

ISDACR-W-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W ストレート形状

ISPDACR-W-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

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

※形式項目の内容は 199 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

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

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

オプション

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

※ W タイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

共通仕様

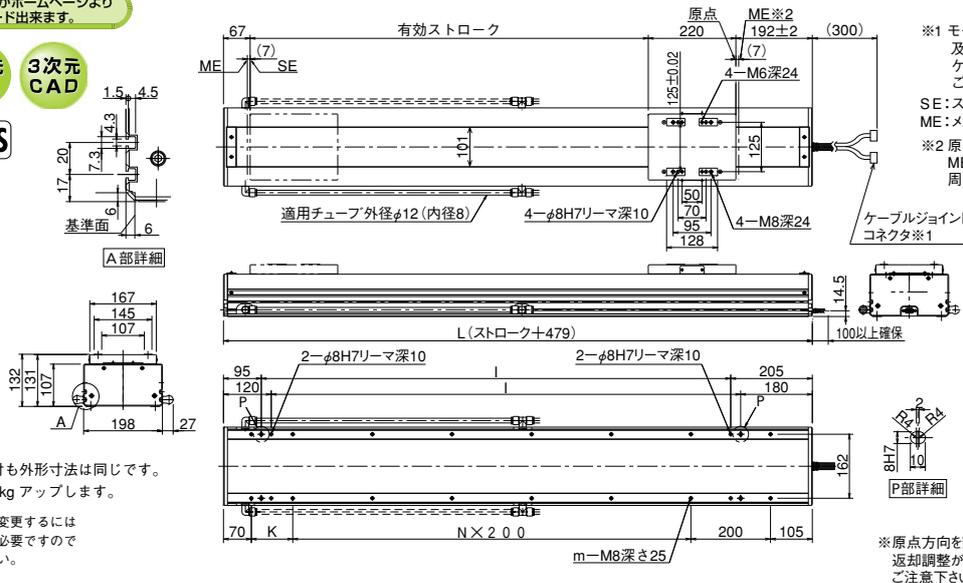
| | |
|----------------|---|
| 繰り返し位置決め精度(注3) | ± 0.02mm [± 0.01mm] |
| 駆動方式(注4) | ボールネジφ 20mm 転動 C 10 相当 [C 5 相当] |
| ロストモーション(注5) | 0.05mm 以下 [0.02mm 以下] |
| 静的許容モーメント | 巻末 -6 をご参照下さい |
| 動的許容モーメント(注6) | Ma : 112.7N・m Mb : 161.7N・m Mc : 356.7N・m |
| 張り出し負荷長 | Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 以下 |
| ベース | 材質:アルミ 白色アルマイト処理 |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON |
| ケーブル長(注7) | N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 |
| グリス | 低発塵グリス使用 (ボールスクリュー、ガイド共) |
| クリーン度 | クラス 10 対応 (0.1 μm) |
| 吸引用配管継手 | ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12 |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD
3次元 CAD

RoHS



※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は 0.5kg アップします。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

| 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 | 1250 | 1300 | | |
|--------------------------------|-------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|-----|--|
| L | 579 | 629 | 679 | 729 | 779 | 829 | 879 | 929 | 979 | 1029 | 1079 | 1129 | 1179 | 1229 | 1279 | 1329 | 1379 | 1429 | 1479 | 1529 | 1579 | 1629 | 1679 | 1729 | 1779 | | |
| I | 279 | 329 | 379 | 429 | 479 | 529 | 579 | 629 | 679 | 729 | 779 | 829 | 879 | 929 | 979 | 1029 | 1079 | 1129 | 1179 | 1229 | 1279 | 1329 | 1379 | 1429 | 1479 | | |
| K | 204 | 254 | 104 | 154 | 204 | 254 | 104 | 154 | 204 | 254 | 104 | 154 | 204 | 254 | 104 | 154 | 204 | 254 | 104 | 154 | 204 | 254 | 104 | 154 | 204 | | |
| N | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | | |
| m | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | | |
| 質量(kg) | 19.4 | 20.9 | 22.0 | 23.0 | 24.0 | 25.0 | 26.0 | 27.0 | 28.1 | 29.1 | 30.1 | 31.1 | 32.1 | 33.2 | 34.2 | 35.2 | 36.2 | 37.2 | 38.2 | 39.3 | 40.3 | 41.3 | 42.3 | 43.3 | 44.3 | | |
| 最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。 | リード40 | | | | | | | | | | | | | | | 1965 | | 1605 | | 1335 | | 1130 | | 970 | | 840 | |
| | リード20 | | | | | | | | | | | | | | | 980 | | 800 | | 665 | | 565 | | 485 | | 420 | |
| | リード10 | | | | | | | | | | | | | | | 490 | | 400 | | 330 | | 280 | | 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 | → P699 |
| X-SEL-K | 4 軸 | | | | → P699 |
| X-SEL-J(注8) | 4 軸 | | | | → P699 |
| SSEL | 2 軸 | | | | → P687 |
| SCON | 1 軸 | | ポジション / バルス列制御 | 単相 AC 200V | → P665 |

