

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

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

タイプ/小型(幅94mm) ストローク/100~600mm 可搬質量/水平50kg/垂直14kg

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例)ISDCR〔ISPDCR〕-S-A-60-16-600-T1-S-B



*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)	
						水平(kg)		垂直(kg)					
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時				
ISDCR〔ISPDCR〕-S-①-60-16-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	60	16	100~600	1~800	12	[3.5]	3	[2]	63.7	±0.02 [±0.01]	30	
ISDCR〔ISPDCR〕-S-①-60-8-②-T1-③-④			8		1~400	25	[12]	6	[5]				127.4
ISDCR〔ISPDCR〕-S-①-60-4-②-T1-③-④			4		1~200	50	[30]	14	[12]				254.8

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

オプション

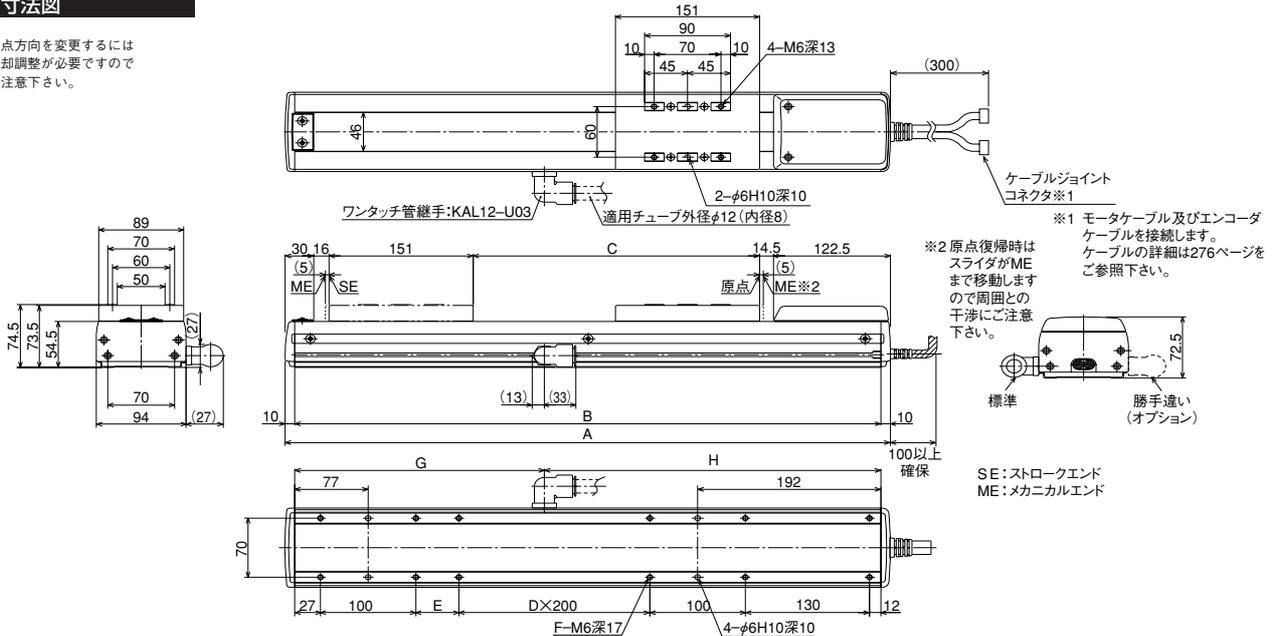
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

共通仕様

駆動方式(注4)	ボールネジφ12mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 28.4N・m Mb: 40.2N・m Mc: 65.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注6)	S:3m M:5m X□□:長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

*ブレーキ付は質量が0.4kgアップします。

ストローク	100	200	300	400	500	600
A	434	534	634	734	834	934
B	414	514	614	714	814	914
C	100	200	300	400	500	600
D	—	—	1	1	2	2
E	45	145	45	145	45	145
F	10	10	12	12	14	14
G	159.0	211.5	261.5	311.5	359.0	411.5
H	255.0	302.5	352.5	402.5	455.0	502.5
質量(kg)	4.0	4.6	5.3	5.9	6.5	7.2
最高速度 (mm/s)	リード16	800				
※ストロークにより変化します。	リード8	400				
	リード4	200				

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600



ご注意

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

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

RCP2CR

DSCR

SSCR

ISDCR/ISPDCR

IX

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

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

タイプ/中型(幅125mm) ストローク/100~1000mm 可搬質量/水平80kg/垂直19kg



■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例)ISDCR [ISPDCR]-M - A - 100 - 20 - 1000 - T1 - S - B

*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (N ϕ /min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR[ISPDCR]-M-[1]-100-20-[2]-T1-[3]-[4]	アブソリュートインクリメンタル	100	20	100~1000	1~1000	20	[6]	5	[2]	84.3	± 0.02 [± 0.01]	70
10			1~500		40	[20]	9	[7]	169.5	30		
5			1~250		80	[45]	19	[15]	340.1	15		

