

IA単軸ロボット

直線上の位置決め、搬送に

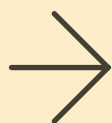
ISA/ISPA
ISDA/ISPDA
NS/IF/FS/RS/ZR



contents

特長	→ P.003
製品体系	→ P.005
仕様一覧	→ P.007
注意事項	→ P.009
IFモータ取付姿勢	→ P.011
RS選定の目安	→ P.012
型式項目説明	→ P.013

ISA/ISPA
ISDA/ISPDA
NS/IF/FS/RS/ZR



ダブルスライダモーメント資料	→ P.069
取付方法	→ P.071
システム構成	→ P.073
本体オプション	→ P.074
メンテ部品	→ P.076

ISA ISPA	標準(高精度) タイプ	小型	X軸タイプ	幅90mm	ISA (ISPA) -SXM	→P.015
			Y軸タイプ	幅90mm	ISA (ISPA) -SYM	→P.016
			Z(垂直)軸タイプ	幅90mm	ISA (ISPA) -SZM	→P.017
		中型	X軸タイプ	幅120mm	ISA (ISPA) -MXM-100	→P.018
			X軸ロングストロークタイプ	幅120mm	ISA (ISPA) -MXM-200	→P.019
			Y軸タイプ	幅120mm	ISA (ISPA) -MYM-100	→P.021
				幅120mm	ISA (ISPA) -MYM-200	→P.022
			Z(垂直)軸タイプ	幅120mm	ISA (ISPA) -MZM-100	→P.023
				幅120mm	ISA (ISPA) -MZM-200	→P.024
		大型	X軸タイプ	幅150mm	ISA (ISPA) -LXM-200	→P.025
				幅150mm	ISA (ISPA) -LXM-400	→P.026
			X軸ロングストロークタイプ	幅150mm	ISA (ISPA) -LXM-200	→P.027
				幅150mm	ISA (ISPA) -LXM-400	→P.028
			ダブルスライダタイプ	幅150mm	ISA (ISPA) -LXUWX-200	→P.029
				幅150mm	ISA (ISPA) -LXUWX-400	→P.030
			Y軸タイプ	幅150mm	ISA (ISPA) -LYM-200	→P.031
				幅150mm	ISA (ISPA) -LYM-400	→P.032
			Z(垂直)軸タイプ	幅150mm	ISA (ISPA) -LZM-200	→P.033
	幅150mm	ISA (ISPA) -LZM-400	→P.034			
超大型	X軸タイプ	幅198mm	ISA (ISPA) -WXM-600	→P.035		
		幅198mm	ISA (ISPA) -WXM-750	→P.036		
	X軸ロングストロークタイプ	幅198mm	ISA (ISPA) -WXM-600	→P.037		
	幅198mm	ISA (ISPA) -WXM-750	→P.038			
ISDA ISPDA	簡易防塵タイプ	小型	標準タイプ	幅94mm	ISDA (ISPDA) -S	→P.039
				幅125mm	ISDA (ISPDA) -M-100	→P.040
		中型	標準タイプ	幅125mm	ISDA (ISPDA) -M-200	→P.041
			ロングストロークタイプ	幅125mm	ISDA (ISPDA) -MX-200	→P.042
		大型	標準タイプ	幅155mm	ISDA (ISPDA) -L-200	→P.043
				幅155mm	ISDA (ISPDA) -L-400	→P.044
	ロングストロークタイプ	幅155mm	ISDA (ISPDA) -LX-200	→P.045		
		幅155mm	ISDA (ISPDA) -LX-400	→P.046		
NS	ナット回転型 タイプ	大型	水平仕様 シングルスライダ	幅145mm	NS-LXMS	→P.047
			水平仕様 マルチスライダ	幅145mm	NS-LXMM	→P.048
			水平仕様 中間サポート付	幅145mm	NS-LXMXS	→P.049
			垂直仕様 シングルスライダ	幅145mm	NS-LZMS	→P.050
			垂直仕様 マルチスライダ	幅145mm	NS-LZMM	→P.051
IF	ベルトタイプ	小型		幅90mm	IF-SA-60	→P.052
				幅90mm	IF-SA-100	→P.053
		中型		幅120mm	IF-MA-200	→P.054
				幅120mm	IF-MA-400	→P.055
FS	ベルトタイプ	スリム小型		幅40mm	FS-NM-60	→P.056
				幅40mm	FS-NM-100	→P.057
			ガイドモジュールタイプ	幅40mm	FS-NO	→P.058
		スリム中型		幅52mm	FS-WM-100	→P.059
				幅52mm	FS-WM-200	→P.060
			ガイドモジュールタイプ	幅52mm	FS-WO	→P.061
		スリム大型	高可搬タイプ	幅75mm	FS-LM-400	→P.062
			高速タイプ	幅75mm	FS-HM-400	→P.063
	ガイドモジュールタイプ	幅75mm	FS-LO	→P.064		
RS	ロータリータイプ	減速器付(ハーモニックドライブ)			RS-30	→P.065
					RS-60	→P.066
ZR	垂直/回転 一体型タイプ	小型			ZR-S	→P.067
		中型			ZR-M	→P.068

IA単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

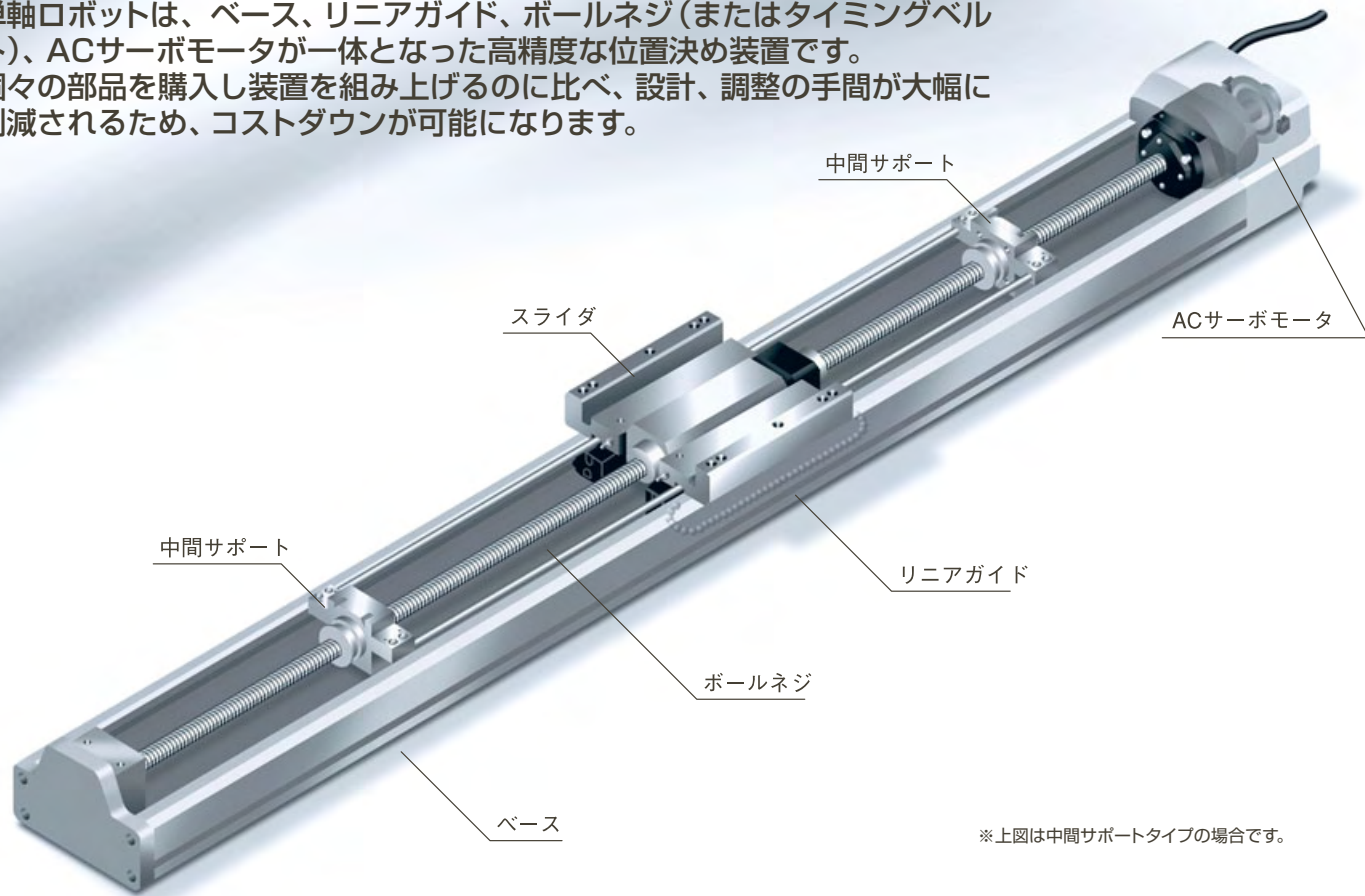
防滴対応

直交
ロボットテーブルトップ型
ロボットIXスカラ
ロボット超小型電動
アクチュエータ

ソフトウェア

技術資料
インフュージョン

単軸ロボットは、ベース、リニアガイド、ボールネジ(またはタイミングベルト)、ACサーボモーターが一体となった高精度な位置決め装置です。個々の部品を購入し装置を組み上げるのに比べ、設計、調整の手間が大幅に削減されるため、コストダウンが可能になります。



※上図は中間サポートタイプの場合です。

1 豊富なバリエーション

高精度・高荷重に対応したボールネジタイプ、長ストローク高速搬送が可能なナット回転タイプ/ベルトタイプ、360度の位置決めが可能な回転軸等、様々な用途に対応可能な豊富なバリエーションを揃えています。

【仕様一覧】

動作方式	ボールネジ、ナット回転型ベルト、回転軸
モータ出力	60W~750W
ストローク	50mm~3000mm
最高速度	2400mm/sec
可搬質量	水平最大150kg/垂直最大60kg

2 X・Y・Zの専用軸を用意

ISA/ISPAシリーズには、水平、横立て、垂直、それぞれの設置方向に適した専用軸をご用意しました。

X軸タイプ(SXM, MXM, LXM他)

- ・上面からの小物部品等の本体内侵入を防ぐ専用カバー
- ・本体取付はカバーを開けて上側からボルトにて固定が可能



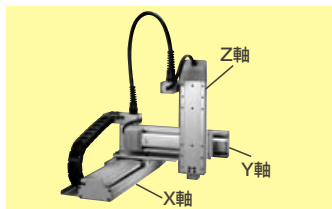
Y軸タイプ(SYM, MYM, LYM他)

- ・横立て取付した場合に、上側からの小物部品等の本体侵入を防ぐカバー形状を採用。



Z軸タイプ(SZM, MZM, LZM他)

- ・垂直使用を前提に、スライダ落下防止用ブレーキを標準装備。
- ・X軸タイプとはベース裏面(本体取付部)の取付穴が異なります。(スライダを固定し本体を上下させる場合にベース面への物の取付が容易になっています)



注意事項

IFシリーズ RS
モータ取付姿勢/選定の目安

型式項目説明

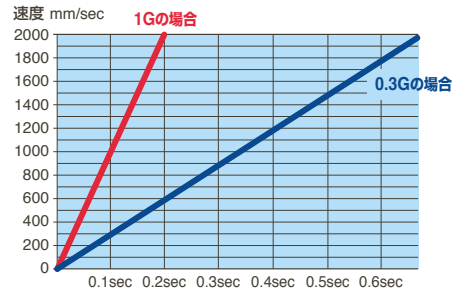
3 最大加速度が1G (9800mm/sec²) にアップ

従来ISPシリーズのみ可能だった**最大1G**の加減速度を、ISA/ISPAどちらのシリーズも可能としました。これにより、従来サイクルタイム短縮のため高加減速仕様が
必要な場合、ISPシリーズしか選択肢がなかったのが標準仕様でも対応可能となり、**コストダウン**が可能となりました。

※ 2000mm/secまで加速する場合、0.3Gと1Gでは約0.5秒も1Gの方が早く到達します。(右グラフ参照)

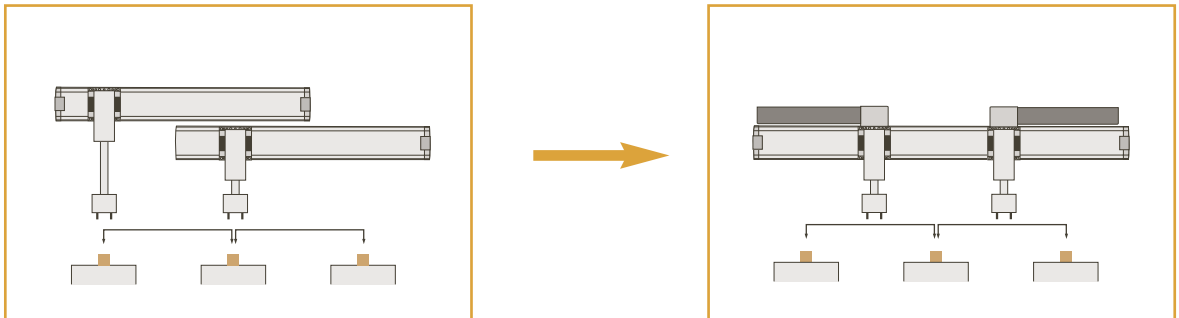
加減速度は速度の変化率を表します。1Gは9800mm/sec²つまり1秒間に9800mm/secまで加速(又は減速)出来る能力です。

■ 1Gと0.3Gの加速時間比較



4 省スペース化が可能なマルチスライダタイプ

ナット回転型タイプのNSシリーズに、2つのスライダを別々に動作可能なマルチスライダタイプを設定しました。部品の搬送等で、2セットのY軸が必要な場合に、マルチスライダなら1軸で対応が可能となり設置スペースの省スペース化とコストダウンが可能になりました。



5 垂直動作と回転動作が1台で可能なZRシリーズ

ワークの向きを変えて搬送する動作の場合、従来はZ軸と回転軸を組み合わせで使用していましたが、ZRシリーズは1台で垂直と回転動作が可能となり、また最高速度が大幅にアップしているため省スペース化とサイクルタイムの短縮が可能となりました。

6 お客様の制御方式に合わせてコントローラを選択が可能

コントローラは下記の3つのパターンから選択が可能です。

1 プログラムで動作	2 ポジションナー動作	3 パルス列で動作
X-SEL SSEL	SCON	SCON
 P659	 P625	 P625
 P647		

ボールネジ駆動

ISA/ISPAシリーズ

ISAはボールネジで最大2500ストロークを実現した中間サポートタイプを含め、豊富な種類を用意したスタンダードモデルです。
ISPAは繰返し精度に優れたC5相当ネジ採用のハイスベック型です。

小型

ISA/ISPA-SXM



P15

ISA/ISPA-SYM



P16

ISA/ISPA-SZM



P17

大型

ISA/ISPA-LXM-200
ISA/ISPA-LXM-400

P25、26

ISA/ISPA-LXMX-200
ISA/ISPA-LXMX-400

P27、28

ISA/ISPA-LXUWX-200
ISA/ISPA-LXUWX-400

P29、30

中型

ISA/ISPA-MXM-100



P18

ISA/ISPA-MXM-200



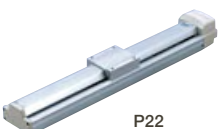
P19

ISA/ISPA-MYM-100



P21

ISA/ISPA-MYM-200



P22

ISA/ISPA-MZM-100



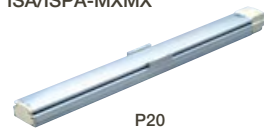
P23

ISA/ISPA-MZM-200



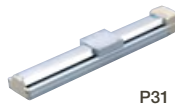
P24

ISA/ISPA-MXMX



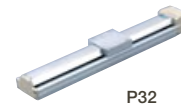
P20

ISA/ISPA-LYM-200



P31

ISA/ISPA-LYM-400



P32

ISA/ISPA-LZM-200



P33

ISA/ISPA-LZM-400



P34

超大型

ISA/ISPA-WXM-600
ISA/ISPA-WXM-750

P35、36

ISA/ISPA-WXMX-600
ISA/ISPA-WXMX-750

P37、38

ISDA/ISPDAシリーズ

ISDAは内部への異物混入を防止するISAシリーズの簡易防塵タイプです。ISPDAはISDAの高精度仕様（繰返し位置決め精度±0.01mm）です。

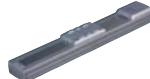
小型

ISDA/ISPDA-S



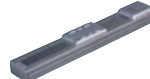
P39

中型

ISDA/ISPDA-M-100
ISDA/ISPDA-M-200

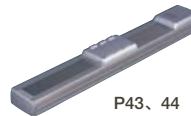
P40、41

ISDA/ISPDA-MX-200



P42

大型

ISDA/ISPDA-L-200
ISDA/ISPDA-L-400

P43、44

ISDA/ISPDA-LX-200
ISDA/ISPDA-LX-400

P45、46

注意事項

IFシリーズ RS
モータ取付姿勢/選定の目安

型式項目説明

ボールネジ駆動(ナット回転型)

NSシリーズ NSはナット回転駆動のため、長ストロークでも高速動作が可能でさらに1軸上で2つのスライダを別々に動作することも可能です。

大型シングルスライダ

NS-LXMS
NS-LXMXS
NS-LZMS



P47、49、50

大型マルチスライダ

NS-LXMM
NS-LZMM



P48、51

ベルト駆動

IFシリーズ

ベルト駆動の標準タイプです。高剛性・高速性を実現しました。

小型

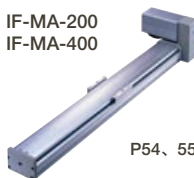
IF-SA-60
IF-SA-100



P52、53

中型

IF-MA-200
IF-MA-400



P54、55

FSシリーズ

本体をスリムにして設置性を高めたベルト駆動ロボットです。

幅40mm

FS-NM-60
FS-NM-100



P56、57

幅52mm

FS-WM-100
FS-WM-200



P59、60

幅75mm

FS-LM-400
FS-HM-400



P62、63

回転軸

RSシリーズ 全ての単軸・多軸ロボットとの組み合わせが可能な回転軸です。

RS-30
RS-60



P65、66

垂直/回転一体型

ZRシリーズ 1台で垂直動作と回転動作を可能にした省スペース型ユニットです。

ZR-S
ZR-M



P67、68

特長

製品体系

IA単軸ロボットシリーズ

仕様一覧表

- IA単軸ロボット
- リニアサーボアクチュエータ
- クリーンルーム対応
- 防滴対応
- 直交ロボット
- テールフック型ロボット
- 1Xスカラロボット
- 超小型電動アクチュエータ
- コンタローブ
- 技術支援センター

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)(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	
																											水平 (kg)	垂直 (kg)					
	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								
P15	960																										12	3	60	16	ISA (ISA) -SXM-□-60-16-□□□□	P15	
	480																										25	6		8	ISA (ISA) -SXM-□-60-8-□□□□		
	240																											50		14	4		ISA (ISA) -SXM-□-60-4-□□□□
P16	960																										12	3	60	16	ISA (ISA) -SYM-□-60-16-□□□□	P16	
	480																										25	6		8	ISA (ISA) -SYM-□-60-8-□□□□		
	240																											50		14	4		ISA (ISA) -SYM-□-60-4-□□□□
P17	480																										-	6	60	8	ISA (ISA) -SZM-□-60-8-□□□□-B	P17	
	240																										-	14		4	ISA (ISA) -SZM-□-60-4-□□□□-B		
	1800	120	104	880																								12		-	30		ISA (ISA) -MXM-□-100-30-□□□□
P18	1200	880	686	570																							20	5	100	20	ISA (ISA) -MXM-□-100-20-□□□□	P18	
	600	430	345	280																						40	9	10		ISA (ISA) -MXM-□-100-10-□□□□			
	300	215	170	140																							80	19		5	ISA (ISA) -MXM-□-100-5-□□□□		
P19	1800	120	104	880																							25	6	200	30	ISA (ISA) -MXM-□-200-30-□□□□	P19	
	1200	880	686	570																						40	9	20		ISA (ISA) -MXM-□-200-20-□□□□			
	600	430	345	280																						80	19	10		ISA (ISA) -MXM-□-200-10-□□□□			
P20																											25	-	200	30	ISA (ISA) -MXMX-□-200-30-□□□□	P20	
																										40	-	20		ISA (ISA) -MXMX-□-200-20-□□□□			
	1800	120	104	880																							12	-		30	ISA (ISA) -MYM-□-100-30-□□□□		
P21	1200	880	686	570																							20	5	100	20	ISA (ISA) -MYM-□-100-20-□□□□	P21	
	600	430	345	280																						40	9	10		ISA (ISA) -MYM-□-100-10-□□□□			
	300	215	170	140																						80	19	5		ISA (ISA) -MYM-□-100-5-□□□□			
P22	1800	120	104	880																							25	6	200	30	ISA (ISA) -MYM-□-200-30-□□□□	P22	
	1200	880	686	570																						40	9	20		ISA (ISA) -MYM-□-200-20-□□□□			
	600	430	345	280																						80	19	10		ISA (ISA) -MYM-□-200-10-□□□□			
P23	600	430	345	280																						-	9	100	10	ISA (ISA) -MZM-□-100-10-□□□□-B	P23		
	300	215	170	140																					-	19	5		ISA (ISA) -MZM-□-100-5-□□□□-B				
	600	430	345	280																						-	19		200	10		ISA (ISA) -MZM-□-200-10-□□□□-B	
P25	1200	920	765	645	550																						40	9	200	20	ISA (ISA) -LXM-□-200-20-□□□□	P25	
	600	460	380	320	270																					80	19	10		ISA (ISA) -LXM-□-200-10-□□□□			
	2400	1840	1530	1230	1100																						40	9		400	40		ISA (ISA) -LXM-□-400-40-□□□□
P26	1200	920	765	645	550																						80	19	400	20	ISA (ISA) -LXM-□-400-20-□□□□	P26	
																											40	-		200	20		ISA (ISA) -LXMX-□-200-20-□□□□
																											40	-		400	40		ISA (ISA) -LXMX-□-400-40-□□□□
P28	1200	1130	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340												80	-	400	20	ISA (ISA) -LXMX-□-400-20-□□□□	P28		
																											80		-	200		20	ISA (ISA) -LXMX-□-400-20-□□□□
																											40		-	200		20	ISA (ISA) -LXUWX-□-200-20-□□□□
P29	1200	1130	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340												40	-	400	40	ISA (ISA) -LXUWX-□-400-40-□□□□	P29		
																										40	-		200	20		ISA (ISA) -LXUWX-□-400-20-□□□□	
																											80		-	400		20	ISA (ISA) -LXUWX-□-400-20-□□□□
P31	1200	920	765	645	550																						40	9	200	20	ISA (ISA) -LYM-□-200-20-□□□□	P31	
	600	460	380	320	270																					80	19	10		ISA (ISA) -LYM-□-200-10-□□□□			
	2400	1840	1530	1230	1100																						40	9		400	40		ISA (ISA) -LYM-□-400-40-□□□□
P32	1200	920	765	645	550																						80	19	400	20	ISA (ISA) -LYM-□-400-20-□□□□	P32	
	600	460	380	320	270																					-	19	200		10	ISA (ISA) -LZM-□-200-10-□□□□-B		
	600	460	380	320	270																					-	39	400		10	ISA (ISA) -LZM-□-400-10-□□□□-B		
P35	2400	1840	1530	1230	1100	950																					60	14	600	40	ISA (ISA) -WXM-□-600-40-□□□□	P35	
	1200	920	765	645	550	475																				120	29	20		ISA (ISA) -WXM-□-600-20-□□□□			
	600	460	380	320	270	235																				150	60	10		ISA (ISA) -WXM-□-600-10-□□□□			
P36	2000																										60	14	750	50	ISA (ISA) -WXM-□-750-50-□□□□	P36	
	1250																									120	29	25		ISA (ISA) -WXM-□-750-25-□□□□			
																											60	-		600	40		ISA (ISA) -WXM-□-600-40-□□□□
P37																											120	-	600	20	ISA (ISA) -WXM-□-600-20-□□□□	P37	
																										60	-	50		ISA (ISA) -WXM-□-750-50-□□□□			
																											60	-		750	25		ISA (ISA) -WXM-□-750-25-□□□□
P38																											120	-	750	25	ISA (ISA) -WXM-□-750-25-□□□□	P38	

(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(P9参照)で動作させた場合の値です。

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

↑Xスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ






ソフトローリ

技術資料
ダウンロード

注意事項

IFシリーズ RS
モータ取付姿勢/選定の目安

型式項目説明

	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)(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		
		100~500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700~2000	2100~2500	3000	水平 (kg)	垂直 (kg)						
ISDA		800	760														12	3	60	16	ISDA (ISPDA) -S-□-60-16-□□□□	P39		
		400	380														25	6		8	ISDA (ISPDA) -S-□-60-8-□□□□			
		200	180														50	14		4	ISDA (ISPDA) -S-□-60-4-□□□□			
				1000	915	735	600	500										20	5	100	20	ISDA (ISPDA) -M-□-100-20-□□□□	P40	
				500	455	365	300	250										40	9		10	ISDA (ISPDA) -M-□-100-10-□□□□		
				250	225	180	150	125										80	19		5	ISDA (ISPDA) -M-□-100-5-□□□□		
				1000	915	735	600	500										40	9	200	20	ISDA (ISPDA) -M-□-200-20-□□□□	P41	
				500	455	365	300	250										80	19		10	ISDA (ISPDA) -M-□-200-10-□□□□		
									1000					950	800	700		40	-		20	ISDA (ISPDA) -MX-□-200-20-□□□□		
				1000	930	765	640	545	465									40	9	200	20	ISDA (ISPDA) -L-□-200-20-□□□□	P43	
				500	465	380	320	270	230									80	19		10	ISDA (ISPDA) -L-□-200-10-□□□□		
				1000	930	765	640	545	465									80	19		400	20		ISDA (ISPDA) -L-□-400-20-□□□□
								1000					950	830		40	-	200	20	ISDA (ISPDA) -LX-□-200-20-□□□□	P45			
								1000				950	830		80	-	400		20	ISDA (ISPDA) -LX-□-400-20-□□□□				
NS																	40	-	400	40	NS-LXMS-□-400-40-□□□□	P47		
																		80		-	20		NS-LXMS-□-400-20-□□□□	
																		40		-	40		NS-LXMM-□-400-40-□□□□	
																		80		-	20		NS-LXMM-□-400-20-□□□□	
																		2400	40	-	400	40	NS-LXMXS-□-400-40-□□□□	P49
																		1300	80	-		20	NS-LXMXS-□-400-20-□□□□	
																		1000	-	16		20	NS-LZMS-□-400-20-□□□-B	
																		1300	-	16		20	NS-LZMM-□-400-20-□□□-B	
IF																	5	-	60	60	IF-SA□□□-60-□□□□	P52		
																	10	-		100	IF-SA□□□-100-□□□□			
																	20	-		200	IF-MA□□□-200-□□□□			
																	40	-		400	IF-MA□□□-400-□□□□			
FS																	2	-	60	60	FS-11NM-□-60-□□□□	P56		
																	5~9	-		60	FS-12NM-□-60-□□□□			
																	3	-		100	100		FS-11NM-□-100-□□□□	
																	9~15	-			100		FS-12NM-□-100-□□□□	
																		3	-	100	100	FS-11WM-□-100-□□□□	P59	
																	9~15	-	100		FS-12WM-□-100-□□□□			
																		6	-	200	200	FS-11WM-□-200-□□□□	P60	
																	18~30	-	200		FS-12WM-□-200-□□□□			
																		15	-	400	400	FS-11LM-□-400-□□□□	P62	
																	28~60	-	400		FS-12LM-□-400-□□□□			
																2000	10	-	400	400	FS-11HM-□-400-□□□□	P63		
															2000	20~40	-	400		FS-12HM-□-400-□□□□				
ZR		1005															-	1 (3)	100	16	ZR-S-□-100-16-150	P67		
		1256																-	2 (6)	200	20	ZR-M-□-200-20-200	P68	

(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(P9参照)で動作させた場合の値です。
 (注3)ZRユニットのストロークと最高速度はZ軸の速度です。可搬質量の()内は加減速度0.1Gの場合です。

特長

製品体系

仕様一覧表

カタログスペックの注意点

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 単軸ロボットシリーズは、スライダ(アーム)に搭載する物の質量が変化しても、最高速度は一定です。
- ② 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。
- ③ 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。
- ④ 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。
(500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)
- ⑤ 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・収束の時間も考慮して下さい
(移動時間の計算方法は巻末-9 をご参照下さい)
- ⑥ 速度は、プログラム上で、1mm/sec毎の設定が出来ます。

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=2940 mm/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0.3G(リードが4mm、5mmのタイプは0.15G)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、ISA/ISPA/ISDA/ISPDAシリーズが1G、それ以外のシリーズが0.3Gです。
ISA/ISPA/ISDA/ISPDAシリーズで加減速度を0.3G以上にした場合、最大可搬質量は低下します。
(詳細は巻末-10 をご覧下さい)
- ④ 加速度はプログラム上で、0.01G毎の設定が出来ます。

取付姿勢

中間サポート付きタイプ[ISA (ISPA)-MXMX/LXMX/LXUWX/WXMX、ISDA (ISPDA)-MX/LX、NS-LXMXS]はその構造上の理由から、垂直及び水平横立てでの使用は出来ません。

ベルトタイプ(IF、FS)はブレーキの設定がありませんので、垂直での使用は出来ません。またロングストローク(1300mm以上)の軸を天吊で使用した場合、本体のカバー(スクリューカーバー)が下に垂れてスライダに取付けたプレートと接触する場合がありますので、そのような使用の際は事前に弊社営業にご相談下さい。

デューティー

弊社アクチュエータは原則として、デューティー 50%以内でご使用下さい。

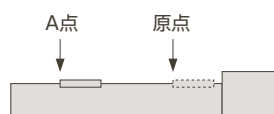
$$\text{デューティー(\%)} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間} + \text{停止時間}} \times 100$$

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。

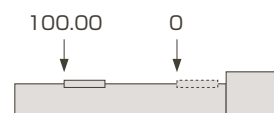
繰り返し位置決め精度

同一のポイントへ、繰り返し位置決めを行った場合の、停止位置の精度のばらつき。



絶対位置決め精度

座標値で指定された任意の位置決めポイントに、位置決めを行った場合の、座標値と実測値の差。



カタログスペックの注意点

原点

原点は標準仕様がモータ側、原点逆仕様が反モータ側に設定されます。

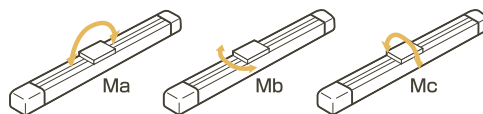
<ご注意下さい>

- ・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。
- ・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。
- ・原点方向を変更するには返却調整が必要です。

静的許容負荷モーメント
動的許容負荷モーメント
(Ma、Mb、Mc)

静的許容モーメントは、アクチュエータが停止状態で一時的に許容出来るモーメントの数値です。動的許容モーメントは、アクチュエータの走行寿命を10,000kmに設定した場合に許容出来るモーメントの数値です。詳細は巻末-5の技術資料をご参照下さい。

スライダタイプモーメント方向



寿命

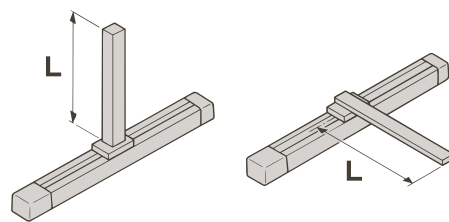
アクチュエータの寿命は使用条件によって大きく変化しますが、スライダタイプの場合はガイドの寿命がひとつの目安となります。ガイドは許容負荷モーメント値で使用すれば10,000kmが寿命の目安となりますが、実際にかかるモーメント負荷が許容モーメント値より軽ければ寿命が延びますし、逆に許容モーメント値を超えて使用した場合寿命は短縮します。よって寿命を延ばすためにも、出来るだけ余裕をみた条件でご使用されることをお勧めします。

ブレーキ

アクチュエータを垂直設置で使用する場合は、電源OFFまたは非常停止が入った場合にスライダ(ロッド)が下降して装置を壊さない様に、ブレーキ(オプション)をご指定下さい。但しブレーキ付タイプは、コントローラと接続してブレーキ解除を行わないとスライダ(ロッド)が動きませんので、取付の際はご注意ください。

張り出し負荷長(L)

ワークやブラケット等をアクチュエータ・スライダ中心からオフセットして取り付けた場合に、アクチュエータが円滑に動作出来るオフセット量の目安です。各機種の許容値を超えて使用した場合、振動や収束時間の遅れが出る場合がありますので、必ず許容値内でご使用ください。



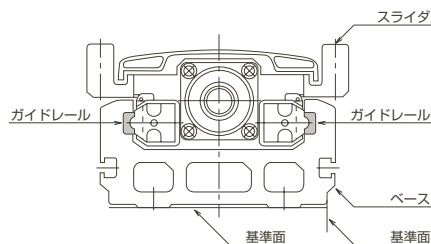
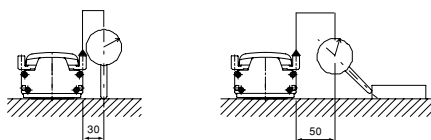
本体精度

単軸ロボットシリーズの本体精度は下記の通りです。※FS,ZR,RSシリーズは除く
また、本体のベース側面と下面はスライダの走りに対する基準面となっていますので、本体取付時の平行の目安にご使用下さい。

本体取付面(ベース下面)と搬送物取付面(上面)との平行度
±0.05mm以下/m



フレーム取付時の平行度(平滑面上*1に固定した場合)
±0.05mm以下/m



条件 上記値は20℃における値です。 ※1 平面度0.05mm以下/m。

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
対応
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
Iメスカラ
アクチュエータ
超小型電動
コントローラ
技術資料
インクジェット