※ W 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は、巻末 -12 をご参照下さい。

(注3, 4, 5) [] 内は ISPDACR シリーズの数値です。

(注6) 10,000km 走行寿命の場合です。

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

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

ISDACR-W-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W ストレート形状

ISPDACR-W-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目

| | | | | | | | | |
|------------------------------|-----|-------------------------|----------|--------------------|-------------------------------------|--|--------------------------------------|------------|
| シリーズ | タイプ | エンコーダ種類 | モータ種類 | リード | ストローク | 適応コントローラ | ケーブル長 | オプション |
| ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様 | | A:アブソリュート I:インクリメンタル | 750:750W | 50:50mm 25:25mm | 100:100mm 1300:1300mm (50mm毎) | T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q | N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定 | 下記オプション表参照 |



*形式項目の内容は199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

* 1.0G=9800mm/sec²

| 型式 | エンコーダ種類 | モータ出力 (W) | リード (mm) | ストローク 50mm単位 (mm) | 速度 (注1) (mm/s) | 加速度 (注2) | | | | 可搬質量 (注2) | | | | 定格推力 (N) | 吸引量 (N & /min) |
|-------------------------------------|----------|-----------|----------|-------------------|----------------|----------|-----|--------|-----|-----------|----|---------|----|----------|----------------|
| | | | | | | 水平 (G) | | 垂直 (G) | | 水平 (kg) | | 垂直 (kg) | | | |
| | | | | | | 定格 | 最大 | 定格 | 最大 | 定格 | 最大 | 定格 | 最大 | | |
| ISDACR (ISPDACR)-W-□-750-50-□-□-□-□ | アブソリュート | 750 | 50 | 100 ~ 1300 | 1 ~ 2000 | 0.3 | 1.0 | 0.3 | 1.0 | 60 | 18 | 14 | 5 | 255 | 120 |
| ISDACR (ISPDACR)-W-□-750-25-□-□-□-□ | インクリメンタル | | 25 | | | 1 | 1.0 | 0.3 | 0.8 | 120 | 36 | 29 | 15 | | |