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

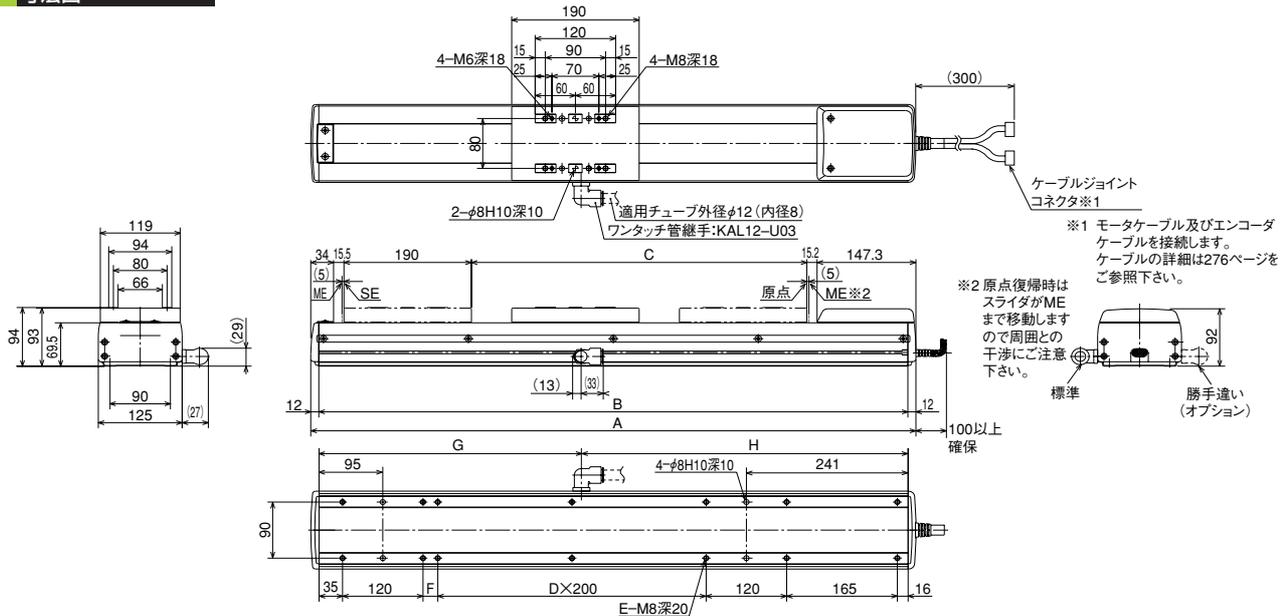
オプション

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

共通仕様

駆動方式(注4)	ボールネジ ϕ 16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma : 69.6N \cdot m Mb : 99.0N \cdot m Mc : 161.7N \cdot m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注6)	S : 3m M : 5m X \square : 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1 μ m)
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



*ブレーキ付は質量が0.7kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	502	602	702	802	902	1002	1102	1202	1302	1402
B	478	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	—	—	1	1	2	2	3	3	4	4
E	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
F	22	122	22	122	22	122	22	122	12	122
G	191	240	290	340	391	440	490	540	591	640
H	287	338	388	438	487	538	588	638	687	738
質量(kg)	7.8	8.9	10.1	11.2	12.3	13.5	14.6	15.7	16.9	18.0
最高速度 (mm/s)	リード20	1000					915	735	600	500
※ストロークにより変化します。	リード10	500					455	365	300	250
	リード5	250					225	180	150	125

対応コントローラ仕様

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



ご注意

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

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

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

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

タイプ / 中型(幅125mm) ストローク / 100~1000mm 可搬質量 / 水平80kg/垂直19kg



■型式項目 シリズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISDCR〔ISPDCR〕- M - A - 200 - 20 - 1000 - T1 - S - B

*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

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

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

*リード30の仕様は特注にて製作可能です。

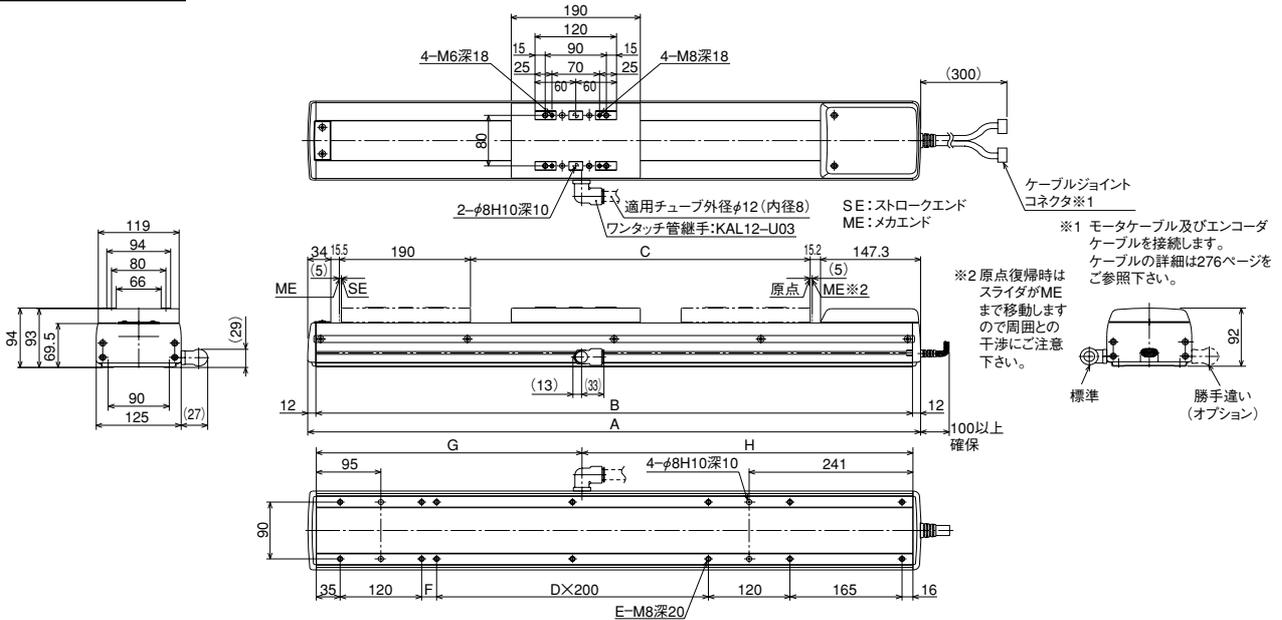
オプション

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

共通仕様

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma : 69.6N・m Mb : 99.0N・m Mc : 161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注6)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

寸法図



*ブレーキ付は質量が0.7kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000					
A	502	602	702	802	902	1002	1102	1202	1302	1402					
B	478	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378					
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000					
D	—	—	1	1	2	2	3	3	4	4					
E	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18					
F	22	22	22	22	22	22	22	22	12	122					
G	191	240	290	340	391	440	490	540	591	640					
H	287	338	388	438	487	538	588	638	687	738					
質量(kg)	8.0	9.2	10.3	11.5	12.6	13.7	14.9	16.0	17.1	18.3					
最高速度 (mm/s)	1000					915					735	600	500		
※ストロークにより変化します。	リード20										455	365	300	250	
	リード10														

