

ISDACR-W-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W ストレート形状

ISPDACR-W-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 600W 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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	600:600W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照

※形式項目の内容は 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 (注1) (mm/s)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)				定格推力 (N)	吸引量 (N & /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		
ISDACR[ISPDACR]-W-600-40-②-③-④-L-⑤	アブソリュート インクリメンタル	600	40	100 ~ 1300	1 ~ 2000	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255	120
ISDACR[ISPDACR]-W-600-20-②-③-④-L-⑤			20		1 ~ 1000	0.3	1.0	0.3	0.8	120	36	29	15	510	60
ISDACR[ISPDACR]-W-600-10-②-③-④-L-⑤			10		1 ~ 500	0.3	0.6	0.3	0.5	150	75	60	40	1020	40

※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
AQシール	AQ	→P232	原点逆指定	NM	→P233
ブレーキ	B	→P232	スレーブ軸指定	S	→P232
クリープセンサ	C	→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
マスター軸指定	LM	→P232			

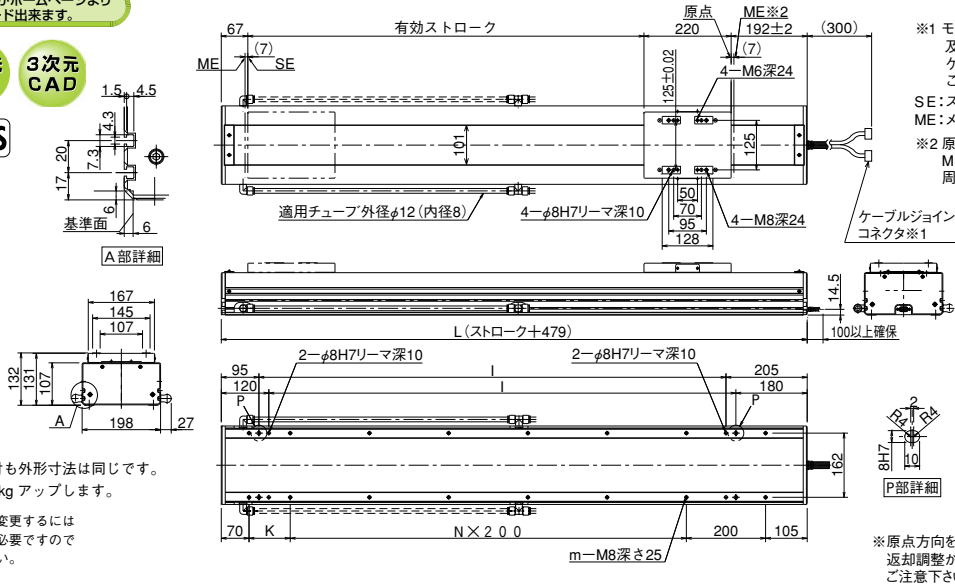
※ W タイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

共通仕様

繰返し位置決め精度(注3)	± 0.02mm [± 0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ 20mm 転動 C 10 相当 [C 5 相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 [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6)	Ma : 112.7N・m Mb : 161.7N・m Mc : 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 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 (ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12

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。



※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は 0.5kg アップします。

※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ください。

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	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479	1529	1579	1629	1679	1729	1779		
I	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479		
K	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404		
N	0	0	1	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6		
m	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		
質量(kg)	19.4	20.9	22.0	23.0	24.0	25.0	26.0	27.0	28.1	29.1	30.1	31.1	32.1	33.2	34.2	35.2	36.2	37.2	38.2	39.3	40.3	41.3	42.3	43.3	44.3		
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード40															1965		1605		1335		1130		970		840	
	リード20															980		800		665		565		485		420	
	リード10															490		400		330		280		240			

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	単相ノ三相 AC200V	→ P699
X-SEL-K	4 軸				→ P699
X-SEL-J(注8)	4 軸				→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジション/パルス列制御	単相 AC 200V	→ P665

※ W タイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)

(注2) 加速度と可搬質量の関係は、巻末 -12 をご参照下さい。

(注3, 4, 5) [] 内は ISPDACR シリーズの数値です。

(注6) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例. X08 = 8m)

