

DS-SA4-T1/T2

小型単軸ロボット スライドタイプ 本体幅40mm 20W
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅40mm)** ストローク **50~300mm** 可搬質量 **水平5kg/垂直4.5kg**

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例) DS-SA4-A-20-10-200-T1-S-BE

*形式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
DS-SA4-①-20-10-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	20	10	50~300	1~665	4	1	19.6	±0.02
DS-SA4-①-20-5-②-T1-③-④			5		1~330	5	2.5	39.2	
DS-SA4-①-20-2.5-②-T1-③-④			2.5		1~165	5	4.5	78.4	

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

オプション

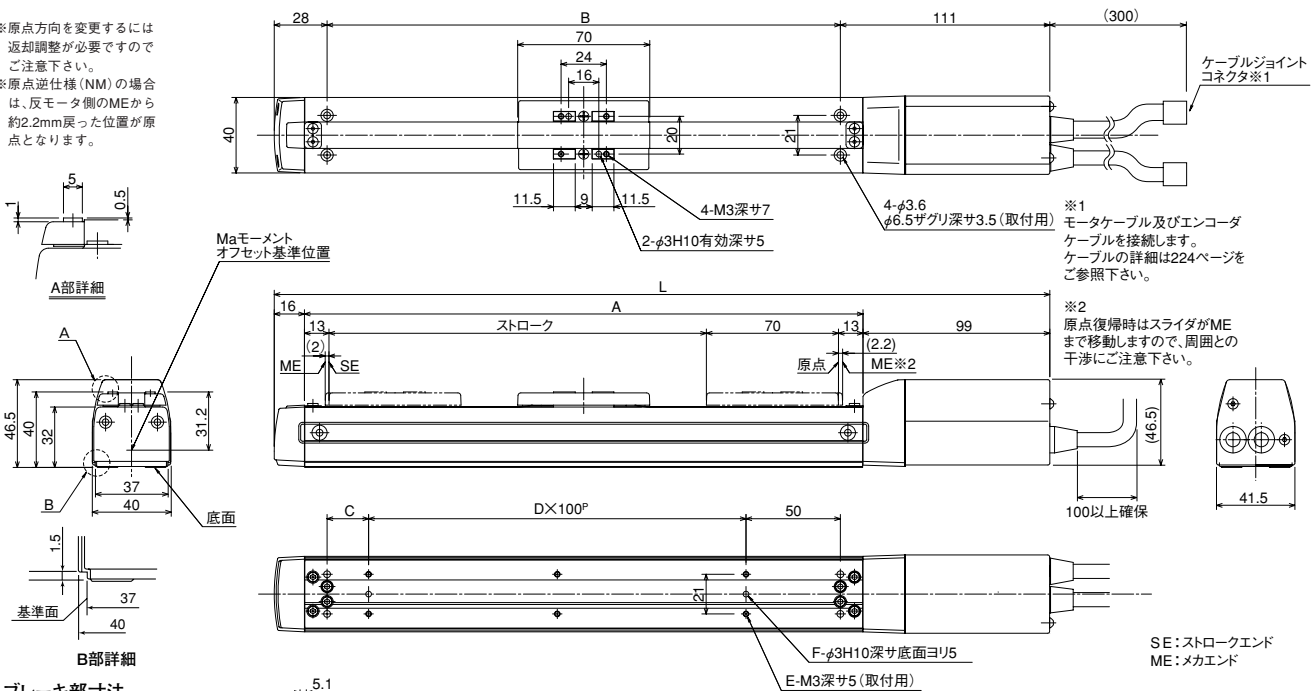
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→P220	
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→P220	
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	

共通仕様

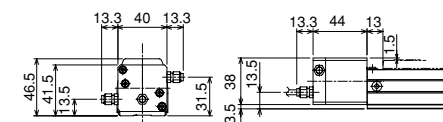
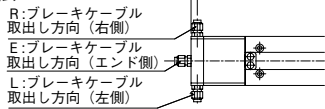
駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma : 2.7N・m Mb : 3.9N・m Mc : 6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
*原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約2.2mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



ストローク	50	100	150	200	250	300
L	261	311	361	411	461	511
A	146	196	246	296	346	396
B	122	172	222	272	322	372
C	72	22	72	22	72	22
D	0	1	1	2	2	3
E	2	4	4	6	6	8
F	1	2	2	2	2	2
質量(kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3

適応コントローラ仕様

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



注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。
(注2)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. ×08=8m)。

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

DS-SA4-C1

小型単軸ロボット スライダタイプ 本体幅40mm 20W
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅40mm)** ストローク **50~300mm** 可搬質量 **水平5kg/垂直4.5kg**

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) DS-SA4-I-20-10-200-C1-S-BE

*形式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
DS-SA4+20-10-①-C1-②-③	インクリメンタル	20	10	50~300	1~665	4	1	19.6	±0.05
DS-SA4+20-5-①-C1-②-③			5		1~330	5	2.5	39.2	±0.02
DS-SA4+20-2.5-①-C1-②-③			2.5		1~165	5	4.5	78.4	

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

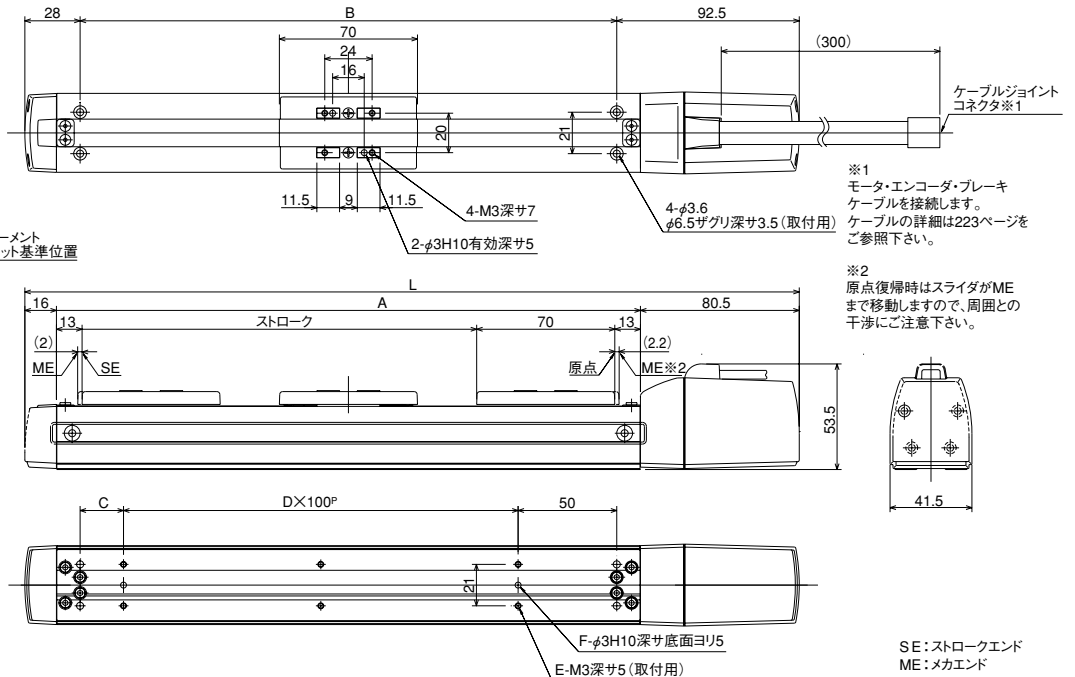
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P220	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P220	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	

