ISDB-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPDB-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目　□ － S － □ － 60 － □ － □ － □ － □ － □

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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm ～ 800:800mm (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16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(mm/s)	加速度(注1) 水平(G) 定格	水平(G) 最大	垂直(G) 定格	垂直(G) 最大	可搬質量(注1) 水平(kg) 定格加速時	水平(kg) 最大加速時	垂直(kg)※ 定格加速時	垂直(kg)※ 最大加速時	定格推力(N)
ISDB[ISPDB]-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	100～800	1～960	0.4	1.0	0.4	0.8	13	4.5	3	2	53.1
ISDB[ISPDB]-S-①-60-8-②-③-④-⑤			8		1～480	0.4	0.7	0.4	0.6	27	12	6	5	106.1
ISDB[ISPDB]-S-①-60-4-②-③-④-⑤			4		1～240	0.2	0.5	0.2	0.4	55	30	14	12	212.3

※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。　※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

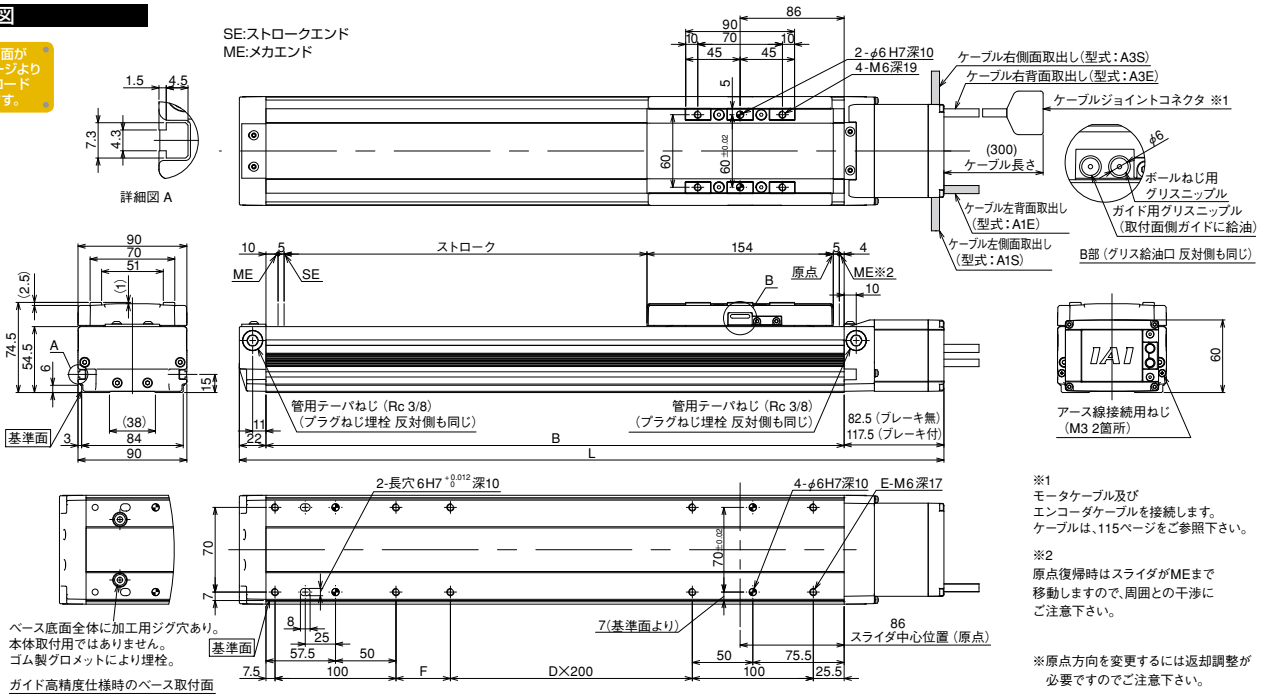
共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm　転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
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



※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。ケーブルは、115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。

※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。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.2kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
	ブレーキ付	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
B		278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
D		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F		45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
質量(kg)		4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1
最高速度(mm/s)	リード16	960									920	795	690	610	540	480
	リード8	480									460	400	345	305	270	240
	リード4	240									230	200	170	150	135	120

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-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→P665

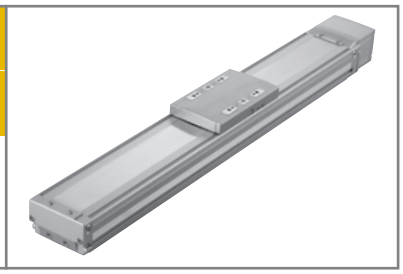
ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4)【　】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)10,000km走行寿命の場合です。
(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(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)

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

ISDB-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPDB-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

