ACTUATORS

単軸ロボット・アクチュエータ

単軸ロボット
アクチュエータ
ACTUATORS

追加 製

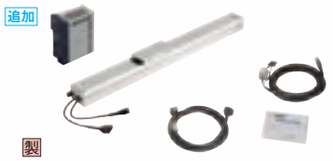
追加 製

製　品　名	単軸ロボット　RS1・2・3	単軸ロボット　RSH1・2・3
ページ	363～368	369～374

新商品 製

追加 製

追加 製



単軸ロボット　RSD/RSDG1・2・3　ロッドタイプ	単軸ロボット　クリーン仕様RS1C・2C・3C	単軸ロボット　クリーン仕様RSH1C・2C・3C
375～380	381～386	387～392

追加 製

追加 製

プライスダウン 20%

追加 製

単軸ロボットコントローラ	単軸ロボット用オプション	単軸ロボット用メンテナンス品
393	395	396

追加 製

プライスダウン 15・25%

追加 製

プライスダウン 15・25%

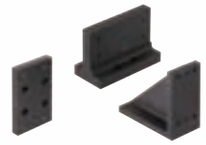
LX20・26・30・45　標準・ブラケット無しタイプ	一軸アクチュエータ　LX20・26・30・45　カバー・ブラケット無しタイプ
409・415・421・427	411・417・423・429

在

新商品 製

一軸アクチュエータLX用　アタッチメント取付治具	一軸アクチュエータ　LX30/45　折り返しタイプ
413・419・425・431	433～436

在



製

一軸アクチュエータ用　二軸固定ブラケット	リニアエンコーダ（リニアスケール）
437	438

製

製

製

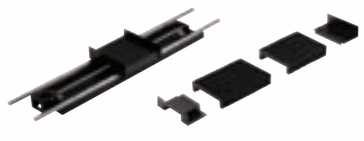
一軸アクチュエータ　LX20・26・30・45モータ付　標準タイプ	一軸アクチュエータ　LX20・26・30・45モータ付　カバータイプ	セットアップソフト（USBケーブル付）
441・445・449・453	443・447・451・455	457

製

一軸アクチュエータLXモータ付用　ケーブル
460

製

製

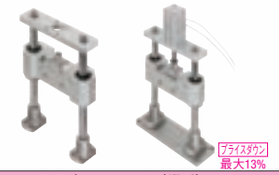


製

一軸ユニット　ー転造・精密ボールねじタイプー	一軸ユニット　ー転造ボールねじタイプ ジャバラ仕様ー	一軸ユニット　ー転造ボールねじタイプ カバー仕様ー
463～466	467	469

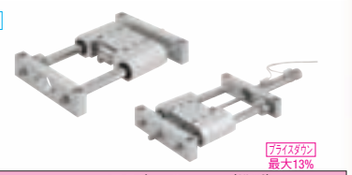
新商品 製

追加 製



プライスダウン 最大13%

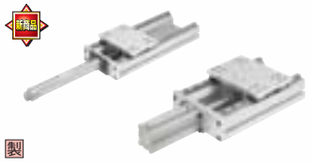
追加 製



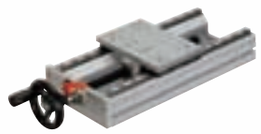
プライスダウン 最大13%

一軸ユニット　ー精密ボールねじタイプ カバー仕様ー	エアモジュールユニット（縦型）	エアモジュールユニット（横型）
471	475	477

新商品 製



追加 製



製

プライスダウン 20%

エアモジュールユニット（スライドガイド）	手動ユニット　ースタンダード・高荷重タイプー	手動ユニット　左右開き
479	481	483

新商品 製

新商品 製

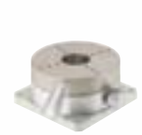
新商品 製

手動ユニット　ーポジション・インジケータ付ー	手動ユニット　ーハンドル方向指定タイプー	手動ユニット　ー昇降タイプー
485	486	487

新商品 製

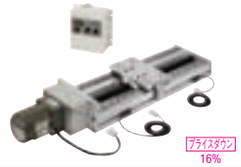
新商品 製

新商品 製



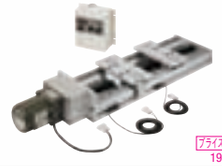
手動ユニット　ー昇降タイプ　ポジション・インジケータ付ー	手動ユニット　ー昇降タイプ　ハンドル方向指定ー	手動ユニット　ー回転テーブルー
488	489	490

製



プライスダウン 16%

製



プライスダウン 19%

電動ユニット	電動ユニット　左右開き
491	493

単軸ロボット・アクチュエータ商品一覧

RS シリーズ

簡単運転、ローコスト、短納期の単軸ロボット
スライダータイプ、ロッドタイプをラインナップ

RS SINGLE AXIS ROBOT

P.357～P.400

スライダータイプ
追加

ロッドタイプ
新商品

■特長

- スライダー・ロッドとモータ等が一体構造のロボット本体、簡単設定コントローラ、ケーブルがセット
- 面倒なロボット言語プログラムは一切不要
- ポイントデータを登録し上位制御装置とのI/O信号にて、簡単に位置決め運転が可能
- ポイントデータを書き込み、読み出し可能なシリアル通信機能を新たに追加

■仕様

項目	スライダータイプ		ロッドタイプ
	小型・ローコストロボット RS1/2/3 シリーズ	大型・高荷重対応ロボット RSH1/2/3シリーズ	小型・ローコストロボット RSD1/2/3シリーズ
可搬質量	水平：～12kg 垂直：～4kg	水平：～80kg 垂直：～16kg	水平：～60kg 垂直：～30kg
ストローク	50～800mm（50mm指定）	150～1050mm（50mm指定）	50～300mm（50mm指定）
最高速度	～1000mm/sec	～1800mm/sec	～500mm/sec
繰返し位置決め精度	±0.02mm	±0.02mm/±0.01mm	±0.02mm

Delivery 出荷日 **5** 日目発送

Price 価格 **¥49,600～**

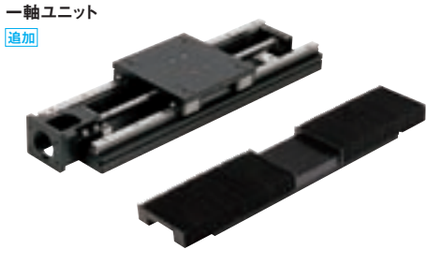
Webサイト：http://fa.misumi.jp/rs/

KU シリーズ

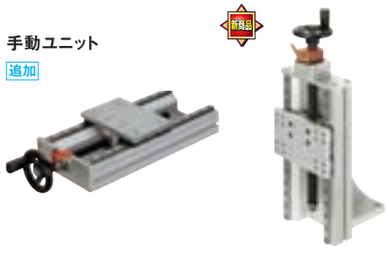
高荷重搬送に最適、トータルコストは部品代のみのレベル
手動や簡易電動の治具用途にも対応

P.461～P.472・P.481～P.494

一軸ユニット
追加



手動ユニット
追加
新商品



■特長

- お客様の御利用用頻度が高い内製機構を標準化
- 専用のアルミ押出ベースとリニアガイドで高荷重対応
- テーブル幅も150・200mmと大きなワークに対応
- 一軸ユニットには転造・精密ボールねじ選択可能
- 台形ねじを組み合わせた手動ユニットには、インジケータ付や昇降タイプ、回転ステージを規格追加

■仕様

Type	KUA・KUB KUH・KUT	KUAJ・KUBJ KUAC・KUBC KUHC・KUTC	KUE KUED等	KUG・KUGD KUK・KUKD
用途	重量物搬送	多点位置決め	治具用途	簡易位置決め
種類	通常	防塵・防滴	手動	電動
名称	一軸ユニット	一軸ユニット ジャバラ/カバー	手動ユニット	電動ユニット
駆動源	ACサーボ/ステッピングモータ		ハンドル	ACモータ
駆動部	精密/転造 ボールねじ	転造 ボールねじ	台形ねじ	

Delivery 出荷日 **8** 日目発送

Price 価格 **¥46,800～**

Webサイト：http://fa.misumi.jp/product/un

LX シリーズ

高剛性・高精度・コンパクト
各種モータに対応し業界常識を覆す3日目発送

LX Linear eXcellence

P.401～P.460

標準タイプ
追加

新商品

モータ付タイプ

■特長

- ベース材質が鉄で高剛性、防錆効果に優れた低温黒色クロムメッキ
- 精密研削ボールねじ仕様で予圧品のため静音・高精度
- 繰返し位置決め精度は±5μm (精密級±3μm)
- ハイリードタイプと低発塵グリース対応もバリエーション
- 精密級には精度保証書を添付
- 三菱電機・オリエンタルモーター製モータ付タイプをラインナップ

■仕様

Type	リード (mm)	ねじ径	最大有効ストローク（mm）
LX20	1/5	φ6	236.5
LX26	2/5	φ8	317
LX30	5/10	φ10	529.5
LX45	10/20	φ15	497.9

Delivery 出荷日 **3** 日目発送
※L寸定尺タイプに限る

Price 価格 **¥37,300～**

Webサイト：http://fa.misumi.jp/product/lx

MA シリーズ

エア駆動の端点位置決めで簡易搬送用途に
部品単体で購入するより2割以上安い低コスト

P.475～P.480

横型
追加

縦型
追加

スライドガイドタイプ
新商品

■特長

- エアシリンダ駆動の、水平・垂直移動の一体型スライドユニット
- ミスミ標準部品を組合わせたユニットで、設計・製作の手間削減
- シリンダの有無が選択可能

使用姿勢
横型：取り付け方向は、水平・垂直・壁掛け・天吊りが可能
スライダの部品取り付け面は、上面の1箇所
縦型：取り付け姿勢は、垂直専用
スライダの部品取り付け面は、表裏面・下面の3箇所選択可能

■仕様

ユニット形状	シリンダ径	シリンダストローク (mm)	参考推力（kN） 0.4MPa 引き側	0.4MPa 押し側	0.5MPa 引き側	0.5MPa 押し側
横型 MAH	φ25	100～300	0.17	0.2	0.21	0.25
	φ32	150～350	0.28	0.32	0.35	0.4
	φ40	200～400	0.44	0.5	0.55	0.63
縦型 MAT	φ25	30・50	0.15	0.2	0.19	0.25
	φ32	30・50	0.24	0.32	0.3	0.4
	φ40	30・50	0.42	0.50	0.53	0.63
	φ50	30・50	0.66	0.79	0.82	0.98
	φ63	30・50	1.12	1.25	1.40	1.56
スライドガイドタイプ MAC	φ32	100～350	0.2	0.3	0.3	0.4
	φ40	100～350	0.4	0.5	0.5	0.6
	φ50	100～350	0.6	0.7	0.8	0.9

Delivery 出荷日 **8** 日目発送

Price 価格 **¥29,800～**

電動多点位置決めシステム
ミスミ単軸ロボットRSシリーズ

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

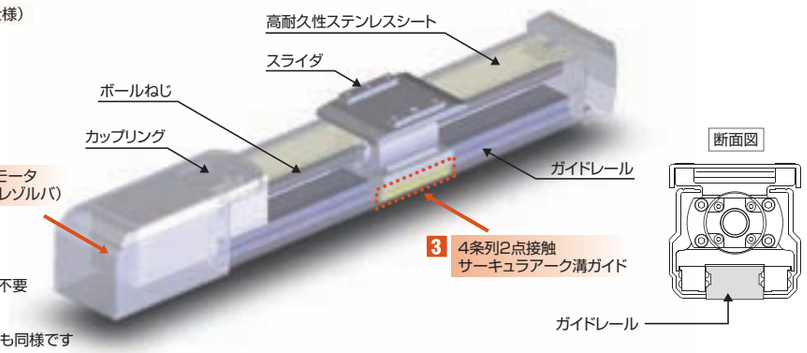
RS SINGLE AXIS ROBOT

多点位置決めシステムをこれ1台で …… **簡単運転**
ロボット本体+コントローラ+ケーブルが …… **¥49,800～**
ストローク50mmピッチ指定で短納期 …… **5日目発送**

小型・ローコストロボット RS1/2/3 シリーズ

可搬質量:～12kg(水平) ～4kg(垂直)

2 コントローラ(インクリメンタル仕様)



断面図

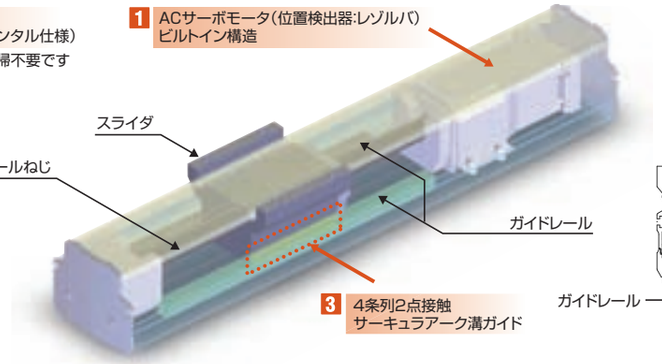
・面倒なロボット言語プログラムは一切不要
・速度、加速度も簡単に設定可能
・最大位置決め点数255点
＊RSH1/2/3シリーズ用コントローラも同様です

大型・高荷重対応ロボット RSH1/2/3 シリーズ

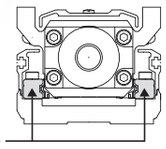
可搬質量:～80kg(水平) ～16kg(垂直)