特長

製品体系

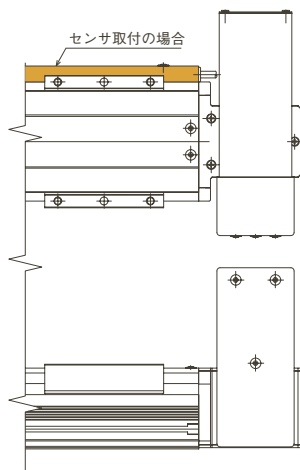
仕様一覧表

IFシリーズ モータ取付姿勢

モータ、減速器の位置はアクチュエータの設置状態により、下図に示す様に6種類のタイプに変更可能です。これにより、設置環境に合わせたモータ位置の変更が可能です。尚モータ横付き、モータ下付きの場合、モータの位置はスライダよりも低くなりますのでワーク干渉の心配はありません。又、オプションでクリープセンサ(C)、原点リミットスイッチ(L)を付ける場合、モータ取付方向がLの場合は標準(モータ側から見て右側、記号 C、L)、Rの場合は勝手違い(モータ側から見て左側、記号 CL、LL)となります。

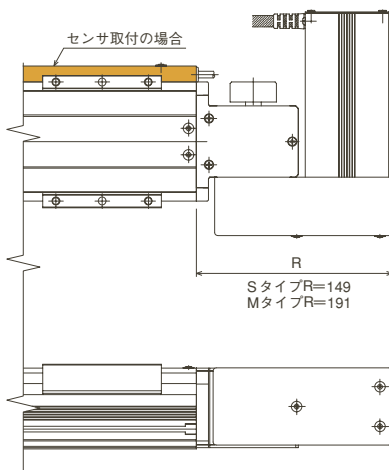
標準タイプ

■タイプ：1L



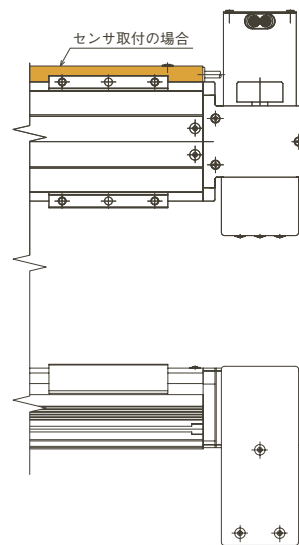
モータ横付き

■タイプ：2L



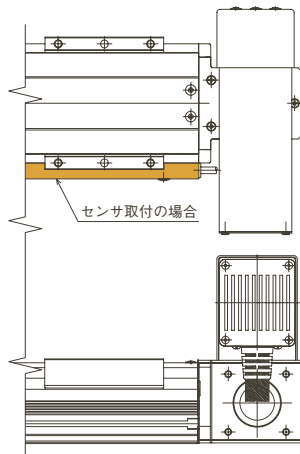
モータ下付き

■タイプ：3L



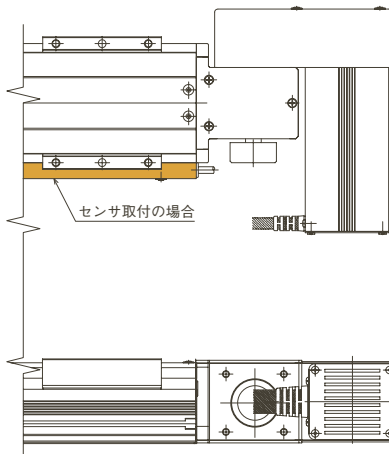
標準タイプ

■タイプ：1R



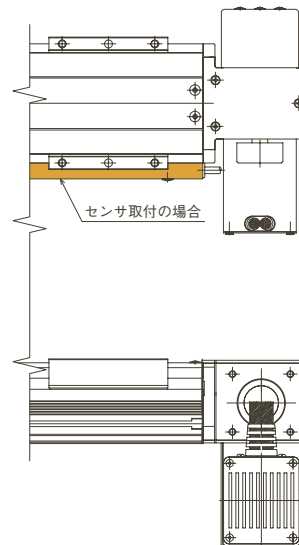
モータ横付き

■タイプ：2R



モータ下付き

■タイプ：3R



1A単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

1Xスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

注意事項

IA単軸ロボットシリーズ
IFシリーズ RS
モータ取付姿勢/選定の目安

型式項目説明

IA単軸
ロボット
リアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テーブルトップ型
ロボット
↑Xスカラ
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
ダウンロード

回転軸 (RSシリーズ、ZRユニット) 選定の目安

機種選定をする場合、動作や取付ける積載物等の負荷などから、次の点を考慮して決定します。

●各機種の速度と負荷イナーシャ

使用方法により必要な動作速度を求め、次に主軸先端に取付けるアーム・チャック等の重量と形状から負荷イナーシャを求め、カタログの負荷イナーシャで示された値が、この求めた負荷イナーシャより大きな機種をお使い下さい。

型 式	RS-30W		RS-60W	
減 速 比	1/50	1/100	1/50	1/100
定 格 速 度 (度/S)	360	180	360	180
負荷イナーシャkg・m ² (kgf・cm・S ²)	0.058 (0.59)	0.23 (2.35)	0.11 (1.1)	0.42 (4.3)

●モータの負荷容量と負荷イナーシャ

負荷イナーシャは、質量、形状によって定まる物体固有の値、 $J = \int r^2 dM$ で求められ、簡単な形状のものは、 $J = MK^2$ で表されます。RSシリーズ(ロータリーアクチュエータ)は、積載物に回転力を与え、その結果、積載物を回転運動させるアクチュエータです。その回転力を表すのはトルクが用いられ、トルクは力のモーメントとも呼ばれます。直線運動と回転運動を比較しますと、直線運動では、質量(慣性)に力を加えると、力の方向に加速度を生じます。

$$F = M \cdot \alpha \quad F: \text{力} \quad N \text{ (kgf)}$$

$$M: \text{質量} \quad \text{kg}$$

$$\alpha: \text{加速度} \quad \text{cm/s}^2$$

回転力では、この力、質量、加速度の関係が、トルク、負荷イナーシャ、角加速度になります。すなわち、負荷イナーシャを持つ物体にトルクを加えると、角加速度を生じます。従って、ロータリーアクチュエータでは積載負荷容量をこの負荷イナーシャで表します。

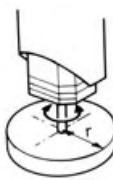
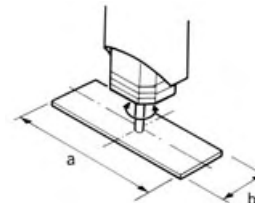
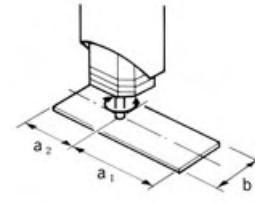
$$T = J \cdot \omega \quad T: \text{トルク} \quad N \cdot m \text{ (kgf} \cdot \text{cm)}$$

$$J: \text{負荷イナーシャ} \quad \text{kg} \cdot \text{m}^2 \text{ (kgf} \cdot \text{cm} \cdot \text{s}^2)$$

$$\omega: \text{角加速度} \quad \text{rad/s}^2$$

●代表的形状の負荷イナーシャの算出方法

負荷イナーシャJの算出/J: 負荷イナーシャkg・m² M: 負荷質量kg g: 重力速度9.8m/s²

①円柱 (薄い円板を含む)	②薄い長方形 (直方体)	③薄い長方形板 (直方体)
回転軸の位置: 中心軸	回転軸の位置: 板の重心を通り、板に垂直(板を厚くした直方体のときも同じ)	回転軸の位置: 板に垂直で一端を通る
		
$J = M \cdot \frac{r^2}{2}$	$J = M \cdot \frac{a^2 + b^2}{12}$	$J = M_1 \cdot \frac{4a_1^2 + b^2}{12} + M_2 \cdot \frac{4a_2^2 + b^2}{12}$

RSシリーズラインナップ



RS-60W

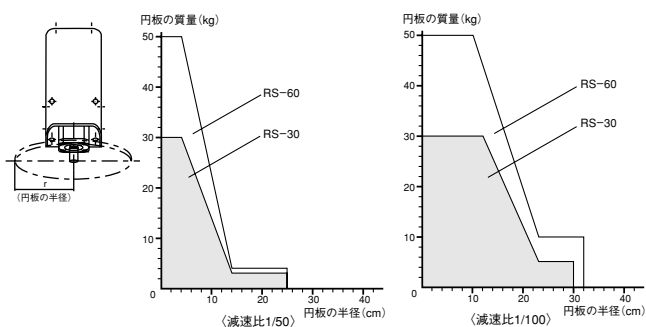


RS-30W

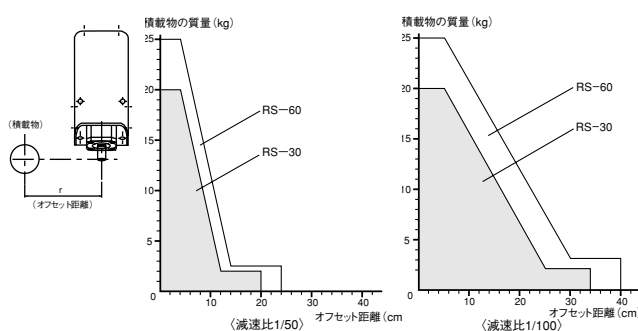
●機種選定のため

回転軸出力シャフトにかかる積載物の荷重の状態により、次の図表をめやすに機種を選定します。

A 回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合



B 回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合

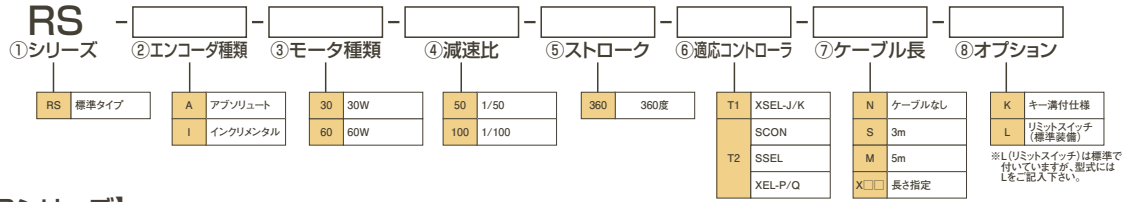


注意事項

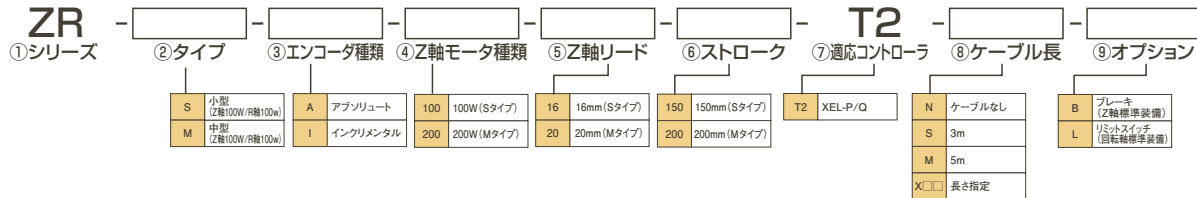
IFシリーズ RS
モータ取付姿勢/選定の目安

IA単軸ロボットシリーズ
型式項目説明

【RSシリーズ】



【ZRシリーズ】



① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

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
- I: インクリメンタルタイプ

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。
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。
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。
(単位はmmです)

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 X08: 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-23~26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、アルファベット順にご記入下さい。(例 AQ-B-L-NM)

AQ : 【AQシール】

ボールネジ及びガイドの摺動部に潤滑油を供給するユニットです。(FSシリーズは設定なし)

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。

K : 【キー溝付き仕様】RSシリーズで出力軸にキー溝を追加する場合に表記します。

L : 【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原点リミットスイッチです。

LL : 【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。

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)

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に反対にします。

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)

SR : 【スライダ部ローラー仕様】スライダのステンレスシート押さえ部にローラーを使用した仕様です。

W : 【ダブルスライダ仕様】IF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。(他シリーズも特注で対応可能です)

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

↑Xスカラ
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

ISA-SXM 単軸ロボット 小型X軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPA-SXM 単軸ロボット 小型X軸タイプ 本体幅90mm 60W 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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A: アブソリュート I: インクリメンタル	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm 5 600:600mm (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13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) (注1)	速度 (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)				定格推力(N)
						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	
ISA[ISPA]-SXM-11-60-16-2-3-4-5	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100~600	1~960	0.3	1.0	0.3	0.7	12	3.5	3	2	63.7
8			1~480		0.3	0.6	0.3	0.5	25	12	6	5	127.4	
4			1~240		0.15	0.5	0.15	0.3	50	30	14	12	254.8	

※上記型式の11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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリープセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

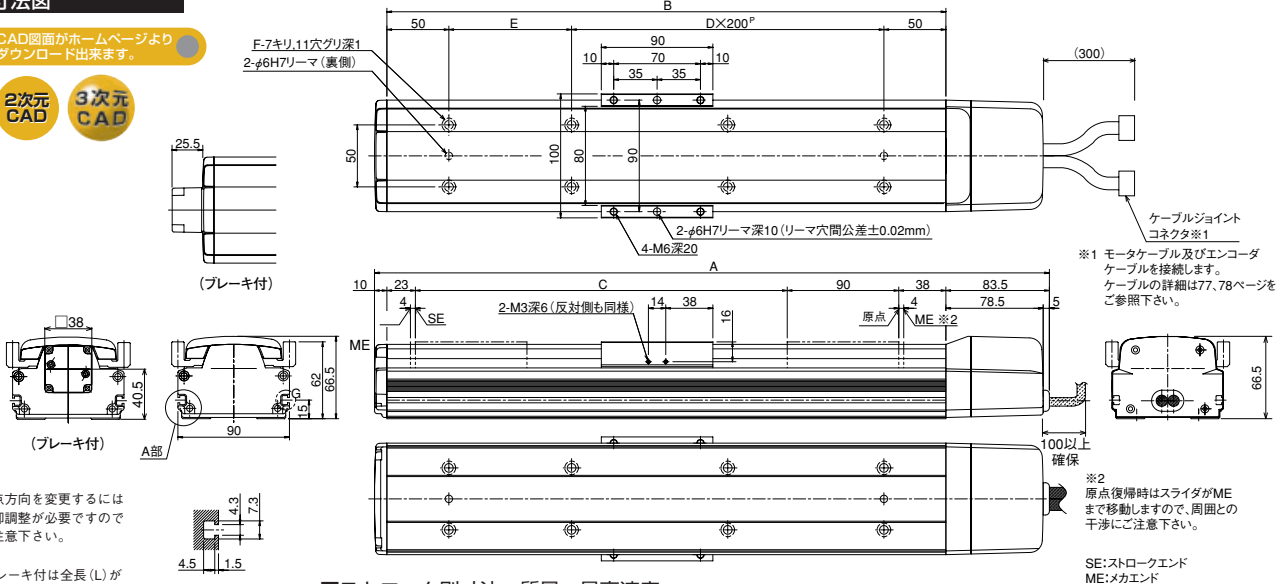
共通仕様

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φ12mm 転造C10 [転造C5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: 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
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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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 3次元 CAD



※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。

※ブレーキ付は全長(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。

■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	
A	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	
E	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	
F	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	
質量(kg)	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	
最高速度 (mm/s)	リード16						960					
※ストロークにより変化します。	リード8						480					
	リード4						240					

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P647
SSEL	2軸				
SCON	1軸				



(注1)50毎ストロークは標準設定です。
 (注2)加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注3,4,5)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (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単位でお願いします。(例、X08=8m)

ISA-SYM 単軸ロボット 小型Y軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状
ISPA-SYM 単軸ロボット 小型Y軸タイプ 本体幅90mm 60W 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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:7ブリアストロ I:インクリメンタル	60:60W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	100:100mm 50:50mm	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13ページをご参照下さい。

型式/スペック

※1.0G=980mm/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) (注1)	速度 (mm/s)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-SYM-①-60-16-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100~600	1~960	0.3	1.0	0.3	0.7	12	3.5	3	2	63.7
8			1~480		0.3	0.6	0.3	0.5	25	12	6	5	127.4	
4			1~240		0.15	0.5	0.15	0.3	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

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φ12mm 転造C10【転造C5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: 28.4N・m Mb: 40.2N・m Mc: 32.8N・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
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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

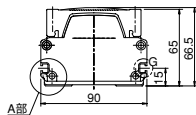
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

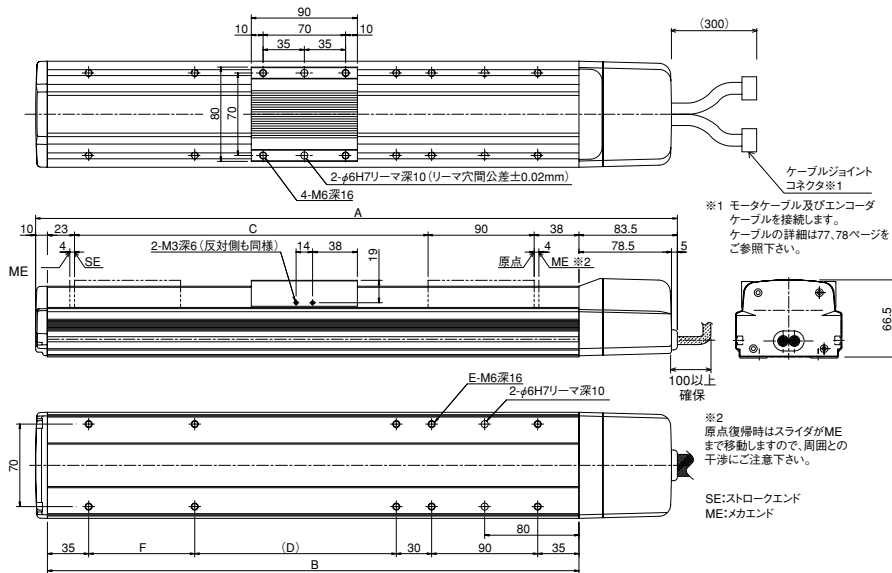
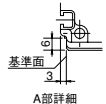
2次元 CAD 3次元 CAD

※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。

※ブレーキ付は全長(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。



G部 ベース溝詳細



■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
A	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	61	21	71	121	171	221	271	321	371	421	471
E	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
F	-	90	90	90	90	90	90	90	90	90	90
質量 (kg)	2.8	3.2	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード16	960									
	リード8	480									
	リード4	240									

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625
			ポジションナー パルス列制御		



(注1)50毎ストロークは標準設定です。
 (注2)加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注3,4,5)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA, ISPA共通です。
 (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単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISA-SZM 単軸ロボット 小型垂直軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPA-SZM 単軸ロボット 小型垂直軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目	□	-	SZM	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□		
シリーズ	ISA標準仕様	ISPA高精度仕様	タイプ	エンコーダ種類	A:アブソリュート I:インクリメンタル	モータ種類	60:60W	リード	8: 8mm 4: 4mm	ストローク	100:100mm 500:500mm 600:600mm (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:無し S:3m M:5m X:長さ指定	オプション	下記オプション表参照



*型式項目の内容は13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) (注1)	速度 (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)
						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	
ISA[ISPA]-SZM-①-60-8-②-③-④-B-⑤	アブソリュート	60	8	100~600	1~480	垂直専用	0.3	0.5	垂直専用	6	5	127.4
ISA[ISPA]-SZM-①-60-4-②-③-④-B-⑤	インクリメンタル	60	4	100~600	1~240	垂直専用	0.15	0.3	垂直専用	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

*SZMタイプはブレーキ (B) が標準装備となります。

共通仕様

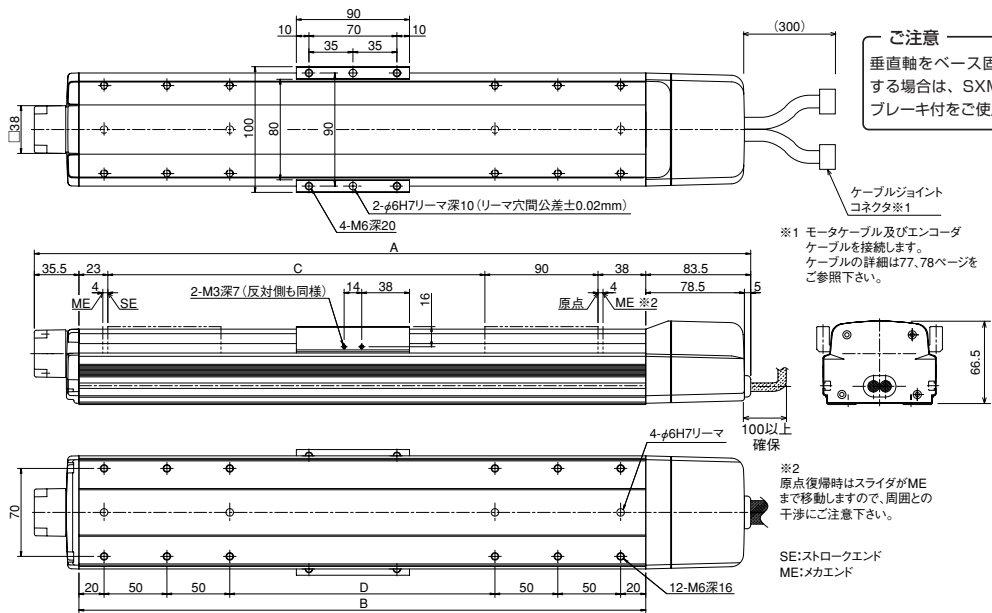
繰り返し位置決め精度 (注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注4)	ボールネジφ12mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注6)	Ma: 28.4N・m Mb: 40.2N・m Mc: 33.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注7)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X: □: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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 3次元 CAD

*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

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
A	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	11	61	111	161	211	261	311	361	411	461	511
質量 (kg)	3.0	3.4	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5
最高速度 (mm/s)	リード8						480				
※ストロークにより変化します。	リード4						240				

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P647
SSEL	2軸			→P625	
SCON	1軸			→P625	

*SZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。



(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注3、4、5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (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単位でお願いします。(例. X08=8m)

ISA-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸長スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレート形状

ISPA-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸長スライダタイプ 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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:7ビット増 I:インクリメンタル	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm 50 1000:1000mm (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13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) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-MXM-100-30-2-3-4-5	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100~1000	1~1800	0.3	1.0	-	-	12	4	-	-	56.2
ISA[ISPA]-MXM-100-20-2-3-4-5			20		1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	20	6	3.5	2	84.3
ISA[ISPA]-MXM-100-10-2-3-4-5			10		1~600	0.3	0.6	0.3	0.5	40	20	9	7	169.5
ISA[ISPA]-MXM-100-5-2-3-4-5			5		1~300	0.15	0.5	0.15	0.3	80	45	19	15	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ16mm 転道C10【転道C5相当】
ロストモーション (注6)	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7)	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
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X: □長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

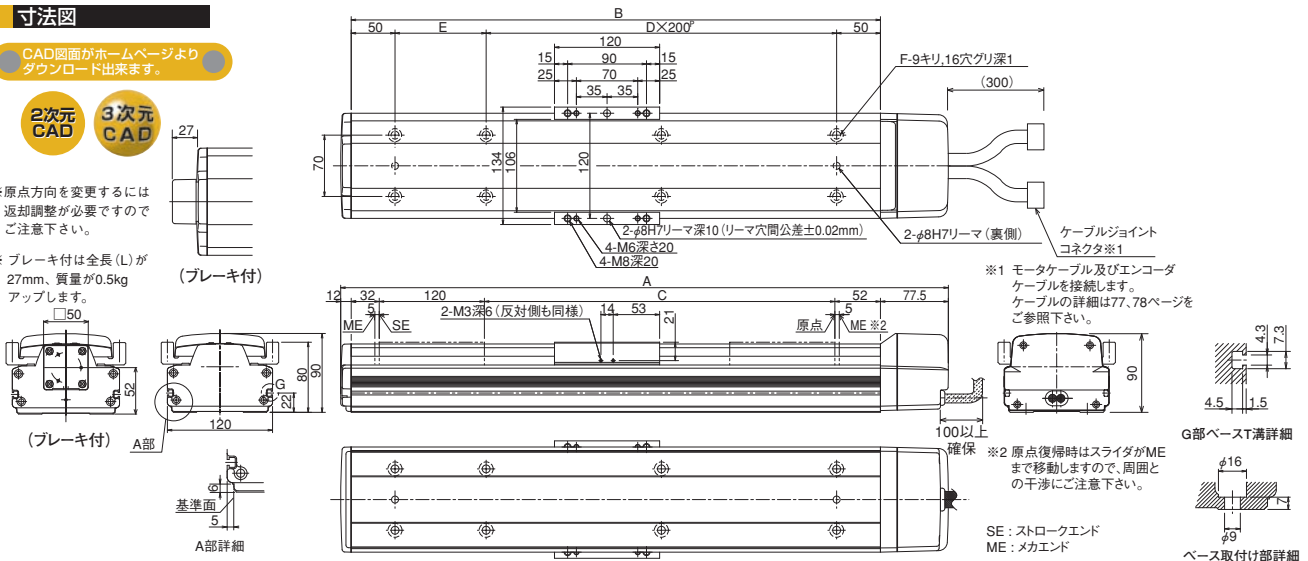
寸法図

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 3次元 CAD

*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。

*ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。



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		
A	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	643.5	693.5	743.5	793.5	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	1293.5		
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204		
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5		
E	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104		
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14		
質量(kg)	6.2	6.7	7.2	7.7	8.3	8.8	9.3	9.8	10.4	10.9	11.4	11.9	12.5	13.0	13.5	14.0	14.6	15.1	15.6		
最高速度 (mm/s) *ストロークにより変化します。	リード30													1800		1290		1045		860	
	リード20													1200		860		695		570	
	リード10													600		430		345		280	
	リード5													300		215		170		140	

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625

⚠ ご注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)

ISA-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPA-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目		□	—	MXM	—	□	—	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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション										
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 5 1000:1000mm (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13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) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-MXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100~1000	1~1800	0.3	1.0	0.3	1.0	25	10	6	2	113
20			1~1200		0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	5	169.5	
10			1~600		0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	15	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

共通仕様

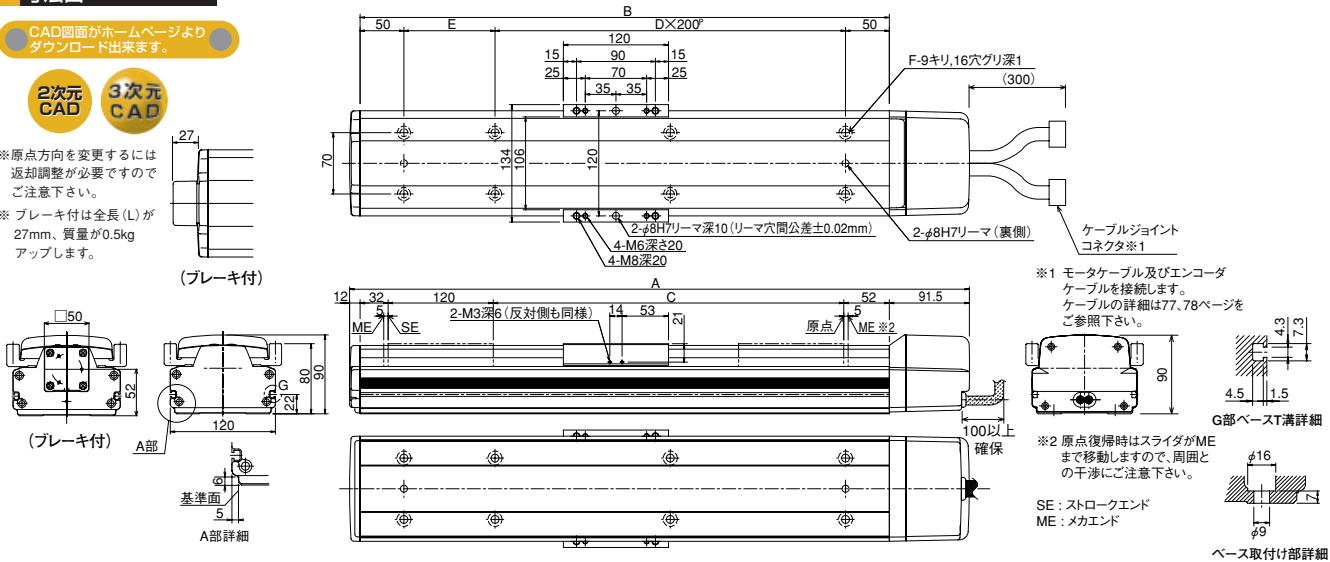
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X: □: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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 3次元 CAD

※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。
※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。



■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
A	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5	1207.5	1257.5	1307.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
質量(kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.7	9.2	9.7	10.2	10.8	11.3	11.8	12.3	12.9	13.4	13.9	14.4	15.0	15.5	16.0
最高速度 (mm/s)	リード30 1800												1290		1045		860		
※ストロークにより変化します。	リード20 1200												860		695		570		
	リード10 600												430		345		280		

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸				→P625

※SSELはポジションナバーレス制御



注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4、5、6) []内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)

ISA-MXXM 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPA-MXXM 単軸ロボット 中型X軸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

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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:77リニア増倍 I:インクリメンタル	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13ページをご参照下さい。

型式/スペック

※1.0G=980mm/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(注1) (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)
						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	
ISA[ISPA]-MXXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	30	800~2000	1~1800	0.3		水平専用	25		113	
ISA[ISPA]-MXXM-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.3		水平専用	40		169.5	

※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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

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φ16mm 転造C10【転造C5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: 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
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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

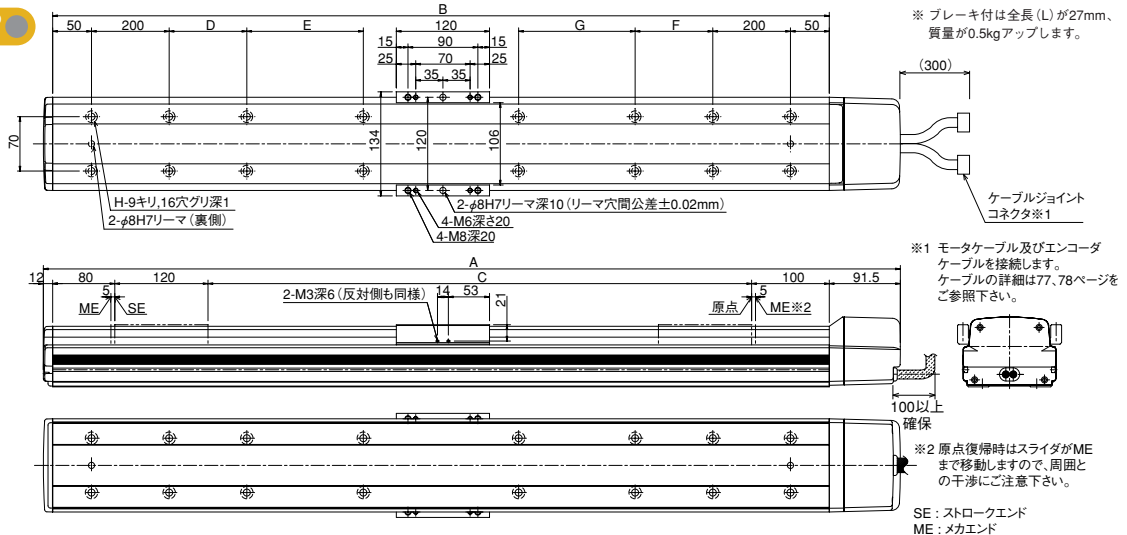
寸法図

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 3次元 CAD

※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、水平横立て方向及び垂直方向での使用は出来ません。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1203.5	1303.5	1403.5	1503.5	1603.5	1703.5	1803.5	1903.5	2003.5	2103.5	2203.5	2303.5	2403.5
B	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
C	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
F	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
G	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
H	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
質量(kg)	15.0	16.1	17.1	18.2	19.2	20.3	21.3	22.4	23.4	24.5	25.5	26.6	27.6
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625



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については、巻末-10をご参照下さい。
 (注3、4、5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (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)。

ISA-MYM-100 単軸ロボット 中型Y軸長スライダタイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPA-MYM-100 単軸ロボット 中型Y軸長スライダタイプ 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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm 5 1000:1000mm (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13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) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力(N)
						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	
ISA[ISPA]-MYM-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100~1000	1~1800	0.3	1.0	-	-	12	4	-	-	56.2
ISA[ISPA]-MYM-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	20	6	3.5	2	84.3
ISA[ISPA]-MYM-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1~600	0.3	0.6	0.3	0.5	40	20	9	7	169.5
ISA[ISPA]-MYM-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1~300	0.15	0.5	0.15	0.3	80	45	19	15	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリープセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注6)	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7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 81.3N・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
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

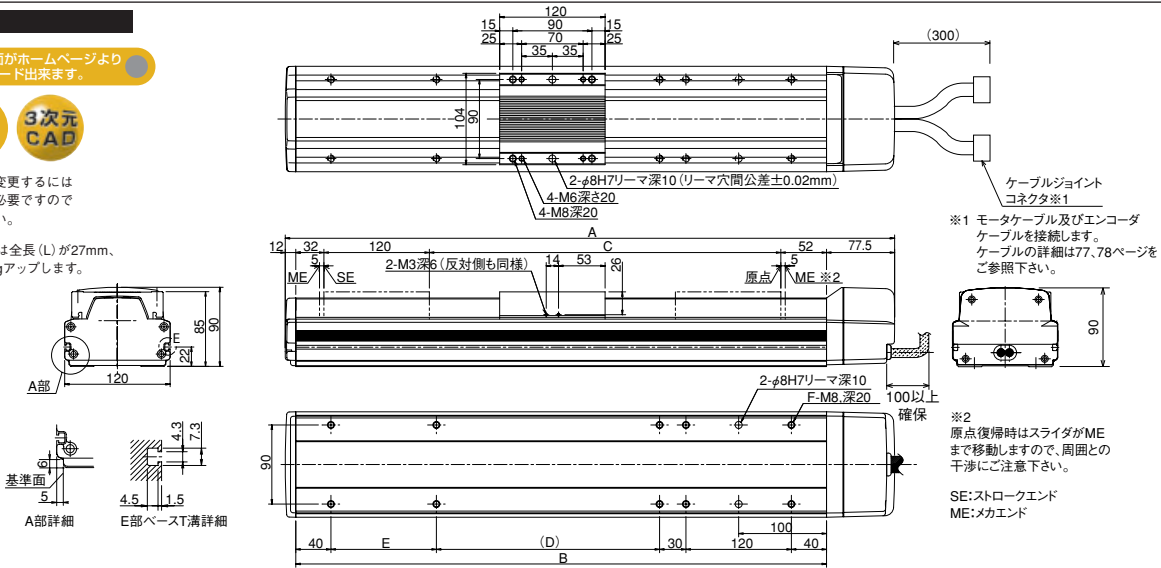
寸法図

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 3次元 CAD

※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。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。