適応コントローラ仕様

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



ご注意

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

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

RCP2CR

DSCR

SSCR

ISDCR/ISPDCR

IX

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

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

タイプ 中型(幅125mm) 中間サポートタイプ ストローク 800~1600mm 可搬質量 水平40kg



■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
 (例)ISDCR [ISPDCR]-MX - A - 200 - 20 - 1600 - T1 - S - B

*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

*中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)	吸引量 (N ϕ /min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時			
ISDCR[ISPDCR]-MX-①-200-20-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	200	20	800~1600	1~1000	40	水平専用	169.5	± 0.02 [± 0.01]	70		

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

オプション

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

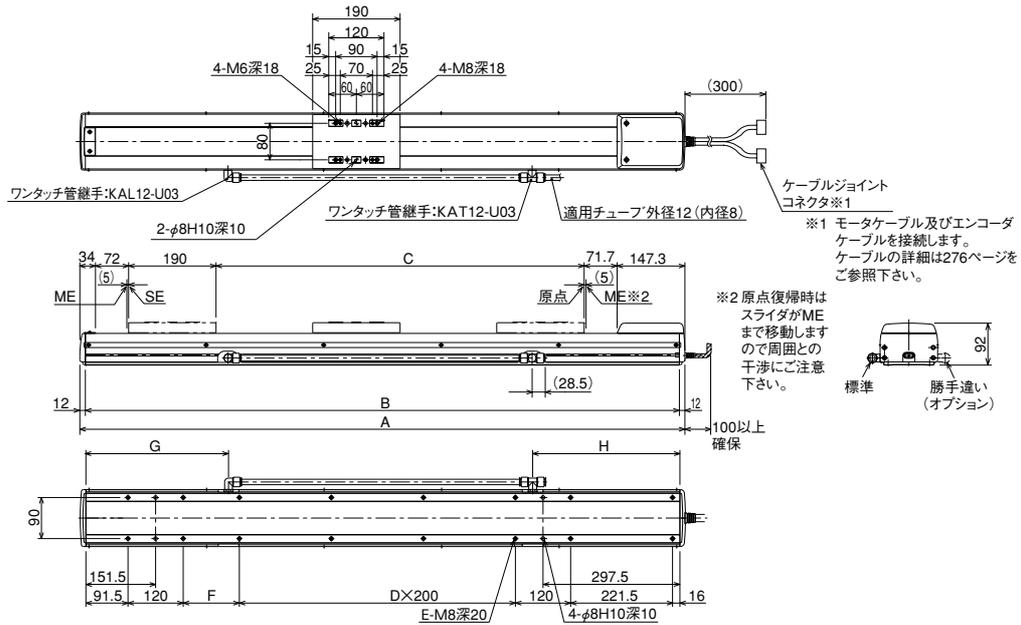
共通仕様

駆動方式(注4)	ボールネジ ϕ 16mm	転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】	
ガイド	ベアス一体型	
グリッド	低発塵グリッド使用(ボールスクリュー、ガイド共)	
許容負荷モーメント	Ma : 69.6N \cdot m Mb : 99.0N \cdot m Mc : 161.7N \cdot m	
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb \cdot Mc方向600mm以下	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注6)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	
クリーン度	クラス10対応(0.1 μ m)	
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

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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



*ブレーキ付は質量が0.7kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

最高速度 (mm/s)
 ※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
A	1315	1415	1515	1615	1715	1815	1915	2015	2115
B	1291	1391	1491	1591	1691	1791	1891	1991	2091
C	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	16	16	18	18	20	20	22	22	24
F	122	222	122	222	122	222	122	222	122
G	310	350	370	400	420	450	470	500	510
H	320	380	380	430	420	480	470	530	520
質量(kg)	18.3	19.4	20.6	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4
リード20	1000						950	800	700

適応コントローラ仕様

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



ご注意

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

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

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

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

タイプ/大型(幅155mm) ストローク/100~1200mm 可搬質量/水平80kg/垂直19kg



■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例)ISDCR〔ISPDCR〕-L-A-200-20-1200-T1-S-B

*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

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

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

オプション

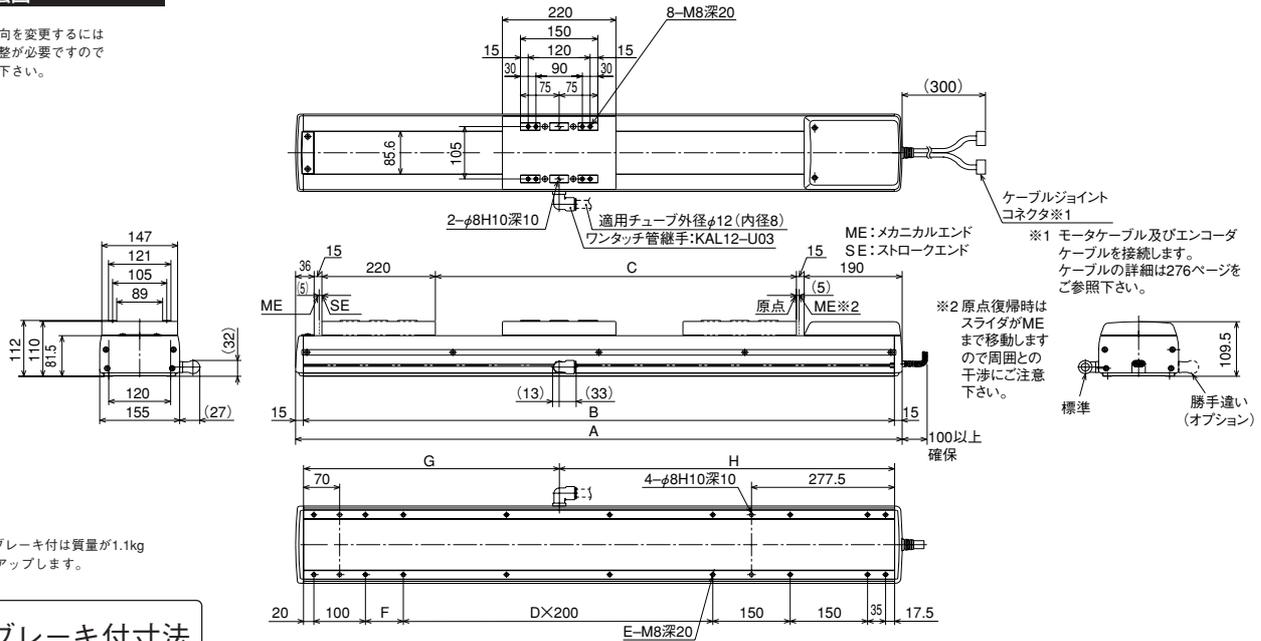
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

