

# ISDBCR-S クリーン対応単軸ロボット 小型 本体幅90mm 60W ストレート形状

# ISPDBCR-S クリーン対応単軸ロボット 小型 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
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様	A:アプソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm ?	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199ページをご参照下さい。

## 型式 / スペック

\* 1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

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)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/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		
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-16-②-③-④-⑤	アプソリュート	60	16	100~800	1~960	0.4	1.0	0.4	0.8	13	4.5	3	2	53.1	60
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-8-②-③-④-⑤	インクリメンタル		8		1~480	0.4	0.7	0.4	0.6	27	12	6	5	106.1	30
ISDBCR[ISPDBCR]-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	15

\*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。

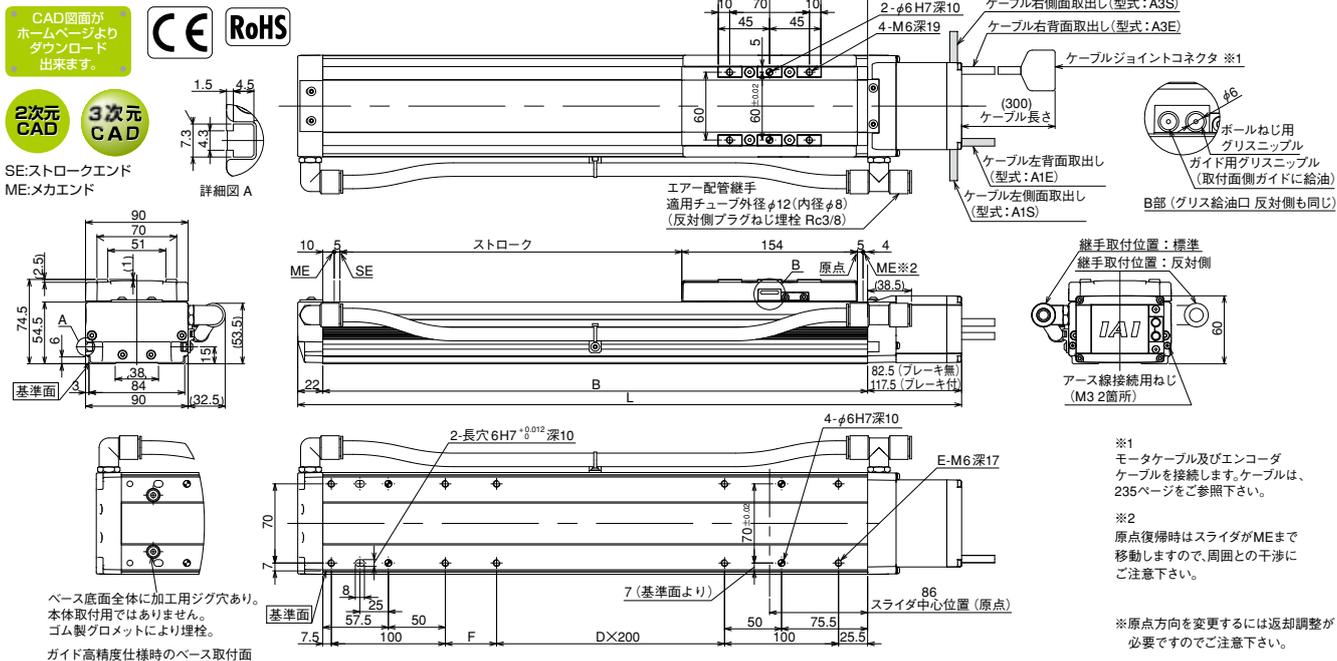
## オプション

## 共通仕様

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	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→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	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリーブセンサ勝手違い	CL	→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

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
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

## 寸法図



## ■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)	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.9	9.2			
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	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸				→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665



(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ISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR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)を指定した場合の数値です。  
 (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)

# ISDBCR-M-100 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm 100W ストレート形状

# ISPDBCR-M-100 クリーン対応単軸ロボット 中型 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
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様	A:アプソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W 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199ページをご参照下さい。

## 型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

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)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)	水平 (kg)	垂直 (kg)	最大	最大		
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-30-②-③-④-⑤	アプソリュート 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	180
ISDBCR[ISPDBCR]-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	120
ISDBCR[ISPDBCR]-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	50
ISDBCR[ISPDBCR]-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	20

