

クリーンルーム対応

クリーンルーム内で使用



ISDBCR/ISPDBCR

クリーンルーム対応単軸ロボット高性能タイプ

SSPDACR (ISキャスト)

クリーンルーム対応単軸ロボット高剛性タイプ

ISDACR/ISPDACR

クリーンルーム対応単軸ロボット標準タイプ

IX-NNC

クリーンルーム対応スカラロボット

CONTENTS

特長	▶P.191
製品体系	▶P.193
仕様一覧	▶P.195
注意事項	▶P.197
型式項目説明	▶P.199
製品仕様・寸法図	▶P.203
取付方法・取付姿勢	▶P.230
システム構成	▶P.231
本体オプション	▶P.232
メンテナンス部品	▶P.234

ISDBCR ISPDBCR	高性能タイプ	小型	標準タイプ	幅90mm	ISDBCR(ISPDBCR)-S	▶P. 203
		中型	標準タイプ	幅120mm	ISDBCR(ISPDBCR)-M-100	▶P. 204
				幅120mm	ISDBCR(ISPDBCR)-M-200	▶P. 205
			中間サポートタイプ	幅120mm	ISDBCR(ISPDBCR)-MX-200	▶P. 206
		大型	標準タイプ	幅150mm	ISDBCR(ISPDBCR)-L-200	▶P. 207
				幅150mm	ISDBCR(ISPDBCR)-L-400	▶P. 208
			中間サポートタイプ	幅150mm	ISDBCR(ISPDBCR)-LX-200	▶P. 209
	静電気対策 タイプ	小型		幅90mm	ISDBCR(ISPDBCR)-S-ESD	▶P. 211
		中型		幅120mm	ISDBCR(ISPDBCR)-M-ESD	
		大型		幅150mm	ISDBCR(ISPDBCR)-L-ESD	
SSPDACR	高剛性タイプ	小型	高剛性タイプ	幅100mm	SSPDACR-S-200	▶P. 214
		中型	高剛性タイプ	幅130mm	SSPDACR-M-400	▶P. 215
		大型	高剛性タイプ	幅155mm	SSPDACR-L-750	▶P. 216
ISDACR ISPDACR	標準タイプ	超大型	標準タイプ	幅198mm	ISDACR(ISPDACR)-W-600	▶P. 217
				幅198mm	ISDACR(ISPDACR)-W-750	▶P. 218
		中間サポートタイプ		幅198mm	ISDACR(ISPDACR)-WX-600	▶P. 219
				幅198mm	ISDACR(ISPDACR)-WX-750	▶P. 220
IX-NNC	水平多関節 ロボット	超小型		アーム長120mm	IX-NNC1205	▶P. 221
				アーム長150mm	IX-NNC1505	▶P. 222
				アーム長180mm	IX-NNC1805	▶P. 223
		小型		アーム長250mm	IX-NNC2515H	▶P. 224
				アーム長350mm	IX-NNC3515H	▶P. 225
		中型		アーム長500mm	IX-NNC50□□H	▶P. 226
				アーム長600mm	IX-NNC60□□H	▶P. 227
		大型		アーム長700mm	IX-NNC70□□H	▶P. 228
				アーム長800mm	IX-NNC80□□H	▶P. 229

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
ロボットディフュージョン型
ロボット1メートル
ロボット

コンタローバ

技術資料

IAI 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-MSシステム
ロボット

コントローラ

技術支援
インテリジェントソリューション

クリーンルーム対応シリーズ

特長

製品体系

仕様一覧表

クリーンルーム対応



クリーン対応シリーズは、クリーン度クラス10 ($0.1\mu\text{m}$) に対応したクリーンルーム用アクチュエータです。

半導体関連やFPD関連等、塵や埃を嫌う製造工程の、搬送、位置決め等に利用頂けます。

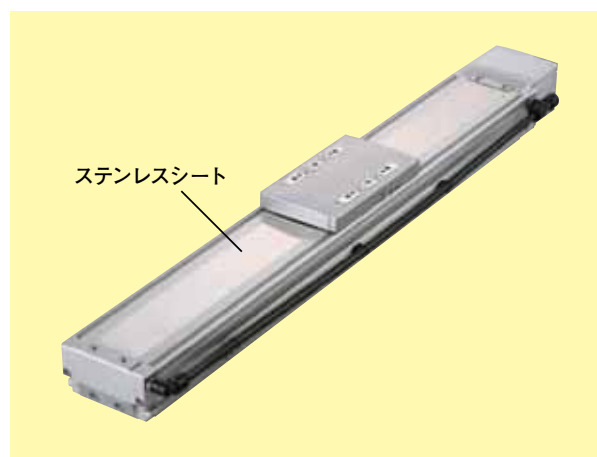


ステンレスシートによる密閉構造により クリーン度クラス10を実現

1

本体上面のステンレスシートにより開口部のない密閉構造を実現。本体内部のエア吸引を行うことで、クリーン度クラス10対応を実現しました。

また密閉構造のため、垂直方向や水平横立て方向といった従来制限されていた設置方向でも使用が可能になりました。



注意事項

型式項目説明

2

小型から大型まで、幅広いバリエーションを用意

ワークの大きさや設置スペースに応じて、小型 (20wクラス) から超大型 (750Wクラス) まで幅広いバリエーションの中から選定が可能です。またクリーン仕様の直交ロボットも対応しています (寸法等はお問い合わせ下さい)。

小物部品の高速搬送を希望される場合は、クリーン対応スカラロボットも選択出来ます。



3

ボールネジタイプに新シリーズ追加

ISDACR/ISPDACRシリーズの性能を向上させた高性能ISDBCR/ISPDBCRシリーズと高剛性SSPDACRシリーズ (ISキャスト) を新たにご用意しました。

■繰返し位置決め精度が従来製品の2倍を実現。

	従来製品	ISDBCRシリーズ
・標準仕様	±0.02mm	→ ±0.01mm
・高精度仕様	±0.01mm	→ ±0.005mm

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

(※1) SSPDACR真直度高精度仕様の場合

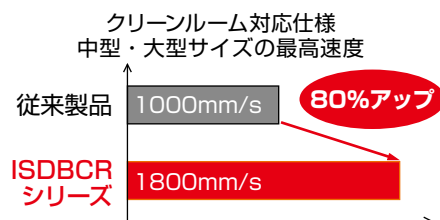
■可搬質量が全機種約10%アップ。

■最大ストロークが中間サポート付タイプを除く全機種で延長。

■定格加速度が0.3G→0.4Gへ、最大加速度は1.0G→1.2G (※2)にアップ。

(※2) SSPDACRシリーズの場合

■中型・大型サイズの最高速度が1800mm/sに大幅アップ。



4

超大型サイズは最大2000mm/sec、加速度1Gの高速移動が可能

短いタクトタイムを要求される用途でも、最大2000mm/sec、加速度1Gでの高速移動によりお客様の要望にお答えします。

また最大の可搬質量は水平150kg、垂直60kgまで対応可能※3ですので、重量物の搬送にも十分対応可能です。(※3) 水平150kg、垂直60kgは、速度500mm/sec、加速度0.3Gの場合の値です。

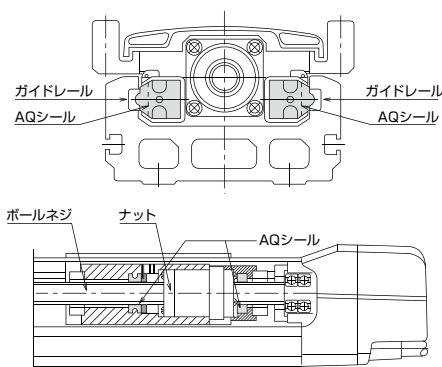
5

長期メンテナンスフリーを実現したAQシールを標準装備 (※4)

長期にわたり自動的に潤滑油を供給するAQシールを装備することによりグリスアップの回数を極限まで減らし、メンテナンスフリーを実現しました。クリーンルーム内でも使用可能です。

(※4) ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRシリーズの場合です。

走行試験データ (AQシールの有無による)



クリーンルーム対応シリーズ

特長

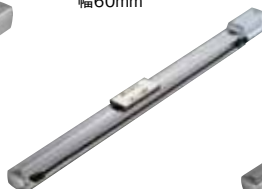
製品体系

仕様一覧表

RCP2CRシリーズ

パルスモータをサーボ制御することで低価格と高機能を実現

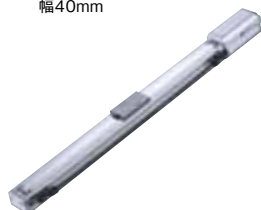
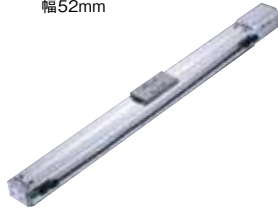
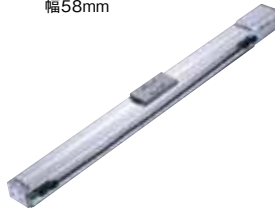
→詳細はロボシリンダ総合カタログをご覧ください

RCP2CR-SA5C
幅52mmRCP2CR-SA6C
幅58mmRCP2CR-SA7C
幅73mmRCP2CR-SS7C
幅60mmRCP2CR-SS8C
幅80mm

RCACRシリーズ

DC24Vで動作可能な小型サーボアクチュエータ

→詳細はロボシリンダ総合カタログをご覧ください

RCACR-SA4C
幅40mmRCACR-SA5C / SA5D
幅52mmRCACR-SA6C / SA6D
幅58mm

RCS3CRシリーズ

最高速度、可搬質量を向上させたAC100/200V電源タイプの新シリーズ

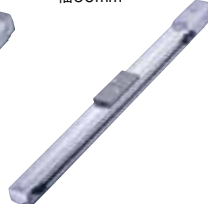
→詳細はRCS3CRシリーズカタログをご覧ください

RCS3CR-SA8C
RCS3PCR-SA8C
幅80mmRCS3CR-SS8C
RCS3PCR-SS8C
幅80mm

RCS2CRシリーズ

高荷重・ロングストロークに対応したAC100/200V電源タイプ

→詳細はロボシリンダ総合カタログをご覧ください

RCS2CR-SA4C
幅40mmRCS2CR-SA5C / SA5D
幅52mmRCS2CR-SA6C / SA6D
幅58mmRCS2CR-SA7C
幅73mmRCS2CR-SS7C
幅60mmRCS2CR-SS8C
幅80mm

注意事項

型式項目説明

ISDBCRシリーズ (標準タイプ)

ISPDBCRシリーズ (高精度タイプ)

ISDACR/ISPDACRシリーズの性能を向上させた新シリーズ。高精度タイプは、繰返し位置決め精度 $\pm 0.005\text{mm}$ を達成。

小型

ISDBCR/ISPDBCR-S
幅90mm

▶ P203

中型

ISDBCR/ISPDBCR-M-100
ISDBCR/ISPDBCR-M-200
幅120mm▶ P204
▶ P205ISDBCR/ISPDBCR-MX-200
幅120mm

▶ P206

大型

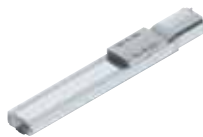
ISDBCR/ISPDBCR-L-200
ISDBCR/ISPDBCR-L-400
幅150mm▶ P207
▶ P208ISDBCR/ISPDBCR-LX-200
ISDBCR/ISPDBCR-LX-400
幅150mm▶ P209
▶ P210ISDBCR-ESD
シリーズISPDBCR-ESD
シリーズアクチュエータの部材をすべて導電化し、
静電気の帯電を防止したタイプです。ISDBCR/ISPDBCR-S-ESD (幅90mm)
ISDBCR/ISPDBCR-M-ESD (幅120mm)
ISDBCR/ISPDBCR-L-ESD (幅150mm)

▶ P211

SSPDACRシリーズ (高精度タイプ)

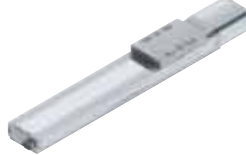
ベースに鉄を採用した高剛性タイプです。

小型

SSPDACR-S-200
幅100mm

▶ P214

中型

SSPDACR-M-400
幅130mm

▶ P215

大型

SSPDACR-L-750
幅155mm

▶ P216

ISDACRシリーズ (標準タイプ)

ISPDACRシリーズ (高精度タイプ)

最大可搬は水平150kg、垂直60kg。
高精度タイプは、繰返し位置決め精度 $\pm 0.01\text{mm}$ を達成。

超大型

ISDACR/ISPDACR-W-600
ISDACR/ISPDACR-W-750
幅198mm▶ P217
▶ P218ISDACR/ISPDACR-WX-600
ISDACR/ISPDACR-WX-750
幅198mm▶ P219
▶ P220

IX-NNCシリーズ クラス10対応のスカラロボットです。

IX-NNC1205 (アーム長120)
IX-NNC1505 (アーム長150)
IX-NNC1805 (アーム長180)▶ P221
▶ P222
▶ P223IX-NNC2515H (アーム長250)
IX-NNC3515H (アーム長350)▶ P224
▶ P225IX-NNC50□□H (アーム長500)
IX-NNC60□□H (アーム長600)▶ P226
▶ P227IX-NNC70□□H (アーム長700)
IX-NNC80□□H (アーム長800)▶ P228
▶ P229

仕様一覧表

■ 仕様一覧表

RCP2CR シリーズ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s) (注 1)																可搬質量 (注2)		リード	型 式	掲載ページ							
																		水平	垂直										
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	900	1000				(kg)	(kg)	(mm)				
RCP2CR		600																540	460	400	360	300	~ 6	1	12	RCP2CR-SA5C-I-42P-12-□□□	ロボシリン 総合カタログ をご覧ください		
		300																270	230	200	180	150	~ 13	~ 4	6	RCP2CR-SA5C-I-42P-6-□□□			
		150																135	115	100	90	75	~ 16	~ 8	3	RCP2CR-SA5C-I-42P-3-□□□			
		600																540	460	400	360	300	~ 8.5	~ 1.5	12	RCP2CR-SA6C-I-42P-12-□□□			
		300																270	230	200	180	150	~ 15	~ 4	6	RCP2CR-SA6C-I-42P-6-□□□			
		150																135	115	100	90	75	~ 19	~ 6	3	RCP2CR-SA6C-I-42P-3-□□□			
		533 (400)																					~ 25	~ 5	16	RCP2CR-SA7C-I-56P-16-□□□			
		266																					~ 30	~ 10	8	RCP2CR-SA7C-I-56P-8-□□□			
		133																					~ 30	~ 15	4	RCP2CR-SA7C-I-56P-4-□□□			
		600																470					~ 30	~ 4	12	RCP2CR-SS7C-I-42P-12-□□□			
		300																230					~ 30	~ 8	6	RCP2CR-SS7C-I-42P-6-□□□			
		150																115					~ 30	~ 12	3	RCP2CR-SS7C-I-42P-3-□□□			
		665 (500)																					505 (500)	515 (500)	~ 40	~ 5		20	RCP2CR-SS8C-I-56P-20-□□□
		333 (300)																					330 (300)	255	~ 50	~ 12		10	RCP2CR-SS8C-I-56P-10-□□□
		165 (150)																					155 (150)	125	~ 55	~ 20		5	RCP2CR-SS8C-I-56P-5-□□□

RCACR シリーズ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s) (注 1)																可搬質量 (注 2)		モータ 容量	リード	型 式	掲載 ページ
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	水平 (kg)	垂直 (kg)				
RCACR																		4	1	20	10	RCACR-SA4C-□-20-10-□□□	ロボシリン 総合カタログ をご覧ください
																		6	2.5		5	RCACR-SA4C-□-20-5-□□□	
																		8	4.5		2.5	RCACR-SA4C-□-20-2.5-□□□	
																		4	1	20	12	RCACR-SA5□-□-20-12-□□□	
																		8	2		6	RCACR-SA5□-□-20-6-□□□	
																		12	4		3	RCACR-SA5□-□-20-3-□□□	
																		6	1.5	30	12	RCACR-SA6□-□-30-12-□□□	
																		12	3		6	RCACR-SA6□-□-30-6-□□□	
																		18	6		3	RCACR-SA6□-□-30-3-□□□	

RCS3CR/RCS3PCR シリーズ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (注1)																				可搬質量(注2)		モータ容量	リード	型 式	掲載ページ			
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100					水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCS3CR RCS3PCR		1800																							8	2	100	30	RCS3 P CR-SA8C-□-100-30-□□□	RCS3CR カタログ ご覧下さい
		1200																							20	4		20	RCS3 P CR-SA8C-□-100-20-□□□	
		600																							40	8		10	RCS3 P CR-SA8C-□-100-10-□□□	
		300																							80	16		5	RCS3 P CR-SA8C-□-100-5-□□□	
		1800																							12	3	150	30	RCS3 P CR-SA8C-□-150-30-□□□	
		1200																							30	6		20	RCS3 P CR-SA8C-□-150-20-□□□	
		600																							60	12		10	RCS3 P CR-SA8C-□-150-10-□□□	
		1800																							8	2		100	30	
		1200																							20	4	20		RCS3 P CR-SS8C-□-100-20-□□□	
		600																							40	8	10		RCS3 P CR-SS8C-□-100-10-□□□	
		300																								80	16		5	
		1800																								12	3	150	30	
1200																								30	6	20	RCS3 P CR-SS8C-□-150-20-□□□			
600																								60	12	10	RCS3 P CR-SS8C-□-150-10-□□□			

RCS2CR シリーズ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s) (注 1)																可搬質量 (注 2)		モータ容量 (W)	リード (mm)	型 式	掲載ページ	
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	水平 (kg)	垂直 (kg)					
RCS2CR		665																4	1	20	10	RCS2CR-SA4C-□-20-10-□□□	ロボシリンダ 総合カタログ をご覧ください	
		330																6	2.5		5	RCS2CR-SA4C-□-20-5-□□□		
		165																8	4.5		2.5	RCS2CR-SA4C-□-20-2.5-□□□		
		800											760					4	1	20	12	RCS2CR-SA5□-□-20-12-□□□		
		400											380					8	2		6	RCS2CR-SA5□-□-20-6-□□□		
		200											190					12	4		3	RCS2CR-SA5□-□-20-3-□□□		
		800											760	640	540			6	1.5	30	12	RCS2CR-SA6□-□-30-12-□□□		
		400											380	320	270			12	3		6	RCS2CR-SA6□-□-30-6-□□□		
		200											190	160	135			18	6		3	RCS2CR-SA6□-□-30-3-□□□		
		800												640	480			12	3	60	16	RCS2CR-SA7C-□-60-16-□□□		
		400												320	240			25	6		8	RCS2CR-SA7C-□-60-8-□□□		
		200												160	120			40	12		4	RCS2CR-SA7C-□-60-4-□□□		
		600													470			15	4	60	12	RCS2CR-SS7C-□-60-12-□□□		
		300													230			30	8		6	RCS2CR-SS7C-□-60-6-□□□		
		1000												960	765	625	515	20	4		20	RCS2CR-SS8C-□-100-20-□□□		
		500													480	380	310	255	40	8	100	10		RCS2CR-SS8C-□-100-10-□□□
		1000													960	765	625	515	30	6		20		RCS2CR-SS8C-□-150-20-□□□
		500													480	380	310	255	60	12		10		RCS2CR-SS8C-□-150-10-□□□