共通仕様

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注6)	S:3m M:5m X□□:長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



*ブレーキ付は質量が1.1kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200												
A	576	676	776	876	976	1076	1176	1276	1376	1476	1576	1676												
B	546	646	746	846	946	1046	1146	1246	1346	1446	1546	1646												
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200												
D	—	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5												
E	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22												
F	73.5	173.5	273.5	373.5	473.5	573.5	673.5	773.5	873.5	973.5	1073.5	1173.5												
G	179.5	246.0	296.0	346.0	379.5	446.0	496.0	546.0	579.5	646.0	696.0	746.0												
H	366.5	400.0	450.0	500.0	566.5	600.0	650.0	700.0	766.5	800.0	850.0	900.0												
質量(kg)	13.2	14.8	16.4	18.0	19.6	21.2	22.8	24.4	26.0	27.6	29.2	30.8												
最高速度(mm/s) *ストロークにより変化します。	1000				930				765				640				545				465			
	500				465				380				320				270				230			

適応コントローラ仕様

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



ご注意

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

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インバータ

RCP2CR

DSCR

SSCR

ISDCR/ISPDCR

IX

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

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

タイプ 大型(幅155mm) ストローク 100~1200mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例)ISDCR [ISPDCR] - L - A - 400 - 20 - 1200 - T1 - S - B



*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

*ISDCRシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

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

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。 XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。
*リード40の仕様は特注にて製作可能です。

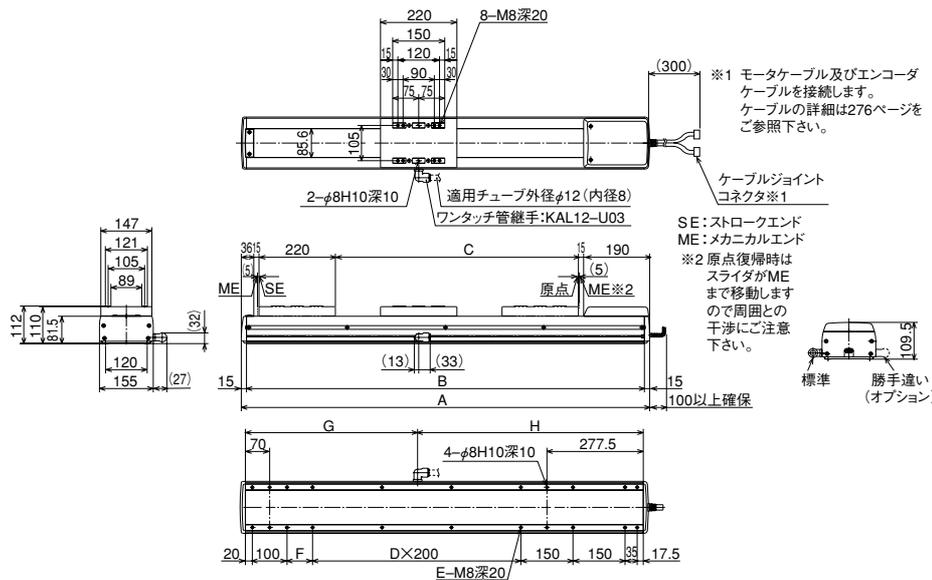
オプション

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

共通仕様

駆動方式(注4)	ボールネジ ϕ 20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 104.9N \cdot m Mb: 149.9N \cdot m Mc: 248.9N \cdot m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb \cdot Mc方向750mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注6)	S:3m M:5m X \square :長さ指定
クリーン度	クラス10対応(0.1 μ m)
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



*ブレーキ付は質量が1.1kgアップします。

※ブレーキ付寸法は262ページをご参照下さい。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	
A	576	676	776	876	976	1076	1176	1276	1376	1476	1576	1676	
B	546	646	746	846	946	1046	1146	1246	1346	1446	1546	1646	
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	
D	—	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
E	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	
F	73.5	173.5	273.5	373.5	473.5	573.5	673.5	773.5	873.5	973.5	1073.5	1173.5	
G	179.5	246.0	296.0	346.0	379.5	446.0	496.0	546.0	579.5	646.0	696.0	746.0	
H	366.5	400.0	450.0	500.0	566.5	600.0	650.0	700.0	766.5	800.0	850.0	900.0	
質量(kg)	13.6	15.2	16.8	18.4	20.0	21.6	23.2	24.8	26.4	28.0	29.6	31.2	
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード20				1000				930	765	640	545	465

対応コントローラ仕様

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



ご注意

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

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

ISPDCR-W-600

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



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

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例)ISPDCR - W - A - 600 - 40 - 1300 - T1 - S - L-NM

*形式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平(kg)		垂直(kg)				
ISPDCR-W-①-600-40-②-T1-③-L-④	アブソリュートインクリメンタル	600	40	100~1300	1~2000	60	18	14	5	255	±0.01	120
ISPDCR-W-①-600-20-②-T1-③-L-④			20		1~1000	120	36	29	15			60
ISPDCR-W-①-600-10-②-T1-③-L-④			10		1~500	150	75	60	40			1020