※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。

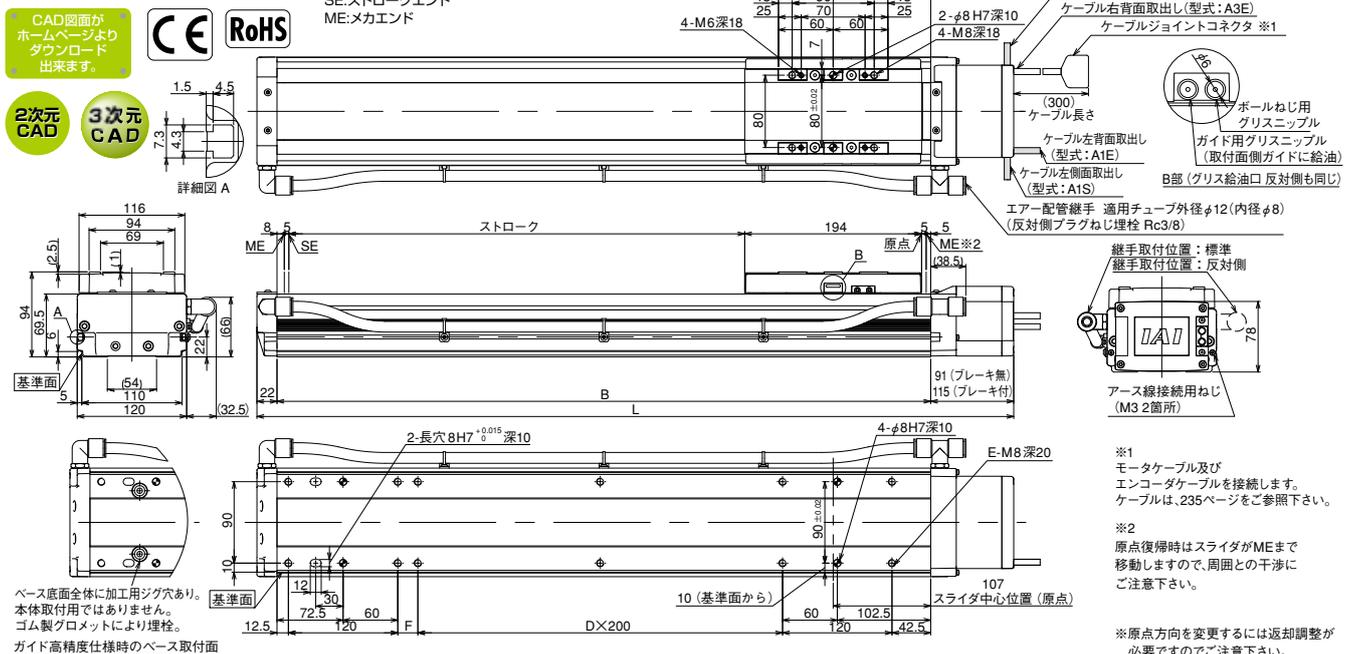
## オプション

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	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→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	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリーブセンサ勝手違い	CL	→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

## 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
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

## 寸法図



## 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	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430
ブレーキ無	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	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022
質量(kg)	7.6	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.2	13.9	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.2	18.9	19.5	20.1
最高速度(mm/s)	1800	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200
リード30												1630	1440	1280	1150	1035	935	850	780	715	660
リード20												1085	960	855	765	690	625	570	520	475	440
リード10												545	480	430	380	345	310	285	260	240	220
リード5												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	アプソ/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				→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ISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR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)を指定した場合の数値です。  
 (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)

# ISDBCR-M-200 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm

# ISPDBCR-M-200 クリーン対応単軸ロボット 中型 本体幅120mm

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
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様	A:アプソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W I:インクリメンタル仕様	200:200W I:インクリメンタル仕様	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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)	定格	最大	定格	最大		
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-30-②-③-④-⑤	アプソリュート 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	180
ISDBCR[ISPDBCR]-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	120
ISDBCR[ISPDBCR]-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	50
ISDBCR[ISPDBCR]-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	20