(注 1) 帯の中の数字がストローク毎の最高速度です。

(注2) 可搬質量は定格加速度 (P197 参照) で動作させた場合の値です。

注意事項

型式項目説明

ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズ

シリーズ	外観	ストローク(mm)と最高速度(mm/s) (注1)																								可搬質量(注2) 水平 垂直		モータ 容量	リード	型 式	掲載 ページ				
		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	(kg)	(kg)	(W)			(mm)			
ISDBCR ISPDBCR		960	795	610	480																						13	3	60	16	IS (P) DBCR-S-□-60-16-□□□□	P203			
		480	400	305	240																						27	6		8	IS (P) DBCR-S-□-60-8-□□□□				
		240	200	150	120																						55	14		4	IS (P) DBCR-S-□-60-4-□□□□				
		1800	1440	1150	935	780	660																					15	2	100	30	IS (P) DBCR-M-□-100-30-□□□□	P204		
		1200	960	765	625	520	440																					23	4		20	IS (P) DBCR-M-□-100-20-□□□□			
		600	480	380	310	260	220																					45	10		10	IS (P) DBCR-M-□-100-10-□□□□			
		300	240	190	155	130	110																					85	20	200	5	IS (P) DBCR-M-□-100-5-□□□□	P205		
		1800	1440	1150	935	780	660																					30	6		30	IS (P) DBCR-M-□-200-30-□□□□			
		1200	960	765	625	520	440																					45	10		20	IS (P) DBCR-M-□-200-20-□□□□			
		600	480	380	310	260	220																					90	20	400	10	IS (P) DBCR-M-□-200-10-□□□□	P206		
		300	240	190	155	130	110																					110	40		5	IS (P) DBCR-M-□-200-5-□□□□			
																												30	—		200	30		IS (P) DBCR-MX-□-200-30-□□□□	
																												45	—	200	20	IS (P) DBCR-MX-□-200-20-□□□□	P207		
		1800																										15	2.5		40	IS (P) DBCR-L-□-200-40-□□□□			
		1200	1185	940	770	645	545	470	410																			45	9		20	IS (P) DBCR-L-□-200-20-□□□□			
		600	585	470	385	320	275	235	205																			90	20	400	10	IS (P) DBCR-L-□-200-10-□□□□	P208		
		1800																										40	8		40	IS (P) DBCR-L-□-400-40-□□□□			
		1200	1185	940	770	645	545	470	410																			90	20		20	IS (P) DBCR-L-□-400-20-□□□□			
		600	585	470	385	320	275	235	205																			120	40	400	10	IS (P) DBCR-L-□-400-10-□□□□	P209		
																												15	—		20	40		IS (P) DBCR-LX-□-200-40-□□□□	
																												45	—		20	IS (P) DBCR-LX-□-200-20-□□□□			
																												40	—	400	40	IS (P) DBCR-LX-□-400-40-□□□□	P210		
																												90	—		20	IS (P) DBCR-LX-□-400-20-□□□□			
		ISDBCR-ESD ISPDBCR-ESD		960	795	610	480																							13	3	60	16	IS (P) DBCR-S-□-60-16-□□□□ESD	P211
480	400			305	240																							27	6	8	IS (P) DBCR-S-□-60-8-□□□□ESD				
240	200			150	120																						55	14	4	IS (P) DBCR-S-□-60-4-□□□□ESD					
1800	1440			1150	935	780	660																					15	2	100	30	IS (P) DBCR-M-□-100-30-□□□□ESD	P212		
1200	960			765	625	520	440																					23	4		20	IS (P) DBCR-M-□-100-20-□□□□ESD			
600	480			380	310	260	220																					45	10		10	IS (P) DBCR-M-□-100-10-□□□□ESD			
300	240			190	155	130	110																					85	20	200	5	IS (P) DBCR-M-□-100-5-□□□□ESD	P213		
1800	1440			1150	935	780	660																					30	6		30	IS (P) DBCR-M-□-200-30-□□□□ESD			
1200	960			765	625	520	440																					45	10		20	IS (P) DBCR-M-□-200-20-□□□□ESD			
600	480			380	310	260	220																					90	20	400	10	IS (P) DBCR-M-□-200-10-□□□□ESD	P214		
300	240			190	155	130	110																					110	40		5	IS (P) DBCR-M-□-200-5-□□□□ESD			
																												15	2.5		40	IS (P) DBCR-L-□-200-40-□□□□ESD			
1200	1185			940	770	645	545	470	410																			45	9	200	20	IS (P) DBCR-L-□-200-20-□□□□ESD	P215		
600	585			470	385	320	275	235	205																			90	20		10	IS (P) DBCR-L-□-200-10-□□□□ESD			
1800																												40	8		40	IS (P) DBCR-L-□-400-40-□□□□ESD			
1200	1185			940	770	645	545	470	410																			90	20	400	20	IS (P) DBCR-L-□-400-20-□□□□ESD	P216		
600	585			470	385	320	275	235	205																			120	40		10	IS (P) DBCR-L-□-400-10-□□□□ESD			
																												60	12		50	SSPDACR-L-□-750-50-□□□□			
SSPDACR				1600	1280	1040	860	720	610																					30	4	200	30	SSPDACR-S-□-200-30-□□□□	P217
				1100	880	704	584	490	400																				45	6	20		SSPDACR-S-□-200-20-□□□□		
		600	540	430	340	280	240	200																			90	12	10	SSPDACR-S-□-200-10-□□□□					
		1600																										45	6	400	40	SSPDACR-M-□-400-40-□□□□	P218		
		1100	1040	850	700	590	500	440	380																			90	12		20	SSPDACR-M-□-400-20-□□□□			
		600	520	420	350	280	250	220	190																			120	25		10	SSPDACR-M-□-400-10-□□□□			
																										60	12	750	25	SSPDACR-L-□-750-50-□□□□	P219				
1100																										120	25		25	SSPDACR-L-□-750-25-□□□□					

ISDACR/ISPDACR シリーズ

シリーズ	外観	ストローク (mm) と最高速度 (mm/s) (注 1)																可搬質量 (注 2)		モータ	リード	型 式	掲載 ページ
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700~2000	2100~2500	水平 (kg)			
ISDACR ISPDACR																		60	14	600	40	IS(P)DACR-W-□-600-40-□□□	P217
																		120	29		20	IS(P)DACR-W-□-600-20-□□□	
																		150	60		10	IS(P)DACR-W-□-600-10-□□□	
																		60	14	750	50	IS(P)DACR-W-□-750-50-□□□	P218
																		120	29		25	IS(P)DACR-W-□-750-25-□□□	
																		60	—		600	40	
																		120	—	20		IS(P)DACR-WX-□-600-20-□□□	
																		60	—	50		IS(P)DACR-WX-□-750-50-□□□	P220
																		120	—	25	IS(P)DACR-WX-□-750-25-□□□		

特長

製品体系

仕様一覧表

カタログスペックの注意点 <スライダタイプ: ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR/ISDACR/ISPDACR>

下記以外の注意点についてはP13~15をご覧ください。

速度

速度は、アクチュエータのスライダを移動させるときの設定速度です。
スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、
目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

<ご注意下さい>

- ①設定速度に到達するまでの時間は、加速（減速）度により異なります。
- ②移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しきれない場合があります。
- ③ロングストロークの軸の場合、危険回転数の関係から、最高速度が低下します。
（600ストローク以上をご使用になる場合は、寸法図内のストローク別最高速度をご確認下さい）
- ④移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速の時間も考慮して下さい
（移動時間の計算方法は巻末-9 ページをご参照下さい）
- ⑤速度はプログラム上で、1mm / secごとの設定が出来ます。

加速度／減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。
減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。
両方ともプログラム上では「G」で指定します（0.3G=2940mm / sec²）。

<ご注意下さい>

- ①加速（減速）度は、数字を大きくすると加速（減速）している時間が短くなり、移動時間は短縮します。
しかし加速（減速）度を大きくした場合は、急加速（減速）となりショックも大きくなります。
- ②定格加速度は下記ようになります。
ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRシリーズは、リード4mm、5mmタイプは0.2G、それ以外のリードは0.4Gです。
ISDACR/ISPDACRシリーズは、リード4mm、5mmタイプは0.15G、それ以外のリードは0.3Gです。
（可搬質量は、定格加速度の場合で設定されています）
- ③最大加速度は下記ようになります。
SSPDACR シリーズは 1.2G、ISDBCR/ISPDBCR シリーズは 1.0G（中間サポート付タイプは 0.4G）、
ISDACR/ISPDACR シリーズは 1.0G（中間サポート付は 0.3G）です。
加速度を定格加速度以上にした場合、最大可搬質量は低下します。（詳細は巻末-12をご覧ください）
- ④加速度はプログラム上で、0.01G毎の設定が出来ます。

繰り返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。
「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意下さい。
（繰り返し位置決め精度と絶対位置決め制度の違いは巻末-21 ページをご参照下さい）

原点

原点は標準モータ側、原点逆仕様が反モータ側に設定されます。

<ご注意下さい>

- ・インクリメンタル仕様のアクチュエータは、電源を入れ直した場合は必ず原点復帰の動作が必要となります（アブソリュート仕様は不要です）。
- ・原点復帰動作中は、スライダがメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- ・原点の位置を標準から原点逆仕様に変更する場合は、返却調整が必要となりますのでご注意下さい。

デューティー

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

本体内部エア吸引

クリーン対応タイプをクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベース横のエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。
タイプ毎の吸引量は各ページの型式 / スペックをご参照下さい。
また発塵量は動作パターンにより異なりますので、定格使用以上で使う場合には吸引量を増やす必要があります。

<スカラタイプIX-NNC>

※(注1)～(注10)は、本文ページの注記と対応しております。

(注1)
繰返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰返し移動させた場合の位置決め精度を表します。
「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意ください。
(繰返し位置決め精度と絶対位置決め精度の違いは巻末-21ページをご参照下さい)
スペックの繰返し位置決め精度の数値は、周囲温度20℃一定時の値です。

(注2)
最大動作速度

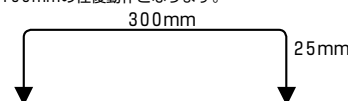
スペックの最大動作速度の数値は、PTP命令動作の場合です。
CP動作命令(補間動作)の場合は、高速での動きには限界がありますのでご注意ください。

(注3)
標準サイクルタイム

標準サイクルタイムは、上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作の時間です(粗位置決め)
※アーム長120/150/180タイプは、0.2kg搬送、上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作となります。

<ご注意ください>

スペックの数値は、2kg搬送、最速動作条件時の値です。

最速動作での連続運転は出来ません。(注4)
第3軸押し込み推力

第3軸押し込み推力は、垂直軸の先端でものを押す力です。
上限は押付け力の設定値(ドライバーカードパラメータNo.38)が70%の場合の押付け力です。
下限は同パラメータ設定値が、アーム長120/150/180は50%、アーム長250/350は20%、アーム長500/600は40%、アーム長700/800は35%の場合の押付け力です。

(注5)
第4軸許容慣性モーメント

第4軸許容慣性モーメントは、スカラロボットの第4軸(回転軸)の回転中心換算の慣性モーメント許容値です。
第4軸回転中心からツール重心までのオフセット量は、40mm以内として下さい。
ツール重心位置が第4軸中心位置を離れた場合は、速度・加速度を適宜落とす必要があります。

(注6)
アラーム表示灯

アラーム表示灯はスカラロボット本体第2アーム上部に設置されています。
コントローラがエラーを発生した場合等に点灯させることが出来ますが、使用する場合はお客様がコントローラのI/O出力の信号を使って、ユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える回路を組むことにより動作します。

(注7)
ブレーキ解除スイッチ

ブレーキ解除スイッチはアラーム表示等同様、本体第2アーム上部に設置されています。
ブレーキ解除スイッチを有効にするためには、お客様がロボット本体にあるブレーキ電源の配線に、**DC24Vを供給して下さい。**

(注8)
本体内部エア吸引

スカラクリーンタイプをクリーン度クラス10で使用するためには、本体ベース横(または後ろ)のエア吸引口より、本体内のエアを吸引する必要があります。
吸引量は各タイプの共通仕様をご参照下さい。
また発塵量は動作パターンにより異なりますので、高速・高加減速時には吸引量を増やす必要があります。

(注9)
ケーブル

スカラロボットのモータ・エンコーダケーブルの標準仕様は、本体に直接接続されています。
ジョイント仕様をご利用の場合は、オプションにてジョイントケーブル仕様を選択下さい。
ケーブルの長さは、アーム長120/150/180タイプが3m(記号3L)と5m(記号5L)、
その他タイプが5m(記号5L)と10m(記号10L)の2種類から選択可能です。

(注10)
動作範囲

アブソリュートリセット及び腕系切替の際は、一旦アームが直線上に伸びますので周辺機器との干渉にご注意下さい。

加減速度の設定について

加減速度は、搬送する物の質量及び移動距離、場所により最大設定値が変化します。
又、最大設定値での連続動作を行うと過負荷エラーが出る場合があります。
連続動作を行う際は加減速値を下げるか、加減速後に3秒以上の停止時間を設けてください。
※**加減速度設定の目安は巻末-15をご参照下さい。**

特長

製品体系

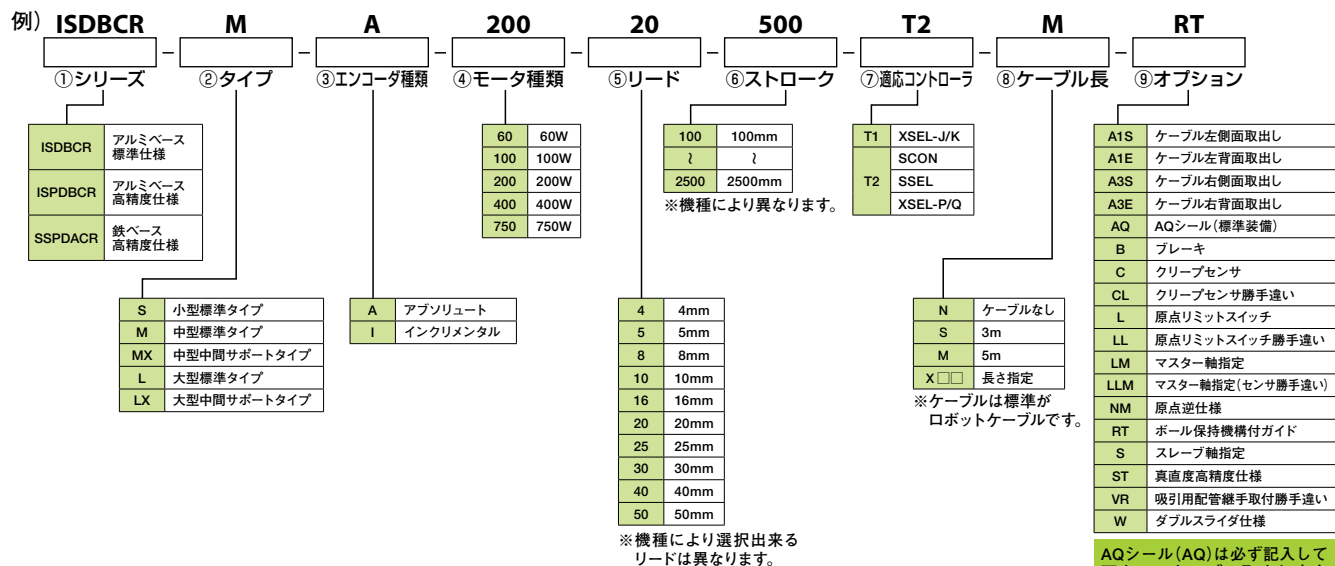
仕様一覧表

単軸ロボット型式項目説明 クリーンルーム対応シリーズ

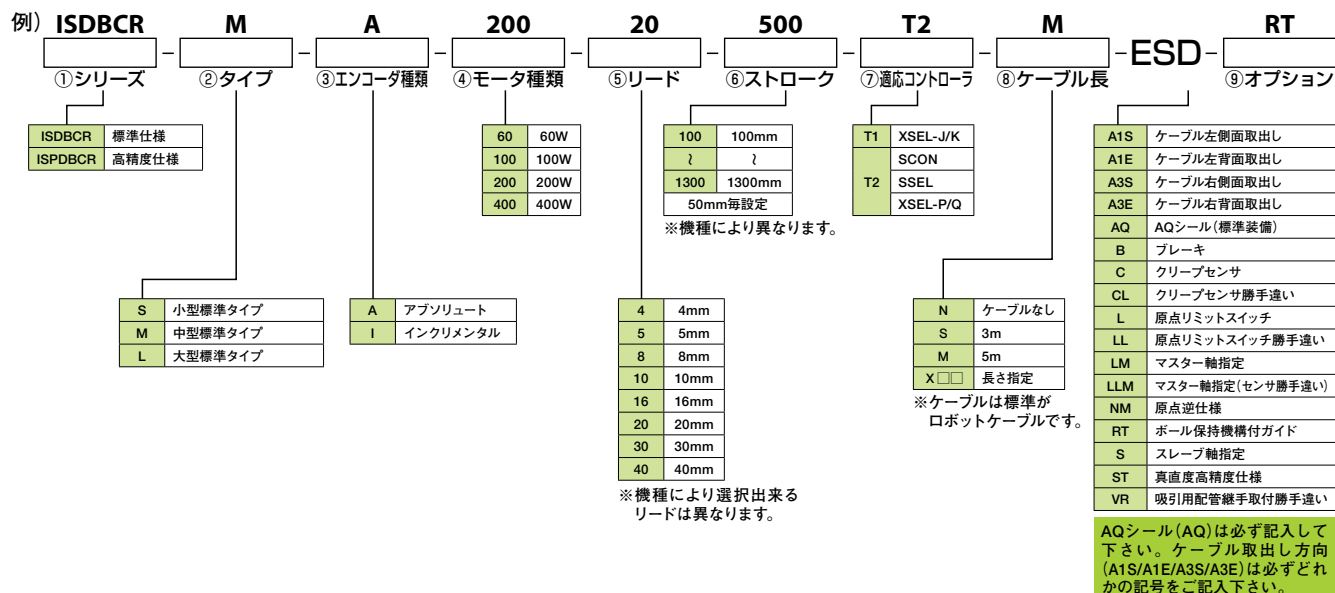
クリーン対応アクチュエータの型式は下記のスライダタイプとスカラロボット (P201 参照) に分類されます。型式の各項目の内容 (①～⑨) は下記をご参照下さい。

また各項目の選択範囲はタイプ毎に異なりますので、詳細は各タイプのページをご参照下さい。

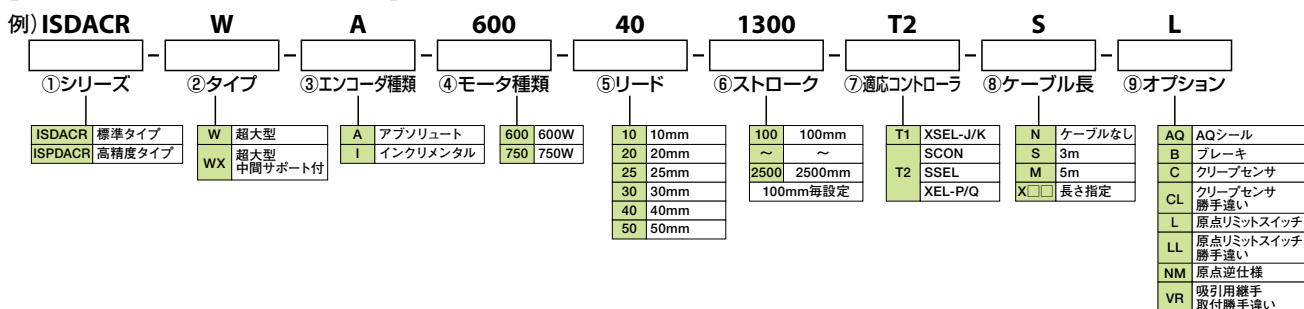
【ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACRシリーズ】



【ISDBCR-ESD/ISPDBCR-ESDシリーズ】



【ISDACR/ISPDACRシリーズ】



注意事項

クリーンルーム対応シリーズ

型式項目説明

① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

標準タイプ : C10 ボールネジタイプ (繰返し位置決め精度:ISDBCRは±0.01mm、ISDACRは±0.02mm)

高精度タイプ : C5 相当ボールネジタイプ (繰返し位置決め精度:ISPDBCR/SSPDACRは0.005mm、ISPDACRは0.01mm)

② タイプ

形状 (スライダ、アーム等)、サイズ (S、M、L 等) 等による分類を表します。

③ エンコーダ種類

アクチュエータに装着されているエンコーダが、「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。

A : アブソリュートタイプ 電源を落としてもスライダの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。

I : インクリメンタルタイプ 電源を落とすとスライダの位置データが消えてしまうため、電源を入れるたびに原点復帰が必要なタイプです。

④ モータ出力

アクチュエータに装着されているモータの出力を表します。(単位はWです)

⑤ リード

ボールネジのリードを表します。(単位は mm です)

リードはボールネジが1回転した場合にスライダが移動する距離を表します。

リードの数値が大きいほど最高速度は早くなります。

⑥ ストローク

アクチュエータのストローク (動作範囲) を表します。(単位はmmです)

⑦ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。

T1 : XSEL-J/K タイプ

T2 : XSEL-P/Q タイプ、SSEL、SCON

※ T1 仕様と T2 仕様はアクチュエータ本体は同じですが、コントローラと接続するケーブルが異なります。

⑧ ケーブル長

アクチュエータとコントローラを接続するモータ・エンコーダケーブルの長さを表します。

N : ケーブルなし

S : 3m X□□ : 3、5m以外の長さを指定する場合

M : 5m (例 XO8 : 8m)

⑨ オプション

アクチュエータに装着されるオプションを表します。※オプション内容については巻末-25～32ページをご参照下さい。

※複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順 (下記記号順) にご記入下さい。(例 AQ-B-L-NM)

ESD : 【静電気対策仕様】アクチュエータの構造部材を導電化し、アクチュエータ本体の帯電を防止します。

※ ESD 仕様は対応可能なタイプが決まっていますのでご注意ください (P211 参照)

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

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

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

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

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

B : 【ブレーキ】垂直使用時の電源断又はサーボオフした場合に、スライダ落下を防止するためのブレーキです。

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

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

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

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

LLM : 【マスター軸リミットスイッチ取付勝手違い】マスター軸のリミットスイッチの取付位置を通常の反対にする場合の型式です。

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

NM : 【原点逆仕様】原点は通常モータ側に設定されていますが、原点の位置を反対側に指定する場合に表記します。

RT : 【ボール保持機構付ガイド】ガイドのボール (鋼球) とボールの間にスペーサ (保持器) を入れるオプションです。低騒音化と長寿命化に効果があります。

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

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

VR : 【吸引用継手取付勝手違い】吸引用継手は標準がモータ側から見て本体左側に設置されていますが、これを勝手違い側 (右側) に変更する場合に表記します。

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

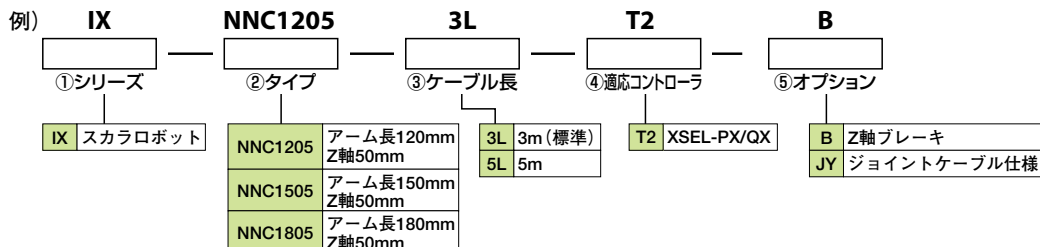
特長

製品体系

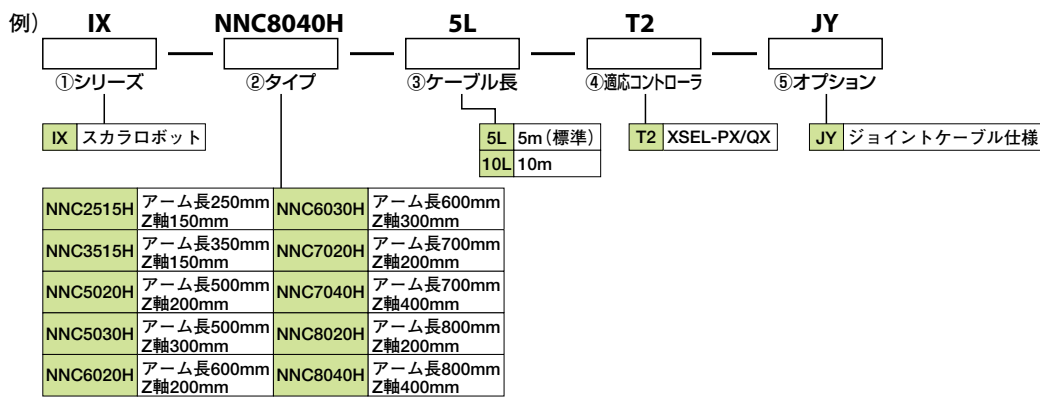
仕様一覧表

スカラロボット型式項目説明 クリーンルーム対応シリーズ

【IX-NNC1205／1505／1805タイプ】



【IX-NNC2515H／3515H／50□□H／60□□H／70□□H／80□□Hタイプ】



① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

② タイプ

機種、アーム長及びZ軸長さを表します。

③ ケーブル長

本体とコントローラを接続するケーブルの長さを表します。長さはNNC1205／1505／1805タイプが3m(標準)と5m、その他のタイプが5m(標準)と10mの2種類から選択が可能です。標準ケーブルは本体から直接出てコントローラに接続する仕様になります。オプションで単軸ロボットと同様のジョイントケーブル仕様を選択可能です。

④ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。
T2：XSEL-PX/QX

⑤ オプション

NNC1205／1505／1805のみZ軸用ブレーキがオプション設定となります。(それ以外の機種は標準設定となります)
電源OFF又はサーボOFF時にZ軸が下降して周辺機器との干渉がある場合は、ブレーキの手配をお願いします。又、全機種にて本体・コントローラ間のケーブルをジョイントケーブル仕様に変更することが出来ます。ケーブルを可動させる場合は断線の恐れがありますのでジョイントケーブル仕様をご使用下さい。

注意事項

クリーンルーム対応シリーズ

型式項目説明

MEMO

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
ロボットテールトップ型
ロボットI-Xスカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

ISDBCR-M-100 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm 100W

ISPDBCR-M-100 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm 100W

ストレート形状 高精度仕様

■型式項目	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
	ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様		A アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)	最大	最大	最大	最大		
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100 ~ 1100	1 ~ 1800	0.4	1.0	0.4	1.0	15	4	2	1.2	56.6	180
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.0	0.4	1.0	23	8	4	2.5	84.9	120
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8	50
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1 ~ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7	20

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

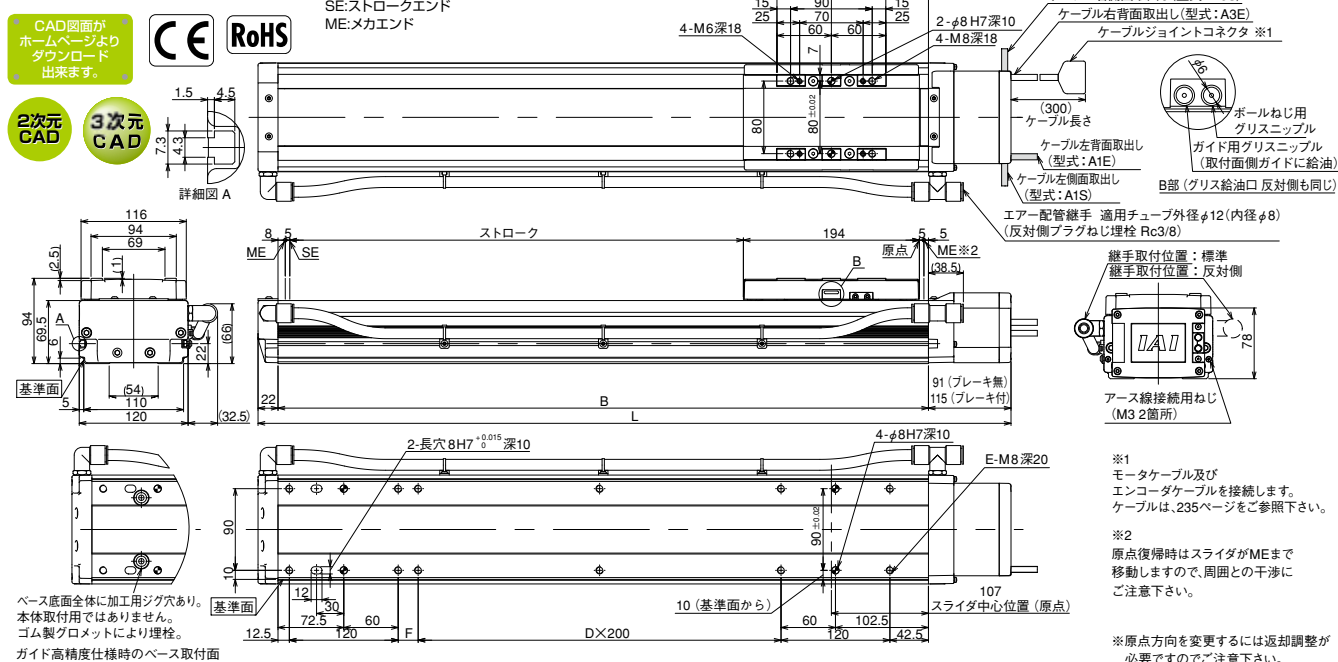
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
ブレーキ	B	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ	C	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233
原点リミットスイッチ	L	→P232	ダブルスライダ仕様	W	→P233

共通仕様

繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:69.6N・m Mb:99.0N・m Mc:161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb, Mc方向600mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L																					
ブレーキ無	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430
ブレーキ付	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1
最高速度																					
リード30												1630	1440	1280	1180	1035	935	850	780	715	660
リード20												1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
リード10												545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
リード5												270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

適応コントローラ仕様

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



ご注意

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

ISDBCR-M-200 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm

ISPDBCR-M-200 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm

200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)	定格	最大	定格	最大		
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100 ~ 1100	1 ~ 1800	0.4	1.0	0.4	1.0	30	12	6	3	113.9	180
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.0	0.4	1.0	45	16	10	5	170.9	120
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8	50
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-5-②-③-④-⑤			5		1 ~ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6	20

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

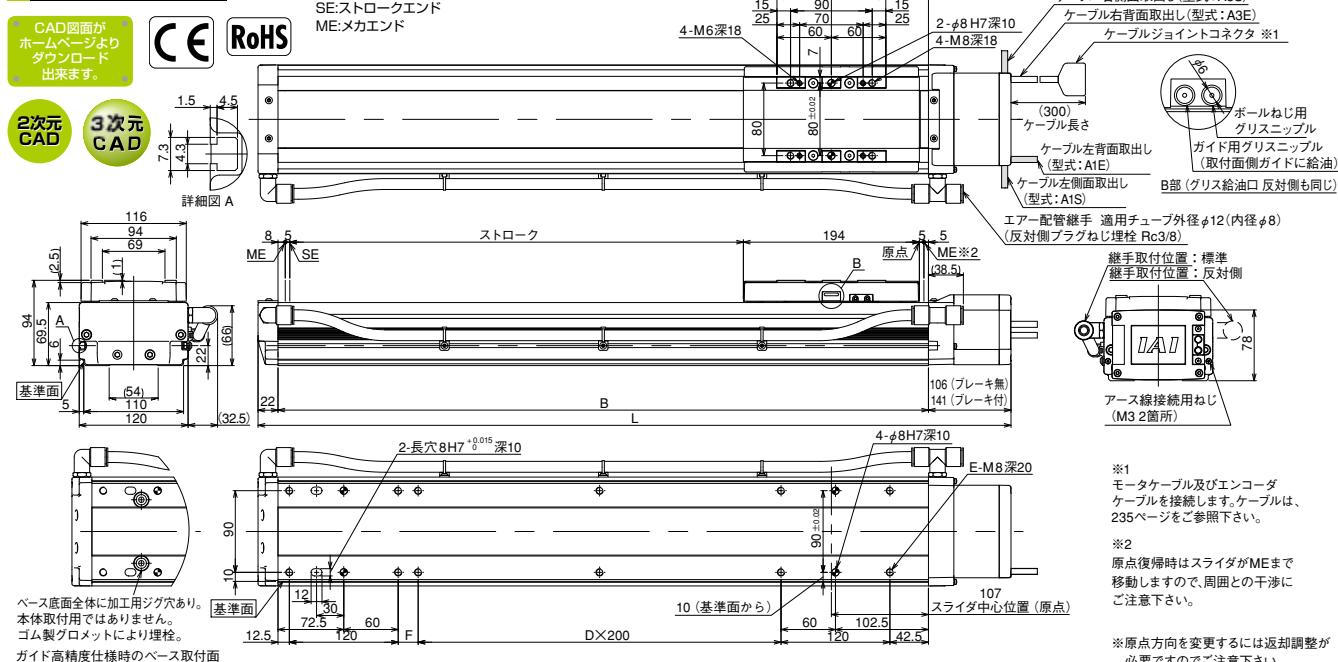
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
ブレーキ	B	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリープセンサ	C	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリープセンサ勝手違い	CL	→P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233
原点リミットスイッチ	L	→P232	ダブルスライダ仕様	W	→P233

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:69.6N・m Mb:99.0N・m Mc:161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb, Mc方向600mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
B	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
D	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
B	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)	8.0	8.6	9.2	9.9	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5
最高速度(mm/s)	リード30	1800										1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
	リード20	1200										1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
	リード10	600										545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
	リード5	300										270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

適応コントローラ仕様

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



ご注意

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

ISDBCR-MX-200

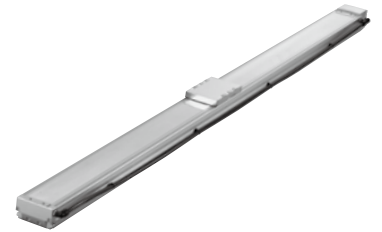
クリーン対応単軸ロボット 中型中間サポートタイプ
本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPDBCR-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120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm ? 2000:2000mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□□:長さ指定	下記オプション表 参照



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)		可搬質量 (注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISDBCR[ISPDBCR]-MX-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	30	800 ~ 2000	1 ~ 1800	0.4	水平専用	30	水平専用	113.9	180
ISDBCR[ISPDBCR]-MX-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1 ~ 1200	0.4		45		170.9	120

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

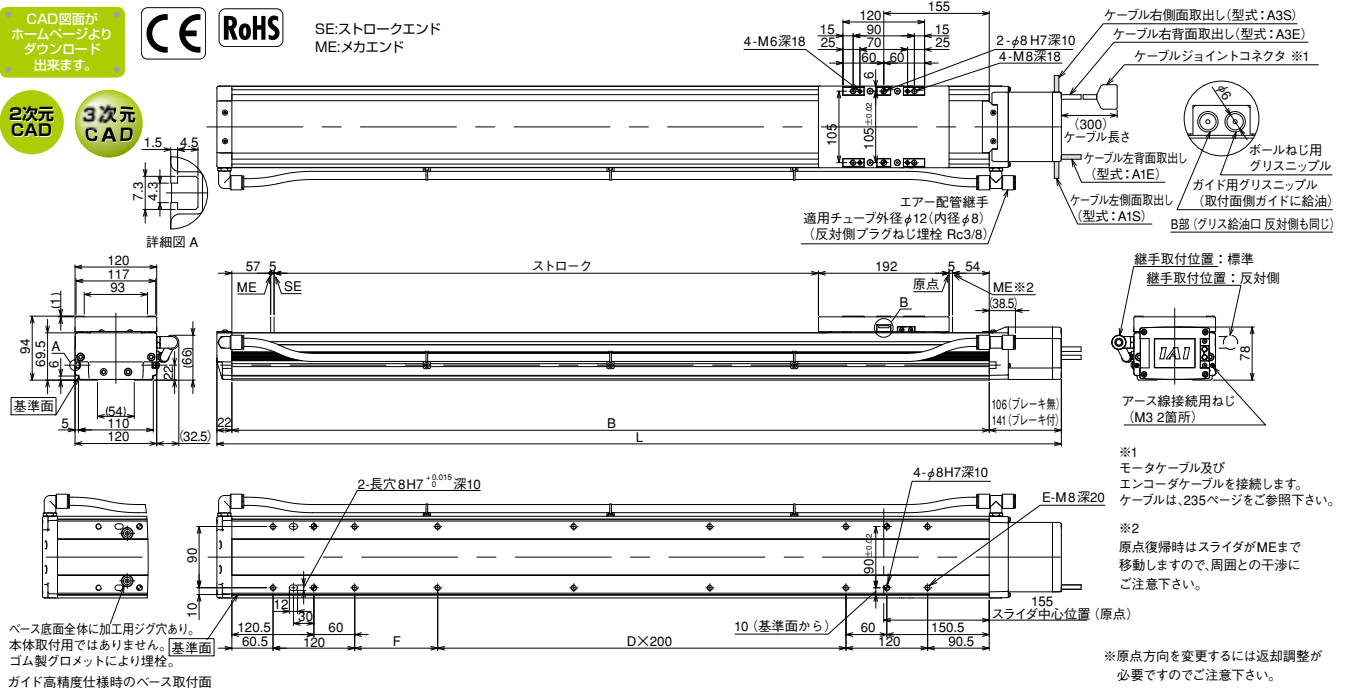
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:69.6N・m Mb:99.0N・m Mc:161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb,Mc方向600mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q,SSEL,SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L プレーキ無	1241	1341	1441	1541	1641	1741	1841	1941	2041	2141	2241	2341	2441
プレーキ付	1276	1376	1476	1576	1676	1776	1876	1976	2076	2176	2276	2376	2476
B	1113	1213	1313	1413	1513	1613	1713	1813	1913	2013	2113	2213	2313
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
F	122	222	122	222	122	222	122	222	122	222	122	222	122
質量(kg)	18.5	19.8	21.0	22.3	23.6	24.9	26.2	27.4	28.7	30.0	31.3	32.5	33.8
最高速度(mm/s)	リード30	1800			1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
	リード20	1200			1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

適応コントローラ仕様

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



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。

(注2, 3, 4) []内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。

(注5) 10,000km 走行寿命の場合です。

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

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

ISDBCR-L-200 クリーン対応単軌口ロボット 大型 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPDBCR-L-200 クリーン対応単軌口ロボット 大型 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□□長さ指定	下記オプション表 参照



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)※			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDBCR[SPDBCR]-L-①-200-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	40	100 ~ 1300	1 ~ 1800	0.4	1.0	0.4	1.0	15	7	2.5	2	85.5	180
ISDBCR[SPDBCR]-L-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.0	0.4	1.0	45	15	9	5	170.9	120
ISDBCR[SPDBCR]-L-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8	50

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

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

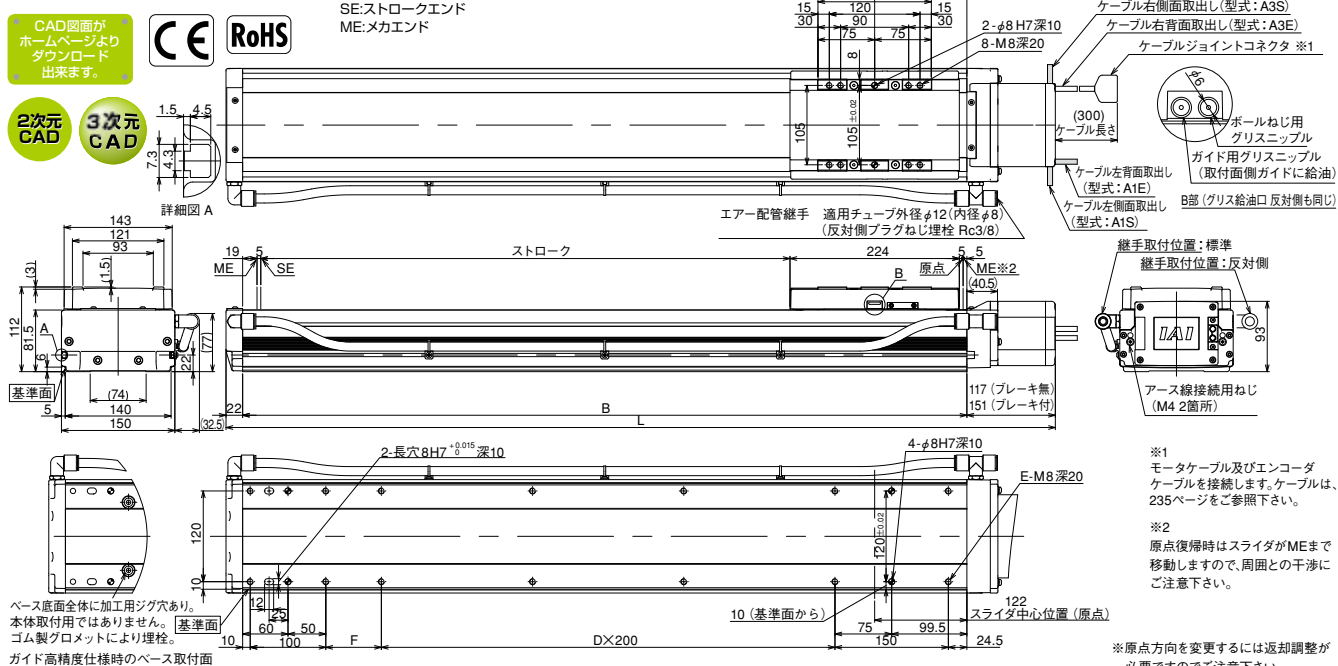
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
ブレーキ	B	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ	C	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233
原点リミットスイッチ	L	→P232	ダブルスライダ仕様	W	→P233

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:104.9N・m Mb:149.9N・m Mc:248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□□長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
L	ブレーキ無	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697
	ブレーキ付	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
D	B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D	B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	F	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20
F	E	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
質量(kg)	L	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
最高速度 (mm/s)	リード40	1800												1700												
	リード20	1200												1165												
	リード10	600												585												
	リード5																									

適応コントローラ仕様

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



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。

(注2, 3, 4) []内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

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

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

ISDBCR-L-400 クリーン対応単軌口ロボット 大型 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPDBCR-L-400 クリーン対応単軌口ロボット 大型 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□長指定	下記オプション表 参照



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時		
ISDBCR[SPDBCR]-L-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	100 ~ 1300	1 ~ 1800	0.4	1.0	0.4	1.0	40	17	8	5	169.6	180
ISDBCR[SPDBCR]-L-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.0	0.4	1.0	90	30	20	10	339.1	120
ISDBCR[SPDBCR]-L-①-400-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3	50

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

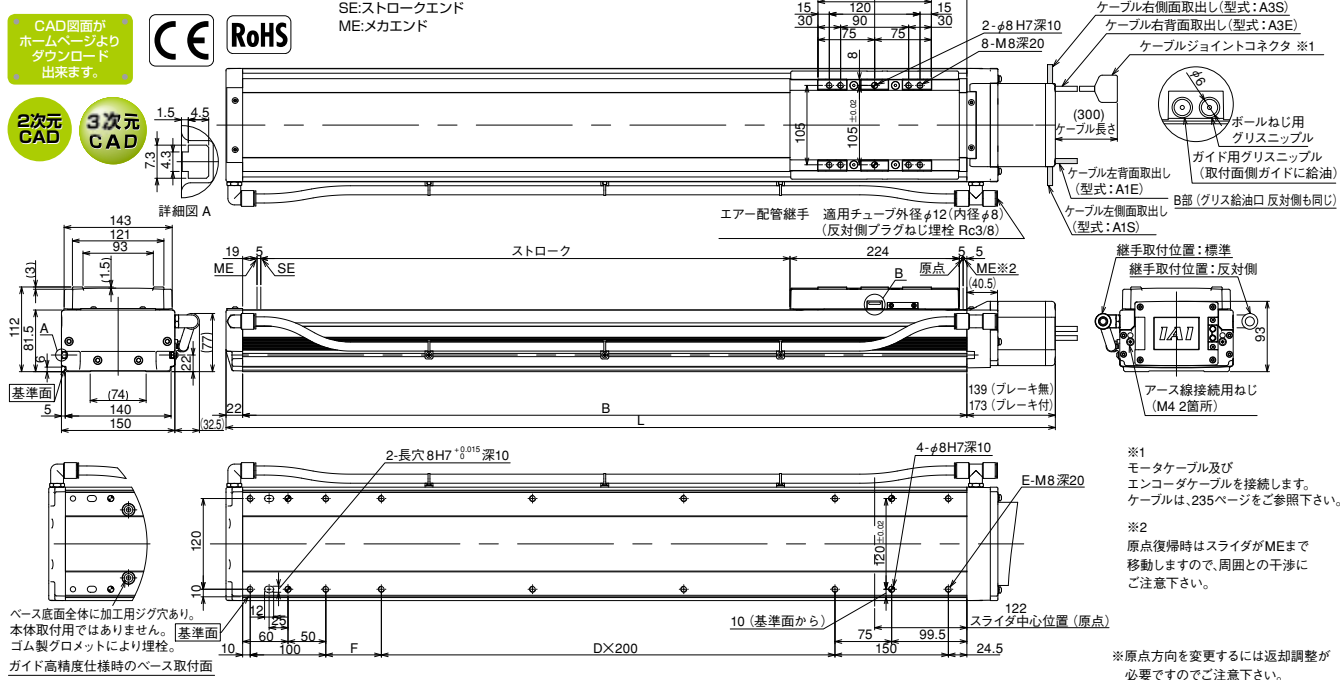
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
ブレーキ	B	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ	C	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233
原点リミットスイッチ	L	→P232	ダブルスライダ仕様	W	→P233

共通仕様

繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:104.9N・m Mb:149.9N・m Mc:248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□長指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719
ブレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
B	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20
F	73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
質量(kg)	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8
最高速度(mm/s)	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200
リード40																									
リード20																									
リード10																									

適応コントローラ仕様

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



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。

(注2, 3, 4) []内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

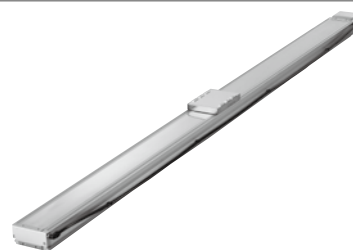
(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