共通仕様

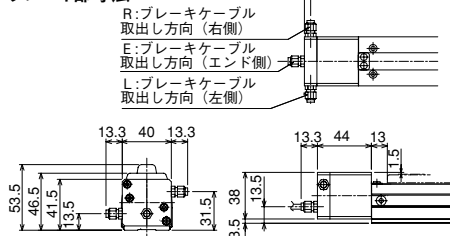
駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベアス一体型
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.9N・m Mc: 6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	S: 3m M: 5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH(結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。
*原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約2.2mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



ストローク	50	100	150	200	250	300
L	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
A	146	196	246	296	346	396
B	122	172	222	272	322	372
C	72	22	72	22	72	22
D	0	1	1	2	2	3
E	2	4	4	6	6	8
F	1	2	2	2	2	2
質量(kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1

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	参照頁
DS-S-C1	1軸	インクリ	プログラムポジショナー	DC24V	→P593



注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。
(注2)ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. R10=10m)。

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
クリールム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップアクチュエータ
コントローラ
インバータ
DS
SS
ISA
ISPA
ISD
IF
FS
RS

DS-SA5-T1/T2

小型単軸ロボット スライダタイプ 本体幅52mm 20W
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅52mm)** ストローク **50~500mm** 可搬質量 **水平8kg/垂直4kg**

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) DS-SA5-A-20-12-500-T1-S-BE

*形式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
DS-SA5-①-20-12-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	20	12	50~500	1~800	4	1	16.7	±0.02
DS-SA5-①-20-6-②-T1-③-④			6		1~400	8	2	33.3	
DS-SA5-①-20-3-②-T1-③-④			3		1~200	8	4	65.7	

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

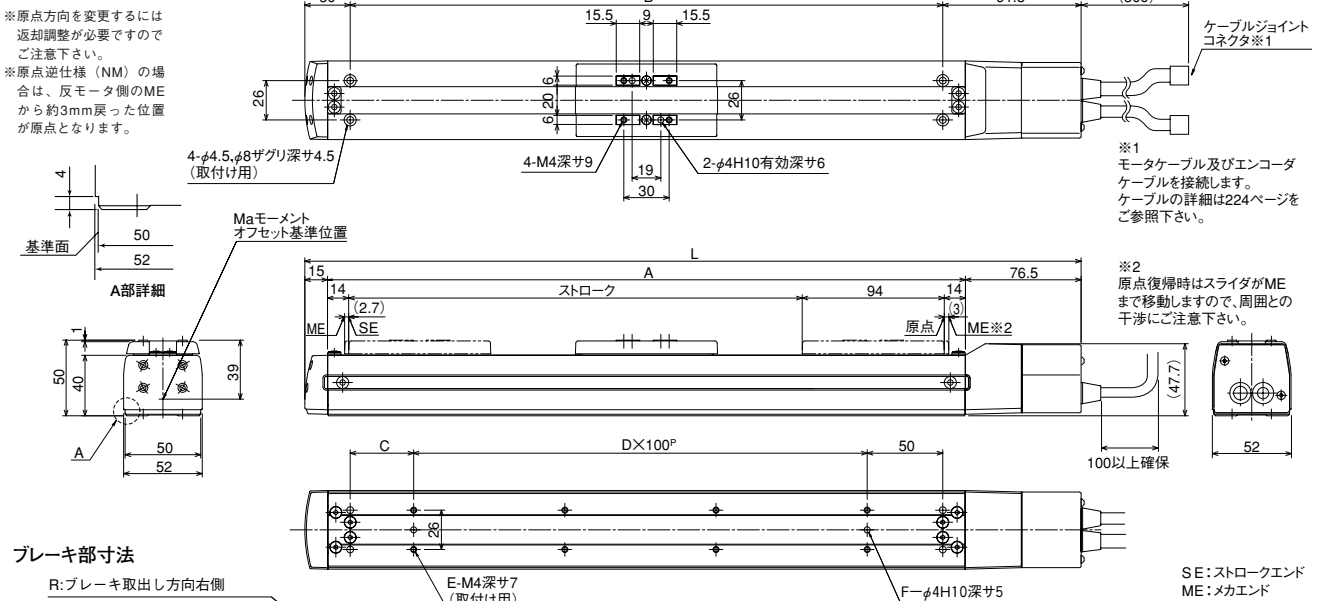
オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→P220	
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→P220	
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P221	

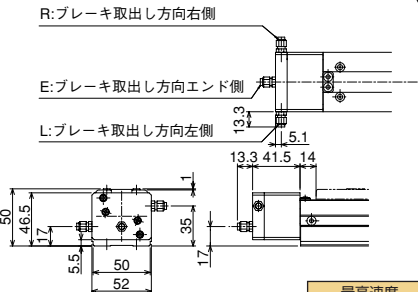
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注3)	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH (結露無きこと)

寸法図



ブレーキ部寸法



ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
B	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	42	92	42	92	42	92	42	92	42
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	2	4	4	6	6	8	8	10	10	12
F	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量(kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3
最高速度 (mm/s)	リード12				800		760			
	リード6				400		380			
	リード3				200		190			

※ プレーキ付は全長(L)が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

※ ストロークにより変化します。

適応コントローラ仕様

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



注意

(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。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3) 350ストローク以上は、Mcモーメントが7.8N・mとなります。
(注4) 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. ×08=8m)。

※その他注意事項は145ページをご参照下さい。

DS-SA5-C1

小型単軸ロボット スライダタイプ 本体幅52mm 20W
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅52mm)** ストローク **50~500mm** 可搬質量 **水平8kg/垂直4kg**