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

* Wタイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

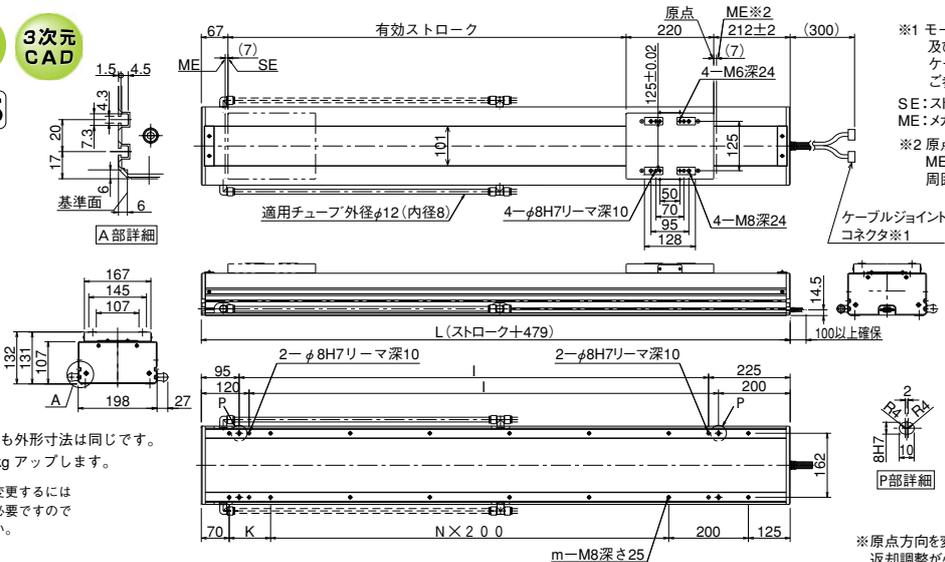
共通仕様

| | |
|----------------|--|
| 繰り返し位置決め精度(注3) | ±0.02mm [±0.01mm] |
| 駆動方式(注4) | ボールネジφ25mm 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: 112.7N・m Mb: 161.7N・m Mc: 356.7N・m |
| 張り出し負荷長 | Ma 方向 800mm以下 Mb・Mc 方向 800mm以下 |
| ベース | 材質: アルミ 白色アルマイト処理 |
| 適応コントローラ | T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON |
| ケーブル長(注7) | N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 |
| グリス | 低発塵グリス使用 (ボールスクリュー、ガイド共) |
| クリーン度 | クラス10対応 (0.1 μm) |
| 吸引用配管継手 | ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ12 |

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD
3次元 CAD
RoHS



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

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

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

*ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

| ストローク | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | | |
|-----------------|-------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|-----|-----|
| L | 599 | 649 | 699 | 749 | 799 | 849 | 899 | 949 | 999 | 1049 | 1099 | 1149 | 1199 | 1249 | 1299 | 1349 | 1399 | 1449 | 1499 | 1549 | 1599 | 1649 | 1699 | 1749 | 1799 | | |
| I | 279 | 329 | 379 | 429 | 479 | 529 | 579 | 629 | 679 | 729 | 779 | 829 | 879 | 929 | 979 | 1029 | 1079 | 1129 | 1179 | 1229 | 1279 | 1329 | 1379 | 1429 | 1479 | | |
| K | 204 | 254 | 304 | 354 | 404 | 454 | 504 | 554 | 604 | 654 | 704 | 754 | 804 | 854 | 904 | 954 | 1004 | 1054 | 1104 | 1154 | 1204 | 1254 | 1304 | 1354 | 1404 | | |
| N | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | | |
| m | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | | |
| 質量 (kg) | 23.4 | 24.4 | 25.5 | 26.5 | 27.5 | 28.5 | 29.5 | 30.5 | 31.5 | 32.6 | 33.6 | 34.6 | 35.6 | 36.6 | 37.6 | 38.6 | 39.7 | 40.7 | 41.7 | 42.7 | 43.7 | 44.7 | 45.8 | 46.8 | 47.8 | | |
| 最高速度 (mm/s) | 2000 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ※ストロークにより変化します。 | リード50 | 1780 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 1525 | 1320 | | |
| | リード25 | 1250 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 1050 | 890 | 760 | 660 |

適応コントローラ仕様

| 適応コントローラ | 最大制御軸数 | 接続可能エンコーダ種類 | 操作方法 | 電源電圧 | 掲載頁 |
|--------------|--------|-------------|-------|--------------|--------|
| X-SEL-P/Q | 6軸 | アブソ/インクリ | プログラム | 単相/三相 AC200V | → P699 |
| X-SEL-K | 4軸 | | | | → P699 |
| X-SEL-J (注8) | 4軸 | | | | → P699 |
| SSEL | 2軸 | | | | → P687 |
| SCON | 1軸 | | | | → P665 |

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



ご注意

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

(注2) 加速度と可搬質量の関係は、巻末-12をご参照下さい。

(注3, 4, 5) []内はISPDACRシリーズの数値です。

(注6) 10,000km 走行寿命の場合です。

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

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

ISDACR-WX-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W
ISPDACR-WX-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W
 ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