\*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。

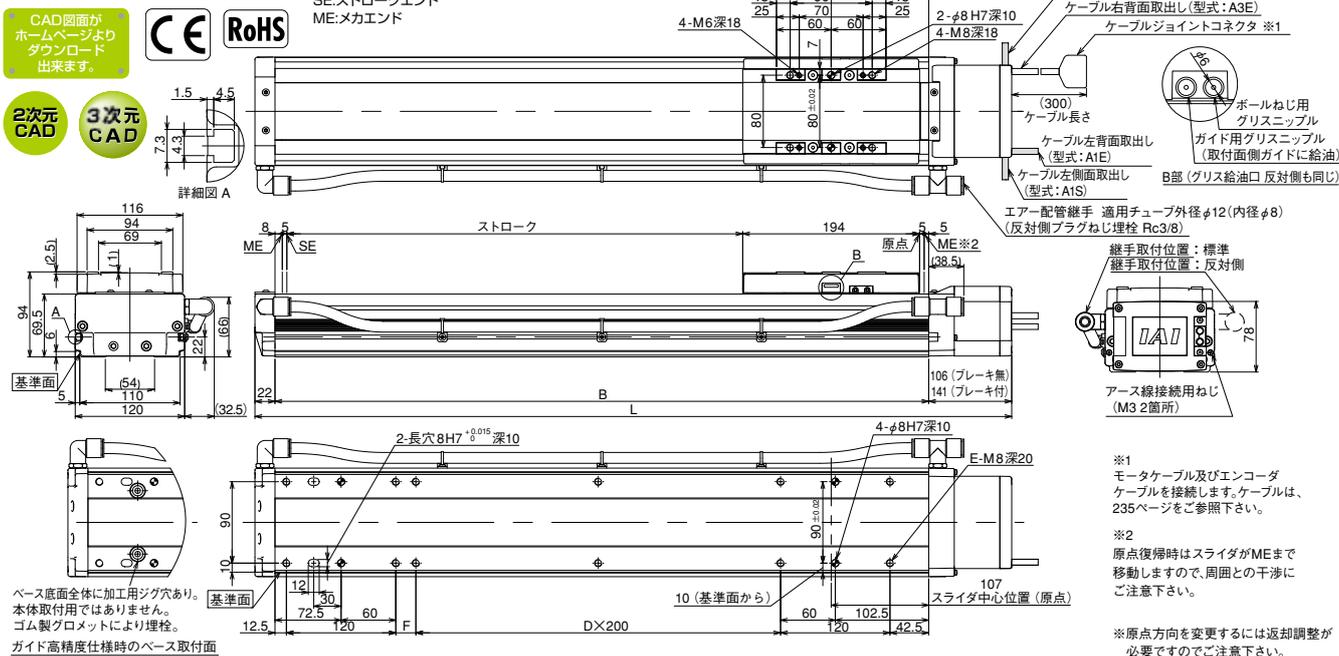
### オプション

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	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→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	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリーブセンサ勝手違い	CL	→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

### 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
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

### 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
L	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
ブレーキ無	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)	8.0	8.6	9.2	9.9	10.5	11.1	11.7	12.4	13.0	13.6	14.3	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5
最高速度(mm/s)	1800	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	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	アプソリュート 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				→P665

(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ISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR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)を指定した場合の数値です。  
(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)

# ISDBCR-MX-200 クリーン対応単軸ロボット 中型中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

# ISPDBCR-MX-200 クリーン対応単軸ロボット 中型中間サポートタイプ 本体幅120mm 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
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様		A:アプリアリフト仕様 I:インクリメンタル仕様	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 X:□□:長さ指定	下記オプション表 参照

\*型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

## 型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

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)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/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		
ISDBCR[ISPDBCR]-MX-①-200-30-②-③-④-⑤	アプリアリフト	200	30	800~2000	1~1800	0.4	水平専用	30	水平専用	113.9	180				
ISDBCR[ISPDBCR]-MX-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		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。

