

NS-SXMS 単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅 94mm 60W

水平仕様 シングルサイダ



■型式項目 NS - SXMS - □ - 60 - □ - □ - 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 L:インクリメンタル	60:60W	12:12mm	400:400mm S 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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17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、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-SXMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-④-RT	アブリュート	60	12	400~800	720	0.3	0.8	水平専用	15	0.5	水平専用	70.8		

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

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:28.4N・m M b:40.2N・m M c:65.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向:450mm 以下 M b, M c 方向:450mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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)

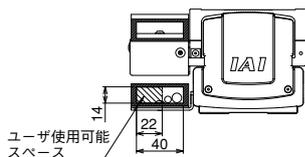
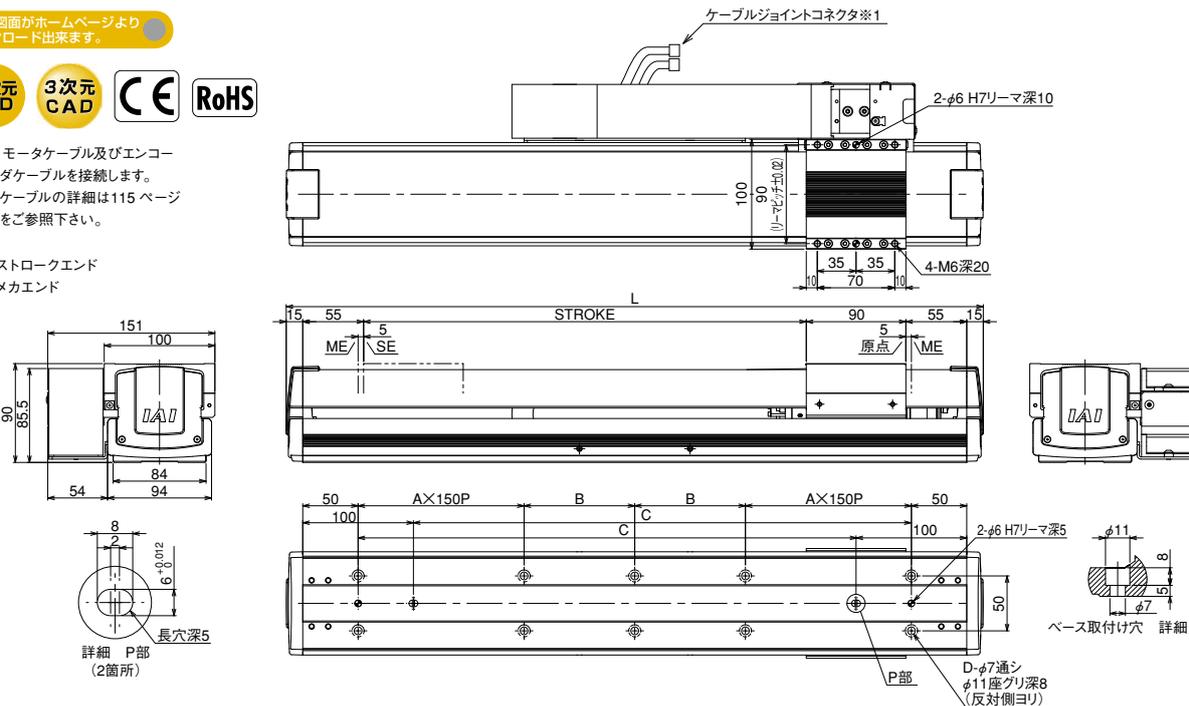
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



*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115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



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φ12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下さい。

ストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2
B	100	125	150	175	200	225	100	125	150
C	450	500	550	600	650	700	750	800	850
D	10	10	10	10	10	10	14	14	14
質量(kg)	5.8	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4

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	アブリュート	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665



- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14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)

注) NS-SXMSは、XSEL-P/Qタイプの5軸/6軸には接続出来ませんのでご注意下さい。

NS-SXMM 単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅94mm 60W

水平仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS - SXMM - □ - 60 - □ - □ - T2 - □ - AQ - CT1 - 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	60:60W	12:12mm	200:200mm S 800:800mm (50mm毎)	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17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、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-SXMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-CT1-RT	アブリュート	60	12	200~800	720	0.3	0.8	水平専用	15	0.5	水平専用	70.8		

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→P111	標準でCT1となります
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	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 φ10mm 転造 C10 相当
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:28.4N・m M b:40.2N・m M c:65.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向:450mm 以下 M b, M c 方向:450mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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)

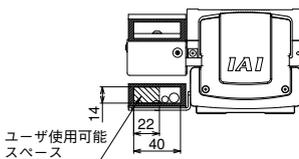
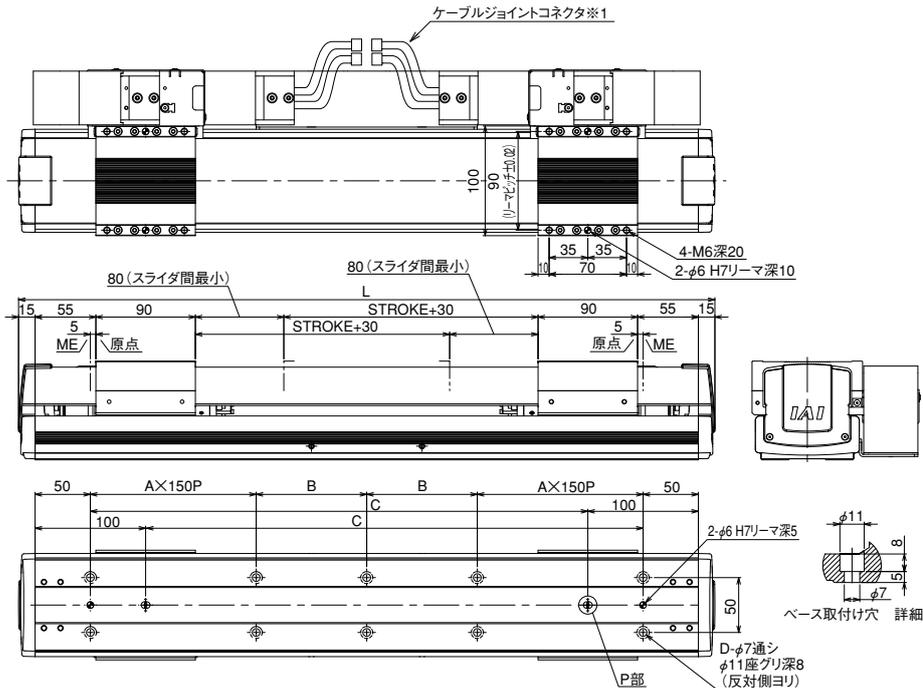
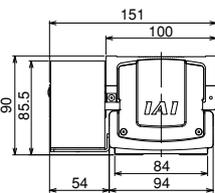
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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115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