(注8) W タイプ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。

ISDACR-W-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W ストレート形状

ISPDACR-W-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型 本体幅198mm 750W 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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照



*形式項目の内容は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 (注1) (mm/s)	加速度 (注2)				可搬質量 (注2)				定格推力 (N)	吸引量 (N & /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		
ISDACR (ISPDACR)-W-①-750-50-②-③-④-L-⑤	アブソリュート	750	50	100 ~ 1300	1 ~ 2000	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255	120
ISDACR (ISPDACR)-W-①-750-25-②-③-④-L-⑤	インクリメンタル		25			1	1.0	0.3	0.8	120	36	29	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。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P232	原点逆指定	NM	→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	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
マスター軸指定	LM	→P232			

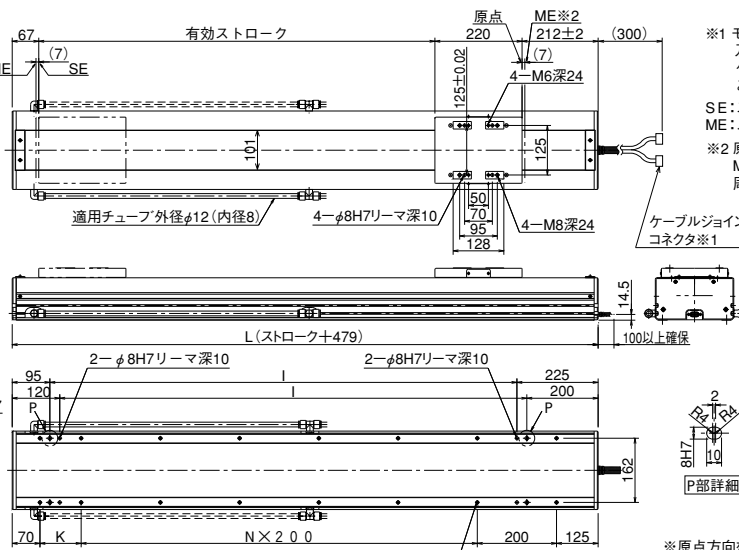
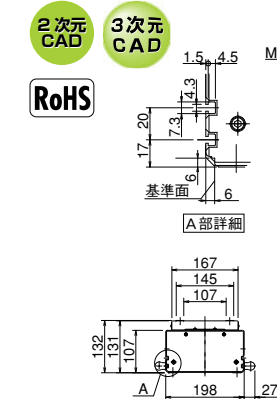
* Wタイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ25mm 転造C10相当 [C5相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm以下 [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6)	Ma: 112.7N・m Mb: 161.7N・m Mc: 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 800mm以下 Mb・Mc 方向 800mm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 (ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応 (0.1 μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形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。



※1 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP235をご参照下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド
※2 原点復帰時はスライダがME付近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ください。

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。
※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ください。

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	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399	1449	1499	1549	1599	1649	1699	1749	1799
I	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179	1229	1279	1329	1379	1429	1479
K	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	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
質量 (kg)	23.4	24.4	25.5	26.5	27.5	28.5	29.5	30.5	31.5	32.6	33.6	34.6	35.6	36.6	37.6	38.6	39.7	40.7	41.7	42.7	43.7	44.7	45.8	46.8	47.8

最高速度 (mm/s)
※ストロークにより変化します。

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 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J(注8)	4軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸		ポジション/ハルス制御		→ P665

* Wタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

⚠ 注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2) 加速度と可搬質量の関係は、巻末-12をご参照下さい。
(注3, 4, 5) []内は ISPDACR シリーズの数値です。
(注6) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注7) ケーブル長は最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例. X08 = 8m)
(注8) Wタイプ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。

ISDACR-WX-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W
ISPDACR-WX-600 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W
 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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	600:600W	40:40mm 20:20mm	900:900mm 2500:2500mm (50mm 毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照

※形式項目の内容は 199 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec² ※中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

