

ISDBCR-M-□□□-ESD

ISPDBCR-M-□□□-ESD

±10μm

±3μm

クリーン

静電気対策

バッテリーレスアプソ

本体幅120mm

100W

200W

■型式項目

- M -

WA

-

-

-

-

-

-

ESD

-

-

シリーズ

ISDBCR 標準仕様

ISPDBCR 高精度仕様

タイプ

WA

エンコーダー種類

バッテリーレスアプソ

モーター種類

100 100W

200 200W

リード

30 30mm

20 20mm

10 10mm

5 5mm

ストローク

100 100mm

1100 1100mm (50mmごと)

適応コントローラー

T2 SCON

T4 RCON

RSEL

SCON2

ケーブル長

N 無し

S 3m

M 5m

X□□ 長さ指定

オプション

下記オプション

価格表参照

水平

垂直

横立て

天吊り

CE

RoHS 10



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格			
	ISDBCR		ISPDBCR	
	モーターV数		モーターV数	
	100W	200W	100W	200W
100	-	-	-	-
150/200	-	-	-	-
250/300	-	-	-	-
350/400	-	-	-	-
450/500	-	-	-	-
550/600	-	-	-	-
650/700	-	-	-	-
750/800	-	-	-	-
850/900	-	-	-	-
950/1000	-	-	-	-
1050/1100	-	-	-	-

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し(注1)	A1S	7-395	-	マスター軸指定	LM	7-397	-
ケーブル左背面取出し(注1)	A1E	7-395	-	マスター軸指定(センサー勝手違い)	LLM	7-397	-
ケーブル右側面取出し(注1)	A3S	7-395	-	原点逆仕様	NM	7-398	-
ケーブル右背面取出し(注1)	A3E	7-395	-	ボール保持機構付きガイド(注3)	RT	7-398	-
AQシール(標準装備)(注2)	AQ	7-395	-	スレーブ軸指定	S	7-397	-
ブレーキ	B	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク100~600)	ST	7-399	-
クリープセンサー	C	7-395	-	真直度高精度仕様(ストローク650~1100)	ST	7-399	-
クリープセンサー勝手違い	CL	7-395	-	吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	7-401	-
原点リミットスイッチ	L	7-397	-	ダブルスライダ仕様	W	7-401	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	7-397	-				

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。
(注3) ISPDBCR(全リード)とISDBCR(リード30)の時は選択できません。
(注) 型式表記は、選択オプションに「ESD」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		標準	LS付	標準	LS付
標準タイプ	S(3m)	-	-	-	-
	M(5m)	-	-	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。
(注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式のケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。
□□□はケーブル長さを記入。(例) 250=25m
【モーターケーブル】
T2: CB-X-MA□□□
T4: CB-X2-MA□□□
【エンコーダーケーブル】
T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24
T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-AWG24

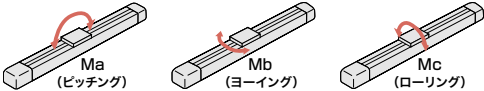
メインスペック

項目		内容							
モーター	出力(W)	100				200			
	リード	30	20	10	5	30	20	10	5
水平	可搬質量	15	23	45	85	30	45	90	110
	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300
	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2	0.4	0.4	0.4	0.2
	最高加減速度(G)	1	1	0.7	0.5	1	1	0.7	0.5
垂直	可搬質量	2	4	10	20	6	10	20	40
	最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300
	定格加減速度(G)	0.4	0.4	0.4	0.2	0.4	0.4	0.4	0.2
	最高加減速度(G)	1	1	0.6	0.4	1	1	0.6	0.4
推力	定格推力(N)	56.6	84.9	169.8	339.7	113.9	170.9	341.8	638.6
クリーンルーム仕様	バキューム量(NL/min)	180	120	50	20	180	120	50	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ							
	ブレーキ保持力(kgf)	2	4	10	20	6	10	20	40
	最小ストローク(mm)	100	100	100	100	100	100	100	100
ストローク	最大ストローク(mm)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造 C10 【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm 【±0.003mm】
ロスモーション	0.05mm以下 【0.02mm以下】
ベース	材質: アルミ 無電解ニッケルめっき処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 341N・m
	Mb: 487N・m
	Mc: 796N・m
動的許容モーメント(注4)	Ma: 81.0N・m
	Mb: 116N・m
	Mc: 189N・m
クリーン度	クラス10(0.1μm, Fed.Std.209D)
使用周囲温度・湿度	クラス2.5相当(ISO 14644-1規格)
保護等級	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
耐振動・耐衝撃	IP30
海外対応規格	4.9m/s ²
モーター種類	CEマーク、RoHS指令
エンコーダー種類	ACサーボモーター
エンコーダーパルス数	バッテリーレスアプソリユート
納期	131072 pulse/rev
	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。
1-276ページにて走行寿命をご確認ください。
(注) 【 】内はISPDBCRの場合です。

スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢			水平										垂直									
モーター (W)	リード (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G)																			
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0		
100	30	1800	15	15	15	11	9	7	6	5	4	2	2	2	1.8	1.6	1.5	1.4	1.3	1.2		
	20	1200	23	23	23	18	15	13	11	9	8	4	4	4	3.8	3.5	3.3	3	2.8	2.5		
	10	600	45	45	45	30	23	20				10	10	10	8	7						
	5	300	85	80	60	45						20	17	15								
200	30	1800	30	30	30	24	20	17	15	13	12	6	6	6	5.5	5	4.5	4	3.5	3		
	20	1200	45	45	45	35	28	23	20	18	16	10	10	10	8.5	7.5	7	6	5.5	5		
	10	600	90	90	90	66	51	40				20	20	20	17	15						
	5	300	110	100	90	80						40	34	30								