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

ISDBCR-LX-200	クリーン対応単軌ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状
ISPDPCR-LX-200	クリーン対応単軌ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

型式項目 - **LX** - - **200** - - - - - - -

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	通孔コントロール	ケーブル長	オプション
ISDBC:標準仕様		A:デジタルリソリユート仕様	200:200W	40:40mm	1000:1000mm	T1:XSEL/J-K	N:無し	下記オプション参照
ISDPBCR:高精度仕様		I:インクリメンタル仕様		20:20mm	2500:2500mm (10000歩)	T2:CON SSEL XSEL-P/O	S:3m M:5m X:1m長さ指定	



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)		可搬質量 (注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)				
						水平 (G)		垂直 (G)				水平 (kg)		垂直 (kg)	
						定格	最大	定格	最大			定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時
ISDBC[ISPDBC]R-LX-①-200-40-②-③-④-⑤	アップリニア	200	40	1000～2500	1～1800	0.4	水平専用	15	水平専用	85.5	180				
ISDBC[ISPDBC]R-LX-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1～1200	0.4		45		170.9	120				

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P233
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリープセンサ	C	→P232	Sスレーブ軸指定	S	→P232
クリープセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引配管継手取り勝手違い	VR	→P233

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モメント(注5)	Ma:104.9N・m Mb:149.9N・m Mc:248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb、Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q,SSEL,SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ,ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図

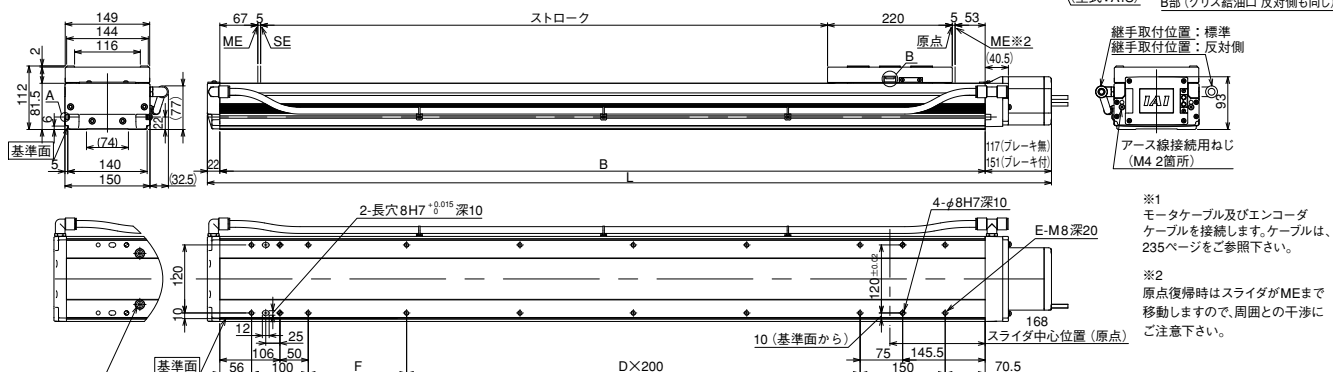
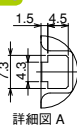


SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

CAD図面が
ホームページより
ダウンロード
出来ます。

二次元

次元



ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。
本体取付用ではありません。
ゴム製グロメットにより埋栓。

ガイド高精度仕様時のベース取付面

■ストローク別寸法・質量・最高速度

	ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
	ブルーキ台	1489	1589	1689	1789	1889	1989	2089	2189	2289	2389	2489	2589	2689	2789	2889	2989
	ブルーギ付	1523	1623	1723	1823	1923	2023	2123	2223	2323	2423	2523	2623	2723	2823	2923	3023
	B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
	D	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	E	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32
	F	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5
	質量(kg)	29.8	31.5	33.2	35.0	36.7	38.4	40.2	41.9	43.6	45.4	47.1	48.8	50.6	52.3	54.0	55.8
(単位:mm) 深埋用	リード40			1800				1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
	リード90		1200		1150	1000	950	830	740	650	580	540	490	440	410	370	340

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	最大制御 軸数	接続可能 エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			→P699	
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P687
SCON	1軸		ポジショナー バル、行列制御	→P665	



(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。

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

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

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

(注7) ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
(例 XQ8=8m)

ISDBCR-LX-400

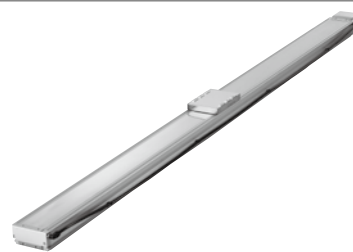
クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ
本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPDBCR-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150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm ? 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□長さ指定	下記オプション表 参照



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)		可搬質量 (注1)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISDBCR〔ISPDBCR〕-LX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000 ~ 2500	1 ~ 1800	0.4	水平専用	40	水平専用	169.6	180
ISDBCR〔ISPDBCR〕-LX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1 ~ 1200	0.4		90		339.1	120

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

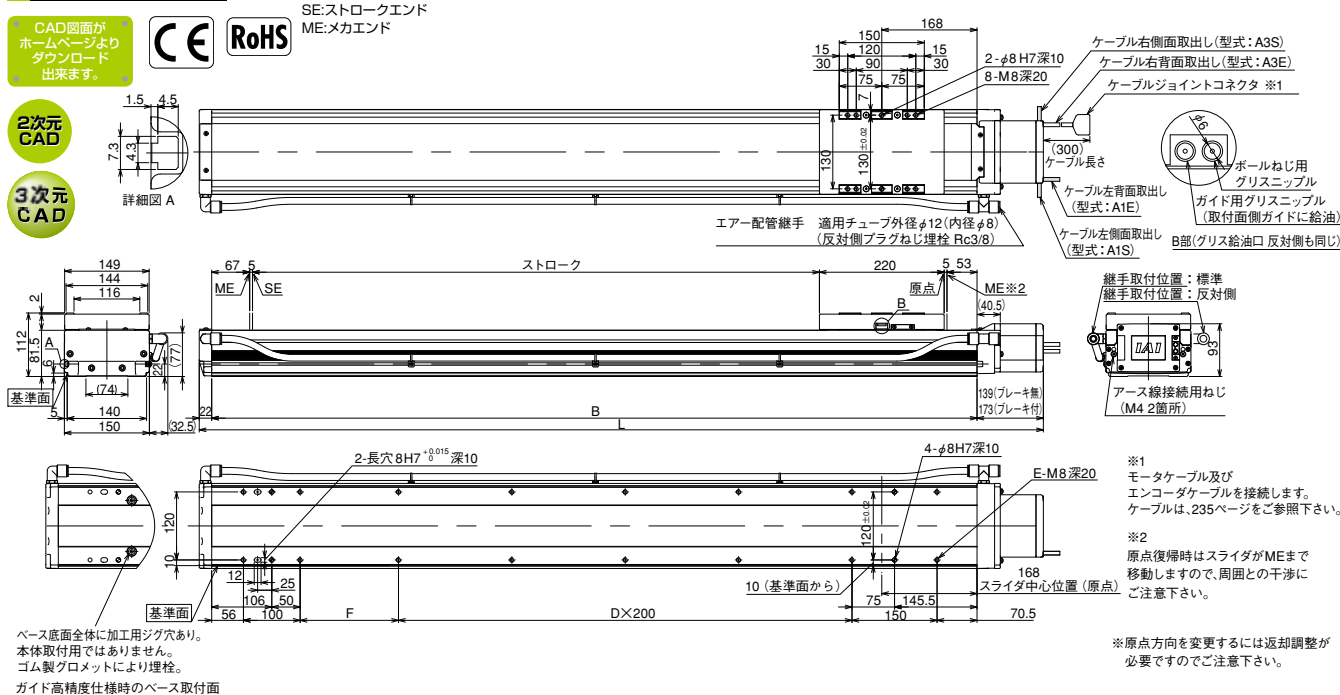
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:104.9N・m Mb:149.9N・m Mc:248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L																
ブレーキ無	1511	1611	1711	1811	1911	2011	2111	2211	2311	2411	2511	2611	2711	2811	2911	3011
ブレーキ付	1545	1645	1745	1845	1945	2045	2145	2245	2345	2445	2545	2645	2745	2845	2945	3045
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
D	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32
F	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5	173.5
質量(kg)	30.2	31.9	33.6	35.4	37.1	38.8	40.6	42.3	44.0	45.8	47.5	49.2	51.0	52.7	54.4	56.2
最高速度(mm/s)																
リード40			1800				1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
リード20		1200		1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

適応コントローラ仕様

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



ご注意

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

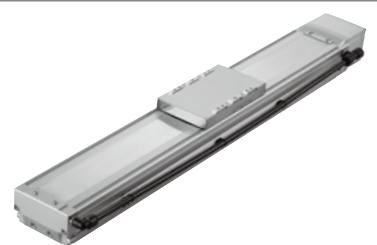
ISDBCR-ESD

クリーン対応単軸ロボット 静電気対策仕様 Sタイプ(幅90mm)
／Mタイプ(幅120mm)／Lタイプ(幅150mm)

ISPDBCR-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90mm)
／Mタイプ(幅120mm)／Lタイプ(幅150mm) 高精度仕様

■型式項目										ESD		
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション				
ISDBC標準仕様	S:小型	A:アブソリュート仕様	60: 60W	40: 40mm	10: 10mm	100: 100mm	T1: XSEL-J/K	N: 無し	下記オプション表参照			
ISDBC高精度仕様	M: 中型	I: インクリメンタル仕様	100: 100W	30: 30mm	8: 8mm	?	T2: SCON	S: 3m				
	L: 大型		200: 200W	20: 20mm	5: 5mm	1300: 1300mm	SSEL	M: 5m				
			400: 400W	16: 16mm	4: 4mm	(50mm毎)	XSEL-P/Q	X: 下記長さ指定				



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ 種類	モータ 出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)※			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-16-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100 ～ 800	1 ～ 960	0.4	1	0.4	0.8	13	4.5	3	2	53.1	60
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-8-②-③-④-ESD-⑤			8		1 ～ 480	0.4	0.7	0.4	0.6	27	12	6	5	106.1	30
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-4-②-③-④-ESD-⑤			4		1 ～ 240	0.2	0.5	0.2	0.4	55	30	14	12	212.3	15
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-30-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100 ～ 1100	1 ～ 1800	0.4	1	0.4	1	15	4	2	1.2	56.6	180
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-20-②-③-④-ESD-⑤			20		1 ～ 1200	0.4	1	0.4	1	23	8	4	2.5	84.9	120
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-10-②-③-④-ESD-⑤			10		1 ～ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8	50
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-5-②-③-④-ESD-⑤			5		1 ～ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7	20
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-30-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100 ～ 1100	1 ～ 1800	0.4	1	0.4	1	30	12	6	3	113.9	180
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-20-②-③-④-ESD-⑤			20		1 ～ 1200	0.4	1	0.4	1	45	16	10	5	170.9	120
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-10-②-③-④-ESD-⑤			10		1 ～ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8	50
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-5-②-③-④-ESD-⑤			5		1 ～ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6	20
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-200-40-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	40	100 ～ 1300	1 ～ 1800	0.4	1	0.4	1	15	7	2.5	2	85.5	180
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-200-20-②-③-④-ESD-⑤			20		1 ～ 1200	0.4	1	0.4	1	45	15	9	5	170.9	120
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-200-10-②-③-④-ESD-⑤			10		1 ～ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8	50
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-400-40-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	100 ～ 1300	1 ～ 1800	0.4	1	0.4	1	40	17	8	5	169.6	180
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-400-20-②-③-④-ESD-⑤			20		1 ～ 1200	0.4	1	0.4	1	90	30	20	10	339.1	120
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-400-10-②-③-④-ESD-⑤			10		1 ～ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3	50

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

共通仕様

繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]		
駆動方式(注3)	Sタイプ	ボールネジφ12mm	転造C10[転造C5相当]
	Mタイプ	ボールネジφ16mm	転造C10[転造C5相当]
	Lタイプ	ボールネジφ20mm	転造C10[転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下		
動的許容負荷 モーメント(注5)	Sタイプ	Ma: 28.4N・m Mb: 40.2N・m Mc: 65.7N・m	
	Mタイプ	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 161.7N・m	
	Lタイプ	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 248.9N・m	
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
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下		
ベース他構造部材	材質:アルミ 無電解ニッケルめっき処理		
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K	T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON	
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□長さ指定		
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)		
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)		
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12		

適応コントローラ仕様

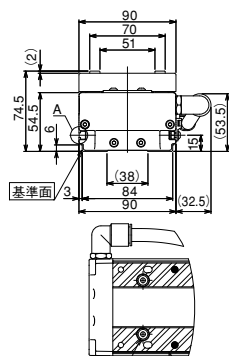
適応 コントローラ	最大制御 軸数	接続可能 エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸		ポジションナー パルス列制御	モータ400Wの場合 単相AC200V	→P665



ご注意

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

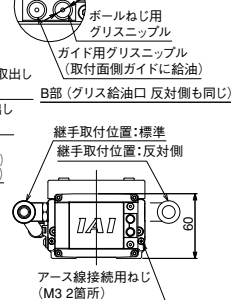
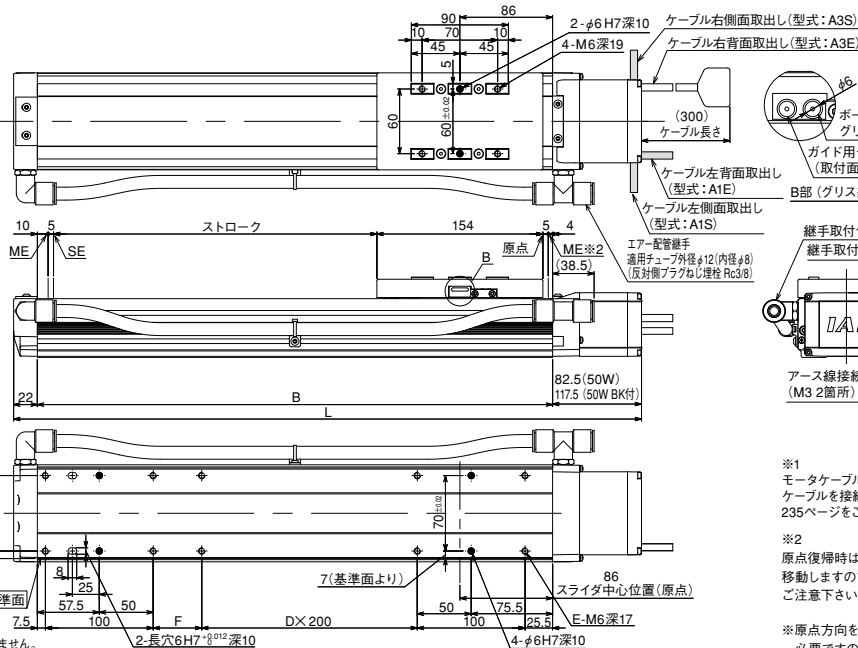
S(小型) タイプ (60W)

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
CADSE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。本体取付用ではありません。ゴム製クロメットにより埋栓。

高精度仕様時、ベース底面の斜線部は、加工面(ベース素材面)になります。めっき面ではありません。

ガイド高精度仕様時のベース取付面



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、235ページをご参照下さい。

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

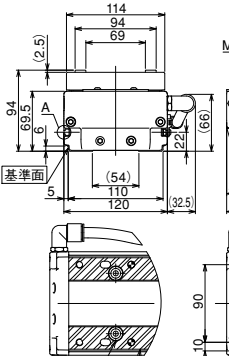
※原点方向を変更するに返却調整が必要です。ご注意ください。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.2kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L															
ブレーキ無	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
ブレーキ付	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
B	278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
質量(kg)	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2
最高速度(mm/s)															
リード16										920	795	690	610	540	480
リード8										460	400	345	305	270	240
リード4										230	200	170	150	135	120

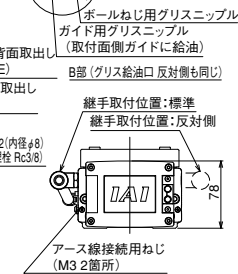
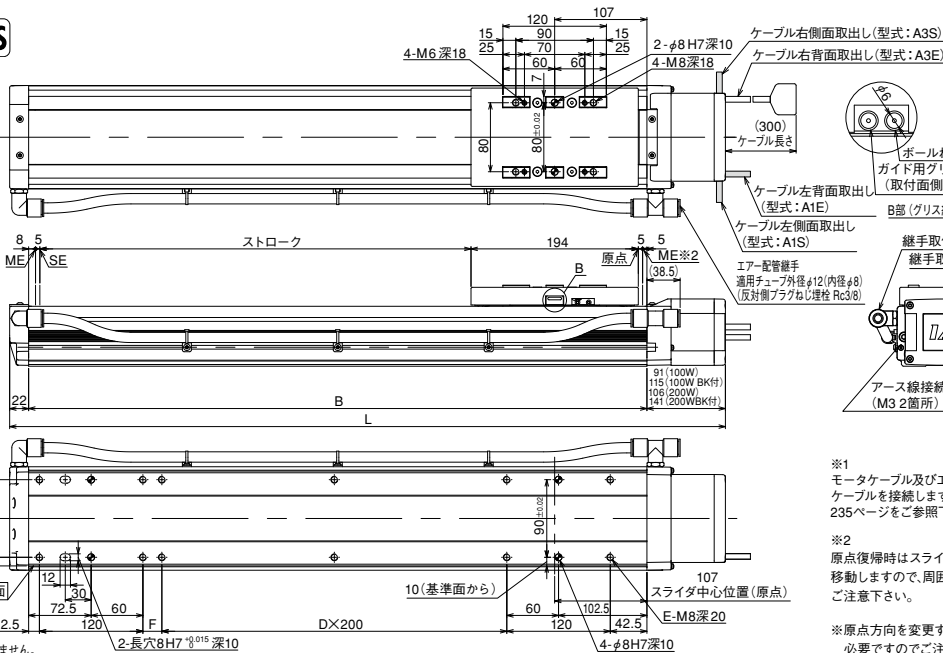
M(中型) タイプ (100W/200W)

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
CADSE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。本体取付用ではありません。ゴム製クロメットにより埋栓。

高精度仕様時、ベース底面の斜線部は、加工面(ベース素材面)になります。めっき面ではありません。

ガイド高精度仕様時のベース取付面



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、235ページをご参照下さい。

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

※原点方向を変更するに返却調整が必要です。ご注意ください。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

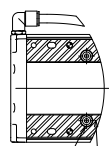
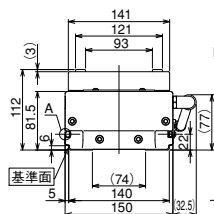
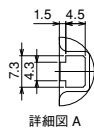
※ブレーキ付の質量は、100Wタイプが0.3kg、200Wタイプが0.4kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L																					
100W																					
ブレーキ無	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430
ブレーキ付	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
200W																					
ブレーキ無	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
ブレーキ付	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)																					
100W	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1
200W	8.0	8.6	9.2	9.9	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5
最高速度(mm/s)																					
リード30												1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
リード20												1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
リード10												545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
リード5												270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

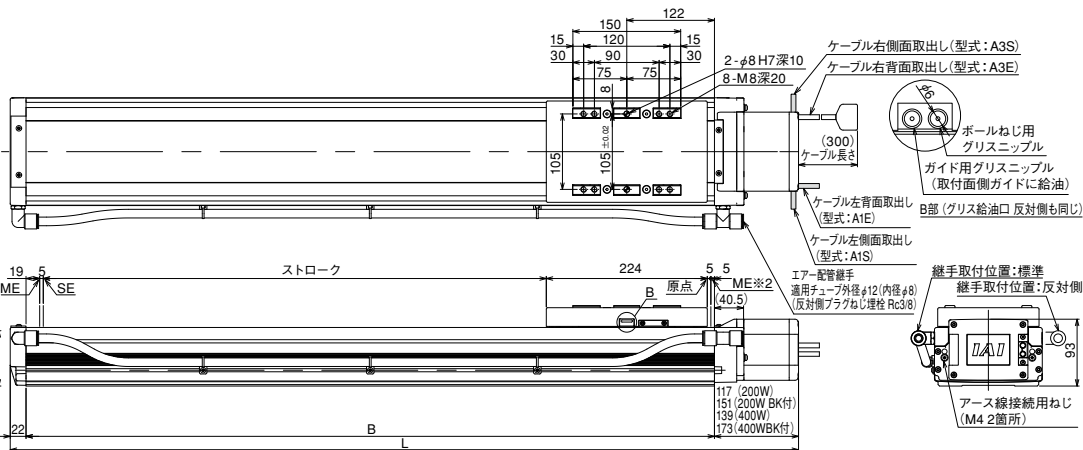
L(大型)タイプ(200W/400W)

CAD図面が
ホームページより
ダウンロード
出来ます。

RoHS

2次元
CAD3次元
CADSE:ストロークエンド
ME:メカエンドベース底面全体に
加工用ジグ穴あり。
本体取付用では
ありません。ゴム製
グロメットにより埋性。
高精度仕様時、
ベース底面の斜線部は、
加工面(ベース素材面)
になります。めっき面ではありません。

ガイド高精度仕様時のベース取付面

※1
モータケーブル及びエンコーダ
ケーブルを接続します。ケーブルは、
235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
ご注意ください。※原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意ください。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

L	ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
	200W ブレーキ無	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697		
	ブレーキ付	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731		
	400W ブレーキ無	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719		
	ブレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753		
B		358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558		
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6			
E		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20		
F		73.5	123.5	173.5	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5		
質量 (kg)	200W	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4		
	400W	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8		
最高速度 (mm/s)	リード40	1800														1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815			
	リード20	1200														1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
	リード10	600														585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

SSPDACR-S-200

クリーン対応単軸ロボット 小型高剛性タイプ
本体幅100mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目	SSPDACR	S	200						
シリーズ	SSPDACR:	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
高精度仕様		A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル	200:200W I:インクリメンタル仕様	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 20:20mm 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:工口長さ指定	下記オプション表 参照	

