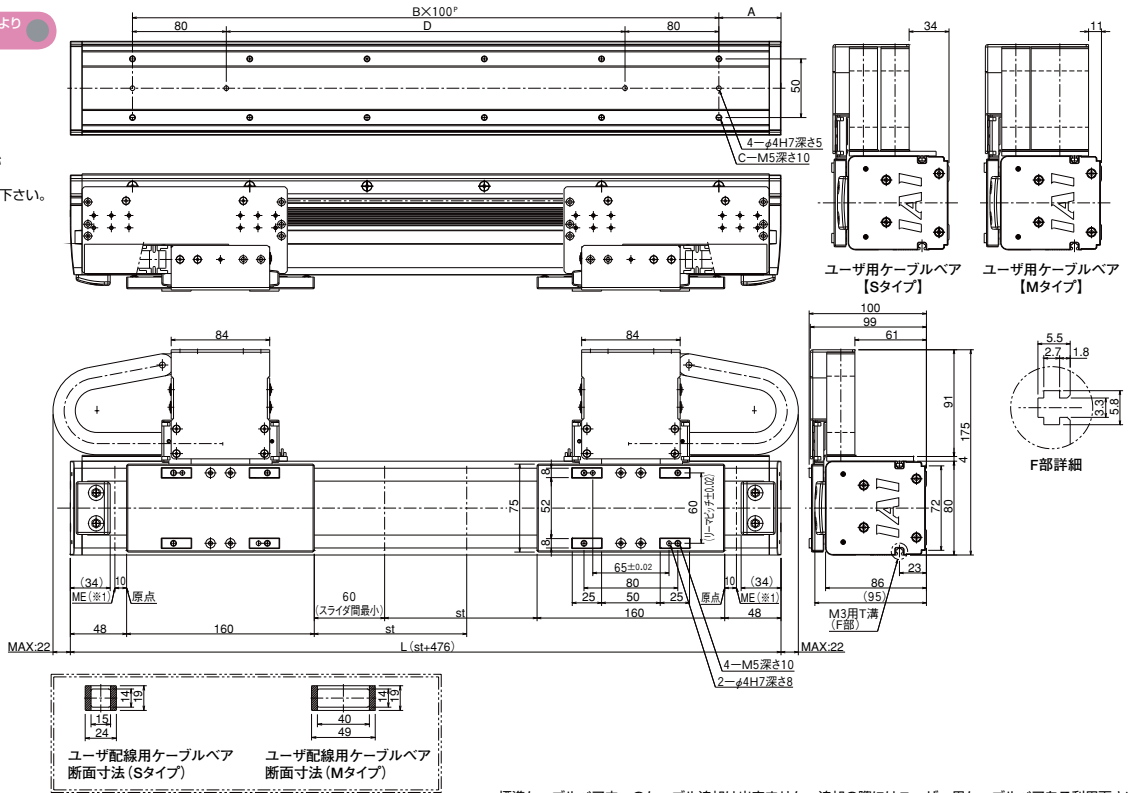
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

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 メンタル仕様	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

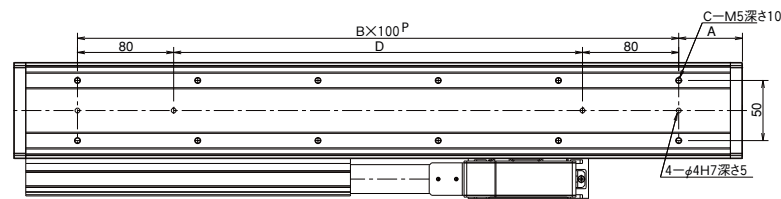
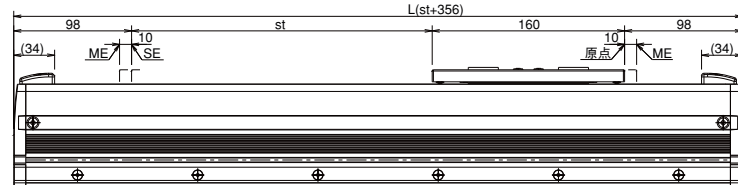
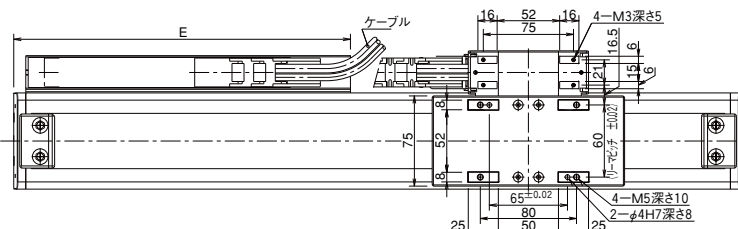
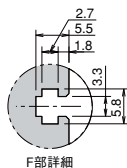
名称	型式	参照頁	備考
ケーブルベア取付方向	CT2 ~ 6	→ P134	取付方向 2 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア S タイプ	US1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6
ユーザー用ケーブルベア M タイプ	UM1 ~ 6	→ P134	取付方向 1 ~ 6

