

IF-SA-60 単軸ロボット 小型ベルトタイプ 本体幅 90mm 60W



■型式項目 IF - [] - [] - 60 - [] - [] - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SA1L: 標準 SA2L: モータ横付き SA3L: モータ下付き SA1R: モータ勝手違い SA2R: モータ水平勝手違い SA3R: モータ下付き勝手違い		A: アブソリュート I: インクリメンタル	60: 60W	200: 200mm ↓ 2000: 2000mm (100mm 単位)	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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-SA1 [1]-[2]-60-[3]-[4]-[5]-[6]	アブソリュート インクリメンタル	60	標準	200 ~ 2000	1 ~ 1750	5	水平専用	25.8
IF-SA2 [1]-[2]-60-[3]-[4]-[5]-[6]			横付き					
IF-SA3 [1]-[2]-60-[3]-[4]-[5]-[6]			下付き					

※上記型式の [1] はモータ取付方向 (L: 標準, R: 勝手違い), [2] はエンコーダ種類, [3] はストローク, [4] は適応コントローラ, [5] はケーブル長, [6] 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	
クリープセンサ (注3)	C	→ P111	(CL: 取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→ P112	(LL: 取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→ P112	
ボール保持機構付ガイド (※)	RT	→ P112	
Wスライダ (※)	W	→ P113	

(※) ボール保持機構付ガイド (RT) と Wスライダ (W) の併用は出来ませんのでご注意ください。

共通仕様

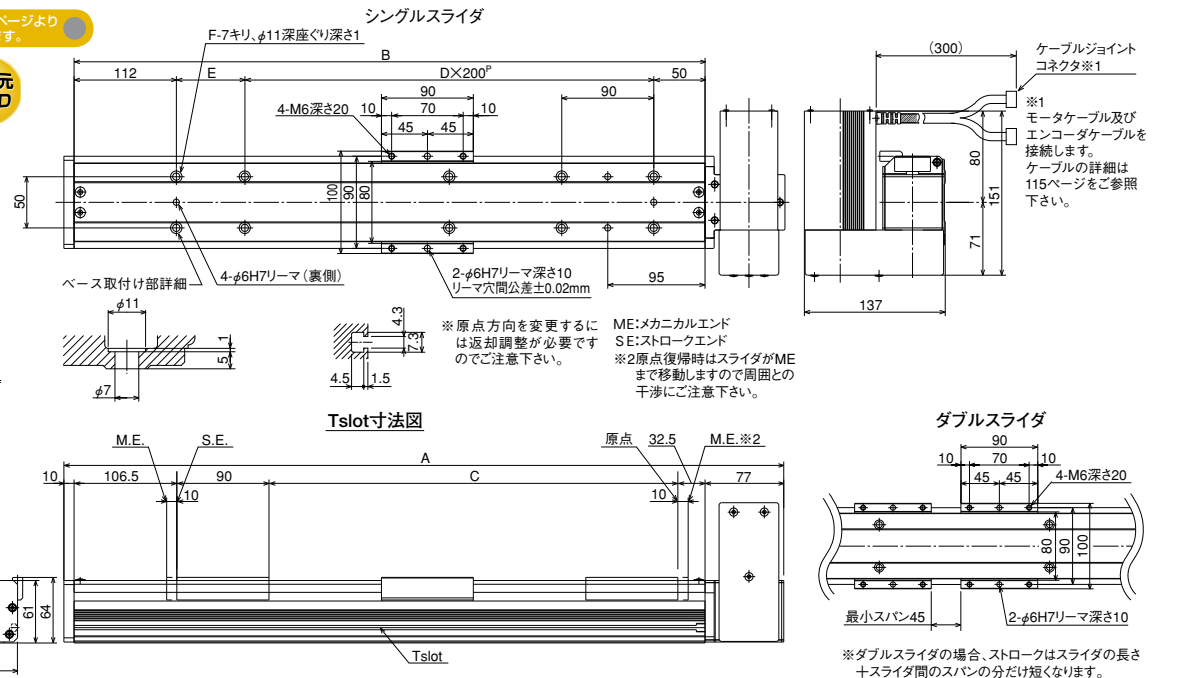
繰り返し位置決め精度	± 0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注4)	102ページをご参照下さい
張り出し負荷長	102ページをご参照下さい
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH 以下 (結露無きこと)

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

RoHS



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316
B	429	529	629	729	829	929	1029	1129	1229	1329	1429	1529	1629	1729	1829	1929	2029	2129	2229
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
E	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
質量 (kg)	4.4	4.9	5.4	5.9	6.4	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.6	12.1	12.6	13.1
最高速度 (mm/s)	1750																		

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				→ P665

⚠ 注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、107ページをご参照下さい。

(注2) 可搬質量は、加速度 0.3G で動作させた時の値です。

(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は107ページ参照)