※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。



型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時		
SSPDACR-S-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100～1100	1～1600	0.4	1.2	0.4	1.2	30	10	4	1	113.9	150
SSPDACR-S-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1～1100	0.4	1.0	0.4	1.0	45	17	6	2.4	170.9	100
SSPDACR-S-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	50	12	8	341.8	50

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

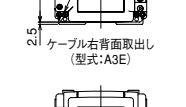
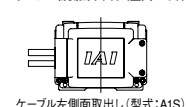
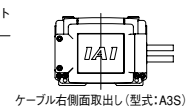
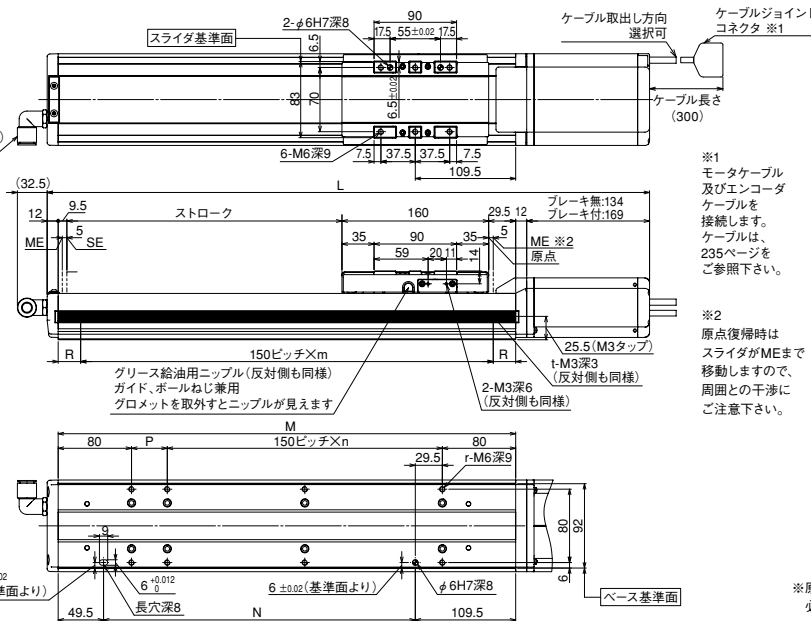
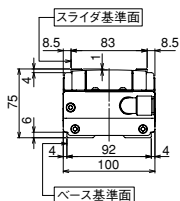
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233

共通仕様

繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:36N・m Mb:36N・m Mc:98N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb, Mc方向450mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:工口長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図

CAD図面が
ホームページより
ダウンロード
出来ます。SE:ストロークエンド
ME:メカエンドワンタッチ管継手(吸引用)
適応チューブ外径φ12

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ストローク																						
	ブレーキ無	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457	
	ブレーキ付	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	1392	1442	1492	
	M	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	
	N	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	
	P	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	89
	R	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	49.5
	m	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8
	n	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7
	r	4	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18
t	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	
質量(kg)		7.5	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.8	
最高速度 (mm/s)	リード30	1600																					
	リード20	1100										1450 1290 1160 1040 940 860 780 720 660 610											
	リード10	600										1090 970 860 770 690 630 570 520 480 440 400											
												540 480 430 380 340 310 280 260 240 220 200											

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	最大制御 軸数	接続可能 エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブリュート インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸				→P699
SSEL	2軸		ポジショナー パルス列制御	単相AC 100/200V	→P687
SCON	1軸				→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
 (注2) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注3) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
 (例. X08=8m)

SSPDACR-M-400

クリーン対応単軸ロボット 中型高剛性タイプ
本体幅130mm 400W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目	SSPDACR	M	400						
シリーズ	SSPDACR	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
高精度仕様		A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□□:長さ指定	下記オプション表 参照	

※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
SSPDACR-M-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	100 ~ 1300	1 ~ 1600	0.4	1.2	0.4	1.2	45	13.5	6	2	169.6	160
SSPDACR-M-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1100	0.4	1.0	0.4	1.0	90	34	12	4.8	339.1	110
SSPDACR-M-①-400-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	120	70	25	16.5	678.3	60

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233

共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:90N・m Mb:90N・m Mc:230N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb,Mc方向600mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q,SSEL,SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図

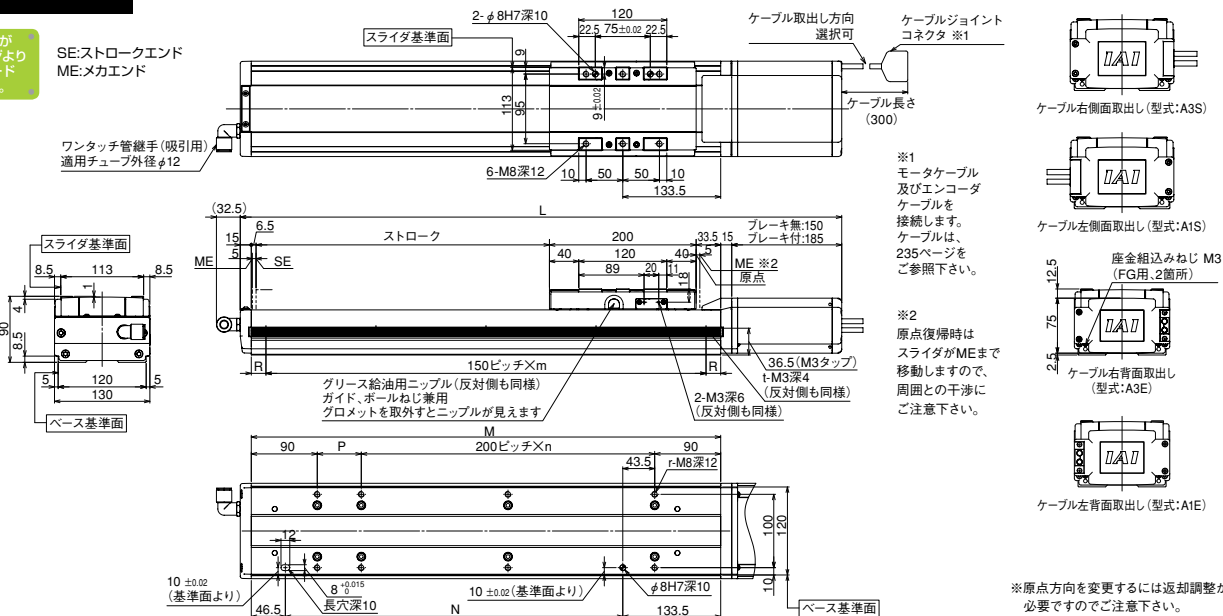
CAD図面が
ホームページより
ダウンロード
出来ます。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

2次元
CAD

ワンタッチ管継手(吸引用)
適応チューブ外径φ12

RoHS



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L ブレーキ無	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
L ブレーキ付	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
M	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
N	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
P	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160
R	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
m	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10
n	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
r	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16
t	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10	11
質量(kg)	13.9	15.0	16.0	17.1	18.1	19.2	20.2	21.3	22.3	23.4	24.4	25.5	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.8	32.9	33.9	35.0	36.0	37.1	38.1	39.2
最高速度 (mm/s)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100
リード40																									
リード20																									
リード10																									

適応コントローラ仕様

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



ご注意

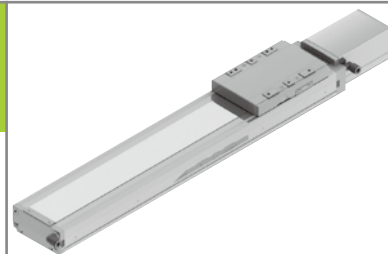
(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2) 10,000km走行寿命の場合です。
(注3) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
(例. X08=8m)

SSPDACR-L-750

クリーン対応単軸ロボット 大型高剛性タイプ
本体幅155mm 750W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 SSPDACR — L — □ — 750 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SSPDACR: 高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm 1500:1500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照



※型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)※			
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時		
SSPDACR-L-①-750-50-②-③-④-⑤	アブソリュート	750	50	100 ~ 1500	1 ~ 1600	0.4	1.2	0.4	1.2	60	20	12	4	255	180
SSPDACR-L-①-750-25-②-③-④-⑤	インクリメンタル		1 ~ 1100		0.4	1.2	0.4	1.2	120	40	25	8	510	120	

※上記型式の□はエンコーダ種類、□はストローク、□は適応コントローラ、□はケーブル長、□はオプションが入ります。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が2.0kgとなります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

共通仕様

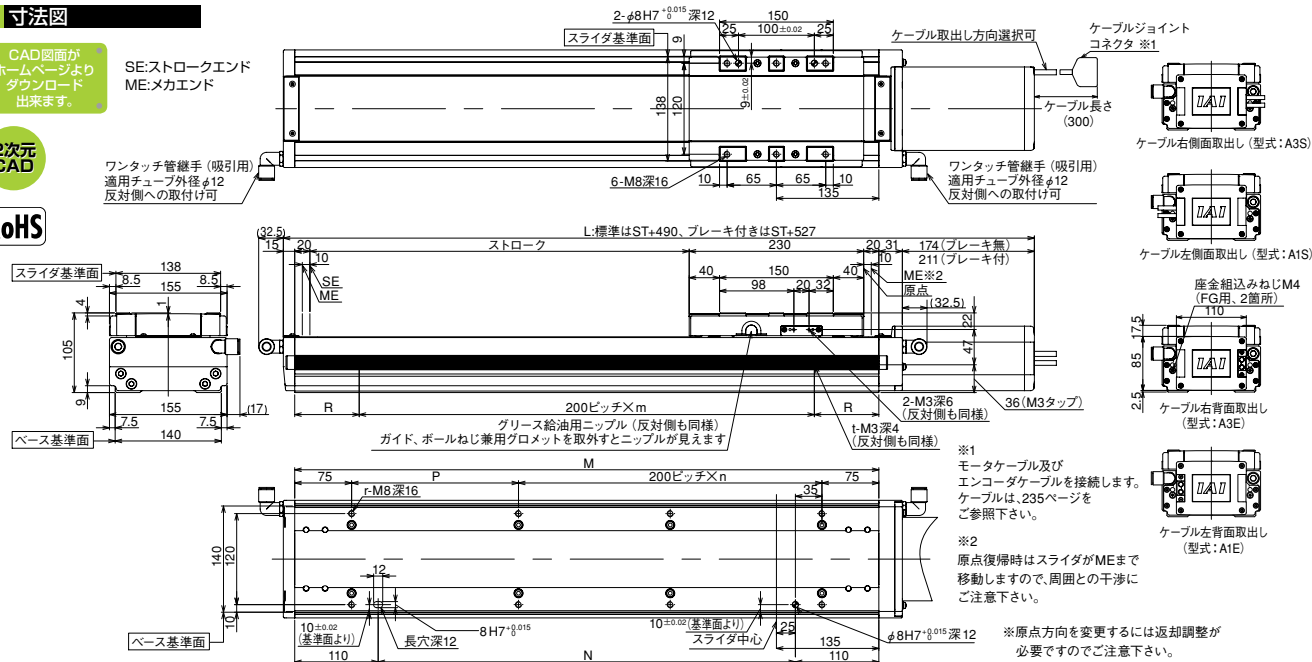
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ25mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:138.8N・m Mb:138.8N・m Mc:334.5N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb,Mc方向750mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q,SSEL,SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD

RoHS



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500						
L	プレーキ無し	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990						
	プレーキ付	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027						
	M	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770						
	N	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550						
	P	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220						
R	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85							
m	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8							
n	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7							
r	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18							
t	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9							
質量(kg)		24	26	28	29	31	32	34	36	37	39	40	42	44	45	47	48	50	52	53	55	56	58	60	61	63	65	66	68	70						
最高速度	リード50	1100										1600															1550									
	リード25																					1060					900					1340				
																						770					670					1170				
																											580					1040				

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相AC200V	→P699
X-SEL-K	4軸			単相AC100/200V	→P699
X-SEL-J(注5)	4軸			単相AC200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジションナバルス列制御		→P665



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
 (注2) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注3) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)
 (注5) アクチュエータを垂直で使用される場合は、XSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。

ISDACR-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

ISPDACR-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 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	600:600W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照



※形式項目の内容は 199 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度 (注 1) (mm/s)	加速度 (注 2)				可搬質量 (注 2)				定格推力 (N)	吸引量 (N & /min)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)			
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時		
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-40-②-③-④-L-⑤	アブソリュート インクリメンタル	600	40	100 ~ 1300	1 ~ 2000	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255	120
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-20-②-③-④-L-⑤			20		1 ~ 1000	0.3	1.0	0.3	0.8	120	36	29	15	510	60
ISDACR[ISPDACR]-W-①-600-10-②-③-④-L-⑤			10		1 ~ 500	0.3	0.6	0.3	0.5	150	75	60	40	1020	40

※上記型式の ① はエンコーダ種類、② はストローク、③ は適応コントローラ、④ はケーブル長、⑤ はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P232	原点逆指定	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリープセンサ	C	→P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233
原点リミットスイッチ	L	→P232	ダブルスライダ仕様	W	→P233
マスター軸指定	LM	→P232			

※ 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。

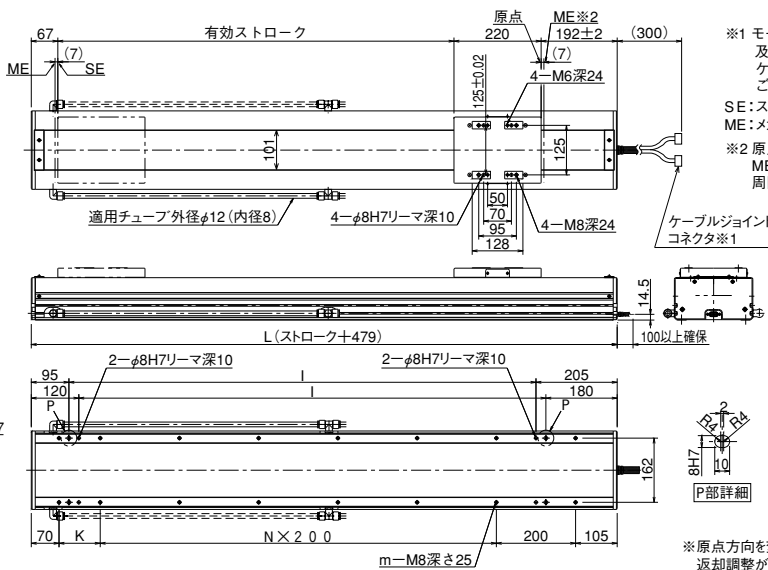
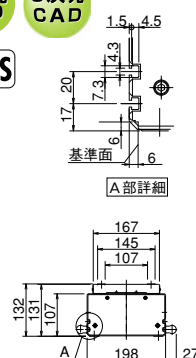
共通仕様

繰り返し位置決め精度(注3)	± 0.02mm [± 0.01mm]
駆動方式 (注 4)	ボールネジφ 20mm 転造 C 10 相当 [C 5 相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント(注6)	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
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注 7)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
グリス	低発塵グリス使用 (ボールスクリュウ、ガイド共)
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12

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
CAD3次元
CAD

RoHS



※1 モーターケーブル・エンコーダケーブル
及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はP235を
ご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

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

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。
質量は 0.5kg アップします。

※原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意下さい。

※原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意下さい。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779
I	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479
K	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	19.4	20.9	22.0	23.0	24.0	25.0	26.0	27.0	28.1	29.1	30.1	31.1	32.1	33.2	34.2	35.2	36.2	37.2	38.2	39.3	40.3	41.3	42.3	43.3	44.3
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				
	リード20					1000					980					800					665				
	リード10					500					490					400					330				

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	最大制御 軸数	接続可能 エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J(注8)	4 軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸	ポジション パルス列制御			→ P665

※ W タイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。



ご注意

(注 1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
(ストローク別の最高速度は上記表参照)

(注 2) 加速度と可搬質量の関係は、巻末 -12 をご参照下さい。

(注 3、4、5) [] 内は ISPDACR シリーズの数値です。

(注 6) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注 7) ケーブル長は最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
(例. X08 = 8m)

(注 8) W タイプを垂直で使用される場合は
XSEL-J タイプ以外のコントローラをご使用下さい。

ISDACR-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 ストレータ形状

ISPDACR-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 ストレータ形状 高精度仕様

■型式項目	□	—	WX	—	□	—	600	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
シリーズ	ISDACR 標準仕様																
タイプ	ISPDACR 高精度仕様																
エンコーダ種類	A: アブソリュート																
モータ種類	I: インクリメンタル																
リード	600: 600W																
ストローク	40: 40mm																
20: 20mm																	
900: 900mm																	
2500: 2500mm																	
(50mm 毎)																	
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K																
T2: SCON																	
SSEL																	
XSEL-P/Q																	
ケーブル長	N: ケーブルなし																
S: 3m																	
M: 5m																	
X □ □: 長さ指定																	
オプション	下記オプション表参照																



※形式項目の内容は 199 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

※ 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 50mm単位 (mm)	速度 (注 1) (mm/s)	加速度 (注 2)		可搬質量 (注 2)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDACR (ISPDACR) WX-□-600-40-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□	アブソリュート	600	40	900 ~ 2500	1 ~ 2000	0.3	水平専用	60	水平専用	255	120
ISDACR (ISPDACR) WX-□-600-20-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□	インクリメンタル		20		1 ~ 1000	0.3		120		510	60

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

※ 水平横立方向では使用出来ません。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→ P232	マスター軸指定	LM	→ P232
ブレーキ	B	→ P232	原点逆指定	NM	→ P233
クリーブセンサ	C	→ P232	スレーブ軸指定	S	→ P232
原点リミットスイッチ	L	→ P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ P233

※ 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

繰返し位置決め精度 (注 3)	± 0.02mm 【± 0.01mm】
駆動方式 (注 4)	ボールネジ φ 20mm 転造 C 10 相当 【C 5 相当】
ロストモーション (注 5)	0.05mm 以下 【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 6)	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
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注 7)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定
グリス	低発塵グリス使用 (ボールスクリュウ、ガイド共)
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 φ 12

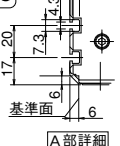
寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

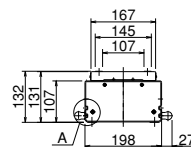
※ ブレーキ付も外形寸法は同じです。
質量は 0.5kg アップします。



RoHS

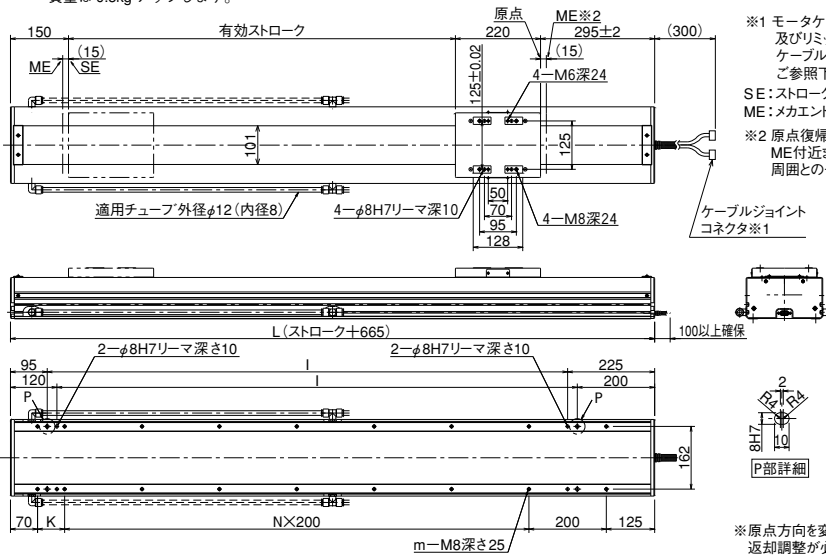


A部詳細



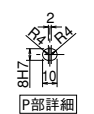
※ 原点方向を変更するには
返却調整が必要です
ご注意ください。

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



※ 1 モータケーブル・エンコーダケーブル
及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は P235 を
ご参照下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド
※ 2 原点復帰時はスライダが
ME 付近まで移動しますので、
周囲との干渉にご注意下さい。

ケーブルジョイント
コネクタ※1



※ 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。

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
I	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32
質量 (kg)	39.5	40.5	41.5	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.6	48.7	49.7	50.7	51.7	52.7	53.8	54.8	55.8	56.8	57.8	58.8	59.9	60.9	61.9	62.9	63.9	65.0	66.0	67.0	68.0	69.0	70.0	71.1	72.1

最高速度 (mm/s)
※ ストロークにより
変化します。

リード 40
リード 20

2000
1000

1965
980

1725
860

1530
765

1365
680

1225
610

1110
555

1005
500

915
455

840
420

770
385

710
355

655
325

適応コントローラ仕様

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

※ WX タイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。



ご注意

(注 1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注 2) 加速度は、0.3G が最大となります。
(注 3、4、5) 【 】 内は ISPDACR シリーズの数値です。
(注 6) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
(例. X08 = 8m)

ISDACR-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

ISPDACR-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 高精度仕様

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	750:750W	50:50mm 25:25mm	900:900mm 2500:2500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照



※型式項目の内容は 199 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

※ 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 50mm単位(mm)	速度 (注 1) (mm/s)	加速度 (注 2)		可搬質量 (注 2)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)		
						定格 最大	定格 最大	定格 最大 加速時 最大 加速時	定格 最大 加速時 最大 加速時		
ISDACR(ISPDACR)-WX-□-750-50-□-□-□-□-□-□-□-□	アブソリュート	750	50	900 ~ 2500	1 ~ 2000	0.3	水平専用	60	水平専用	255	120
ISDACR(ISPDACR)-WX-□-750-25-□-□-□-□-□-□-□-□	インクリメンタル		25		1 ~ 1250	0.3		120		510	60

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

※ 水平横立方向では使用出来ません。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P232	マスター軸指定	LM	→ P232
ブレーキ	B	→ P232	原点逆指定	NM	→ P233
クリーブセンサ	C	→ P232	スレーブ軸指定	S	→ P232
原点リミットスイッチ	L	→ P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ P233