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

※形式項目の内容は 199 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec² ※中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

| 型式 | エンコーダ種類 | モータ出力 (W) | リード (mm) | ストローク 50mm単位 (mm) | 速度 (注1) (mm/s) | 加速度 (注2) | | 可搬質量 (注2) | | 定格推力 (N) | 吸引量 (N & /min) |
|---------------------------------------|----------|-----------|----------|-------------------|----------------|----------|--------|-----------|---------|----------|----------------|
| | | | | | | 水平 (G) | 垂直 (G) | 水平 (kg) | 垂直 (kg) | | |
| | | | | | | 定格 | 最大 | 定格 | 最大 | | |
| ISDACR(ISPDACR)-WX-①-600-40-②-③-④-L-⑤ | アブソリュート | 600 | 40 | 900 ~ 2500 | 1 ~ 2000 | 0.3 | 水平専用 | 60 | 水平専用 | 255 | 120 |
| ISDACR(ISPDACR)-WX-①-600-20-②-③-④-L-⑤ | インクリメンタル | | 20 | | 1 ~ 1000 | 0.3 | | 120 | | 510 | 60 |

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

※水平横立方向では使用出来ません。

オプション

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

※ WX タイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

共通仕様

| | |
|----------------|---|
| 繰り返し位置決め精度(注3) | ± 0.02mm [± 0.01mm] |
| 駆動方式(注4) | ボールネジφ 20mm 転動 C 10 相当 [C 5 相当] |
| ロストモーション(注5) | 0.05mm 以下 [0.02mm 以下] |
| 静的許容モーメント | 巻末 -6 をご参照下さい |
| 動的許容モーメント(注6) | Ma : 112.7N・m Mb : 161.7N・m Mc : 356.7N・m |
| 張り出し負荷長 | Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 以下 |
| ベース | 材質:アルミ 白色アルマイト処理 |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON |
| ケーブル長(注7) | N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 |
| グリス | 低発塵グリス使用 (ボールスクリュー、ガイド共) |
| クリーン度 | クラス 10 対応 (0.1 μm) |
| 吸引用配管継手 | ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12 |

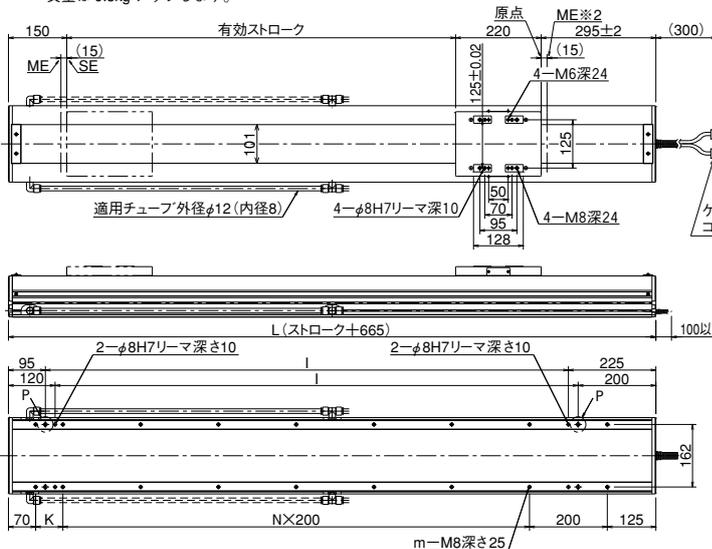
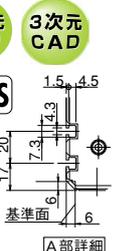
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は 0.5kg アップします。

2次元 CAD 3次元 CAD

RoHS



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

※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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