型式項目 **シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション**
(例) DS-SA5-I-20-12-①-②-③-C1-S-BE

※形式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
DS-SA5+20-12-①-C1-②-③	インクリメンタル	20	12	50~500	1~800	4	1	16.7	±0.05
DS-SA5+20-6-①-C1-②-③			6		1~400	8	2	33.3	±0.02
DS-SA5+20-3-①-C1-②-③			3		1~200	8	4	65.7	

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

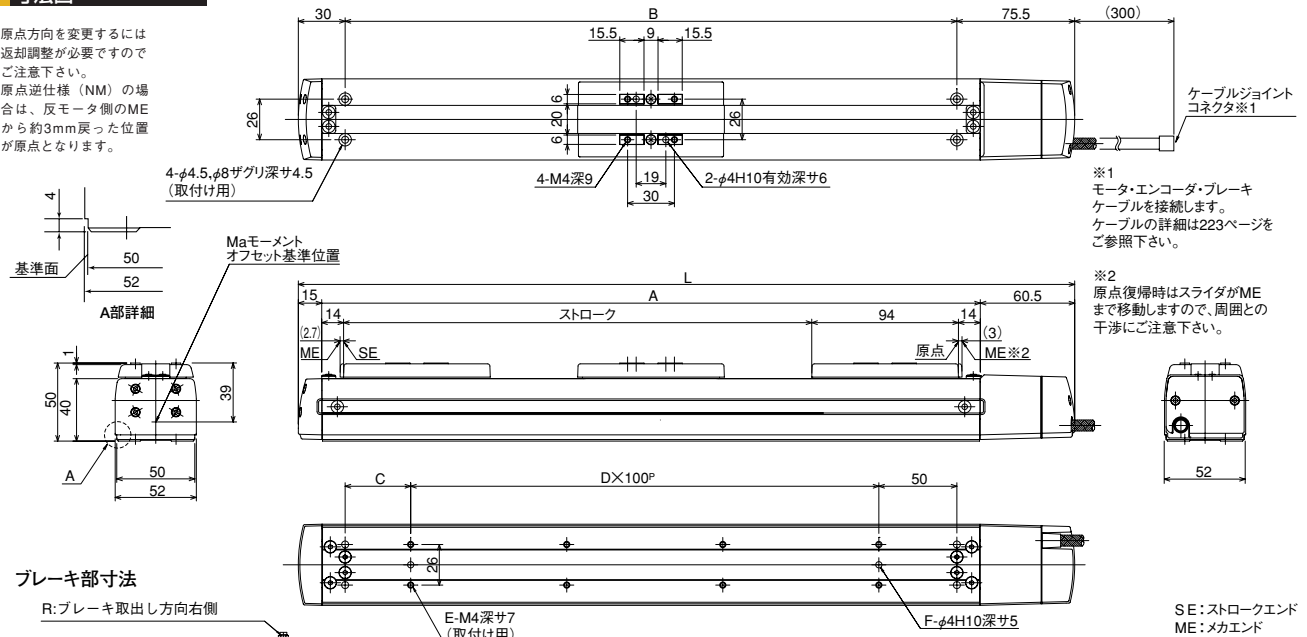
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→P220	
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→P220	
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P221	

共通仕様

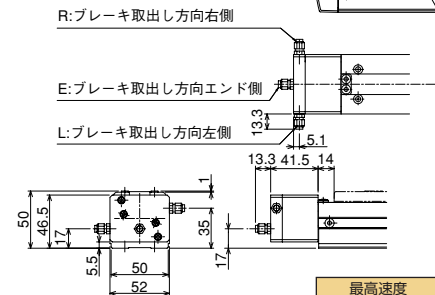
駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注3)	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



※ブレーキ付は全長(L)が26.5mm (配線エンド側取出しは39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	
B	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
C	92	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	2	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
F	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
質量(kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	
最高速度 (mm/s)						800					
リード12											
リード6						400					
リード3						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	参照頁
DS-S-C1	1軸	インクリ	プログラムポジショナー	DC24V	→P593



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。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)350ストローク以上は、Mcモーメントが7.8N・mとなります。
(注4)ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さはm単位でご記入下さい。(例. R10=10m)。

※その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリールム

防滴対応

直交
ロボット

スカラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

DS

SS

ISA
ISPA

ISD

IF

FS

RS

DS-SA6-T1/T2

小型単軸ロボット スライダタイプ 本体幅58mm 30W
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅58mm)** ストローク **50~600mm** 可搬質量 **水平12kg/垂直6kg**

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

(例) DS - SA6 - A - 30 - 12 - 600 - T1 - S - BE

*形式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
DS-SA6-①-30-12-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	30	12	50~600	1~800	6	1.5	24.2	±0.02
DS-SA6-①-30-6-②-T1-③-④			6		1~400	12	3	48.4	
DS-SA6-①-30-3-②-T1-③-④			3		1~200	12	6	96.8	

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

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→P220	
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→P220	
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P221	

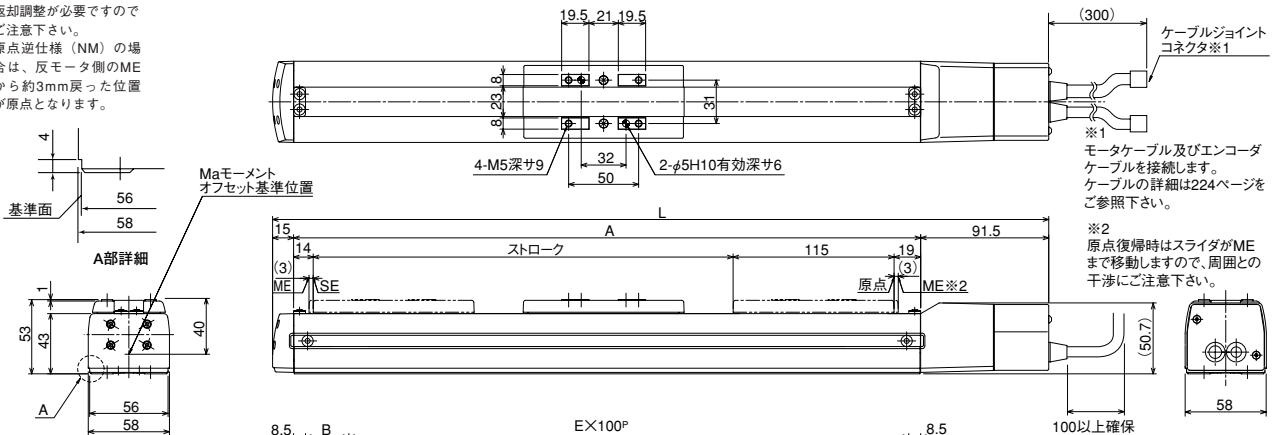
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベアス一体型
許容負荷モーメント	Ma : 8.9N・m Mb : 12.7N・m Mc : 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長 (注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