ストロークと最高速度

リード	ストローク	100~600 (50mmごと)	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660	
20	1200	1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440	
10	600	545	480	430	380	345	310	285	260	240	220	
5	300	270	240	215	190	170	155	140	130	120	110	

(単位はmm/s)

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。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクターには、モーターケーブルおよびエンコーダーケーブルを接続します。ケーブルは7-732ページをご参照ください。

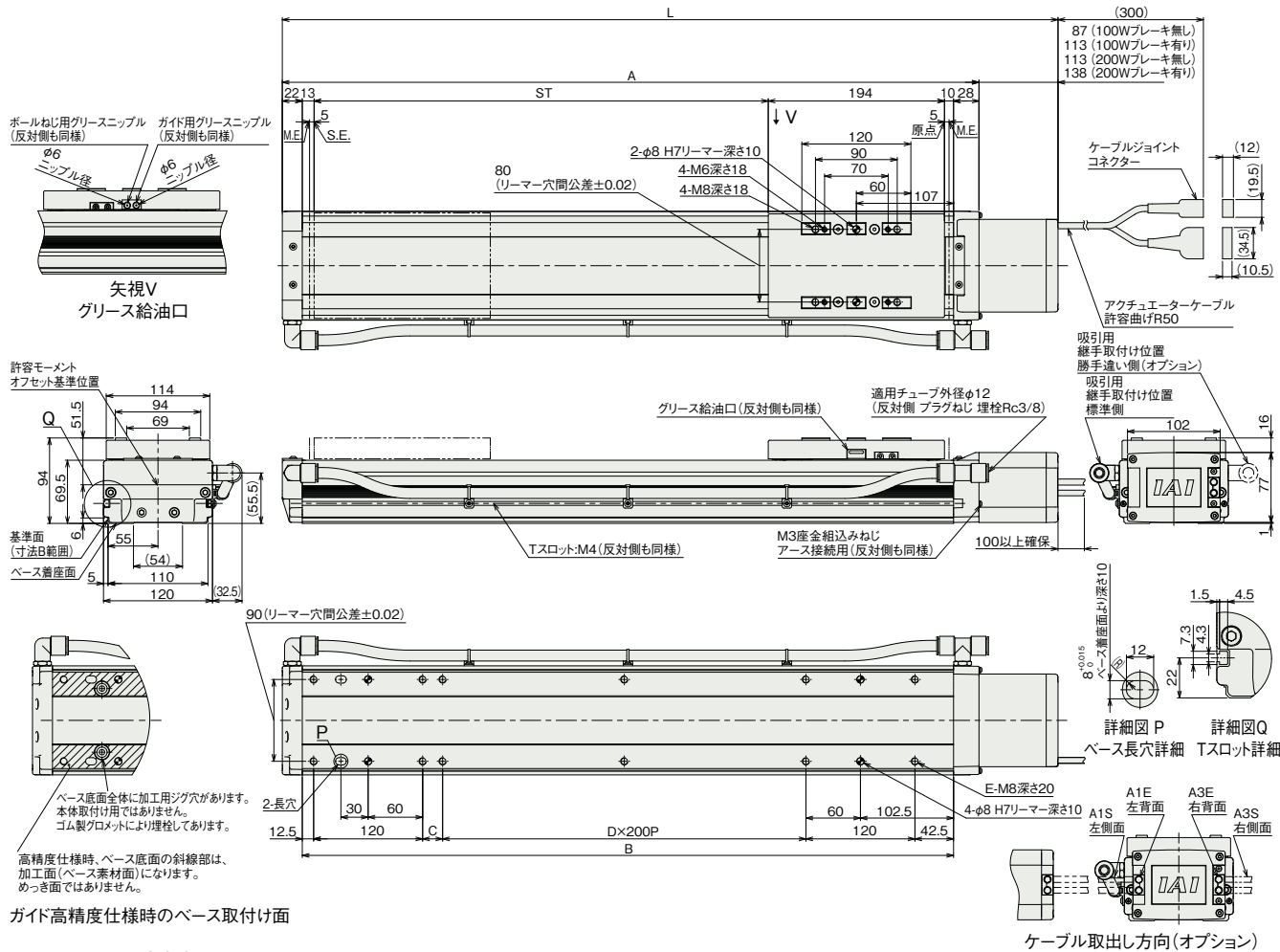
(注) 原点復帰を行った場合はスライダーがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

(注) 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。

(注) 許容モーメントオフセット基準位置は、フライダーワーク取付け位置より51.5mmのところになります。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.F.: フットロッドエンド

M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド



ストローク

L	ストローブ	100	1	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
	100W	ブレーキ無し	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
		ブレーキ有り	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
	200W	ブレーキ無し	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
		ブレーキ有り	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
	A	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	
	B	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	
	C	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	
	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	

ストローク

ストローフ		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
質量 (kg)	100W	ブレーキ無し	7.6	8.2	8.9	9.5	10.1	10.7	11.4	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.3	17.0	17.6	18.2	18.8	19.5	20.1
		ブレーキ有り	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.5	14.2	14.8	15.4	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4
	200W	ブレーキ無し	7.9	8.5	9.1	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	12.9	13.6	14.2	14.8	15.4	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.9	20.5
		ブレーキ有り	8.3	8.9	9.5	10.2	10.8	11.4	12.1	12.7	13.3	14.0	14.6	15.2	15.8	16.5	17.1	17.7	18.4	19.0	19.6	20.3	20.9

■ 適応コントローラ

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法													最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジジョンデータなし)	—	8-57
RSEL		8	三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	36000	—	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	384	—	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	384	—	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	●	—	—	20000	—	8-345
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。

(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。