□ － M － □ － 100 － □ － □ － □ － □ － □

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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5：5mm	100:100mm ～ 1100:1100mm (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16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(mm/s)	加速度(注1) 水平(G) 定格	水平(G) 最大	垂直(G) 定格	垂直(G) 最大	可搬質量(注1) 水平(kg) 定格加速時	水平(kg) 最大加速時	垂直(kg)※ 定格加速時	垂直(kg)※ 最大加速時	定格推力(N)
ISDB[ISPDB]-M-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100～1100	1～1800	0.4	1.0	0.4	1.0	15	4	2	1.2	56.6
ISDB[ISPDB]-M-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.4	1.0	0.4	1.0	23	8	4	2.5	84.9
ISDB[ISPDB]-M-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8
ISDB[ISPDB]-M-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1～300	0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7

※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。　※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

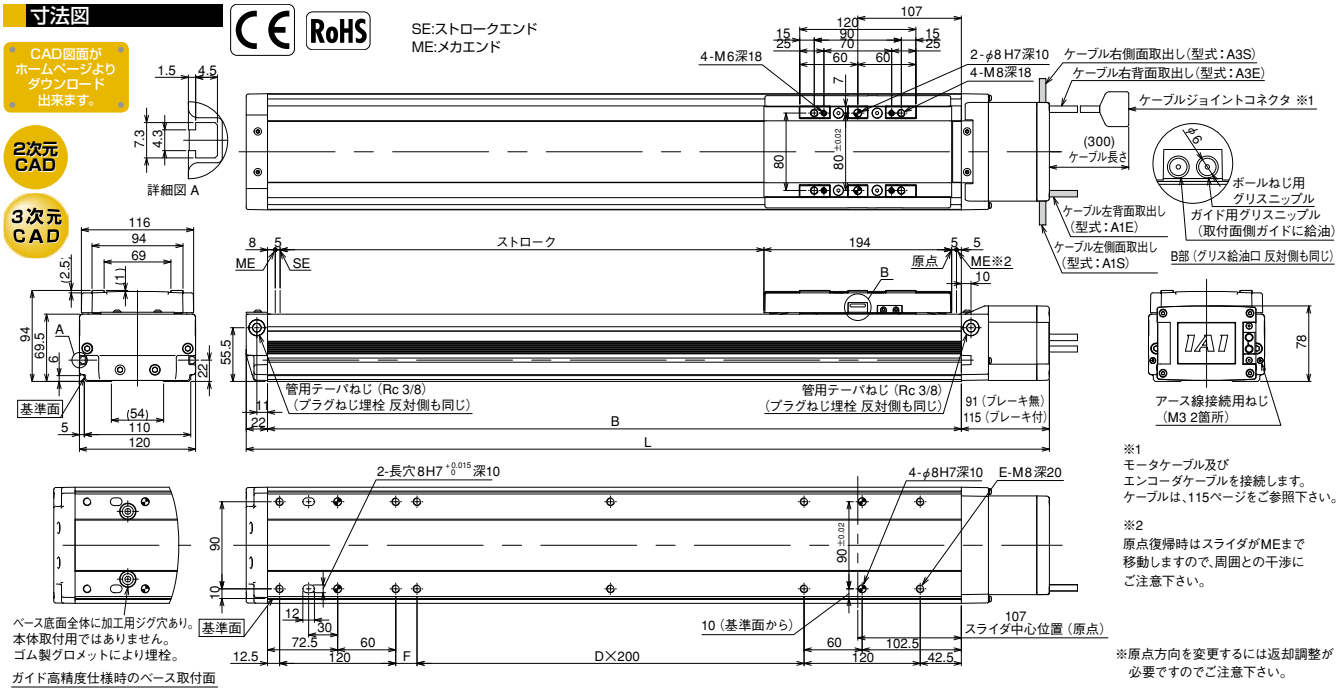
繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm　転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:69.6N·m　Mb:99.0N·m　Mc:161.7N·m
張り出し負荷長	Ma方向600mm以下　Mb、Mc方向600mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K　T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定
保護構造	IP30
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

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。ケーブルは、115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。

※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。

■ストローク別寸法·質量·最高速度

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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
L	ブレーキ無	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430
	ブレーキ付	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
B		317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F		22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)		7.5	8.1	8.8	9.4	10.0	10.7	11.3	11.9	12.6	13.2	13.8	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.3	18.9	19.5	20.2
最高速度(mm/s)	リード30	1800											1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
	リード20	1200											1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
	リード10	600											545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
	リード5	300											270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

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-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→P665

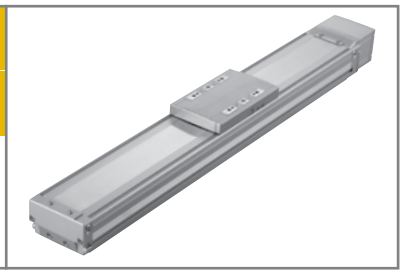
ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4)【　】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)10,000km走行寿命の場合です。
(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(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)