*原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法

R:ブレーキ 取出し方向 右側

E:ブレーキ 取出し方向 エンド側

L:ブレーキ 取出し方向 左側

D-M5深サ9 (取付け用)

3-φ4H10深サ5

SE:ストロークエンド ME:メカエンド

EX100°

100以上確保

58

5.1

13.3 41.5 14

5.3 6.0 37

55 58

1

1

1

1

1

1

1

1

1

1

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600								
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5								
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748								
B	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31								
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631								
D	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18								
E	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7								
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5								
最高速度 (mm/s)					800				760				640				540			
リード12																				
リード6					400				380				320				270			
リード3					200				190				160				135			

*ブレーキ付は全長(L)が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

最高速度 (mm/s)
*ストロークにより変化します。

適応コントローラ仕様

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



注意

(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。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. ×08=8m)。

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

DS-SA6-C1

小型単軸ロボット スライダタイプ 本体幅58mm 30W
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅58mm)** ストローク **50~600mm** 可搬質量 **水平12kg/垂直6kg**

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

(例) DS-SA6-I-30-12-600-C1-S-BE

※形式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
DS-SA6-I-30-12-①-C1-②-③	インクリメンタル	30	12	50~600	1~800	6	1.5	24.2	±0.05
DS-SA6-I-30-6-①-C1-②-③			6		1~400	12	3	48.4	±0.02
DS-SA6-I-30-3-①-C1-②-③			3		1~200	12	6	96.8	

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

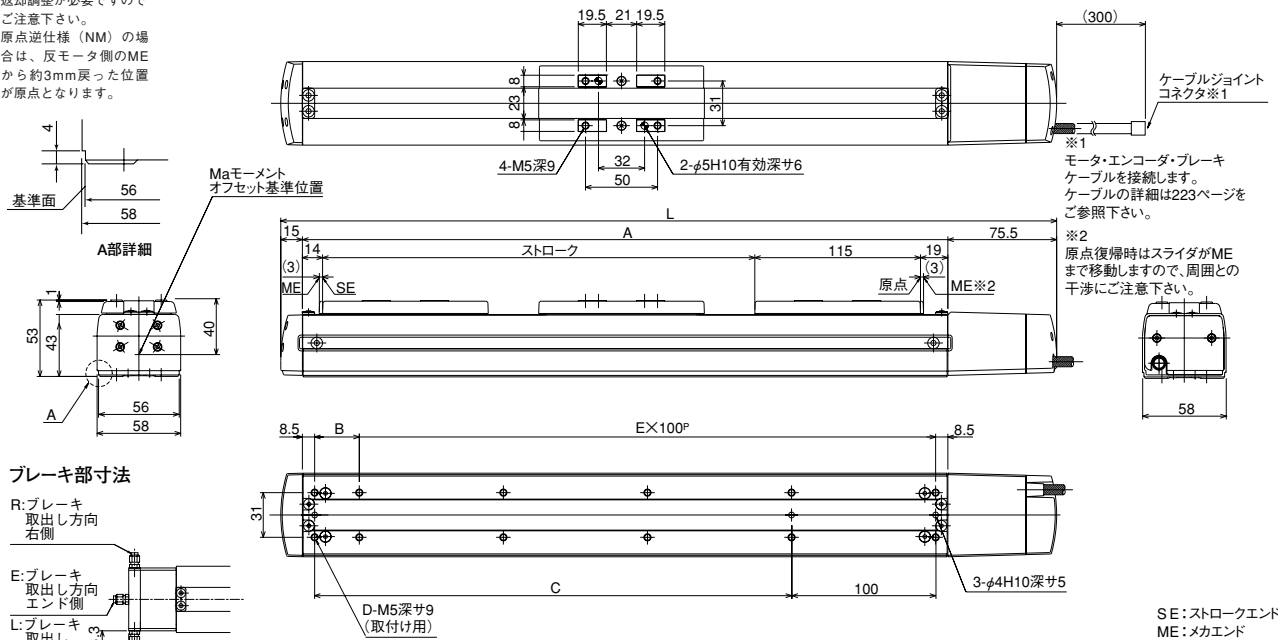
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P220	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P220	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P221	

共通仕様

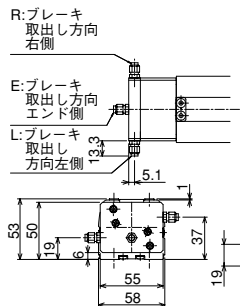
駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma : 8.9N・m Mb : 12.7N・m Mc : 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



※ブレーキ付は全長(L)が26.5mm(配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
B	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
E	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5
最高速度 (mm/s)					800					760	640	540
リード12												
リード6												
リード3												

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	参照頁
DS-S-C1	1軸	インクリ	プログラムポジショナー	DC24V	→P593



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。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. ×08=8m)。

※その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリールム
対応

防滴対応

直交
ロボット

スカラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

DS

SS

ISA
ISPA

ISD

IF

FS

RS

DS-A4□-T1/T2

小型単軸ロボット アームタイプ 本体幅40mm 20W
モータ折返し形状



タイプ / アーム(幅40mm) ストローク / 50~200mm 垂直仕様(ブレーキ標準装備) / 4.5kg

■型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例) DS-A4S-I-20-10-200-T1-S-B-NM

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

*写真は実物と一部異なります。

型式/スペック

型式	モータ折返し方向	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(注1)(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
							水平(kg)	垂直(kg)		
DS-A4S-I-20-10-①-T1-②-B-③	標準	アブソリュートインクリメンタル	20	10	50~200	1~330	—	2.5	39.2	±0.02
DS-A4R-I-20-10-①-T1-②-B-③	右折返し									
DS-A4L-I-20-10-①-T1-②-B-③	左折返し									
DS-A4S-I-20-5-①-T1-②-B-③	標準			5		1~165	—	4.5	78.4	
DS-A4R-I-20-5-①-T1-②-B-③	右折返し									
DS-A4L-I-20-5-①-T1-②-B-③	左折返し									