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

オプション

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

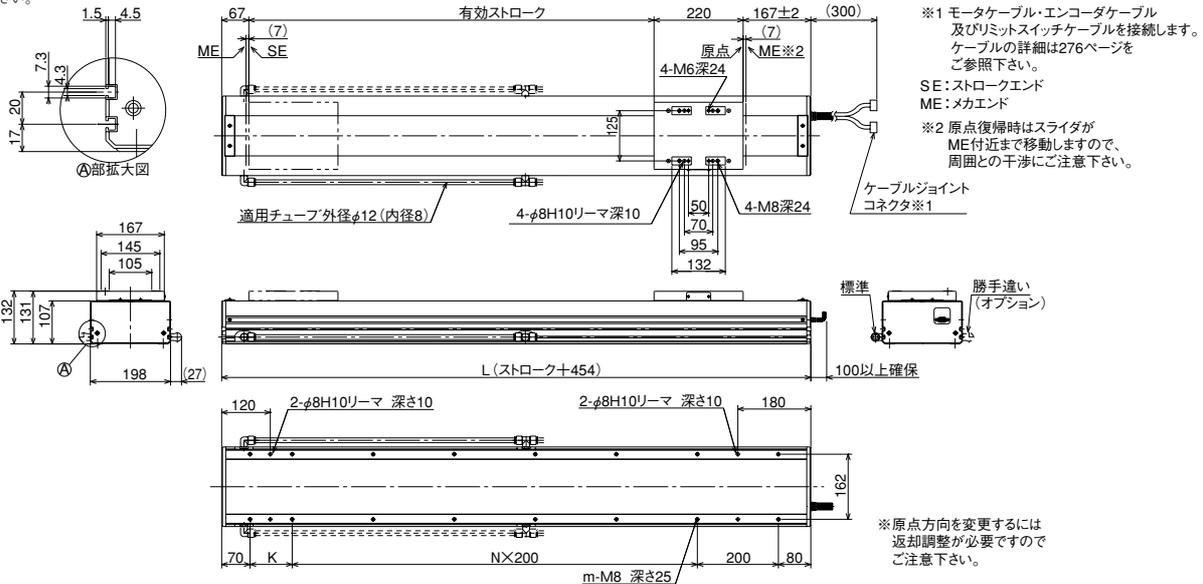
*Wタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

共通仕様

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

寸法図

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



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

適応コントローラ仕様

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



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。
(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

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

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

ISPD-CR-W-750

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



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

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISPD-CR-W-A-750-40-1300-T1-S-L-NM

*形式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (kg)		垂直 (kg)				
ISPD-CR-W-①-750-40-②-T1-③-L-④	アブソリュート	750	40	100~1300	1~2000	75	22	18	7	319	±0.01	120
ISPD-CR-W-①-750-20-②-T1-③-L-④	インクリメンタル		20		1~1000	150	45	37	20			

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

オプション

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

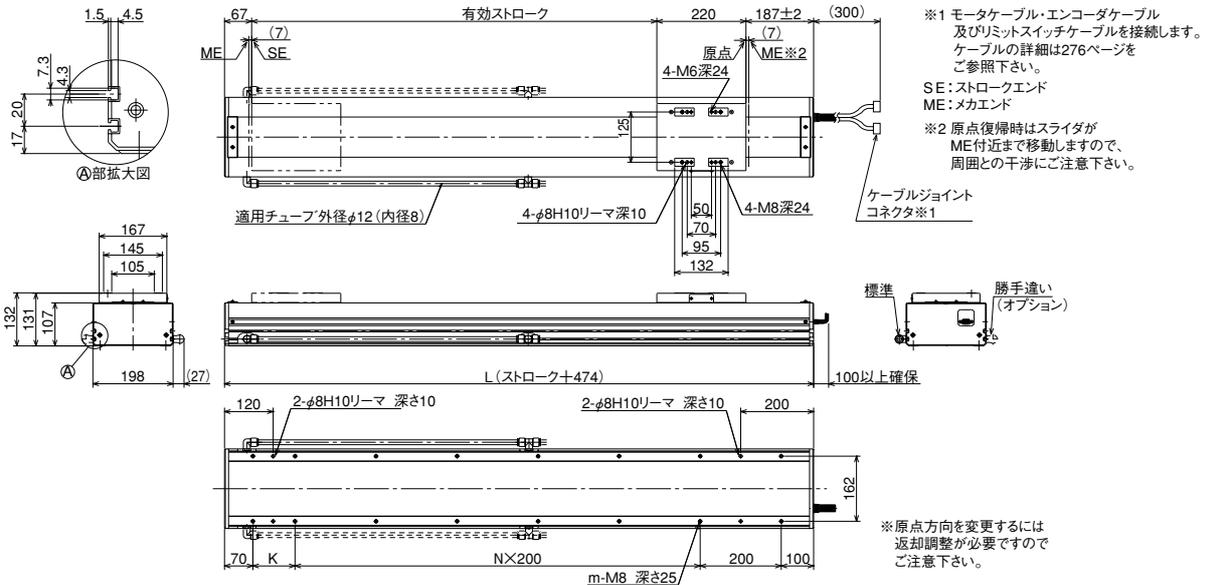
*Wタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

共通仕様

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

寸法図

*原点方向を変更するには 返却調整が必要ですので ご注意ください。
*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。



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

適応コントローラ仕様

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



ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量については、644ページをご参照下さい。
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。
(例. X08=8m)

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

ISPDCR-WX-600

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



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

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例)ISPDCR - WX - A - 600 - 40 - 1600 - T1 - S - B

※型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

※中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

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

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

オプション

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

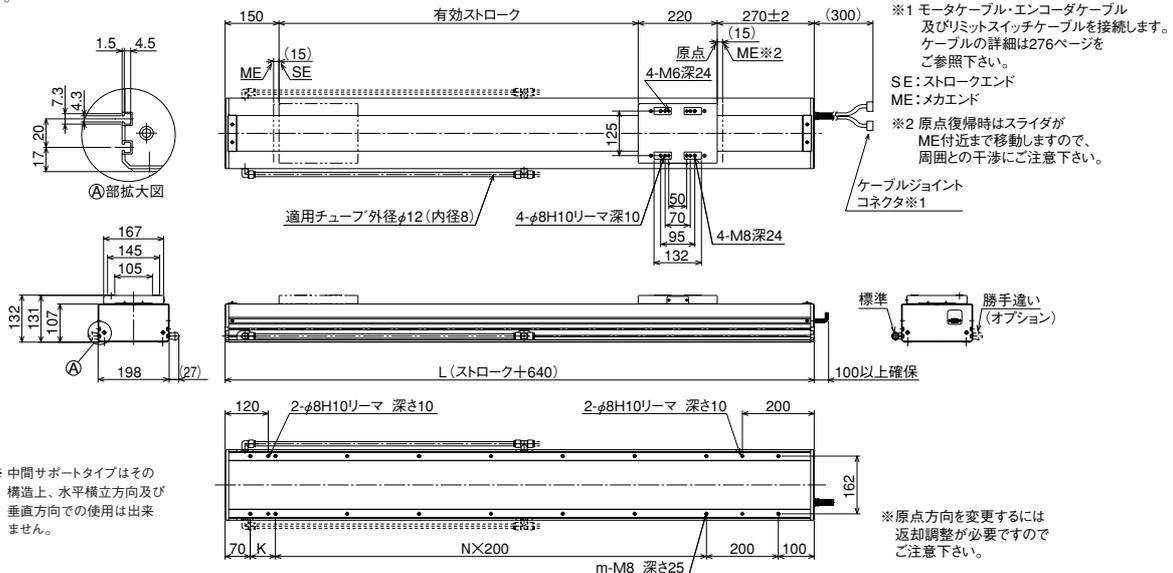
※WXタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