■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								
A	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	643.5	693.5	743.5	793.5	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	1293.5								
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204								
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000								
D	-	-	54	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854								
E	120	-	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120								
F	10	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10								
質量(kg)	6.3	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4								
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード30															1800					1290			1045			860
	リード20															1200					860			695			570
	リード10															600					430			345			280
	リード5															300					215			170			140

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジションナバー パルス列制御	→P625



注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)

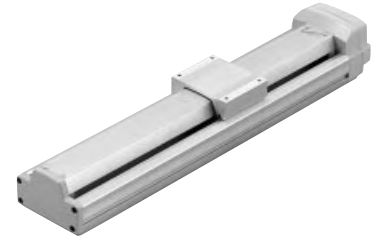
ISA-MYM-200 単軸ロボット 中型Y軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W

ストレート形状

ISPA-MYM-200 単軸ロボット 中型Y軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W

ストレート形状 高精度仕様

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
ISA標準仕様		A:アブソリュート	200:200W	30:30mm	100:100mm	T1:XSEL-J/K	N:無し	下記オプション表
ISPA高精度仕様		I:インクリメンタル		20:20mm	10:10mm	T2:SCON	S:3m	参照
					1000:1000mm (50mm毎)	SSEL	M:5m	
						XSEL-P/Q	X□□:長さ指定	



※型式項目の内容は13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) (注1)	速度(注2) (mm/s)	加速度(注3)				可搬質量(注3)				定格推力(N)
						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	
ISA[ISPA]-MYM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100~1000	1~1800	0.3	1.0	0.3	1.0	25	10	6	2	113
20			1~1200		0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	5	169.5	
10			1~600		0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	15	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注6)	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7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 81.3N・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
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

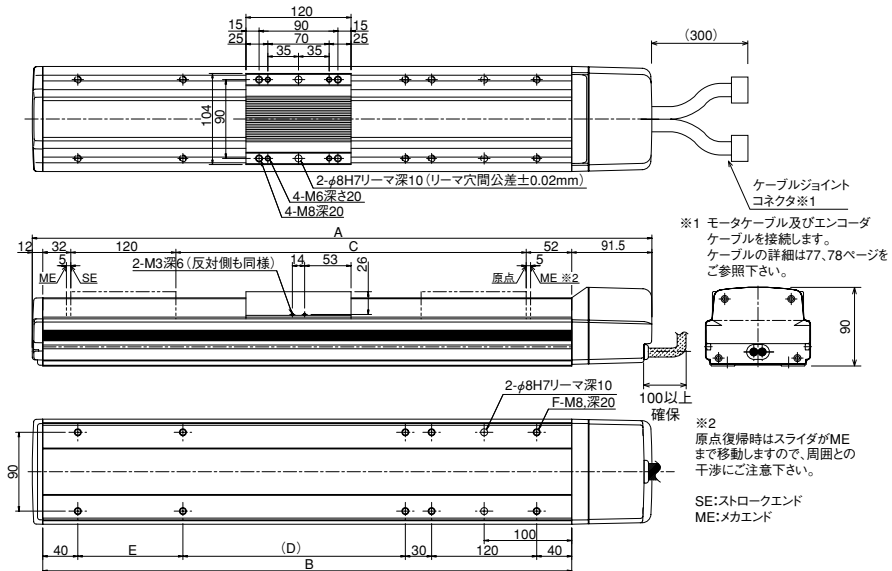
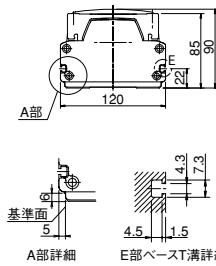
寸法図

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 3次元 CAD

※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。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。



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
A	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5	1207.5	1257.5	1307.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	-	-	54	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
E	120	-	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120
F	10	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
質量(kg)	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9
最高速度 (mm/s)																			
リード30	1800																		
リード20	1200																		
リード10	600																		

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625



ご注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)

ISA-MZM-100 単軸ロボット 中型垂直軸長スライダタイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPA-MZM-100 単軸ロボット 中型垂直軸長スライダタイプ 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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	100:100W	10:10mm 5:5mm	100:100mm 1000:1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:工:長さ指定	下記オプション表 参照

*型式項目の内容は13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)		定格推力 (N)
						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 最大加速時	
ISA[ISPA]-MZM-100-10-2-3-4-B-5	アブソリュート	100	10	100~1000	1~600	垂直専用	0.3	0.5	垂直専用	9	7	169.5
ISA[ISPA]-MZM-100-5-2-3-4-B-5	インクリメンタル		5		1~300		0.15	0.3		19	15	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

*MZMタイプはブレーキ (B) が標準装備となります。

共通仕様

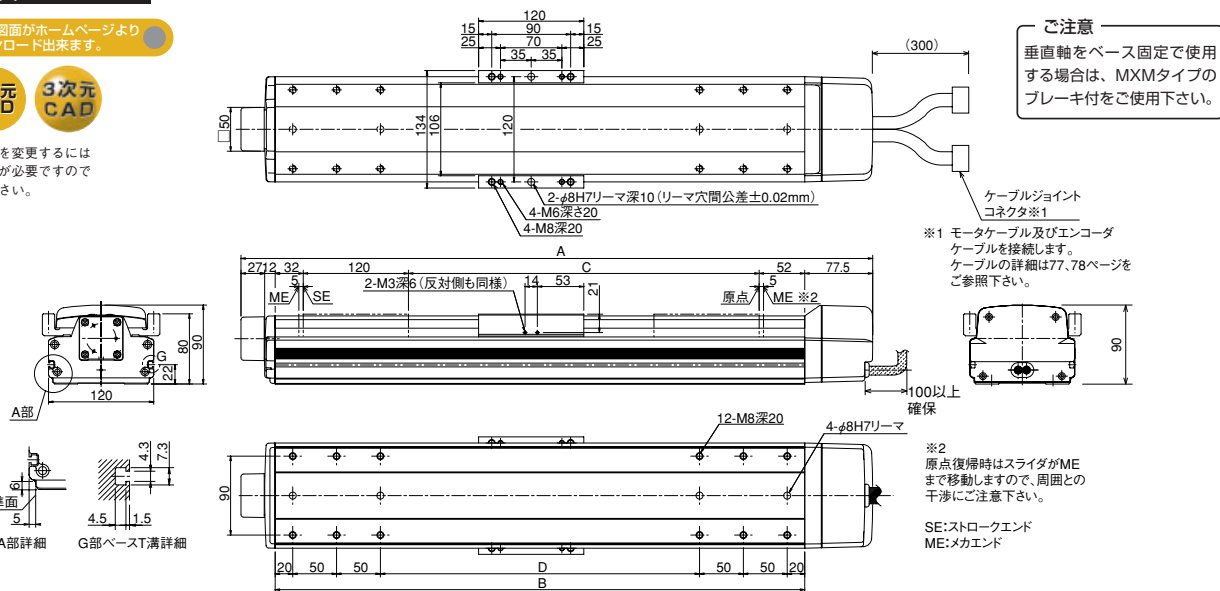
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 81.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電極ブレーキ標準装備
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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 3次元 CAD

*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

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000
A	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	700ストローク以上は、MXMタイプのベースを使用します。			
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	取付寸法は18ページの図面をご参照下さい。			
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				
D	64	114	164	214	264	314	364	414	464	514	564	614				
質量 (kg)	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより 変化します。	リード10						600						430		280	
	リード5						300						215		140	

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジショナー パルス列制御	→P625

*MZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)

ISA-MZM-200 単軸ロボット 中型垂直軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPA-MZM-200 単軸ロボット 中型垂直軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:アブソリュート値 I:インクリメンタル	200:200W	10:10mm	100:100mm 1000:1000mm (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13ページをご参照下さい。

型式/スペック

※1.0G=980mm/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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)		定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]MZM-200-10-2-3-4-B-5	アブソリュート インクリメンタル	200	10	100~1000	1~600	垂直専用	0.3	0.5	垂直専用	19	15	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

※MZMタイプはブレーキ (B) が標準装備となります。

共通仕様

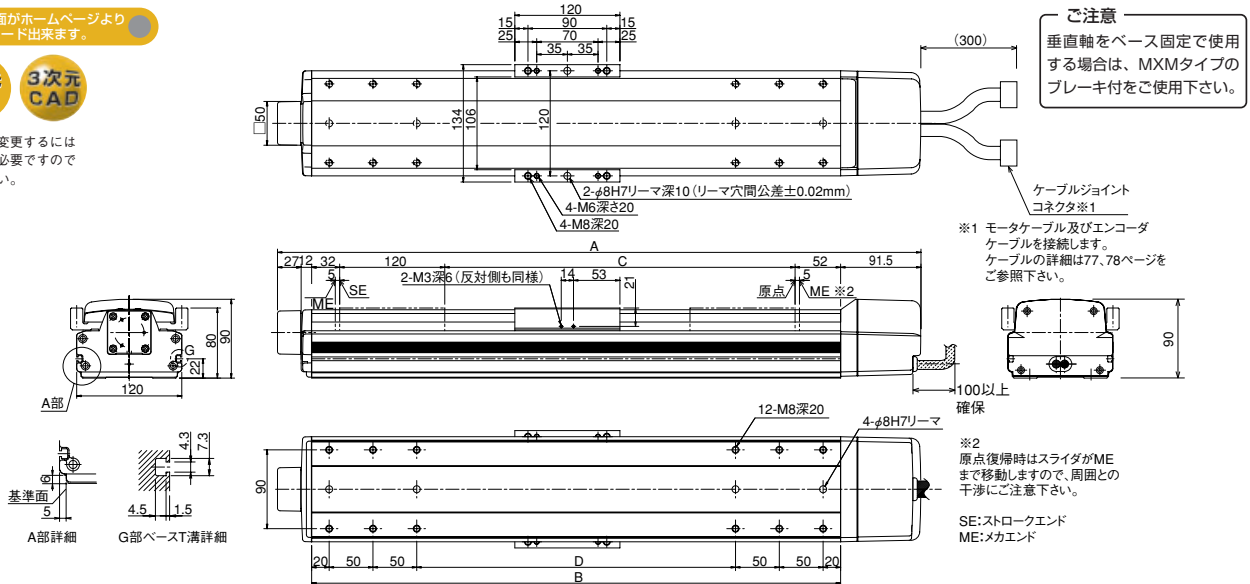
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 81.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電極ブレーキ標準装備
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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 3次元 CAD

※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。



ご注意
垂直軸をベース固定で使用する場合は、MXMタイプのブレーキ付をご使用下さい。

※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。ケーブルの詳細は77, 78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。
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

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	800	900	1000
A	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	700ストローク以上は、MXMタイプのベースを使用します。取付寸法は19ページの図面をご参照下さい。			
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854				
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				
D	64	114	164	214	264	314	364	414	464	514	564	614				
質量 (kg)	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	600												430	345	280	

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 単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625

※MZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA, ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)

ISA-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様



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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 5 1200:1200mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-LXM-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	4	170.5
ISA[ISPA]-LXM-①-200-10-②-③-④-⑤	インクリメンタル		10		1~600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	14	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注6)	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7)	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
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

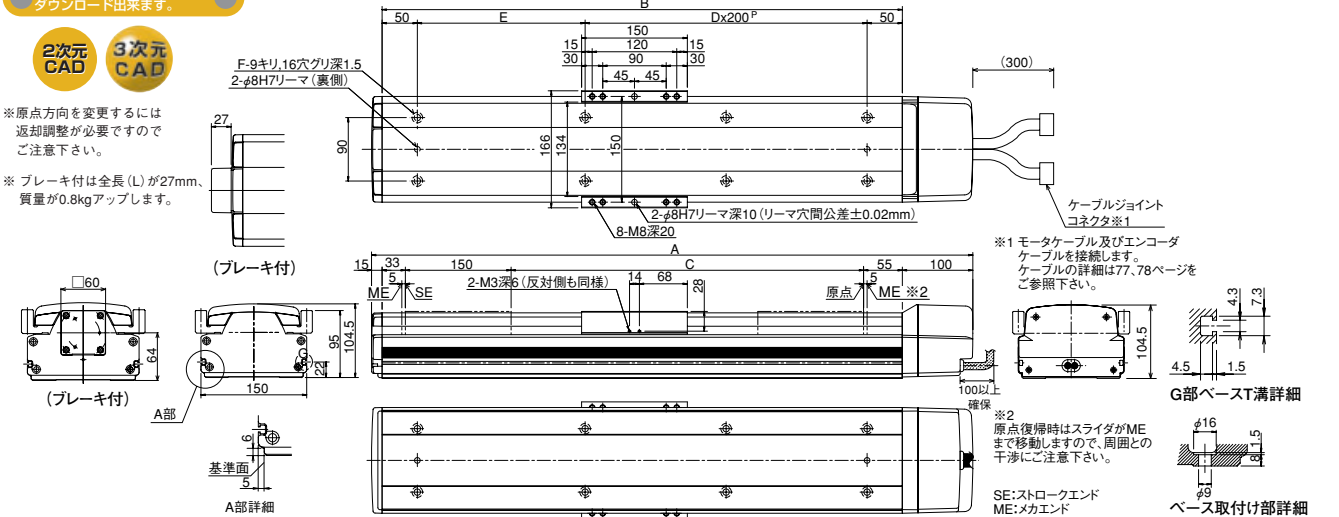
寸法図

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 3次元 CAD

※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。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



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	(1150)	1200																																
A	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553																																
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438																																
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200																																
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6																																
E	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138																																
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16																																
質量 (kg)	11.0	11.8	12.5	13.3	14.0	14.8	15.5	16.3	17.0	17.8	18.5	19.3	20.0	20.8	21.5	22.3	23.0	23.8	24.5	25.3	26.0	26.8	27.5																																
最高速度 (mm/s)	リード20											920											765											645											550										
※ストロークにより変化します。	リード10											460											380											320											270										

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625

注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。

(注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。

(注4、5、6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(注7) 10,000km走行寿命の場合です。

(注8) 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)

ISA-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:7アキリトド I:インクリタ列制御	400:400W	40:40mm 20:20mm	100:100mm 20:20mm 1200:1200mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-LXM-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	100~1200	1~2400	0.3	1.0	0.3	1.0	40	15	9	4	170.0
ISA[ISPA]-LXM-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	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。

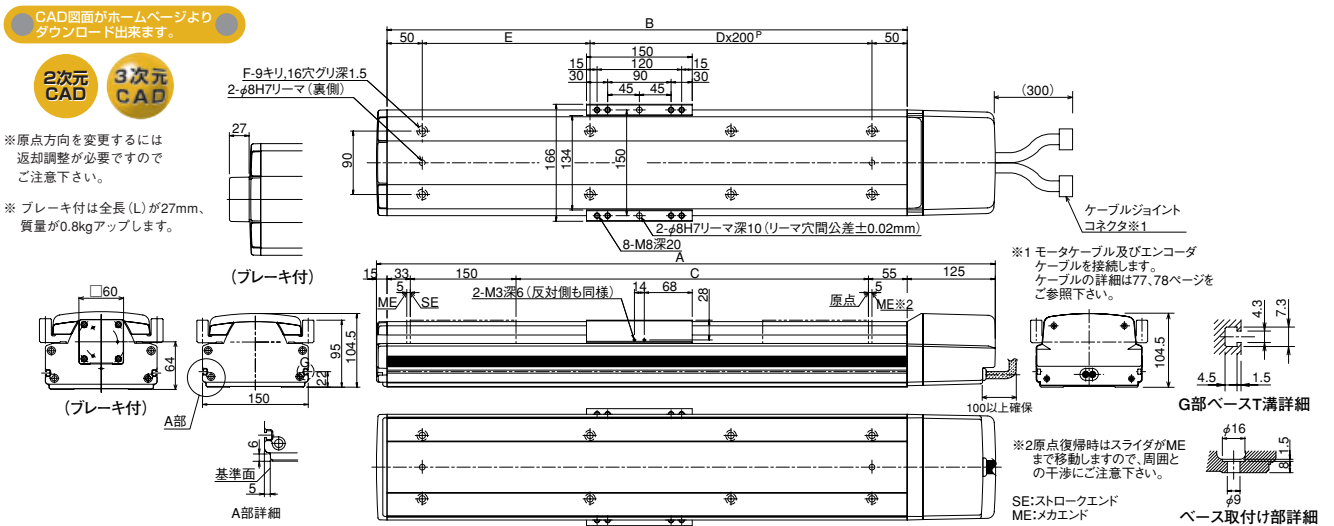
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]	
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】	
ロストモーション (注6)	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7)	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	
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON	
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)	

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	(1150)	1200																																
A	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578																																
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438																																
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200																																
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6																																
E	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338																																
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16																																
質量 (kg)	12.0	12.8	13.5	14.3	15.0	15.8	16.5	17.3	18.0	18.8	19.5	20.3	21.0	21.8	22.5	23.3	24.0	24.8	25.5	26.3	27.0	27.8	28.5																																
最高速度 (mm/s)	リード40											1840											1530											1290											1100										
※ストロークにより変化します。	リード20											920											765											645											550										

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC100/200V	→P659
SSEL	2軸			単相 AC200V	→P647
SCON	1軸			単相 AC200V	→P625
			ポジションナー/パルス列制御		

注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。

(注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。

(注4, 5, 6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(注7) 10,000km走行寿命の場合です。

(注8) 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)。

ISA-LXXM-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LXXM-200 単軸ロボット 大型X軸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

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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm	1000:1000mm S 2500:2500mm (100mm増)	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13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)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)		
						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
ISA[ISPA]-LXXM-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000~2500	1~1200	0.3		水平専用		40	水平専用	170.5		

※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。

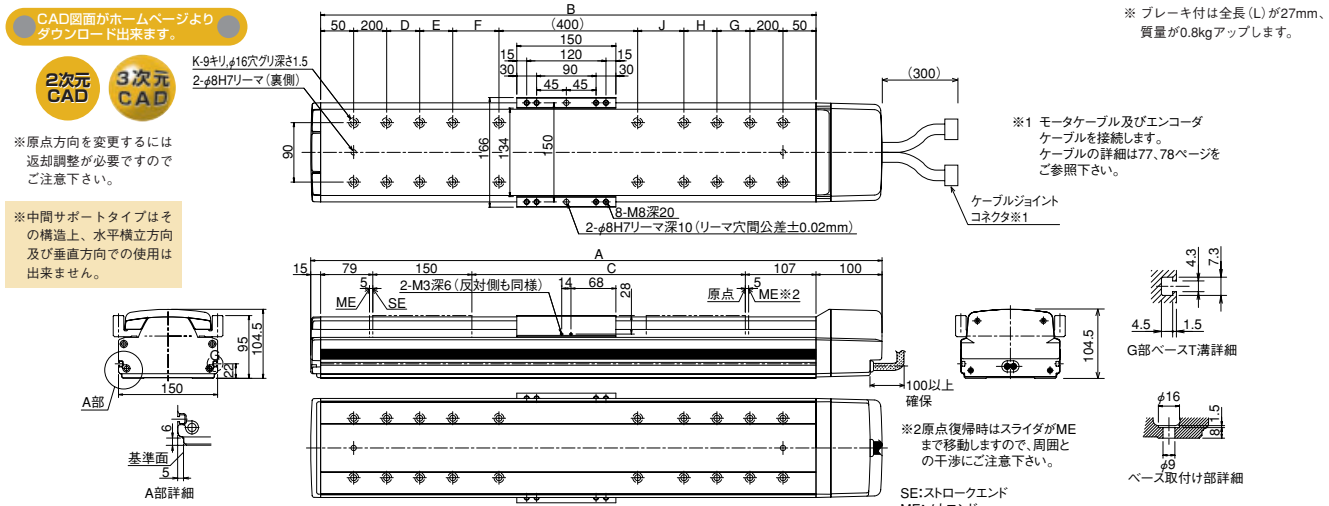
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

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φ20mm 転造C10【転造C5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: 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
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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



■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												
A	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965												
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850												
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514												
D	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200												
E	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200												
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575													
G	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200												
H	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200												
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575													
K	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20												
質量(kg)	27.5	29.0	30.5	32.0	33.5	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	42.5	44.0	45.5	47.0	48.5	50.0												
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジションナバー列制御	→P625



(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については、巻末-10をご参照下さい。

(注3, 4, 5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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)。

ISA-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸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

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
ISA標準仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	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13ページをご参照下さい。

型式/スペック

※1.0G=980mm/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(注1) (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)
						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	
ISA[ISPA]-LXMX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000~2500	1~2400	0.3		水平専用	40	水平専用	170.0	
ISA[ISPA]-LXMX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.3			80		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。

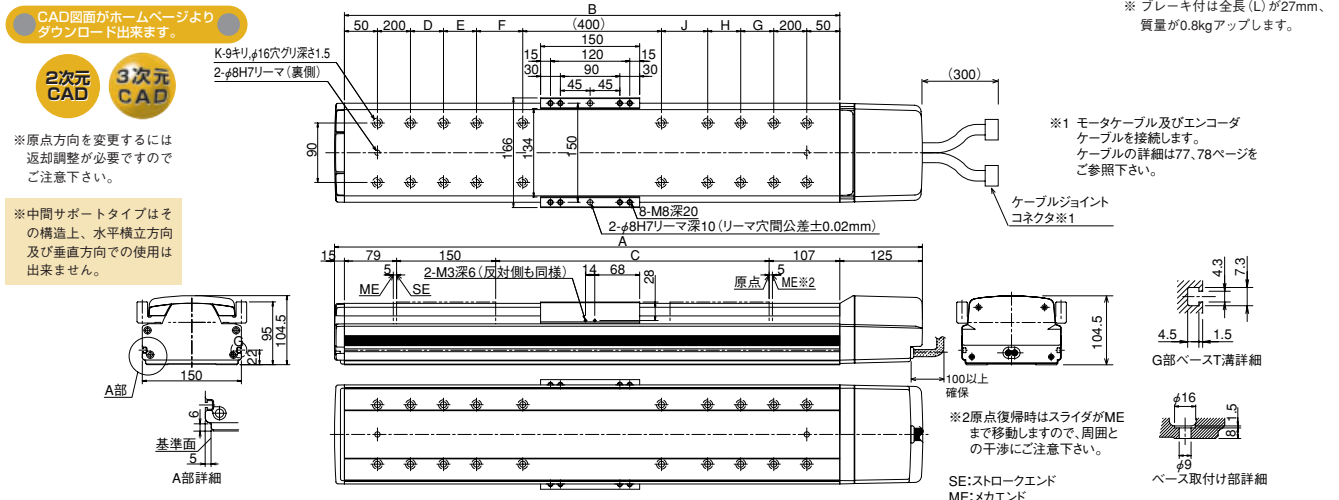
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

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φ20mm 転造C10【転造C5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: 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	
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	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	

寸法図



■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
A	1490	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
G	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
K	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
質量(kg)	28.5	30.0	31.5	33.0	34.5	36.0	37.5	39.0	40.5	42.0	43.5	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0
最高速度(mm/s)	リード40															
※ストロークにより変化します。	2400															
	リード20															
	1200															

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P647
SCON	1軸			単相AC 200V	→P625

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については、巻末-10をご参照下さい。

(注3、4、5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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)。

ISA-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm	1000:1000mm S 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13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)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)		定格推力 (N)		
						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
ISA[ISPA]-LXUWX-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000~2500	1~1200	0.3		水平専用		40	水平専用	170.5		

※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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

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φ20mm 転造C10【転造C5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: 179.3N・m Mb: 254.8N・m Mc: 247.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向1250mm以下 Mb・Mc方向1250mm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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

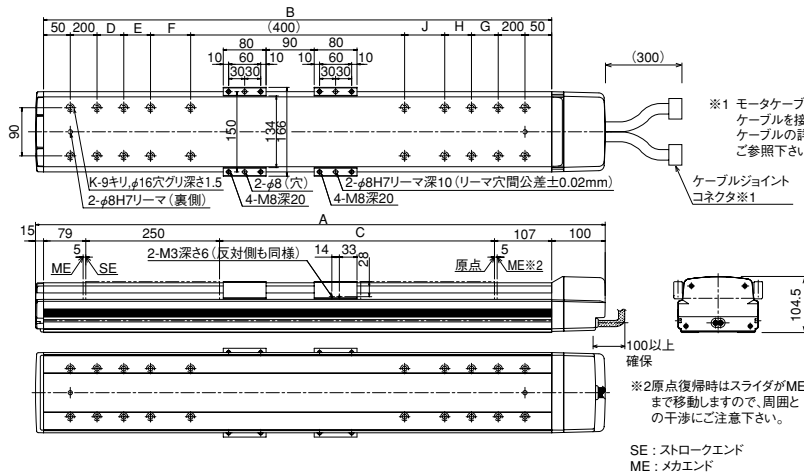
寸法図

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 3次元 CAD

※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。



※ブレーキ付は全長(L)が27mm、
質量が0.8kgアップします。

■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
A	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965	3065
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625	
G	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625	
K	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
質量(kg)	29.0	30.5	32.0	33.5	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	42.5	44.0	45.5	47.0	48.5	50.0	51.5
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより 変化します。	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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸		ポジションナー パルス列制御		→P625



(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については、巻末-10をご参照下さい。

(注3、4、5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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)。

ISA-LXUWX-400

単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状

ISPA-LXUWX-400

単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状 高精度仕様

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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:7ポリアビリティ I:インクリメンタル	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13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)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)
						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	
ISA[ISPA]-LXUWX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000~2500	1~2400	0.3		水平専用	40	水平専用	170.0	
ISA[ISPA]-LXUWX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.3			80		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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

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φ20mm 転造C10【転造C5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: 179.3N・m Mb: 254.8N・m Mc: 247.0N・m	
張り出し負荷長	Ma方向1250mm以下 Mb・Mc方向1250mm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	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	

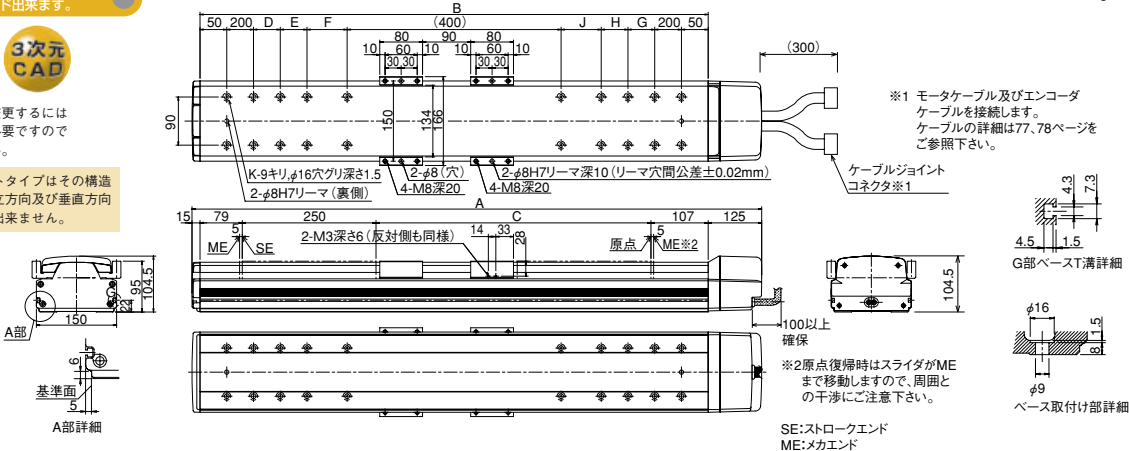
寸法図

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 3次元 CAD

※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。



■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
A	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
G	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
K	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
質量(kg)	30.0	31.5	33.0	34.5	36.0	37.5	39.0	40.5	42.0	43.5	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0	52.5
最高速度(mm/s)	リード40															
※ストロークにより変化します。	2400															
	リード20															
	1200															
	2300															
	2000															
	1900															
	1660															
	1480															
	1300															
	1180															
	1080															
	980															
	880															
	820															
	740															
	680															

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625
			ポジションナーバリス列制御	単相 AC 200V	

⚠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については、巻末-10をご参照下さい。

(注3、4、5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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)。

ISA-LYM-200 単軸ロボット 大型Y軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LYM-200 単軸ロボット 大型Y軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目	□	-	LYM	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	ISA標準仕様	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						
ISPA高精度仕様	A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm 10:10mm	20:20mm 10:10mm	100:100mm 1200:1200mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-LYM-□-200-20-□-□-□-□	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	4	170.5
ISA[ISPA]-LYM-□-200-10-□-□-□-□	インクリメンタル		10		1~600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	14	340.1

※上記型式の□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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]	
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]	
ロストモーション (注6)	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7)	Ma: 104.9N・m	Mb: 149.9N・m Mc: 124.5N・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	
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON	
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)	

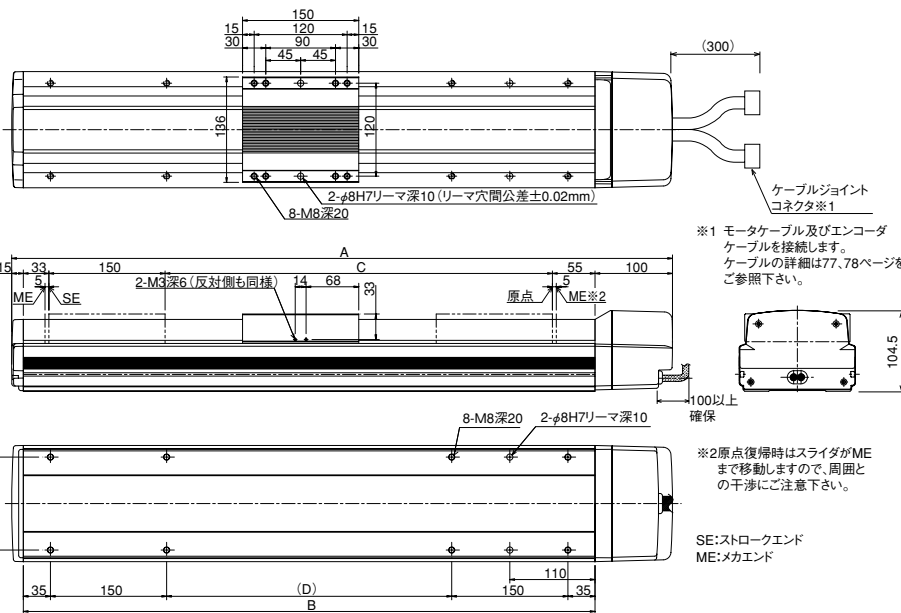
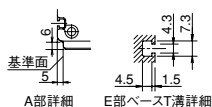
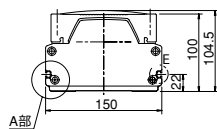
寸法図

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 3次元 CAD

※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。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



■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	1150	1200			
A	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553			
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438			
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200			
D	-	18	68	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068			
質量 (kg)	11.0	11.8	12.5	12.3	14.1	14.9	15.7	16.5	17.3	18.1	18.8	19.6	20.4	21.2	22.0	22.8	23.5	24.3	25.1	25.9	26.7	27.5	28.2			
最高速度 (mm/s)	リード20										920										765		645		550	
※ストロークにより変化します。	リード10										460										380		320		270	

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			ポジションナバー列制御	→P625

注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)。

ISA-LYM-400 単軸ロボット 大型Y軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LYM-400 単軸ロボット 大型Y軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:7軸リニア増倍 I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	100:100mm 20:20mm 1200:1200mm (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13ページをご参照下さい。

型式/スペック

※1.0G=980mm/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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-LYM-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	100~1200	1~2400	0.3	1.0	0.3	1.0	40	15	9	4	170.0
ISA[ISPA]-LYM-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]	
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]	
ロストモーション (注6)	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7)	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 124.5N・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	
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON	
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)	

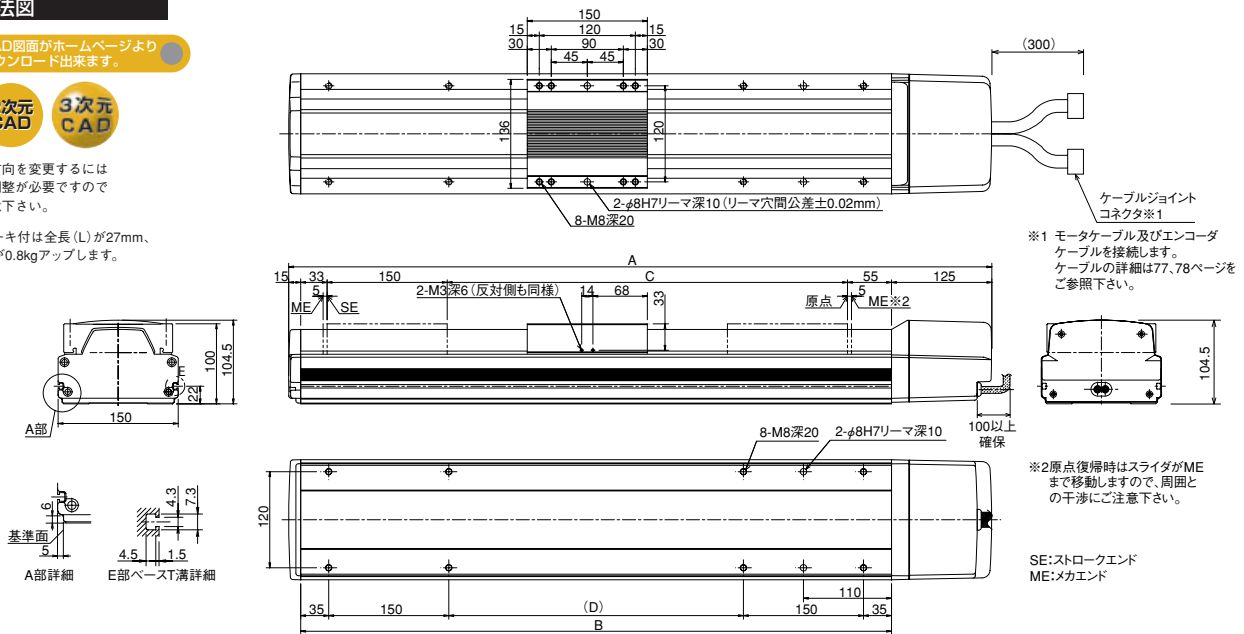
寸法図

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 3次元 CAD

※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。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