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

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P220	標準装備
原点逆仕様	NM	→P221	

*A4タイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

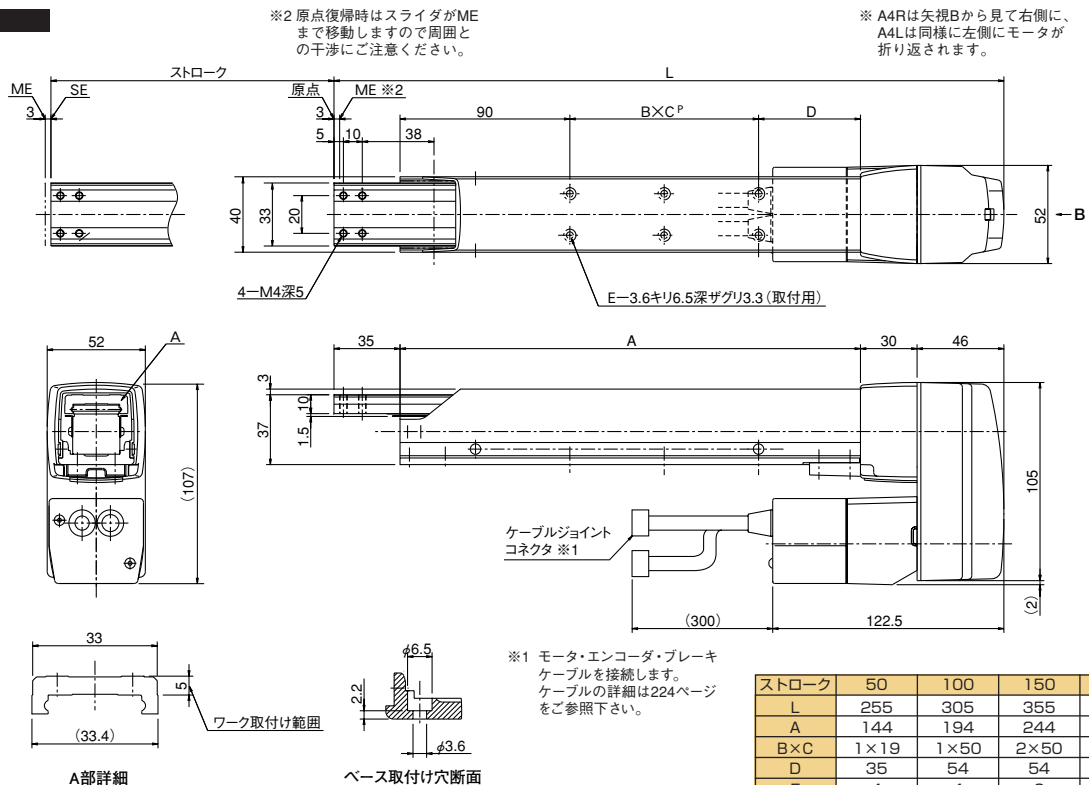
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速駆動)
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベアス一体型
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.1N・m Mc: 2.9N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

DS-A4S-T1 下図はA4S(モータ折返し方向標準)の図面です。

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
*原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。



適応コントローラ仕様

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



注意

(注1)リードは装着されているボールネジの数値です。タイミングベルトでモータの回転を1/2に減速していますので、速度は同リードのスライダタイプの1/2となります。
(注2)可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. ×10=10m)。

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

DS-A4□-C1

小型単軸ロボット アームタイプ 本体幅40mm 20W
モータ折返し形状



タイプ/アーム(幅40mm) ストローク 50~200mm 垂直仕様(ブレーキ標準装備) 4.5kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例) DS-A4S-1-20-10-200-C1-S-B-NM

※型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

※上記写真はA4S(標準)

型式/スペック

型式	モータ折返し方向	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(注1)(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)	
							水平(kg)	垂直(kg)			
DS-A4S+20-10-①-C1-②-B-③	標準	インクリメンタル	20	10	50~200	1~330	—	2.5	39.2	±0.02	
DS-A4R+20-10-①-C1-②-B-③	右折返し										
DS-A4L+20-10-①-C1-②-B-③	左折返し										
DS-A4S+20-5-①-C1-②-B-③	標準			5		1~165	—	4.5			78.4
DS-A4R+20-5-①-C1-②-B-③	右折返し										
DS-A4L+20-5-①-C1-②-B-③	左折返し										

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P220	標準装備
原点逆仕様	NM	→P221	

※A4タイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速駆動)
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベアラー一体型
許容負荷モーメント	Ma: 2.7N・m Mb: 3.1N・m Mc: 2.9N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH(結露無きこと)

DS-A4S-C1

下図はA4S(モータ折返し方向標準)の図面です。

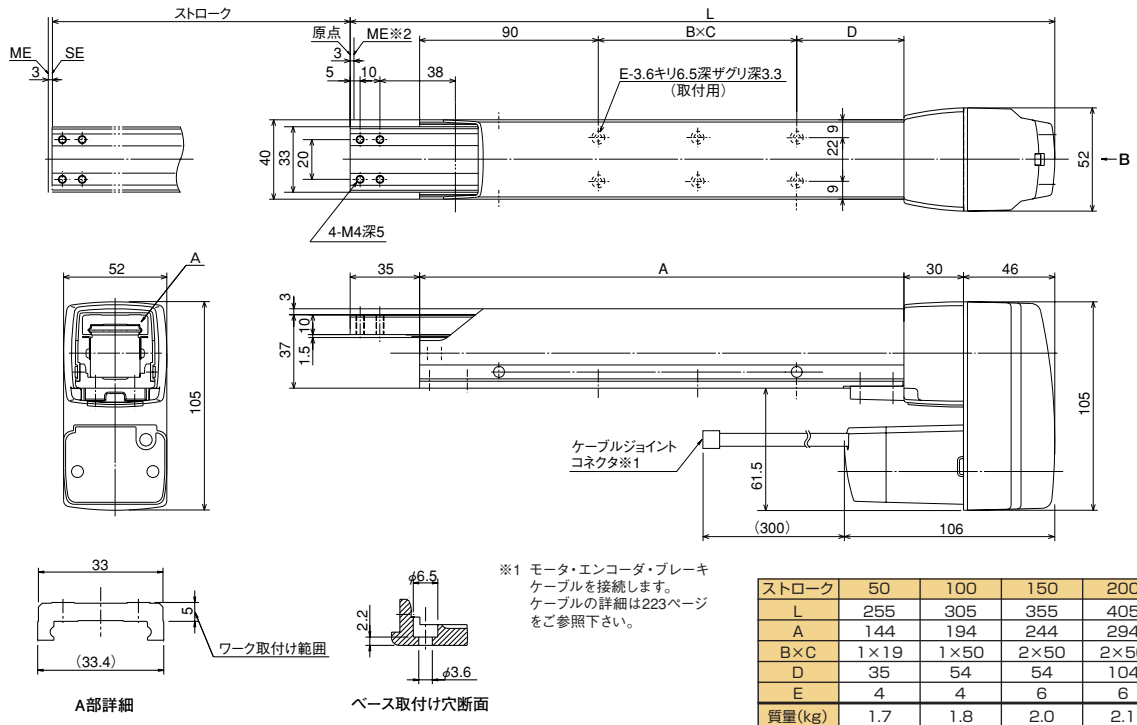
寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