共通仕様

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

寸法図

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



※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。

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

適応コントローラ仕様

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



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。
(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

※その他注意事項は233ページをご参照下さい。

ISPD CR-WX-750

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



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

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISPD CR - WX - A - 750 - 40 - 1600 - T1 - S - B

*形式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

*中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

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

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

オプション

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

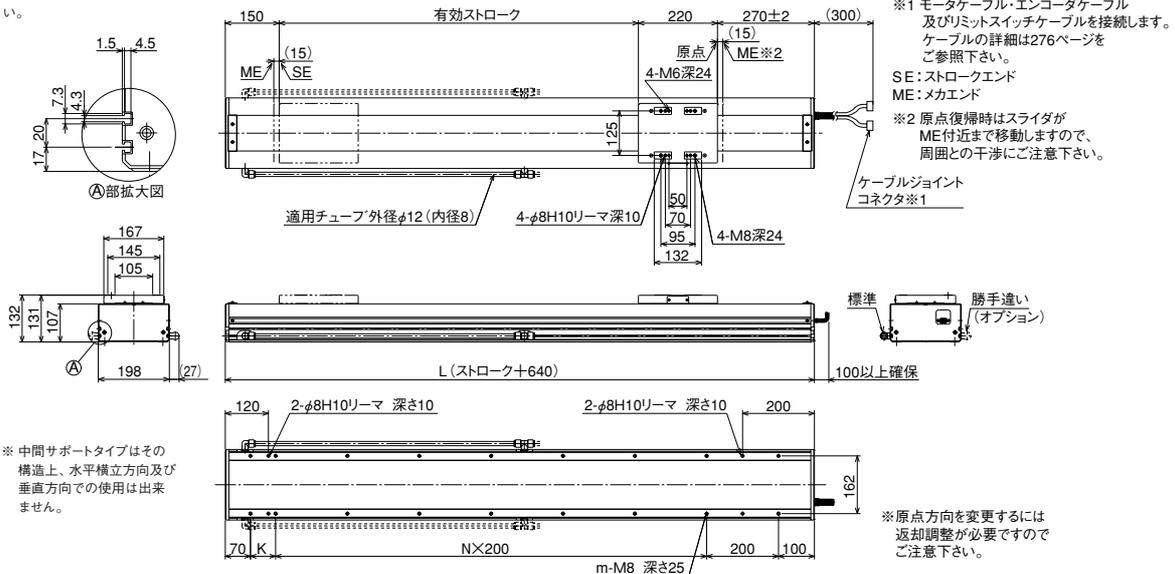
*WXタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となります。