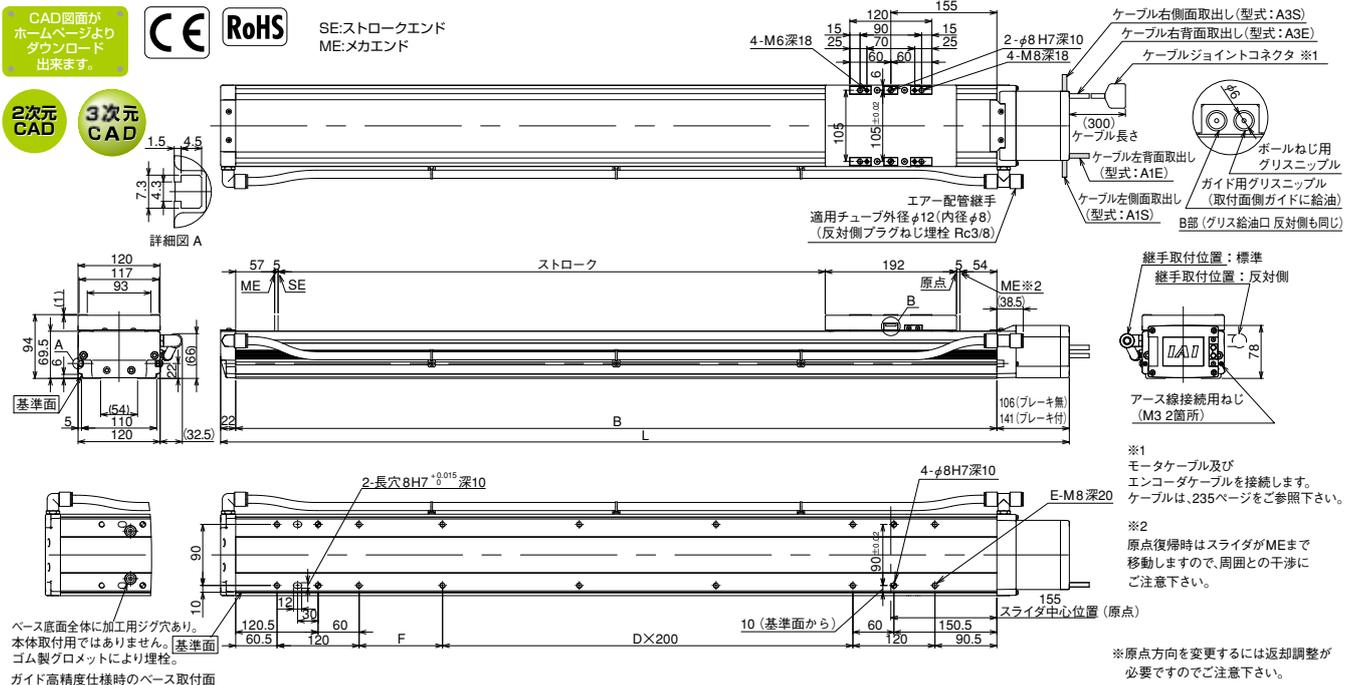
## オプション

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	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

## 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
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

## 寸法図



## ■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	1700	1800	1900	2000
L	ブレーキ無	1241	1341	1441	1541	1641	1741	1841	1941	2041	2141	2241	2341
	ブレーキ付	1276	1376	1476	1576	1676	1776	1876	1976	2076	2176	2276	2376
B	1113	1213	1313	1413	1513	1613	1713	1813	1913	2013	2113	2213	2313
D	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
E	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
F	122	222	122	222	122	222	122	222	122	222	122	222	122
質量(kg)	18.5	19.8	21.0	22.3	23.6	24.9	26.2	27.4	28.7	30.0	31.3	32.5	33.8
最高速度 (mm/s)	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	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			→P699	
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P687
SCON	1軸			→P665	
			ポジションナパルス制御		



(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ISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR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)

# ISDBCR-L-200 クリーン対応単軌口ロボット 大型 本体幅150mm 200W ストレート形状

# ISPDBCR-L-200 クリーン対応単軌口ロボット 大型 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様		A:アブリュート仕様 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:工口長さ指定	下記オプション表 参照

\*型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

### 型式 / スペック

\* 1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

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)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/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		
ISDBCR(ISPDBCR)-L-①-200-40-②-③-④-⑤	アブリュート 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	180
20			1 ~ 1200		0.4	1.0	0.4	1.0	45	15	9	5	170.9	120	
10			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8	50	