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

- 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。
- ケーブル・ホースは外径φ12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。
- 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	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3
B	100	125	150	175	200	225	100	125	150	175	200	225	100
C	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
D	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	18
質量(kg)	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.3

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	アブリュート	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

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ください)
注) NS-SXMMは、XSEL-P/Q タイプの5軸/6軸には接続出来ませんのでご注意ください。

⚠️ ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14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-SZMS 単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅 94mm 60W 垂直仕様 シングルスライダ



■型式項目 NS - SZMS - □ - 60 - □ - □ - 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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
A: アプリュート I: インクリメンタル	60: 60W	12: 12mm	400: 400mm S 800: 800mm (50mm毎)	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17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、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-SZMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-④-RT	アプン インクリ	60	12	400~800	600	垂直専用		0.3	0.7	垂直専用	3	0.5	70.8	

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

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P111	標準装備
ブレーキ	B	→ P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→ P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P112	標準装備

※ NS-SZMS は、ブレーキが標準装備ですがブレーキボックスは不要です。
(NS-M/L タイプはブレーキボックスが必要です)

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロスモーション	0.05mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a: 28.4N・m M b: 40.2N・m M c: 33.3N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 450mm 以下 M b, M c 方向: 450mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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

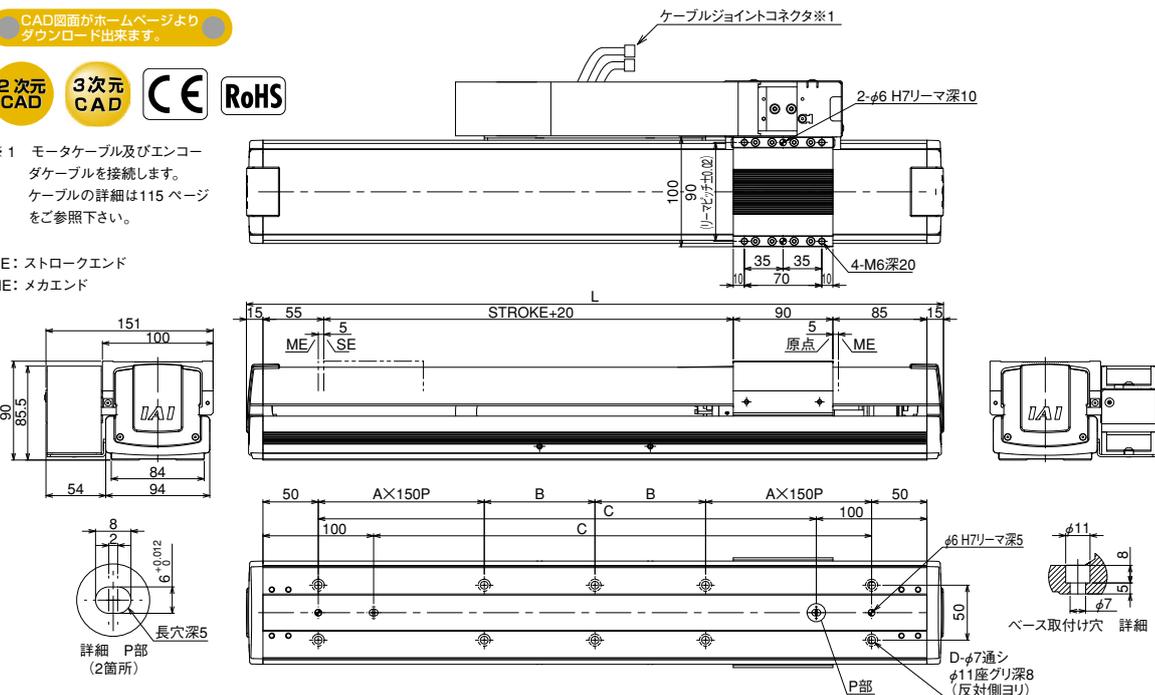
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 3次元 CAD

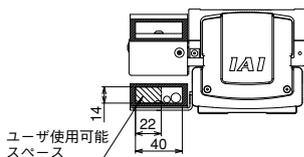


※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



詳細 P部 (2箇所)
長穴深5



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φ12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下さい。

ストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2
B	125	150	175	200	225	250	125	150	175
C	500	550	600	650	700	750	800	850	900
D	10	10	10	10	10	14	14	14	14
質量(kg)	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.7

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	アプン/インクリ	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

注) NS-SZMS は、XSEL-P/Q タイプの5軸/6軸には接続出来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-14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-SZMM

単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅94mm 60W
垂直仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS - SZMM - □ - 60 - □ - □ - T2 - □ - AQ - B - CT1 - 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			60:60W	12:12mm	200:200mm S 800:800mm (50mm毎)	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17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、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-SZMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-CT1-RT	アブ インクリ	60	12	200~800	600	垂直専用		0.3	0.7	垂直専用		3	0.5	70.8