※ 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

繰り返し位置決め精度(注3)	± 0.02mm [± 0.01mm]
駆動方式 (注 4)	ボールネジφ 25mm 転動 C 10 相当 [C 5 相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 [0.02mm 以下]
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント(注6)	Ma: 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
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注 7)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
グリス	低発塵グリス使用 (ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12

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。

※ ブレーキ付も外形寸法は同じです。



RoHS

2次元
CAD3次元
CAD

基準面

A部詳細

1.5 4.5

17 20

7.3 4.3

6

132

107

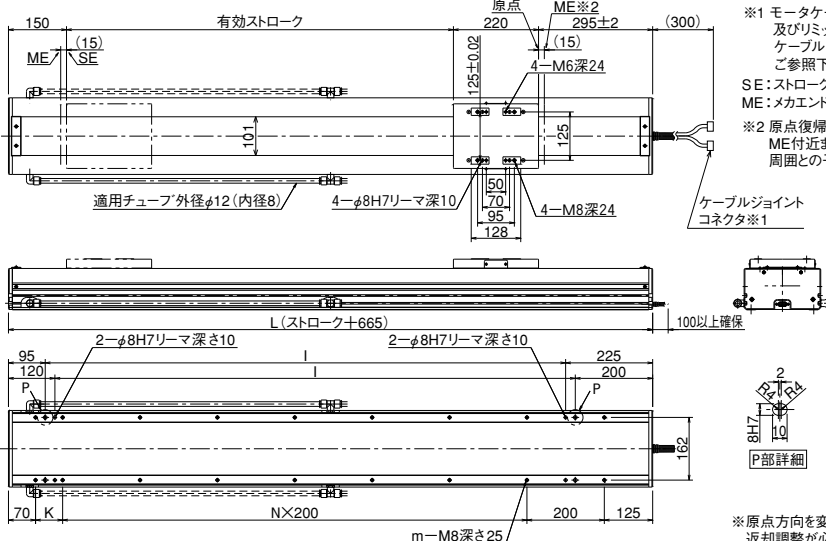
167

145

107

198

27

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

※1 モータケーブル・エンコーダケーブル
及びリミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はP235を
ご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

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

ケーブルジョイント
コネクタ※1

100以上確保

225

200

162

2

P部詳細

8H7

10

※ 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。

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
I	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
質量(kg)	44.5	45.5	46.6	47.6	48.6	49.6	50.6	51.6	52.6	53.7	54.7	55.7	56.7	57.7	58.7	59.7	60.8	61.8	62.8	63.8	64.8	65.8	66.9	67.9	68.9	69.9	70.9	71.9	72.9	74.0	75.0	76.0	77.0
リード50	2000																	1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035								
リード25	1250												1200	1075	965	870	790	720	660	605	555	515											

最高速度 (mm/s)
※ストロークにより
変化します。リード50
リード252000
12501200
1075965
870790
720660
605555
515

適応コントローラ仕様

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

※ WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。



ご注意

(注 1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
(ストローク別の最高速度は上記表参照)

(注 2) 加速度は、0.3G が最大となります。

(注 3、4、5) [] 内は ISPDACR シリーズの数値です。

(注 6) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注 7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
(例. X08 = 8m)

IX-NNC1205

超小型スカルロボット クリーン対応 アーム長120mm
上下軸50mm

■型式項目	IX	—	NNC1205	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
		クリーン対応タイプ		3L:3m (標準)		XSEL-PX/QX		B:垂直軸ブレーキ付	
		アーム長 120mm / 垂直軸 50mm		5L:5m				JY:ジョイントケーブル仕様	



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第 3 軸 (上下軸) 押付け力制御範囲 (N)		第 4 軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m) ² (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC1205- □1-T2- □2	1 軸 第1アーム	45	12	±115度	±0.005 (XY)	2053mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2 軸 第2アーム	75	12	±130度									
	3 軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4 軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

※上記型式の □1 はケーブル長、□2 はオプションが入ります。

※スカルロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧下さい。

共通仕様

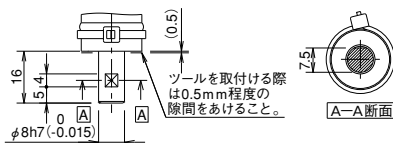
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8 芯 AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径 φ 3 内径 φ 2 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径 φ 6

吸引量 (注 8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長 (注 9)	3L:3m 5L:5m

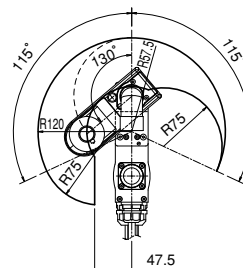
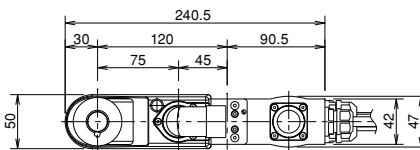
寸法図

CAD 図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

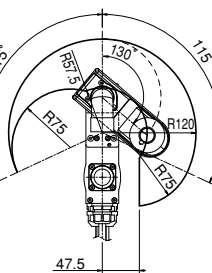
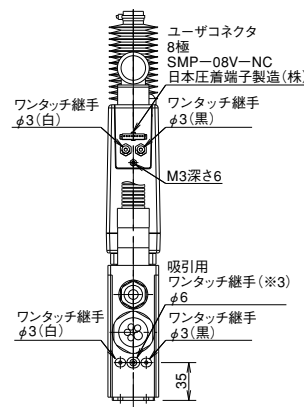
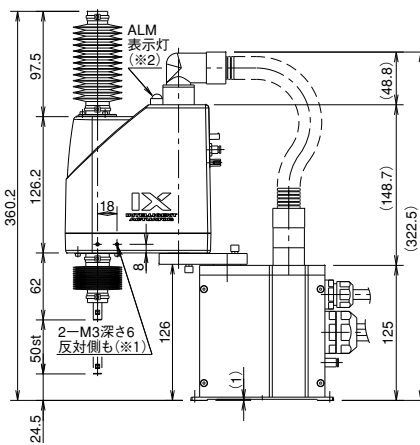
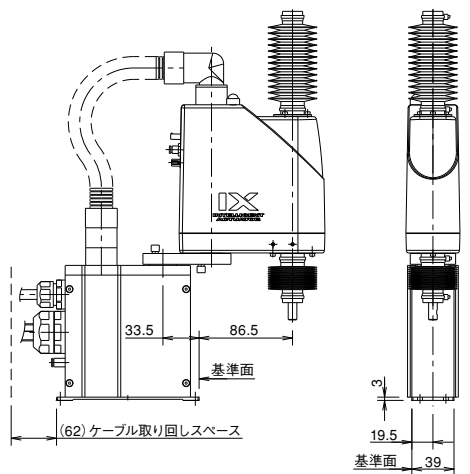
RoHS



垂直軸先端部詳細



右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

- ※1: セットスクリーで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
※2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
※3: 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力 / 出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点 / 192点	三相 AC200V	→ P721
XSEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



ご注意

(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC1505

超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長 150mm
上下軸 50mm

■型式項目 IX — NNC1505 — □ — T2 — □

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

クリーン対応タイプ 3L: 3m(標準) XSEL-PX/QX B: 垂直軸ブレーキ付
アーム長150mm/垂直軸50mm 5L: 5m JY: ジョイントケーブル仕様

※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第 3 軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第 4 軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m) ^(注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC1505- ① -T2- ②	1 軸 第1アーム	75	12	±125度	±0.005	2304mm/s	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2 軸 第2アーム	75	12	±134度	(XY)	(合成速度)							
	3 軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4 軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800 度 /s							

※上記型式の ① はケーブル長、② はオプションが入ります。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧ください。

共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8 芯 AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ 3 内径φ 2 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ 6

吸引量 (注 8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長 (注 9)	3L: 3m 5L: 5m

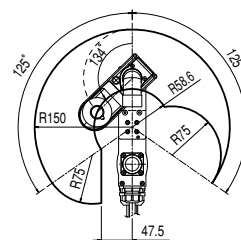
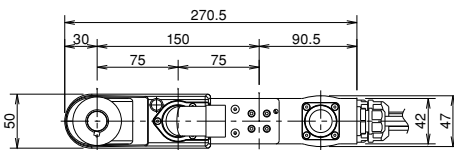
寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

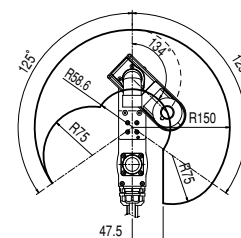
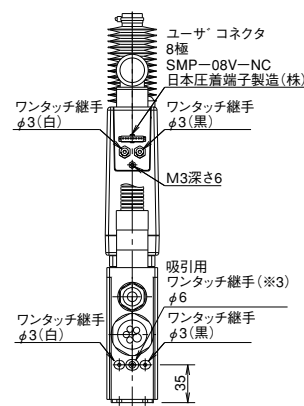
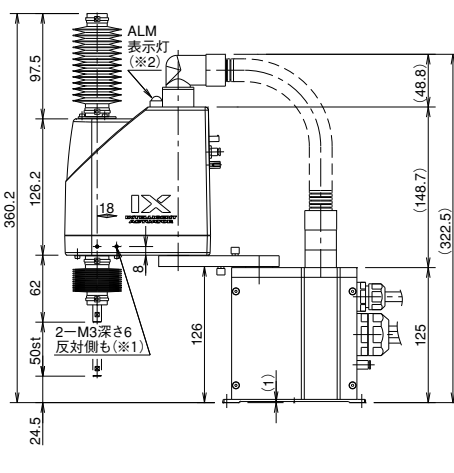
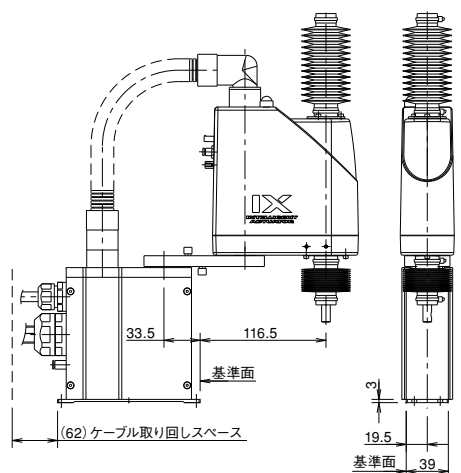
RoHS



垂直軸先端部詳細



右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

- ※1: セットスクリーンで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部に干渉しますので注意して下さい。
※2: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED 端子に DC24V を加える配線処理をすることにより ALM 表示灯が点灯します。
※3: 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力 / 出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
XSEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



ご注意

(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC1805

超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長 180mm
上下軸 50mm

型式項目	IX	—	NNC1805	—		—	T2	—	
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	
	—	クリーン対応タイプ	—	3L: 3m(標準) 5L: 5m	—	XSEL-PX/QX	—	B: 垂直軸ブレーキ付 JY: ジョイントケーブル仕様	
	—	アーム長180mm/垂直軸50mm	—	5L: 5m	—		—		



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第 3 軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第 4 軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC1805- ① -T2- ②	1 軸 第1アーム	105	12	±125度	±0.005	2555mm/s	0.41	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2 軸 第2アーム	75	12	±145度	(XY)	(合成速度)							
	3 軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4 軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

※上記型式の ① はケーブル長、② はオプションが入ります。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧ください。

共通仕様

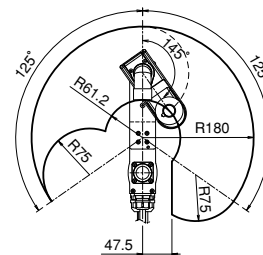
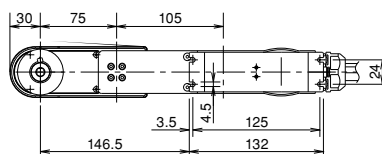
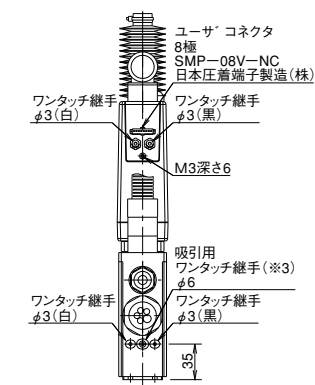
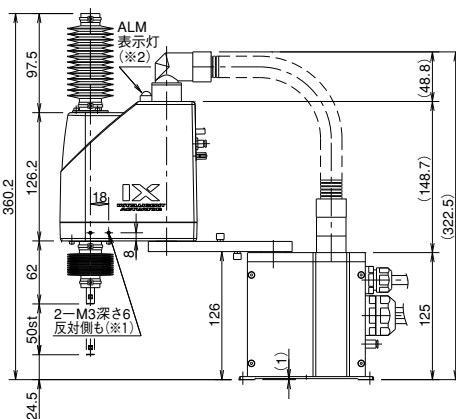
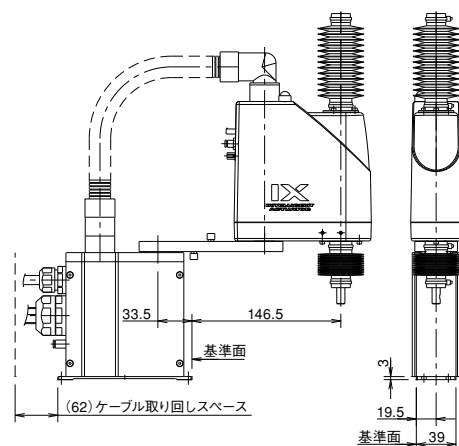
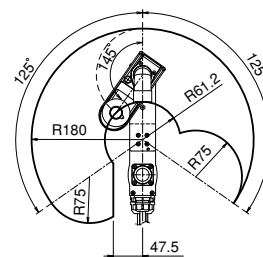
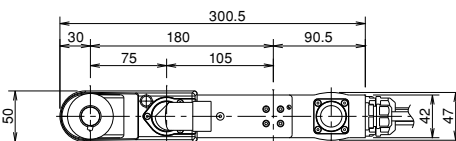
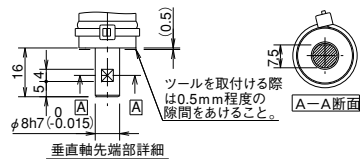
エンコーダ種類	アブソリュート	吸引量(注 8)	90Nℓ/min
ユーザー配線	8 芯 AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
ユーザー配管	外径φ 3 内径φ 2 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.7MPa)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
アラーム表示灯(注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	本体質量	2.9kg
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ 6	ケーブル長(注 9)	3L: 3m 5L: 5m

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



- ※1: セットスクリューで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
※2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
※3: 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
XSEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



ご注意

(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC2515H

小型スカルロボット クリーン対応 アーム長 250mm
上下軸 150mm

■型式項目 IX — NNC2515H — T2

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 対応コントローラ — オプション

クリーン対応タイプ
アーム長250mm/垂直軸150mm5L:5m(標準)
10L:10m

T2:XSEL-PX/QX

JY:ジョイントケーブル仕様



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC2515H-①-T2-②	1 軸 第1アーム	125	200	±120度	±0.010 (XY)	3191mm/s (合成速度)	0.44	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2 軸 第2アーム	125	100	±120度									
	3 軸 垂直軸	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4 軸 回転軸	—	50	±360度	±0.005	1600 度/s							

※上記型式の①はケーブル長、②はオプションが入ります。

※スカルロボットは 100%の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15の技術資料をご覧下さい。

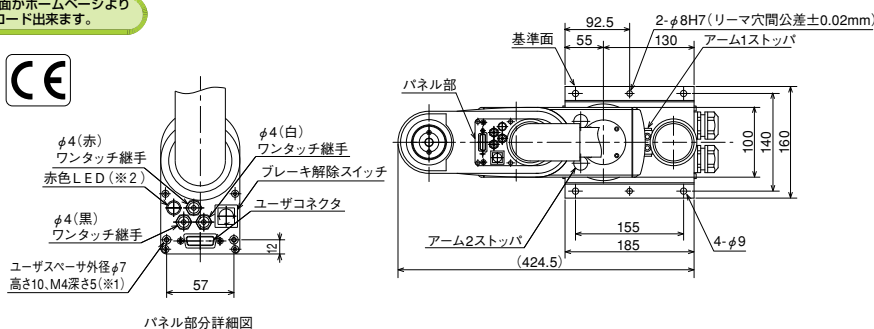
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	適用チューブ外形 φ 12
ユーザー配線	15 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15 ピン(ソケット)	吸引量(注 8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径 φ 4 内径 φ 2.5 エアチューブ 3 本(常時使用圧力 0.8MPa)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
アラーム表示灯(注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下(結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ(注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)	本体質量	19kg
		ケーブル長(注 9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

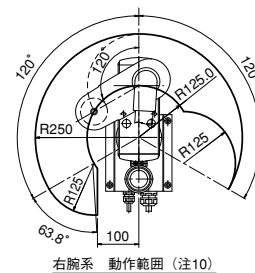
寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

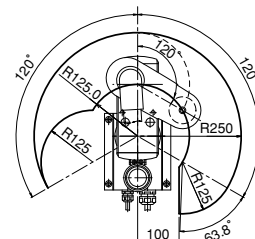
RoHS



パネル部分詳細図

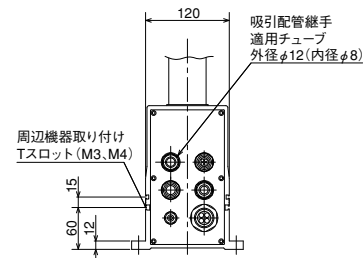


右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 - エア配管(3本) 0.15m



- ※1: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
 ※2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

対応コントローラ仕様

対応 コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC3515H

小型スカラロボット クリーン対応 アーム長 350mm
上下軸 150mm

■型式項目

IX — NNC3515H — □ — T2 — □

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 対応コントローラ — オプション

クリーン対応タイプ
アーム長350mm / 垂直軸150mm5L:5m(標準)
10L:10m

T2:XSEL-PX/QX

JY:ジョイントケーブル仕様



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC3515H-①-T2-②	1 軸 第1アーム	225	200	±120度	± 0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.46	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2 軸 第2アーム	125	100	±135度									
	3 軸 垂直軸	—	100	150mm	± 0.010	1316mm/s							
	4 軸 回転軸	—	50	±360度	± 0.005	1600 度 / s							

※上記型式の □ はケーブル長、□ はオプションが入ります。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末 -15 の技術資料をご参照下さい。

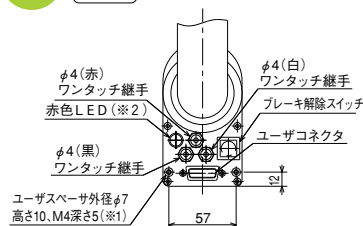
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	適用チューブ外形φ 12
ユーザー配線	15 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15 ピン(ソケット)	吸引量(注 8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径φ 4 内径φ 2.5 エアチューブ 3 本(常時使用圧力 0.8MPa)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
アラーム表示灯(注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下(結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ(注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)	本体質量	20kg
		ケーブル長(注 9)	5L:5m(標準) 10L:10m(オプション)

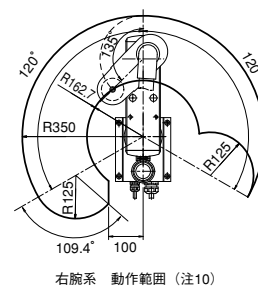
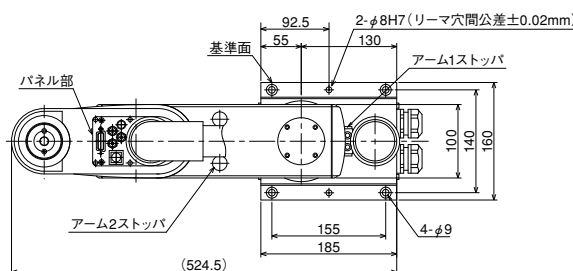
寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

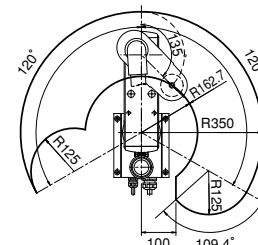
RoHS

2次元
CAD

パネル部分詳細図

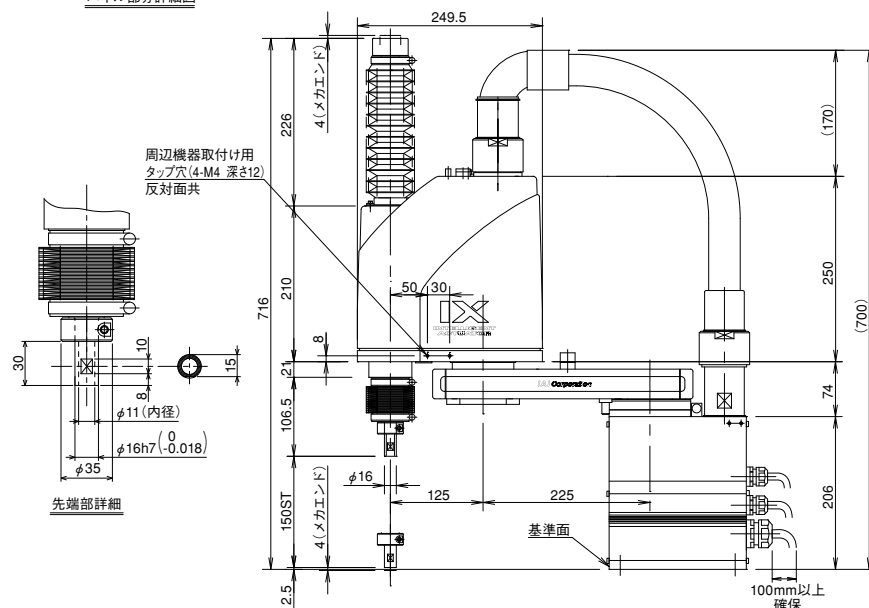
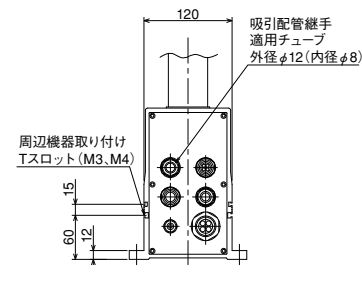