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

ISDB-M-200 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPDB-M-200 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目　□ － M － □ － 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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5：5mm	100:100mm ～ 1100:1100mm (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16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(mm/s)	加速度(注1) 水平(G) 定格	加速度(注1) 水平(G) 最大	加速度(注1) 垂直(G) 定格	加速度(注1) 垂直(G) 最大	可搬質量(注1) 水平(kg) 定格加速時	可搬質量(注1) 水平(kg) 最大加速時	可搬質量(注1) 垂直(kg) 定格加速時	可搬質量(注1) 垂直(kg) 最大加速時	定格推力(N)
ISDB[ISPDB]-M-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100～1100	1～1800	0.4	1.0	0.4	1.0	30	12	6	3	113.9
ISDB[ISPDB]-M-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.4	1.0	0.4	1.0	45	16	10	5	170.9
ISDB[ISPDB]-M-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8
ISDB[ISPDB]-M-①-200-5-②-③-④-⑤			5		1～300	0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6

※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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーンセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーンセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

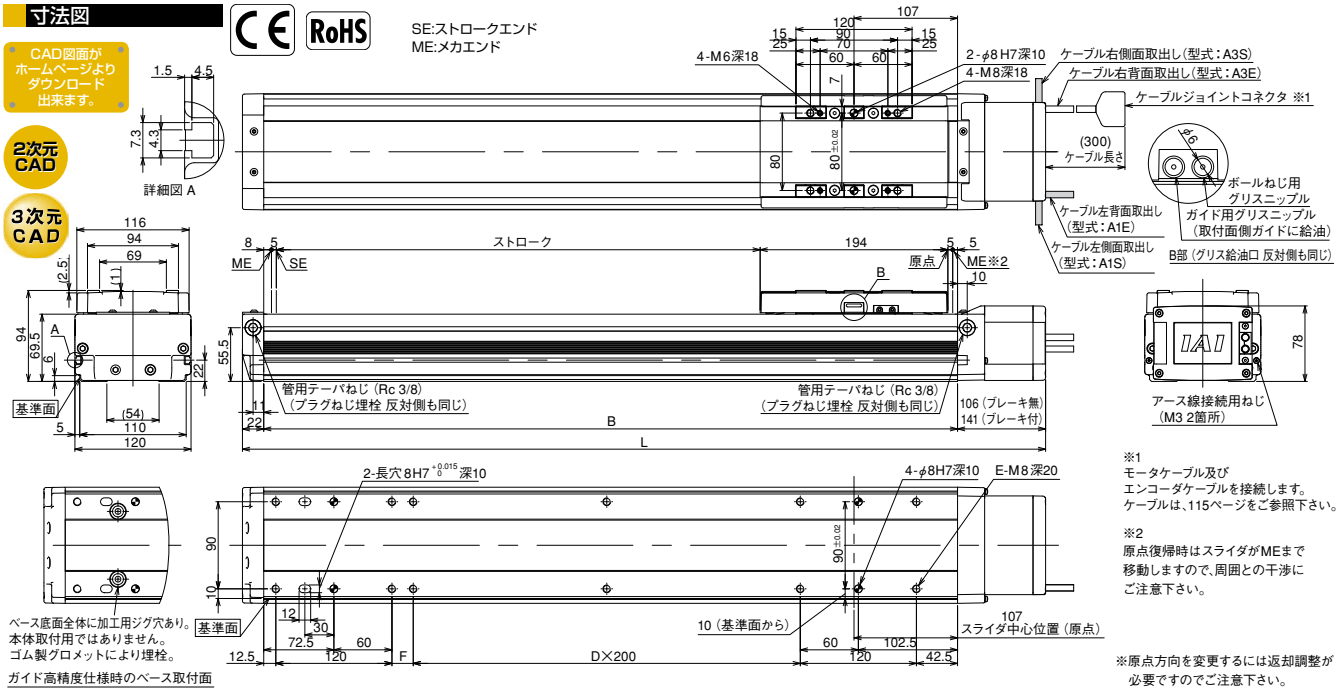
共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm　転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
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



※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。ケーブルは、115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。

※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。

■ストローク別寸法·質量·最高速度

※ブレーキ付は質量が0.4kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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
L	ブレーキ無	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
	ブレーキ付	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
B		317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F		22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)		7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.1	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.6
最高速度(mm/s)	リード30	1800											1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
	リード20	1200											1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
	リード10	600											545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
	リード5	300											270	240	215	190	170	155	140	130	120	110

適応コントローラ仕様

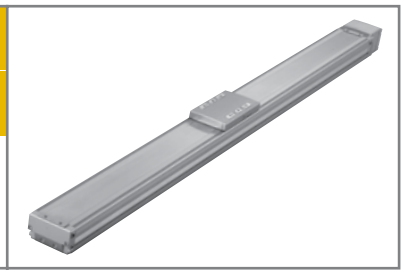
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→P665

ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4)【　】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)10,000km走行寿命の場合です。
(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(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)

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

ISDB-MX-200 単軸ロボット 中型防塵中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状
ISPDB-MX-200 単軸ロボット 中型防塵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