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→P111	標準装備
ブレーキ	B	→P111	標準装備
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→P111	標準でCT1となります
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

※マルチスライダタイプでケーブルベ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。
※NS-SZMMは、ブレーキが標準装備ですがブレーキボックスは不要です。
(NS-M/Lタイプはブレーキボックスが必要です)

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:28.4N・m M b:40.2N・m M c:33.3N・m
張り出し負荷長	M a 方向:450mm 以下 M b, M c 方向:450mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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

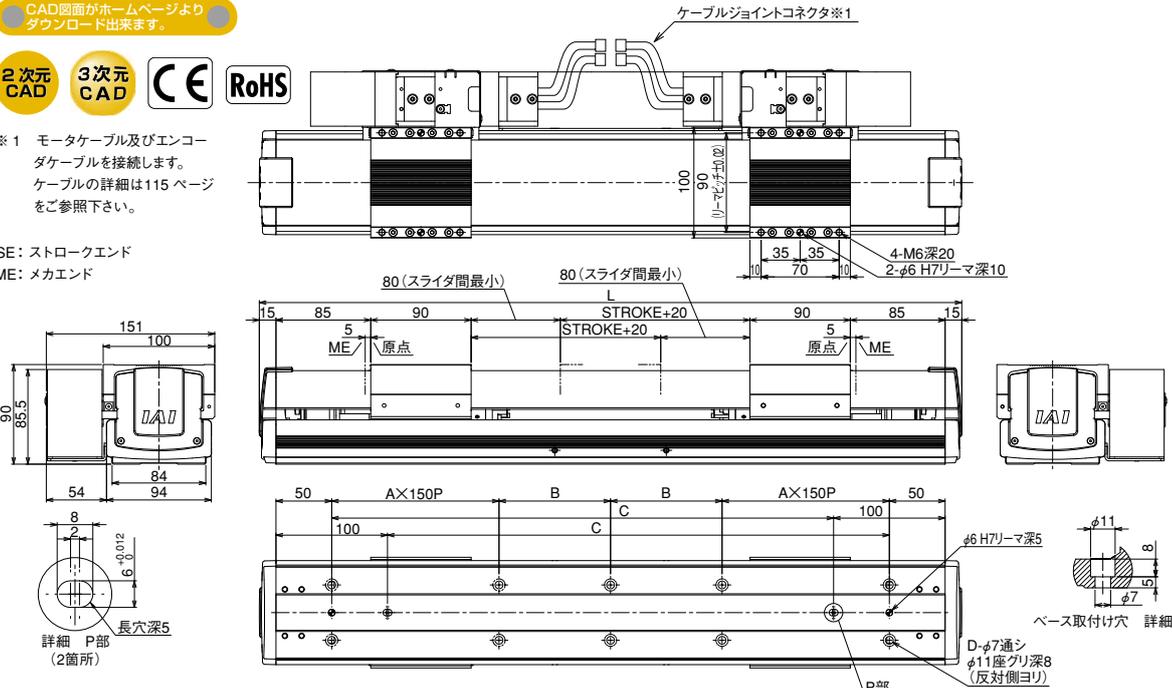
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

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115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



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φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに変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ください。

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	
B	125	150	175	200	225	100	125	150	175	200	225	100	125
C	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
D	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	18	18
質量(kg)	7.7	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9	11.3	11.6

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	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

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ください)



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14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-MXMS 単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W

水平仕様 シングルスライダ



■型式項目 NS - MXMS - □ - 200 - □ - □ - 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
シリウス		A:アブリュート L:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm	500:500mm 1500:1500mm (50mm毎)	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17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、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-MXMS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④-RT	アブリュート	200	30	500~1500	1800	0.3	1.0	水平専用		25	0.5	水平専用		113.9
NS-MXMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④-RT	インクリ		20		1200	0.3	0.8			40	2.5			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	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ16mm 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
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:69.6N・m M b:99.0N・m M c:161.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向:600mm 以下 M b, M c 方向:600mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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)

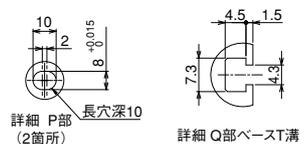
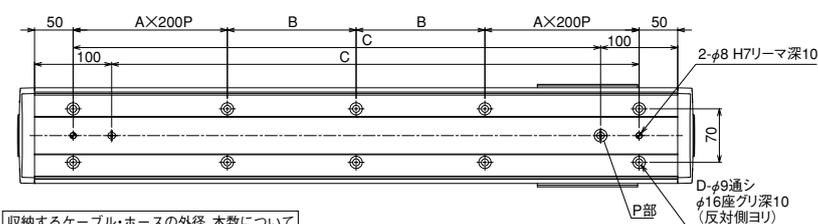
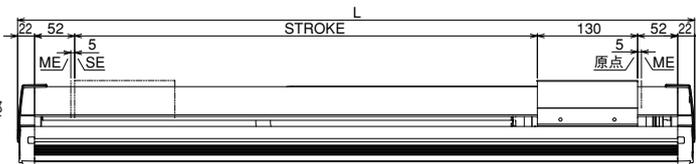
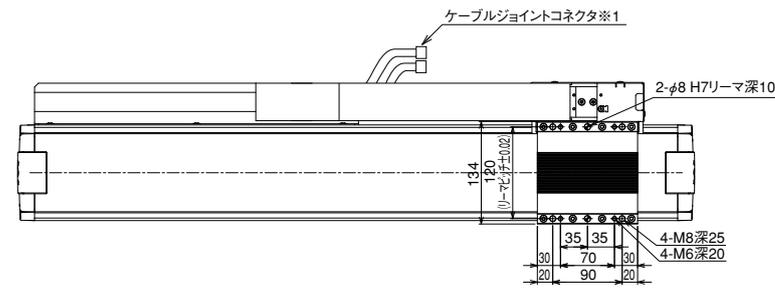
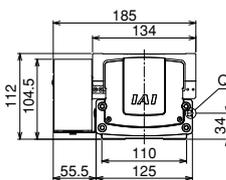
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