\*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。

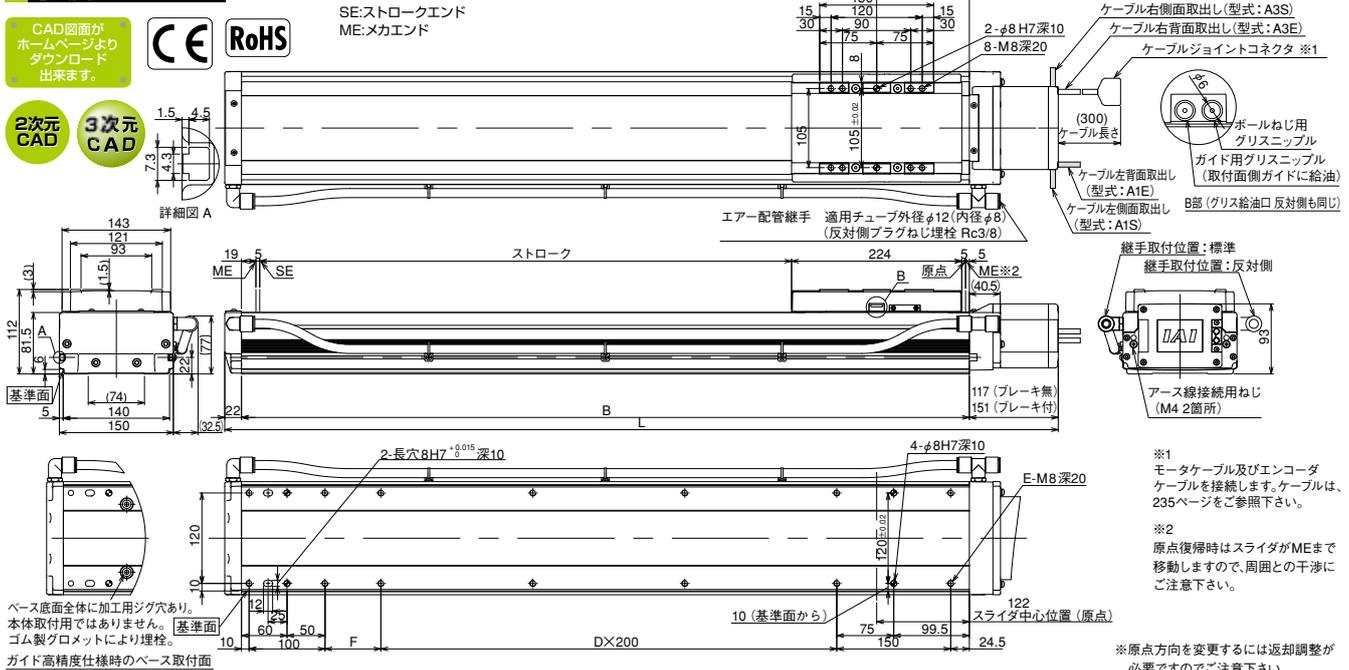
### オプション

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	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→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	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリーブセンサ勝手違い	CL	→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

### 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
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

### 寸法図



### 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	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
ブレーキ無	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
ブレーキ付	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)	11.9	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.7	19.6	20.4	21.3	22.1	23.0	23.9	24.7	25.6	26.4	27.3	28.1	29.0	29.8	30.7	31.5	32.4
最高速度(mm/s)	1200	1800												1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440
														585	520	470	425	385	350	320	295	275	255	235	220

### 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	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジションナバー 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ISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR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)を指定した場合の数値です。  
(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)

# ISDBCR-L-400 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅150mm 400W ストレート形状

# ISPDBCR-L-400 クリーン対応単軸ロボット 大型 本体幅150mm 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様		A:アブリュート仕様 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:工長と指定	下記オプション表 参照

\*型式項目の内容は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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/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		
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-400-40-②-③-④-⑤	アブリュート 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	180
20			1 ~ 1200		0.4	1.0	0.4	1.0	90	30	20	10	339.1	120	
10			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3	50	

\*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。

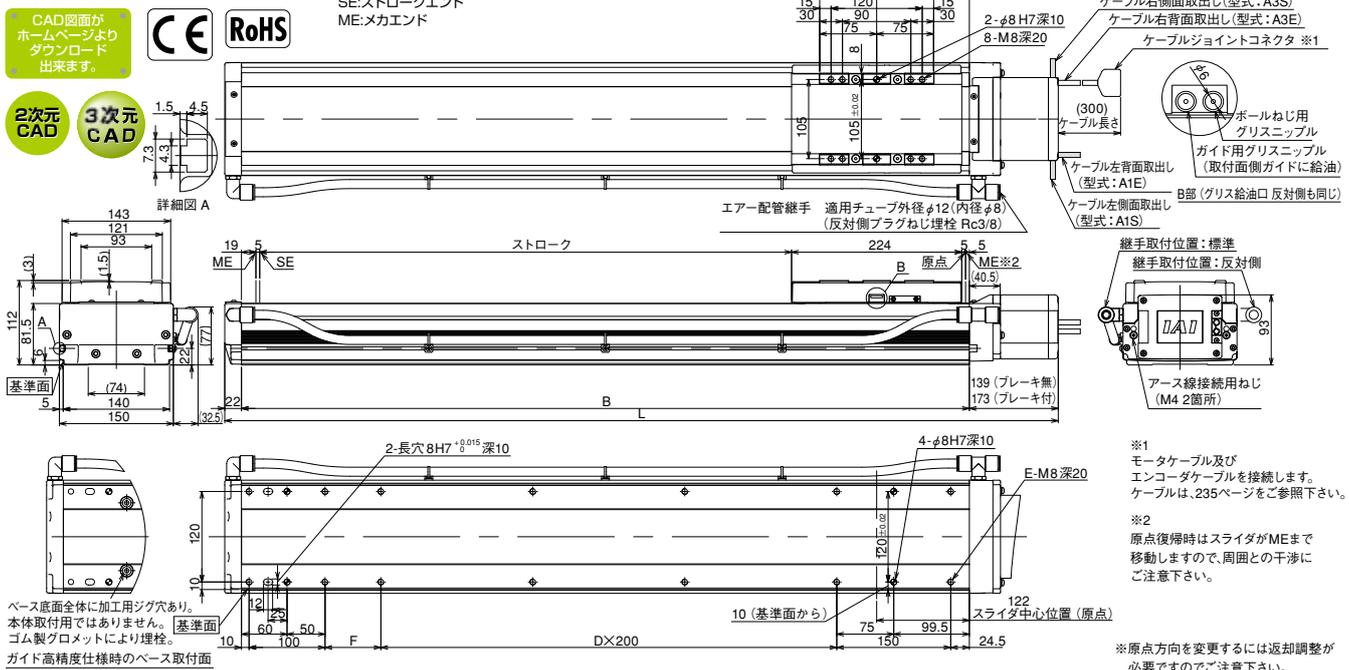
## オプション

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	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→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	真直度高精度仕様	ST	→P233
クリーブセンサ勝手違い	CL	→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