| ストローク | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 |
|--------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| L | 1565 | 1615 | 1665 | 1715 | 1765 | 1815 | 1865 | 1915 | 1965 | 2015 | 2065 | 2115 | 2165 | 2215 | 2265 | 2315 | 2365 | 2415 | 2465 | 2515 | 2565 | 2615 | 2665 | 2715 | 2765 | 2815 | 2865 | 2915 | 2965 | 3015 | 3065 | 3115 | 3165 |
| I | 1245 | 1295 | 1345 | 1395 | 1445 | 1495 | 1545 | 1595 | 1645 | 1695 | 1745 | 1795 | 1845 | 1895 | 1945 | 1995 | 2045 | 2095 | 2145 | 2195 | 2245 | 2295 | 2345 | 2395 | 2445 | 2495 | 2545 | 2595 | 2645 | 2695 | 2745 | 2795 | 2845 |
| K | 170 | 220 | 270 | 320 | 370 | 420 | 470 | 520 | 570 | 620 | 670 | 720 | 770 | 820 | 870 | 920 | 970 | 1020 | 1070 | 1120 | 1170 | 1220 | 1270 | 1320 | 1370 | 1420 | 1470 | 1520 | 1570 | 1620 | 1670 | 1720 | 1770 |
| N | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 8 | 8 | 8 | 9 | 9 | 9 | 9 | 10 | 10 | 10 | 10 | 11 | 11 | 11 | 11 | 12 | 12 | 12 | 12 | 13 | 13 | 13 | 13 |
| m | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 | 24 | 24 | 24 | 24 | 26 | 26 | 26 | 26 | 28 | 28 | 28 | 28 | 28 | 30 | 30 | 30 | 30 | 32 | 32 | 32 |
| 質量(kg) | 39.5 | 40.5 | 41.5 | 42.6 | 43.6 | 44.6 | 45.6 | 46.6 | 47.6 | 48.7 | 49.7 | 50.7 | 51.7 | 52.7 | 53.8 | 54.8 | 55.8 | 56.8 | 57.8 | 58.8 | 59.9 | 60.9 | 61.9 | 62.9 | 63.9 | 65.0 | 66.0 | 67.0 | 68.0 | 69.0 | 70.0 | 71.1 | 72.1 |

最高速度 (mm/s)
 ※ストロークにより変化します。

適応コントローラ仕様

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

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



ご注意

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

ISDACR-WX-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W ストレート形状

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

■型式項目

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



*形式項目の内容は 199 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

| 型式 | エンコーダ種類 | モータ出力 (W) | リード (mm) | ストローク 50mm単位 (mm) | 速度 (注1) (mm/s) | 加速度 (注2) | | 可搬質量 (注2) | | 定格推力 (N) | 吸引量 (N & /min) |
|---------------------------------------|----------|-----------|----------|-------------------|----------------|----------|--------|-----------|---------|----------|----------------|
| | | | | | | 水平 (G) | 垂直 (G) | 水平 (kg) | 垂直 (kg) | | |
| | | | | | | 定格 | 最大 | 定格 | 最大 | | |
| ISDACR (SPDACR)-WX-①-750-50-②-③-④-L-⑤ | アブソリュート | 750 | 50 | 900 ~ 2500 | 1 ~ 2000 | 0.3 | 水平専用 | 60 | 水平専用 | 255 | 120 |
| ISDACR (SPDACR)-WX-①-750-25-②-③-④-L-⑤ | インクリメンタル | | 25 | | | 0.3 | 水平専用 | 120 | 水平専用 | | |

*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。 *水平横立方向では使用出来ません。

オプション

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

* WX タイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

共通仕様

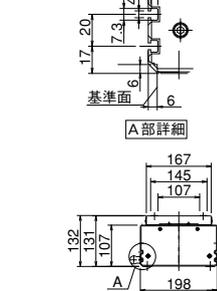
| | |
|----------------|---|
| 繰り返し位置決め精度(注3) | ± 0.02mm [± 0.01mm] |
| 駆動方式(注4) | ボールネジφ 25mm 転動 C 10 相当 [C 5 相当] |
| ロストモーション(注5) | 0.05mm 以下 [0.02mm 以下] |
| 静的許容モーメント | 巻末-6 をご参照下さい |
| 動的許容モーメント(注6) | Ma : 112.7N・m Mb : 161.7N・m Mc : 356.7N・m |
| 張り出し負荷長 | Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 以下 |
| ベース | 材質:アルミ 白色アルマイト処理 |
| 適応コントローラ | T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON |
| ケーブル長(注7) | N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 |
| グリス | 低発塵グリス使用 (ボールスクリュー、ガイド共) |
| クリーン度 | クラス 10 対応 (0.1 μm) |
| 吸引用配管継手 | ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12 |