*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115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



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φ12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	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
A	0	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217
C	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584
D	6	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18
質量(kg)	11.9	12.5	13.1	13.7	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7	22.3	23.0	23.6	24.2

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	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665



(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14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-MXMM

単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W
水平仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS - MXMM - □ - 200 - □ - □ - T2 - □ - AQ - CT1 - 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 L:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm	300:300mm S 1500:1500mm (50mm毎)	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17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、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-MXMM-①-200-30-②-T2-③-AQ-CT1-RT	アブリュート	200	30	300 ~ 1500	1800	0.3	1.0	水平専用		25	0.5	水平専用		113.9
NS-MXMM-①-200-20-②-T2-③-AQ-CT1-RT	インクリ		20		1200	0.3	0.8			40	2.5			170.9

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→P111	標準でCT1となります
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	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 φ16mm 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
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:69.6N・m M b:99.0N・m M c:161.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向:600mm 以下 M b, M c 方向:600mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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°C、85% RH 以下 (結露無きこと)

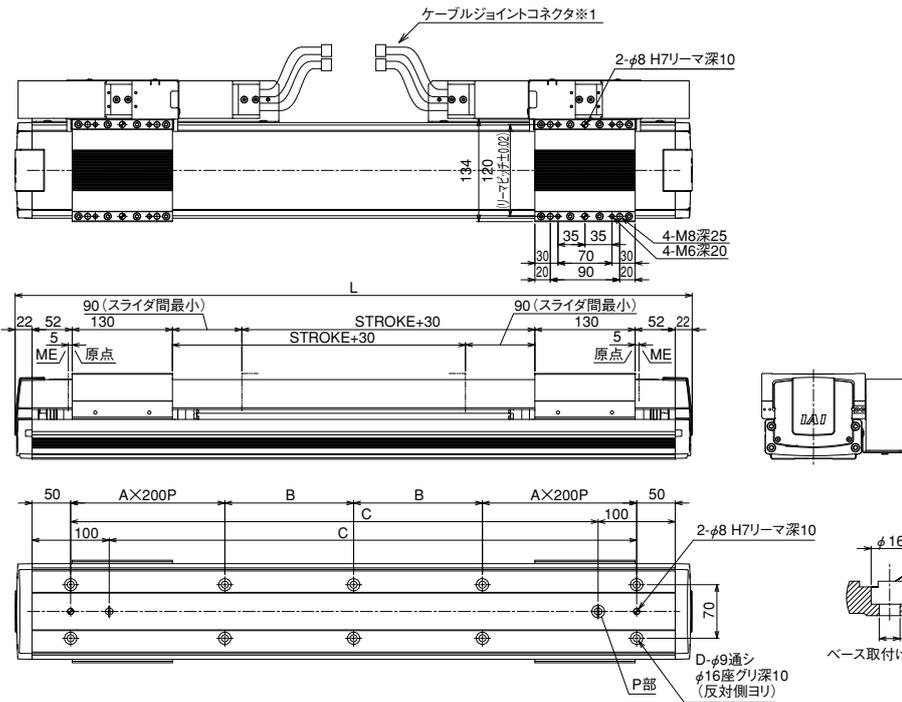
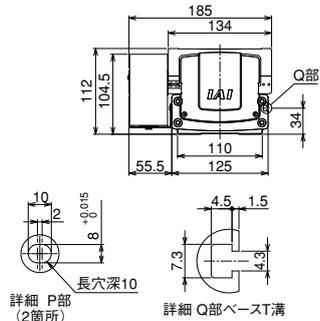
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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115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



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φ12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	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028
A	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
B	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142
C	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
D	10	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
質量(kg)	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7	22.3	22.9	23.6	24.2	24.8	25.4	26.0	26.6	27.2	27.9	28.5	29.1	29.7	30.3

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	アブリュート/インクリ	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

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-14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-MXMXS 単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W

水平仕様 中間サポート付 シングルスライダ



■型式項目 NS - MXMXS - □ - 200 - □ - □ - 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 L:インクリメンタル	200:200W	30:30mm 20:20mm	1600:1600mm 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17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-MXMXS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④-RT	アブ インクリ	200	30	1600~	1800	0.3	水平専用		25	水平専用		113.9		
NS-MXMXS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④-RT	アブ インクリ	200	20	2200	1200	0.3	水平専用		40	水平専用		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	→P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ16mm 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
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:69.6N・m M b:99.0N・m M c:161.7N・m
張り出し負荷長	M a 方向:600mm 以下 M b, M c 方向:600mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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)