(注4) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注5) 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)

IF-SA-100 単軸ロボット 小型ベルトタイプ 本体幅90mm 100W



型式項目	IF	-	-	-	100	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション			
SA1L:標準 SA2L:モータ横付き SA3L:モータ下付き SA1R:モータ勝手違い SA2R:モータ水平勝手違い SA3R:モータ下付き勝手違い	A:アブリュート I:インクリメンタル	100:100W 200:200mm 5 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	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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-SA1 ①-②-100-③-④-⑤-⑥	アブリュート インクリメンタル	100	標準	200 ~ 2000	1 ~ 1750	10	水平専用	43.0
IF-SA2 ①-②-100-③-④-⑤-⑥			横付き					
IF-SA3 ①-②-100-③-④-⑤-⑥			下付き					

*上記型式の①はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、②はエンコーダ種類、③はストローク、④は適応コントローラ、⑤はケーブル長、⑥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	
クリープセンサ (注3)	C	→P111	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P112	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P112	
ボール保持機構付ガイド (※)	RT	→P112	
Wスライダ (※)	W	→P113	

(※) ボール保持機構付ガイド (RT) と Wスライダ (W) の併用は出来ませんのでご注意ください。

共通仕様

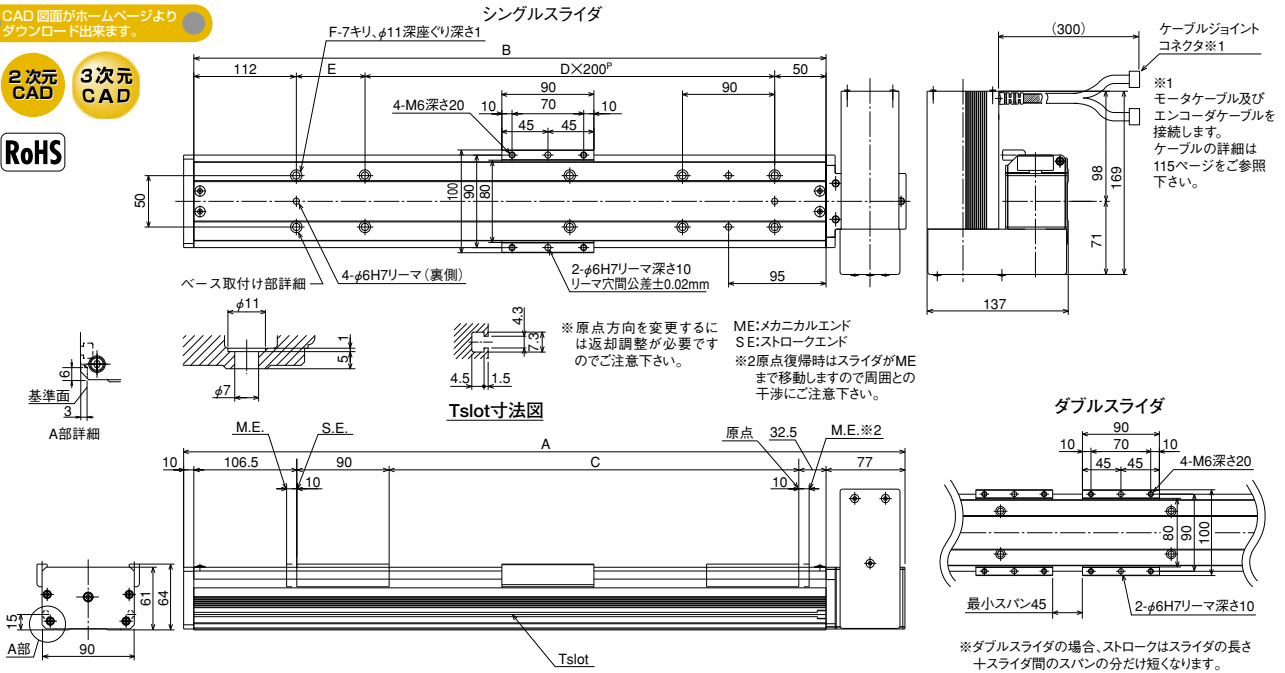
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注4)	102ページをご参照下さい
張り出し負荷長	102ページをご参照下さい
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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

RoHS



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316
B	429	529	629	729	829	929	1029	1129	1229	1329	1429	1529	1629	1729	1829	1929	2029	2129	2229
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
E	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
質量 (kg)	4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3
最高速度 (mm/s)	1750																		

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				→P665



ご注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、107ページをご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は107ページ参照)
 (注4) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注5) 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)