共通仕様

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

寸法図

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



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

適応コントローラ仕様

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

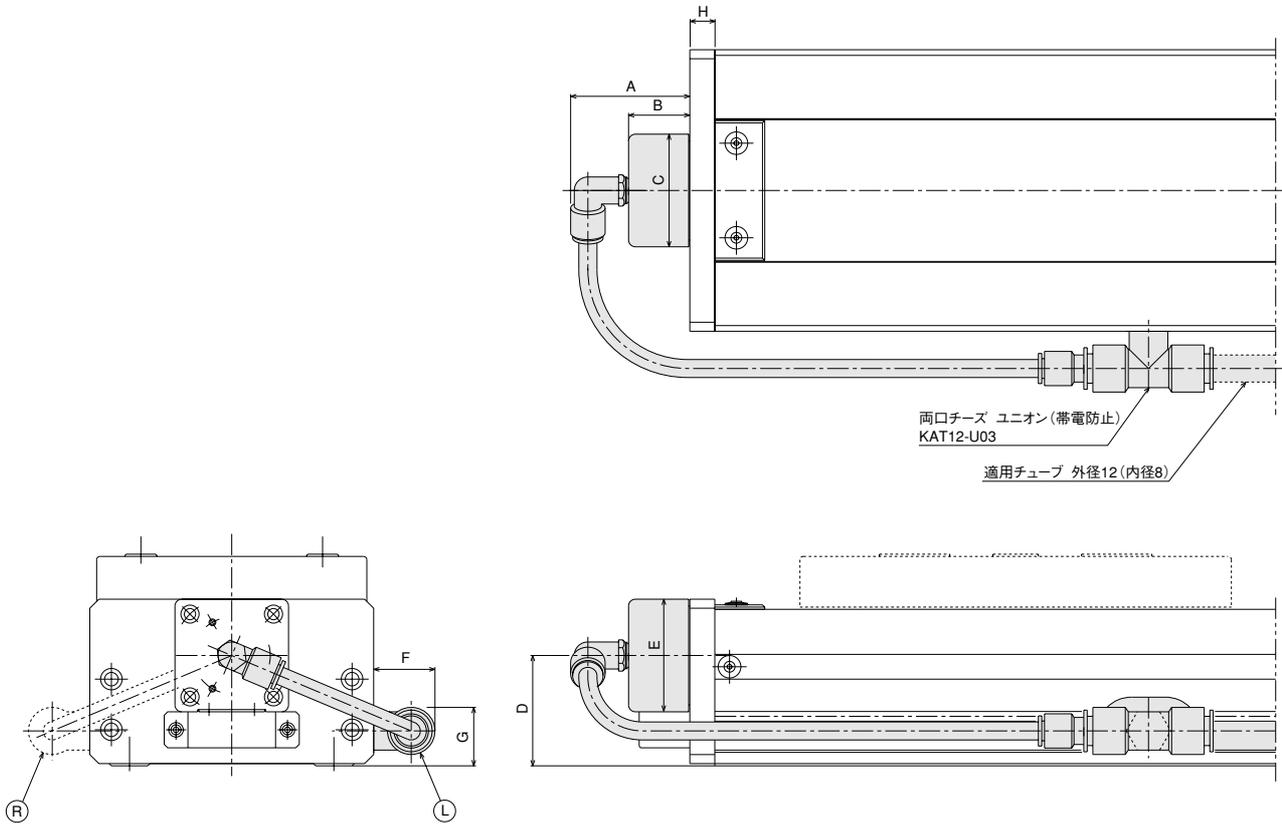


ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量については、644ページをご参照下さい。
(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

ISDCR (ISPDCR)ブレーキ付時寸法



- 商品ガイド
- ロボシリンダ
- 単軸
ロボット
- 対
ク
リ
ン
ル
ム
- 防滴対応
- 直交
ロボット
- スカラ
ロボット
- リニアサーボ
アクチュエータ
- 超小型電動
アクチュエータ
- テーブルトップ
アクチュエータ
- コントローラ
- インストーラ

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

※W/WXタイプは、ブレーキ装着時も外形寸法は変わりません。

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

ISDCR-ESD

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



タイプ S/M/L ストローク 100~1000mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ—タイプ—エンコーダ種類—モータ出力—リード—ストローク—適応コントローラ—ケーブル長—オプション
(例)ISDCR—M—A—200—20—1000—T1—S—ESD-NM

*形式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (N ϕ /min)
						水平(kg)	垂直(kg)			
ISDCR-S-①-60-16-②-T1-③-ESD-④	アブソリュートインクリメンタル	60	16	100~600	1~800	12	3	63.7	±0.02	30
ISDCR-S-①-60-8-②-T1-③-ESD-④			8		1~400	25	6	127.4		20
ISDCR-S-①-60-4-②-T1-③-ESD-④			4		1~200	50	14	254.8		10
ISDCR-M-①-100-20-②-T1-③-ESD-④		100	100~1000	20	1~1000	20	5	84.3		70
ISDCR-M-①-100-10-②-T1-③-ESD-④				10	1~500	40	9	169.5		30
ISDCR-M-①-100-5-②-T1-③-ESD-④				5	1~250	80	19	340.1		15
ISDCR-M-①-200-20-②-T1-③-ESD-④		200	100~1000	20	1~1000	40	9	169.5		70
ISDCR-M-①-200-10-②-T1-③-ESD-④				10	1~500	80	19	340.1		30
ISDCR-L-①-200-20-②-T1-③-ESD-④				20	1~1000	40	9	169.5		90
ISDCR-L-①-200-10-②-T1-③-ESD-④		200	100~1000	10	1~500	80	19	340.1		30
ISDCR-L-①-400-20-②-T1-③-ESD-④				400	20	1~1000	80	19		340.1

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

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
静電気帯電防止仕様	ESD	→P273	1000ストローク以下対象
原点逆仕様	NM	→P273	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

共通仕様

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

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600

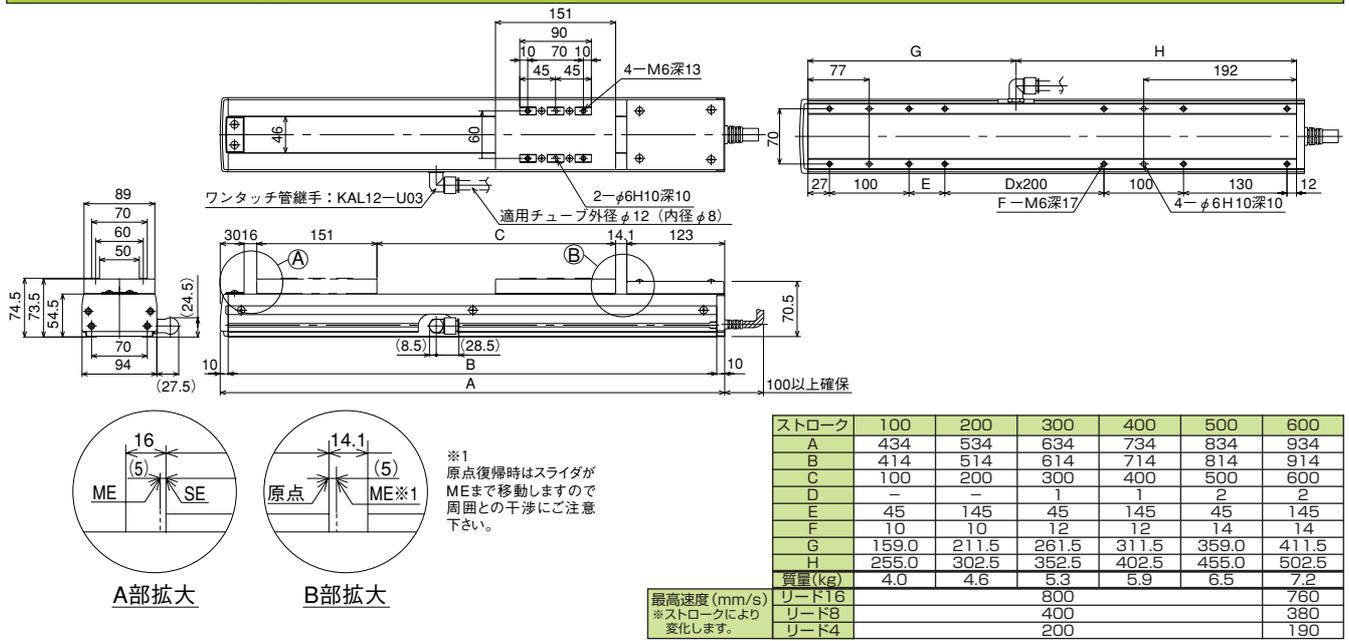
*モータが400Wの場合は、E-conとP-Driverの電源電圧はAC200Vのみとなります。