2 コントローラ
(アブソリュート仕様／インクリメンタル仕様)
※アブソリュート仕様では原点復帰不要です

1 ACサーボモータ(位置検出器:レゾルバ)
ビルトイン構造



断面図

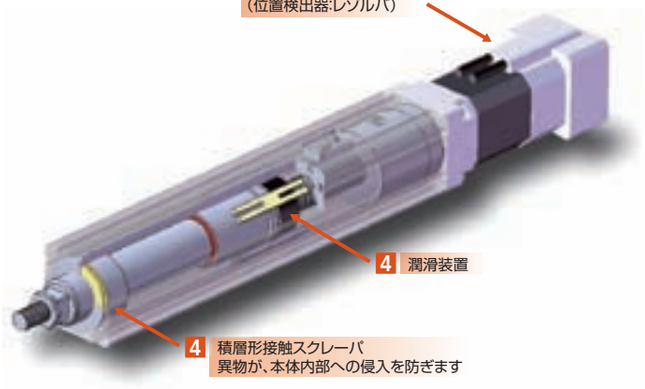


小型・ロッドタイプ RSD・RSDG1/2/3 シリーズ

可搬質量:～60kg(水平) ～30kg(垂直)

2 コントローラ
(インクリメンタル仕様)

1 ステッピングモータ
(位置検出器:レゾルバ)



■ RSシリーズの特長

1 レゾルバ

レゾルバとは… 電子部品を一切使用しないシンプルな構造。温度(低・高温)、衝撃、電気ノイズ、粉塵・油等に強く、自動車、電車、航空機にも採用されています。

モータ回転角度検出にレゾルバを採用し、一般的な光学式エンコーダに比べ、高い信頼性を実現。

レゾルバ　　光学式エンコーダ

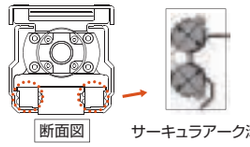
2 制御方式

RS1/2/3・RSD1/2/3シリーズには独自のベクトル制御方式を採用。
ステッピングモータでありながらACサーボモータ並みの高性能を実現します。

■スライダタイプの特長 (RS・RSH1/2/3)

3 4条列2点接触サーキュラアーク溝ガイド

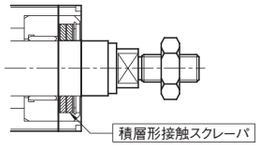
自動調整能力が高く、ロボット取付面の剛性・精度が低くても
スムーズに動作可能。
差動すべり量が小さい為、大きな荷重が負荷されても
良好な動作を長期間維持。



■ロッドタイプの特長 (RSD・RSDG1/2/3)

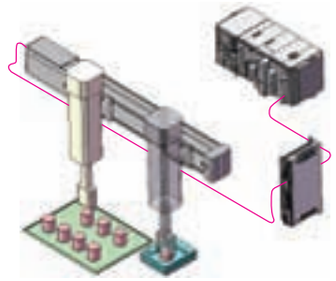
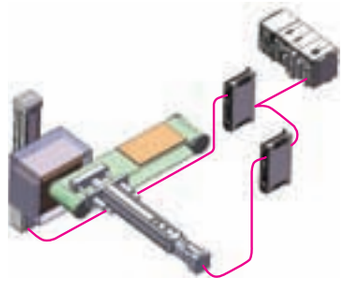
4 積層形接触スクレーパ・潤滑装置

積層形接触構造により、ロッドに付着した微細な異物を多段的に
除去し、本体内部への侵入を防ぎます。
また、内部には潤滑装置を持たせ、長期メンテナンスフリーを
実現しました。

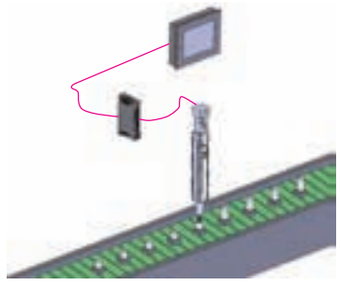
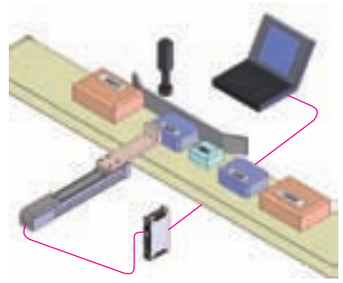


■ 運転パターン例　用途に合わせて運転パターンを選択可能

位置決め運転

位置指定	ピッチ指定
部品組立 (スライダ)	**ストッカ (スライダ・ロッド)**
動作：ハンドの移動・位置決め 制御：I/O制御	動作：段積み収納ラックのピッチ送り 制御：リモートコマンドを使用し、複数軸を制御
	

押付運転

圧入(ロッド)	整列・検査(スライダ)
動作：ワークピンを部品に圧入 制御：オンラインコマンド制御	動作：指定位置まで移動・押付整列 制御：サポートソフト(RS−Manager)による制御
	

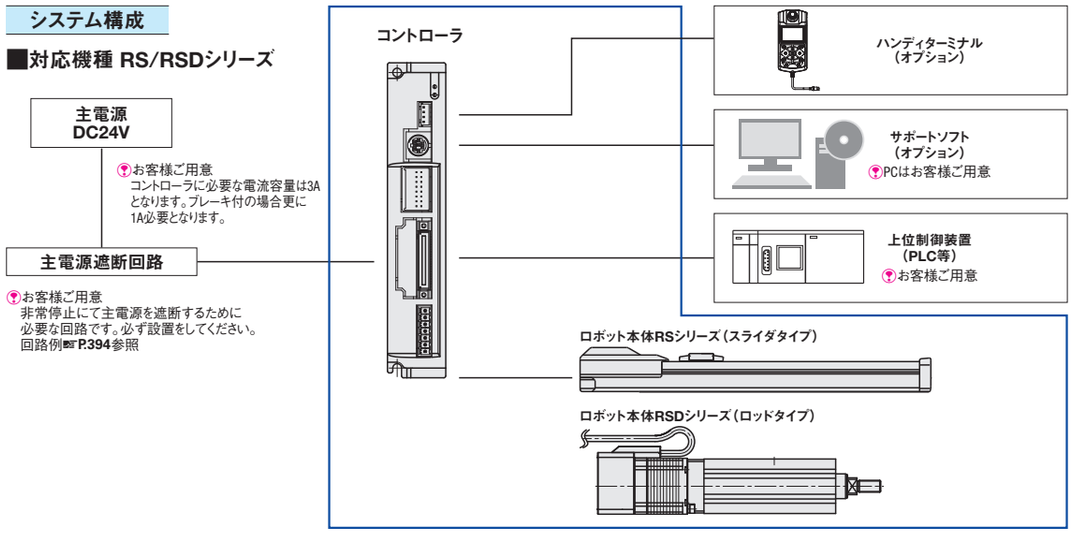
コントローラ機能

RS SINGLE AXIS ROBOT

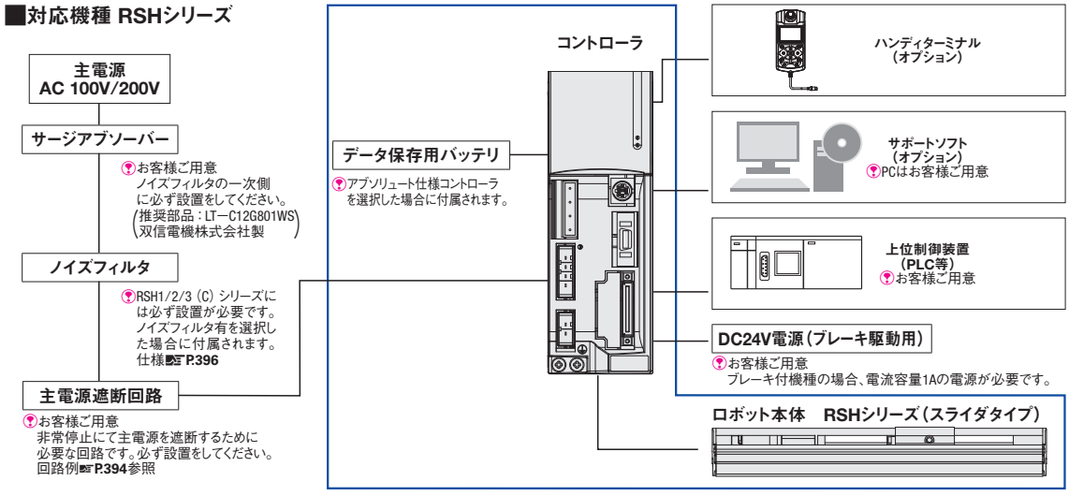
専用サイト http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

システム構成

■対応機種 RS/RSDシリーズ



■対応機種 RSHシリーズ



データ構造

ミスミ単軸ロボットコントローラでは、255点のポイント設定が可能です。

データは、「ポイントデータ（運転タイプ/位置/速度/加速度等）」と「パラメータ（搬送質量や入出力内容等）」から構成されます。
各ポイントデータごとに下記項目1～11の設定が可能です。

データ
- ポイントデータ
- パラメータ
  - 運転パラメータ
  - I/Oパラメータ
  - オプションパラメータ
  - 制御パラメータ

	P1～P255	
	項目	内容
1	運転タイプ	位置/ピッチ、位置決め/押付/連結等の運転パターンの選択
2	位置	位置/ピッチ移動量
3	速度	運転時の最高速度
4	加速度	運転時の加速度
5	減速度	運転時の減速度（加速度に対する比率）
6	押付	押付運転時の電流制限値
7	ゾーン－	個別ゾーン出力の出力範囲
8	ゾーン＋	
9	位置近傍幅	位置近傍出力の出力範囲
10	分岐	位置決め完了時の分岐先もしくは連結運転の連結先の設定
11	フラグ	運転に関する他ビット情報の設定

運転パラメータ	原点復帰等の運転関係パラメータ
I/Oパラメータ	端子割付や入出力機能の選択
オプションパラメータ	CC－Link等のオプションに関係するパラメータ
制御パラメータ	接続するロボット固有のパラメータ（初期化時に設定します）

データ入力方法

データ入力は、サポートソフトまたはハンディターミナルより可能です。

■サポートソフト

データをPC上で作成・編集できます。データ量が多い初期作成時に便利です。
オンライン状態ではロボットを動作させながらのティーチングも可能です。

入力例

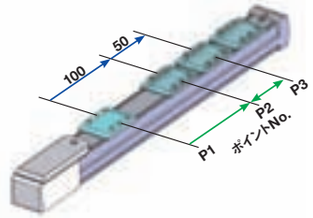
ポイントNo.	運転タイプ	位置	速度	加速度	減速度	押付	ゾーン－	ゾーン＋	位置近傍幅	分岐	フラグ
P1	ABS	0.00	100	100	100	100	0.00	0.00	1.00	0	0
P2	ABS	100.00	100	100	100	100	0.00	0.00	1.00	0	0
P3	INC	50.00	80	40	100	100	0.00	0.00	1.00	0	0
・	・	・	・	・	・	・	・	・	・	・	・
・	・	・	・	・	・	・	・	・	・	・	・
・	・	・	・	・	・	・	・	・	・	・	・

■ハンディターミナル

PCを用いずに直接データの作成・編集ができます。
ロボットを動作させながらのティーチングも可能です。

入力例

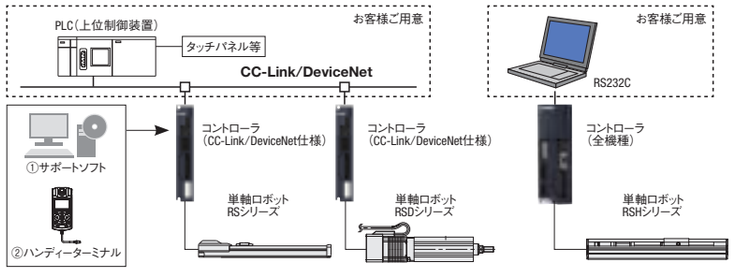
ポイントヘンシュウ		
P　1		
1.　ウンテンタイプ	ABS	―
2.　イチ	100.00	mm
3.　ソクド	100	%
4.　カソクド	100	%
・　・	・	
・　・	・	
・　・	・	



【入力例の運転内容】
① ポイントNo. P1 (ABS運転)
0mm へ移動
② ポイントNo. P2 (ABS運転)
0mm → 100mm へ移動
③ ポイントNo.P3 (INC運転)
100mm → 150mm へ移動
（絶対位置で表現）

運転方法例

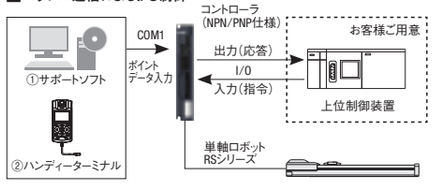
■CC-LinkまたはDeviceNetによるリモートコマンド制御



■RS232Cによるオンラインコマンド制御

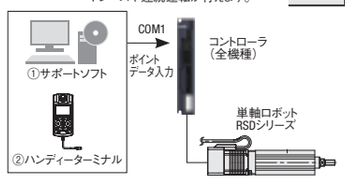
通信方法	リモートコマンド制御（CC－Link、DeviceNet仕様）通信仕様☞P.394	オンラインコマンド制御（RS232C仕様）通信仕様☞P.394	I/O制御
ロボット接続台数	最大局数	1	1
上位制御装置	PLC等	PC タッチパネルPC	PLC等
ポジション移動	○	○	○
速度・加速度書換え	○	○	×
現在位置読出し	○	○	×
ポイントデータ書換え	○	○	×
ジョグ動作ティーチング	○	○	○

