

SSPDACR-S-200

クリーン対応単軸ロボット 小型高剛性タイプ
本体幅100mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目	SSPDACR	S	□	200	□	□	□	□	□
シリーズ	SSPDACR:	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
高精度仕様		A:アブリュート仕様 I:インクリメンタル	200:200W I:インクリメンタル仕様	30:30mm 20:20mm 10:10mm	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。



IAI 単軸
ロボット
リニアサーボ
アクチュエータ
クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

デフレクト型
ロボット

1軸スキャ
ロボット

コントローラ

技術資料
インベントリ

ISDBCR
ISPDBCR
SSPDACR

ISDACR
ISPACR

IX

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)				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 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時		
SSPDACR-S-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	1～1600	0.4	1.2	0.4	1.2	30	10	4	1	113.9	150
SSPDACR-S-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1～1100	0.4	1.0	0.4	1.0	45	17	6	2.4	170.9	100
SSPDACR-S-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	50	12	8	341.8	50

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

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
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

共通仕様

繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:36N・m Mb:36N・m Mc:98N・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3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注4)	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

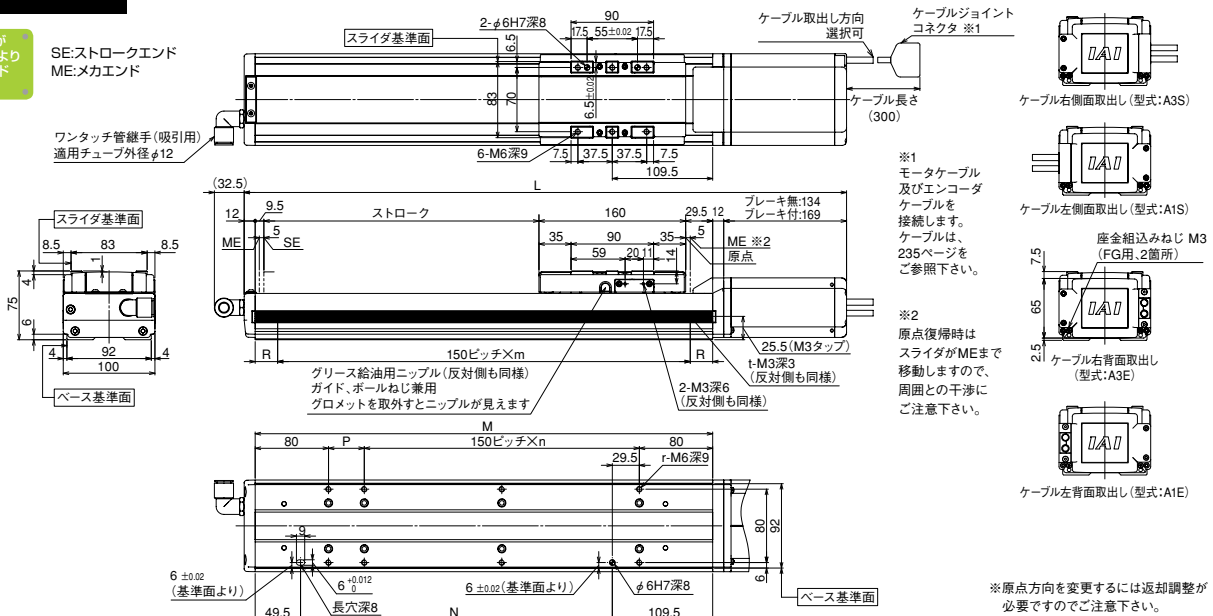
寸法図

CAD図面が
ホームページより
ダウンロード
出来ます。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

2次元
CAD

RoHS



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg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	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057	1107	1157	1207	1257	1307	1357	1407	1457
ブレーキ無 ブレーキ付	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	1392	1442	1492
M	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299
N	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
P	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89	139	39	89
R	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5	74.5	24.5	49.5
m	1	2	2	3	3	3	3	4	4	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	8	8
n	0	1	1	2	2	2	2	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7
r	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18
t	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9
質量(kg)	7.5	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.7	14.3	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	18.0	18.6	19.2	19.8
最高速度 (mm/s)	リード30	1600										1450	1290	1160	1040	940	860	780	720	660	610
	リード20	1100										1090	970	860	770	690	630	570	520	480	400
	リード10	600										540	480	430	380	340	310	280	260	240	200

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				→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) 10,000km走行寿命の場合です。
(注3) 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4) 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)