## 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:工長と指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

## 寸法図



## 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	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	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	1223.5	1273.5
質量(kg)	12.3	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.1	20.0	20.8	21.7	22.5	23.4	24.3	25.1	26.0	26.8	27.7	28.5	29.4	30.2	31.1	31.9	32.8
最高速度(mm/s)	1200	1800											1165	1045	940	850	770	705	645	595	545	505	470	440	410
													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	アブリュート インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸			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ISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR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)を指定した場合の数値です。  
 (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)

# ISDBCR-LX-200 クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

# ISPDBCR-LX-200 クリーン対応単軸ロボット 大型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
ISDBCR:標準仕様 ISPDBCR:高精度仕様		A:アプリアリメント仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W I:インクリメンタル仕様	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199ページをご参照下さい。

## 型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

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)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/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		
ISDBCR〔ISPDBCR〕-LX-①-200-40-②-③-④-⑤	アプリアリメント	200	40	1000~2500	1~1800	0.4		水平専用		15			85.5	180	
ISDBCR〔ISPDBCR〕-LX-①-200-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.4		水平専用		45			170.9	120	

※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。

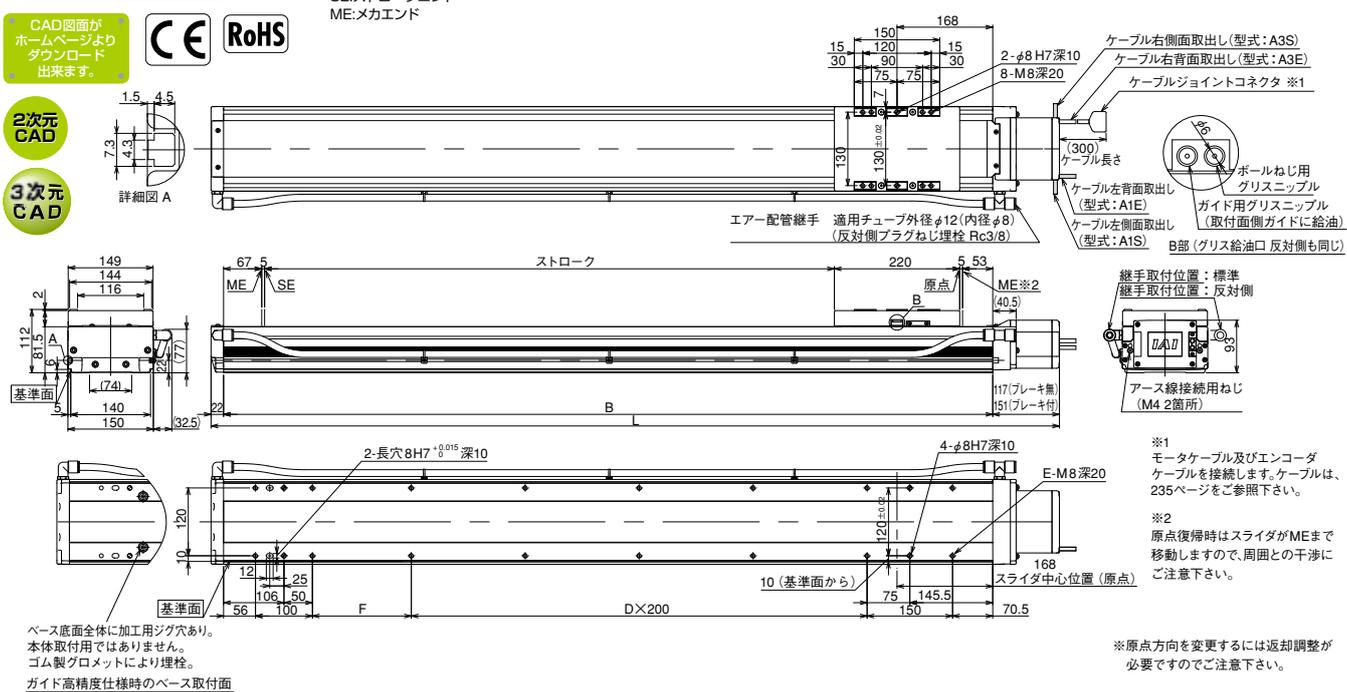
## オプション

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	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