■型式項目 □ − MX − □ − 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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 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16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(mm/s)	加速度(注1) 水平(G) 定格	加速度(注1) 水平(G) 最大	加速度(注1) 垂直(G) 定格	加速度(注1) 垂直(G) 最大	可搬質量(注1) 水平(kg) 定格加速時	可搬質量(注1) 水平(kg) 最大加速時	可搬質量(注1) 垂直(kg) 定格加速時	可搬質量(注1) 垂直(kg) 最大加速時	定格推力(N)
ISDB[ISPDB]-MX-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	800～1600	1～1800	0.4		水平専用		30		水平専用		113.9
ISDB[ISPDB]-MX-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.4				45				170.9

※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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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
保護構造	IP30
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

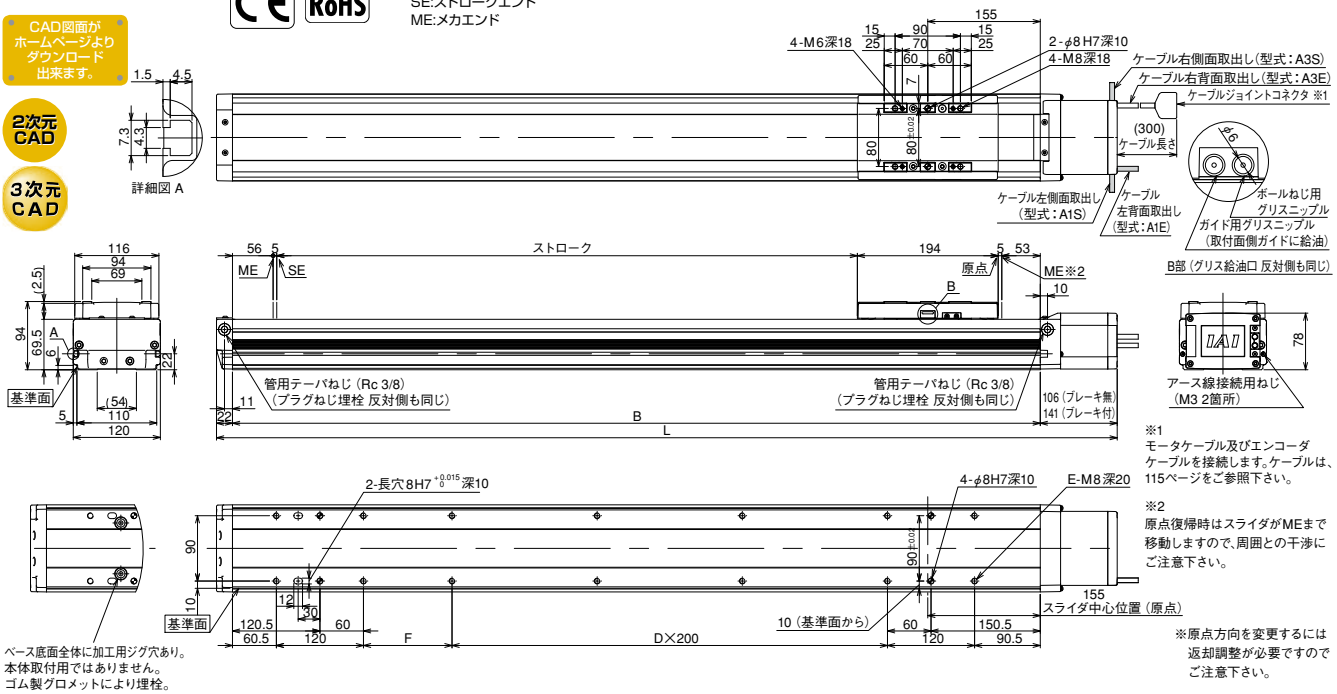
寸法図

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

CE RoHS

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。ケーブルは、115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。

※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。

■ストローク別寸法·質量·最高速度

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。
※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク		800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
L	ブレーキ無	1241	1341	1441	1541	1641	1741	1841	1941	2041
	ブレーキ付	1276	1376	1476	1576	1676	1776	1876	1976	2076
B		1113	1213	1313	1413	1513	1613	1713	1813	1913
D		3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		14	14	16	16	18	18	20	20	22
F		122	222	122	222	122	222	122	222	122
質量(kg)		18.3	19.6	20.9	22.2	23.4	24.7	26.0	27.3	28.6
最高速度(mm/s)	リード30	1800				1650	1500	1425	1200	1050
	リード20	1200				1100	1000	950	800	700

適応コントローラ仕様

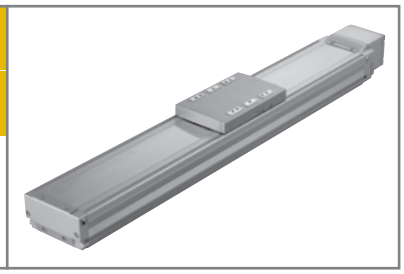
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→P665

ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)10,000km走行寿命の場合です。
(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(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)

特注品のご案内 →巻末-33 サポート体制 →巻末-45

ISDB-L-200 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状
ISPDB-L-200 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目　□ － L － □ － 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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ～ 1300:1300mm (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16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(mm/s)	加速度(注1) 水平(G) 定格	水平(G) 最大	垂直(G) 定格	垂直(G) 最大	可搬質量(注1) 水平(kg) 定格加速時	水平(kg) 最大加速時	垂直(kg)※ 定格加速時	垂直(kg)※ 最大加速時	定格推力(N)
ISDB[ISPDB]-L-①-200-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	40	100～1300	1～1800	0.4	1.0	0.4	1.0	15	7	2.5	2	85.5
ISDB[ISPDB]-L-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.4	1.0	0.4	1.0	45	15	9	5	170.9
ISDB[ISPDB]-L-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8

※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。　※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-1.0kgとなります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

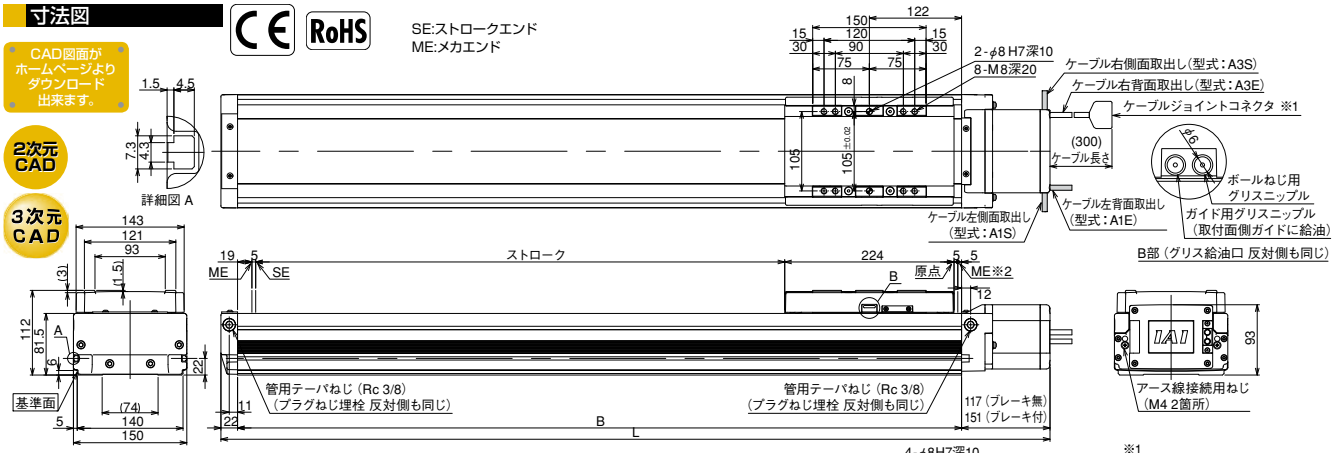
繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm　転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:104.9N·m　Mb:149.9N·m　Mc:248.9N·m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下　Mb、Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K　T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定
保護構造	IP30
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

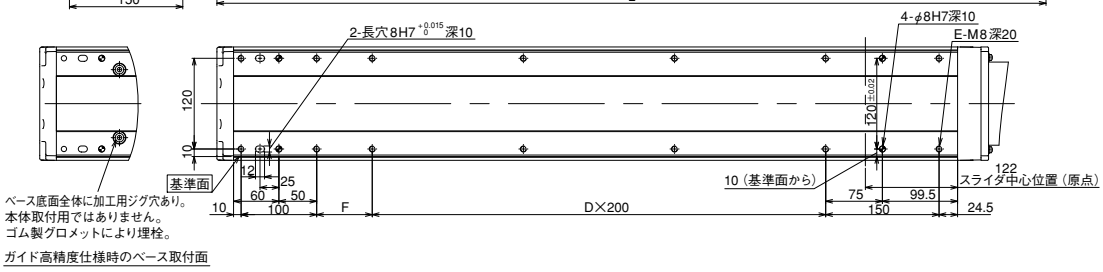
寸法図

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド





ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。
本体取付用ではありません。
ゴム製グロメットにより埋栓。

ガイド高精度仕様時のベース取付面

※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。
ケーブルは、115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。

※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。

■ストローク別寸法·質量·最高速度

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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	ブレーキ無	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697
	ブレーキ付	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
B		358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F		73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)		11.8	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.8	19.6	20.5	21.4	22.3	23.1	24.0	24.9	25.7	26.6	27.5	28.3	29.2	30.1	31.0	31.8	32.7
最高速度(mm/s)	リード40	1800															1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815
	リード20	1200												1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
	リード10	600												585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