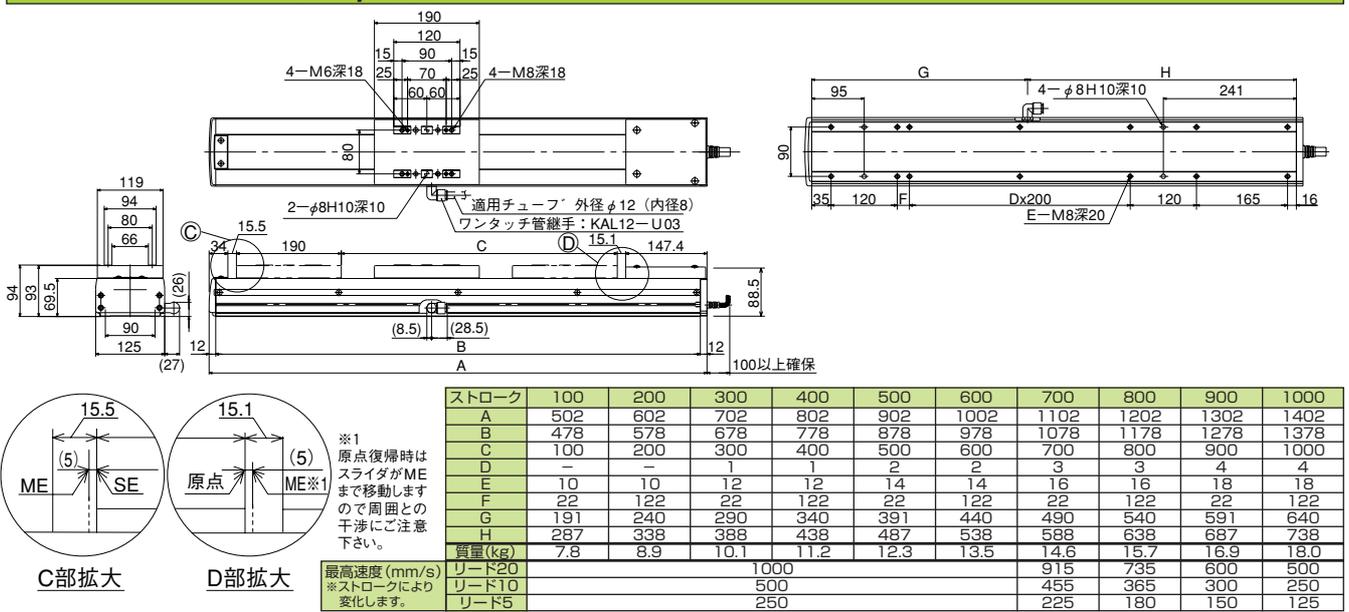
(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は右記表参照)。
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード4、5は0.15G)で動作させた場合の値です。
(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. \times 08=8m)

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

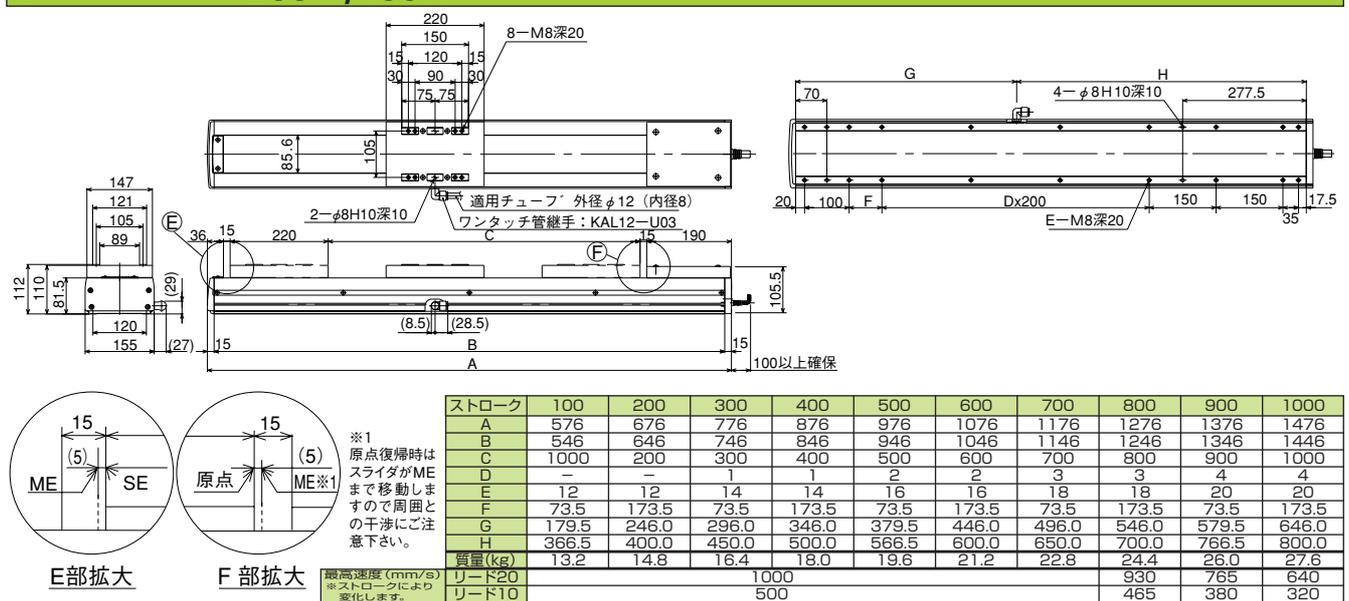
S(小型)タイプ(60W)



M(中型)タイプ(100W/200W)



L(大型)タイプ(200W/400W)



商品カイト
ロボシシタ

単軸
ロボット

対
クリ
ンルム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ
ロボット

リ
ニア
サー
ボ
アク
チュ
エータ

超
小
型
電
動
アク
チュ
エータ

テ
ー
ブル
ト
ップ
アク
チュ
エータ

コ
ン
ト
ロー
ラ

イ
ン
フ
ォ
ー
メーション

RCP2CR

DSCR

SSCR

ISDCR/
ISPDCR

IX