## 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
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

## 寸法図



## 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	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1489	1589	1689	1789	1889	1989	2089	2189	2289	2389	2489	2589	2689	2789	2889	2989
L ブレーキ付	1523	1623	1723	1823	1923	2023	2123	2223	2323	2423	2523	2623	2723	2823	2923	3023
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
D	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	16	18	18	20	20	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5
質量(kg)	29.8	31.5	33.2	35.0	36.7	38.4	40.2	41.9	43.6	45.4	47.1	48.8	50.6	52.3	54.0	55.8
標準リード40	1800															
標準リード20	1200															
最高速度(mm/s)				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	アプソ/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				→P665



ご注意

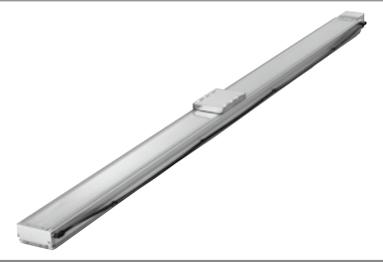
(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。  
 (注2, 3, 4) [ ] 内はISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR共通です。  
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。  
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の数値です。  
 (注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

# ISDBCR-LX-400 クリーン対応単軸ロボット 大型中間サポートタイプ

本体幅150mm 400W ストレート形状

# ISPDBCR-LX-400 クリーン対応単軸ロボット 大型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

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
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR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 ? 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:工長と指定	下記オプション表 参照

\*型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

## 型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

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)				可搬質量 (注1)					
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/min)
						定格	最大	定格	最大	定格	最大	定格	最大		
ISDBCR〔ISPDBCR〕LX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000~2500	1~1800	0.4	水平専用		40	水平専用		169.6	180		
ISDBCR〔ISPDBCR〕LX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1~1200	0.4			90			339.1	120		

\*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。

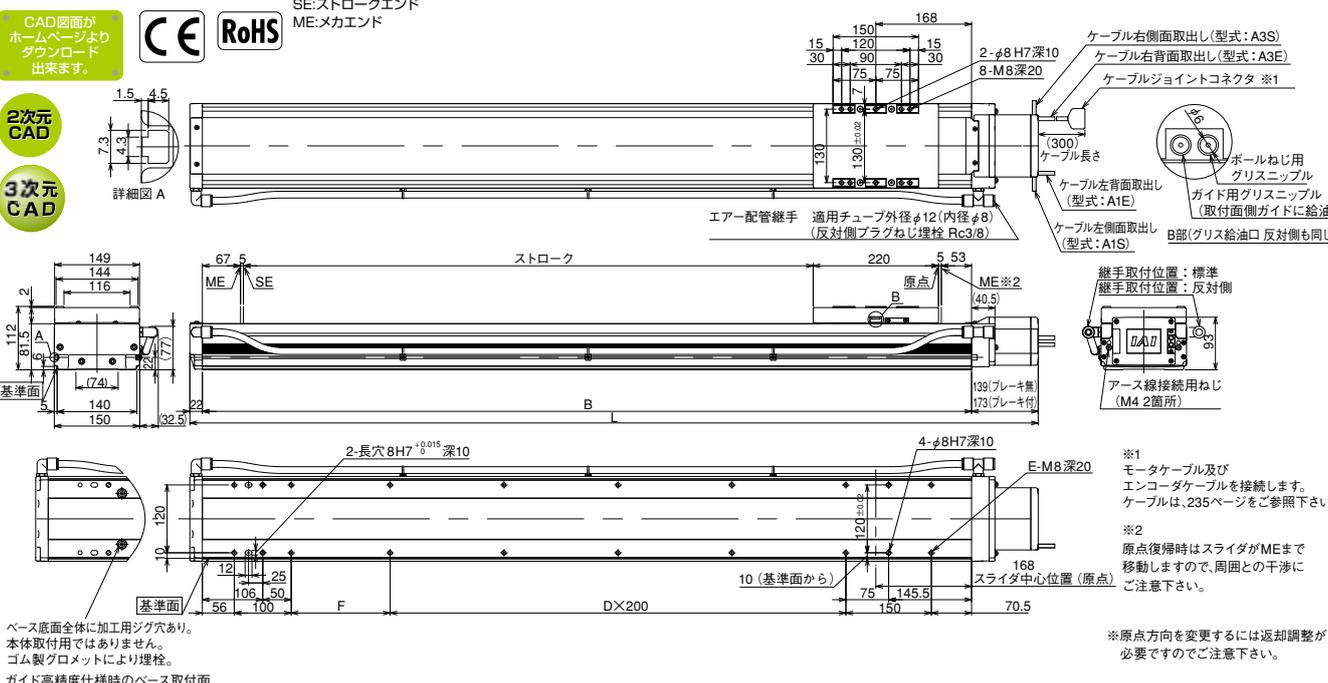
## オプション

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	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ボール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