■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	(1150)	1200			
A	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578			
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438			
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200			
D	-	18	68	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068			
質量 (kg)	12.0	12.8	13.5	14.3	15.1	15.9	16.7	17.5	18.3	19.1	19.8	20.6	21.4	22.2	23.0	23.8	24.5	25.3	26.1	26.9	27.7	28.5	29.2			
最高速度 (mm/s)	リード40								2400								1840				1530		1290		1100	
※ストロークにより変化します。	リード20								1200								920				765		645		550	

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸			単相 AC 200V	→P647
SCON	1軸			単相 AC 200V	→P625



ご注意

- (注1) 50毎ストロークは標準設定です。
- (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
- (注4, 5, 6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
- (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注8) 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)。

ISA-LZM-200 単軸ロボット 大型垂直軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LZM-200 単軸ロボット 大型垂直軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様



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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	10:10mm	100:100mm 1200:1200mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)		定格推力 (N)		
						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
ISA[ISPA]LZM-①-200-10-②-③-④-B-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	10	100~1200	1~600	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用	19	14	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

*LZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

共通仕様

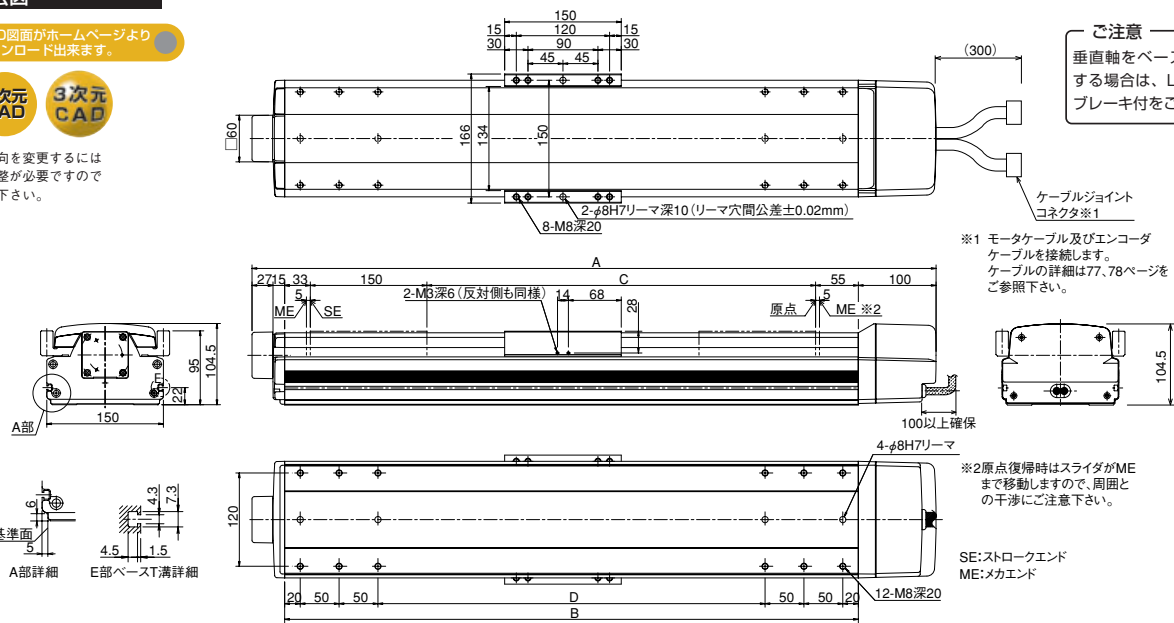
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 124.5N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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 3次元 CAD

*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。



ご注意
垂直軸をベース固定で使用
する場合は、LXMタイプの
ブレーキ付をご使用下さい。

*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。
ケーブルの詳細は77,78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。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■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	800	900	1000	1100	1200	
A	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	700ストローク以上は、LXMタイプのベースを使用します。 取付寸法は25ページの図面をご参照下さい。	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888							
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650							
D	98	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648							
質量(kg)	12.4	13.2	13.9	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.2	21.0							
最高速度 (mm/s) *ストロークにより 変化します。	600																		

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→P647
SCON	1軸				→P625

*LZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

⚠ 注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)。

ISA-LZM-400 単軸ロボット 大型垂直軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LZM-400 単軸ロボット 大型垂直軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:77リニア増速 I:インクリメンタル	400:400W	10:10mm	100:100mm 1200:1200mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)		定格推力 (N)		
						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
ISA[ISPA]LZM-①-400-10-②-③-④-B-⑤	アブリュート インクリメンタル	400	10	100~1200	1~600	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用	39	28	680.2	

※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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ取付側勝手違い	CL	→P74	ボール保持機構付ガイド	RT	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P75			

※LZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

共通仕様

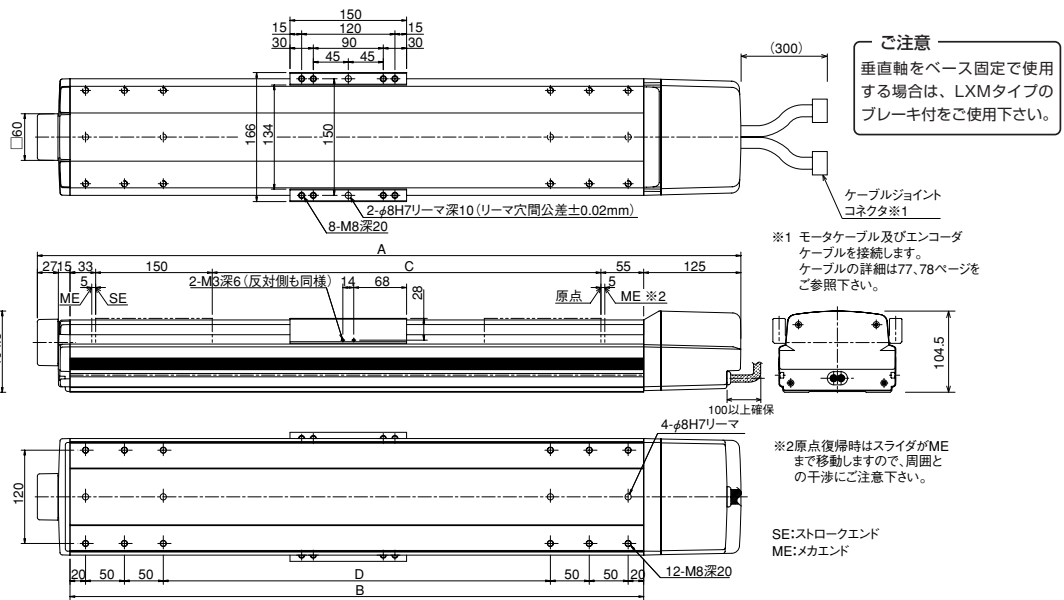
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]	
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm	転造C10【転造C5相当】
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]	
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい	
動的許容モーメント (注7)	Ma: 104.9N・m	Mb: 149.9N・m Mc: 124.5N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備	
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理	
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON	
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)	

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 3次元 CAD

※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

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000	1100	1200
A	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	700ストローク以上は、LXMタイプのベースを使用します。取付寸法は26ページの図面をご参照下さい。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888						
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650						
D	98	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648						
質量 (kg)	12.4	13.2	13.9	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.2	21.0	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	600												460	380	320	270		

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジショナーパルス列制御	単相 AC 200V

※LZMタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。



ご注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA, ISPA共通です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)。

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

1Xスカル
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

ISA
ISPA

ISDA
ISPDA

NS

IF

FS

RS

ZR

ISA-WXM-600 単軸ロボット 超大型X軸長スライダタイプ 本体幅198mm 600W ストレート形状

ISPA-WXM-600 単軸ロボット 超大型X軸長スライダタイプ 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
ISA標準仕様 ISPA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 (100mm増)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:工:長さ指定	下記オプション表 参照



*型式項目の内容は13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(注1) (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)				定格推力(N)
						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	
ISA[ISPA]-WXM- ① -600-40- ② - ③ - ④ - ⑤	アブソリュート インクリメンタル	600	40	100~1300	1~2400	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255
20			1~1200		0.3	1.0	0.3	0.8	120	36	29	15	510	
10			1~600		0.3	0.6	0.3	0.5	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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照

*WXM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φ20mm 転造C10相当【C5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: 139.2N・m Mb: 199.9N・m Mc: 391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下 Mb・Mc方向900mm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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

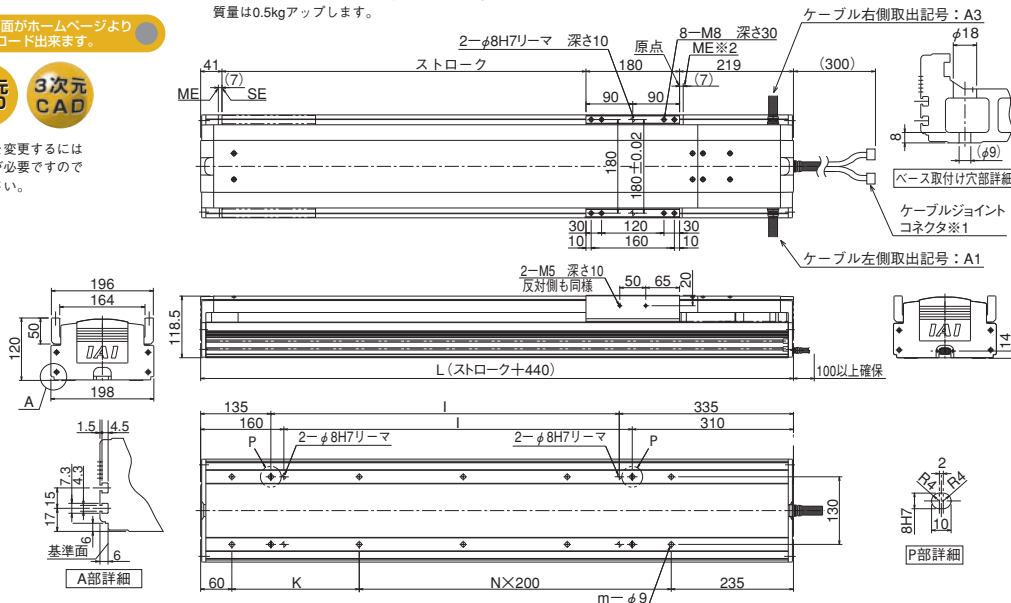
寸法図

*ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

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 CAD

*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

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
L	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740
I	70	170	270	370	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270
K	245	145	245	145	245	145	245	145	245	145	245	145	245
N	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
m	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量(kg)	18.1	20.1	22.1	24.1	26.1	28.0	30.0	32.0	34.0	35.9	37.9	39.9	41.9
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード40	2400						1840	1530	1290	1100	950	
	リード20	1200						920	765	645	550	475	
	リード10	600						460	380	320	270	235	

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	→P659
X-SEL-K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J(注8)	4軸			単相AC 200V	→P647
SSEL	2軸			ポジションナパルス列制御	→P625
SCON	1軸				

*WXM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。

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については、巻末-10をご参照下さい。

(注3, 4, 5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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)。

(注8) WXM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。

ISA-WXMX-600 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W
ISPA-WXMX-600 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 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
ISA標準仕様 ISPA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	900:900mm ↓ 2500:2500mm (100mm増)	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13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(注1) (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)		
						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
ISA[ISPA]-WXMX-①-600-40-②-③-④-L-⑤	アブソリュート	600	40	900~2500	1~2400	0.3	水平専用	60	水平専用	255				
ISA[ISPA]-WXMX-①-600-20-②-③-④-L-⑤	インクリメンタル		20								1~1200	0.3	120	510

※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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	スレブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照

※WXMX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φ20mm C10相当【C5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:139.2N・m Mb:199.9N・m Mc:391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下 Mb・Mc方向900mm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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

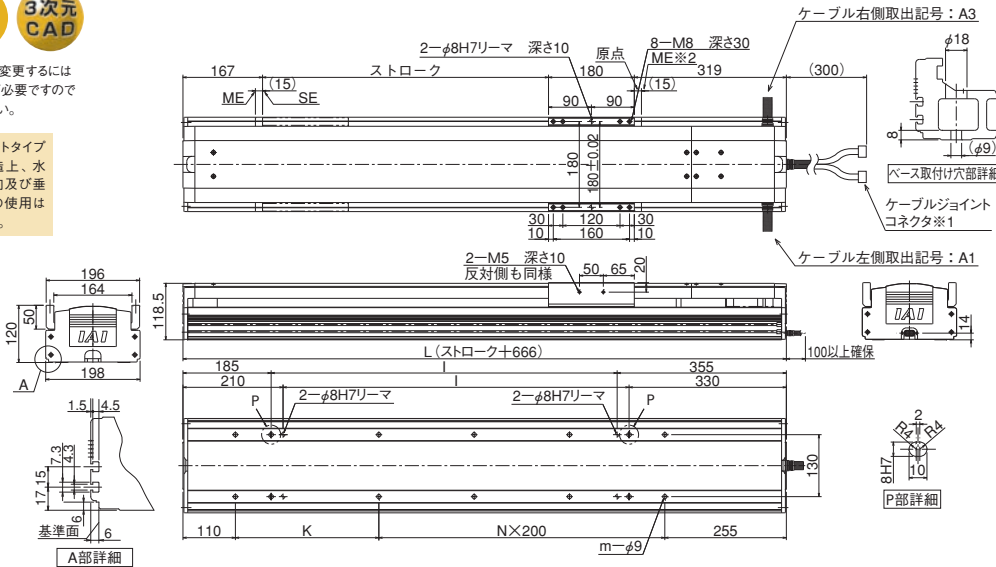
※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

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 CAD

※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 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は77,78ページをご参照下さい。

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。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1566	1666	1766	1866	1966	2066	2166	2266	2366	2466	2566	2666	2766	2866	2966	3066	3166
I	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
K	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
N	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
m	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
質量(kg)	38.6	40.6	42.6	44.6	46.6	48.5	50.5	52.5	54.5	56.5	58.4	60.4	62.4	64.4	66.3	68.3	70.3
最高速度(mm/s)	2400		2200		1965	1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655	

※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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J	4軸			単相AC 200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸		ポジションナハリス列制御		→P625

※WXMX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) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。

(注3, 4, 5) 【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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)。

ISA-WXM-750 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W ストレート形状

ISPA-WXM-750 単軸ロボット 超大型X軸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
ISA標準仕様 ISPA高精度仕様		A:7軸リミット I:イクリメンタル	750:750W	50:50mm 25:25mm	900:900mm 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13ページをご参照下さい。

型式/スペック

※1.0G=980mm/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 (注1) (mm/s)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						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	
ISA[ISPA]-WXM-①-750-50-②-③-④-L-⑤	アブソリュート インクリメンタル	750	50	900~2500	1~2000	0.3	水平専用		60	水平専用	255	
ISA[ISPA]-WXM-①-750-25-②-③-④-L-⑤			25		1~1250		0.3	120				510

※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	→P74	マスター軸指定	LM	→P75
ブレーキ	B	→P74	原点逆指定	NM	→P75
クリーブセンサ	C	→P74	スレーブ軸指定	S	→P75
原点リミットスイッチ	L	→P75	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照

※WXM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φ25mm C10相当 [C5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: 139.2N・m Mb: 199.9N・m Mc: 391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下 Mb・Mc方向900mm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
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

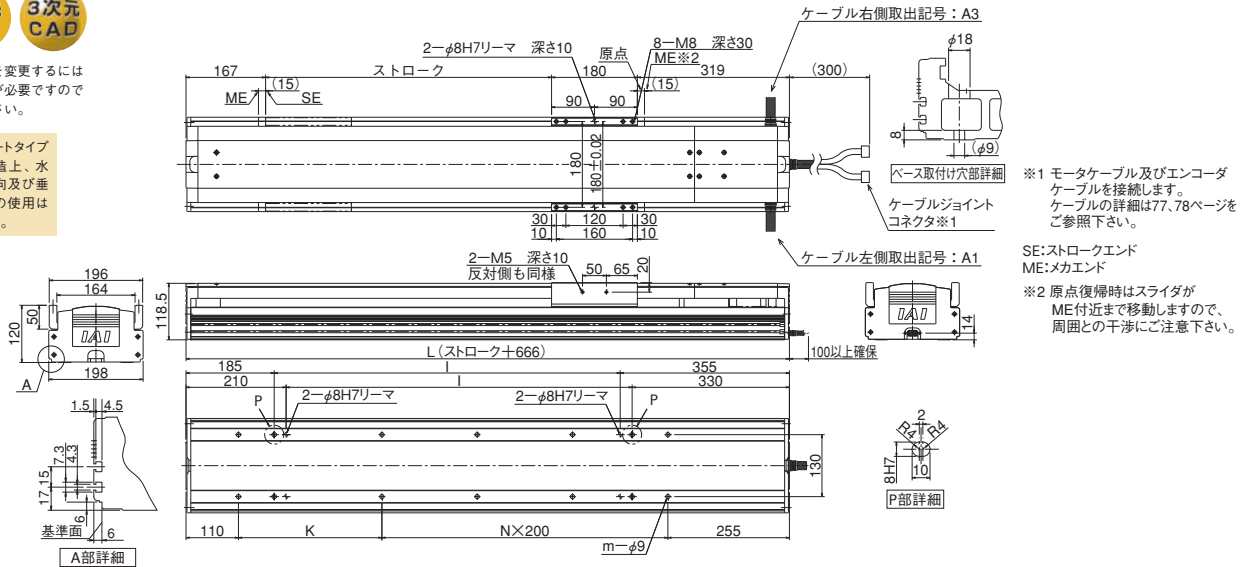
※ ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は0.5kgアップします。

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 CAD

※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。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1566	1666	1766	1866	1966	2066	2166	2266	2366	2466	2566	2666	2766	2866	2966	3066	3166
I	1026	1126	1226	1326	1426	1526	1626	1726	1826	1926	2026	2126	2226	2326	2426	2526	2626
K	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
N	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
m	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
質量 (kg)	41.4	43.4	45.4	47.4	49.4	51.3	53.3	55.3	57.3	59.3	61.2	63.2	65.2	67.2	69.1	71.1	73.1
最高速度 (mm/s)	リード50 2000								1930	1740	1580	1440	1320	1210	1115	1035	
※ストロークにより 変化します。	リード25 1250				1200	1075	965	870	790	720	660	605	555	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	→P659
X-SEL-K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J	4軸			単相AC 200V	→P659
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P647
SCON	1軸			ポジショナー パルス列制御	→P625

※WXM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) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。

(注3, 4, 5) []内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

(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)。

ISDA-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅94mm 60W

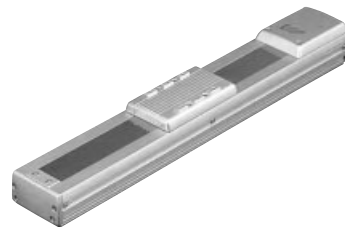
ストレート形状

ISPDA-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅94mm 60W

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
ISDA標準仕様 ISPDA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm 5 600:600mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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 最大加速時	定格 最大加速時	最大 最大加速時	
ISDA〔ISPDA〕-S-①-60-16-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100~600	1~800	0.3	1.0	0.3	0.7	12	3.5	3	2	63.7
8			1~400		0.3	0.6	0.3	0.5	25	12	6	5	127.4	
4			1~200		0.15	0.5	0.15	0.3	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	備考
AQシール	AQ	→P74	
ブレーキ	B	→P74	
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	

共通仕様

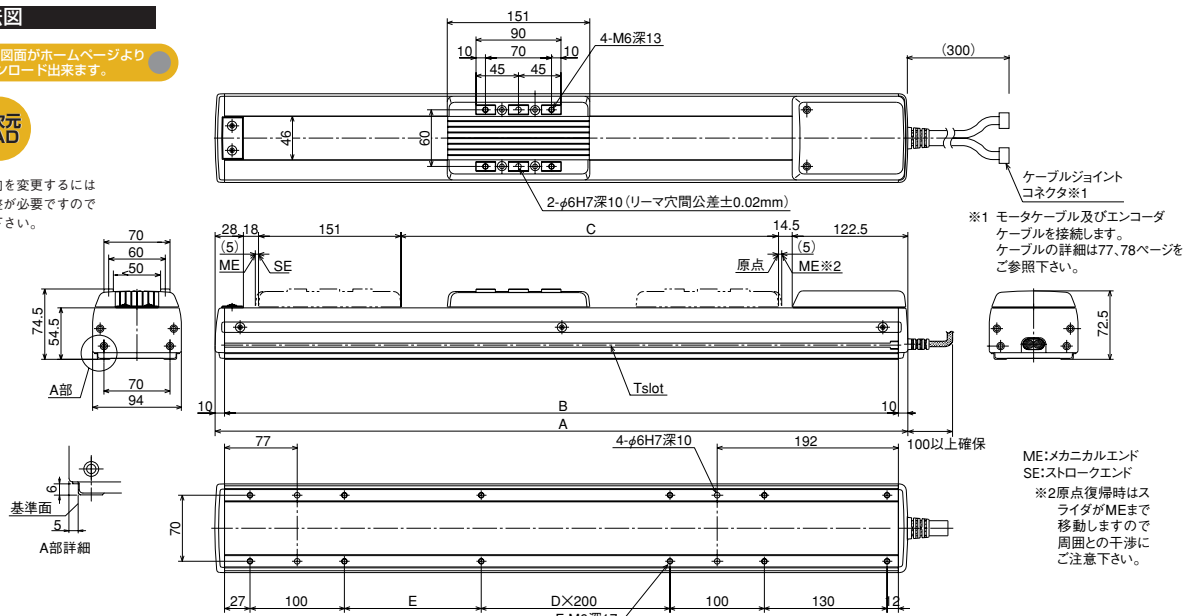
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ12mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 28.4N・m Mb: 40.2N・m Mc: 65.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

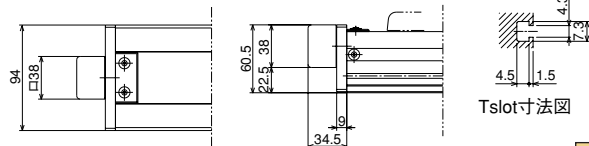
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



※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。ケーブルの詳細は77,78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。

ブレーキ付 (オプション)



※ ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。

Tslot寸法図

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934
B	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	-	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2
E	45	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545
F	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
質量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	7.0

最高速度 (mm/s)
※ストロークにより変化します。

リード16	800	760
リード8	400	380
リード4	200	190

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジションナバー列制御	→P625



ご注意

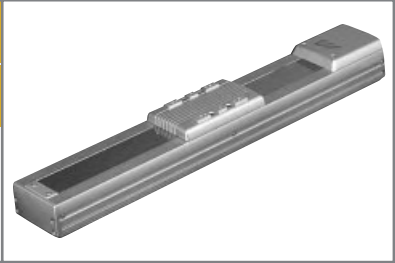
(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
 (注3) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPDAシリーズの数値です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

ISDA-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅125mm 100W ストレート形状

ISPDA-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅125mm 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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDA標準仕様 ISPDA高精度仕様		A:7アンプ付仕様 I:インクリメンタル	100:100W	20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm 50mm単位 1000:1000mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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	
ISDA [ISPDA]-M-□-100-20-□-□-□-□	アブソリュート インクリメンタル	100	20	100~1000	1~1000	0.3	1.0	0.3	0.8	20	6	3.5	2	84.3
10			1~500		0.3	0.6	0.3	0.5	40	20	9	7	169.5	
5			1~250		0.15	0.5	0.15	0.3	80	45	19	15	340.1	

※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。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P74	
ブレーキ	B	→P74	
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注6)	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7)	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
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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

※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。

※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は77,78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。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
A	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402		
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378		
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
D	-	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4		
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18		
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122		
質量(kg)	8.2	8.8	9.3	9.9	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1	16.7	17.3	17.9	18.4		
最高速度 (mm/s)	1000												915	735	600	500					
※ストロークにより変化します。	500												455	365	300	250					
	250												225	180	150	125					

※ プレーキ付は全長が26mm、質量が0.6kgアップします。

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625

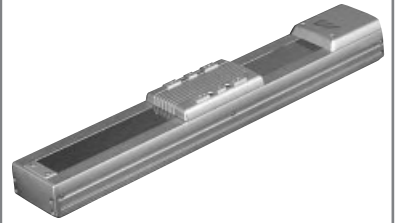
※ 位置リニア列制御

⚠ 注意

(注1) 50毎ストロークは標準値設定です。
 (注2) 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3) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。
 (注4, 5, 6) 【 】内はISPDAシリーズの数値です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)

ISDA-M-200 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅125mm 200W ストレート形状

ISPDA-M-200 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅125mm 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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDA標準仕様 ISPDA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 5 1000:1000mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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	
ISDA (ISPDA)-M-①-200-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	20	100~1000	1~1000	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	5	169.5
ISDA (ISPDA)-M-①-200-10-②-③-④-⑤	インクリメンタル		10		1~500	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	15	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	備考
AQシール	AQ	→P74	
ブレーキ	B	→P74	
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	

共通仕様

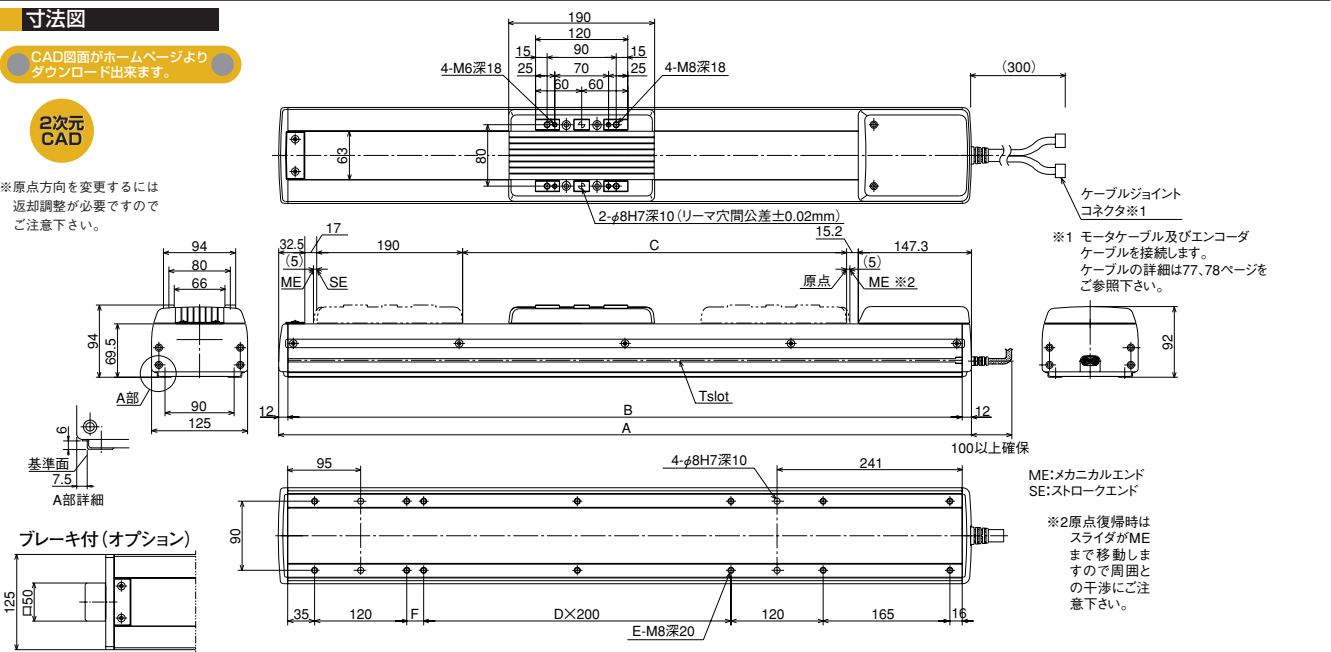
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 161.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下 Mb・Mc方向600mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

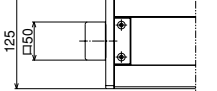
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

※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 (オプション)



ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	
B	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
D	-	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	
E	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
F	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	
質量 (kg)	8.4	9.0	9.6	10.2	10.7	11.3	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.3	15.9	16.4	17.0	17.5	18.1	18.7	
リード20													915	735	600	500				
リード10													455	365	300	250				

※ ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.6kg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。

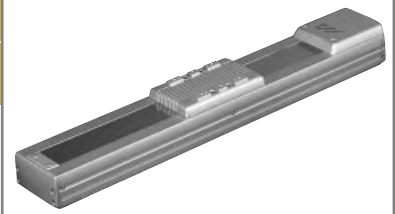
適応コントローラ仕様

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625

⚠ ご注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。
 (注2) 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下がります(ストローク別の最高速度は上記表参照)
 (注3) 加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。
 (注4、5、6) 【 】内はISPDAシリーズの数値です。
 (注7) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注8) 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)

ISDA-MX-200 単軸ロボット 中型防塵中間サポートタイプ 本体幅125mm 200W
ISPDA-MX-200 単軸ロボット 中型防塵中間サポートタイプ 本体幅125mm 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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDA標準仕様 ISPDA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm	800:800mm 1600:1600mm (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13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(注1) (mm/s)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)
						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	
ISDA[ISPDA]-MX-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	800~1600	1~1000	0.3		水平専用		40	水平専用	169.5

※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	備考
AQシール	AQ	→P74	
ブレーキ	B	→P74	
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	

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φ16mm 転造C10【転造C5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: 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
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
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

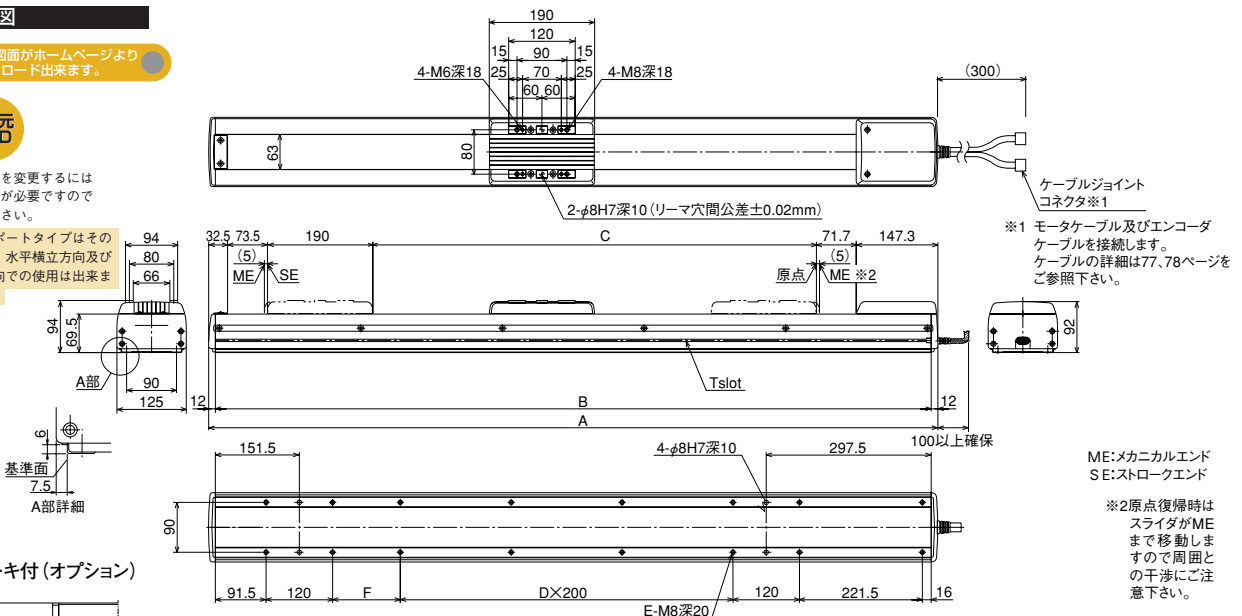
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

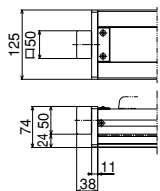
2次元 CAD

※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。

※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(オプション)



Tslot寸法図

※ ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.6kg
 アップします。

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
質量(kg)	18.2	19.3	20.5	21.6	22.7	23.9	25.0	26.2	27.3
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより 変化します。	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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			→P659	
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			→P625	
			ポジションナー パルス列制御		

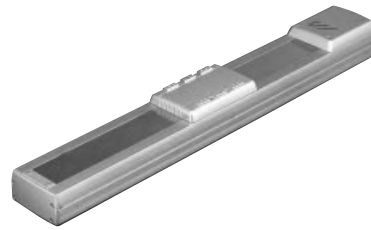


ご注意

(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-10をご参照下さい。
 (注3, 4, 5) 【 】内はISPDA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)

ISDA-L-200 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅155mm 200W ストレート形状

ISPDA-L-200 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅155mm 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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDA標準仕様 ISPDA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm S 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:工:長さ指定	下記オプション表 参照

※型式項目の内容は13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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	
ISDA (ISPDA)-L-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1000	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	4	169.5
ISDA (ISPDA)-L-①-200-10-②-③-④-⑤	インクリメンタル		10		1~500	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	14	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	備考
AQシール	AQ	→P74	
ブレーキ	B	→P74	
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	