■パラレル通信によるI/O制御



■簡易運転

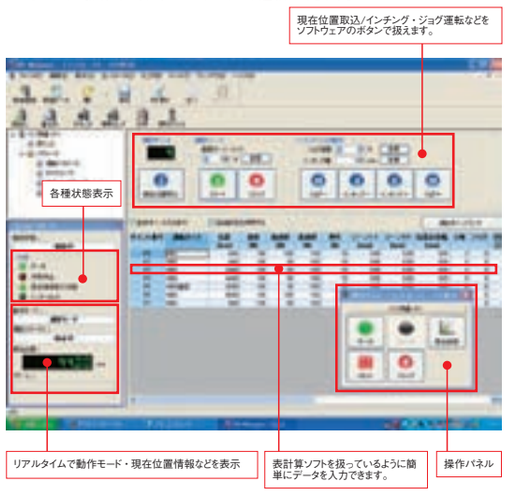
登録されたポイントデータに対し、トレースや連続運転が行えます。



サポートソフト（RS-Manager）の特長

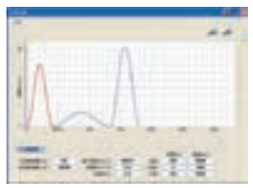
■RS-Manager操作画面

PCで簡単にポイントデータを作成・編集が可能です。
オンライン操作では、ティーチング・テスト運転ができます。



■サイクルタイムシミュレート機能

ロボット動作条件やポイントデータを入力するとポイント位置までの動作に必要な時間をシミュレーションできます。事前に動作が把握できるため、調整が効率良く行えます。



簡易版サイクルタイムシミュレータをWebにてご利用いただけます。
http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

■リアルタイムトレース機能

様々な情報をリアルタイムにモニタリングすることが可能です。
各項目のデータをセーブできるため、定期的なメンテナンスに役立ちます。
また、万一のトラブルにおいても、正常時のデータと比較するなど解析に役立ちます。

リアルタイムトレース可能な項目（最大4項目同時にモニタリング可能）	
・電圧値	・電流値
・指令速度	・現在速度
・指令電流値	・内部温度
・入出力I/O状態	・現在電流値
・ワード入出力状態	・モータ負荷率

ラインナップ・スペック一覧
（スライダ/ロッドタイプ）

選定手順

①可搬質量 → ②ストローク → ③サイクルタイム or最高速度 → ④詳細確認

スペック一覧
「最大可搬質量」から選定

スペック一覧
「ストローク」から選定

「サイクルタイム線図」
or「最高速度」から選定

スペック一覧
「掲載ページ」にて詳細確認

注1）アブソリュート仕様をご希望の場合は、RSH1(C)/2(C)/3(C)からご選定ください。
注2）クリーン仕様をご希望の場合は、RS□Cからご選定ください。（標準仕様の場合でも低発塵グリスへ変更が可能です）

スペック一覧

■スライダタイプ　選定は、P.1905 の選定表もしくはWebの選定ソフトをご利用ください。

Type	リード	環境仕様	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最大押付力(N)	最高速度(mm/sec) ＊表中の数値が最高速度 ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	位置検出器	コントローラ入力電源	規格対応	掲載ページ
RS1	2	標準仕様	6	4	150	100																					レゾルバインクリメンタル方式	DC24V（±10%）	RoHS CE※対応	P.363
	6		4	2	90	300																								
	12		2	1	45	600																								
RS2	6		10	2	90	300												280	250	220	190									P.365
	12		6	1	45	600												560	500	440	380									
	20		4	—	27	1000												933	833	733	633									
RS3	6		12	4	120	300												280	250	220	190									P.367
	12		8	2	60	600												560	500	440	380									
	20		6	—	36	1000												933	833	733	633									
RSH1	6	標準仕様	40	8	283	—	360									324	270	234	216	180							レゾルバアブソリュート方式 インクリメンタル方式	AC単相 100～115V 200～230V（±10%）		P.369
	12		20	4	141		720									648	540	468	432	360										
	20		12	—	84		1200									1080	900	780	720	600										
RSH2	5		50	16	339		300										255	225	195	180	165	150	135	120						P.371
	10		40	8	169		600										510	450	390	360	330	300	270	240						
	20		20	4	84		1200										1020	900	780	720	660	600	540	480						
	30		7	—	56		1800										1530	1350	1170	1080	990	900	810	720						
RSH3	5		80	—	339		300										255	225	195	180	165	150	135	120	105					P.373
	10		60	—	169		600										510	450	390	360	330	300	270	240	210					
	20		30	—	84		1200										1020	900	780	720	660	600	540	480	420					
RS1C	2	クリーン仕様	6	4	150	100																					レゾルバインクリメンタル方式	DC24V（±10%）		P.381
	6		4	2	90	300																								
	12		2	1	45	600																								
RS2C	6		10	2	90	300												280	250	220	190									P.383
	12		6	1	45	600												560	500	440	380									
	20		4	—	27	1000												933	833	733	633									
RS3C	6		12	4	120	300												280	250	220	190									P.385
	12		8	2	60	600												560	500	440	380									
	20		6	—	36	1000												933	833	733	633									
RSH1C	6		40	8	283	—	360									324	270	234	216	180							レゾルバアブソリュート方式 インクリメンタル方式	AC単相 100～115V 200～230V（±10%）		P.387
	12		20	4	141		720									648	540	468	432	360										
	20		12	—	84		1000										950	800	700	650										
RSH2C	5		50	16	339		300										255	225	195	180	165	150	135	120						P.389
	10		40	8	169		600										510	450	390	360	330	300	270	240						
	20		20	4	84		1000											900	800	700	650	600	550	500						
RSH3C	5		80	—	339		300										264	225	195	180	165	150	135	120	105					P.391
	10		60	—	169		600										528	450	390	360	330	300	270	240	210					
	20		30	—	84		1000											900	800	700	650	600	550	500	420					

■ロッドタイプ　赤文字：新商品

Type	リード	概観	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最大押付力(N)	最高速度(mm/sec) ＊表中の数値が最高速度 ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300	位置検出器	コントローラ入力電源	規格対応	掲載ページ
RSD1	6	標準仕様	20	8	100	250				—		レゾルバインクリメンタル方式	DC24V（±10%）	RoHS CE※対応	P.375
	12		10	4	75	500									
RSD2	2		45	25	600	80				72	53				P.377
	6		40	12	300	250				220	160				
	12		25	5	150	500				440	320				
RSD3	2		60	30	900	50									P.379
	6		55	20	550	150									
	12		50	10	250	300									
RSDG1	6	サポートガイド仕様	20	7.5	100	250				—					P.375
	12		10	3.5	75	500									
RSDG2	2		45	24	600	80				72	53				P.377
	6		40	11	300	250				220	160				
	12		25	4	150	500				440	320				
RSDG3	2		60	28.5	900	50									P.379
	6		55	18.5	550	150									
	12		50	8.5	250	300									

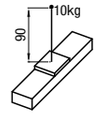
CEマーキング注意事項

ミスミロボットシリーズは、お客様の装置に組み込んで使用する部品であり、この範囲でEC指令に対して「半完成品」として組み込み宣言をしているため、CEマークを貼付しておりません。したがって、お客様自身でロボットを組み込んだ装置（最終製品）として、EC指令の適合を必ず確認してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

選定例
（スライダタイプ）

専用サイト http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

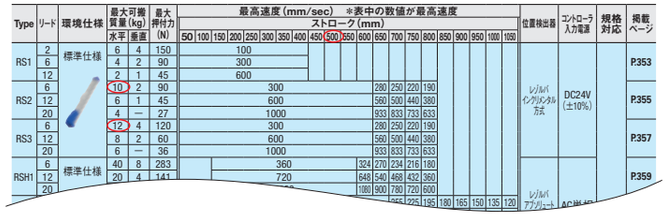
位置決め動作の選定例



【選定条件】水平に搬送質量10kg、移動ストローク500mm、位置決め時間1.0sec以内、オーバーハング寸法は図中A方向に90mm（環境仕様は標準仕様）

①②左ページ記載の「スペック一覧」から最大可搬質量（水平）が10kg近辺で移動ストローク500mmを満たす機種を選定する。

〈選定例〉
・RS2リード6
・RS3リード6
・RSH1リード20



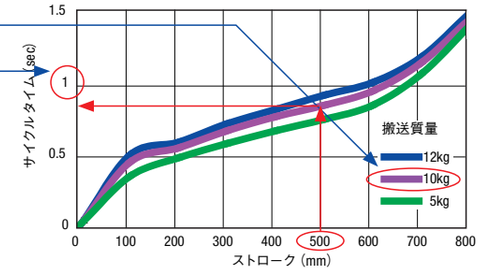
Type	リード	環境仕様	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最大押付力(N)	最高速度(mm/sec) ＊表中の数値が最高速度 ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	位置検出器	コントローラ入力電源	規格対応	掲載ページ
RS1	2	標準仕様	6	4	150	100																					レゾルバインクリメンタル方式	DC24V（±10%）		P.353
	6		4	2	90	300																								
	12		2	1	45	600																								
RS2	6		10	2	90	300												280	250	220	190									P.355
	12		6	1	45	600												560	500	440	380									
	20		4	—	27	1000												933	833	733	633									
RS3	6		12	4	120	300												280	250	220	190									P.357
	12		8	2	60	600												560	500	440	380									
	20		6	—	36	1000												933	833	733	633									
RSH1	6	標準仕様	40	8	283		360									324	270	234	216	180							レゾルバアブソリュート方式	AC単相 100～115V 200～230V（±10%）		P.359
	12		20	4	141		720									648	540	468	432	360										
	20															1080	900	780	720	600										
																					195	180	165	150	135	120				

③P.397～400記載の「サイクルタイム線図」から位置決め時間1.0sec以内を満たす機種を選定する。

〈例〉RSH1リード20の位置決め時間を調べます。

・搬送質量10kgを選びます。
・グラフから1.0sec以内であることがわかります。
・表から0.83secであることが分かります。

注）掲載グラフ・数値は計算値であり使用条件により異なる場合があります。



同様にRS2リード6、RS3リード6の
位置決め時間を調べます。

〈選定例〉
・RS2リード6　1.78sec
・RS3リード6　1.83sec
・RSH1リード20　0.83sec
→ ・RSH1リード20

sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
12kg	0	0.48	0.57	0.70	0.80	0.90	0.99	1.17	1.48
10kg	0	0.43	0.53	0.65	0.75	0.83	0.93	1.13	1.44
5kg	0	0.33	0.46	0.56	0.65	0.73	0.83	1.05	1.39

④商品掲載ページにて負荷質量の重心位置が許容オーバーハング量以内である機種を選定する。

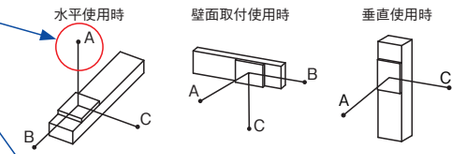
〈例〉RSH1リード20の許容オーバーハング量を調べます。

例：RSH1リード20

■許容オーバーハング量

・方向を確認します。
・表から100mmであることが分かります。

注）掲載数値は計算値であり使用条件により異なる場合があります。



〈選定例〉
・RSH1リード20　100mm
→ ・RSH1リード20に決定

水平使用時（単位[mm]）

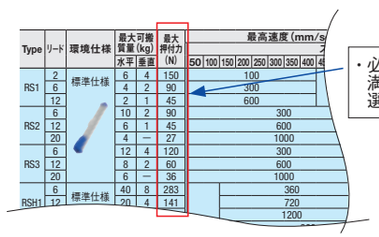
リード	質量	A	B	C
20	12kg	85	25	43
	10kg	100	32	54
	5kg	197	76	120

注）複数の機種が選定された場合は、最大可搬質量の大きい機種を選定してください。
オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

押付動作の選定例

最大押付力と静的許容モーメントを確認します。押付動作以外の選定は、上記「位置決め動作の選定例」をご確認ください。

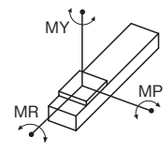
①最大押付力の確認



・必要な押付力を満たす機種を選定する

②静的許容モーメントの確認

例:RSH1



・静的許容モーメントが押付力から生じるモーメントを満たしているか確認する。

（単位[N・m]）

MY	70
MP	95
MR	110

6 単軸ロボット アクチュエータ

単軸ロボット　RS1　ーストレートタイプー

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.397　クリーン仕様 P.381

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC−Link	DeviceNet
	取扱説明CD−ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	ー	CC−Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

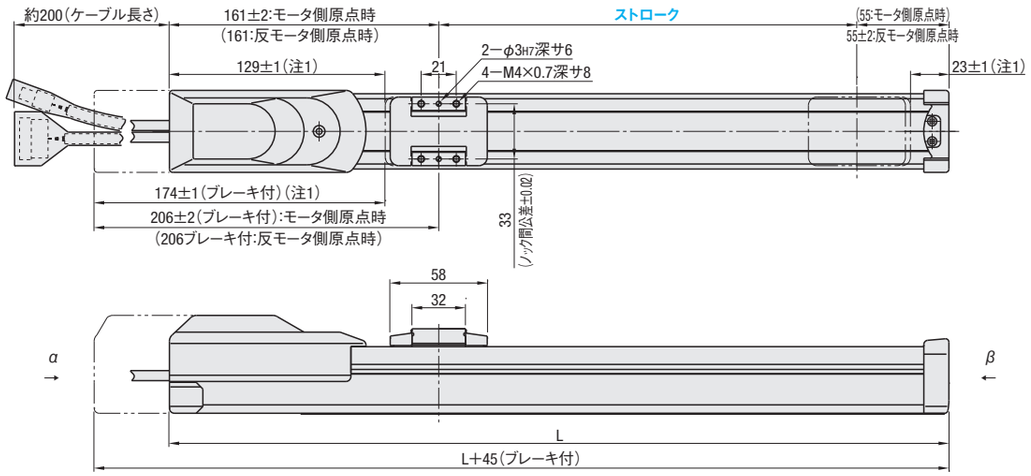
構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	ー	ー	アルマイト

■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ8（C10転造）	ステッピング	レゾルバ（インクリメンタル）	0〜40℃・35〜85%RH（結露無きこと）