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

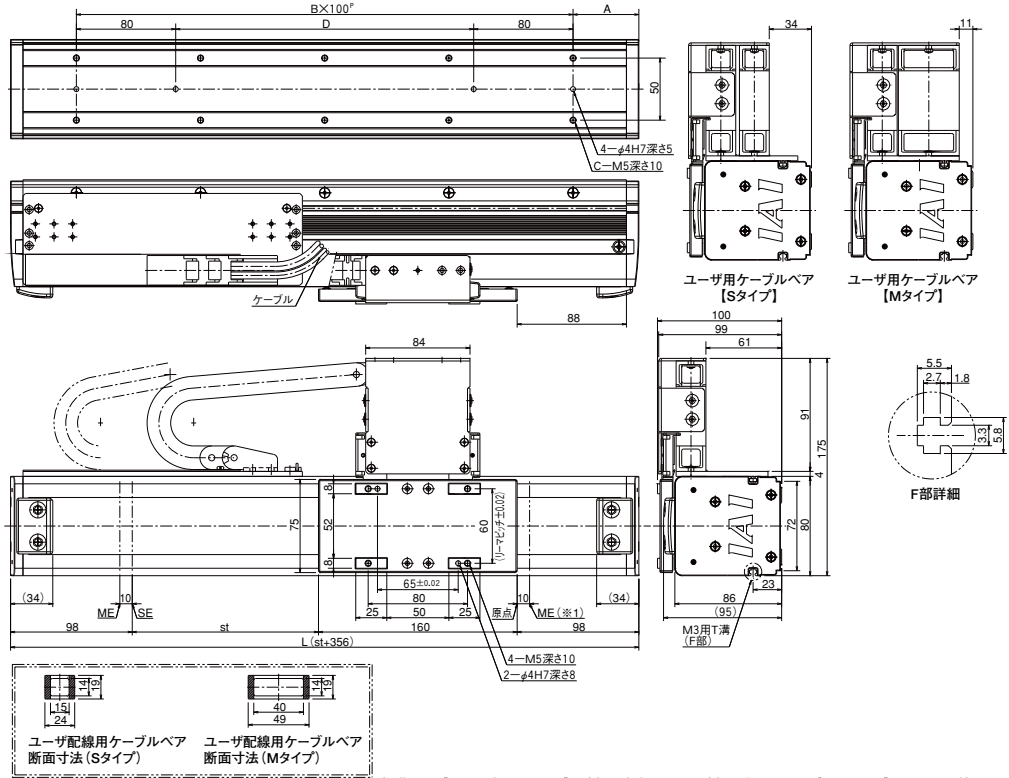
(注1) ストロークが短い場合最高速度に到達しない場合があります。
(注2) 最大可搬質量です。動作条件により可搬質量は異なります。詳細は P130 をご参照下さい。垂直設置でのご使用は出来ませんのでご注意ください。
(注3) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注4) ケーブル長さは SCON/SSEL が最大 20m、XSEL が最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例 X08 = 8m)