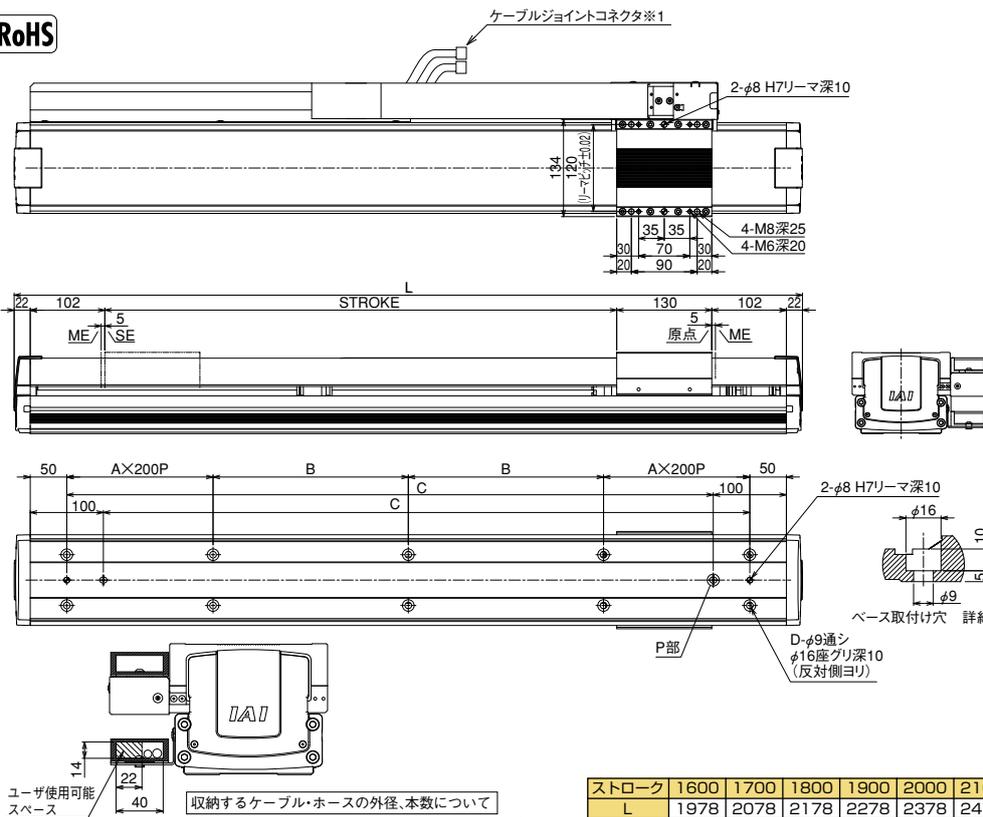
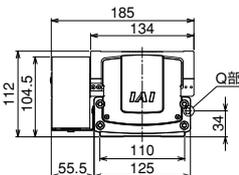
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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115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



詳細 P部 (2箇所)
長穴深10

詳細 Q部ベース溝

注 中間サポート付きはその構造上、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φ12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	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
L	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578
A	3	4	4	4	4	5	5
B	317	167	217	267	317	167	217
C	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
D	18	22	22	22	22	26	26
質量 (kg)	26.2	27.5	28.7	29.9	31.2	32.4	33.6

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	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665



(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-MZMS 単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W 垂直仕様 シングルスライダ



■型式項目 NS - MZMS - □ - 200 - □ - □ - 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	回転コントローラ	ケーブル長	オプション
A:アプリアクチュエータ I:インクリメンタル		200:200W 1:インクリメンタル	200:200W	20:20mm	500:500mm S 800:800mm (50mm毎)	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17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、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-MZMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	アプインクリ	200	20	500~800	1000	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		6	3	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	→P111	標準装備
ブレーキ	B	→P111	標準装備
標準ケーブルペラ取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

共通仕様

駆動方式	ボールネジ φ16mm 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
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a:69.6N・m M b:99.0N・m M c:81.3N・m
張り出し負荷長	M a 方向:600mm 以下 M b, M c 方向:600mm 以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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)

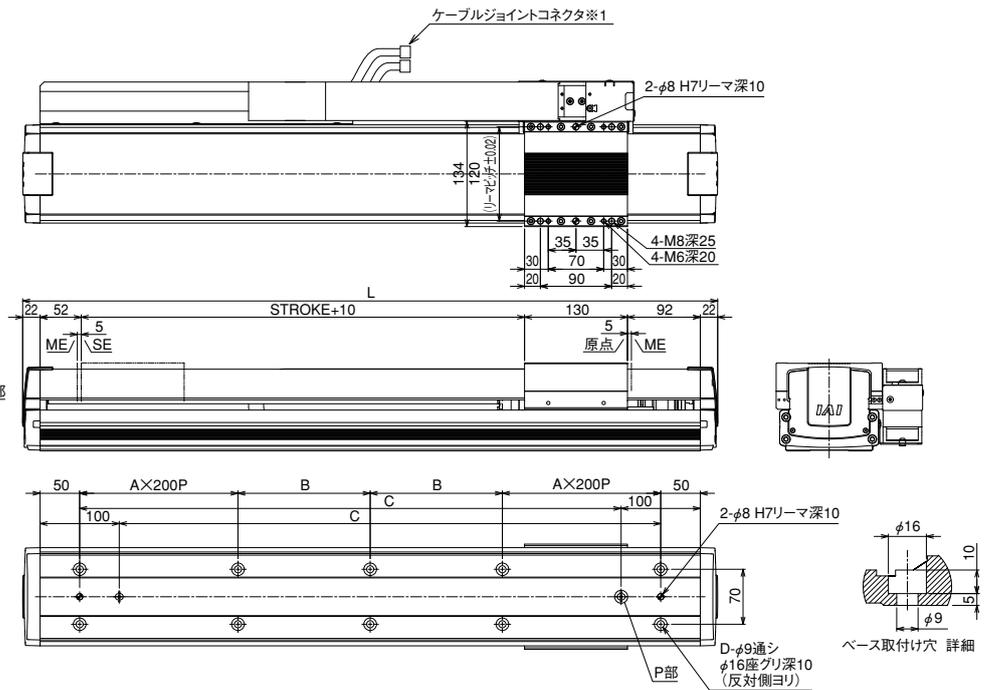
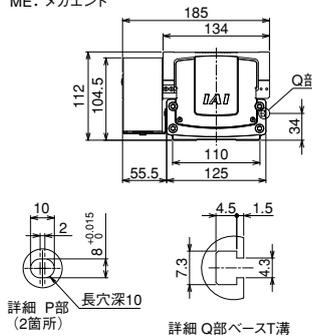
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