■ 基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード（mm）	繰返し位置決め精度（mm）	最大可搬質量（kg） 水平	垂直	最大押付力（N）	ストローク（mm）	最高速度（mm/sec）	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RS1	02	±0.02	6	4	150	50〜400（50ピッチ）	100	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	06		4	2	90		300			
	12		2	1	45		600			



（注1）両端からのメカストッパによる停止位置です。
（注2）ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
（注3）ロボット本体ケーブルに負荷がかからないよう、本体端面より100mm以内でクランプ固定願います。
（注4）本体取付時にφ4ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に6mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	L	266	316	366	416	466	516	566	616
	A	2	3	4	5	6	7	8	9
	B	3	4	5	6	7	8	9	10
	C	50	100	150	200	250	300	350	400
	質量（kg）	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

ブレーキ付の質量は 0.2kg 重くなります。

型式 Type	リード（mm）	ブレーキ有無（1）	選択 コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ（m）	ストローク（mm）
RS1	02	無：無記入 有：B	C1 DC24V ±10%	NPN：N PNP：P CC−Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10 （耐屈曲ケーブル）	50〜400 （指定50mm単位）
	06					
	12					

（1）垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。

Order 注文例

型式		コントローラ種類		入出力種類		ケーブル長さ		ストローク
RS102B	−	C1	−	N	−	3	−	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1〜5台 ストローク（mm） 50	100	150	200	250	300	350	400
RS1□□	30,800	32,500	33,400	34,300	35,200	36,000	37,000	37,900
RS1□□B	45,000	46,000	46,900	47,800	48,700	49,500	50,500	51,400

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1〜5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

■ケーブル価格

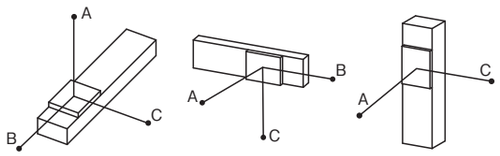
ケーブル長さ（m）	¥基準単価 1〜5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります
＜例＞注文型番がRS102−C1−N−3−400の場合
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＝合計購入価格
¥37,900　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥56,900

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
02	6kg	863	40	60
	4kg	869	61	92
06	4kg	567	56	84
	3kg	556	76	112
	2kg	687	116	169
12	2kg	667	107	152
	1kg	807	218	292

mm

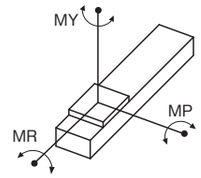
リード	質量	A	B	C
02	6kg	39	26	789
	4kg	72	48	829
06	4kg	63	43	507
	3kg	92	62	516
	2kg	149	102	656
12	2kg	133	93	611
	1kg	274	204	776

mm

リード	質量	A	C
02	4kg	53	53
	2kg	118	118
06	2kg	107	107
	1kg	223	223
12	1kg	204	204
	0.5kg	407	408

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
16	19	17

Alteration 追加工

型式		コントローラ種類		入出力種類		ケーブル長さ		ストローク		（G・E…etc.）
RS102B	−	C1	−	N	−	3	−	400	−	G − E

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル 標準仕様	ハンディターミナル デッドマンスイッチ付仕様	サポートソフト USB通信ケーブル付	サポートソフト RS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。（日本精工製LG2）	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500

＜価格例＞左記型番の価格です。
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＋
¥51,400　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＋
（グリス変更価格）＋（原点位置変更価格）＝合計購入価格
¥4,500　＋　¥0　＝　¥74,900

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

ミスミ FAメカ2010　商品名から型番検索!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

単軸ロボット　RS2　ーストレートタイプー

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.397　クリーン仕様 P.383

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC−Link	DeviceNet
	取扱説明CD−ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	ー	CC−Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	ー	ー	アルマイト

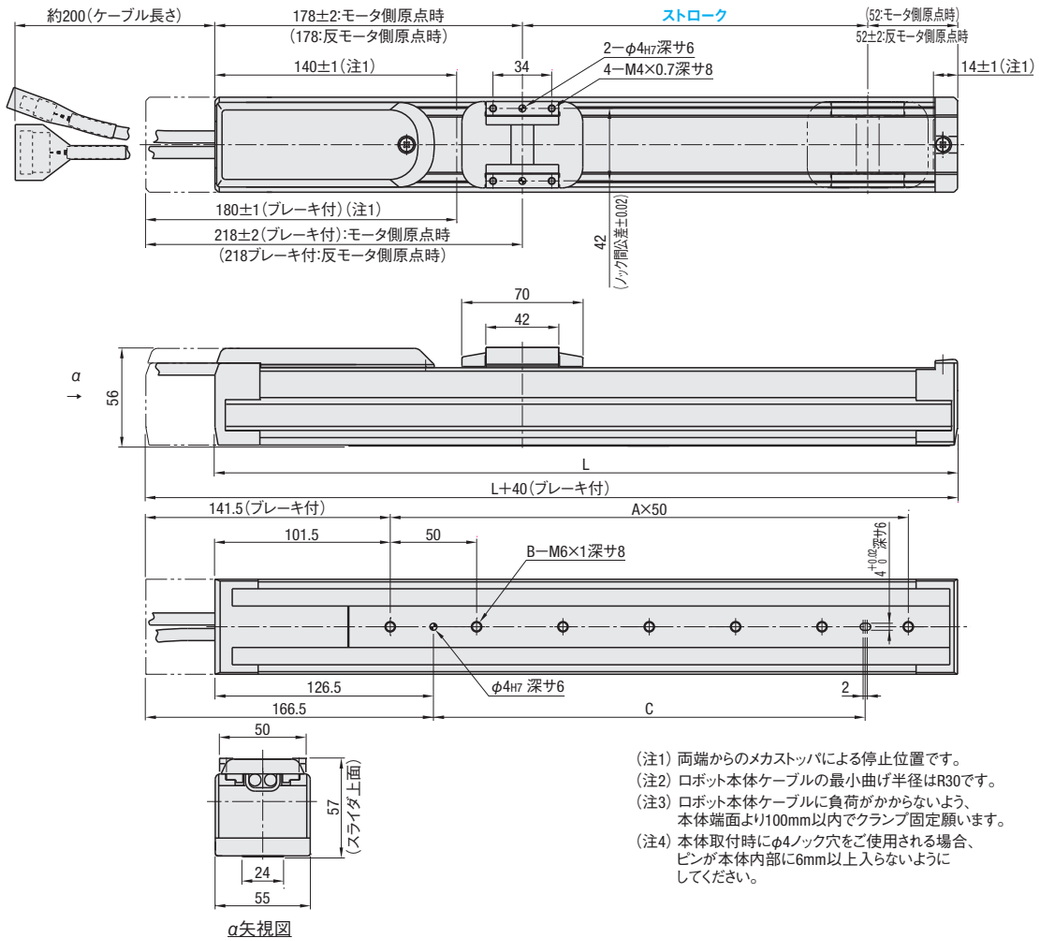
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12（C10転造）	ステッピング	レゾルバ（インクリメンタル）	0〜40℃・35〜85%RH（結露無きこと）

■基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード（mm）	繰返し位置決め精度（mm）	最大可搬質量（kg） 水平	垂直	最大押付力（N）	ストローク（mm）	最高速度（注）（mm/sec）	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RS2	06	±0.02	10	2	90	50〜800（50ピッチ）	300〜190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	12		6	1	45		600〜380			
	20		4	ー	27		1000〜633			

（注）ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



（注1）両端からのメカストッパによる停止位置です。
（注2）ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
（注3）ロボット本体ケーブルに負荷がかからないよう、本体端面より100mm以内でクランプ固定願います。
（注4）本体取付時にφ4ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に6mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2	L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
	A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量（kg）	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0

ブレーキ付の質量は 0.2kg 重くなります。

型式 Type	リード（mm）	ブレーキ有無（1）	選択 コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ（m）	ストローク（mm）
RS2	06	無：無記入 有：B	C1 DC24V ±10%	NPN：N PNP：P CC−Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10 （耐屈曲ケーブル）	50〜800 （指定50mm単位）
	12					
	20					

（1）垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。（リード20のブレーキ有はご選定できません）

Order 注文例

型式		コントローラ種類		入出力種類		ケーブル長さ		ストローク
RS206B	−	C1	−	N	−	3	−	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1〜5台 ストローク（mm） 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2□□	30,800	32,500	33,400	34,300	35,200	36,000	37,000	37,900	38,800	39,700	41,500	43,300	45,000	46,900	48,700	50,500
RS2□□B	45,000	46,000	46,900	47,800	48,700	49,500	50,500	51,400	52,300	53,200	55,000	56,800	58,500	60,400	62,200	64,000

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1〜5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

■ケーブル価格

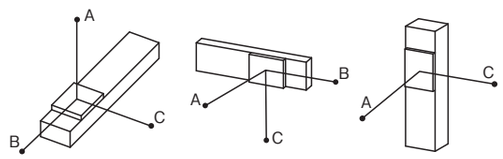
ケーブル長さ（m）	¥基準単価 1〜5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります。
<例>注文型番がRS206−C1−N−3−400の場合
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＝合計購入価格
¥37,900　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥56,900

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
06	10kg	344	29	62
	8kg	332	37	79
	4kg	503	78	165
12	6kg	335	47	95
	4kg	347	72	139
20	4kg	334	67	120
	2kg	413	139	218

mm

リード	質量	A	B	C
06	8kg	47	22	355
	6kg	76	35	377
	4kg	134	63	496
12	6kg	63	31	263
	4kg	109	57	300
20	4kg	92	51	265
	2kg	192	123	372

mm

リード	質量	A	C
06	2kg	148	148
	1kg	312	312
12	1kg	286	286
	0.5kg	578	579

■静的許容モーメント

・モーメント図

N・m

MY	MP	MR
25	33	30

■最高速度（mm/sec）

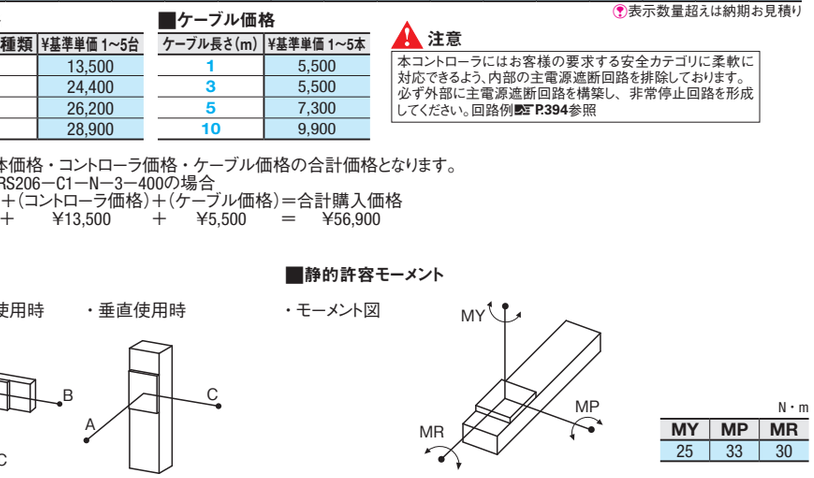
Type	リード（mm）	ストローク（mm） 50〜600	650	700	750	800
RS2	06	300	280	250	220	190
	12	600	560	500	440	380
	20	1000	933	833	733	633

Alteration 追加工

型式		コントローラ種類		入出力種類		ケーブル長さ		ストローク		（G・E…etc.）
RS206B	−	C1	−	N	−	3	−	400	−	G − E

<価格例>左記型番の価格です。
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＋
¥51,400　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＋
（グリス変更価格）＋（原点位置変更価格）＝合計購入価格
¥4,500　＋　¥0　＝　¥74,900

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。（日本精工製LG2）	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500



オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

ミスミ FAメカ2010　3DCADをネイティブデータで提供！　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

単軸ロボット　RS3　ーストレートタイプー

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.398　クリーン仕様 P.385

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	－	－	アルマイト

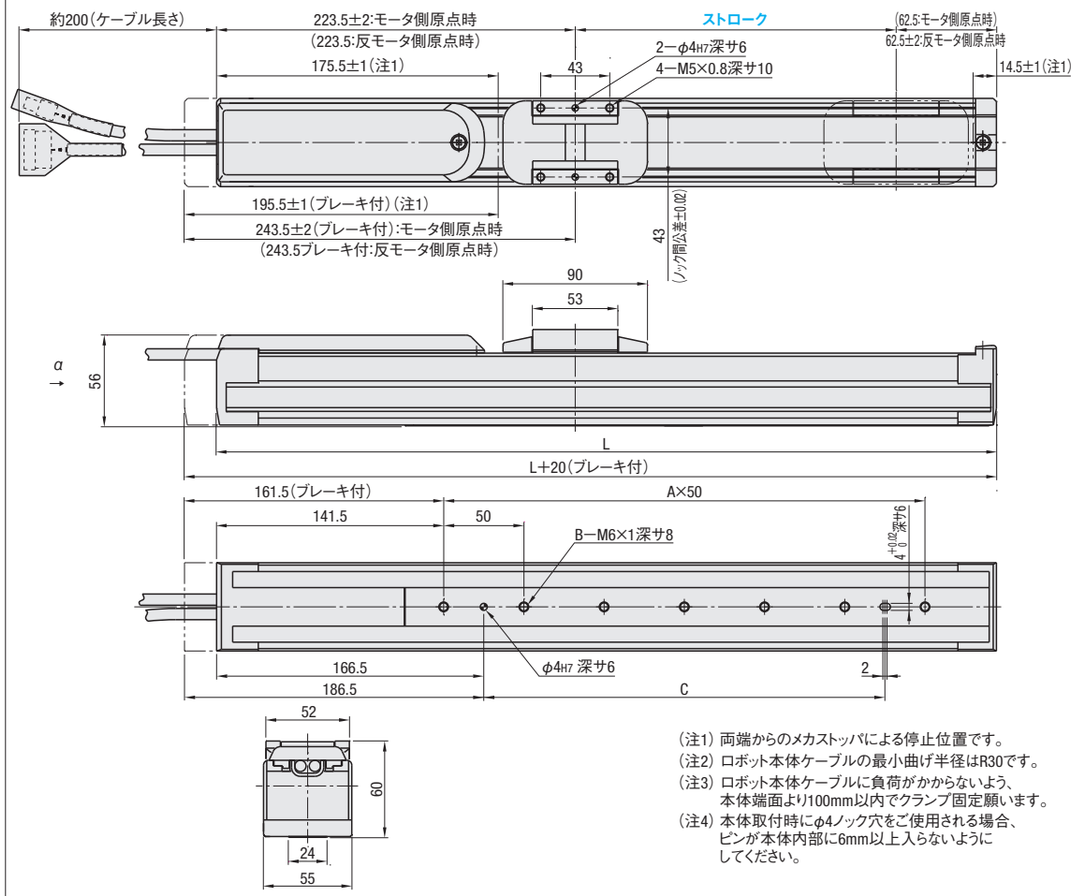
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12（C10転造）	ステッピング	レゾルバ（インクリメンタル）	0～40℃・35～85%RH（結露無きこと）