寸法図

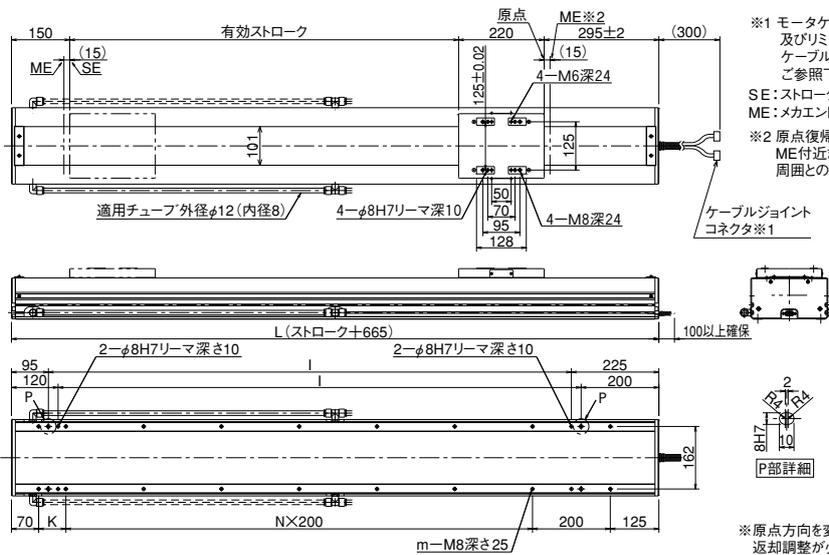
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 3次元 CAD

RoHS



*ブレーキ付も外形寸法は同じです。



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

*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。

| ストローク | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 | 2300 | 2350 | 2400 | 2450 | 2500 | |
|-----------------|-------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|----|
| L | 1565 | 1615 | 1665 | 1715 | 1765 | 1815 | 1865 | 1915 | 1965 | 2015 | 2065 | 2115 | 2165 | 2215 | 2265 | 2315 | 2365 | 2415 | 2465 | 2515 | 2565 | 2615 | 2665 | 2715 | 2765 | 2815 | 2865 | 2915 | 2965 | 3015 | 3065 | 3115 | 3165 | |
| I | 1245 | 1295 | 1345 | 1395 | 1445 | 1495 | 1545 | 1595 | 1645 | 1695 | 1745 | 1795 | 1845 | 1895 | 1945 | 1995 | 2045 | 2095 | 2145 | 2195 | 2245 | 2295 | 2345 | 2395 | 2445 | 2495 | 2545 | 2595 | 2645 | 2695 | 2745 | 2795 | 2845 | |
| K | 170 | 220 | 270 | 320 | 370 | 420 | 470 | 520 | 570 | 620 | 670 | 720 | 770 | 820 | 870 | 920 | 970 | 1020 | 1070 | 1120 | 1170 | 1220 | 1270 | 1320 | 1370 | 1420 | 1470 | 1520 | 1570 | 1620 | 1670 | 1720 | 1770 | |
| N | 5 | 5 | 6 | 6 | 6 | 6 | 7 | 7 | 7 | 7 | 7 | 8 | 8 | 8 | 8 | 9 | 9 | 9 | 9 | 10 | 10 | 10 | 10 | 11 | 11 | 11 | 11 | 12 | 12 | 12 | 12 | 13 | 13 | 13 |
| m | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 | 20 | 22 | 22 | 22 | 22 | 24 | 24 | 24 | 24 | 26 | 26 | 26 | 26 | 28 | 28 | 28 | 28 | 30 | 30 | 30 | 30 | 32 | 32 | 32 | |
| 質量(kg) | 44.5 | 45.5 | 46.6 | 47.6 | 48.6 | 49.6 | 50.6 | 51.6 | 52.6 | 53.7 | 54.7 | 55.7 | 56.7 | 57.7 | 58.7 | 59.7 | 60.8 | 61.8 | 62.8 | 63.8 | 64.8 | 65.8 | 66.9 | 67.9 | 68.9 | 69.9 | 70.9 | 71.9 | 72.9 | 74.0 | 75.0 | 76.0 | 77.0 | |
| 最高速度 (mm/s) | リード50 | | | | | | | | | | | | | | | | 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 | | | | | | | | | | | | | | | | 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 | → P699 |
| X-SEL-K | 4軸 | | | 単相 AC 100/200V | → P699 |
| X-SEL-J | 4軸 | | | 単相 AC 200V | → P699 |
| SSEL | 2軸 | | | 単相 AC 200V | → P687 |
| SCON | 1軸 | | | ポジション/パルス列制御 | → P665 |

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

⚠ ご注意

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

(注2) 加速度は、0.3G が最大となります。

(注3, 4, 5) [] 内は ISPDACR シリーズの数値です。

(注6) 10,000km 走行寿命の場合です。

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