右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

ケーブル/配管
モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
ユーザー配線ケーブル 5m/10m
エア配管(3本) 0.15m



※1: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)

※2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

対応コントローラ仕様

対応 コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



ご注意

(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC50□□H

中型スカルロボット クリーン対応 アーム長 500mm
上下軸 200mm (300mm)

■型式項目 IX — — — — T2 — —

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

NNC5020H: アーム長 500mm / 垂直軸 200mm
NNC5030H: アーム長 500mm / 垂直軸 300mm
5L: 5m (標準) 10L: 10m
T2: XSEL-PX/QX
JY: ジョイントケーブル仕様



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC5020H-①-T2-② 【IX-NNC5030H-①-T2-②】	1 軸 第1アーム	250	400	±120度	± 0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.41	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2 軸 第2アーム	250	200	±145度									
	3 軸 垂直軸	—	200	200mm [300mm]	± 0.010	1473mm/s							
	4 軸 回転軸	—	100	±360度	± 0.005	1857 度 /s							

※上記型式の ① はケーブル長、② はオプションが入ります。

※【 】内は垂直軸が 300mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸 200mm も 300mm も共通です。

※スカルロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末 -15 の技術資料をご覧下さい。

共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12
ユーザー配線	25 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン (ソケット)	吸引量 (注 8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径φ 6 内径φ 4 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ 4 内径φ 2.5 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ (注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)	本体質量	31.5kg
		ケーブル長 (注 9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

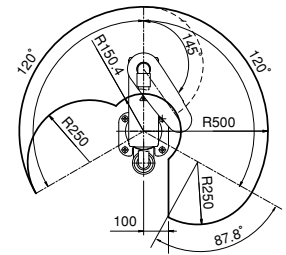
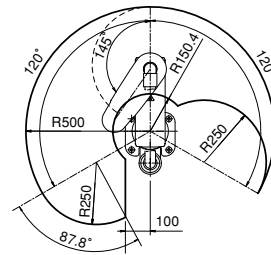
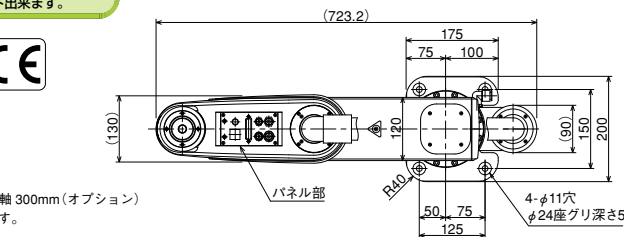
寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



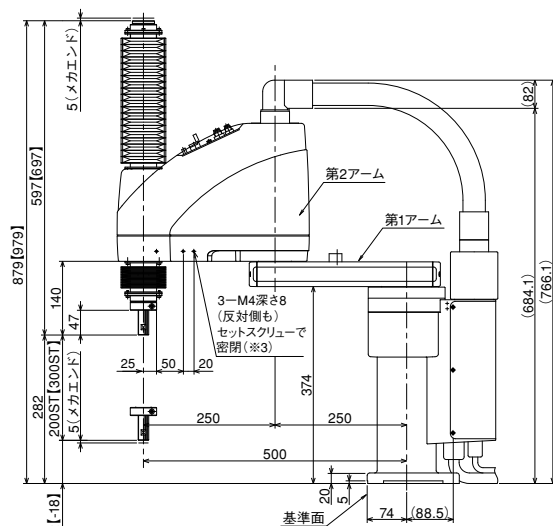
RoHS

※【 】内は上下軸 300mm (オプション) 仕様の寸法です。

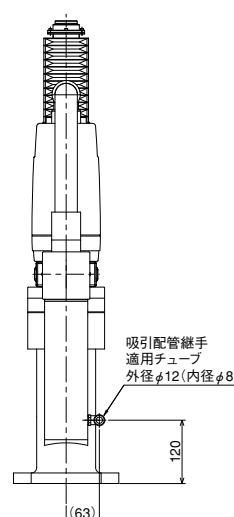


右腕系 動作範囲 (注 10)

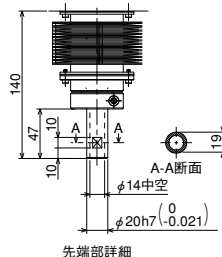
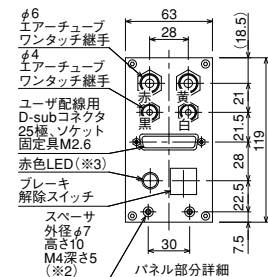
左腕系 動作範囲 (注 10)



- ※1: スペーサに加わる外力は軸方向 30N 以下、回転方向 2N・m 以下として下さい。(スペーサ 1 個あたり)
 ※2: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線内にある LED 端子に DC24V を加える配線処理をする事により LED が動作します。
 ※3: 3-M4 深さ 8 はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。



- ケーブル/配管
 ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 ・エアー配管 (4 本) 0.15m



先端部詳細

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力 / 出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC60□□H 中型スカルロボット クリーン対応 アーム長 600mm 上下軸 200mm (300mm)

型式項目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
	NNC6020H:	アーム長 600mm / 垂直軸 200mm	5L: 5m (標準)	T2:XSEL-PX/QX	JY: ジョイントケーブル仕様				
	NNC6030H:	アーム長 600mm / 垂直軸 300mm	10L: 10m						



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第4軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント(kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC6020H-①-T2-② [IX-NNC6030H-①-T2-②]	1軸 第1アーム	350	400	±120度	±0.010 (XY)	7232mm/s (合成速度)	0.45	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2軸 第2アーム	250	200	±145度									
	3軸 垂直軸	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s							
	4軸 回転軸	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

※上記型式の①はケーブル長、②はオプションが入ります。

※【 】内は垂直軸が 300mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸 200mm も 300mm も共通です。

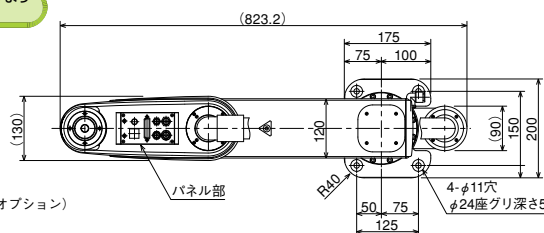
※スカルロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧下さい。

共通仕様

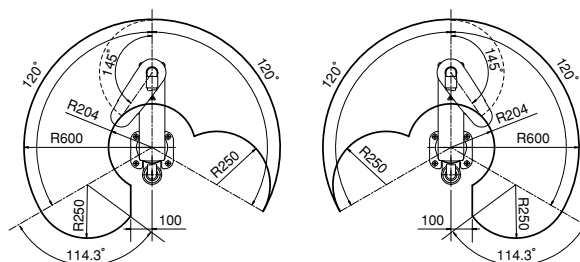
エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12
ユーザー配線	25 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン (ソケット)	吸引量 (注 8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径φ 6 内径φ 4 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ 4 内径φ 2.5 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ (注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)	本体質量	32.5kg
		ケーブル長 (注 9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

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。

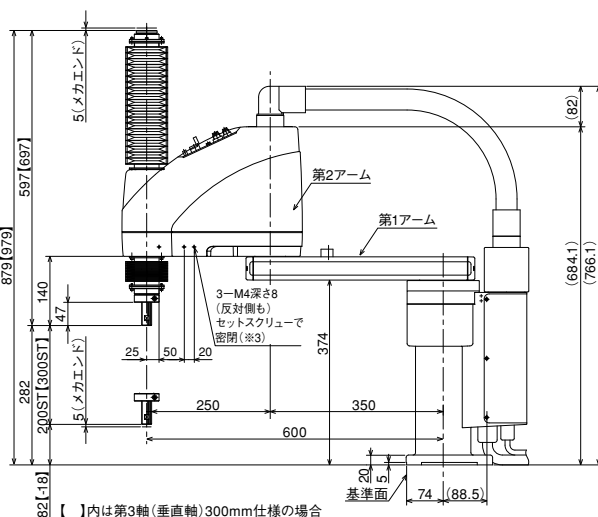


※【 】内は上下軸 300mm (オプション)
仕様の寸法です。



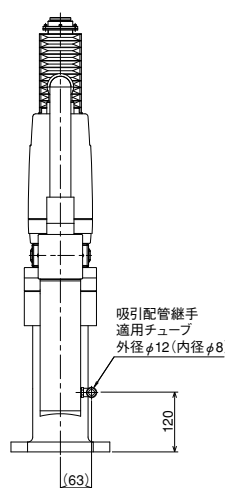
右腕系 動作範囲 (注10)

左腕系 動作範囲 (注10)



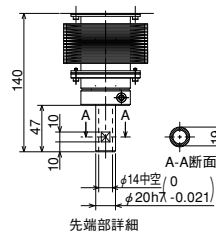
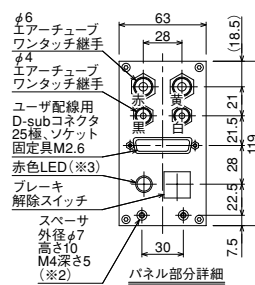
【 】内は第3軸(垂直軸)300mm仕様の場合

- ※1: スペーサに加わる外力は軸方向 30N 以下、回転方向 2N・m 以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
 ※2: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線内にある LED 端子に DC24V を加える配線
 処理をする事により LED が動作します。
 ※3: 3-M4 深さ 8 はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して
 下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。



ケーブル/配管

- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
- ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
- ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
- ・エア配管 (4本) 0.15m



適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC70□□H

大型スカルロボット クリーン対応 アーム長 700mm
上下軸 200mm (400mm)

■型式項目 IX — — — T2 —

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

NNC7020H: アーム長 700mm / 垂直軸 200mm
NNC7040H: アーム長 700mm / 垂直軸 400mm
5L: 5m (標準) 10L: 10m
T2: XSEL-PX/QX
JY: ジョイントケーブル仕様



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC7020H-①-T2-② [IX-NNC7040H-①-T2-②]	1 軸 第1アーム	350	750	±125度	± 0.015 (XY)	7010mm/s (合成速度)	0.45	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2 軸 第2アーム	350	400	±145度									
	3 軸 垂直軸	—	400	200mm [400mm]	± 0.010	1614mm/s							
	4 軸 回転軸	—	200	±360度	± 0.005	1266 度 /s							

※上記型式の はケーブル長、 はオプションが入ります。

※【 】内は垂直軸が 400mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸 200mm も 400mm も共通です。

※スカルロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧ください。

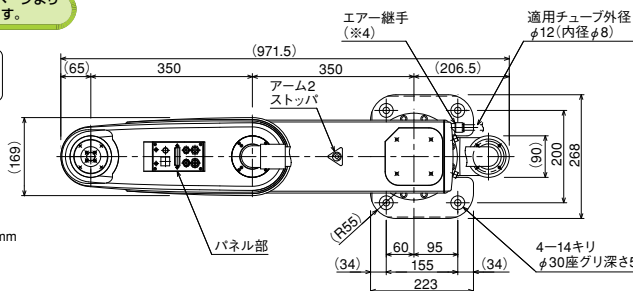
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AW26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)

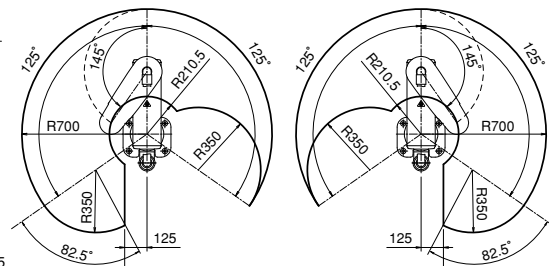
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量 (注 8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	60 kg
ケーブル長 (注 9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

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。

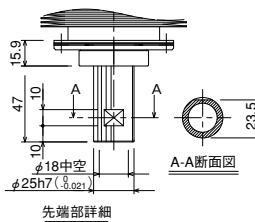
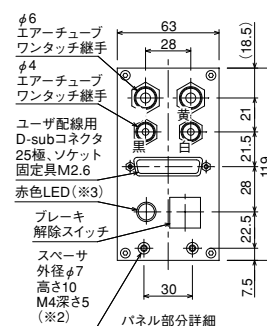
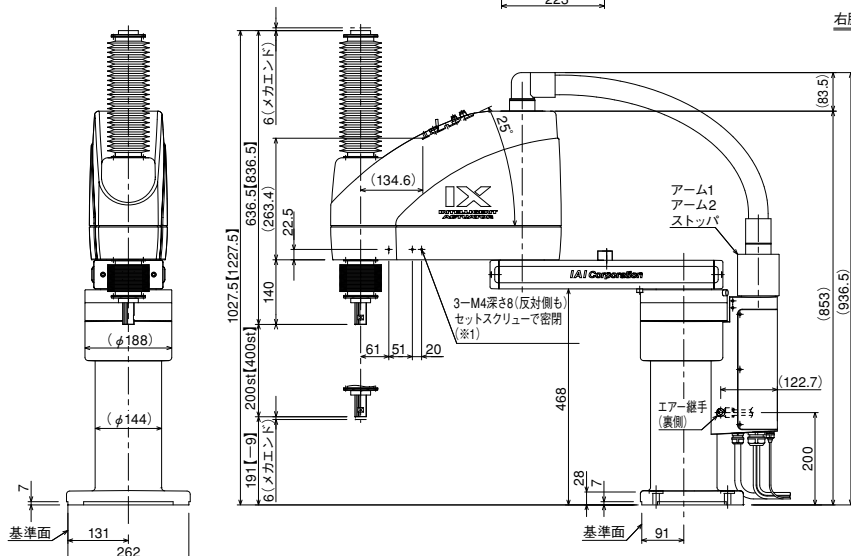


※【 】内は上下軸 400mm (オプション) 仕様の寸法です。



右腕系 動作範囲 (注10)

左腕系 動作範囲 (注10)



- ※1: 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
 ※2: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
 ※3: お客様がコントローラの1/0出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
 ※4: 継手は取付け方向を反対にする事が可能です。(PT3/8プラグを外し、継手と入換えることにより)

ケーブル/配管
 ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 ・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	スカル用標準コントローラ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC80□□H 大型スカラロボット クリーン対応 アーム長 800mm 上下軸 200mm (400mm)

■型式項目	IX	—	□□	—	□□	—	T2	—	□□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
	NNC8020H:	アーム長 800mm / 垂直軸 200mm	5L: 5m (標準)	T2:XSEL-PX/QX	JY: ジョイントケーブル仕様				
	NNC8040H:	アーム長 800mm / 垂直軸 400mm	10L: 10m						



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
									定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC8020H-①-T2-② 【IX-NNC8040H-①-T2-②】	1 軸	第1アーム	450	750	±125度	± 0.015 (XY)	7586mm/s (合成速度)	0.46	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2 軸	第2アーム	350	400	±145度									
	3 軸	垂直軸	—	400	200mm [400mm]	± 0.010	1614mm/s							
	4 軸	回転軸	—	200	±360度	± 0.005	1266 度 / s							

※上記型式の ① はケーブル長、② はオプションが入ります。

※【 】内は垂直軸が 400mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸 200mm も 400mm も共通です。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧下さい。

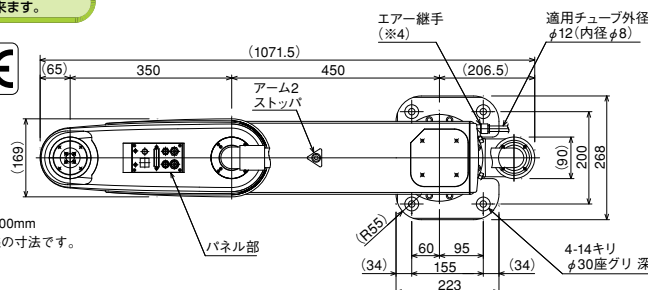
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AW26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)

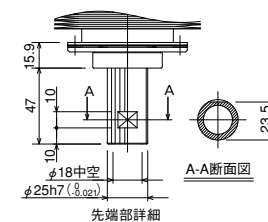
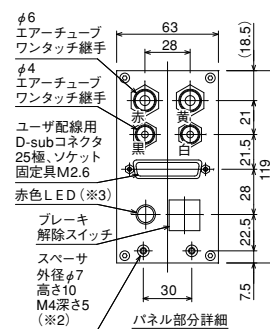
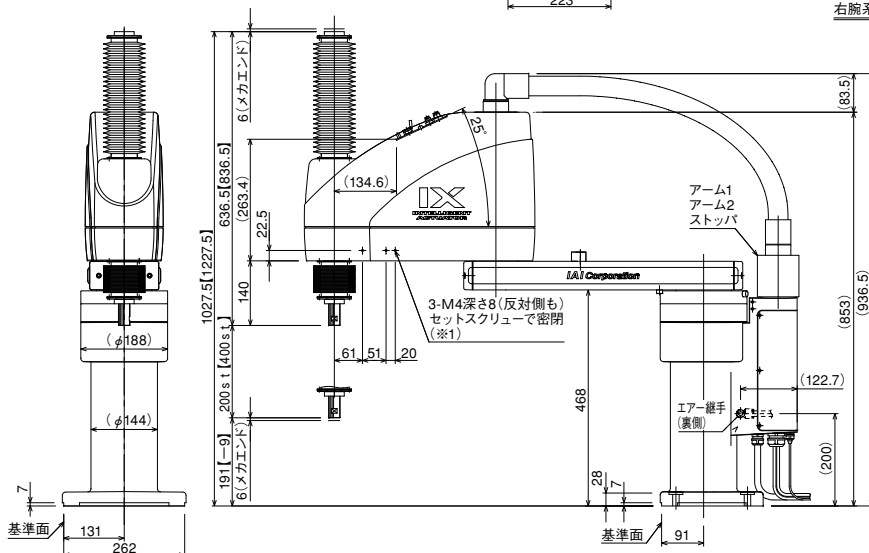
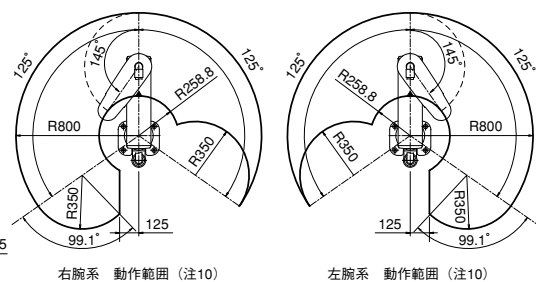
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量 (注 8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	62 kg
ケーブル長 (注 9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

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。



※【 】内は上下軸 400mm
(オプション) 仕様の寸法です。



※1: 3-M4 深さ 8 は下穴がアーム側面を貫通しています。
※2: スペーサに加わる外力は軸方向 30N 以下、回転方向 2N・m 以下として下さい。(スペーサ 1 個あたり)
※3: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線にある LED 端子に DC24V を加える配線
処理をする事により LED が動作します。
※4: 継手は取付け方向を反対にすることが可能です。

ケーブル/配管
・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	スカラ用標準コントローラ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

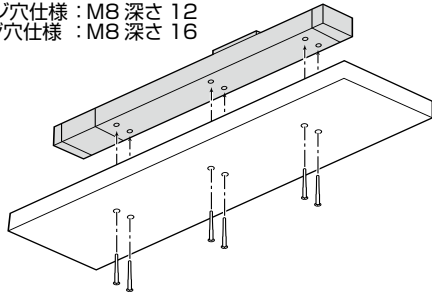
本体取付方法・取付姿勢 ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR/ISDACR/ISPDACR/IX-NNC

ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズ

S, M, MX, L, LX

■本体底面のネジ穴を使用して固定

- ISDBCR-S ネジ穴仕様 : M6 深さ 17
- ISDBCR-M ネジ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISDBCR-MX ネジ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISDBCR-L ネジ穴仕様 : M8 深さ 20
- ISDBCR-LX ネジ穴仕様 : M8 深さ 20
- SSPDACR-S ネジ穴仕様 : M6 深さ 9
- SSPDACR-M ネジ穴仕様 : M8 深さ 12
- SSPDACR-L ネジ穴仕様 : M8 深さ 16

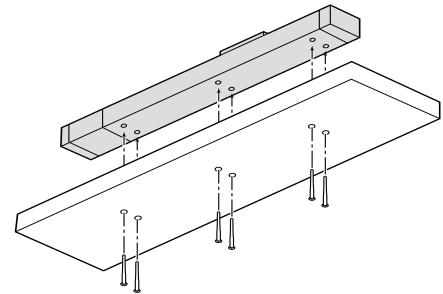


ISDACR/ISPDACR シリーズ

W, WX

■本体底面のネジ穴を使用して固定

- ISDACR-W ネジ穴仕様 : M8 深さ 25
- ISDACR-WX ネジ穴仕様 : M8 深さ 25



[取付姿勢について] 機種ごとの取付け姿勢は、下表をご確認下さい。

○:設置可能 △:ストローク400mm未満設置可能 —:設置不可

取付け姿勢		水平置き設置	垂直設置 注1	横立て設置 注2	天吊り設置 注2
シリーズ					
ISDBCR	S, M, L	○	○	△	△
	MX, LX	○	—	—	—
ISPDBCR		○	○	—	—
SSPDACR		○	○	—	—
ISDACR	W	○	○	△	△
	WX	○	—	—	△

注1 垂直設置の場合、できるだけモータが上側になる様設置して下さい。モータを下側にして取付けた場合、通常運転では問題ありませんが、長期間停止したとき、周囲環境(特に高温の場合)にもよりますが、グリースが分離して基油がモータユニットに流れ込み、ごく稀に不具合が発生する可能性があります。

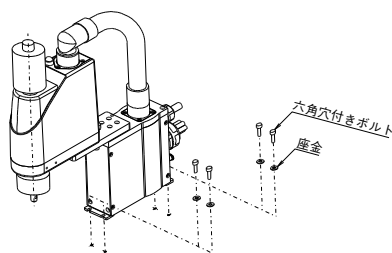
注2 ストローク400mmを超えるステンレスシート付アクチュエータの横立て設置、天吊り設置は、ステンレスシートのたるみやずれが発生しクリーン度を維持できない場合があります。