■基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード（mm）	繰返し位置決め精度（mm）	最大可搬質量（kg） 水平	垂直	最大押付力（N）	ストローク（mm）	最高速度（注）（mm/sec）	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RS3	06	±0.02	12	4	120	50～800（50ピッチ）	300～190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	12		8	2	60		600～380			
	20		6	－	36		1000～633			

（注）ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



（注1）両端からのメカストッパによる停止位置です。
（注2）ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
（注3）ロボット本体ケーブルに負荷がかからないよう、本体端面より100mm以内でクランプ固定願います。
（注4）本体取付時にφ4ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に6mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3	L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
	A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量（kg）	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3

ブレーキ付の質量は 0.2kg 重くなります。

型式 Type	リード（mm）	ブレーキ有無（1）	選択 コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ（m）	ストローク（mm）
RS3	06	無：無記入 有：B	C1 DC24V ±10%	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10 （耐屈曲ケーブル）	50～800 （指定50mm単位）
	12					
	20					

（1）垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。（リード20のブレーキ有はご選定できません）

Order 注文例

型式	－	コントローラ種類	－	入出力種類	－	ケーブル長さ	－	ストローク
RS306B	－	C1	－	N	－	3	－	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク（mm） 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3□□	36,000	37,000	37,900	38,800	39,700	40,500	41,500	42,400	43,300	44,200	45,000	46,000	47,800	49,500	51,400	53,200
RS3□□B	49,500	50,500	51,400	52,300	53,200	54,000	55,000	55,900	56,800	57,700	58,500	59,500	61,300	63,000	64,900	66,700

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1～5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

■ケーブル価格

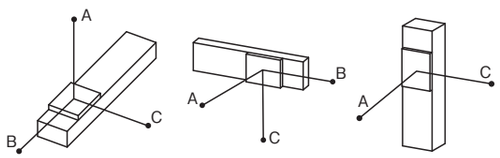
ケーブル長さ（m）	¥基準単価 1～5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります
＜例＞注文型番がRS306－C1－N－3－400の場合
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＝合計購入価格
¥42,400　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥61,400

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
06	12kg	465	39	64
	10kg	442	47	78
	8kg	480	61	100
	6kg	573	83	136
12	8kg	403	56	88
	6kg	399	76	118
	4kg	500	118	179
20	6kg	352	71	104
	4kg	366	109	148
	2kg	599	225	291

mm

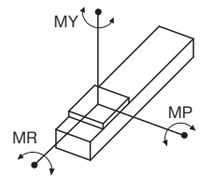
リード	質量	A	B	C
06	12kg	28	17	338
	10kg	43	26	355
	8kg	64	39	413
	6kg	101	62	519
12	8kg	55	34	305
	6kg	85	55	334
	4kg	146	96	449
20	6kg	71	49	262
	4kg	118	88	309
	2kg	262	203	554

mm

リード	質量	A	C
06	4kg	113	113
	2kg	244	245
12	2kg	224	224
	1kg	458	459

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
32	38	34

■最高速度（mm/sec）

Type	リード（mm）	ストローク（mm） 50～600	650	700	750	800
RS3	06	300（250）	280（250）	250	220	190
	12	600（500）	560（500）	500	440	380
	20	1000	933	833	733	633

（　）数値は垂直使用時の場合です。

Alteration 追加工

型式	－	コントローラ種類	－	入出力種類	－	ケーブル長さ	－	ストローク	－	（G・E…etc.）
RS306B	－	C1	－	N	－	3	－	400	－	G－E

＜価格例＞左記型番の価格です。
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＋
¥55,900　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＋
（グリス変更価格）＋（原点位置変更価格）＝合計購入価格
¥4,500　＋　¥0　＝　¥79,400

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。（日本精工製LG2）	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

ミスミ FAメカ2010　スペック検索でらくらく選定!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

単軸ロボット　RSH1　ーストレートタイプー

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE 対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.398　クリーン仕様 P.387

■構成品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリ)/(ノイズフィルタ)

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC−Link	DeviceNet
	取扱説明CD−ROM/電源コネクタ/EXTコネクタ/ダミーコネクタ		
	ー	CC−Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	アルマイト	ー	アルマイト	アルマイト

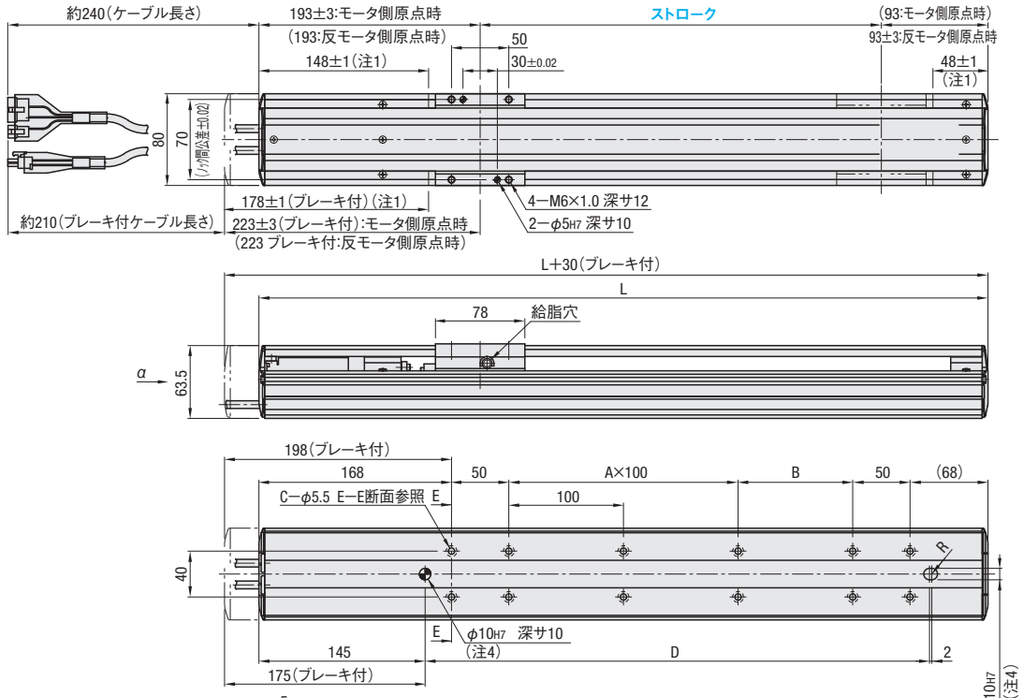
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0〜40℃・35〜85%RH (結露無きこと)

■基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	垂直	定格推力(N)	最高速度(注)(mm/sec)	ストローク(mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSH1	06	±0.02	40	8	283	360〜180	150〜800 (50ピッチ)	10,000km以上	単相AC 100〜115V 200〜230V ±10%	255点
	12		20	4	141	720〜360				
	20		12	ー	84	1200〜600				

(注)ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



(注1) 両端からのメカストッパによる停止位置です。
(注2) 取付の際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。
(注3) ケーブルの最小曲げ半径はR50です。
(注4) 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク(mm)	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RSH1	L	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
	A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
	B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
	C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
	D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890
	質量(kg)	3.6	3.9	4.2	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3

ブレーキ付の質量は 0.3kg 重くなります。

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	選択 コントローラ種類(2) 仕様/電源	アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	インクリメンタル仕様	入出力種類	ノイズフィルタ有無(3)	ケーブル 標準	耐屈曲	ストローク(mm)
RSH1	06	無：無記入 有：B	AC100〜115V	C21A	C21B	NPN：N PNP：P CC−Link：C DeviceNet：D	無：F0 有：F1 仕様 P.396	3.5m：3	3.5m：R3	150〜800 (指定50mm単位)
	12							5m：5	5m：R5	
	20		AC200〜230V	C22A	C22B			10m：10	10m：R10	

(1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。(リード20のブレーキ有はご選定できません)(2)コントローラはそれぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリはRoHS指令対象外製品です。(3)本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク
RSH106B	C22A	N	F1	3	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1〜5台 ストローク(mm) 150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800
RSH1□□	99,000	102,300	105,400	108,500	111,700	114,800	118,000
RSH1□□B	126,000	129,300	132,400	135,500	138,700	141,800	145,000

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

入出力＼種類	¥基準単価 1〜5台 C21A/C22A アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	C21B/C22B インクリメンタル仕様
N	52,300	49,500
P	63,200	60,400
C	65,000	62,200
D	67,700	64,900

■ケーブル価格

ケーブル(標準)	¥基準単価 1〜5本	ケーブル(耐屈曲)	¥基準単価 1〜5本
3	8,200	R3	11,000
5	10,900	R5	14,500
10	18,200	R10	23,600

■ノイズフィルタ価格

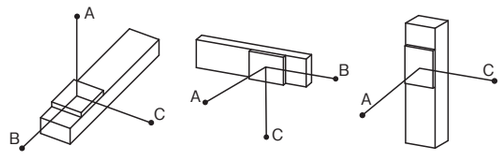
ノイズフィルタ有無	¥基準単価 1〜5台
無：F0	0
有：F1	3,300

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります
<例>注文型番がRSH106−C22A−N−F1−3−400の場合
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＋(ノイズフィルタ価格)＝合計購入価格
¥105,400　＋　¥52,300　＋　¥8,200　＋　¥3,300　＝¥169,200

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。
必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
06	40kg	113	0	8
	30kg	140	6	20
	20kg	214	16	43
	10kg	403	43	113
12	20kg	103	14	33
	15kg	139	22	51
	10kg	203	39	87
	5kg	364	89	188
20	12kg	85	25	43
	10kg	100	32	54
	5kg	197	76	120

mm

リード	質量	A	B	C
06	40kg	0	0	0
	30kg	0	0	14
	20kg	25	9	157
	10kg	94	36	369
12	20kg	15	6	55
	15kg	33	15	100
	10kg	69	32	172
	5kg	171	81	340
20	12kg	27	15	55
	10kg	37	23	72
	5kg	104	67	174

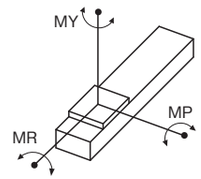
mm

リード	質量	A	C
06	8kg	46	46
	6kg	69	69
	4kg	113	113
	2kg	244	245
12	4kg	98	99
	3kg	137	138
	2kg	214	216
	1kg	447	448

オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
70	95	110

■最高速度(mm/sec)

Type	リード(mm)	ストローク(mm) 150〜550	600	650	700	750	800
RSH1	06	360	324	270	234	216	180
	12	720	648	540	468	432	360
	20	1200	1080	900	780	720	600

Alteration 追加工

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク	(G・E…etc.)
RSH106B	C22A	N	F1	3	400	G − E

<価格例>左記型番の価格です。
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ノイズフィルタ価格)＋
¥132,400　＋　¥52,300　＋　¥3,300　＋
(ケーブル価格)＋(グリス変更価格)＋(原点位置変更価格)＝合計購入価格
¥8,200　＋　¥4,500　＋　¥0　＝　¥200,700

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製LG2)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

ミスミ FAメカ2010　My部品表で型番も簡単エクセル管理!▶　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

単軸ロボット　RSH2　－ストレートタイプ－

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

■構成品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリ)/(ノイズフィルタ)

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/EXTコネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	アルマイト	－	アルマイト	アルマイト

■一般仕様

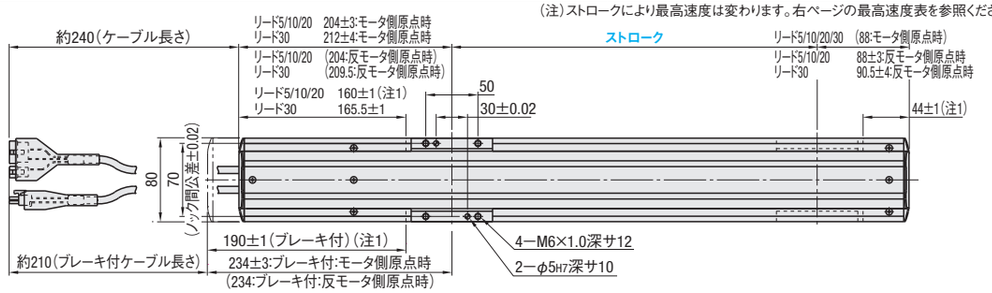
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ15 (C7転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0～40℃・35～85%RH (結露無きこと)