※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。

※A4Rは矢視Bから見て右側に、A4Lは同様に左側にモータが折り返されます。



※1 モータ・エンコーダ・ブレーキケーブルを接続します。ケーブルの詳細は223ページをご参照下さい。

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	参照頁
DS-S-C1	1軸	インクリ	プログラムポジショナー	DC24V	→P593



(注1) リードは装着されているボールネジの数値です。タイミングベルトでモータの回転を1/2に減速していますので、速度は同リードのスライダタイプの1/2となります。
(注2) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. R10=10m)。

※その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボリタ

単軸
ロボット

対応
クリールム

防滴対応

直交
ロボット

スカラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インストーラ

DS

SS

ISA
ISPA

ISD

IF

FS

RS

DS-A5□-T1/T2

小型単軸ロボット アームタイプ 本体幅52mm 20W
モータ折返し形状



※写真は実物と一部異なります。

タイプ / アーム(幅52mm) ストローク / 50~200mm 垂直仕様(ブレーキ標準装備) / 4kg

■型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例) DS-A5S-I-20-12-200-T1-S-B-NM

※型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	モータ折返し方向	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(注1)(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
							水平(kg)	垂直(kg)		
DS-A5S-I-20-12-①-T1-②-B-③	標準	アブソリュートインクリメンタル	20	12	50~200	1~400	—	2	33.3	±0.02
DS-A5R-I-20-12-①-T1-②-B-③	右折返し									
DS-A5L-I-20-12-①-T1-②-B-③	左折返し									
DS-A5S-I-20-6-①-T1-②-B-③	標準			6		1~200	—	4	65.7	
DS-A5R-I-20-6-①-T1-②-B-③	右折返し									
DS-A5L-I-20-6-①-T1-②-B-③	左折返し									

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

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P220	標準装備
原点逆仕様	NM	→P221	

※A5タイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速駆動)
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベアス一体型
許容負荷モーメント	Ma: 4.5N・m Mb: 5.4N・m Mc: 4.1N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH (結露無きこと)

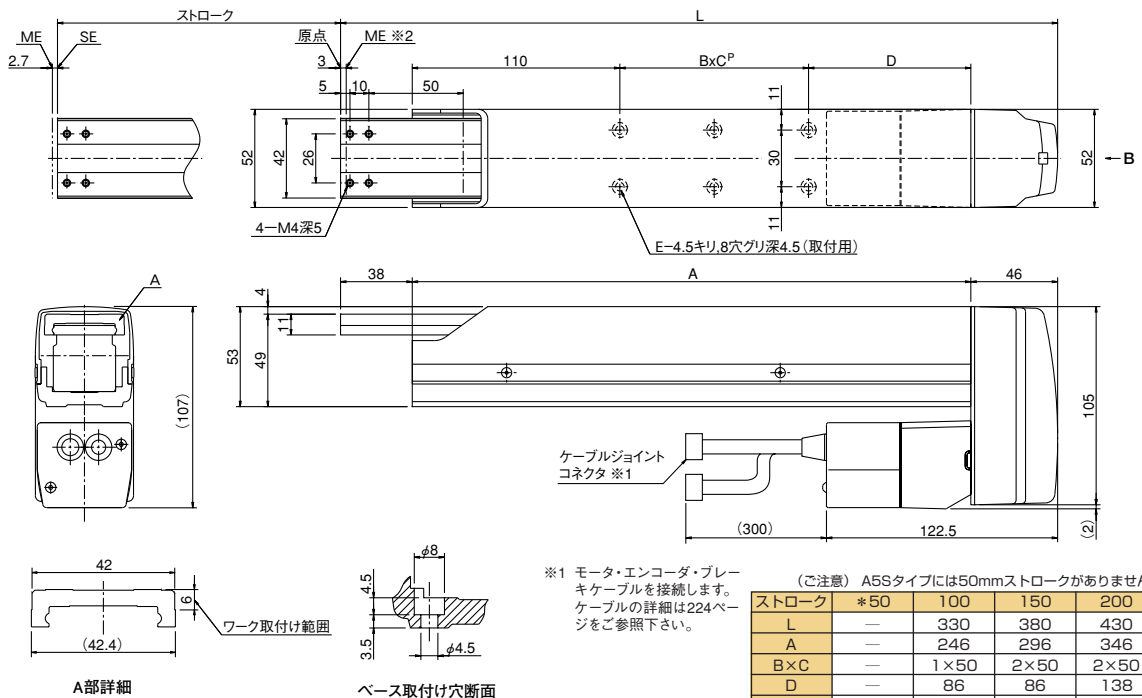
DS-A5S-T1 下図はA5S(モータ折返し方向標準)の図面です。

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

※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。

※A5Rは矢視Bから見て右側に、A5Lは同様に左側にモータが折り返されます。



※1 モータ・エンコーダ・ブレーキケーブルを接続します。ケーブルの詳細は224ページをご参照下さい。

(ご注意) A5Sタイプには50mmストロークがありません。

ストローク	*50	100	150	200
L	—	330	380	430
A	—	246	296	346
B×C	—	1×50	2×50	2×50
D	—	86	86	138
E	—	4	6	6
質量(kg)	—	2.4	2.6	2.8

適応コントローラ仕様

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



ご注意

(注1) リードは装着されているボールネジの数値です。タイミングベルトでモータの回転を1/2に減速していますので、速度は同リードのスライダタイプの1/2となります。
(注2) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. ×10=10m)。

※その他注意事項は145ページをご参照下さい。

DS-A5□-C1

小型単軸ロボット アームタイプ 本体幅52mm 20W
モータ折返し形状



※上記写真はA5R(右折返し)

タイプ / アーム(幅52mm) ストローク / 50~200mm 垂直仕様(ブレーキ標準装備) / 4kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) DS - A5S - 1 - 20 - 12 - 200 - C1 - S - B - NM