IX シリーズ

NNC1205, NNC1505, NNC1805

■本体底面(フランジ)の切り欠き穴を使用して固定

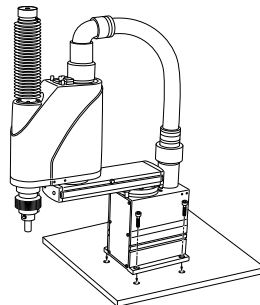
- IX-NNC1205 : ϕ 4.5
- IX-NNC1505 : ϕ 4.5
- IX-NNC1805 : ϕ 4.5



NNC2515H, NNC3515H

■本体底面(フランジ)の貫通穴を使用して固定

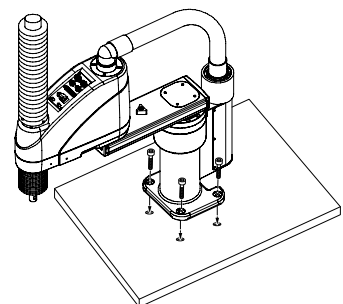
- IX-NNC2515H : ϕ 9
- IX-NNC3515H : ϕ 9



NNC50□□H, NNC60□□H, NNC70□□H, NNC80□□H

■本体底面(フランジ)の貫通穴を使用して固定

- IX-NNC50 □□ H : ϕ 11
- IX-NNC60 □□ H : ϕ 11
- IX-NNC70 □□ H : ϕ 14
- IX-NNC80 □□ H : ϕ 14



[取付姿勢について]

IXシリーズは、水平置き設置限定となります。

クリーンルーム対応シリーズ システム構成

アクチュエータ

ISDBCR/ISPDBCR
シリーズ

(P203~210参照)

ISDBCR/ISPDBCR-E S D
シリーズ

(P211~213参照)

SSPDACR シリーズ



(P214~216参照)

ISDACR/ISPDACR
シリーズ

(P217~220参照)

IX-NNCシリーズ



(P221~229参照)

モータケーブル
エンコーダケーブル
LSケーブル
(P234 参照)

コントローラ

X-SEL



(P699参照)

SSEL



(P687参照)

SCON



(P665参照)

X-SEL
PX / QX

(P721参照)

オプション

ティーチングボックス
<TB-01>

(P711参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW>
<IA-101-XA-MW>
<IA-101-X-USBMW>

(P712参照)

ティーチングボックス
<TB-01>パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW-J>
<IA-101-X-USB>

(P695参照)

ティーチングボックス
<TB-01>パソコン対応ソフト
<RCM-101-MW>
<RCM-101-USB>

(P674参照)

ティーチングボックス
<TB-01>

(P727参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW>
<IA-101-XA-MW>
<IA-101-X-USBMW>

(P728参照)

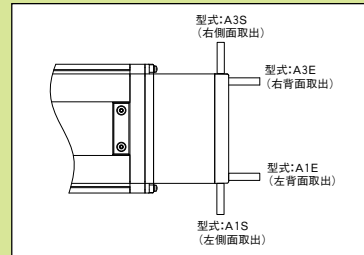
本体オプション ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR/ISDACR/ISPDACR

ケーブル取出し方向

型 式 A1S / A1E / A3S / A3E

説 明 ケーブルの取出し方向を 4 方向から選択することが出来ます。
※型式には 4 方向のどれかを必ずご記入下さい。

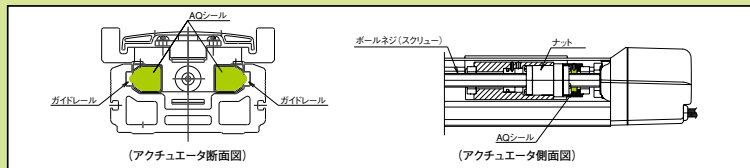
対象機種 ISDBCR、ISPDBCR、SSPDACR



AQ シール

型 式 AQ

説 明 AQシールは潤滑油を樹脂で固形化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもっています。AQシールをガイド及びボールネジの表面（鋼球転動面）に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。



ブレーキ

型 式 B

説 明 アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源OFF又はサーボOFF時にスライダが落下して取付物を破損しない為の保持機構です。

クリープセンサ

型 式

説 明 原点復帰を高速で行うためのセンサです。通常原点復帰はモータ側ストロークエンドのストップにスライダを押し当てて反転させる為、原点復帰速度は 10 ～ 20mm/s に抑えられています。その為ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させる為に途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズは、センサ及びカバーがアクチュエータ本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準（型式：C）となります。センサを反対側（勝手違い）に設置したい場合は CL をご選択下さい。ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型（W/WX）タイプはセンサが本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は C（標準）をご選択下さい。

C(標準)

CL(反対側取付)

原点リミットスイッチ

型 式

説 明 単軸ロボットの通常の原点復帰動作は、ストップにスライダを押し当てて反転後 Z 相を検知して原点とする「押し当て方式」を採用しています。この原点復帰動作を押し当てでなく近接センサで感知して反転させるためのオプションが L(原点リミットスイッチ)です。L オプションを指定しますと、HOME（原点検出用）、+ OT（反モータ側オーバートラベル）、- OT（モータ側オーバートラベル）の 3 つの近接センサが装着されます。（HOME と - OT は一体型のツインセンサとなります）ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準（型式：L）となります。原点リミットスイッチを反対側（勝手違い）に設置したい場合は LL をご選択下さい。ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型（W/WX）タイプは原点リミットスイッチが標準装備となります。センサは、本体内部に内蔵されますので、本体側面にカバーは付きません。型式は L（標準）をご選択下さい。

L(標準)

LL(反対側取付)

シンクロ動作時マスター軸指定

型 式

説 明 X - SEL コントローラの機能のひとつに「シンクロ動作機能」があります。これは 2 軸のアクチュエータを同時に動作させるもので、1 軸をマスター（記号：M）とし、もう 1 軸がスレーブ（記号：S）となり、スレーブがマスターに対し超高速制御で追従することにより、2 軸が同時に動作するものです。シンクロ動作を行う 2 軸のアクチュエータは、全く同じ仕様（タイプ、リード、モータ出力、ストローク）でなければなりません。シンクロ動作を行う場合は、マスター軸はリミットスイッチ仕様となりますので、手配の際はマスター軸の型式に LM（リミット仕様マスター軸指定）を、スレーブ軸の型式に S（スレーブ軸指定）を付けて下さい。ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR シリーズは、原点リミットスイッチ及びカバーが本体外部に設置されます。取付位置はモータ側から見て本体右側が標準（型式：LM）となります。原点リミットスイッチを反対側（勝手違い）に設置したい場合は LLM をご選択下さい。ISDACR/ISPDACR シリーズの超大型（W/WX）タイプは原点リミットスイッチが本体内部に内蔵されます。型式は LM（標準）をご選択下さい。また本体側面にカバーは付きません。

LM(標準)

LLM(反対側取付)

S(スレーブ軸指定)

原点逆仕様

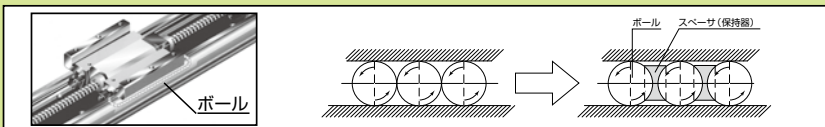
型 式 **NM**

説明 原点方向はモータ側が標準です。原点方向を変更する場合はエンコーダの調整が必要となりますので、原点逆仕様をご希望の場合はご注文時にご指定下さい。

ボール保持機構付ガイド

型 式 **RT**

説明 ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサ（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。



※ ISDACR/ISPDACR-W/WX ではご使用出来ません。
※ ISDBCR/ISPDBCR/SSPDACR のボール保持機構付きガイド仕様を垂直で使用する場合には、一部の機種にて垂直可搬質量が変わりますのでご注意ください。
詳細は各タイプのページをご参照下さい。

真直度高精度仕様

型 式 **ST** 対象機種 **ISDBCR、ISPDBCR、SSPDACR**

説明 スライダの運動平行度（水平／垂直）、スライダの運動真直度（水平／垂直）の走り精度を高レベルで規定した精密アクチュエータです。それぞれの走り精度はアクチュエータのストローク毎に規定されます。下表は、1m あたりの規格値になります。ストローク毎の規格値の算出方法は、「アルミベースと鉄ベース」の計算例を参照下さい。

		アルミベース		鉄ベース	
		真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)	真直度高精度仕様 無し	真直度高精度仕様 有り(※)
1	運動平行度 [mm/m 以下]	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.03 〔ストローク500mm以下は 一律0.015mmとする〕
		0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.020 〔ストローク500mm以下は 一律0.01mmとする〕	0.05 〔ストローク500mm以下は 一律0.025mmとする〕	0.015 〔ストローク500mm以下は 一律0.008mmとする〕

※運動平行度／運動真直度の詳細、ストローク毎の規格値の算出方法は、P113 を参照下さい。 (※)精度測定の方法はIAI検査基準によります。

吸引用配管継手勝手違い

型 式 **VR**

説明 標準はエア吸引用の継手が、モータ側から見て左側面に付いていますが、それを反対側の右側面に変更するオプションです。

ダブルスライダ仕様

型 式 **W** 対象機種 **ISDBCR、ISPDBCR、ISDACR、ISPDACR**

説明 ボールネジに接続されていないフリーのスライダを追加するオプションです。スライダをダブルにすることで、モーメント及び張り出し負荷長を大きくすることが出来ます。
※中間サポート付タイプ(MX/LX/WX)では使用出来ません。

ダブルスライダモーメント一覧表

シリーズ名	タイプ名	動的許容モーメント				張出し負荷長 (mm)	フリースライド 質量 (kg)
		スライダスパン (mm)	Ma方向 (N・m)	Mb方向 (N・m)	Mc方向 (N・m)	Ma方向 Mb-Mc方向	
IS(P)DB IS(P)DBCR IS(P)DBCR-ESD	S	シングルスライダ	28.4	40.2	65.7	450	－
		スパン110mm	117.4	166.2	107.7	1050	1.5
	M	シングルスライダ	69.6	99.0	161.7	600	－
		細小(スパン80mm)	279.6	397.7	265.2	1375	2.5
		最大(スパン120mm)	348.0	495.0	265.2	1800	
	L	シングルスライダ	104.9	149.9	248.9	750	－
		細小(スパン100mm)	404.2	577.6	408.2	1675	3.5
最大(スパン150mm)		524.5	749.5	408.2	2250		
ISDACR ISPDACR	W	シングルスライダ	112.7	161.7	356.7	800	－
		細小(スパン30mm)	429.7	616.5	585.0	2050	4.0
		最大(スパン100mm)	563.5	808.5	585.0	2250	

(※)上記モーメントは、10000km走行寿命の場合 (fw=1.2の場合)

ご注意 ダブルスライダ使用時の可搬質量は、フリースライダ質量を引いた値が最大値となりますのでご注意ください。

クリーンルーム対応シリーズ 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	中間サポートワイヤー ※2	対応 コントローラ	モータケーブル※3 (モータ ロボットケーブル)	エンコーダケーブル ※3 (エンコーダロボットケーブル)	
						XSEL-J/K	SCON/SSEL XSEL-P/Q
ISDCR ISPDCR	S ※1	ST-S2-(ストローク)	設定なし	SCON-CA (P665) SSEL-C (P687) XSEL-J/K/P/Q (P699)	CB-X-MA□□□ (P235)	CB-X-PA□□□ (エンコーダケーブル) (P235) CB-X-LC□□□ ※4 (リミットスイッチケーブル) (P236)	CB-X1-PA□□□ (標準仕様) (P236) CB-X1-PLA□□□ ※5 (リミットスイッチ付仕様) (P236)
	M ※1	ST-M2-(ストローク)					
	MX ※1	ST-MX2-(ストローク)	WR-MX1-(ストローク)				
	L ※1	ST-L2-(ストローク)	設定なし				
	LX ※1	ST-LX2-(ストローク)	WR-LX1-(ストローク)				
ISPDCR	W(600W) ※1	STS-W1-(ストローク)	設定なし				
	W(750W) ※1	STS-W2-(ストローク)					
	WX(600W) ※1	STS-WX1-(ストローク)	WR-WX1-(ストローク)				
	WX(750W) ※1	STS-WX2-(ストローク)	WR-WX2-(ストローク)				
ISDACR ISPDACR	S ※1	ST-SA2-(ストローク)	設定なし				
	M ※1	ST-MA2-(ストローク)					
	MX ※1	ST-MXA2-(ストローク)	WR-MXA1-(ストローク)				
	L ※1	ST-LA2-(ストローク)	設定なし				
	LX ※1	ST-LXA2-(ストローク)	WR-LXA1-(ストローク)				
	W(600W)	ST-WA1-(ストローク)	設定なし				
	W(750W)	ST-WA2-(ストローク)					
	WX(600W)	ST-WXA1-(ストローク)		WR-WXA1-(ストローク)			
	WX(750W)	ST-WXA2-(ストローク)		WR-WXA2-(ストローク)			
ISDBCR ISPDBCR	S	ST-SB2-(ストローク)	設定なし				
	M	ST-MB2-(ストローク)					
	MX	ST-MXB2-(ストローク)	WR-MXB1-(ストローク)				
	L	ST-LB2-(ストローク)	設定なし				
	LX	ST-LXB2-(ストローク)	WR-LXB1-(ストローク)				
SSPDACR	S	ST-SB3-(ストローク)	設定なし				
	M	ST-MB3-(ストローク)					
	L	ST-LB3-(ストローク)					

※ 1) 旧製品のため、当カタログに製品ページはございません。

※ 2) 中間サポートワイヤーは、2本 1セットになります。

※ 3) モータケーブル及びエンコーダケーブルは、標準がロボットケーブル仕様となります。

※ 4) リミットスイッチ付のアクチュエータを動作する場合に、エンコーダケーブルと別に必要なケーブルです。

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

シリーズ	タイプ	対応コントローラ	アブソリュートデータ バックアップ用電池	アブソリュート リセット 調整治具	フランジ		
IX	NNC1205	XSEL-PX/QX (P721)	AB-6 ※6	JG-5 (P654)	IX-FL-4 (P654)		
	NNC1505						
	NNC1805						
	NNC2515H		AB-3 ※6	JG-2 (P654)	IX-FL-2 (P654)		
	NNC3515H						
	NNC50□□H					JG-1 (P654)	IX-FL-1 (P654)
	NNC60□□H						
	NNC70□□H						
	NNC80□□H						

※ 6) 電池はスカラ全機種 1 台につき 4 個必要です。AB-3 の荷姿は 1 個単位ですのでご注文の際は必要個数をご指定下さい。

IAI 車輪
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
ロボットディフュージョン
ロボットI-XSスキャン
ロボット

コントローラ

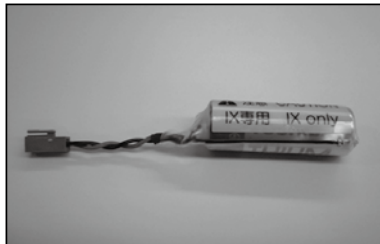
技術資料
ダウンロード

アブソリュートデータバックアップ用電池

スカラロボットのアブソリュートデータを保持するための電池です。
コントローラから「アブソデータバックアップバッテリー電圧低下警告エラーコード：EA03」
が出力されたら、すみやかに電池の交換をして下さい。

※電池は（スカラ全機種）1台につき4個必要です。荷姿は1個単位ですのでご注文の際は必要数をご指定下さい。

型式 AB-3



型式 AB-6



ステンレスシート

本体内部に異物を混入させないための防塵シートです。
シートが折れたり切れた場合は交換して下さい。
本体タイプによって寸法が異なりますので、前ページの一覧表から型式
を選択して下さい。

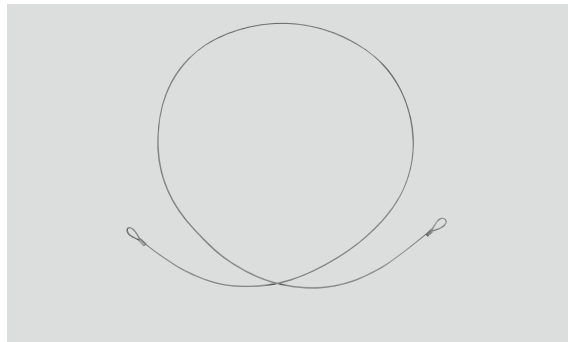
型式： オプション アクチュエータ アクチュエータ
記号 - タイプ記号 - ストローク
(例) ST - SA1 - 200



中間サポート用ワイヤー

中間サポートタイプ (ISDBCR/ISPDBCR-MX/LX, ISDACR/ISPDACR-WX)
の中間サポートを、スライダと連動して動かすためのワイヤーです。
本体タイプによって長さが異なりますので、前ページの一覧表から型式を
選定して下さい。 ※ワイヤーは、2本1組となります。

型式： オプション アクチュエータ アクチュエータ
記号 - タイプ記号 - ストローク
(例) WR - MXA1 - 1000



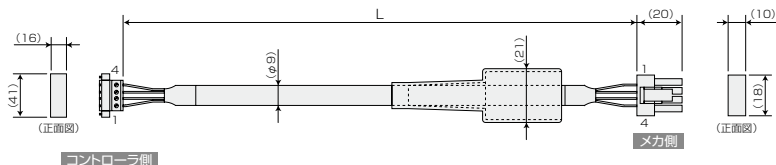
モータケーブル／エンコーダケーブル

アクチュエータのケーブルジョイントコネクタとコントローラを接続するジョイントケーブルです。
モータ電源用のモータケーブルと、エンコーダ信号用のエンコーダケーブルがあります。
アクチュエータの機種によってケーブルの種類が変わりますので、前ページの一覧表から目的のケーブルをご確認下さい。

モータケーブル (XSEL-J/K/P/Q, SSEL、SCON 用)

型式 CB-X-MA □□□

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応
例) 080=8m

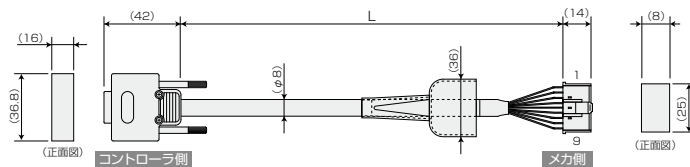


最小曲げR r=51mm以上(可動使用の場合)

配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.75sq	緑	PE	1	1	U	赤	0.75sq (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

エンコーダケーブル (XSEL-J/K 用)

型式 CB-X-PA □□□

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応
例) 080=8m

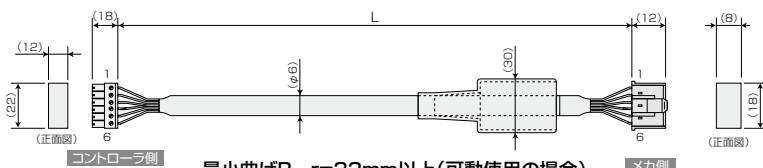
最小曲げR r=44mm以上(可動使用の場合)

配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
—	—	—	1	1	BAT+	黒	
—	—	—	2	2	BAT-	黄	
—	—	—	3	3	SD	青	
—	—	—	4	4	SD	橙	
—	—	—	5	5	VCC	緑	
—	—	—	6	6	GND	茶	
0.15sq (圧着)	青	SD	7	7	FG	ドレン	
	橙	SD	8	8	BK-	灰	
	黒	BAT+	9	9	BK+	赤	
	黄	BAT-	10				
	緑	VCC	11				
	茶	GND	12				
	灰	BK-	13				
	赤	BK+	14				
	—	—	15				

シールドはフードにクランプ接続
ドレン線およびシールド編組

リミットスイッチケーブル (XSEL-J/K 用)

型式 CB-X-LC □□□

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応
例) 080=8m

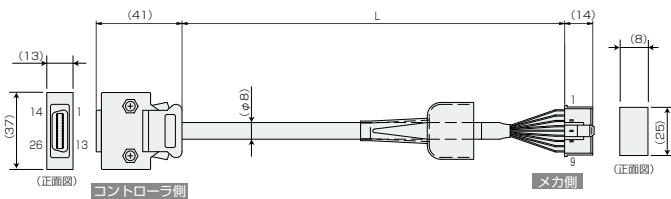
最小曲げR r=33mm以上(可動使用の場合)

配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
AWG24	空	24VOUT	6	1	24VOUT	空	
	桃	N	5	2	N	桃	
	草	LS	4	3	LS	草	
	橙	CREEP	3	4	CREEP	橙	
	灰	OT	2	5	OT	灰	
	1B/空	RSV	1	6	RSV	1B/空	

注) 1Bは黒色ドットマーク1個を示す。

エンコーダケーブル (XSEL-P / Q、SSEL、SCON 用)

型式 CB-X1-PA □□□

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応
例) 080=8m

最小曲げR r=44mm以上(可動使用の場合)

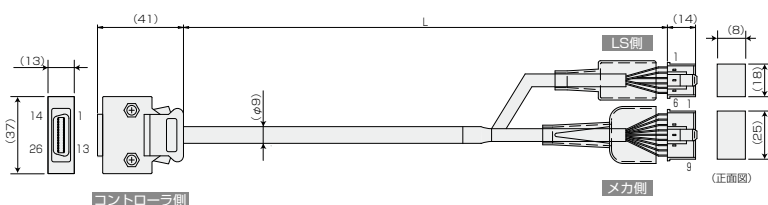
プラグハウジング: XMP-09V (日圧)
ソケットコンタクト: BXA-001T-P0.6 (日圧) × 9
リテーナ: XMS-09V (日圧)
注 6: 圧着機は、コネクタメカ推奨品を使用のこと。

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

リミットスイッチ配線付エンコーダケーブル (XSEL-P / Q、SSEL、SCON、LS 付仕様 接続用)

型式 CB-X1-PLA □□□

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応
例) 080=8m

最小曲げR r=54mm以上(可動使用の場合)

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