共通仕様

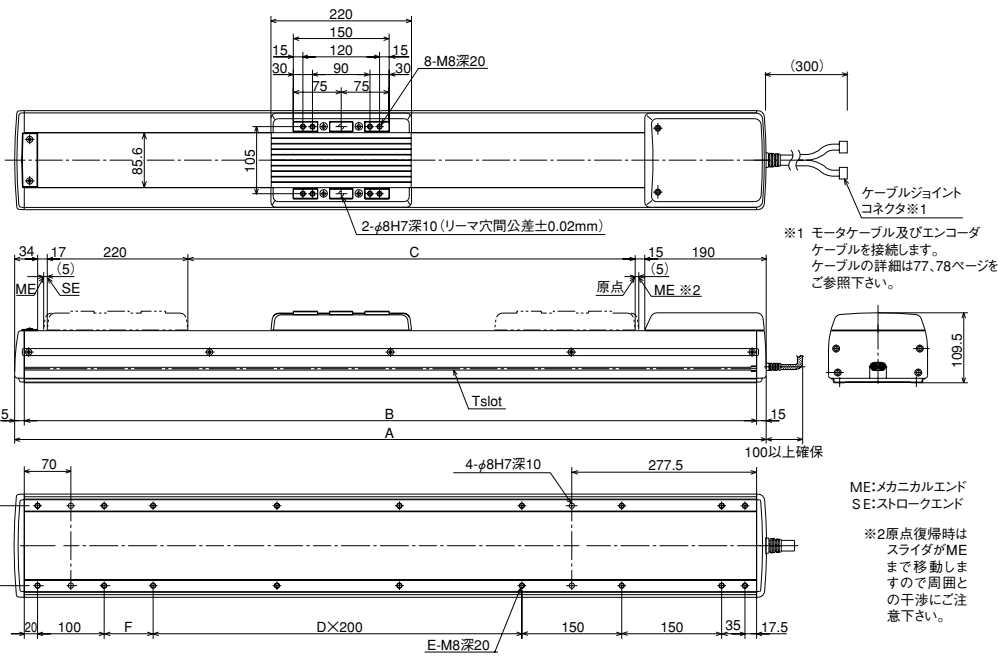
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm 軌道C10【軌道C5相当】
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注7)	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注8)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X: □: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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

※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。



※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。ケーブルの詳細は77、78ページをご参照下さい。

ME:メカニカルエンド SE:ストロークエンド

※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。

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																
A	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676																
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646																
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200																
D	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5																
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22																
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																
質量 (kg)	13.2	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	18.0	18.6	19.6	20.4	21.2	22.0	22.8	23.6	24.4	25.2	26.0	26.8	27.6	28.4	29.2	30.0	30.8																
リード20												1000				930				765				640				545				465							
リード10												500								465				380				320				270				230			

※ ブレーキ付は全長が24mm、質量が1.0kgアップします。

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625



ご注意

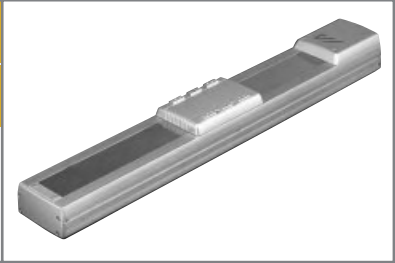
(注1)50毎ストロークは標準設定です。
 (注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
 (注3)加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。
 (注4、5、6)【 】内はISPDAシリーズの数値です。
 (注7)10,000km走行寿命の場合です。
 (注8)ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

ISDA-L-400 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅155mm 400W
ストレート形状

ISPDA-L-400 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅155mm 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
ISDA標準仕様 ISPDA高精度仕様	L	A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	20:20mm	100:100mm 1200:1200mm (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13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) (注1)	速度 (注2) (mm/s)	加速度 (注3)				可搬質量 (注3)				定格推力 (N)
						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	
ISDA [ISPDA]-L-①-400-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	20	100~1200	1~1000	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	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	備考
AQシール	AQ	→P74	
ブレーキ	B	→P74	
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	

共通仕様

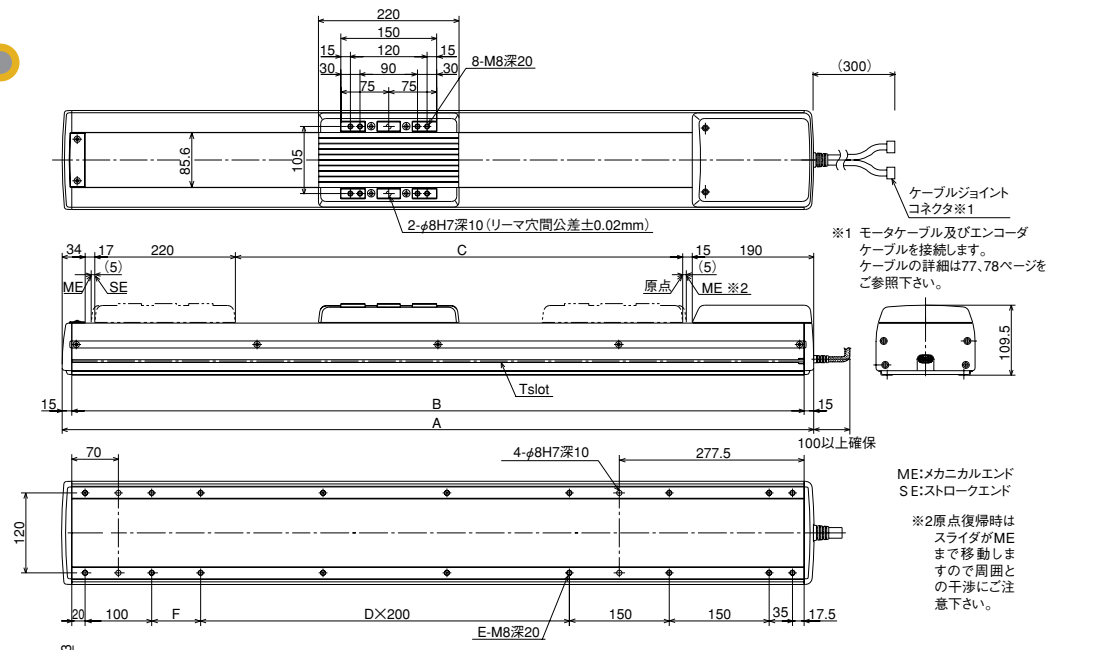
繰り返し位置決め精度 (注4)	±0.02mm [±0.01mm]		
駆動方式 (注5)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】		
ロストモーション (注6)	0.05mm以下 [0.02mm以下]		
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい		
動的許容モーメント (注7)	Ma: 104.7N・m	Mb: 149.9N・m	Mc: 248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb・Mc方向750mm以下		
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理		
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON		
ケーブル長 (注8)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定		
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)		

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

※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	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200		
A	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676		
B	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496	1546	1596	1646		
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200		
D	-	-	-	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5		
E	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22		
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		
質量 (kg)	13.6	14.4	15.2	16.0	16.8	17.6	18.4	19.2	20.0	20.8	21.6	22.4	23.2	24.0	24.8	25.6	26.4	27.2	28.0	28.8	29.6	30.4	31.2		
最高速度 (mm/s)	1000																								
※ストロークにより 変化します。	リード20																				930	765	640	545	465

適応コントローラ仕様

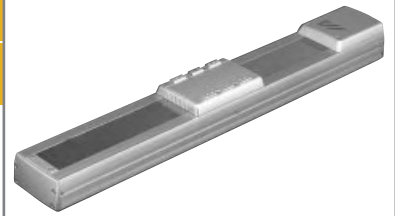
適応 コントローラ	最大制御 軸数	接続可能 エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625

注意

(注1)50毎ストロークは標準設定です。
 (注2)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3)加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。
 (注4、5、6)【 】内はISPDAシリーズの数値です。
 (注7)10,000km走行寿命の場合です。
 (注8)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)

ISDA-LX-200 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅155mm 200W ストレート形状

ISPDA-LX-200 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅155mm 200W ストレート形状 高精度仕様



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
ISDA標準仕様 ISPDA高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	200:200W	20:20mm	1000:1000mm S 1600:1600mm (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13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)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)
						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	
ISDA [ISPDA]-LX-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000~1600	1~1000	0.3		水平専用		40	水平専用	169.5

※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	備考
AQシール	AQ	→P74	
ブレーキ	B	→P74	
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	

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φ20mm 転造C10【転造C5相当】	
ロスモーション(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: 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	
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	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

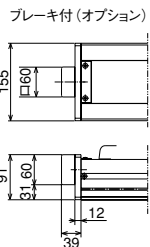
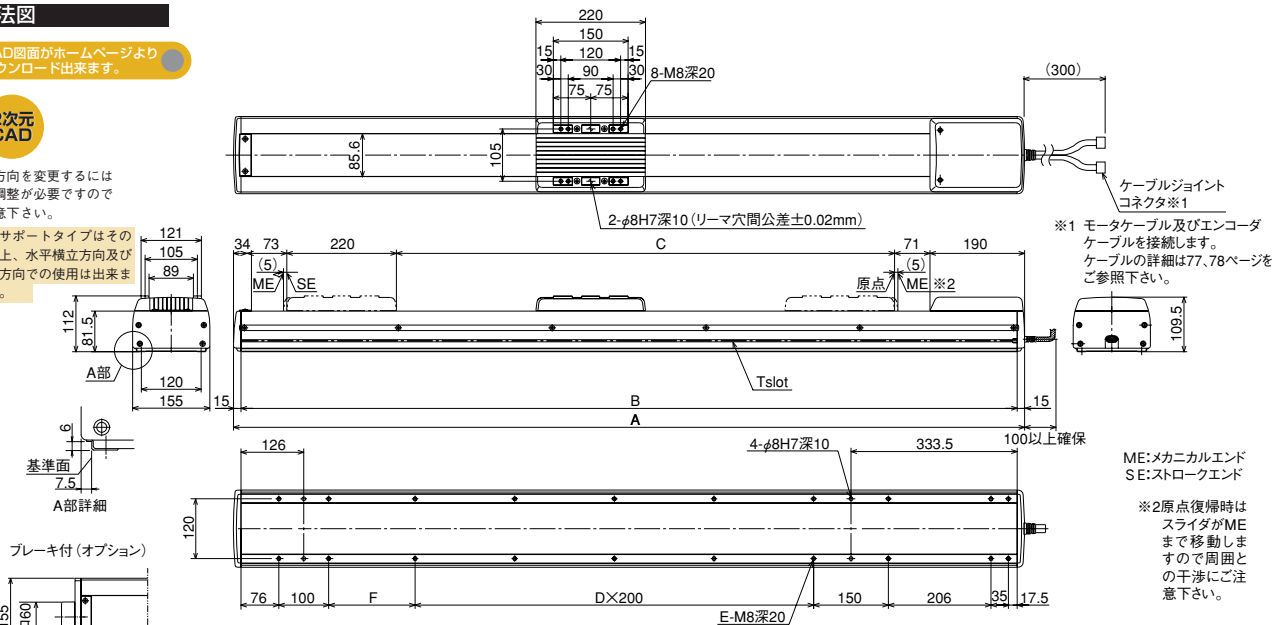
寸法図

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

※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。



Tslot寸法図

※ブレーキ付は全長が24mm、質量が1.0kgアップします。

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	
A	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	
B	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	
C	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	
D	4	5	5	6	6	7	7	
E	20	22	22	24	24	26	26	
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	
質量(kg)	30.8	32.4	34.0	35.6	37.2	38.9	40.5	
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード20						950	830



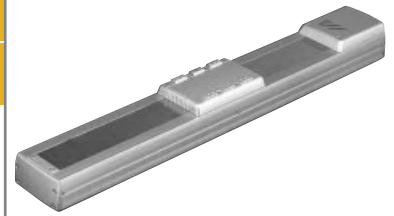
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)
 (注2)加速度と可搬質量の関係は巻末-10をご参照下さい。
 (注3、4、5)【 】内はISPDAシリーズの数値です。
 (注6)10,000km走行寿命の場合です。
 (注7)ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			→P659	
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			ポジションナー パルス列制御	→P625

ISDA-LX-400 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅155mm 400W ストレート形状

ISPDA-LX-400 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅155mm 400W ストレート形状 高精度仕様



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
ISDA標準仕様 ISPDA高精度仕様	LX	A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	20:20mm	1000:1000mm 1600:1600mm (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13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)	加速度(注2)				可搬質量(注2)		定格推力(N)
						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	
ISDA[ISPDA]-LX-①-400-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	20	1000~1600	1~1000	0.3		水平専用		80	水平専用	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	備考
AQシール	AQ	→P74	
ブレーキ	B	→P74	
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	

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φ20mm 転造C10【転造C5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: 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		
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		
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)		

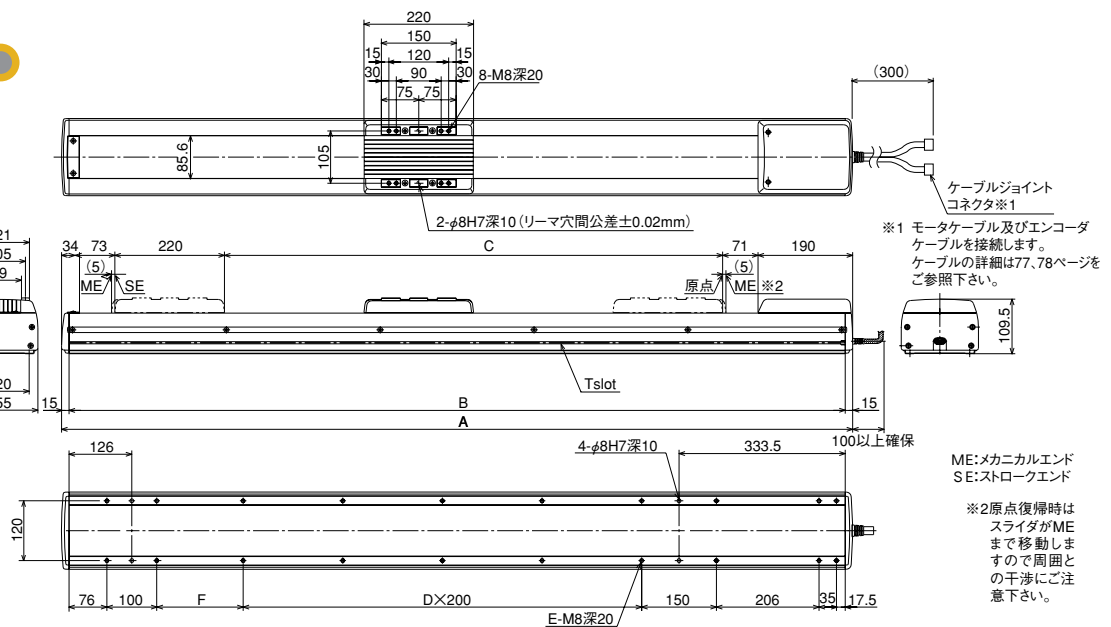
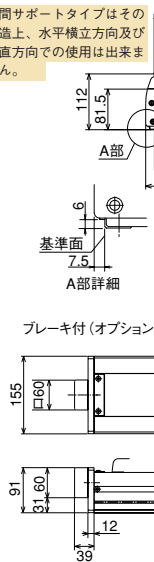
寸法図

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

※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。



Tslot寸法図

※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。

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
A	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188
B	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158
C	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
D	4	5	5	6	6	7	7
E	20	22	22	24	24	26	26
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5
質量(kg)	31.2	32.8	34.4	36.0	37.6	39.2	40.8
リード20	1000					950	830

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625
			ポジションナー パルス列制御	単相AC 200V	



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-10をご参照下さい。
 (注3, 4, 5) 【 】内はISPDA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)

NS-LXMS 単軸ロボット ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W

水平仕様 シングルスライダ



■型式項目 NS - LXMS - □ - 400 - □ - □ - T2 - □ - AQ - □ - RT

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
A:アブリュート I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	500:500mm S 2200:2200mm	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13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 (mm)	速度 (mm/s)	加速度(注1)				可搬質量(注1、2)				定格推力 (N)
						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	
NS-LXMS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	アブリュート	400	40	500~2200	2400	0.3	1.0	水平専用		40	10	水平専用		170
NS-LXMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT	インクリ		20		1300	0.3	1.0			80	24			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。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P74	標準装備
クリープセンサ	C	→P74	
標準ケーブルベア取付方向	CT1~CT4	→P74	標準取付の場合はCT1を記入
拡張ケーブルベア取付方向	ET1~ET4	→P74	
リミットスイッチ	L	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	標準装備

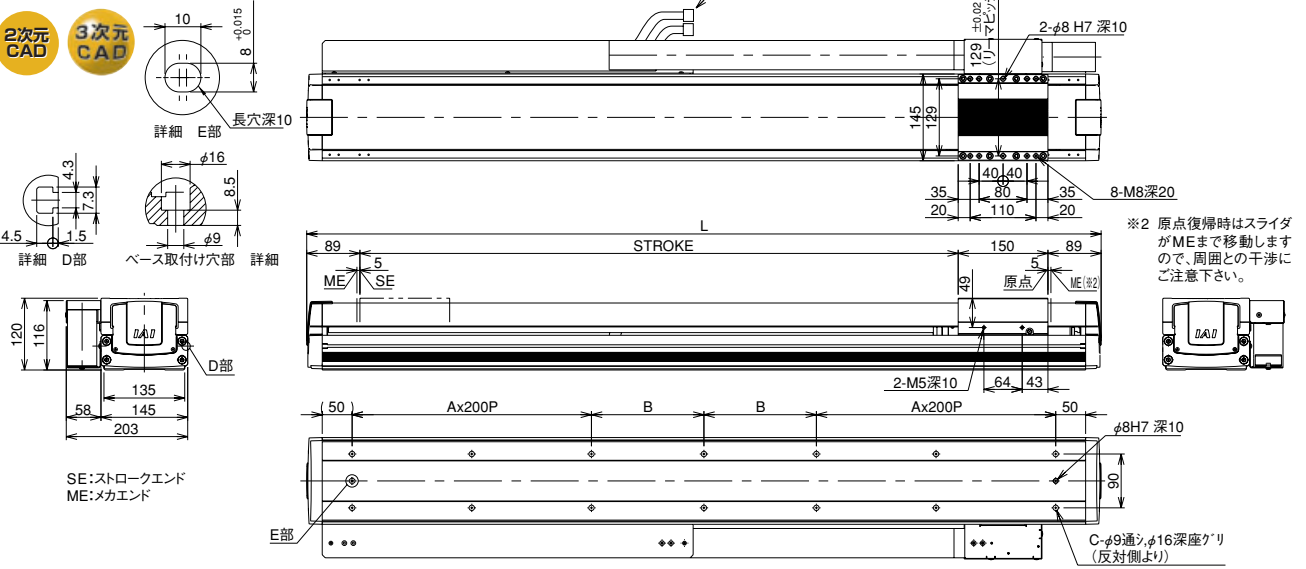
共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造C5相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	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3)	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
適応コントローラ	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
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*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。ケーブルの詳細は77,78ページをご参照下さい。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



*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。

収納するケーブル・ホースの外径,本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内径との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いにならない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
L	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528	1628	1728	1828	1928	2028	2128	2228	2328	2428	2528
A	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
B	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188
C	10	10	10	10	14	14	14	14	18	18	18	18	22	22	22	22	26	26
質量(kg)	18.6	20.1	21.6	23.1	24.5	26.0	27.5	29.0	30.5	32.0	33.5	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	42.5	43.9

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	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	→P659
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			単相AC 200V	→P625



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

NS-LXMM 単軸ロボット ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W

水平仕様 マルチスライダ



型式項目	NS	-LXMM-	□	-	400	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	AQ	-	□	-	RT
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	コントローラ	ケーブル長	オプション											
A:アクリリット I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	250:250mm S 2250:2250mm	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□長と指定	下記オプション表参照													

※型式項目の内容は13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 (mm)	速度 (mm/s)	加速度(注1)				可搬質量(注1、2)				定格推力 (N)
						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	
NS-LXMM-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	アブソ インクリ	400	40	250~2250	2400	0.3	1.0	水平専用		40	10	水平専用		170
NS-LXMM-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT	アブソ インクリ	400	20	250~2250	1300	0.3	1.0	水平専用		80	24	水平専用		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。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P74	標準装備
クリープセンサ	C	→P74	
標準/拡張ケーブルペア選択	CT1/ET1	→P74	標準ケーブルペアはCT1を記入
リミットスイッチ	L	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	標準装備

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。

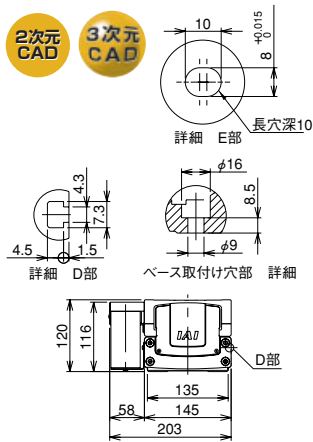
共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造C5相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	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3)	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
適応コントローラ	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:□長と指定
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

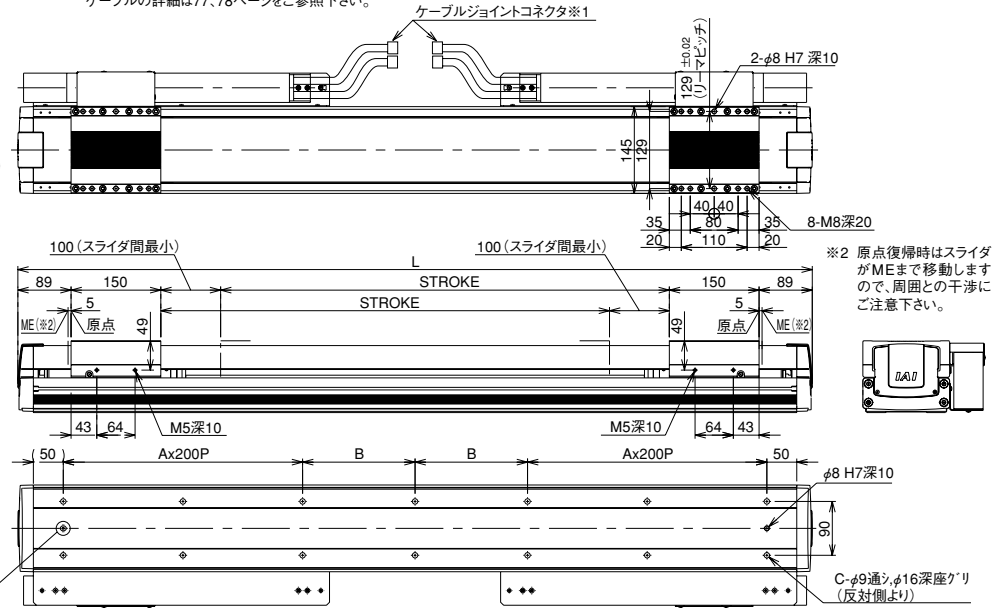
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 3次元 CAD

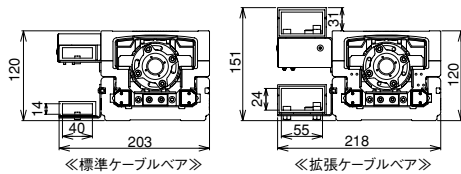


SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

※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。ケーブルの詳細は77、78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。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250
L	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528	1628	1728	1828	1928	2028	2128	2228	2328	2428	2528	2628	2728	2828
A	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
B	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
C	10	10	10	10	14	14	14	14	18	18	18	18	22	22	22	22	26	26	26	26	30
質量(kg)	24.7	26.4	28.2	29.9	31.6	33.4	35.1	36.8	38.6	40.3	42	43.8	45.5	47.2	48.9	50.7	52.4	54.1	55.9	57.6	59.3

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
SSEL	2軸			単相 AC100/200V	→P647
SCON	1軸			単相 AC200V	→P625

注) マルチスライダを動作するには2軸コントローラが必要です。SCONの場合は2台コントローラが必要になります。(但しSCONには衝突防止機能がありませんのでご注意下さい)



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
- (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
- (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

NS-LXMXS 単軸ロボット ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W 水平仕様 中間サポート付 シングルスライダ



■型式項目 NS -LXMXS- □ - 400 - □ - □ - T2 - □ -AQ- □ - RT

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
A:アブリュート I:インクリメンタル	400:400W	40:40mm 20:20mm	2300:2300mm S 3000:3000mm	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13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 (mm)	速度 (mm/s)	加速度(注1)				可搬質量(注1、2)				定格推力 (N)
						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	
NS-LXMXS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	アブリュート	400	40	2300~3000	2400	0.3	水平専用		40	水平専用		170		
NS-LXMXS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT	インクリ		20		1300	0.3			80			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。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P74	標準装備
クリープセンサ	C	→P74	
標準ケーブルベア取付方向	CT1~CT4	→P74	標準取付の場合はCT1を記入
拡張ケーブルベア取付方向	ET1~ET4	→P74	
リミットスイッチ	L	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	標準装備

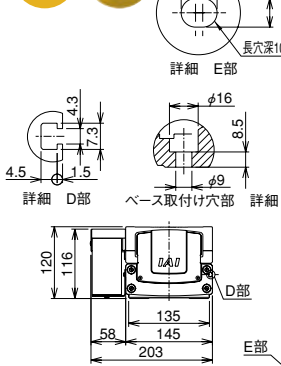
共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造C5相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	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3)	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
適応コントローラ	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
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

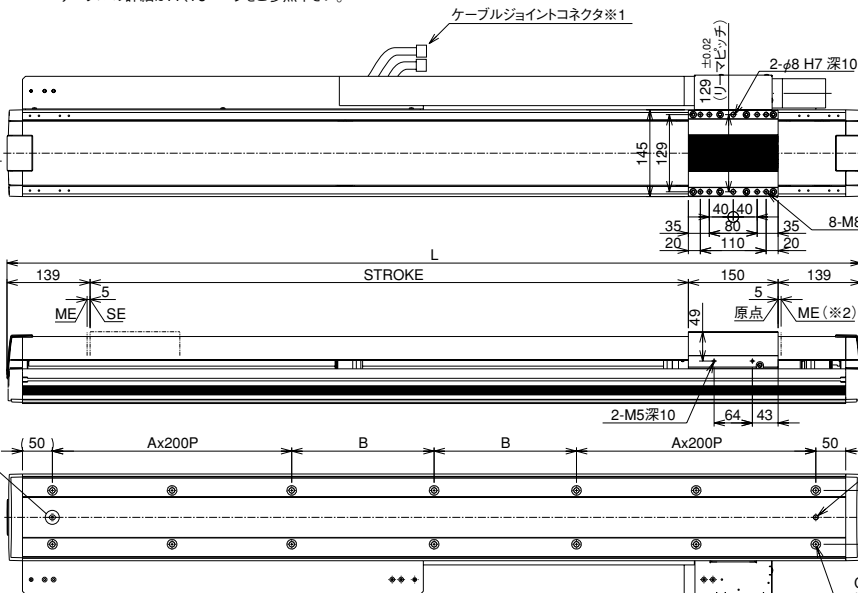
寸法図

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
3次元 CAD



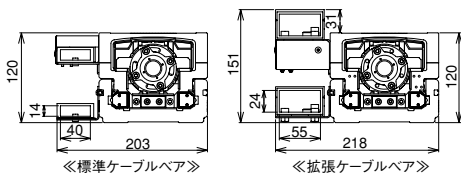
*1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は77、78ページをご参照下さい。



*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。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

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



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内径との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いにかからない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意ください。

ストローク	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
L	2728	2828	2928	3028	3128	3228	3328	3428
A	5	6	6	6	6	7	7	7
B	288	138	188	238	288	138	188	238
C	26	30	30	30	30	34	34	34
質量(kg)	46.4	47.9	49.4	50.9	52.3	53.8	55.3	56.8

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-P/Q	6軸	アブリュート/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			単相AC 200V	→P625



ご注意

- (注1) 加速度は最大が0.3Gとなります。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

NS-LZMS 単軸ロボット ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W 垂直仕様 シングルスライダ

■型式項目 NS - LZMS - □ - 400 - □ - □ - T2 - □ - AQ - B - □ - RT

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	制御コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アクリリット I:インクリメンタル	400:400W	20:20mm	500:500mm S 1000:1000mm	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13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 (mm)	速度 (mm/s)	加速度(注1)				可搬質量(注1、2)			定格推力 (N)
						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	
NS-LZMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	アブソ インクリ	400	20	500~1000	1000	垂直専用	0.3	0.8	垂直専用	16	6.0	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。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P74	標準装備
ブレーキ	B	→P74	標準装備
クリーブセンサ	C	→P74	
標準ケーブルベア取付方向	CT1~CT4	→P74	標準取付の場合はCT1を記入
拡張ケーブルベア取付方向	ET1~ET4	→P75	
リミットスイッチ	L	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	標準装備

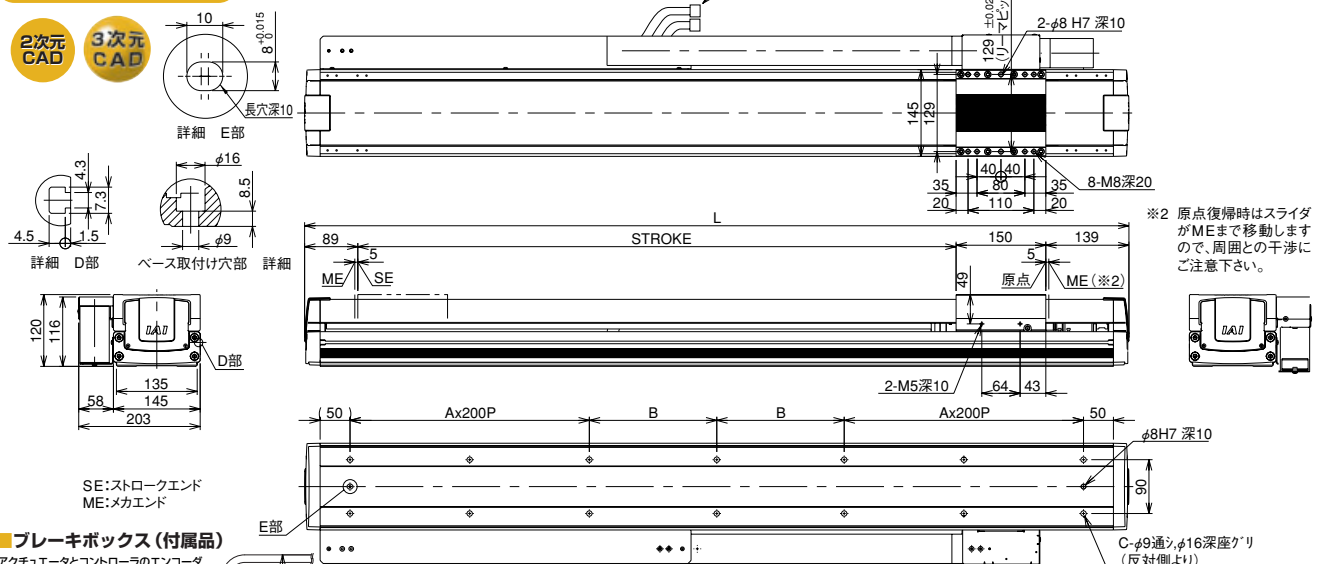
共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造C5相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロスモーション	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3)	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
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: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
使用周囲温度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※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。ケーブルの詳細は77、78ページをご参照下さい。

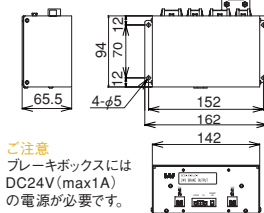
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



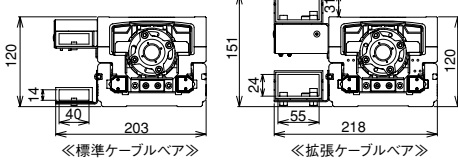
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ブレーキボックス(付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスにはDC24V(max1A)の電源が必要です。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- ①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上して下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
- ③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

ストローク	500	600	700	800	900	1000
L	878	978	1078	1178	1278	1378
A	1	1	1	2	2	2
B	163	213	263	113	163	213
C	10	10	10	14	14	14
質量(kg)	19.9	21.4	22.9	24.4	25.9	27.4

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	→P659
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			単相AC 200V	→P625



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-10をご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。
 (注3) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

IF-SA-60 単軸ロボット 小型ベルトタイプ 本体幅90mm 60W



型式項目	IF	—	—	—	60	—	—	—	—	—
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション			
SA1L:標準 SA2L:モータ横付き SA3L:モータ下付き SA1R:モータ勝手違い SA2R:モータ水平勝手違い SA3R:モータ下付き勝手違い	SA1L:標準 SA2L:モータ横付き SA3L:モータ下付き SA1R:モータ勝手違い SA2R:モータ水平勝手違い SA3R:モータ下付き勝手違い	A:77リニア出軸 I:インクリメンタル	60:60W	200:200mm S 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13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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-SA1 ①②-③-④-⑤-⑥	アブソリュート インクリメンタル	60	標準	200~2000	1~1750	5	水平専用	25.8
IF-SA2 ①②-③-④-⑤-⑥			横付き					
IF-SA3 ①②-③-④-⑤-⑥			下付き					

※上記型式の①はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、②はエンコーダ種類、③はストローク、④は適応コントローラ、⑤はケーブル長、⑥はオプションが入ります。

オプション

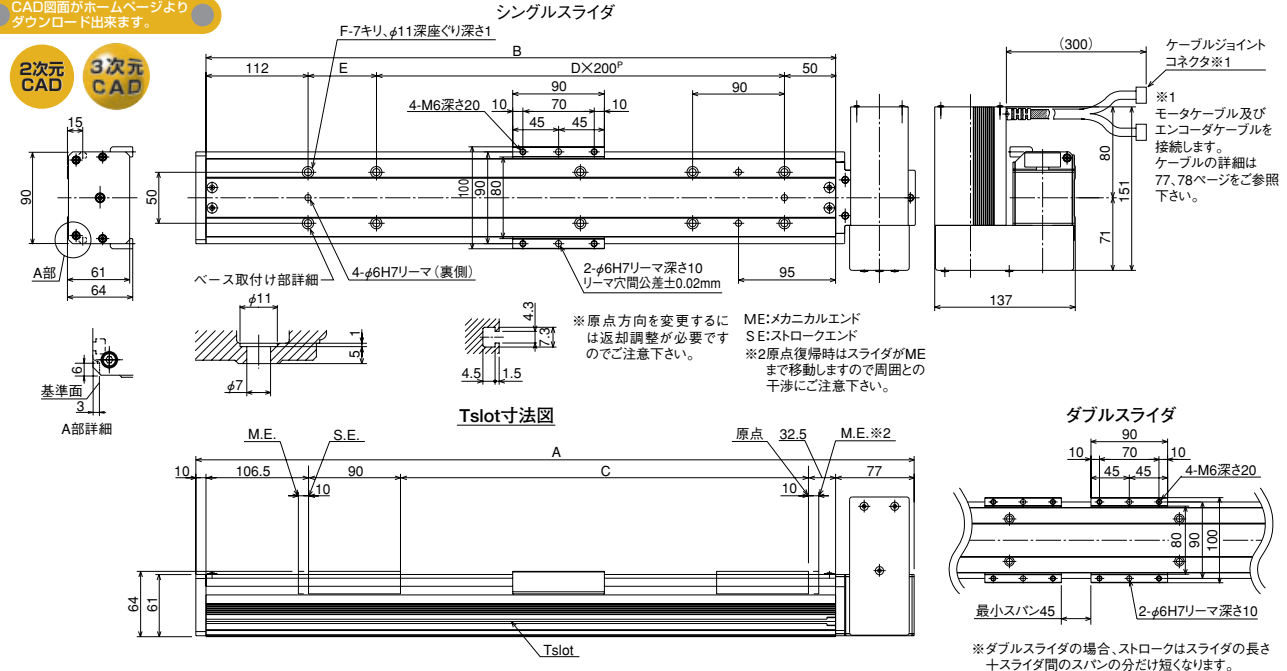
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P74	
クリープセンサ (注3)	C	→P74	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P75	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	
WSライダ	W	→P75	