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 (注1) (mm/s)	加速度 (注2)		可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	吸引量 (N & /min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISDACR(ISPDACR)-WX-①-600-40-②-③-④-L-⑤	アブソリュート	600	40	900 ~ 2500	1 ~ 2000	0.3	水平専用	60	水平専用	255	120
ISDACR(ISPDACR)-WX-①-600-20-②-③-④-L-⑤	インクリメンタル		20		1 ~ 1000	0.3		120		510	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。

※水平横立方向では使用出来ません。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P232	マスター軸指定	LM	→P232
ブレーキ	B	→P232	原点逆指定	NM	→P233
クリーブセンサ	C	→P232	スレブ軸指定	S	→P232
原点リミットスイッチ	L	→P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P233

※ WX タイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注3)	± 0.02mm [± 0.01mm]
駆動方式 (注4)	ボールネジφ 20mm 転動 C 10 相当 [C 5 相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下 [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6)	Ma : 112.7N・m Mb : 161.7N・m Mc : 356.7N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 800mm 以下 Mb・Mc 方向 800mm 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 (ボールスクリュー、ガイド共)
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12

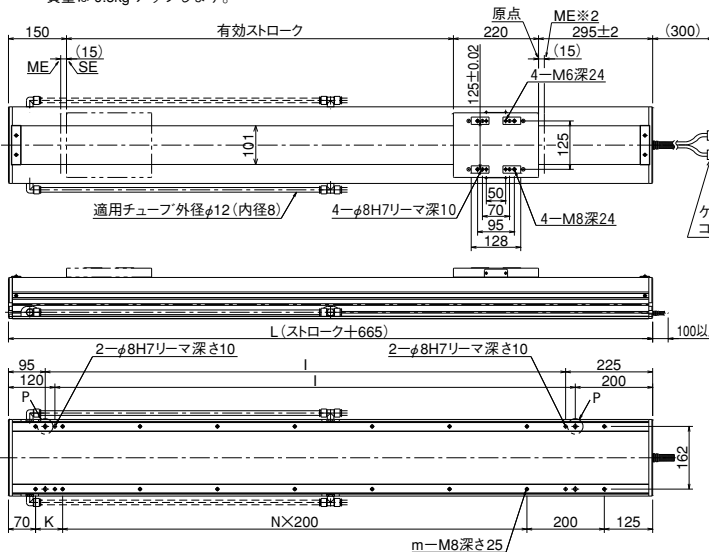
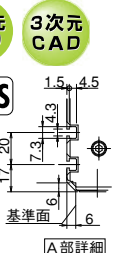
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

※ブレーキ付も外形寸法は同じです。
質量は 0.5kg アップします。

2次元 CAD
3次元 CAD

RoHS



※1 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP235をご参照下さい。
SE:ストロークエンド ME:メカエンド
※2 原点復帰時はスライダがME付近まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ケーブルジョイントコネクタ※1



※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ください。

※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ください。

※中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。

ストローク	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	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
I	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	170	220	270	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	70	120	170
N	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	18	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
質量(kg)	39.5	40.5	41.5	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.6	48.7	49.7	50.7	51.7	52.7	53.8	54.8	55.8	56.8	57.8	58.8	59.9	60.9	61.9	62.9	63.9	65.0	66.0	67.0	68.0	69.0	70.1	71.1	72.1

最高速度 (mm/s)
※ストロークにより変化します。

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 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J	4軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2軸	ポジションナパルス列制御	プログラム	単相 AC 200V	→ P687
SCON	1軸				→ P665

※ WX タイプは標準で原点リミットスイッチが付いているのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
 (注2) 加速度は、0.3G が最大となります。
 (注3, 4, 5) [] 内は ISPDACR シリーズの数値です。
 (注6) 10,000km 走行寿命の場合です。
 (注7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例. X08 = 8m)

ISDACR-WX-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W ストレート形状

ISPDACR-WX-750 クリーン対応単軸ロボット 超大型中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W 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
ISDACR:標準仕様 ISPDACR:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル	750:750W	50:50mm 25:25mm	900:900mm ↓ 2500:2500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照