※型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	モータ折返し方向	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(注1)(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)	
							水平(kg)	垂直(kg)			
DS-A5S+20-12-①-C1-②-B-③	標準	インクリメンタル	20	12	50~200	1~400	—	2	33.3	±0.02	
DS-A5R+20-12-①-C1-②-B-③	右折返し										
DS-A5L+20-12-①-C1-②-B-③	左折返し										
DS-A5S+20-6-①-C1-②-B-③	標準			6		1~200	—	4			65.7
DS-A5R+20-6-①-C1-②-B-③	右折返し										
DS-A5L+20-6-①-C1-②-B-③	左折返し										

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P220	標準装備
原点逆仕様	NM	→P221	

※A5タイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで1/2減速駆動)
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベアラー一体型
許容負荷モーメント	Ma: 4.5N・m Mb: 5.4N・m Mc: 4.1N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH(結露無きこと)

DS-A5S-C1

下図はA5S(モータ折返し方向標準)の図面です。

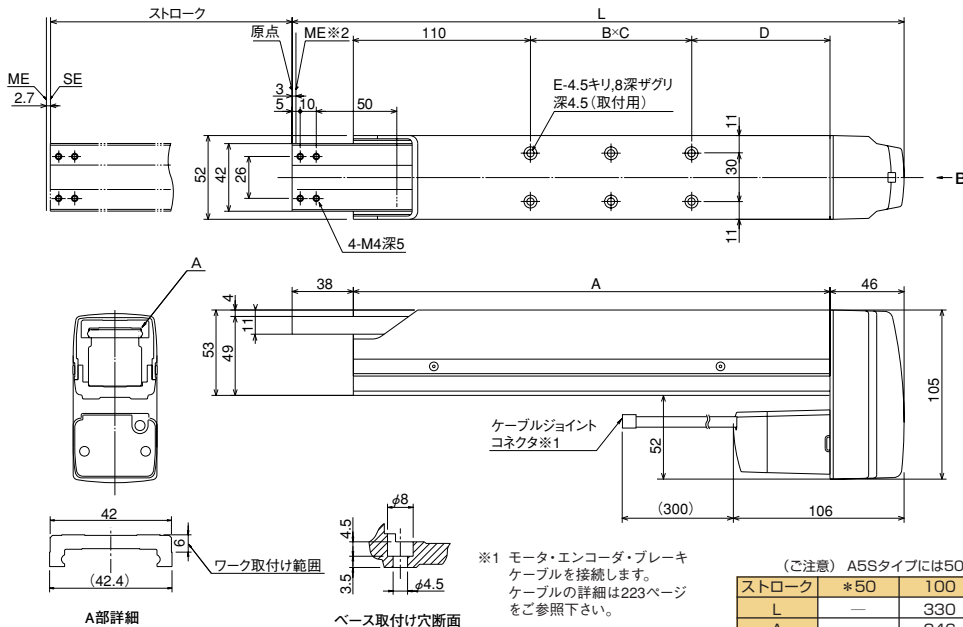
寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

※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。

※A5Rは矢視Bから見て右側に、A5Lは同様に左側にモータが折り返されます。



※1 モータ・エンコーダ・ブレーキケーブルを接続します。ケーブルの詳細は223ページをご参照下さい。

(ご注意) A5Sタイプには50mmストロークがありません。

ストローク	*50	100	150	200
L	—	330	380	430
A	—	246	296	346
B×C	—	1×50	2×50	2×50
D	—	86	86	138
E	—	4	6	6
質量(kg)	—	2.4	2.6	2.8

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	参照頁
DS-S-C1	1軸	インクリ	プログラムポジショナー	DC24V	→P593



注意

(注1) リードは装着されているボールネジの数値です。タイミングベルトでモータの回転を1/2に減速していますので、速度は同リードのスライダタイプの1/2となります。
(注2) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例: R10=10m)。

※その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボリソクタ

単軸ロボット

対応 クリールーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

DS

SS

ISA ISPA

ISD

IF

FS

RS

DS-A6□-T1/T2

小型単軸ロボット アームタイプ 本体幅56mm 30W
モータ折返し形状



タイプ / アーム(幅56mm) ストローク / 50~200mm 垂直仕様(ブレーキ標準装備) / 6kg

■型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例) DS-A6S-I-30-12-200-T1-S-B-NM

*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

*写真は実物と一部異なります。

型式/スペック

型式	モータ折返し方向	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (注1) (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	
							水平 (kg)	垂直 (kg)			
DS-A6S-I-30-12-①-T1-②-B-③	標準	アブソリュートインクリメンタル	30	12	50~200	1~400	—	3	48.4	±0.02	
DS-A6R-I-30-12-①-T1-②-B-③	右折返し										
DS-A6L-I-30-12-①-T1-②-B-③	左折返し										
DS-A6S-I-30-6-①-T1-②-B-③	標準			6		1~200	—	6			96.8
DS-A6R-I-30-6-①-T1-②-B-③	右折返し										
DS-A6L-I-30-6-①-T1-②-B-③	左折返し										