IF-MA-200 単軸ロボット 中型ベルトタイプ 本体幅 120mm 200W



型式項目	IF	-	□	-	□	-	200	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ															
タイプ	MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き														
エンコーダ種類	A:アブソリュート I:インクリメンタル														
モータ種類	200:200W														
ストローク	200:200mm ↓ 2500:2500mm (100mm毎)														
駆動コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q														
ケーブル長	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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-MA1 ①-②-200-③-④-⑤-⑥	アブソリュート インクリメンタル	200	標準	200 ~ 2500	1 ~ 1750	20	水平専用	85.7
IF-MA2 ①-②-200-③-④-⑤-⑥			横付き					
IF-MA3 ①-②-200-③-④-⑤-⑥			下付き					

*上記型式の①はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、②はエンコーダ種類、③はストローク、④は適応コントローラ、⑤はケーブル長、⑥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	
クリープセンサ (注3)	C	→P111	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P112	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	
Wスライダ	W	→P113	

共通仕様

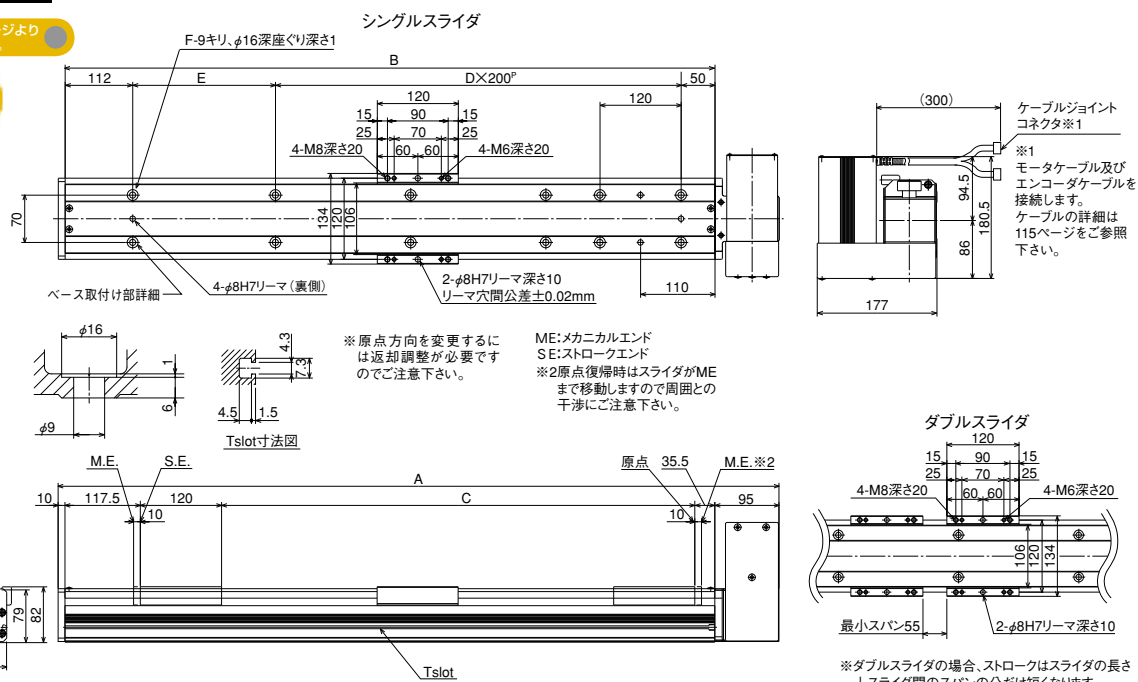
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注4)	102ページをご参照下さい
張り出し負荷長	102ページをご参照下さい
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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

RoHS



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	473	573	673	773	873	973	1073	1173	1273	1373	1473	1573	1673	1773	1873	1973	2073	2173	2273	2373	2473	2573	2673	2773
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
質量 (kg)	7.7	8.5	9.3	10.0	10.8	11.6	12.4	13.2	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.1	21.9	22.7	23.5	24.3	25.1	25.8
最高速度 (mm/s)	1750																							

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				→P665

注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、107ページをご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は107ページ参照)
 (注4) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注5) 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)

IF-MA-400 単軸ロボット 中型ベルトタイプ 本体幅 120mm 400W



型式項目	IF	-	-	400	-	-	-	-	-
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション		
MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き	MA1R:モータ勝手違い MA2R:モータ水平勝手違い MA3R:モータ下付き勝手違い	A:アブソリュート I:インクリメンタル	400:400W	200:200mm ↓ 2500:2500mm (100mm単位)	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)	モータ取付姿勢 (注1)	ストローク 100mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量 (注2)		定格推力 (N)
						水平 (kg)	垂直 (kg)	
IF-MA1 ①-②-400-③-④-⑤-⑥	アブソリュート インクリメンタル	400	標準	200 ~ 2500	1 ~ 1750	40	水平専用	171.5
IF-MA2 ①-②-400-③-④-⑤-⑥			横付き					
IF-MA3 ①-②-400-③-④-⑤-⑥			下付き					