適応コントローラ仕様

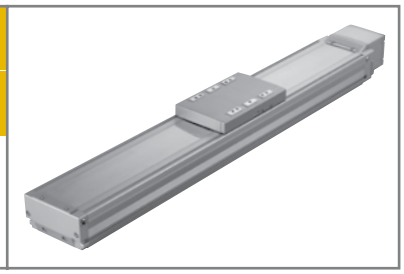
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→P665

ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4)【　】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)10,000km走行寿命の場合です。
(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(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)

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

ISDB-L-400 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状
ISPDB-L-400 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

□ − L − □ − 400 − □ − □ − □ − □ − □

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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ～ 1300:1300mm (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16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(mm/s)	加速度(注1) 水平(G) 定格	水平(G) 最大	垂直(G) 定格	垂直(G) 最大	可搬質量(注1) 水平(kg) 定格加速時	水平(kg) 最大加速時	垂直(kg) 定格加速時	垂直(kg) 最大加速時	定格推力(N)
ISDB[ISPDB]-L-①-400-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	100～1300	1～1800	0.4	1.0	0.4	1.0	40	17	8	5	169.6
ISDB[ISPDB]-L-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.4	1.0	0.4	1.0	90	30	20	10	339.1
ISDB[ISPDB]-L-①-400-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3

※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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

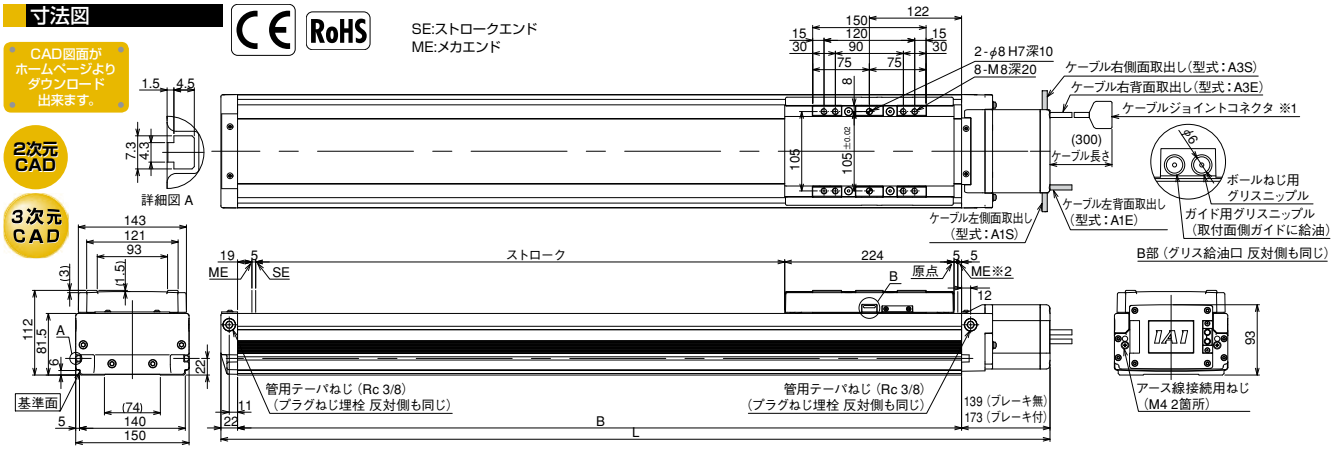
繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:104.9N·m Mb:149.9N·m Mc:248.9N·m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb、Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
保護構造	IP30
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

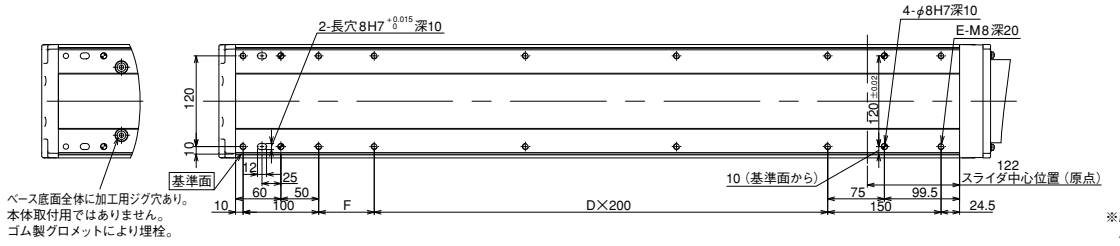
寸法図

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





※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。ケーブルは、115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。

※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。

■ストローク別寸法·質量·最高速度

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

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	ブレーキ無	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719
	ブレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
B		358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F		73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)		12.2	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.2	20.0	20.9	21.8	22.7	23.5	24.4	25.3	26.1	27.0	27.9	28.7	29.6	30.5	31.4	32.2	33.1
最高速度(mm/s)	リード40	1800															1700	1540	1410	1290	1185	1095	1015	940	875	815
	リード20	1200												1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
	リード10	600												585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220	205

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-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御	単相AC 200V	→P665