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 

※ 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。

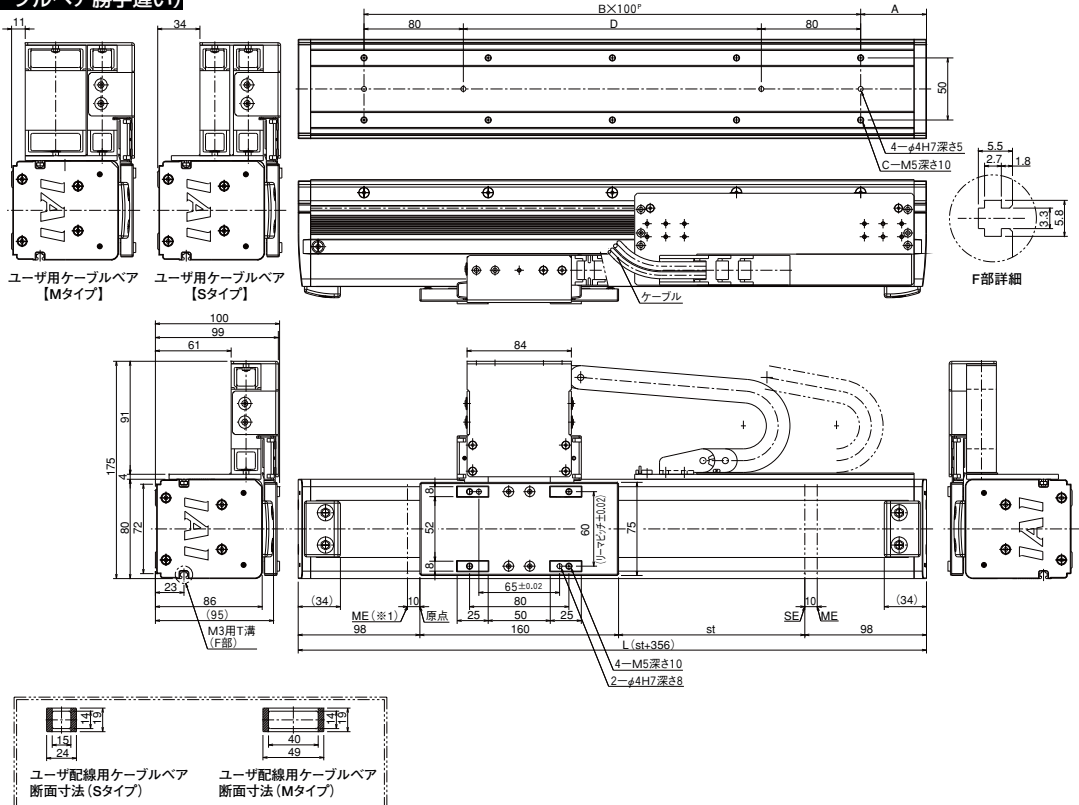
ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	406	506	606	706	806	906	1006	1106	1206	1306	1406	1506	1606	1706	1806	1906
A	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53	53
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
D	140	240	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 

※ 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	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

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
テールトルク
型
ロボット
IA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
疑似アプソ
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 メンタル仕様	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