共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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4)	69ページをご参照下さい
張り出し負荷長	69ページをご参照下さい
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5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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。



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316
B	429	529	629	729	829	929	1029	1129	1229	1329	1429	1529	1629	1729	1829	1929	2029	2129	2229
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
E	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
質量 (kg)	4.4	4.9	5.4	5.9	6.4	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.6	12.1	12.6	13.1
最高速度 (mm/s)	1750																		

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625
			ポジショナーパルス列制御		

注意

(注1)モータ取付姿勢の詳細は、11ページをご参照下さい。
 (注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3)クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は11ページ参照)
 (注4)10,000km走行寿命の場合です。
 (注5)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)

IF-SA-100 単軸ロボット 小型ベルトタイプ 本体幅90mm 100W



型式項目	IF	-	□	-	□	-	100	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ															
タイプ	SA1L:標準 SA2L:モータ横付き SA3L:モータ下付き SA1R:モータ勝手違い SA2R:モータ水平勝手違い SA3R:モータ下付き勝手違い														
エンコーダ種類	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル型														
モータ種類	100:100W														
ストローク	200:200mm S 2000:2000mm (100mm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:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定														
オプション	下記オプション表参照														

*型式項目の内容は13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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-SA1 ①②-100-③④⑤⑥	アブソリュート インクリメンタル	100	標準	200~2000	1~1750	10	水平専用	43.0
IF-SA2 ①②-100-③④⑤⑥			横付き					
IF-SA3 ①②-100-③④⑤⑥			下付き					

*上記型式の①はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、②はエンコーダ種類、③はストローク、④は適応コントローラ、⑤はケーブル長、⑥はオプションが入ります。

オプション

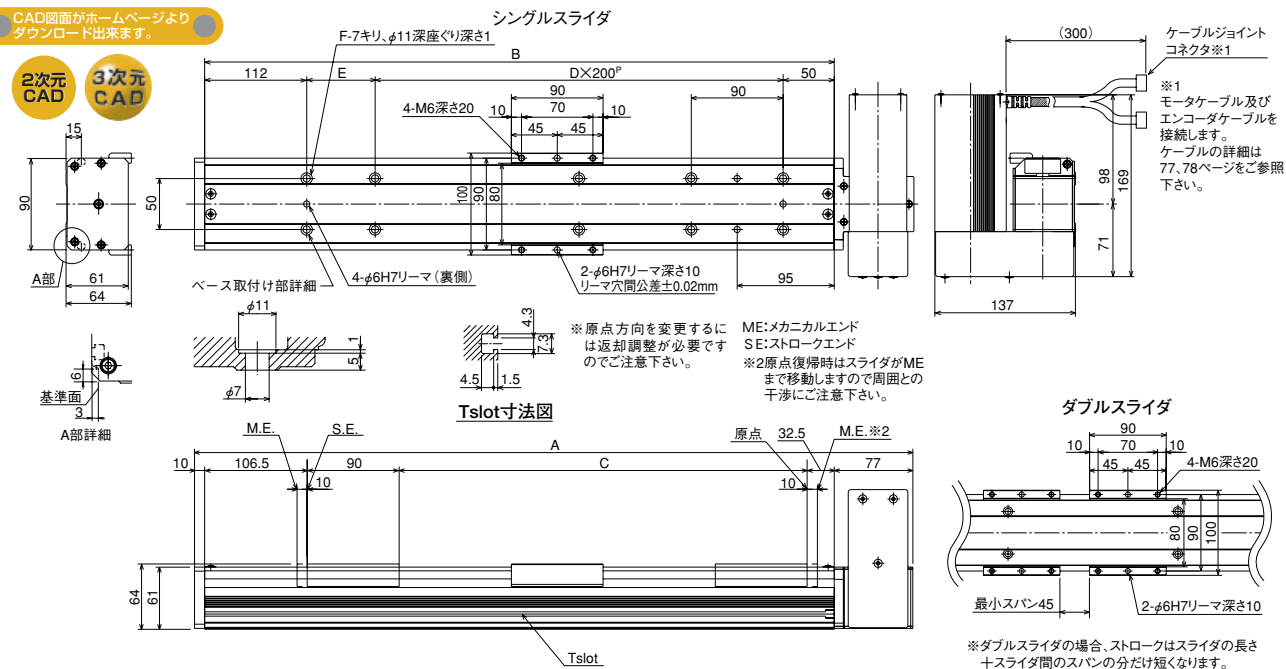
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P74	
クリープセンサ (注3)	C	→P74	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P75	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P75	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P75	
WSライダ	W	→P75	

共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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4)	69ページをご参照下さい
張り出し負荷長	69ページをご参照下さい
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5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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。



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316
B	429	529	629	729	829	929	1029	1129	1229	1329	1429	1529	1629	1729	1829	1929	2029	2129	2229
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
E	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
質量 (kg)	4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3
最高速度 (mm/s)	1750																		

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジションナバー列制御	→P625

注意

(注1)モータ取付姿勢の詳細は、11ページをご参照下さい。
 (注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3)クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は11ページ参照)
 (注4)10,000km走行寿命の場合です。
 (注5)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)

IF-MA-200 単軸ロボット 中型ベルトタイプ 本体幅120mm 200W



型式項目	IF	-	-	-	200	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション			
MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き MA1R:モータ勝手違い MA2R:モータ水平勝手違い MA3R:モータ下付き勝手違い	A:77リットル仕様 I:17リットル仕様	200:200W	200:200mm S 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13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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-MA1 ①②-200-③④⑤⑥	アブソリュート インクリメンタル	200	標準	200~2500	1~1750	20	水平専用	85.7
IF-MA2 ①②-200-③④⑤⑥			横付き					
IF-MA3 ①②-200-③④⑤⑥			下付き					

※上記型式の①はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、②はエンコーダ種類、③はストローク、④は適応コントローラ、⑤はケーブル長、⑥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
AQシール	AQ	→P74	
クリープセンサ (注3)	C	→P74	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P75	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P75	
ポール保持機構付ガイド	RT	→P75	
WSライダ	W	→P75	

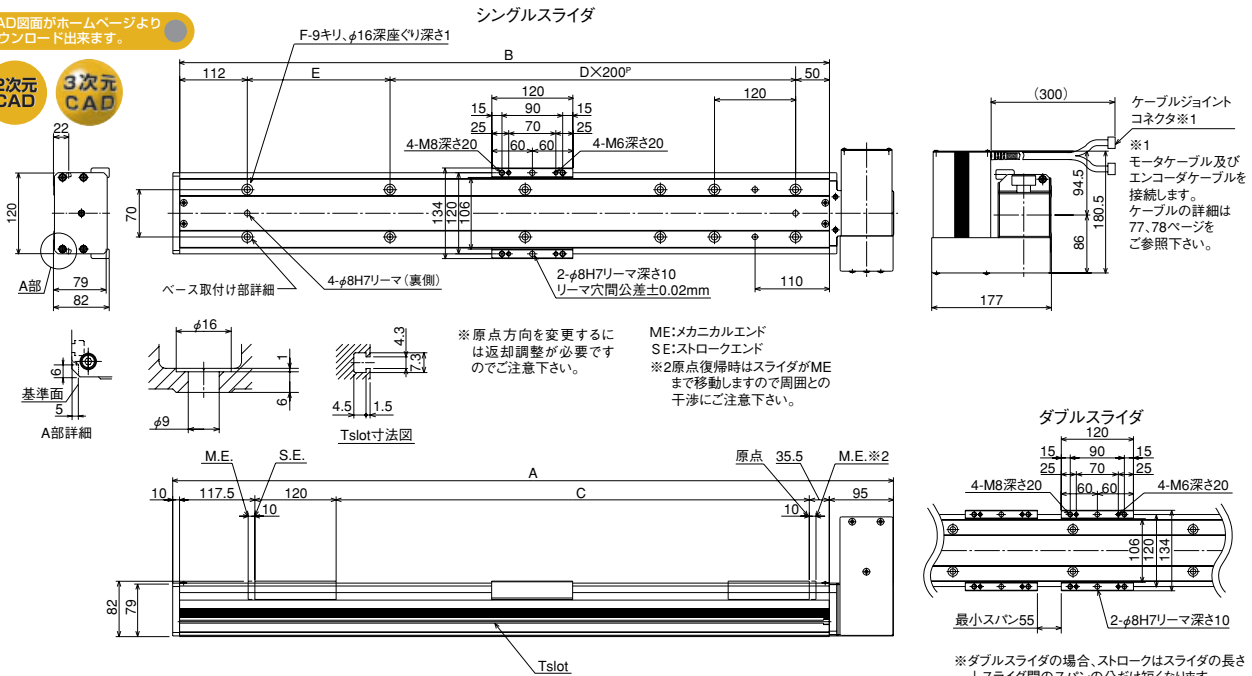
共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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4)	69ページをご参照下さい
張り出し負荷長	69ページをご参照下さい
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5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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
3次元 CAD



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	473	573	673	773	873	973	1073	1173	1273	1373	1473	1573	1673	1773	1873	1973	2073	2173	2273	2373	2473	2573	2673	2773
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
質量 (kg)	7.7	8.5	9.3	10.0	10.8	11.6	12.4	13.2	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.1	21.9	22.7	23.5	24.3	25.1	25.8
最高速度 (mm/s)	1750																							

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625
			ポジションナー パルス列制御		

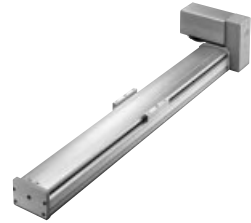


ご注意

(注1)モータ取付姿勢の詳細は、11ページをご参照下さい。
 (注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3)クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は11ページ参照)
 (注4)10,000km走行寿命の場合です。
 (注5)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)

IF-MA-400

単軸ロボット 中型ベルトタイプ 本体幅120mm 400W



■型式項目 IF - [] - [] - 400 - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き MA1R:モータ勝手違い MA2R:モータ水平勝手違い MA3R:モータ下付き勝手違い		A:アブソリュート型 I:インクリメンタル	400:400W	200:200mm S 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13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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-MA1 [1]-[2]-400-[3]-[4]-[5]-[6]	アブソリュート インクリメンタル	400	標準	200~2500	1~1750	40	水平専用	171.5
IF-MA2 [1]-[2]-400-[3]-[4]-[5]-[6]			横付き					
IF-MA3 [1]-[2]-400-[3]-[4]-[5]-[6]			下付き					

*上記型式の [1] はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い), [2] はエンコーダ種類, [3] はストローク, [4] は適応コントローラ, [5] はケーブル長, [6] はオプションが入ります。

オプション

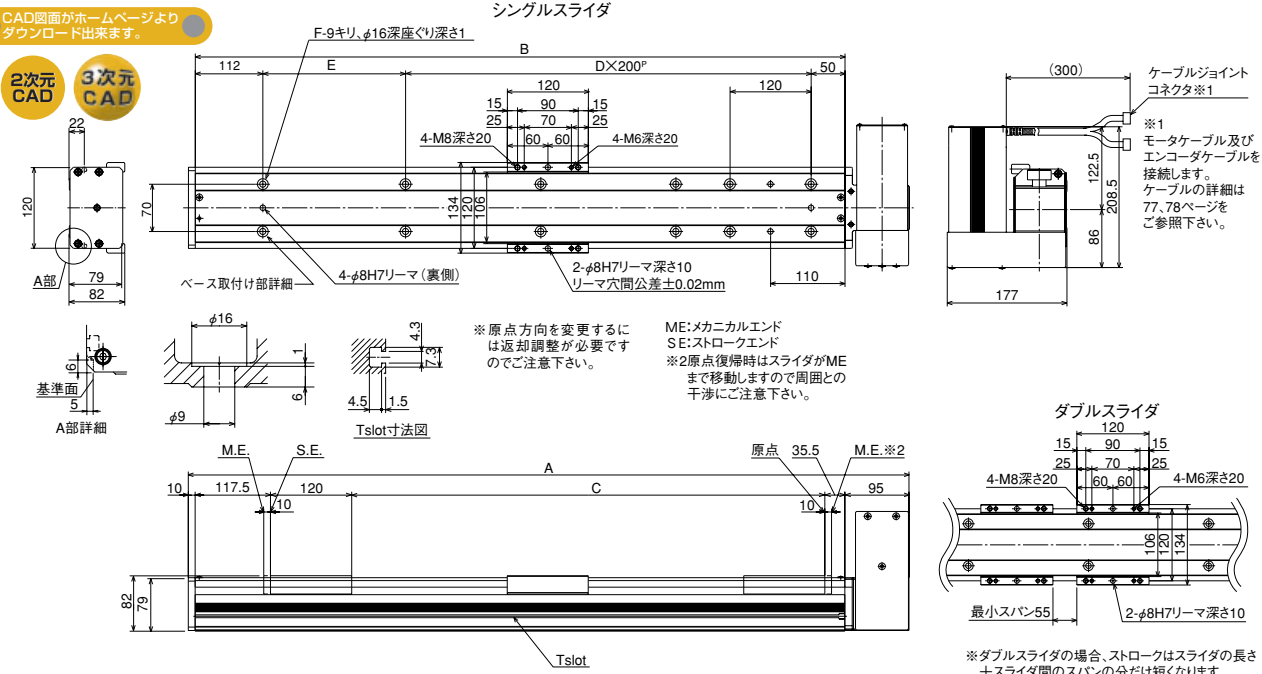
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P74	
クリープセンサ (注3)	C	→P74	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P75	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P75	
ポール保持機構付ガイド	RT	→P75	
WSライダ	W	→P75	

共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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4)	69ページをご参照下さい
張り出し負荷長	69ページをご参照下さい
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5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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。



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	473	573	673	773	873	973	1073	1173	1273	1373	1473	1573	1673	1773	1873	1973	2073	2173	2273	2373	2473	2573	2673	2773
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
質量 (kg)	8.2	9.0	9.8	10.5	11.3	12.1	12.9	13.7	14.5	15.3	16.1	16.9	17.7	18.4	19.2	20.0	20.8	21.6	22.4	23.2	24.0	24.8	25.6	26.3
最高速度 (mm/s)	1750																							

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P647
SCON	1軸			単相AC 200V	→P625

⚠ ご注意

(注1)モータ取付姿勢の詳細は、11ページをご参照下さい。
 (注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3)クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は11ページ参照)
 (注4)10,000km走行寿命の場合です。
 (注5)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)

FS-NM-60 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅40mm 60W



型式項目	FS	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
シリーズ		11NM:シングルスライダ仕様 12NM:ダブルスライダ仕様	A:7ポリット出軸 I:12ポリット出軸	60:60W	300:300mm S 1000:1000mm (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13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11NM-①-60-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	シングル	300~1000	1~1250	2	水平専用	29
FS-12NM-①-60-②-③-④-⑤			ダブル			9(注2)		

*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	備考
ステンレスシート仕様(スライダ長200mm)	D1	—	12NMの場合のみ対応(全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレスシート仕様(スライダ長300mm)	D2	—	
原点逆仕様	NM	→P75	
モータなし(モータのみなしカバー付)	NQ	—	
モータ位置勝手違い	R	—	
モータ下付き	U	—	

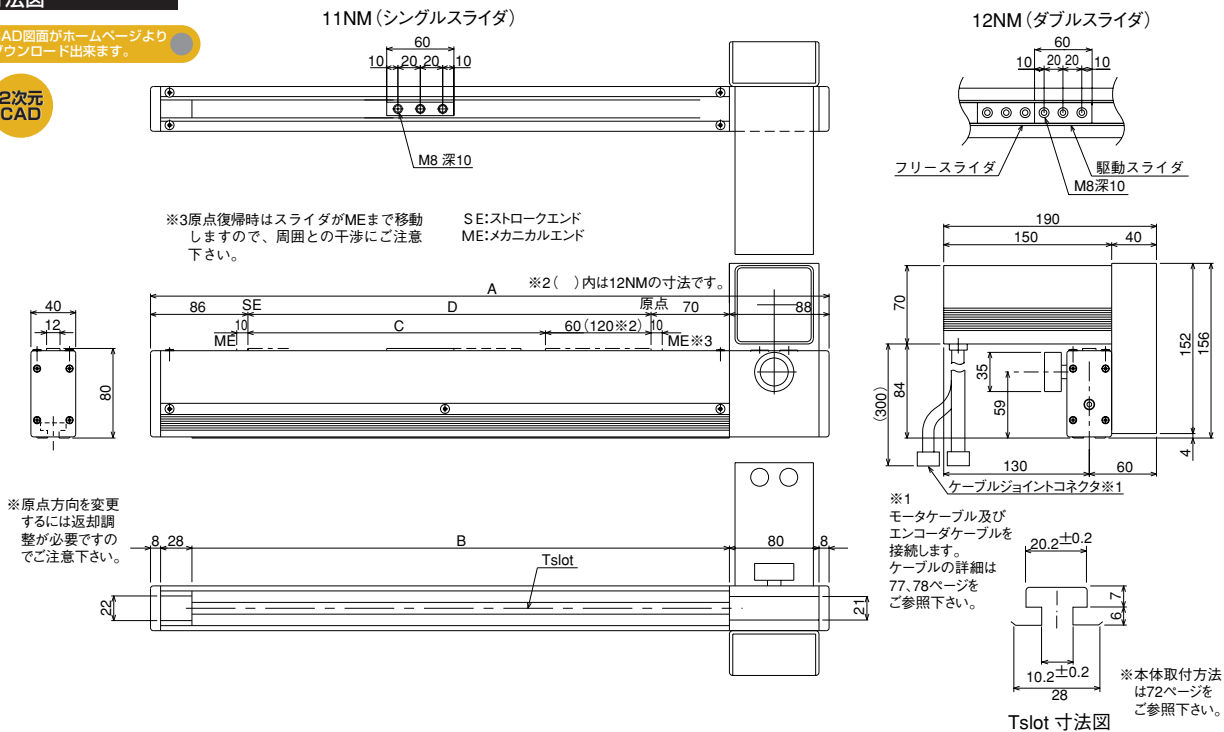
共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
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3)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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



FS-11NM-60

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	480	580	680	780	880	980	1080	1180
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量(kg)	5.0	5.4	5.8	6.2	6.6	7.0	7.4	7.8
可搬質量(kg)	2							

FS-12NM-60

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404
B	580	680	780	880	980	1080	1180	1280
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量(kg)	5.7	6.0	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5
可搬質量(kg)	9		7		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 単相AC 100/200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸				→P625

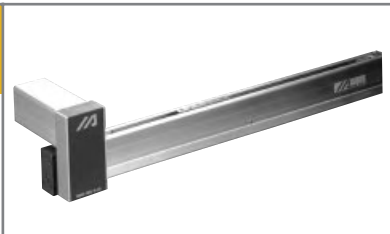


ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
 (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)

FS-NM-100

単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅40mm 100W



■型式項目	FS	-	□	-	□	-	100	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション						
11NM:シングルスライダ仕様 12NM:ダブルスライダ仕様	A:アブソリュート型 I:インクリメンタル	100:100W	300:300mm S 1000:1000mm (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13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11NM-①-100-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	シングル	300~1000	1~1250	3	水平専用	49
FS-12NM-①-100-②-③-④-⑤			ダブル			15(注2)		

*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	備考
ステンレスシート仕様(スライダ長200mm)	D1	-	12NMの場合のみ対応(全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレスシート仕様(スライダ長300mm)	D2	-	
原点逆仕様	NM	→P75	
モータなし(モータのみなしカバー付)	NQ	-	
モータ位置勝手違い	R	-	
モータ下付き	U	-	

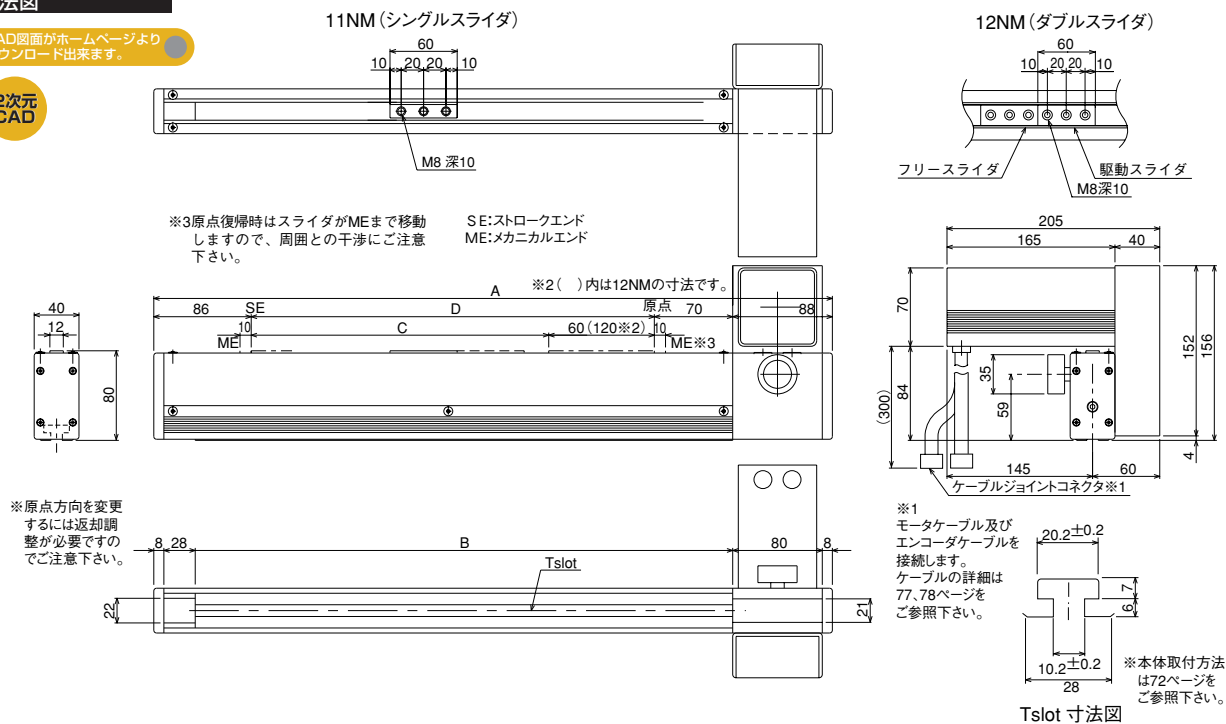
共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
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3)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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



FS-11NM-100

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	480	580	680	780	880	980	1080	1180
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量(kg)	5.0	5.4	5.8	6.2	6.6	7.0	7.4	7.8
可搬質量(kg)	3							

FS-12NM-100

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404
B	580	680	780	880	980	1080	1180	1280
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量(kg)	5.7	6.0	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5
可搬質量(kg)	15		11		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	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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジションナー パルス列制御	→P625



ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
 (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)

FS-NO 単軸ロボット 本体幅40mm ガイドモジュール

■型式項目	FS	-	□	-	0	-	-	□
シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク	オプション				
11NO:シングルスライダ仕様 12NO:ダブルスライダ仕様	0:モータなし	300:300mm 5 1000:1000mm (100mm毎)	下記オプション表 参照					



※型式項目の内容は13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11NO-0-①-②	-	-	シングル	300~1000	-	-	-	-
FS-12NO-0-①-②	-	-	ダブル					

※上記型式の①はストローク、②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
ステンレス仕様(スライダ長200mm)	D1	-	12NOの場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレス仕様(スライダ長300mm)	D2	-	

共通仕様

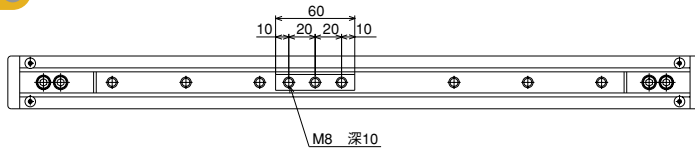
繰り返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	-
ケーブル長	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

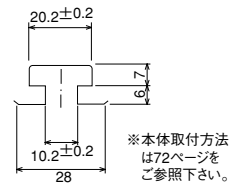
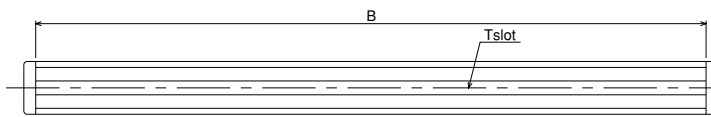
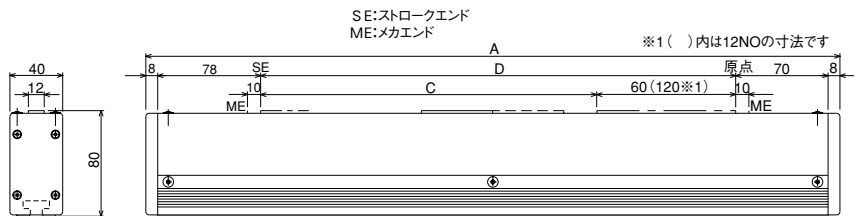
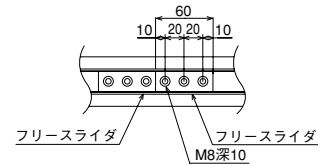
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD

11NO (シングルスライダ)



12NO (ダブルスライダ)



Tslot 寸法図

FS-11NO-0

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	524	624	724	824	924	1024	1124	1224
B	508	608	708	808	908	1008	1108	1208
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量 (kg)	2.4	2.8	3.2	3.6	4.1	4.4	4.8	5.2
最高速度 (mm/s)	-							

FS-12NO-0

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	624	724	824	924	1024	1124	1224	1324
B	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量 (kg)	3.1	3.5	3.9	4.3	4.8	5.1	5.5	5.9
最高速度 (mm/s)	-							

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
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-

FS-WM-100 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅52mm 100W



■型式項目	FS	—	—	—	100	—	—	—	—	—
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション			
11WM:シングルスライダ仕様 12WM:ダブルスライダ仕様		A:アブソリュート型 I:インクリメンタル	100:100W	300:300mm S 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13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
FS-11WM-①-100-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	シングル	300~2500	1~1250	3	水平専用	49
FS-12WM-①-100-②-③-④-⑤			ダブル			15(注2)		

*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	備考
ステンレスシート仕様(スライダ長200mm)	D1	—	12WMの場合のみ対応(全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレスシート仕様(スライダ長300mm)	D2	—	
原点逆仕様	NM	→P75	
モータなし(モータのみなしカバー付)	NQ	—	
モータ位置勝手違い	R	—	
モータ下付き	U	—	

共通仕様

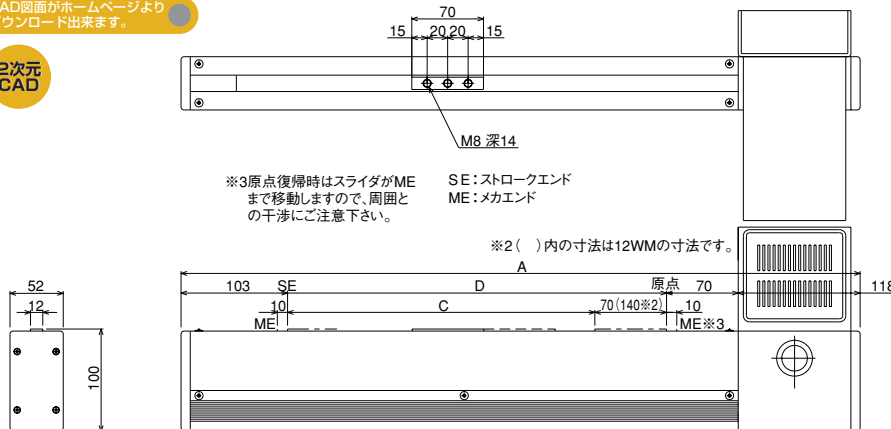
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注3)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

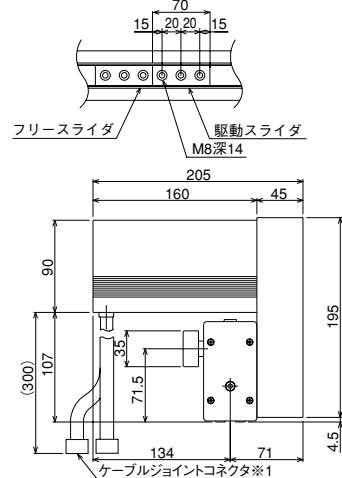
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD

11WM(シングルスライダ)



12WM(ダブルスライダ)



Tslot 寸法図

FS-11WM-100

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	661	761	961	1161	1361	1861	2361	2861
B	490	590	790	990	1190	1690	2190	2690
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量(kg)	8.7	9.3	10.5	11.7	12.9	15.9	18.9	21.9
可搬質量(kg)	3							

*ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WM-100

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	761	861	1061	1261	1461	1961	2461	2961
B	590	690	890	1090	1290	1790	2290	2790
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量(kg)	9.9	10.5	11.7	12.9	14.1	17.1	20.1	23.1
可搬質量(kg)	15							

*ストロークは100mmごとに用意しております。

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			→P659	
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			ポジションナー パルス制御	→P625



ご注意

- (注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
- (注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
- (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)

FS-WM-200 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅52mm 200W



型式項目	FS	-	□	-	□	-	200	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
11WM:シングルスライダ仕様 12WM:ダブルスライダ仕様	A:7アリュート仕様 I:インクリメンタル	200:200W	300:300mm S 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13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注1)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11WM-①-200-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	シングル	300~2500	1~1250	6	水平専用	98
FS-12WM-①-200-②-③-④-⑤			ダブル			30 (注2)		

※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	備考
ステンレス仕様 (スライダ長200mm)	D1	-	12WMの場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレス仕様 (スライダ長300mm)	D2	-	
原点逆仕様	NM	→P75	
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	-	
モータ位置勝手違い	R	-	
モータ下付き	U	-	

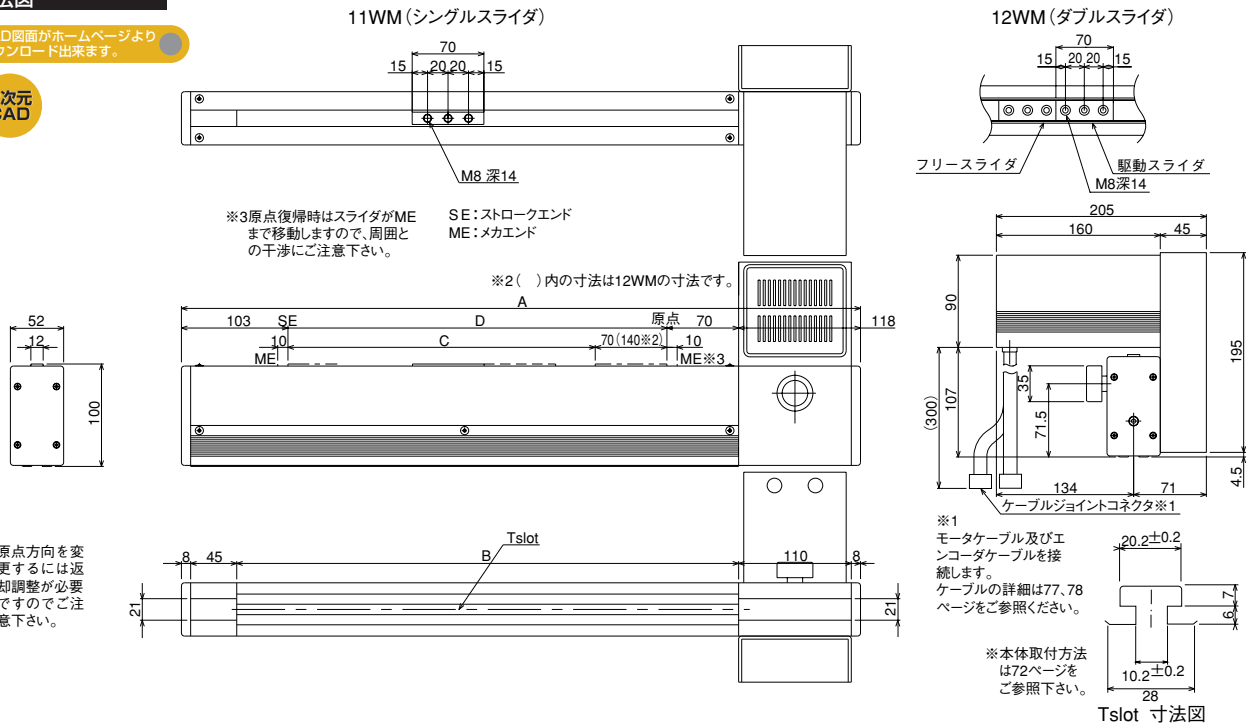
共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
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3)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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



FS-11WM-200

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	661	761	961	1161	1361	1861	2361	2861
B	490	590	790	990	1190	1690	2190	2690
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量 (kg)	9.8	10.4	11.6	12.8	14.0	17.0	20.0	23.0
可搬質量 (kg)	6							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WM-200