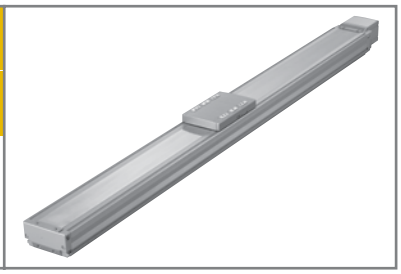
ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)10,000km走行寿命の場合です。
(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(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)

特注品のご案内 →巻末-33 サポート体制 →巻末-45

ISDB-LX-200 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPDB-LX-200 単軸ロボット 大型防塵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

□ － LX － □ － 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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	40:40mm 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16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(mm/s)	加速度(注1) 水平(G) 定格	加速度(注1) 水平(G) 最大	加速度(注1) 垂直(G) 定格	加速度(注1) 垂直(G) 最大	可搬質量(注1) 水平(kg) 定格加速時	可搬質量(注1) 水平(kg) 最大加速時	可搬質量(注1) 垂直(kg) 定格加速時	可搬質量(注1) 垂直(kg) 最大加速時	定格推力(N)
ISDB[ISPDB]-LX-①-200-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	40	1000～1600	1～1800	0.4		水平専用		15		水平専用		85.5
ISDB[ISPDB]-LX-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.4				45				170.9

※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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

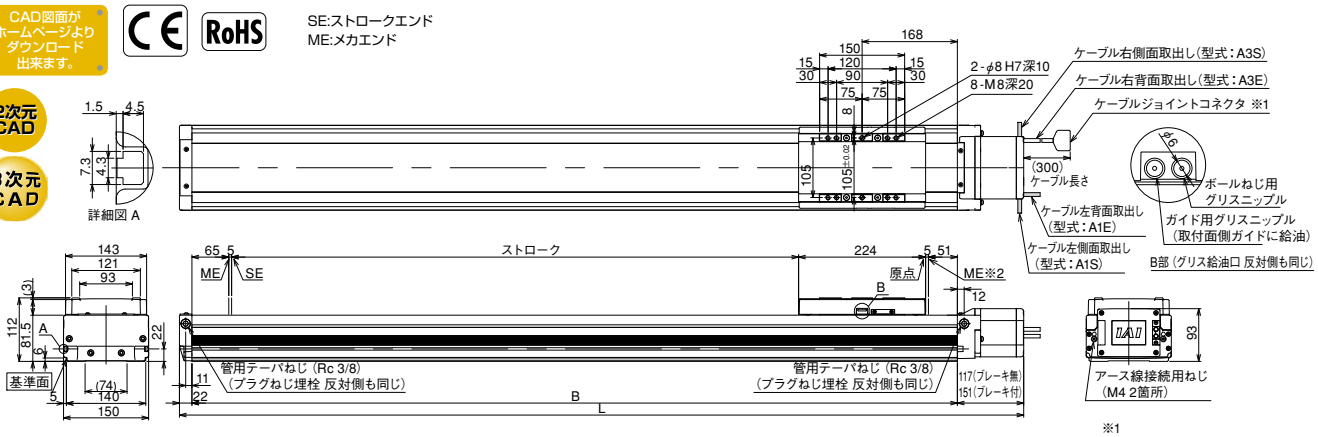
繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm　転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:104.9N·m　Mb:149.9N·m　Mc:248.9N·m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下　Mb、Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K　T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定
保護構造	IP30
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

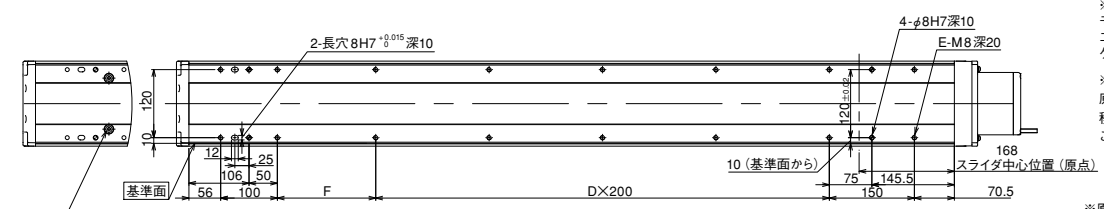
寸法図

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

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。
ケーブルは、115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。

ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。
本体取付用ではありません。
ゴム製グロメットにより埋栓。

ガイド高精度仕様時のベース取付面

※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。

■ストローク別寸法·質量·最高速度

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。
※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク		1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
L	ブレーキ無	1489	1589	1689	1789	1889	1989	2089
	ブレーキ付	1523	1623	1723	1823	1923	2023	2123
B		1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
D		4	5	5	6	6	7	7
E		16	18	18	20	20	22	22
F		173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5
質量(kg)		29.7	31.4	33.2	35.0	36.7	38.5	40.2
最高速度(mm/s)	リード40	1800						1660
	リード20	1200			1150	1000	950	830