SSPDACR-M-400

クリーン対応単軸ロボット 中型高剛性タイプ
本体幅130mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目	SSPDACR	M	400						
シリーズ	SSPDACR	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
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	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199ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (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 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時		
SSPDACR-M-①-400-40-②-③-④-⑤	アプソリュート インクリメンタル	400	40	100 ~ 1300	1 ~ 1600	0.4	1.2	0.4	1.2	45	13.5	6	2	169.6	160
SSPDACR-M-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1100	0.4	1.0	0.4	1.0	90	34	12	4.8	339.1	110
SSPDACR-M-①-400-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	120	70	25	16.5	678.3	60

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

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

共通仕様

繰り返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:90N・m Mb:90N・m Mc:230N・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3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q,SSEL,SCON
ケーブル長(注4)	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

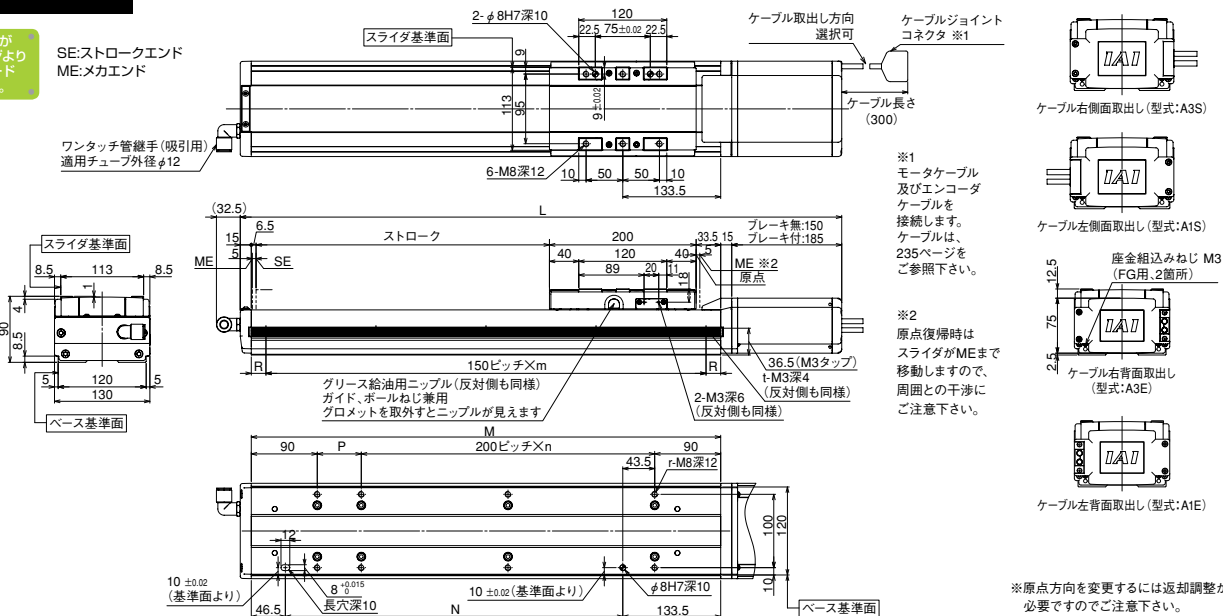
CAD図面が
ホームページより
ダウンロード
出来ます。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

2次元
CAD

ワンタッチ管継手(吸引用)
適応チューブ外径φ12

RoHS



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg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 ブレーキ付	520 555	570 605	620 655	670 705	720 755	770 805	820 855	870 905	920 955	970 1005	1020 1055	1070 1105	1120 1155	1170 1205	1220 1255	1270 1305	1320 1355	1370 1405	1420 1455	1470 1505	1520 1555	1570 1605	1620 1655	1670 1705	1720 1755
M	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
N	160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
P	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160	210	60	110	160
R	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
m	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10
n	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
r	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16
t	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10	11
質量(kg)	13.9	15.0	16.0	17.1	18.1	19.2	20.2	21.3	22.3	23.4	24.4	25.5	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.8	32.9	33.9	35.0	36.0	37.1	38.1	39.2
最高速度 (mm/s)	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100	1100
リード40																									
リード20																									
リード10																									

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



ご注意

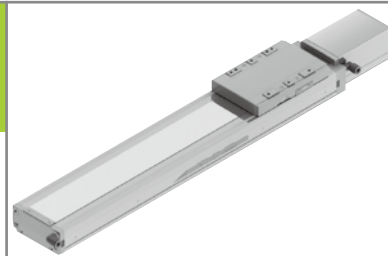
(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-12をご参照下さい。
(注2) 10,000km走行寿命の場合です。
(注3) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
(例. X08=8m)