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

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P220	標準装備
原点逆仕様	NM	→P221	

*A6タイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

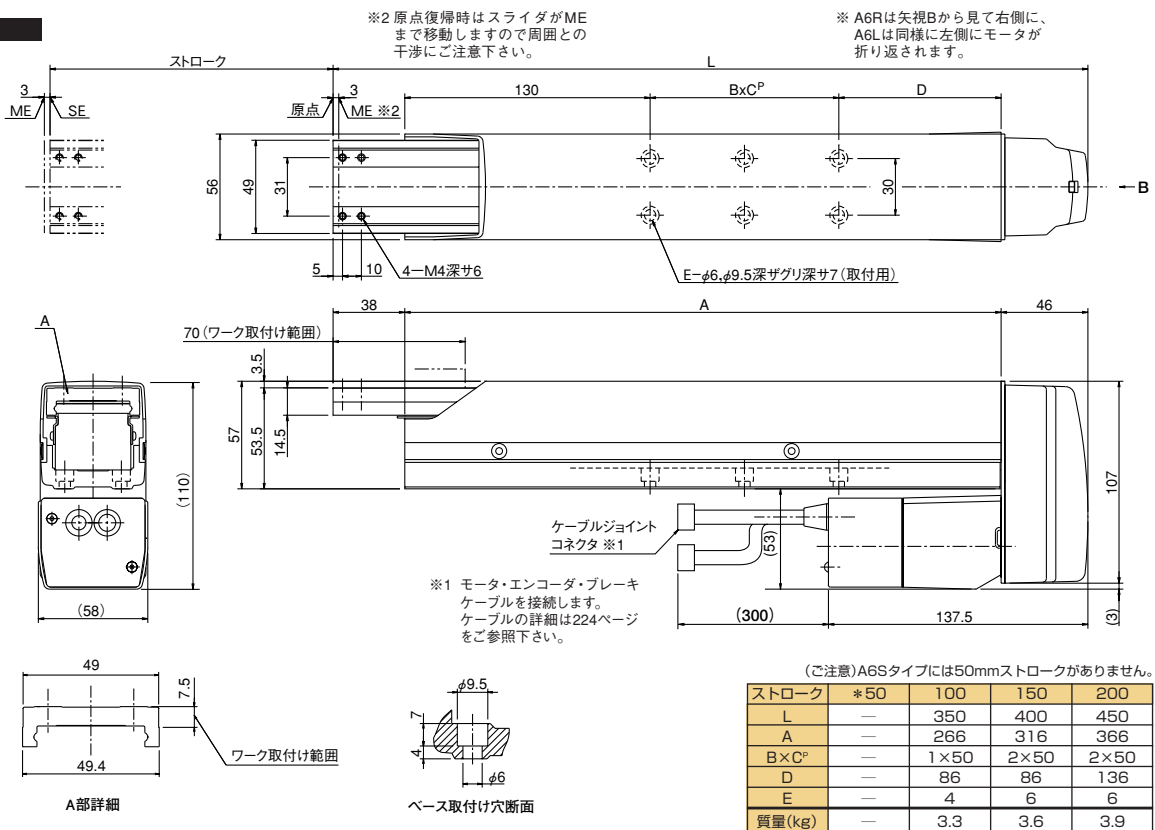
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速駆動)
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベアス一体型
許容負荷モーメント	Ma: 8.1N・m Mb: 10.0N・m Mc: 6.5N・m
ベアス	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ケーブル長 (注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH (結露無きこと)

DS-A6S-T1 下図はA6S (モータ折返し方向標準) の図面です。

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
*原点逆仕様 (NM) の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。



適応コントローラ仕様

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



ご注意

(注1) リードは装着されているボールネジの数値です。タイミングベルトでモータの回転を1/2に減速していますので、速度は同リードのスライダタイプの1/2となります。
(注2) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. ×10=10m)。

*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

DS-A6□-C1

小型単軸ロボット アームタイプ 本体幅56mm 30W
モータ折返し形状



※上記写真はA6L(左折返し)

タイプ/アーム(幅56mm) ストローク 50~200mm 垂直仕様(ブレーキ標準装備) 6kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例) DS-A6S-I-30-12-①-C1-②-B-③

※型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	モータ折返し方向	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(注1)(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)	
							水平(kg)	垂直(kg)			
DS-A6S-I-30-12-①-C1-②-B-③	標準	インクリメンタル	30	12	50~200	1~400	—	3	48.4	±0.02	
DS-A6R-I-30-12-①-C1-②-B-③	右折返し										
DS-A6L-I-30-12-①-C1-②-B-③	左折返し										
DS-A6S-I-30-6-①-C1-②-B-③	標準			6		1~200	—	6			96.8
DS-A6R-I-30-6-①-C1-②-B-③	右折返し										
DS-A6L-I-30-6-①-C1-②-B-③	左折返し										

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P220	標準装備
原点逆仕様	NM	→P221	

※A6タイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 軌道C10 (ボールネジはタイミングベルトで1/2減速駆動)
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベアラー一体型
許容負荷モーメント	Ma: 8.1N・m Mb: 10.0N・m Mc: 6.5N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH (結露無きこと)

DS-A6S-C1 下図はA6S(モータ折返し方向標準)の図面です。

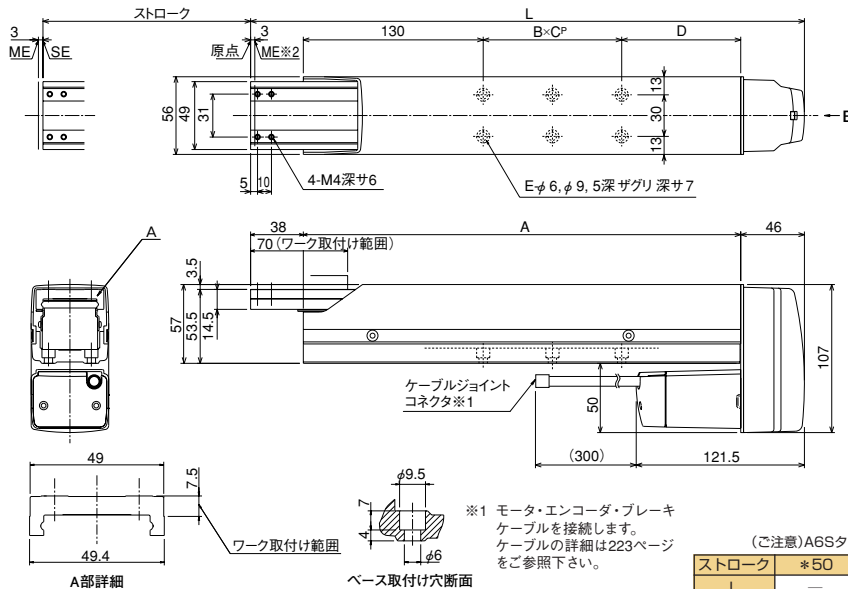
寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。

※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。

※A6Rは矢視Bから見て右側に、A6Lは同様に左側にモータが折り返されます。



(ご注意) A6Sタイプには50mmストロークがありません。

ストローク	*50	100	150	200
L	—	350	400	450
A	—	266	316	366
B×C ^p	—	1×50	2×50	2×50
D	—	86	86	136
E	—	4	6	6
質量(kg)	—	3.3	3.6	3.9

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	参照頁
DS-S-C1	1軸	インクリ	プログラムポジショナー	DC24V	→P593



注意

(注1) リードは装着されているボールネジの数値です。タイミングベルトでモータの回転を1/2に減速していますので、速度は同リードのスライダタイプの1/2となります。

(注2) 可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。

(注3) ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. R10=10m)。

※その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシシタ
単軸
対 対応 クリールーム
防滴対応
直交
ロボ
スカラ
ロボ
リニアサーボ
アクチュエータ
超小型電動
アクチュエータ
テーブルトップ
アクチュエータ
コントローラ
インテグレーション
DS
SS
ISA
ISPA
ISD
IF
FS
RS