適応コントローラ仕様

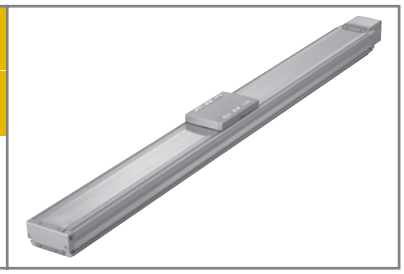
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→P665

ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4)【　】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)10,000km走行寿命の場合です。
(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(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)

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

ISDB-LX-400 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状
ISPDB-LX-400 単軸ロボット 大型防塵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



■型式項目　□ － LX － □ － 400 － □ － □ － □ － □ － □ － □

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
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 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16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(mm/s)	加速度(注1) 水平(G) 定格	加速度(注1) 水平(G) 最大	加速度(注1) 垂直(G) 定格	加速度(注1) 垂直(G) 最大	可搬質量(注1) 水平(kg) 定格加速時	可搬質量(注1) 水平(kg) 最大加速時	可搬質量(注1) 垂直(kg) 定格加速時	可搬質量(注1) 垂直(kg) 最大加速時	定格推力(N)
ISDB[ISPDB]-LX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	1000～1600	1～1800	0.4		水平専用		40		水平専用		169.6
ISDB[ISPDB]-LX-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.4				90				339.1

※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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

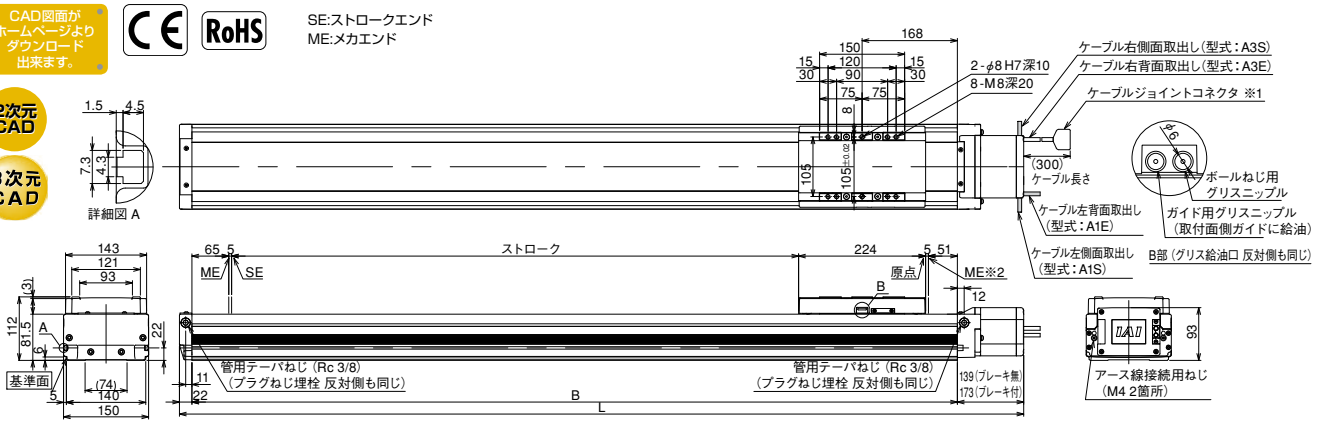
繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm　転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:104.9N·m　Mb:149.9N·m　Mc:248.9N·m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下　Mb、Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K　T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定
保護構造	IP30
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

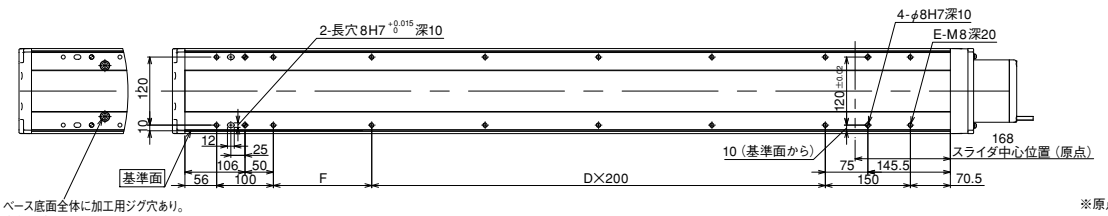
寸法図

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

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。ケーブルは、115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。

ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。
本体取付用ではありません。
ゴム製グロメットにより埋栓。
ガイド高精度仕様時のベース取付面

※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。

■ストローク別寸法·質量·最高速度

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。
※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク		1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
L	ブレーキ無	1511	1611	1711	1811	1911	2011	2111
	ブレーキ付	1545	1645	1745	1845	1945	2045	2145
B		1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
D		4	5	5	6	6	7	7
E		16	18	18	20	20	22	22
F		173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5
質量(kg)		30.1	31.8	33.6	35.4	37.1	38.9	40.6
最高速度(mm/s)	リード40	1800						1660
	リード20	1200			1150	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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御	単相AC 200V	→P665

ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2、3、4)【　】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)10,000km走行寿命の場合です。
(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(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)

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45