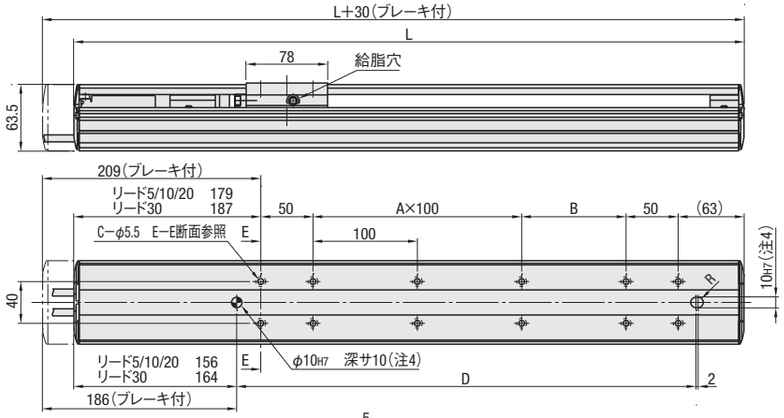
コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.399　クリーン仕様 P.389

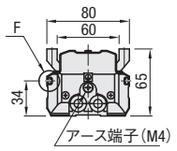
■基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	垂直	定格推力(N)	最高速度(注)(mm/sec)	ストローク(mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSH2	05	±0.01	50	16	339	300～120	150～1050 (50ピッチ)	10,000km以上	単相AC 100～115V 200～230V ±10%	255点
	10		40	8	169	600～240				
	20		20	4	84	1200～480				
	30		7	－	56	1800～720				

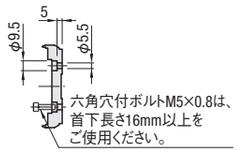
(注)ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



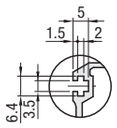




a矢視図



断面E－E



※推奨板ナット:M3(6×6×t1.6)

F部:T溝詳細図

(注1) 両端からのメカストッパによる停止位置です。
(注2) 取付の際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。
(注3) ケーブルの最小曲げ半径はR50です。
(注4) 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク(mm)	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH2	L(リード5/10/20)	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
	L(リード30)	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
	A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
	B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
	C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
	D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
	質量(kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5

(ブレーキ付の質量は 0.3kg 重くなります。

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	コントローラ種類(2)	入出力種類	ノイズフィルタ有無(3)	ケーブル	ストローク(mm)
RSH2	05	無：無記入 有：B	電源 / 仕様: アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付) / インクリメンタル仕様	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	無：F0 有：F1 仕様 P.396	標準 / 耐屈曲	150～1050 (指定50mm単位)
	10		AC100～115V: C21A / C21B			3.5m：3 / 3.5m：R3	
	20		AC200～230V: C22A / C22B			5m：5 / 5m：R5	
	30					10m：10 / 10m：R10	

(1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。(リード30のブレーキ有はご選定できません)
(2)コントローラはそれぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリはRoHS指令対象外製品です。
(3)本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。
また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク
RSH205B	C22A	N	F1	3	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク(mm) 150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050
RSH2□□	126,000	130,500	135,000	139,500	144,000	148,500	153,000	157,500	162,000	166,500
RSH2□□B	153,000	157,500	162,000	166,500	171,000	175,500	180,000	184,500	189,000	193,500

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類 / 入出力	¥基準単価 1～5台 C21A/C22A アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	C21B/C22B インクリメンタル仕様
N	52,300	49,500
P	63,200	60,400
C	65,000	62,200
D	67,700	64,900

■ケーブル価格

ケーブル(標準)	¥基準単価 1～5本	ケーブル(耐屈曲)	¥基準単価 1～5本
3	8,200	R3	11,000
5	10,900	R5	14,500
10	18,200	R10	23,600

■ノイズフィルタ価格

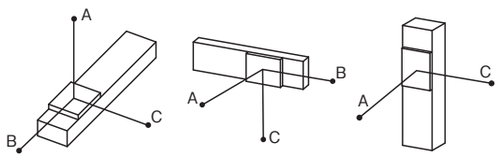
ノイズフィルタ有無	¥基準単価 1～5台
無：F0	0
有：F1	3,300

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります
<例>注文型番がRSH205－C22A－N－F1－3－400の場合
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＋(ノイズフィルタ価格)＝合計購入価格
¥135,000 ＋ ¥52,300 ＋ ¥8,200 ＋ ¥3,300 ＝ ¥198,800

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。
必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
05	50kg	51	0	0
	40kg	138	4	12
	30kg	170	10	29
	20kg	249	23	62
10	40kg	35	0	6
	30kg	74	8	20
	20kg	121	20	46
	10kg	251	56	122
20	20kg	58	14	26
	15kg	76	24	39
	10kg	116	45	69
	5kg	211	108	147
30	7kg	78	43	49
	5kg	112	80	80

mm

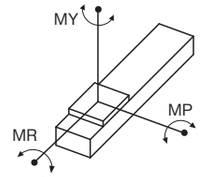
リード	質量	A	B	C
05	50kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	30kg	0	0	0
	20kg	19	7	140
10	40kg	0	0	0
	30kg	0	0	0
	20kg	7	0	30
	10kg	85	39	202
20	20kg	0	0	0
	15kg	7	0	16
	10kg	38	26	69
	5kg	119	89	176
30	7kg	21	19	34
	5kg	55	57	77

mm

リード	質量	A	C
05	16kg	19	19
	15kg	22	22
	10kg	47	48
	5kg	123	124
10	8kg	57	58
	6kg	85	86
	4kg	141	143
	2kg	310	311
20	4kg	106	110
	2kg	236	240

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
70	95	110

■最高速度(mm/sec)

Type	リード(mm)	ストローク(mm) 150～650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH2	05	300	255	225	195	180	165	150	135	120
	10	600	510	450	390	360	330	300	270	240
	20	1200	1020	900	780	720	660	600	540	480
	30	1800	1530	1350	1170	1080	990	900	810	720

オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

Alteration 追加工

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク	(G・E…etc.)
RSH205B	C22A	N	F1	3	400	G－E

<価格例>左記型番の価格です。
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ノイズフィルタ価格)＋
¥162,000 ＋ ¥52,300 ＋ ¥3,300 ＋
(ケーブル価格)＋(グリス変更価格)＋(原点位置変更価格)＝合計購入価格
¥8,200 ＋ ¥4,500 ＋ ¥0 ＝ ¥230,300

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製LG2)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

単軸ロボット　RSH3　－ストレートタイプ－

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

■構成品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリ)/(ノイズフィルタ)

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/EXTコネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	アルマイト	－	アルマイト	アルマイト

■一般仕様

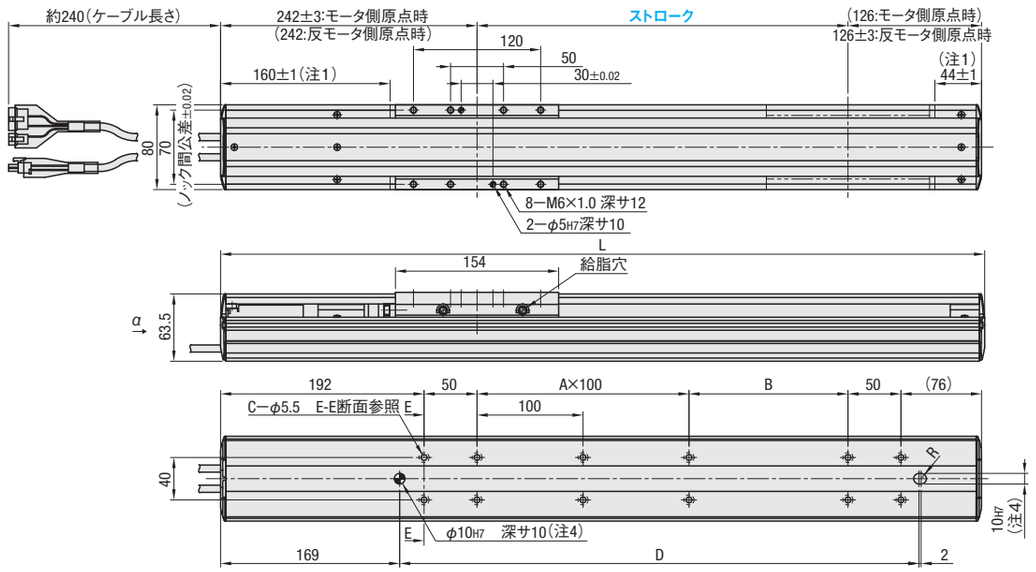
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ15 (C7転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0～40℃・35～85%RH (結露無きこと)

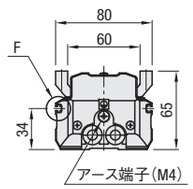
コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.400　クリーン仕様 P.391

■ 基本仕様　用語説明 P.396

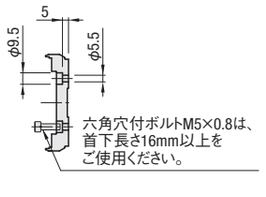
Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	定格推力(N)	最高速度(注)(mm/sec)	ストローク(mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSH3	05	±0.01	80	339	300～105	150～1050 (50ピッチ)	10,000km以上	AC100～115V AC200～230V ±10%	255点
	10		60	169	600～210				
	20		30	84	1200～420				

(注) ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。

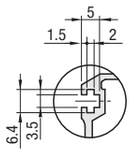




α矢視図



断面E－E



※推奨板ナット:M3(6×6×t1.6)

F部:T溝詳細図

(注1) 両端からのメカストッパによる停止位置です。
(注2) 取付の際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。
(注3) ケーブルの最小曲げ半径はR50です。
(注4) 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク(mm)	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH3	L	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418
	A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
	B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
	C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
	D	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190
	質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	コントローラ種類(2) 仕様/電源	アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	インクリメンタル仕様	入出力種類	ノイズフィルタ有無(3)	ケーブル 標準	耐屈曲	ストローク(mm)
RSH3	05	無：無記入 有：B	AC100～115V	C21A	C21B	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	無：F0 有：F1 仕様 P.396	3.5m：3	3.5m：R3	150～1050 (指定50mm単位)
	10		AC200～230V	C22A	C22B			5m：5	5m：R5	
	20							10m：10	10m：R10	

(1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。(リード20のブレーキ有はご選定できません)(2)コントローラはそれぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリはRoHS指令対象外製品です。
(3)本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク
RSH305B	C22A	N	F1	3	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク(mm) 150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050
RSH3□□	144,000	148,500	153,000	157,500	162,000	166,500	171,000	175,500	180,000	184,500

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

入出力＼種類	¥基準単価 1～5台 C21A/C22A アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	C21B/C22B インクリメンタル仕様
N	52,300	49,500
P	63,200	60,400
C	65,000	62,200
D	67,700	64,900

■ケーブル価格

ケーブル(標準)	¥基準単価 1～5本	ケーブル(耐屈曲)	¥基準単価 1～5本
3	8,200	R3	11,000
5	10,900	R5	14,500
10	18,200	R10	23,600

■ノイズフィルタ価格

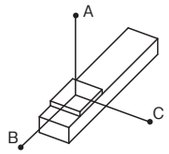
ノイズフィルタ有無	¥基準単価 1～5台
無：F0	0
有：F1	3,300

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります
<例>注文型番がRSH305－C22A－N－F1－3－400の場合
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＋(ノイズフィルタ価格)＝合計購入価格
¥153,000　＋　¥52,300　＋　¥8,200　＋　¥3,300　＝　¥216,800

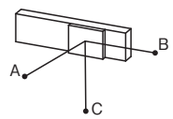
注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。
必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

■許容オーバーハング量

・水平使用時



・壁面取付使用時



mm

リード	質量	A	B	C
05	80kg	601	20	17
	60kg	714	34	29
	40kg	851	63	54
	20kg	1094	148	127
10	60kg	382	30	25
	40kg	479	57	47
	20kg	629	137	111
20	30kg	279	70	50
	20kg	334	116	81
	10kg	573	256	176

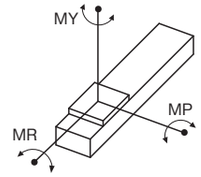
mm

リード	質量	A	B	C
05	80kg	0	0	0
	60kg	0	0	0
	40kg	22	26	604
	20kg	96	112	1005
10	60kg	0	0	0
	40kg	15	19	270
	20kg	80	99	545
20	30kg	20	29	160
	20kg	53	75	255
	10kg	147	215	515

オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
128	163	143

■最高速度(mm/sec)

Type	リード(mm)	ストローク(mm) 150～600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH3	05	300	255	225	195	180	165	150	135	120	105
	10	600	510	450	390	360	330	300	270	240	210
	20	1200	1020	900	780	720	660	600	540	480	420

Alteration 追加工

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク	(G・E…etc.)
RSH305B	C22A	N	F1	3	400	G－E

<価格例>左記型番の価格です。
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ノイズフィルタ価格)＋
¥153,000　＋　¥52,300　＋　¥3,300　＋
(ケーブル価格)＋(グリス変更価格)＋(原点位置変更価格)＝合計購入価格
¥8,200　＋　¥4,500　＋　¥0　＝　¥221,300

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル 標準仕様	ハンディターミナル デッドマンスイッチ付仕様	サポートソフト USB通信ケーブル付	サポートソフト RS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書
Code	G	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製LG2)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版
¥/1Code	4,500	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

新商品

単軸ロボット　RSD1/RSDG1　ロッドタイプ

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

RSD1　サポートガイド無　　RSDG1　サポートガイド付　　RoHS

コントローラ仕様 P.393

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

Type	構成部品	本体	ロッド	カバー	シャフト	ボールブッシュ
RSD1	M材質	アルミ	鉄	ABS	－	－
	S表面処理	アクリル塗装	－	－	－	－
RSDG1	M材質	アルミ	鉄	ABS	鉄	鉄
	S表面処理	アクリル塗装	－	－	－	－