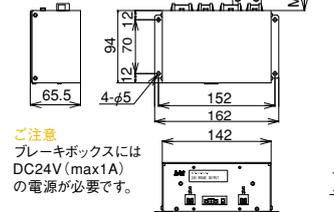
※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



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



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φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様にして下さい。
- 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	550	600	650	700	750	800
L	828	878	928	978	1028	1078	1128
A	1	1	1	1	1	1	1
B	142	167	192	217	242	267	292
C	634	684	734	784	834	884	934
D	10	10	10	10	10	10	10
質量(kg)	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2

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	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665



ご注意

- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14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-MZMM

単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅 125mm 200W
垂直仕様 マルチスライダ



■型式項目 NS - MZMM - □ - 200 - □ - □ - T2 - □ - AQ - B - CT1 - 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	駆動コイル	ケーブル長	オプション
A: アプリアクチュエータ L: インクリメンタル	200/200W	20: 20mm	300/300mm	T2: SCON S 800/800mm (50mm毎)	T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	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17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、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-MZMM-①-200-20②-T2③-AQ-B-CT1-RT	アプ インクリ	200	20	300~800	1000	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		6	3	170.9

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P111	標準装備
ブレーキ	B	→ P111	標準装備
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→ P111	標準でCT1となります
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P112	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 φ16mm 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
ガイド	ベース一体型
動的許容モーメント(注3)	M a: 69.6N・m M b: 99.0N・m M c: 81.3N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 600mm 以下 M b, M c 方向: 600mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注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)

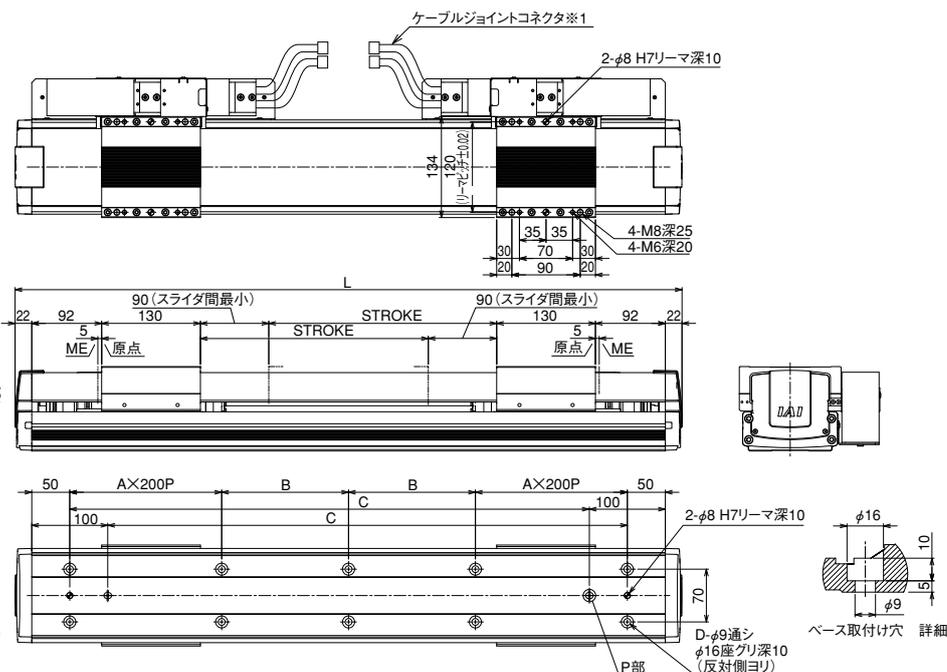
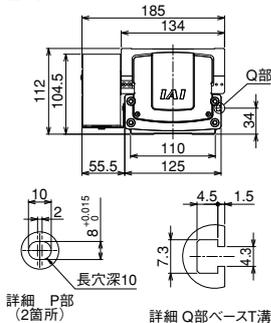
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。



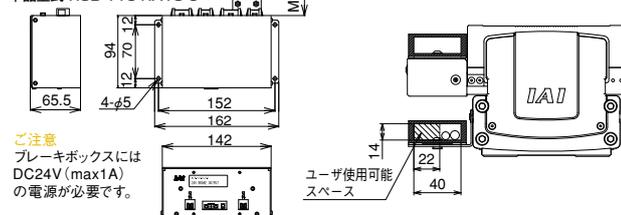
*1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド



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以上として下さい。
- ②ケーブル・ホースは外径φ12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	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2
B	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217
C	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184
D	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14
質量(kg)	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	20.9	21.5	22.1	22.7	23.4

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	アプソ/インクリ	プログラム	三相/単相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相AC	→P687
SCON	1軸			100/200V	→P665

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)



- (注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-14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-LXMS 単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅 145mm 400W

水平仕様 シングルサイダ



■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 500:500mm T2:SCON 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17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、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	
NS-LXMS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	アブソリュート	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	→P111	標準装備
クリープセンサ	C	→P111	
標準ケーブルペア取付方向	CT1~CT4	→P111	標準取付の場合はCT1を記入
拡張ケーブルペア取付方向	ET1~ET4	→P111	
原点リミットスイッチ	L	→P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	標準装備