*形式項目の内容は 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 (注1) (mm/s)	加速度 (注2)		可搬質量 (注2)		定格推力 (N)	吸引量 (N & /min)
						水平 (G)	垂直 (G)	水平 (kg)	垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大		
ISDACR (ISPDACR)-WX-①-750-50-②-③-④-L-⑤	アブソリュート	750	50	900 ~ 2500	1 ~ 2000	0.3	水平専用	60	水平専用	255	120
ISDACR (ISPDACR)-WX-①-750-25-②-③-④-L-⑤	インクリメンタル		25		1 ~ 1250	0.3		120		510	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。 *1.0G=9800mm/sec² *中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。 *水平横立方向では使用出来ません。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→ P232	マスター軸指定	LM	→ P232
ブレーキ	B	→ P232	原点逆指定	NM	→ P233
クリーブセンサ	C	→ P232	スレーブ軸指定	S	→ P232
原点リミットスイッチ	L	→ P232	吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→ P233

* WX タイプは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

共通仕様

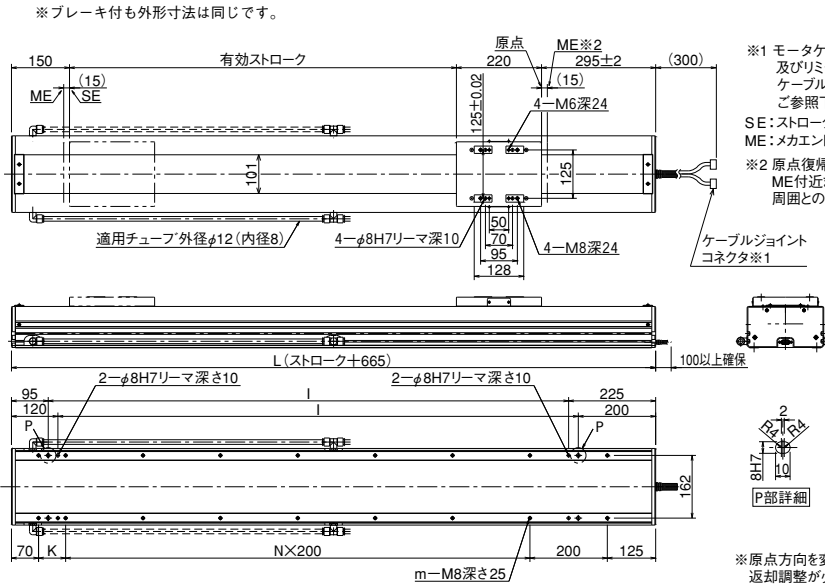
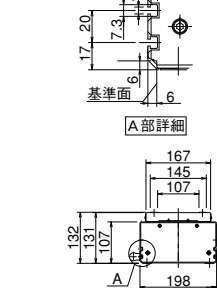
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.02mm [±0.01mm]
駆動方式(注4)	ボールネジφ25mm 転動C10相当 [C5相当]
ロストモーション(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注6)	Ma:112.7N・m Mb:161.7N・m Mc:356.7N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 800mm以下 Mb・Mc 方向 800mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X□□:長さ指定
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリーン、ガイド共)
クリーン度	クラス10対応(0.1μm)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形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 3次元 CAD

RoHS



*1 モータケーブル・エンコーダケーブル及びリミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細はP235をご参照下さい。
SE:ストロークエンド ME:メカエンド
*2 原点復帰時はスライダがME付近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。ご注意ください。
*中間サポートタイプはその構造上、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。

*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

ストローク	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	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1665	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515	2565	2615	2665	2715	2765	2815	2865	2915	2965	3015	3065	3115	3165
I	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845
K	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	70	120	170	220	70	120	170
N	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13
m	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
質量(kg)	44.5	45.5	46.6	47.6	48.6	49.6	50.6	51.6	52.6	53.7	54.7	55.7	56.7	57.7	58.7	59.7	60.8	61.8	62.8	63.8	64.8	65.8	66.9	67.9	68.9	69.9	70.9	71.9	72.9	74.0	75.0	76.0	77.0

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

*WXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

⚠ ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注2) 加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3, 4, 5) [] 内は ISPDACR シリーズの数値です。
(注6) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例. X08 = 8m)