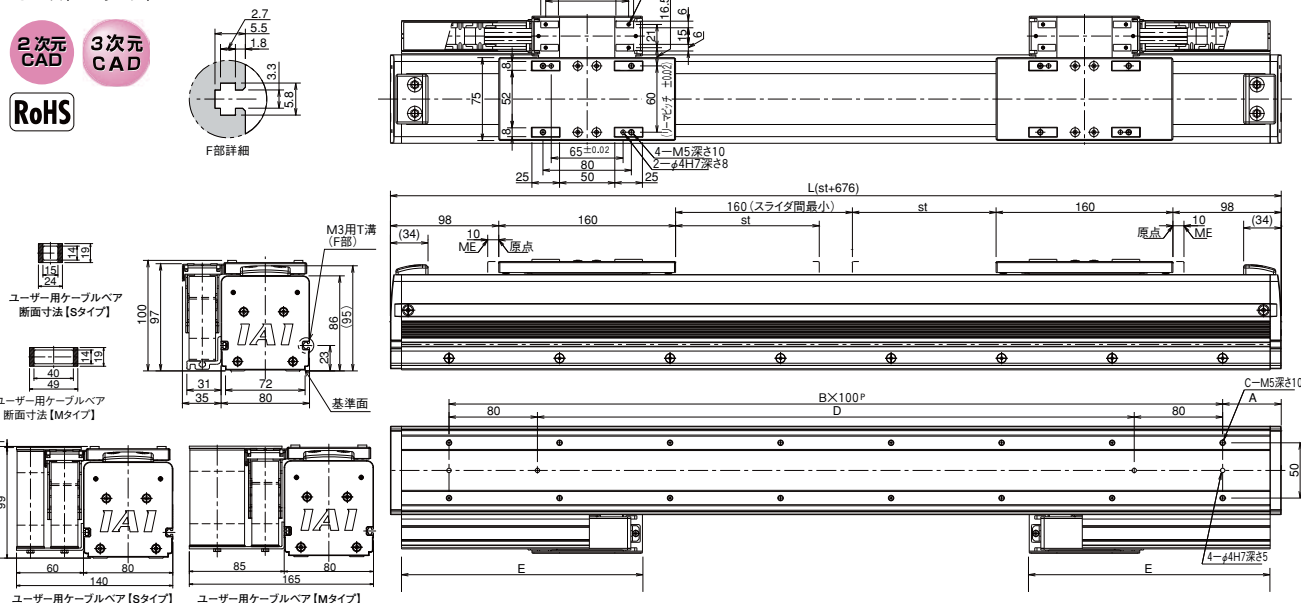
注) ケーブルベアの位置を勝手違いにしたい場合は、本体が左右対称ですので、本体を水平に 180 度回転させて設置して下さい。

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)

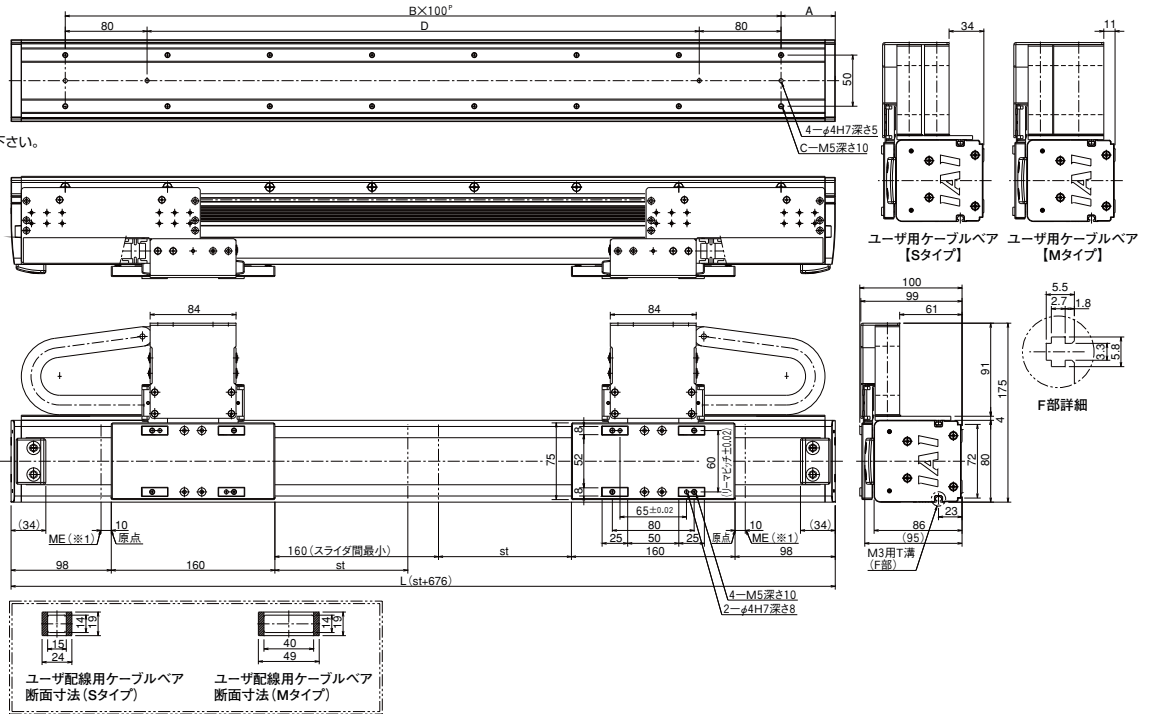
寸法図 壁掛仕様

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	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