SSPDACR-L-750

クリーン対応単軸ロボット 大型高剛性タイプ
本体幅155mm 750W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目	SSPDACR	L	750						
シリーズ	SSPDACR	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
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	750:750W I:インクリメンタル仕様	50:50mm 25:25mm	100:100mm 1500:1500mm (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/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)				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 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時		
SSPDACR-L-①-750-50-②-③-④-⑤	アブソリュート	750	50	100 ~ 1500	1 ~ 1600	0.4	1.2	0.4	1.2	60	20	12	4	255	180
SSPDACR-L-①-750-25-②-③-④-⑤	インクリメンタル		25		1 ~ 1100	0.4	1.2	0.4	1.2	120	40	25	8	510	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。 ※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2.0kg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	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

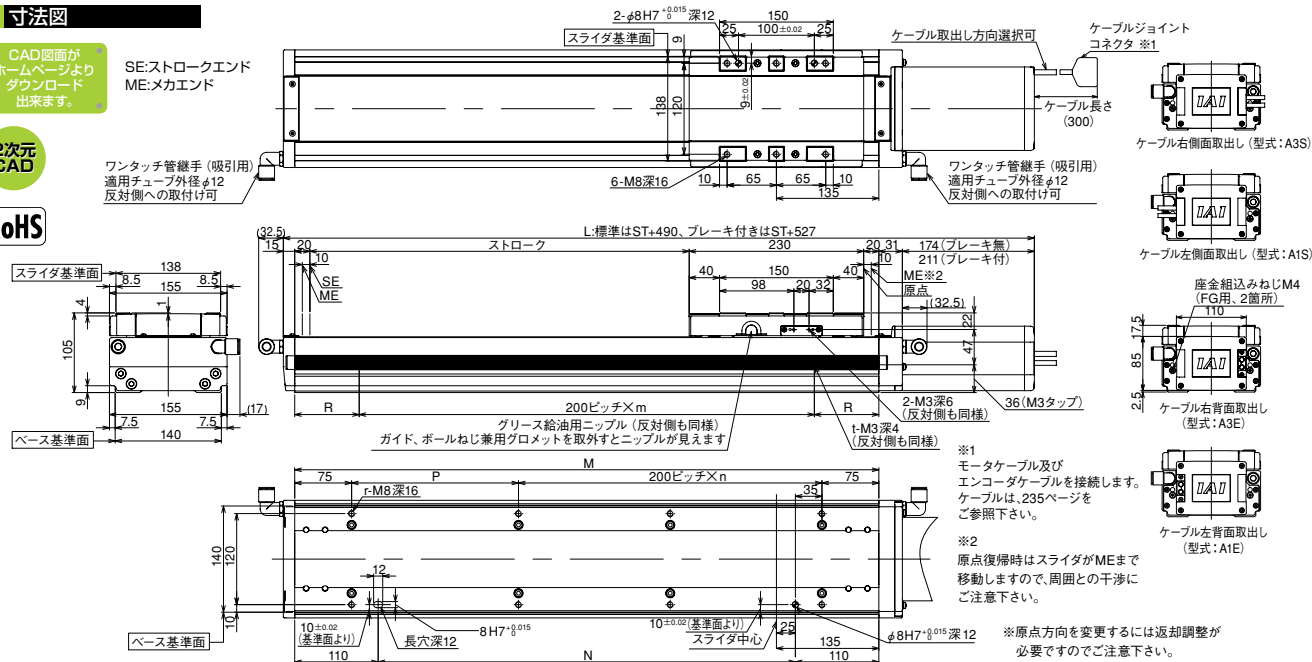
繰り返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ25mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:138.8N・m Mb:138.8N・m Mc:334.5N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb,Mc方向750mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q,SSEL,SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールネジ、ガイド共)
クリーン度	クラス10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

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

RoHS



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が1.0kg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	1350	1400	1450	1500		
L	プレーキ無	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	
	プレーキ付	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027	
M		370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	
N		150	200	250	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	1550	
P		220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	
R		85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	
m		1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8		
n		0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7		
r		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	
t		2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9		
質量(kg)		24	26	28	29	31	32	34	36	37	39	40	42	44	45	47	48	50	52	53	55	56	58	60	61	63	65	66	68	70	
最高速度	リード50	1100										1600															1550				
	リード25	1100										1060										900					1340				
		1100										1060										900					670				
		1100										1060										900					580				
		1100										1060										900					1040				

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相AC200V	→P699
X-SEL-K	4軸			単相AC100/200V	→P699
X-SEL-J(注5)	4軸			単相AC200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジションナバルス列制御		→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) 10,000km走行寿命の場合です。
- (注3) 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4) 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)
- (注5) アクチュエータを垂直で使用される場合は、XSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。