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	761	861	1061	1261	1461	1961	2461	2961
B	590	690	890	1090	1290	1790	2290	2790
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量 (kg)	11.0	11.6	12.8	14.0	15.2	18.2	21.2	24.2
可搬質量 (kg)	30							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			→P659	
SSEL	2軸			→P647	
SCON	1軸			→P625	
			ポジションナー パルス列制御	単相AC 100/200V	



ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
 (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)

FS-WO 単軸ロボット 本体幅52mm ガイドモジュール



型式項目	FS	—	—	0	—	—	—	—
シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク	オプション				
11WO:シングルスライダ仕様 12WO:ダブルスライダ仕様	0:モータなし	300:300mm 5 2500:2500mm (100mm毎)	下記オプション表 参照					

*型式項目の内容は13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11WO-0-①-②	-	-	シングル	300~2500	-	-	-	-
FS-12WO-0-①-②	-	-	ダブル					

*上記型式の①はストローク、②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
ステンレスシート仕様(スライダ長200mm)	D1	-	12WOの場合のみ対応 (全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい)
ステンレスシート仕様(スライダ長300mm)	D2	-	

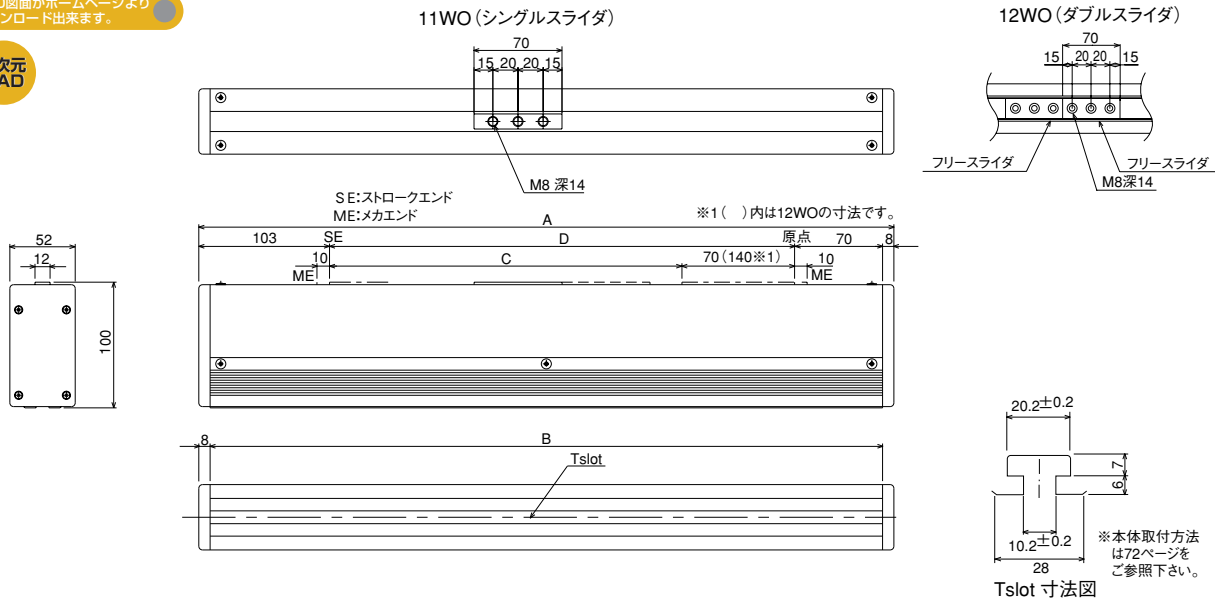
共通仕様

繰り返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
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	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
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	-
ケーブル長	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



FS-11WO-0

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	551	651	851	1051	1251	1751	2251	2751
B	535	635	835	1035	1235	1735	2235	2735
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量 (kg)	4.9	5.6	6.7	8.3	9.6	12.9	16.3	19.6
可搬質量 (mm/s)	-							

*ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WO-0

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	651	751	951	1151	1351	1851	2351	2851
B	635	735	935	1135	1335	1835	2335	2835
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量 (kg)	5.6	6.2	7.6	8.9	10.2	13.6	16.9	20.3
可搬質量 (mm/s)	-							

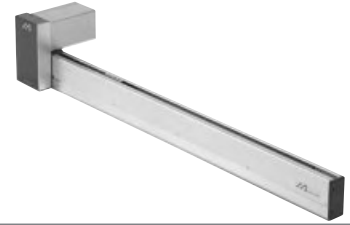
*ストロークは100mmごとに用意しております。

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
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-

FS-LM-400

単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅75mm 400W
高可搬仕様



型式項目	FS	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
			11LM:シングルスライダ仕様 12LM:ダブルスライダ仕様	A:77フルスケール I:1/4リニアスケール	400:400W	1000:1000mm S 3000:3000mm (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13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11LM-①-400-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	シングル	1000~3000	1~1250	15	水平専用	196
FS-12LM-①-400-②-③-④-⑤			ダブル			60(注2)		

※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	備考
原点逆仕様	NM	→P75	
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	
モータ位置勝手違い	R	—	
モータ下付き	U	—	特注対応となります

共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
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3)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

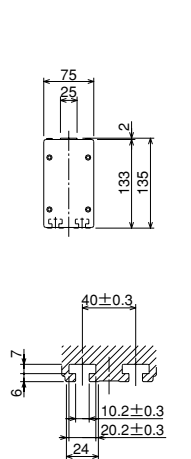
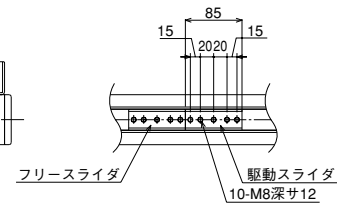
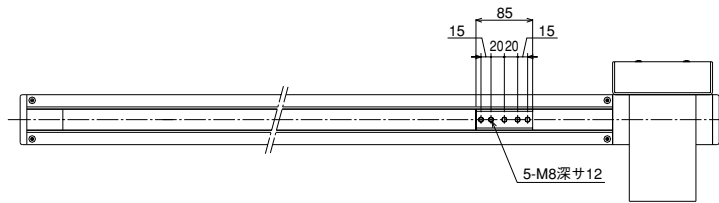
寸法図

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

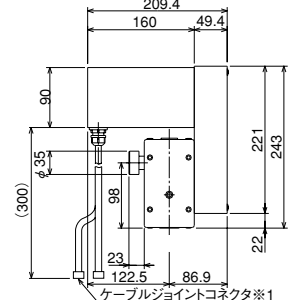
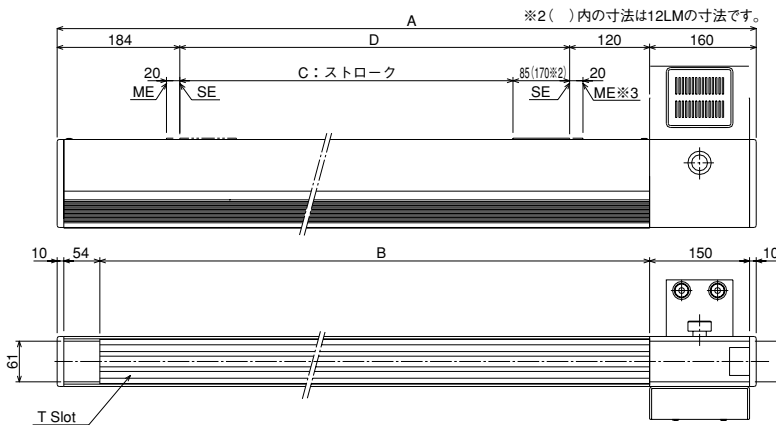
11LM(シングルスライダ)

12LM(ダブルスライダ)



Tslot 寸法図

※本体取付方法は72ページをご参照下さい。



※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。ケーブルの詳細は77、78ページをご参照ください。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド
※3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。

FS-11LM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1549	2049	2549	3049	3549
B	1325	1825	2325	2825	3325
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量(kg)	28	34	40	47	53
可搬質量(kg)	15				

※ストロークは1000~3000mmまで100mmピッチでご用意しております。
A~D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm毎長くなります。

FS-12LM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1649	2149	2649	3149	3649
B	1425	1925	2425	2925	3425
C	1015	1515	2015	2515	3015
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量(kg)	31	37	43	49	56
可搬質量(kg)	60		44		28

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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸				→P647
SCON	1軸			ポジショナーパルス列制御	→P625



ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
(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)

FS-HM-400 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅75mm 400W 高速仕様



型式項目	FS	-		-		-	400	-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション						
11HM:シングルスライダ仕様 12HM:ダブルスライダ仕様	A:アパルトメント I:インクリメンタル	400:400W	1000:1000mm S 3000:3000mm (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13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
FS-11HM-①-400-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	シングル	1000~3000	1~2000	10	水平専用	127
FS-12HM-①-400-②-③-④-⑤	インクリメンタル		ダブル			40(注2)		

*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	備考
原点逆仕様	NM	→P75	
モータなし (モータのみなしカバー付)	NQ	—	
モータ位置勝手違い	R	—	
モータ下付き	U	—	特注対応となります

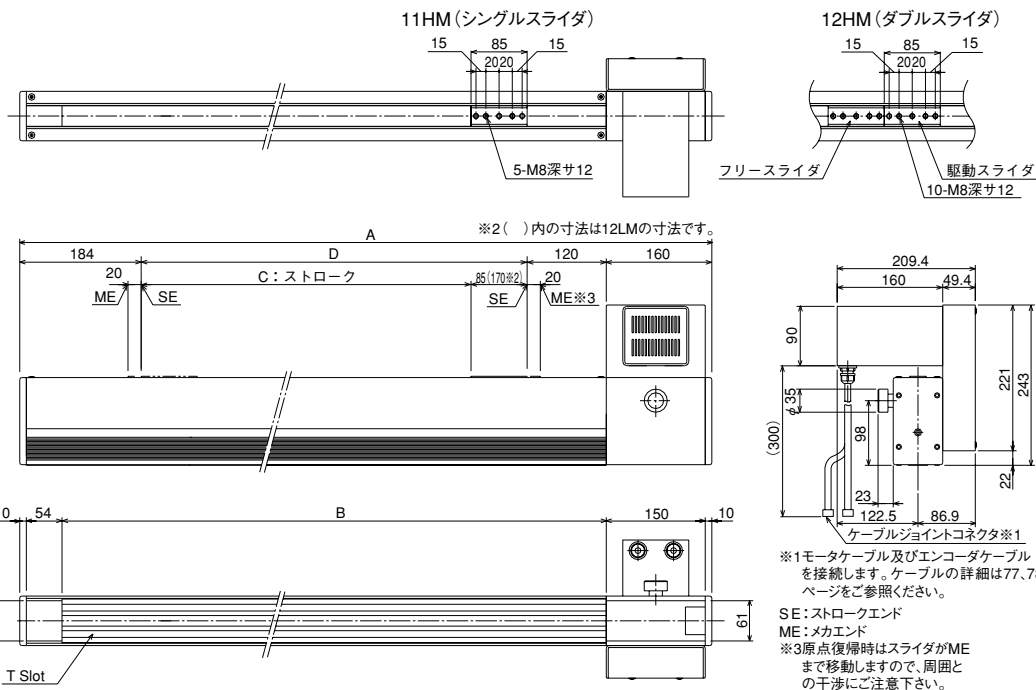
共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm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	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
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3)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

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



Tslot 寸法図
※本体取付方法は72ページをご参照下さい。

FS-11HM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1549	2049	2549	3049	3549
B	1325	1825	2325	2825	3325
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量(kg)	28	34	40	47	53
可搬質量(kg)	10				

FS-12HM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1649	2149	2649	3149	3649
B	1425	1925	2425	2925	3425
C	1015	1515	2015	2515	3015
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量(kg)	31	37	43	49	56
可搬質量(kg)	40	30	25	20	

※ストロークは1000~3000mmまで100mmピッチでご用意しております。
A~D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm毎長くなります。

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P659
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P659
SSEL	2軸			単相AC 200V	→P647
SCON	1軸			単相AC 200V	→P625



ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意ください。(ストローク別の可搬質量は上記表参照)。
(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)

FS-LO 単軸ロボット 本体幅75mm ガイドモジュール




型式項目	FS - <input type="text"/> - 0 - <input type="text"/>
シリーズ	タイプ
11LO:シングルスライダ仕様 12LO:ダブルスライダ仕様	モータ種類
	ストローク
	0:モータなし
	1000:1000mm 3000:3000mm (100mm単位)

*型式項目の内容は13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)	スライダ	ストローク 100mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
FS-11LO-0- 	-	-	シングル	1000~3000	-	-	-	-
FS-12LO-0- 	-	-	ダブル					

*上記型式のはストロークが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考

共通仕様

繰り返し位置決め精度	-
駆動方式	-
ロストモーション	-
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	70ページをご参照下さい
張り出し負荷長	70ページをご参照下さい
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長	-
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（結露無きこと）

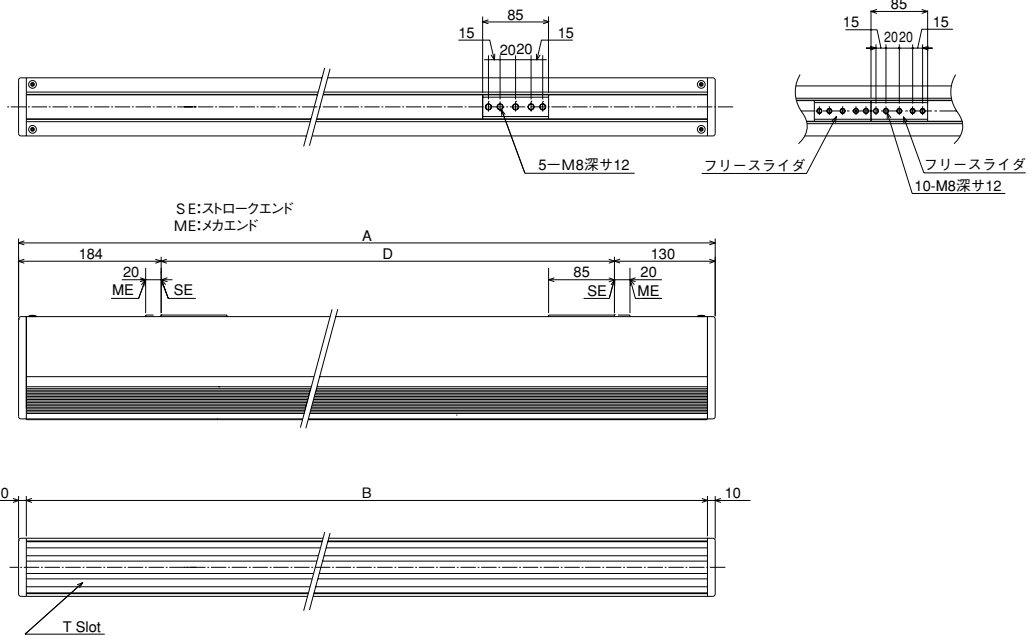
寸法図

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

11LO (シングルスライダ)

12LO (ダブルスライダ)



FS-11LO-0

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1403	1903	2403	2903	3403
B	1379	1879	2379	2879	3379
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量 (kg)	19	25	31	38	44
可搬質量 (kg)	-				

FS-12LO-0

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1503	2003	2503	3003	3503
B	1479	1979	2479	2979	3479
C	1015	1515	2015	2525	3025
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量 (kg)	22	28	34	40	46
可搬質量 (kg)	-				

*ストロークは1000~3000mmまで100mmピッチでご用意しております。
A~D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm延長されます。

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
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-

RS-30 単軸ロボット 小型回転タイプ 30W



型式項目	RS	-	□	-	30	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	作動範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
A: アブソリュート I: インクリメンタル	30:30W	50: 1/50 100: 1/100	360:360度	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13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)	減速比	作動範囲 (度)	速度 (度/s)	負荷イナーシャ (注1) (kg・m ²)	定格トルク (N・m)
RS-①-30-50-360-②-③-④-L	アブソリュート	30	1/50	0~360	1~360	0.0578	3.3
RS-①-30-100-360-②-③-④-L	インクリメンタル		1/100		1~180	0.2303	6.65

*上記型式の①はエンコーダ種類、②は適応コントローラ、③はケーブル長、④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
キー溝付き (出カシャフト)	K	下図参照	
原点リミットスイッチ	L	下図参照	標準装備

*RSシリーズ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

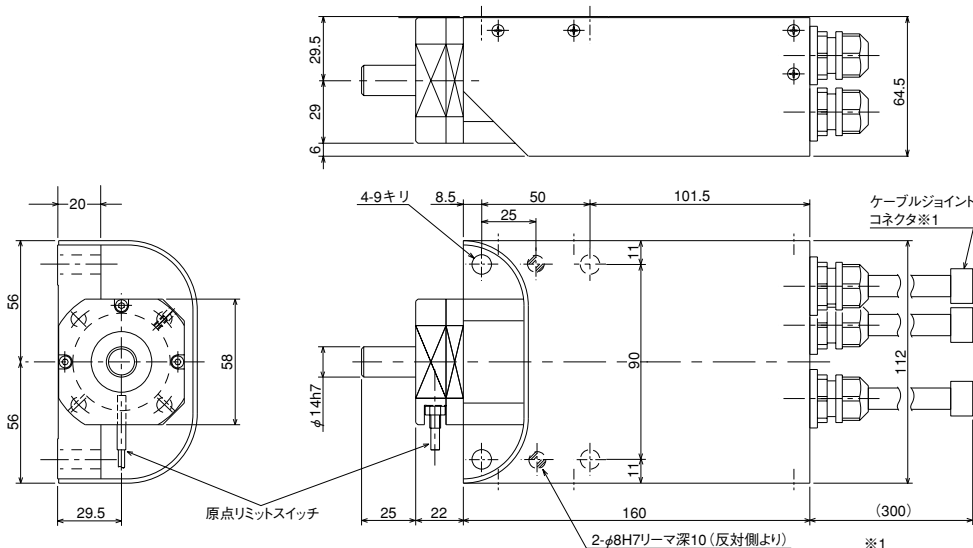
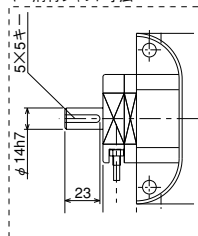
繰り返し位置決め精度	±0.028度
減速機	ハーモニックドライブ
動的許容モーメント	9.8N・m
質量	2.0kg
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注2)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

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 CAD

キー溝付シャフト寸法



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブル、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77,78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	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	→P659
X-SEL-J/K	4軸			→P659	
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			ポジションナバルス列制御	→P625



ご注意

(注1)ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種の負荷イナーシャを超えないようご注意ください。(詳細は12ページをご参照下さい)。
(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、X08=8m)

RS-60 単軸ロボット 中型回転タイプ 60W



型式項目	RS	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	作動範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
A:アブソリュート型 I:インクリメンタル	60:60W	50: 1/50 100: 1/100	360:360度	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13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)	減速比	作動範囲 (度)	速度 (度/s)	負荷イナーシャ (注1) (kg・m ²)	定格トルク (N・m)
RS- ① -60-50-360- ② - ③ - ④ -L	アブソリュート	60	1/50	0~360	1~360	0.108	5.58
RS- ① -60-100-360- ② - ③ - ④ -L	インクリメンタル		1/100		1~180		

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

※更に高トルクが必要な場合は特注で対応も可能です。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
キー溝付き(出力シャフト)	K	下図参照	
原点リミットスイッチ	L	下図参照	標準装備

※RSシリーズ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

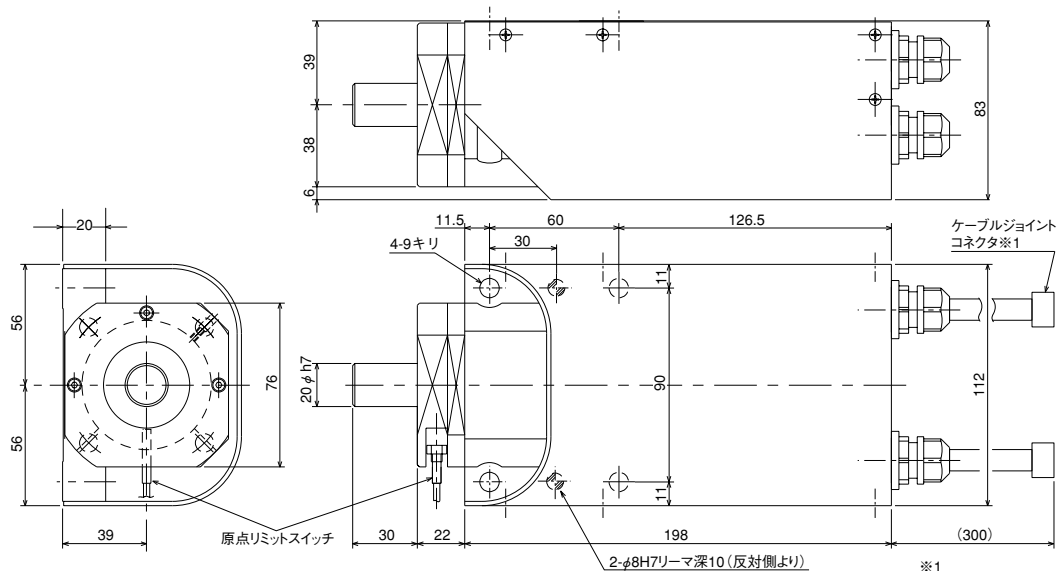
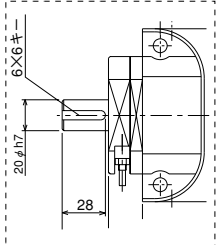
繰り返し位置決め精度	±0.028度
減速機	ハーモニックドライブ
動的許容モーメント	23.5N・m
質量	3.2kg
適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注2)	N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

寸法図

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 CAD

キー溝付シャフト寸法



※1
モーターケーブル及び
エンコーダケーブル、
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
77、78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	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	→P659
X-SEL-J/K	4軸				→P659
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P647
SCON	1軸			ポジションナーバリス列制御	→P625



ご注意

(注1)ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種種の負荷イナーシャを超えないようご注意ください。
(詳細は12ページをご参照下さい)。
(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. X08=8m)

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
デフォルトップ型
ロボット
I-Xスカラ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コントローラ
技術資料
インクジェット
ISA
ISPA
ISDA
ISPDA
NS
IF
FS
RS
ZR

ZR-S 単軸ロボット 垂直/回転一体型小型タイプ 100W



■型式項目 **ZR - S - □ - 100 - 16 - 150 - T2 - □ - B - □**

シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 Z軸リード Z軸ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション
 A:7アンプ仕様 100:100W 16:16mm 150:150mm T2:XSEL-P/Q N:無し B:ブレーキ(標準装備)
 L:リミットスイッチ S:3m L:リミットスイッチ
 M:5m ※L(リミットスイッチ)はインクリメンタル仕様は標準装備、アンプユニット仕様では不要です。
 X□□:長さ指定

※型式項目の内容は13ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		垂直軸 押し込み推力 (N)		回転軸 許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押付動作時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg・m) (注4)	許容トルク (N・m)
ZR-S-①-100-16-150-T2-②-B-□	垂直軸	アブソリュート	100	150mm	±0.010	1005mm/s	1	3	74.8	107	0.015	1.9
	回転軸	インクリメンタル	100	±360度	±0.005	2200度/s						

※上記型式の①はエンコーダ種類が、②はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P74	垂直軸/回転軸標準装備
原点リミットスイッチ	L	→P75	インクリメンタル仕様の場合のみ必要です。

※アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)
 アブソリュートリセット調整治具 (型式: JG-ZRS)

共通仕様

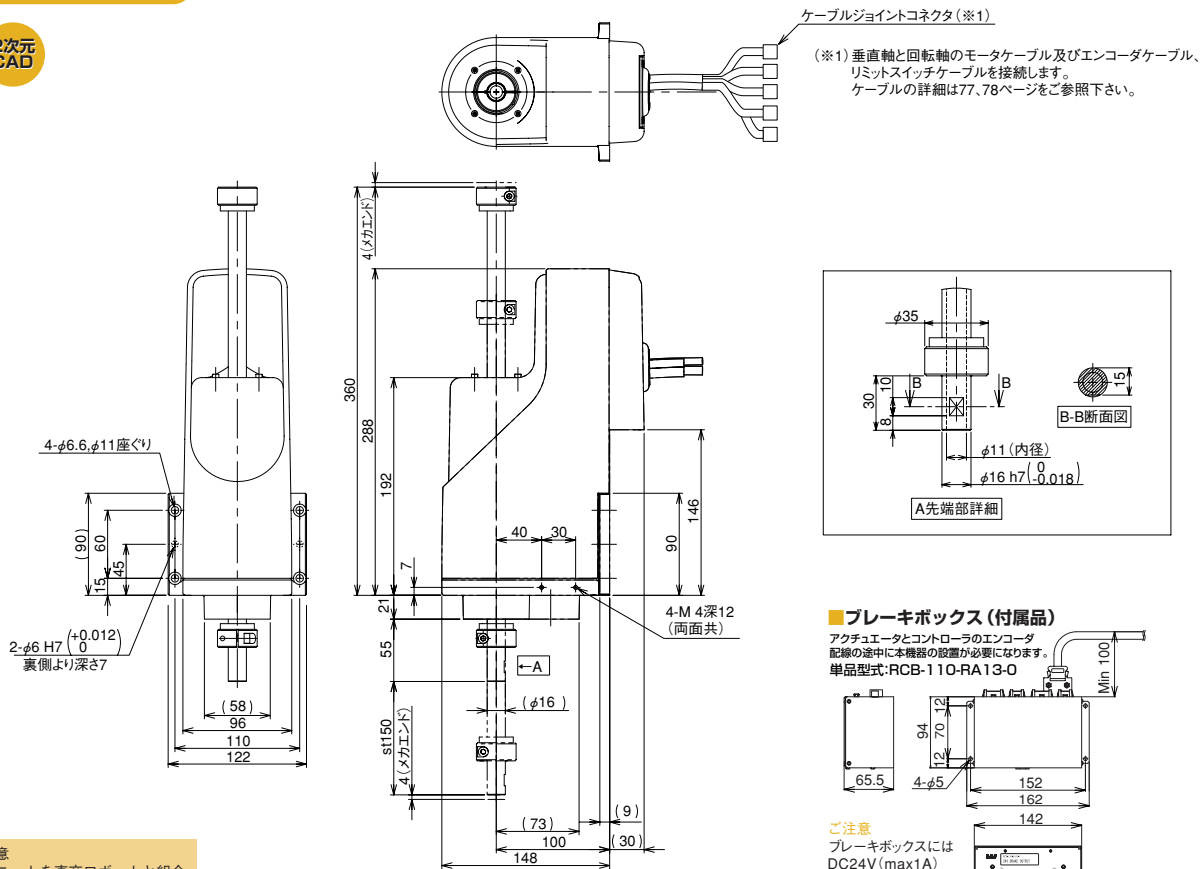
エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	5.5kg
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長(注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。

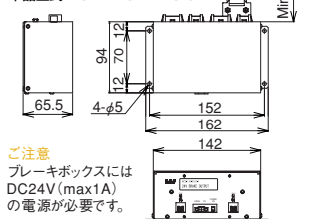
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要となります。単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
 ブレーキボックスにはDC24V (max1A) の電源が必要です。

ご注意
 本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、垂直軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用下さい。

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	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AC 200V	→P659



(注1) PTP命令動作の場合です。
 (注2) 定格は加減速度0.3Gで動作した場合、最大は加減速度0.1Gで動作した場合です。
 (注3) 垂直軸の押し込み推力は、垂直軸先端でものを押す力です。「押し付け動作時」は、プログラムの押し付け命令実行時の最大押し付け力となります。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押し付け命令を使用して行なって下さい。
 (注4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
 (注5) 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)

ZR-M 単軸ロボット 垂直/回転一体型中型タイプ 200W



■型式項目	ZR - M - □ - 200 - 20 - 200 - T2 - □ - B - □							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	Z軸リード	Z軸ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アブソリュート型 I:インクリメンタル		200:200W	20:20mm	200:200mm	T2:XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	B:ブレーキ(標準装備) L:リミットスイッチ ※L(リミットスイッチ)はインクリメンタル仕様標準装備、アブソリュート仕様では不要です。

※型式項目の内容は13ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		垂直軸 押し込み推力 (N)		回転軸 許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押付動作時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg・m) (注4)	許容トルク (N・m)
ZR-M-①-200-20-200-T2-②-B-□	垂直軸	アブソリュート	200	200mm	±0.010	1256mm/s	2	6	120	171	0.03	3.8
	回転軸	インクリメンタル	200	±360度	±0.005	2200度/s						

※上記型式の①はエンコーダ種類が、②はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P74	垂直軸/回転軸標準装備
原点リミットスイッチ	L	→P75	インクリメンタル仕様の場合のみ必要です。

※アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)
アブソリュートリセット調整治具 (型式: JG-ZRM)

共通仕様

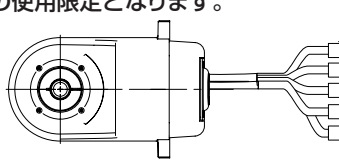
エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	8kg
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長(注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。

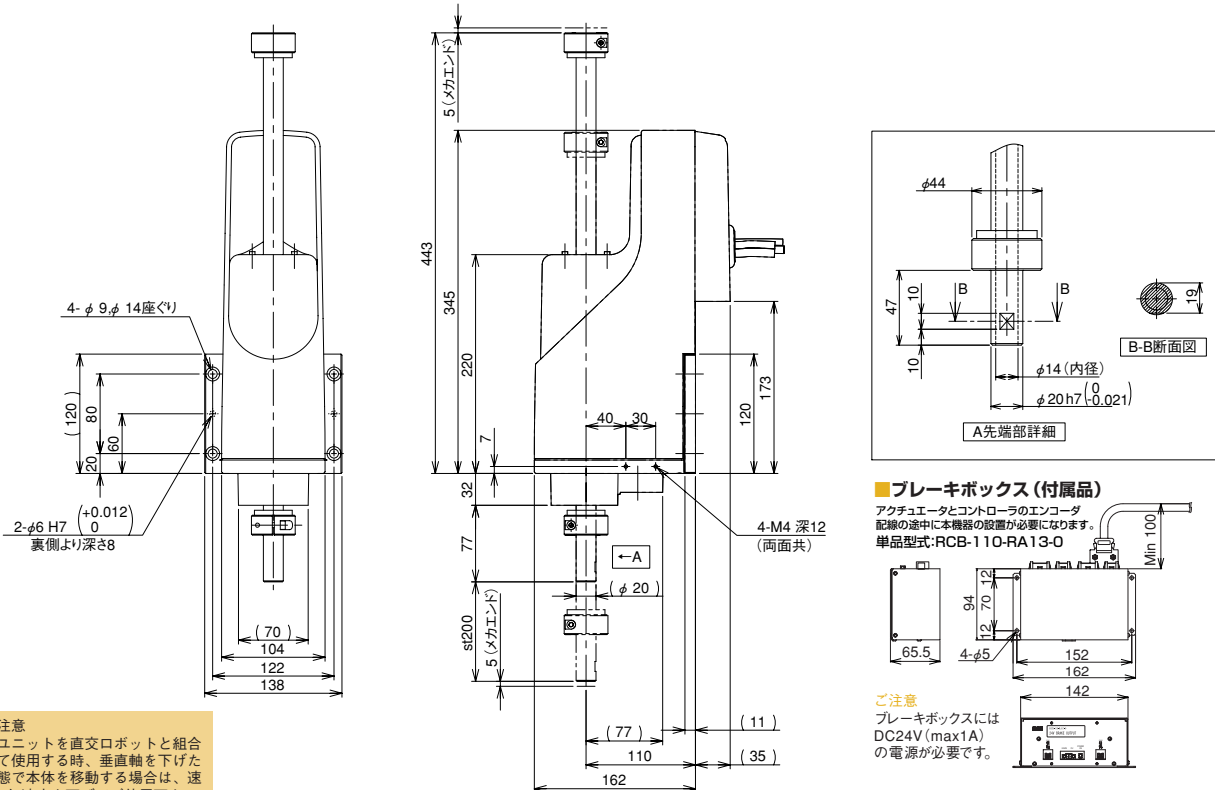
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD



ケーブルジョイントコネクタ(※1)

(※1) 垂直軸と回転軸のモータケーブル及びエンコーダケーブル、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77,78ページをご参照下さい。



ご注意
本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、垂直軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用下さい。

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	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AC 200V	→P659



- (注1) PTP命令動作の場合です。
- (注2) 定格は加減速度0.3Gで動作した場合、最大は加減速度0.1Gで動作した場合です。
- (注3) 垂直軸の押し込み推力は、垂直軸先端でものを押す力です。「押し付け動作時」は、プログラムの押し付け命令実行時の最大押し付け力となります。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押し付け命令を使用して下さい。
- (注4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (注5) 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)

IFシリーズ技術資料

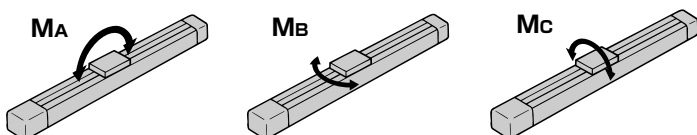
動的許容モーメント、張り出し負荷長

IFシリーズはオプションでWスライダ（フリースライダ1個追加）を選択出来ます。
 動的許容モーメント及び張り出し負荷長は、2つのスライダ間のスパンによって変化します。
 代表例は以下の通りですので参考にして下さい。

動的許容モーメント方向図

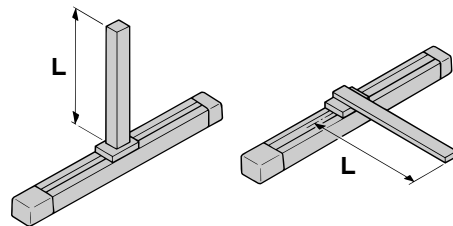
■動的許容モーメントは10,000kmを想定した数値です。
 モーメント仕様値を越えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意下さい。