■一般仕様

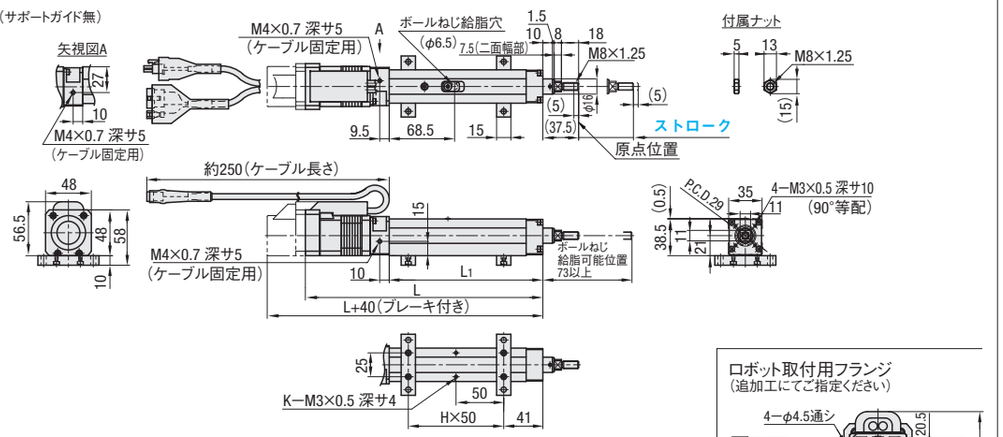
Type	ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
RSD1 RSDG1	φ8 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0～40℃・35～85%RH (結露なきこと)

■基本仕様　用語説明 P.396

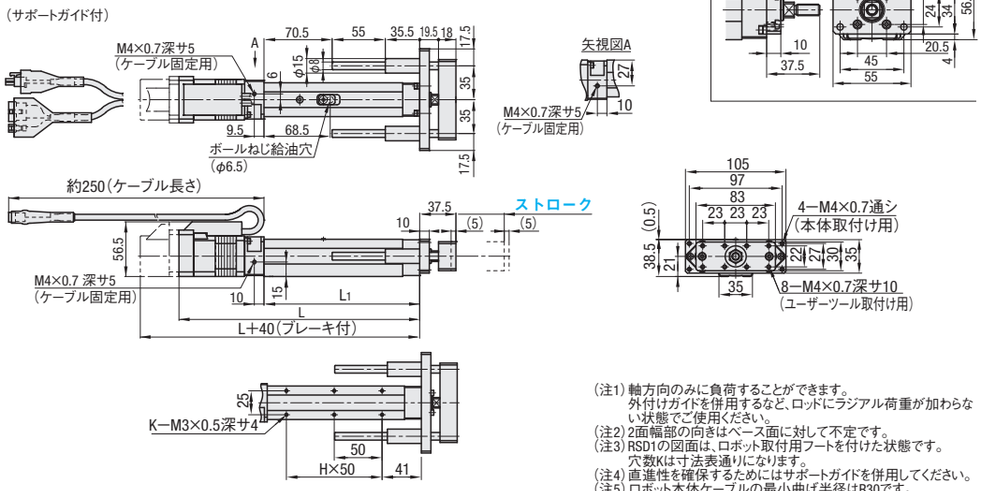
Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	垂直 RSD1	垂直 RSDG1	最大押付力(N)	定格走行寿命 1	ロストモーション(mm)	ロット不回転精度(度) RSD1	RSDG1	ストローク(mm)	最高速度 2 (mm/sec)	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSD1 RSDG1	06	±0.02	～20	～8	～7.5	100	5,000km以上	0.1以下	±1.0	±0.05	50～200 (50ピッチ)	～250	DC24V ±10%	255点
	12		～10	～4	～3.5	75						～500		

1 垂直時の走行寿命は、可搬質量により変化します。走行寿命表をご確認ください。　2 可搬質量により、最高速度が変わります。速度－可搬質量表をご参照ください。

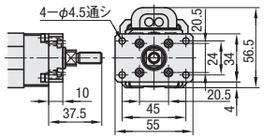
RSD1（サポートガイド無）



RSDG1（サポートガイド付）



ロボット取付用フランジ
(追加工にてご指定ください)



(注1) 軸方向のみに負荷することができます。外付けガイドを併用するなど、ロッドにラジアル荷重が加わらない状態でご使用ください。
(注2) 2面幅部の向きはベース面に対して不定です。
(注3) RSD1の図面は、ロボット取付用フートを付けた状態です。穴数Kは寸法表通りになります。
(注4) 直進性を確保するためにはサポートガイドを併用してください。
(注5) ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
(注6) ロボット本体ケーブルに負荷がかからないように、クランプ固定願います。

■寸法

Type	ストローク(mm)	50	100	150	200
RSD1 RSDG1	L1	161	211	261	311
	L	249	299	349	391
	H	2	3	4	5
	K	6	8	10	12

■質量(kg)

Type	ストローク(mm) 50	100	150	200
RSD1	1.1	1.3	1.4	1.6
RSDG1	1.5	1.7	1.9	2.1

ブレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	選択 コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ(m)	ストローク(mm)
RSD1 RSDG1	06	無：無記入 有：B	C1 DC24V±10%	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50～200 (指定50mm単位)
	12					

(1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。

Order 注文例

型式	－	コントローラ種類	－	入出力種類	－	ケーブル長さ	－	ストローク
RSD106B	－	C1	－	N	－	3	－	150

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価1～3台 ストローク(mm) 50	100	150	200
RSD1□□	30,600	30,900	31,800	32,100
RSD1□□B	40,500	41,400	42,300	43,200
RSDG1□□	47,300	47,600	49,100	49,400
RSDG1□□B	56,700	57,600	58,500	59,400

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価1～5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

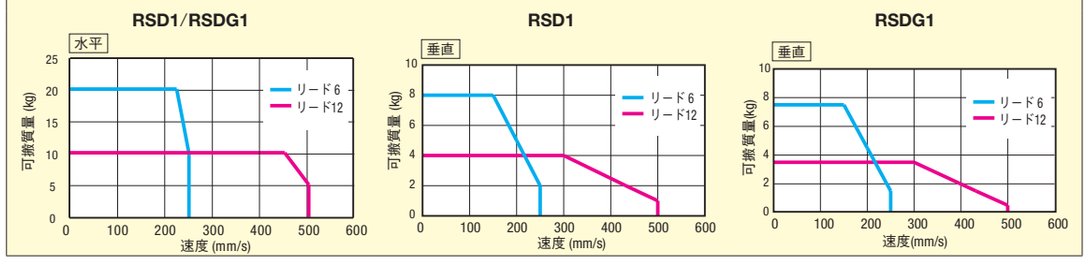
■ケーブル価格

ケーブル長さ(m)	¥基準単価1～5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

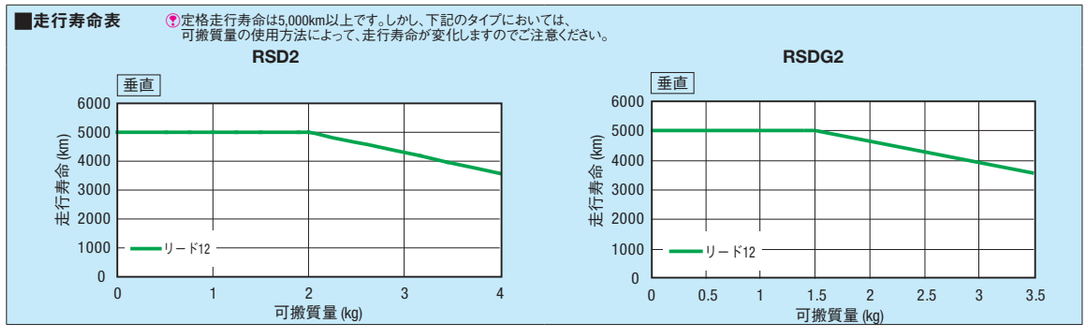
注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格になります
<例>注文型式がRSD106B－C1－N－3－150の場合
(ロボット本体)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＝合計購入価格
¥49,100　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥68,100

■速度－可搬質量表



■走行寿命表
定格走行寿命は5,000km以上です。しかし、下記のタイプにおいては、可搬質量の使用方法によって、走行寿命が変化しますのでご注意ください。



Alteration 追加工

型式	－	コントローラ種類	－	入出力種類	－	ケーブル長さ	－	ストローク	－	(E・H…etc.)
RSD106B	－	C1	－	N	－	3	－	200	－	S－MJ

Alterations	ハンディターミナル 標準仕様	ハンディターミナル デッドマンスイッチ付仕様	サポートソフト USB通信ケーブル付	サポートソフト RS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更	ロボット取付用フート	ロボット取付用フランジ
Code	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC	HP	VP
Spec.	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。	水平取付に使用するプレートを2枚付属します。仕様 P.395	垂直取付に使用するプレートを1枚付属します。仕様 P.395
¥/1Code	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500	2,300	2,300

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

新商品

単軸ロボット　RSD2/RSDG2　ロッドタイプ

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

RSD2　サポートガイド無　　RSDG2　サポートガイド付　　RoHS

コントローラ仕様 P.393

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ/取付ナット6個		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

Type	構成部品	本体	ロッド	カバー	シャフト	ボールブッシュ
RSD2	M材質	アルミ	鉄	ABS	－	－
	S表面処理	アクリル塗装	－	－	－	－
RSDG2	M材質	アルミ	鉄	ABS	鉄	鉄
	S表面処理	アクリル塗装	－	－	－	－

■一般仕様

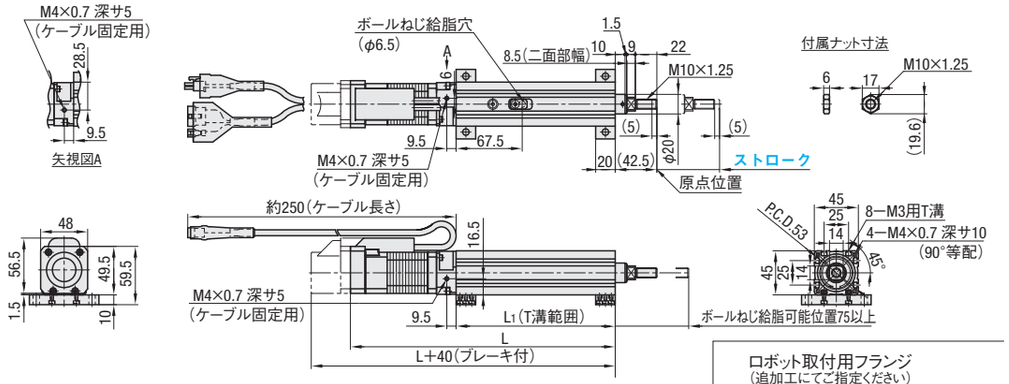
Type	ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
RSD2 RSDG2	φ8 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0～40℃・35～85%RH (結露なきこと)

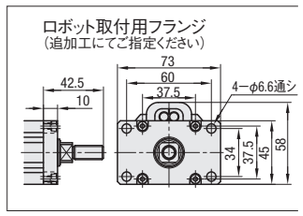
■基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	垂直 RSD2	垂直 RSDG2	最大押付力(N)	定格走行寿命 1	ロストモーション(mm)	ロット不回転精度(度) RSD2	ロット不回転精度(度) RSDG2	ストローク(mm)	最高速度 2 (mm/sec)	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSD2 RSDG2	02	±0.02	～45	～25	～24	600	5,000km以上	0.1以下	±1.0	±0.05	50～300 (50ピッチ)	～80	DC24V ±10%	255点
	06		～40	～12	～11	300						～250		
	12		～25	～5	～4	150						～500		

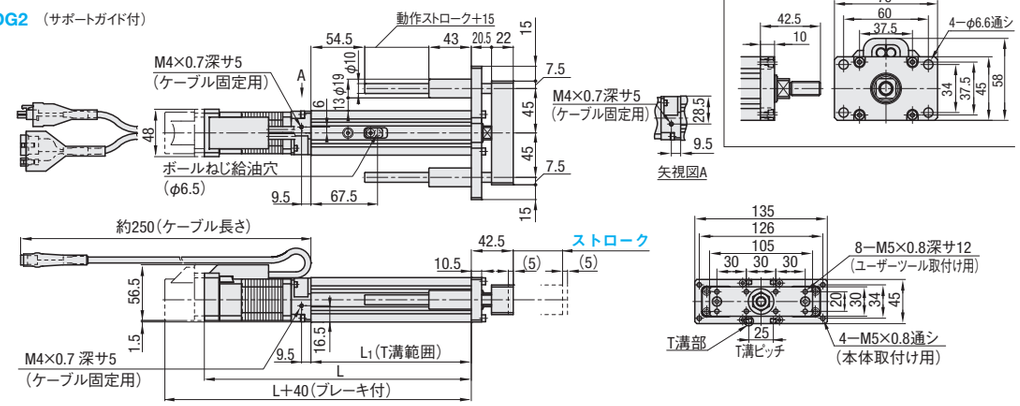
1 垂直時の走行寿命は、可搬質量により変化します。走行寿命表をご確認ください。　2 可搬質量により、最高速度が変わります。速度－可搬質量表をご参照ください。

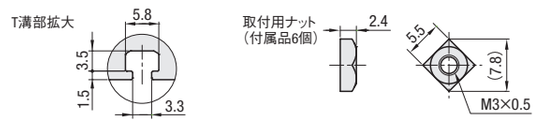
RSD2　（サポートガイド無）





RSDG2　（サポートガイド付）





(注1) 軸方向のみに負荷することができます。
ロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
(注2) 2面幅部の向きはベース面に対して不定です。
(注3) RSD2の図面は、ロボット取付用フートを付けた状態です。
(注4) 直進性を確保するためには、サポートガイドを併用してください。
(注5) ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
(注6) ロボット本体ケーブルに負荷がかからないように、クランプ固定願います。