※上記型式の①はモータ取付方向 (L:標準, R:勝手違い)、②はエンコーダ種類、③はストローク、④は適応コントローラ、⑤はケーブル長、⑥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	
クリープセンサ (注3)	C	→P111	(CL:取付側勝手違い)
原点リミットスイッチ (注3)	L	→P112	(LL:取付側勝手違い)
原点逆仕様	NM	→P112	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P112	
Wスライダ	W	→P113	

共通仕様

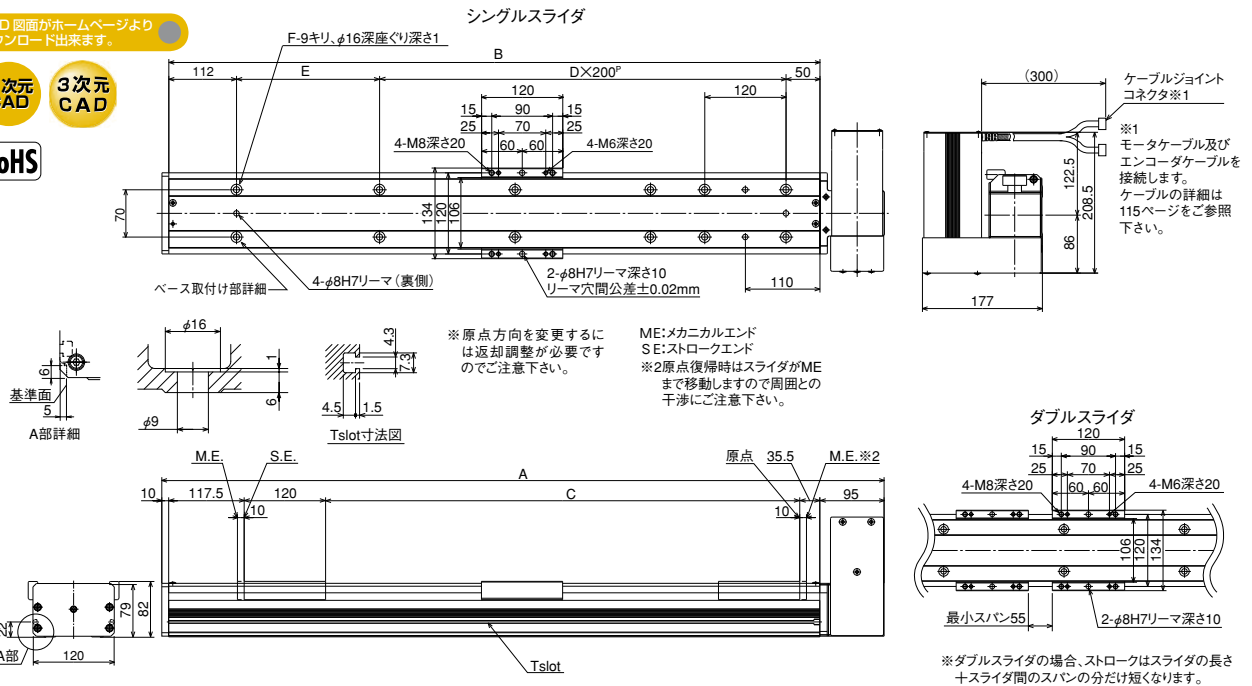
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注4)	102ページをご参照下さい
張り出し負荷長	102ページをご参照下さい
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注5)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃, 85%RH以下 (結露無きこと)

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

RoHS



ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	578	678	778	878	978	1078	1178	1278	1378	1478	1578	1678	1778	1878	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578	2678	2778	2878
B	473	573	673	773	873	973	1073	1173	1273	1373	1473	1573	1673	1773	1873	1973	2073	2173	2273	2373	2473	2573	2673	2773
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
D	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
E	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211	111	211
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
質量 (kg)	8.2	9.0	9.8	10.5	11.3	12.1	12.9	13.7	14.5	15.3	16.1	16.9	17.7	18.4	19.2	20.0	20.8	21.6	22.4	23.2	24.0	24.8	25.6	26.3
最高速度 (mm/s)	1750																							

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				→P665
			ポジションナー パルス列制御	単相 AC 200V	



ご注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、107ページをご参照下さい。
 (注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
 (注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は107ページ参照)
 (注4) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注5) 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)

IA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
防滴対応
直交
ロボット
デュアルトラック
ロボット
I-ASシリーズ
ロボット
コントローラ
技術資料
ISB
ISPB
SSPA
ISA
ISPA
ISDB
ISPDB
NS
IF
FS
RS
ZR