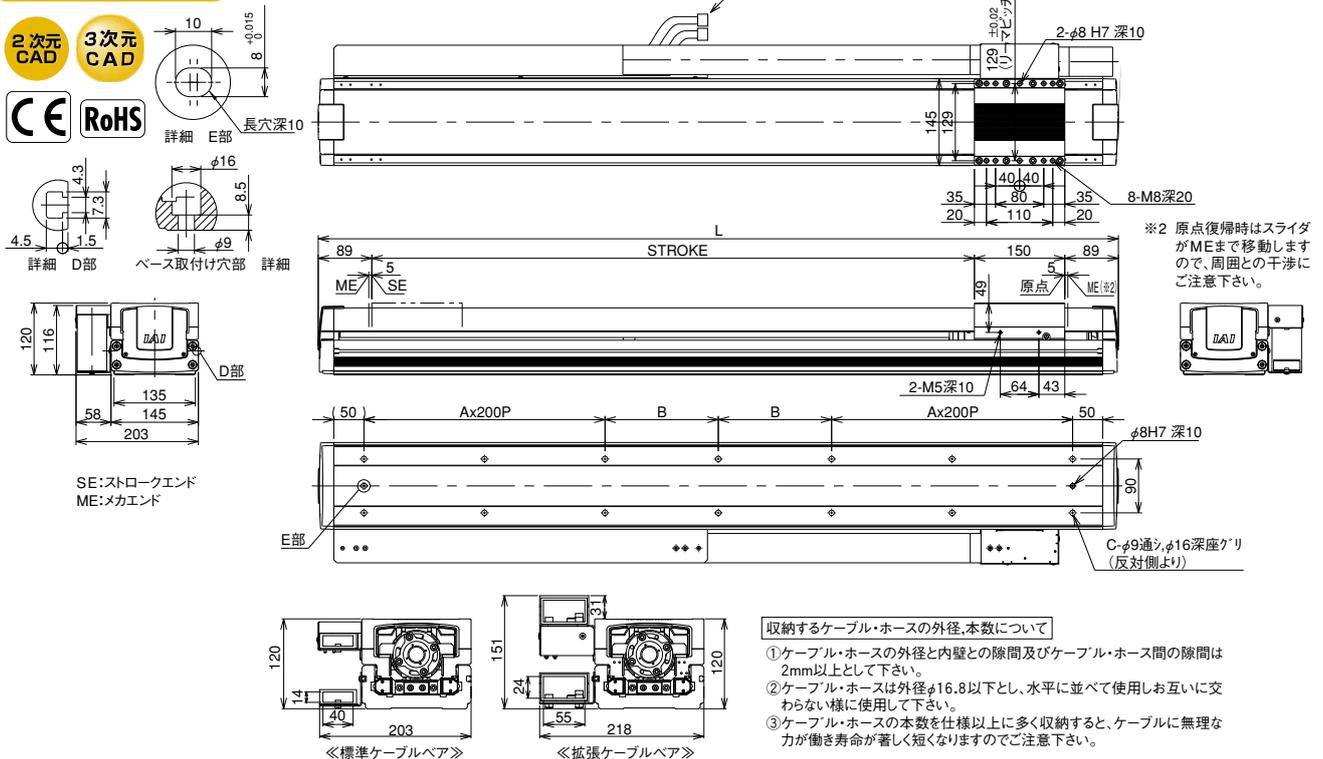
共通仕様

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)	M a:104.9N・m M b:149.9N・m M c:248.9N・m
張り出し負荷長	M a 方向:750mm 以下 M b, M c 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115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。



取納するケーブル・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取納すると、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	550	600	650	700	750	800	850	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
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028	2078	2128	2178	2228	2278	2328	2378	2428	2478	2528
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	
B	138	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26
質量 (kg)	18.6	19.3	20.1	20.8	21.6	22.3	23.1	23.8	24.5	25.3	26.0	26.8	27.5	28.3	29.0	29.8	30.5	31.3	32.0	32.8	33.5	34.2	35.0	35.7	36.5	37.2	38.0	38.7	39.5	40.2	41.0	41.7	42.5	43.2	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	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
SSEL	2軸			単相 AC100/200V	→P687
SCON	1軸			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-14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) X 08 = 8 m)

NS-LXMXS 単軸ロボット 大型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	40:400W	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17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 ~	2400	0.3	水平専用	40	80	水平専用	170			
NS-LXMXS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT	インクリ		20	3000	1300	0.3								

※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

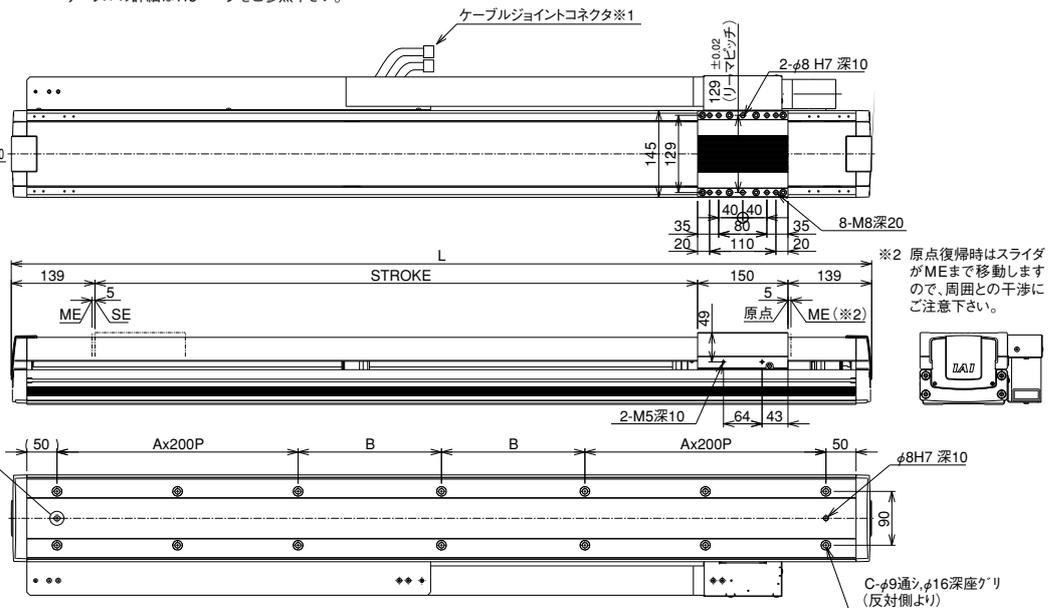
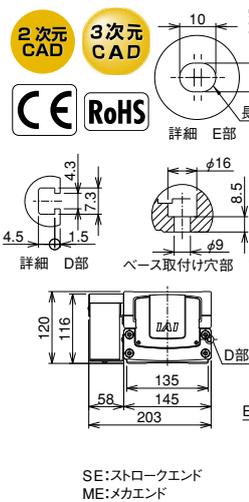
名称	型式	参照頁	備考
AQ シール	AQ	→ P111	標準装備
クリープセンサ	C	→ P111	
標準ケーブルペア取付方向	CT1 ~ CT4	→ P111	標準取付の場合は CT1 を記入
拡張ケーブルペア取付方向	ET1 ~ ET4	→ P111	
原点リミットスイッチ	L	→ P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P112	標準装備