モーメント方向

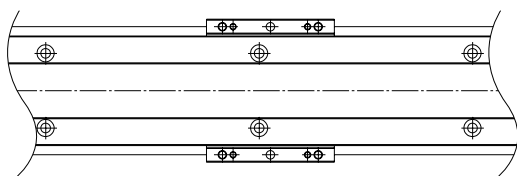


張り出し負荷長図

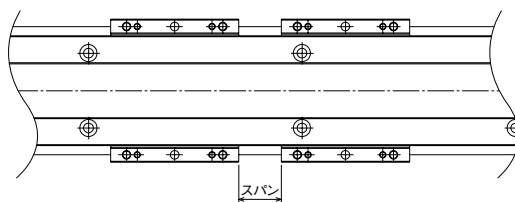
■各機種の張り出し許容値を超過して使用した場合、振動や収束時間の遅れが出る場合がありますので、必ず許容値内でご使用下さい。



シングルスライダ (図①)



ダブルスライダ (図②)



タイプ			動的許容モーメント (※) N・m (Kgf・m)	張り出し負荷長L mm
IF-SA-60 IF-SA-100	図①	シングルスライダ	Ma : 28.4(2.9) Mb : 40.2(4.1) Mc : 65.7(6.7)	Ma方向 : 450以下 Mb、Mc方向 : 450以下
	図②	ダブルスライダ (スパン45mm時)	Ma : 130.3(13.3) Mb : 185.2(18.9) Mc : 106.8(10.9)	Ma方向 : 1125以下 Mb、Mc方向 : 1125以下
		ダブルスライダ (スパン60mm時)	Ma : 142.0(14.5) Mb : 203.8(20.8) Mc : 106.8(10.9)	Ma方向 : 1200以下 Mb、Mc方向 : 1200以下
IF-MA-200 IF-MA-400	図①	シングルスライダ	Ma : 69.6(7.1) Mb : 99.0(10.1) Mc : 161.7(16.5)	Ma方向 : 600以下 Mb、Mc方向 : 600以下
	図②	ダブルスライダ (スパン55mm時)	Ma : 316.5(32.3) Mb : 450.8(46.0) Mc : 262.0(26.8)	Ma方向 : 1475以下 Mb、Mc方向 : 1475以下
		ダブルスライダ (スパン80mm時)	Ma : 350.0(35.8) Mb : 500.0(51.0) Mc : 262.0(26.8)	Ma方向 : 1600以下 Mb、Mc方向 : 1600以下

(※) 10000km走行寿命の場合 (fw=1.2の場合)

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応
防滴対応
直交
ロボット
テールトップ型
ロボット
I-MAS型
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コンパクトラ
技術資料
インクジェット
プリンター

FSシリーズ技術資料

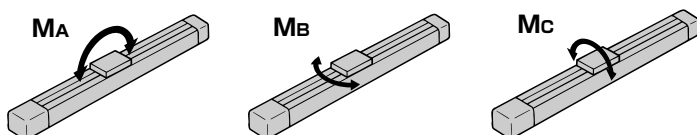
動的許容モーメント、張り出し負荷長

FSシリーズはタイプによりシングルスライダとダブルスライダを選択出来ます。
 動的許容モーメント及び張り出し負荷長は、スライダの長さによって変化します。
 代表例は下記の通りですので参考にして下さい。

動的許容モーメント方向図

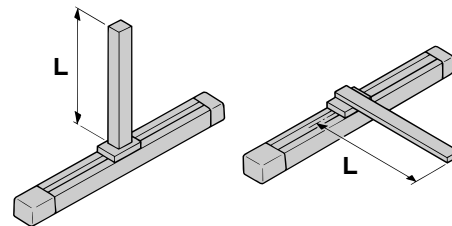
■動的許容モーメントは20,000kmを想定した数値です。
 モーメント仕様値を越えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意下さい。

モーメント方向

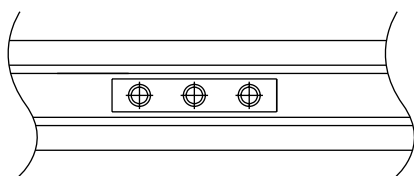


張り出し負荷長図

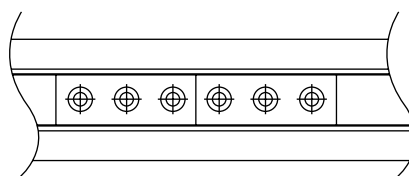
■各種類の張り出し許容値を超過して使用した場合、振動や収束時間の遅れが出る場合がありますので、必ず許容値内でご使用下さい。



シングルスライダ (図①)



ダブルスライダ (図②)



タイプ			動的許容モーメント (※) N・m (Kgf・m)	張出負荷長L mm
FS-11NM FS-11NO	図①	シングルスライダ	Ma : 2.9(0.3) Mb : 2.9(0.3) Mc : 4.5(0.46)	Ma方向 : 200以下 Mb、Mc方向 : 200以下
FS-12NM FS-12NO	図②	ダブルスライダ (スライダ密着時)	Ma : 20.5(2.1) Mb : 18.6(1.9) Mc : 9.1(0.93)	Ma方向 : 500以下 Mb、Mc方向 : 500以下
FS-11WM FS-11WO	図①	シングルスライダ	Ma : 4.4(0.45) Mb : 3.9(0.4) Mc : 5.8(0.6)	Ma方向 : 240以下 Mb、Mc方向 : 240以下
FS-12WM FS-12WO	図②	ダブルスライダ (スライダ密着時)	Ma : 27.4(2.8) Mb : 25.4(2.6) Mc : 11.7(1.2)	Ma方向 : 600以下 Mb、Mc方向 : 600以下
FS-11LM FS-11LO FS-11HM	図①	シングルスライダ	Ma : 8.8(0.9) Mb : 7.8(0.8) Mc : 12.7(1.3)	Ma方向 : 300以下 Mb、Mc方向 : 300以下
FS-12LM FS-12LO FS-12HM	図②	ダブルスライダ (スライダ密着時)	Ma : 51.9(5.3) Mb : 47.0(4.8) Mc : 25.4(2.6)	Ma方向 : 750以下 Mb、Mc方向 : 750以下

(※) 20000km走行寿命の場合 (fw=1.2の場合)

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
対応
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
デュアルトップ型
ロボット
I-Xスカラー
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コンパクト
ロボット
技術資料
インフォメーション

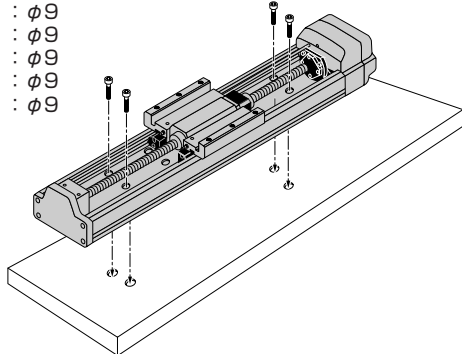
本体取付方法 ISA/ISPA/ISDA/ISPDA/IF/NS/FS/RS

ISA/ISPAシリーズ

SXM, MXM, MXMX, LXM, LXM, LXUWX, WXM, WXM

■本体底面の貫通穴を使用して固定

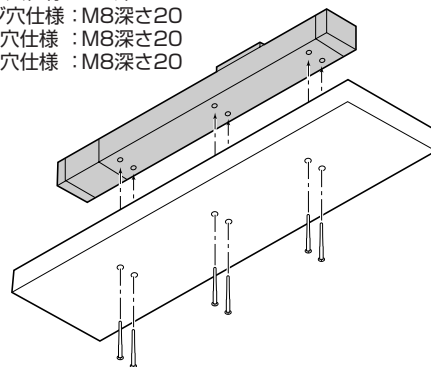
- ISA-SXM : φ7
- ISA-MXM : φ9
- ISA-MXMX : φ9
- ISA-LXM : φ9
- ISA-LXM : φ9
- ISA-LXUWX : φ9
- ISA-WXM : φ9
- ISA-WXM : φ9



SYM, SZM, MYM, MZM, LYM, LZM

■本体底面のネジ穴を使用して固定

- ISA-SYMネジ穴仕様 : M6深さ16
- ISA-SZMネジ穴仕様 : M6深さ16
- ISA-MYMネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISA-MZMネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISA-LYMネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISA-LZMネジ穴仕様 : M8深さ20

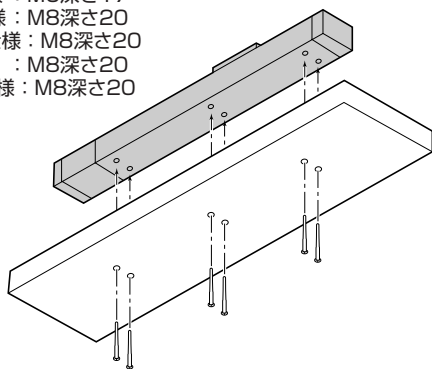


ISDA/ISPDAシリーズ

S, M, MX, L, LX

■本体底面の貫通穴を使用して固定

- ISDA-Sネジ穴仕様 : M6深さ17
- ISDA-Mネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISDA-MXネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISDA-Lネジ穴仕様 : M8深さ20
- ISDA-LXネジ穴仕様 : M8深さ20

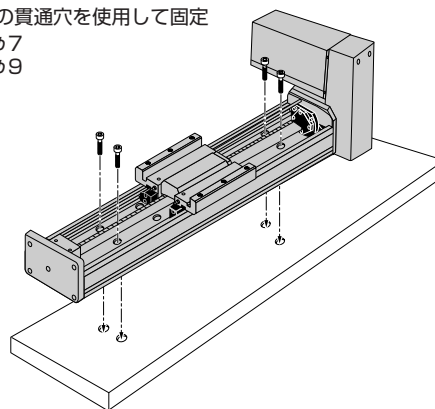


IFシリーズ

SA, MA

■本体底面の貫通穴を使用して固定

- IF-SA : φ7
- IF-MA : φ9

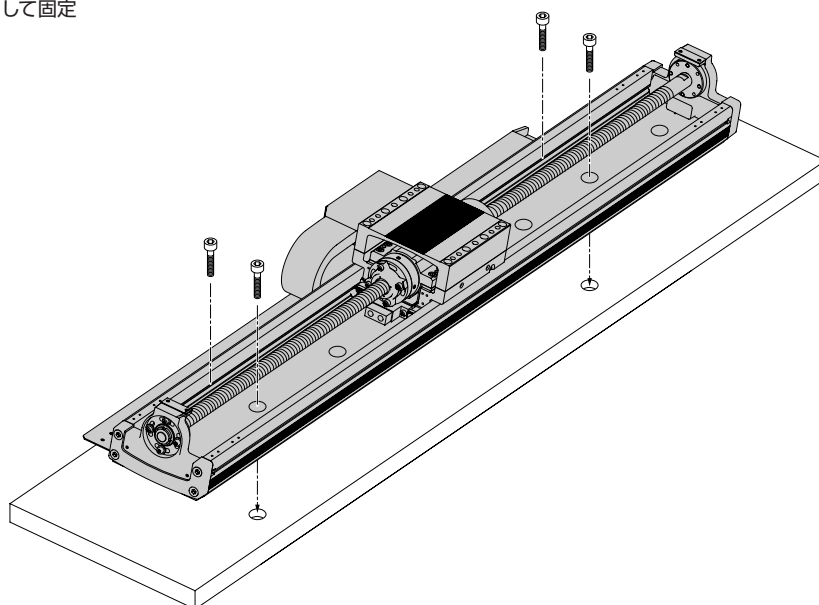


NSシリーズ

LXMS, LXMM, LXMMS, LZMS, LZMM

■本体底面の貫通穴を使用して固定

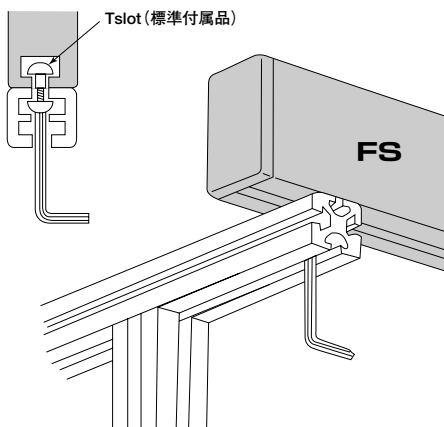
- NS-LXMS φ9
- NS-LXMM φ9
- NS-LXMMS φ9
- NS-LZMS φ9
- NS-LZMM φ9



FSシリーズ

NM, NO, WM, WO, LM, LO, HM

- 本体底面のTスロットを使用して固定 (Tナット付属下表参照)
- FS-NM (Tスロット1列) : TナットM8
- FS-NO (Tスロット1列) : TナットM8
- FS-WM (Tスロット1列) : TナットM8
- FS-WO (Tスロット1列) : TナットM8
- FS-LM (Tスロット2列) : TナットM8
- FS-LO (Tスロット2列) : TナットM8
- FS-HM (Tスロット2列) : TナットM8



■付属Tナット数量

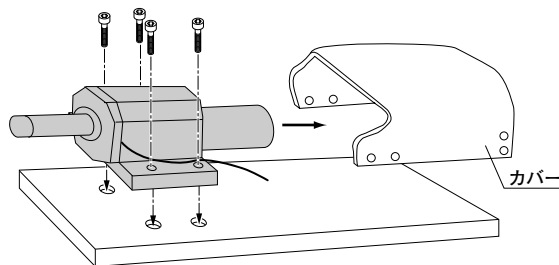
ストローク	数量
300~1000	5
1100~1500	6
1600~2000	7
2100~2500	8
2600~3000	9

※LM/LO/HMタイプは上記の倍の数量になります。

RSシリーズ

RS-30, RS-60

- 本体背面の貫通穴を使用して固定
- RS-30 : φ9
- RS-60 : φ9



IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

デルタタイプ
ロボット

1Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

単軸ロボットシリーズ システム構成

IA単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

1Xスカラー
ロボット

超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

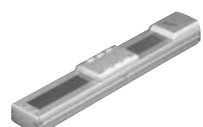
アクチュエータ

ISA/ISPAシリーズ



(P15~38参照)

ISDA/ISPDAシリーズ



(P39~46参照)

NSシリーズ



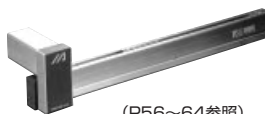
(P47~51参照)

IFシリーズ



(P52~55参照)

FSシリーズ



(P56~64参照)

RSシリーズ



(P65~66参照)

ZRシリーズ



(P67~68参照)

モーターケーブル
エンコーダケーブル
LSケーブル
(P76参照)

コントローラ

X-SEL



(P659参照)

SSEL



(P647参照)

SCON



(P625参照)

オプション

ティーチングボックス
<SEL-T/TD/TG>
<IA-T-X/XD>
(P671参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW>
<IA-101-X-USBMW>
(P672参照)

ティーチングボックス
<SEL-T/TD-J>
<IA-T-X/XD-J>
(P671参照)

パソコン対応ソフト
<IA-101-X-MW-J>
<IA-101-X-USB>
(P672参照)

ティーチングボックス
<CON-T>
<RCM-E/P>
(P671参照)

パソコン対応ソフト
<RCM-101-MW>
<RCM-101-USB>
(P672参照)

本体オプション ISA/ISPA/ISDA/ISPDA/IF/FS/RS

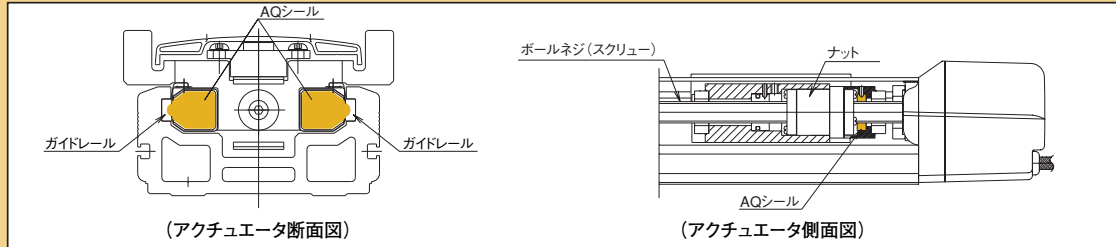
AQシール

型式 **AQ**

対象機種 **ISA, ISPA, ISDA, ISPDA, IF, NS** (標準装備)

説明

AQシールは潤滑油を樹脂で固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持っています。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**

対象機種 **ISA, ISPA, ISDA, ISPDA, NS, ZR**

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。ISA/ISPAシリーズのS、M、Lタイプに設定されているZ軸タイプ(SZM、MZM、LZM)及びNSシリーズのLZMS、LZMMタイプは、最初から垂直用に設定されている為ブレーキが標準で付いています。Z軸以外の軸を垂直で使用する場合は、オプションのブレーキをご使用下さい。外径寸法はZ軸タイプのブレーキ寸法をご参照下さい。またNSシリーズのLZMS、LZMMタイプとZRユニットは、アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中にブレーキボックスが必要になります。

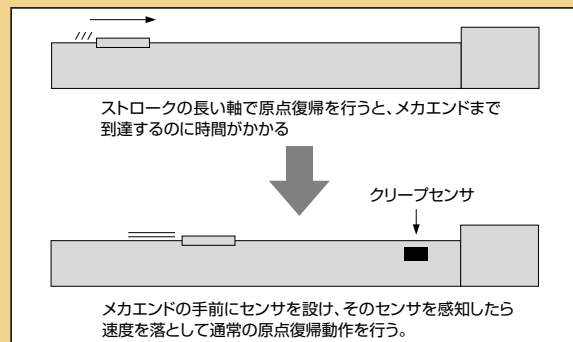
クリープセンサ

型式 **C** (標準) **CL** (反対側取付)

対象機種 **ISA, ISPA, IF, NS**

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方式の為、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。センサの取り付け位置は、モータ側から見てアクチュエータ本体右側が標準(型式:C)となります。(次ページリミットスイッチ図参照)センサの外側にはリミットスイッチと同様のカバーが付きます。センサを反対側(勝手違い)に設置したい場合は、CL(取付位置勝手違い)をご選択下さい。

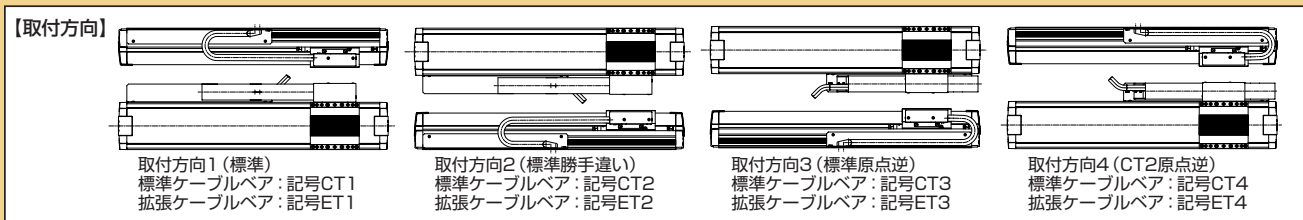


標準ケーブルベア取付方向/拡張ケーブルベア取付方向(NS専用)

型式 **CT1 / CT2 / CT3 / CT4** (標準ケーブルベア取付方向) **ET1 / ET2 / ET3 / ET4** (拡張ケーブルベア取付方向)

説明

ケーブルベアの取付方向を下記の4種類(標準取付方向含む)から選択が可能です。(本体ベースはリーマ穴が右側、長穴が左側になります)また標準のケーブルベアでは容量が足りない場合に、容量を増やした拡張ケーブルベアの選択が可能です。



キー溝付仕様

型式 **K**

対象機種 **RS**

説明

回転軸の出力シャフトに位置決め用のキー溝加工を行います。

IA単軸

リアサーボ
アクチュエータ

クリープ
対応

防滴
対応

直交
ロボット

デュアル
ロボット

1X
ロボット

超小型
電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

IA 単軸
ロボットリアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットデュアルモーター
ロボット1-axes
ロボット超小型電動
アクチュエータ

コントローラ

技術資料
ダウンロード

原点リミットスイッチ

型式 **L** (標準) **LL** (反対側取付)

説明

ISA/ISPAシリーズ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travel)、-OT (モータ側オーバーtravel) 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)

反転位置の微調整を行いたい場合や確実性を高めたい場合にご利用下さい。(原点センサを大きく移動するとストロークが短縮する場合がありますのでご注意ください)

原点リミットスイッチ及びカバー取り付け位置は、モータ側から見てアクチュエータ本体の右側が標準 (型式:L) となります。

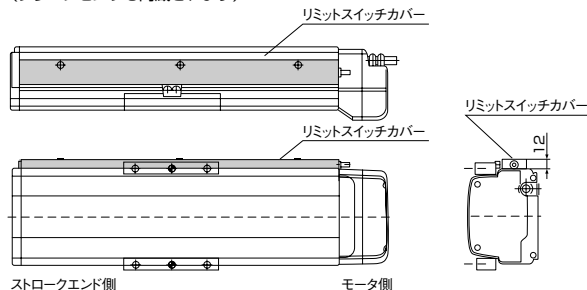
センサを反対側 (勝手違い) に設置したい場合は、LL (取付位置勝手違い) をご選択下さい。

ISP-W/ISPDGR-W/NSシリーズは、リミットスイッチが本体内部に装着されますので本体側面にカバーは付きません。

又、ZRシリーズはインクリメンタル仕様の場合のみリミットスイッチが標準装備となり、アブソリュート仕様の場合はリミットスイッチは不要となります。

対象機種 **ISA、ISPA、IF、NS、ZR**

※ISP-W/ISPDGR-Wはリミットスイッチが標準装備となります。
又、リミットスイッチ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。
(クリープセンサも内蔵されます)



シンクロ動作時マスター軸指定/スレーブ軸指定

型式 **LM** (リミット仕様マスター軸指定) **S** (スレーブ軸指定)対象機種 **ISA、ISPA、IF**

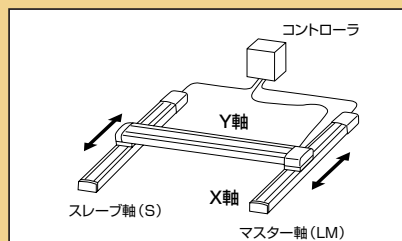
説明

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、同じ仕様 (タイプ、リードモータ出力、ストローク) にする必要があります。

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。



原点逆仕様

型式 **NM**対象機種 **ISA、ISPA、ISDA、ISPDA、IF、FS**

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**対象機種 **ISA、ISPA、IF、NS** (標準装備)

説明

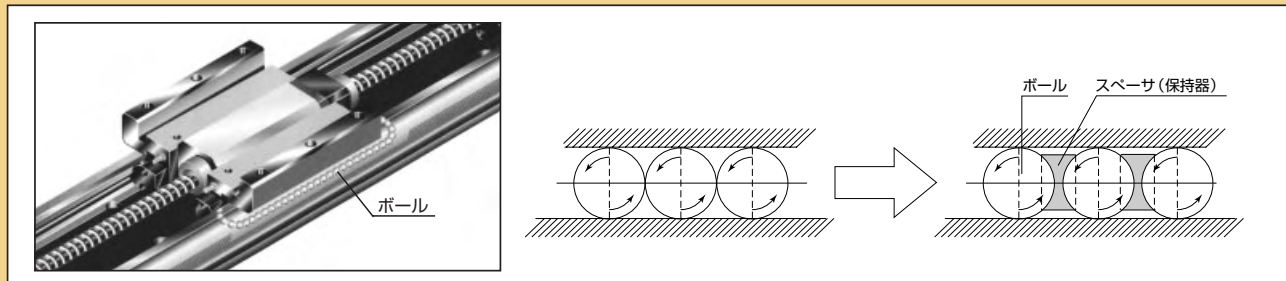
ガイドのボール (鋼球) とボールの間にスペーサ (保持器) を入れることで低騒音化と長寿命を実現しました。

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。

※ ISA/ISPA-WXM/WXMX
ではご使用出来ません。



ダブルスライダ仕様

型式 **W**対象機種 **IF**

説明

駆動ベルト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を大きくすることが出来ます。(詳細はP69をご参照下さい)

単軸ロボットシリーズ 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	モーターケーブル 〈モーターロボットケーブル〉	エンコーダケーブル 〈エンコーダロボットケーブル〉		
IS	MXMX	設定なし	WR-ISMX-(ストローク)	CB-X-MA□□□□	CB-X-PA□□□□ (XSEL-J/K用) CB-X-LC□□□□ (XSEL-J/K用 リミットスイッチケーブル) CB-X1-PA□□□□ (XSEL-P/Q用 SSEL-C用 SCON-C用) CB-X1-PLA□□□□ (XSEL-P/Q用 リミットスイッチ仕様) [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。]		
	LXMX		WR-ISLX-(ストローク)				
	LXUWX		WR-ISUWX-(ストローク)				
ISA ISPA	SXM		設定なし			設定なし	[モーターケーブルは標準が ロボットケーブル仕様と なります。]
	SYM						
	SZM						
	MXM					WR-MXMA-(ストローク)	
	MYM						
	MZM					設定なし	
	MXMX						
	LXM						
	LYM						
	LZM						
ISP	WXMX (600W)	WR-WXMX1-(ストローク)					
	WXMX (750W)	WR-WXMX2-(ストローク)					
ISA ISPA	WXMX (600W)	WR-WXMA1-(ストローク)					
	WXMX (750W)	WR-WXMA2-(ストローク)					
ISD	S	ST-S1-(ストローク)	設定なし	[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。]			
	M	ST-M1-(ストローク)					
	MX	ST-MX1-(ストローク)	WR-MX1-(ストローク)				
	L	ST-L1-(ストローク)	設定なし				
	LX	ST-LX1-(ストローク)	WR-LX1-(ストローク)				
ISDA ISPDA	S	ST-SA1-(ストローク)	設定なし				
	M	ST-MA1-(ストローク)					
	MX	ST-MXA1-(ストローク)	WR-MXA1-(ストローク)				
	L	ST-LA1-(ストローク)	設定なし				
	LX	ST-LXA1-(ストローク)	WR-LXA1-(ストローク)				
IF	SA	設定なし	設定なし				
	MA						
FS	NM/NO						
	WM/WO						
	LM/LO/HM						
RS	RS-30/60						
NS	LXMS/LXMM				設定なし	設定なし	CB-X3-PA□□□□ (標準仕様) CB-X2-PLA□□□□ (リミットスイッチ付仕様)
	LXMXS					WR-NLX-(ストローク)	
	LZMS/LZMM					設定なし	
ZR	S				設定なし	設定なし	Z軸 : CB-X1-PA□□□□
	M						R軸 : CB-X1-PLA□□□□

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
デュアルトップ型
ロボット
I-Xスカラー
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コンパクト
技術資料
ダウンロード

単軸ロボット メンテナンス品

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。

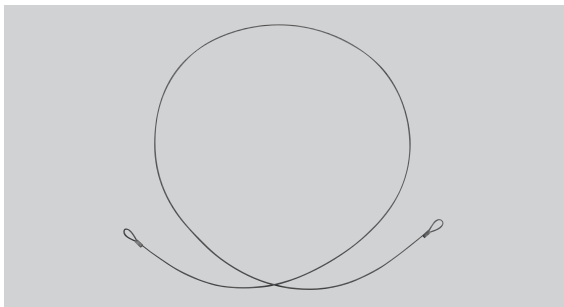
型式： オプション - アクチュエータ - アクチュエータ
記号 - タイプ記号 - ストローク
(例) ST - SA1 - 200



中間サポート用ワイヤー

中間サポートタイプ (ISA/ISPA-MXMX, LXXM, LXUWX, ISDA/ISPDA-MX, LX) 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。

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



モーターケーブル/エンコーダケーブル

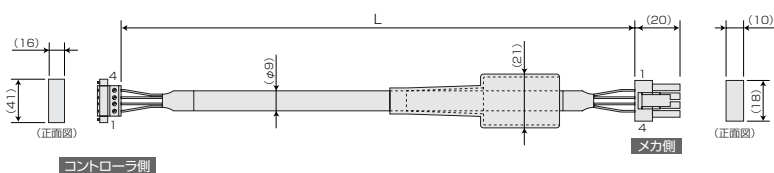
アクチュエータのケーブルジョイントコネクタとコントローラを接続するジョイントケーブルです。
モータ電源用のモーターケーブルと、エンコーダ信号用のエンコーダケーブルがあります。
アクチュエータの機種によってケーブルの種類が変わりますので、前ページの一覧表から目的のケーブルをご確認下さい。
またケーブルをケーブルベア等に入れて動かす場合は、耐屈曲性能に優れたロボットケーブルをご使用下さい。(※1)

(※1) 単軸ロボット用モーター・エンコーダケーブルは全て標準ケーブルがロボットケーブルとなります。

モーターケーブル (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

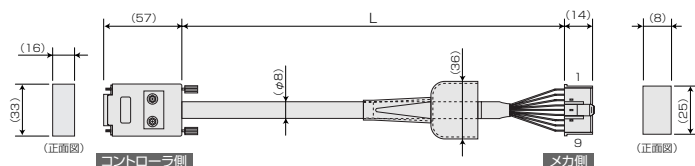


配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.75sq	緑	PE	1	1	U	赤	0.75sq (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

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



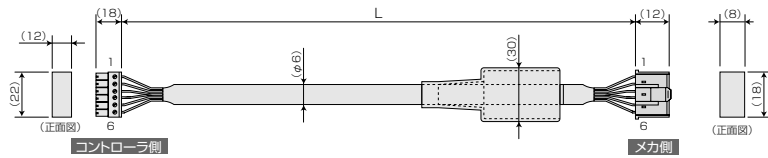
配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.15sq (圧着)	—	—	1	1	BAT+	黒	0.15sq (圧着)
	—	—	2	2	BAT-	黄	
	—	—	3	3	SD	青	
	—	—	4	4	SD	橙	
	—	—	5	5	VCC	緑	
	—	—	6	6	GND	茶	
	青	SD	7	7	FG	ドレン	
	橙	SD	8	8	BK-	灰	
	黒	BAT+	9	9	BK+	赤	
	黄	BAT-	10	—	—	—	
	緑	VCC	11	—	—	—	
	茶	GND	12	—	—	—	
	灰	BK-	13	—	—	—	
	赤	BK+	14	—	—	—	
	—	—	15	—	—	—	

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



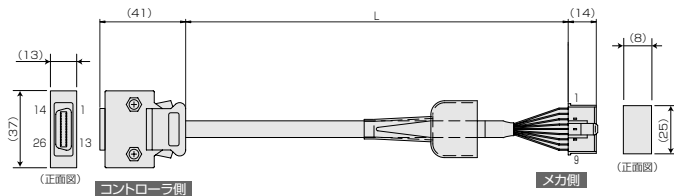
配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
空	桃	N	5	1	24VOUT	空	AWG24 (圧着)
草	LS	4	2	N	桃		
橙	CREEP	3	3	LS	草		
灰	OT	2	4	CREEP	橙		
1B/空	RSV	1	5	OT	灰		
			6	RSV	1B/空		

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



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

配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
-	-	-	10	1	BAT+	紫	AWG26 (圧着)
-	E24V	12	2	BAT-	灰		
-	OV	13	3	SD	ダイダイ		
-	LS	26	4	SD	緑		
-	CLEEP	25	5	VCC	赤		
-	OT	24	6	GND	黒		
-	RSV	23	7	FG	ドレン		
-	-	9	8	BK-	青		
-	-	18	9	BK+	黄		

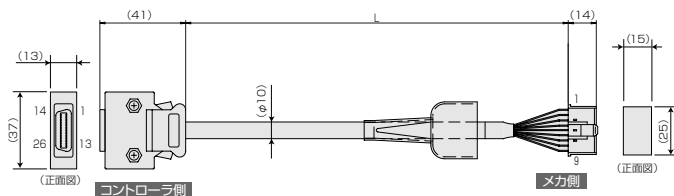
シールドはフードにクランプ接続

ドレン線およびシールド編組

NSシリーズ用エンコーダケーブル (XSEL-P/Q、SSEL、SCON用)

型式 **CB-X3-PA** □□□

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



配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
-	-	-	10	1	A	白/青	AWG26 (圧着)
-	E24V	12	2	A	白/黄		
白/緑	LS	26	3	B	白/赤		
白/紫	CLEEP	25	4	B	白/黒		
白/赤	OT	24	5	Z	白/紫		
白/黒	RSV	23	6	Z	白/灰		
白/灰	-	9	7	LS+	白/ダイダイ		
ダイダイ	SRD+	7	8	-	-		
緑	SRD-	8	9	FG	ドレン		

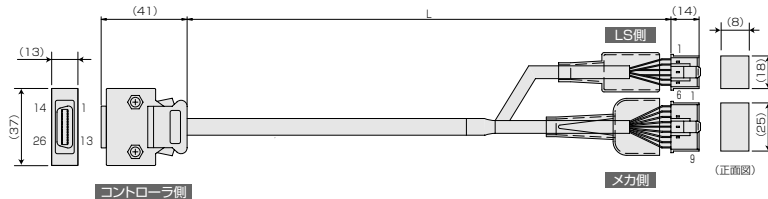
シールドはフードにクランプ接続

ドレン線およびシールド編組

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



配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
白/青	E24V	12	1	1	A	白/青	AWG26 (圧着)
白/黄	OV	13	2	2	OV	白/黄	
白/赤	LS	26	3	3	LS	白/赤	
白/紫	CLEEP	25	4	4	CLEEP	白/紫	
白/黒	OT	24	5	5	OT	白/黒	
白/灰	RSV	23	6	6	RSV	白/灰	
-	-	9	7	-	-		
-	-	18	8	-	-		
-	-	19	9	-	-		

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)

NSシリーズ用エンコーダケーブル (XSEL-P/Q、SSEL、SCON、LS付仕様 接続用)

型式 **CB-X2-PLA** □□□

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



配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
白/ダイダイ	E24V	12	1	1	E24V	白/ダイダイ	AWG26 (圧着)
白/緑	OV	13	2	2	OV	白/緑	
白/赤	LS	26	3	3	LS	白/赤	
白/紫	CLEEP	25	4	4	CLEEP	白/紫	
白/黒	OT	24	5	5	OT	白/黒	
白/灰	RSV	23	6	6	RSV	白/灰	
-	-	9	7	-	-		
-	-	18	8	-	-		
-	-	19	9	-	-		

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)

IA単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
防滴対応
直交
ロボット
テールトップ型
ロボット
I-ASメカ
ロボット
超小型電動
アクチュエータ
コンパクト型
技術資料
インフォメーション