## 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:工長と指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12

## 寸法図



## 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	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1511	1611	1711	1811	1911	2011	2111	2211	2311	2411	2511	2611	2711	2811	2911	3011
ブレーキ無	1545	1645	1745	1845	1945	2045	2145	2245	2345	2445	2545	2645	2745	2845	2945	3045
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
D	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32
F	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5	173.5	73.5
質量(kg)	30.2	31.9	33.6	35.4	37.1	38.8	40.6	42.3	44.0	45.8	47.5	49.2	51.0	52.7	54.4	56.2
標準速度(mm/s)	1800		1800		1800		1800		1800		1800		1800		1800	
リード40	1200		1150		1000		950		830		740		650		590	
リード20	1200		1150		1000		950		830		740		650		590	

## 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	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸		ポジションナバーハルス列制御	単相AC 200V	→P665

⚠ 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ISPDBCRシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR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)

# ISDBCR-ESD クリーン対応単軸ロボット 静電気対策仕様 Sタイプ(幅90mm) Mタイプ(幅120mm)/Lタイプ(幅150mm)

# ISPDBCR-ESD クリーン対応単軸ロボット 静電気対策仕様 Sタイプ(幅90mm) Mタイプ(幅120mm)/Lタイプ(幅150mm) 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
ISDBCR標準仕様 ISPDBCR高精度仕様	S:小型 M:中型 L:大型	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W 100:100W 200:200W 400:400W	40:40mm 30:30mm 20:20mm 16:16mm	10:10mm 8:8mm 5:5mm 4:4mm	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

ESD - □

\*型式項目の内容は199ページをご参照下さい。

## 型式 / スペック

\* 1.0G=9800mm/sec<sup>2</sup>

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)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)	吸引量 (Nℓ/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		
ISDBCR[ISPDBCR]-S-①-60-16-②-③-④-ESD-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	0.4	0.8	13	4.5	3	2	53.1	60
8			1~480		0.4	0.7	0.4	0.6	27	12	6	5	106.1	30	
4			1~240		0.2	0.5	0.2	0.4	55	30	14	12	212.3	15	
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-30-②-③-④-ESD-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	0.4	1	15	4	2	1.2	56.6	180
20			1~1200		0.4	1	0.4	1	23	8	4	2.5	84.9	120	
10			1~600		0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8	50	
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-100-10-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	5	100~1100	1~300	0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7	20
30			1~1800		0.4	1	0.4	1	30	12	6	3	113.9	180	
20			1~1200		0.4	1	0.4	1	45	16	10	5	170.9	120	
ISDBCR[ISPDBCR]-M-①-200-20-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	10	100~1300	1~600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8	50
5			1~300		0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6	20	
40			1~1800		0.4	1	0.4	1	15	7	2.5	2	85.5	180	
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-200-40-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	100~1300	1~1200	0.4	1	0.4	1	45	15	9	5	170.9	120
10			1~600		0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8	50	
40			1~1800		0.4	1	0.4	1	40	17	8	5	169.6	180	
ISDBCR[ISPDBCR]-L-①-400-20-②-③-④-ESD-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	20	100~1300	1~1200	0.4	1	0.4	1	90	30	20	10	339.1	120
10			1~600		0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3	50	

\*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	→P232	原点リミットスイッチ	L	→P232
ケーブル左背面取出し	A1E	→P232	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P232
ケーブル右側面取出し	A3S	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ケーブル右背面取出し	A3E	→P232	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P232
AQシール(標準装備)	AQ	→P232	原点逆仕様	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	ポール保持機構付きガイド	RT	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P232	真直度高精度仕様	ST	→P233
			吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

## 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)	Sタイプ	ボールネジφ12mm	転造C10[転造C5相当]
	Mタイプ	ボールネジφ16mm	転造C10[転造C5相当]
	Lタイプ	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)	Sタイプ	Ma: 28.4N・m Mb: 40.2N・m Mc: 65.7N・m	
	Mタイプ	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 161.7N・m	
	Lタイプ	Ma: 104.9N・m Mb: 149.9N・m Mc: 248.9N・m	
張り出し負荷長	Sタイプ	Ma方向 450以下	Mb, Mc方向 450以下
	Mタイプ	Ma方向 600以下	Mb, Mc方向 600以下
	Lタイプ	Ma方向 750以下	Mb, Mc方向 750以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下		
ベース他構造部材	材質:アルミ 無電解ニッケルめっき処理		
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(ボールネジ、ガイド共)		
クリーン度	クラス10対応(0.1μm 1cfあたり)		
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適応チューブ外径φ12		

## 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	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸			モータ400Vの場合 単相AC200V	→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ISPDBCRシリーズの数値です。  
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDBCR、ISPDBCR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)