共通仕様

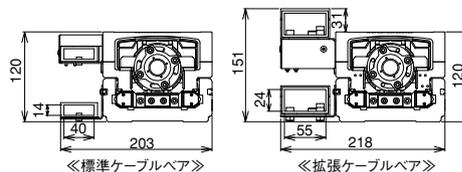
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰り返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
静的許容モーメント	巻末-6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注3)	M a:104.9N・m M b:149.9N・m M c:248.9N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 750mm 以下 M b, M c 方向: 750mm 以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注4)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度	0 ~ 40℃, 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。



※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関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	→ P699
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1軸			単相 AC 200V	→ P665



- (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: X 08 = 8m)

IAI 単軸
ロボット
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
デジタライズ
ロボット
IAI
ロボット
コントローラ
技術資料
インテグレーション
ISB
ISPB
SSPA
ISA
ISPA
ISDB
ISPDB
NS
IF
FS
RS
ZR

NS-LZMS

単軸ロボット 大型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:アプリーク L:インクリメンタル	400:400W	20:20mm	500:500mm 1000:1000mm (50mm 毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	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17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、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-LZMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	アプリーク	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	→ P.111	標準装備
ブレーキ	B	→ P.111	標準装備
クリープセンサ	C	→ P.111	
標準ケーブルベア取付方向	CT1 ~ CT4	→ P.111	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	→ P.111	
原点リミットスイッチ	L	→ P.112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→ P.112	標準装備

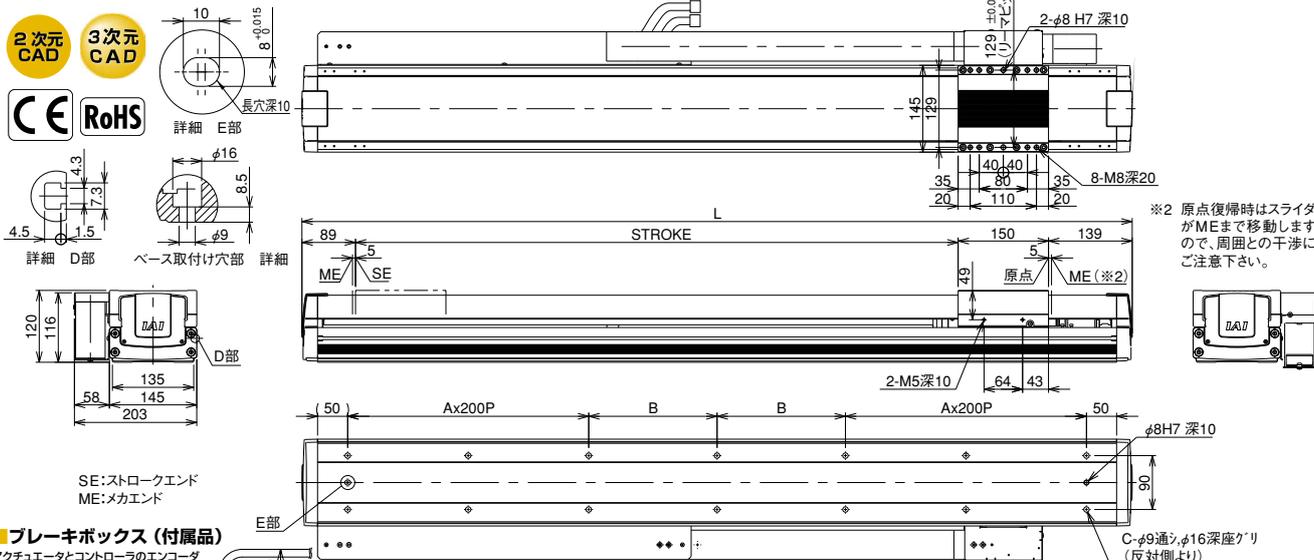
共通仕様

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)	M a:104.9N・m M b:149.9N・m M c:248.9N・m
張り出し負荷長	M a 方向: 750mm 以下 M b, M c 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115ページをご参照下さい。

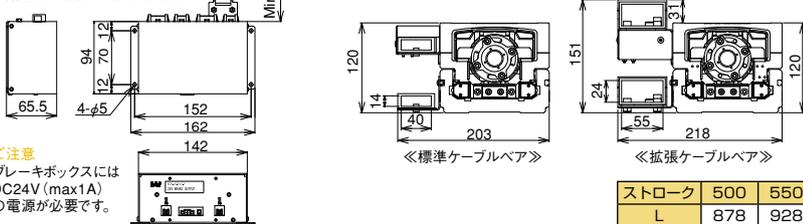
CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



※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	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2
B	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14
質量 (kg)	19.9	20.7	21.4	22.1	22.9	23.6	24.4	25.1	25.9	26.6	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	アプリーク / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P.699
SSEL	2 軸			単相 AC 100/200V	→ P.687
SCON	1 軸			単相 AC 200V	→ P.665



ご注意

(注 1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末・14 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: X 08 = 8 m)