■寸法

Type	ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
RSD2 RSDG2	L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
	L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5

■質量(kg)

Type	ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300
RSD2	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7
RSDG2	2.0	2.4	2.7	3.0	3.3	3.7

ブレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	選択 コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ(m)	ストローク(mm)
RSD2 RSDG2	02	無：無記入 有：B	C1 DC24V±10%	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50～300 (指定50mm単位)
	06					
	12					

(1) 垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。

Order 注文例

型式	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク
RSD206B	C1	N	3	150

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価1～3台 ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300
RSD2□□	33,700	34,300	35,500	36,000	38,400	38,900
RSD2□□B	43,400	43,900	45,000	45,400	46,500	47,000
RSDG2□□	50,000	51,200	52,400	53,600	55,500	56,700
RSDG2□□B	58,500	59,600	60,700	61,800	63,600	64,600

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価1～5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

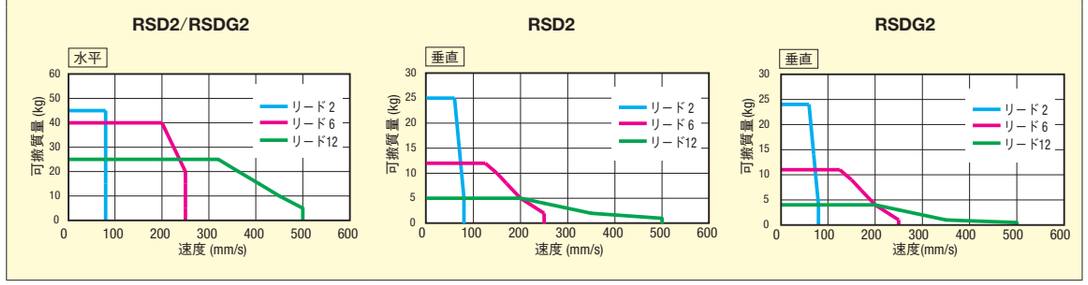
■ケーブル価格

ケーブル長さ(m)	¥基準単価1～5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

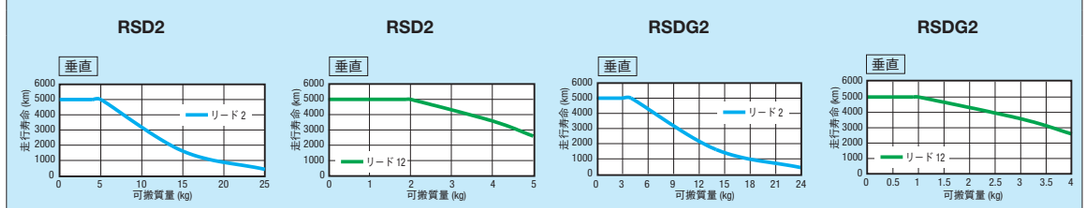
注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格になります
<例>注文型式がRSD206B－C1－N－3－150の場合
(ロボット本体)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＝合計購入価格
¥45,000　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥64,000

■速度－可搬質量表



■走行寿命表　定格走行寿命は5,000km以上です。しかし、下記のタイプにおいては、可搬質量の使用方法によって、走行寿命が変化しますのでご注意ください。



Alteration 追加工

型式	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク	(E・H…etc.)
RSD206B －	C1 －	N －	3 －	200 －	S－MJ

Alterations	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更	ロボット取付用フート	ロボット取付用フランジ
Code	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC	HP	VP
Spec.	ハンディターミナル標準仕様を付属します。 仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。 仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。 仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。 仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。 仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。 MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。 KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。	水平取付に使用するプレート2枚、ナット12個を付属します。 仕様 P.395	垂直取付に使用するプレート1枚を付属します。 仕様 P.395
¥/1Code	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500	2,800	2,300

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

単軸ロボット　RSD3/RSDG3　ロッドタイプ

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

RSD3　サポートガイド無　　RSDG3　サポートガイド付　　RoHS

コントローラ仕様 P.393

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ/取付ナット6個		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

Type	構成部品	本体	ロッド	カバー	シャフト	ボールブッシュ
RSD3	M材質	アルミ	鉄	ABS	－	－
	S表面処理	アクリル塗装	－	－	－	－
RSDG3	M材質	アルミ	鉄	ABS	鉄	鉄
	S表面処理	アクリル塗装	－	－	－	－

■一般仕様

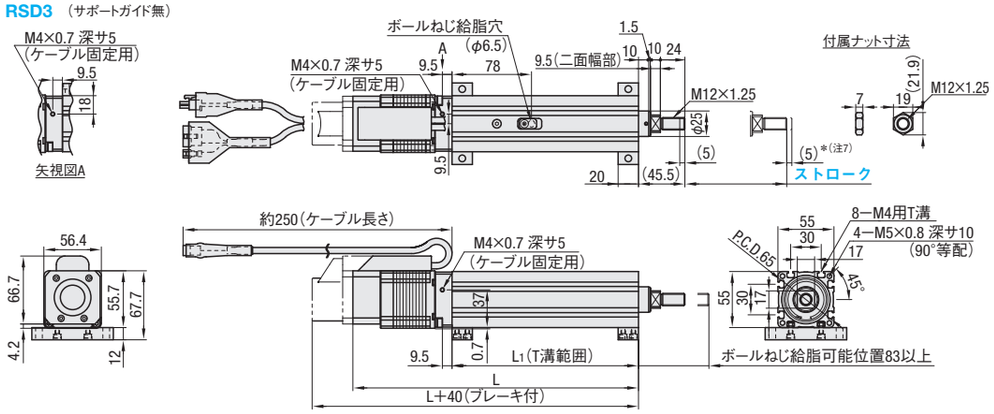
Type	ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
RSD3 RSDG3	φ12 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0～40℃・35～85%RH (結露なきこと)

■基本仕様　用語説明 P.396

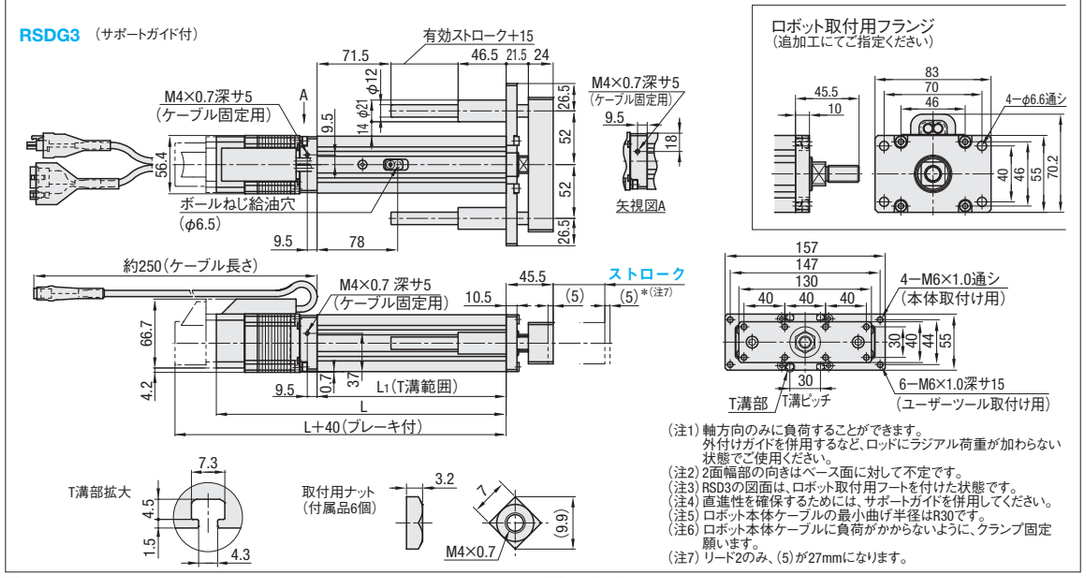
Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	垂直 RSD3	垂直 RSDG3	最大押付力(N)	定格走行寿命 1	ロストモーション(mm)	ロッド不回転精度(度) RSD3	ロッド不回転精度(度) RSDG3	ストローク(mm)	最高速度 2 (mm/sec)	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSD3 RSDG3	02	±0.02	～60	～30	～28.5	900	5,000km以上	0.1以下	±1.0	±0.05	50～300 (50ピッチ)	～50	DC24V ±10%	255点
	06		～55	～20	～18.5	550						～150		
	12		～50	～10	～8.5	250						～300		

1 垂直時の走行寿命は、可搬質量により変化します。走行寿命表をご確認ください。 2 可搬質量により、最高速度が変わります。速度－可搬質量表をご参照ください。

RSD3（サポートガイド無）



RSDG3（サポートガイド付）



(注1) 軸方向のみに負荷することができます。外付けガイドを併用するなど、ロッドにラジアル荷重が加わらない状態でご使用ください。
(注2) 2面幅部の向きはベース面に対して不定です。
(注3) RSD3の図面は、ロボット取付用フートを付けた状態です。
(注4) 直進性を確保するためには、サポートガイドを併用してください。
(注5) ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
(注6) ロボット本体ケーブルに負荷がかからないように、クランプ固定願います。
(注7) リード2のみ、(5)が27mmになります。

■寸法

Type	ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300
RSD3 RSDG3	L_1	183	233	283	333	383	433
	L	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5

■質量(kg)

Type	ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300
RSD3	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1
RSDG3	3.1	3.6	4.1	4.5	5.0	5.5

ブレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	選択 コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ(m)	ストローク(mm)
RSD3 RSDG3	02	無：無記入 有：B	C1 DC24V±10%	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50～300 (指定50mm単位)
	06					
	12					

(1) 垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。

Order 注文例

型式	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク
RSD306B －	C1 －	N －	3 －	150

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価1～3台 ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300
RSD3□□	38,500	39,000	40,200	40,700	42,400	42,900
RSD3□□B	47,800	48,300	49,400	49,800	50,900	52,000
RSDG3□□	57,700	58,900	60,100	62,000	63,200	65,200
RSDG3□□B	65,700	66,800	67,800	69,600	70,700	72,500

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価1～5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

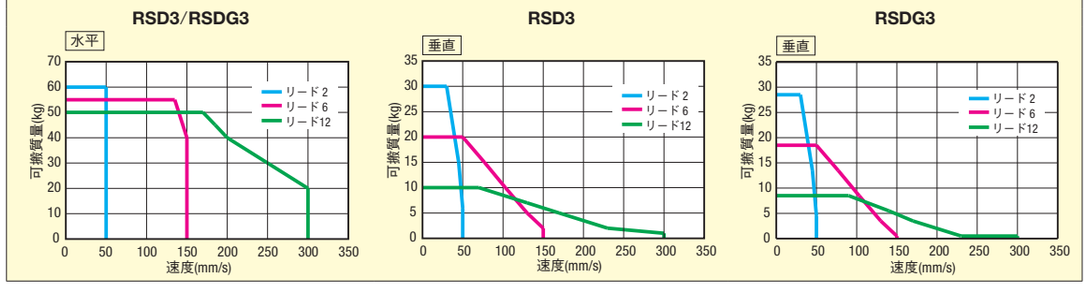
■ケーブル価格

ケーブル長さ(m)	¥基準単価1～5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

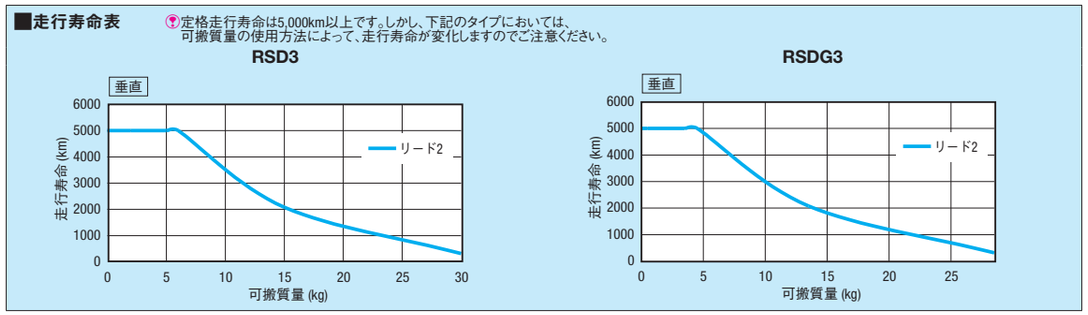
価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格になります
<例>注文型式がRSD306B－C1－N－3－150の場合
(ロボット本体)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＝合計購入価格
¥49,400　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥68,400

■速度－可搬質量表



■走行寿命表

定格走行寿命は5,000km以上です。しかし、下記のタイプにおいては、可搬質量の使用方法によって、走行寿命が変化しますのでご注意ください。



Alteration 追加工

型式	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク	(E・H…etc.)
RSD306B －	C1 －	N －	3 －	200 －	S－MJ

Alterations	ハンディターミナル 標準仕様	ハンディターミナル デッドマンスイッチ付仕様	サポートソフト USB通信ケーブル付	サポートソフト RS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更	ロボット取付用 フート	ロボット取付用 フランジ
Code	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC	HP	VP
Spec.	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。	水平取付に使用するプレート2枚、ナット8個を付属します。仕様 P.395	垂直取付に使用するプレート1枚を付属します。仕様 P.395
¥/1Code	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500	2,800	2,800

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

単軸ロボット　クリーン仕様　RS1C　－ストレートタイプ－

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：吸引用エア継手が標準装備され、グリスは低発塵グリスを使用しています。

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.397

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	－	－	アルマイト

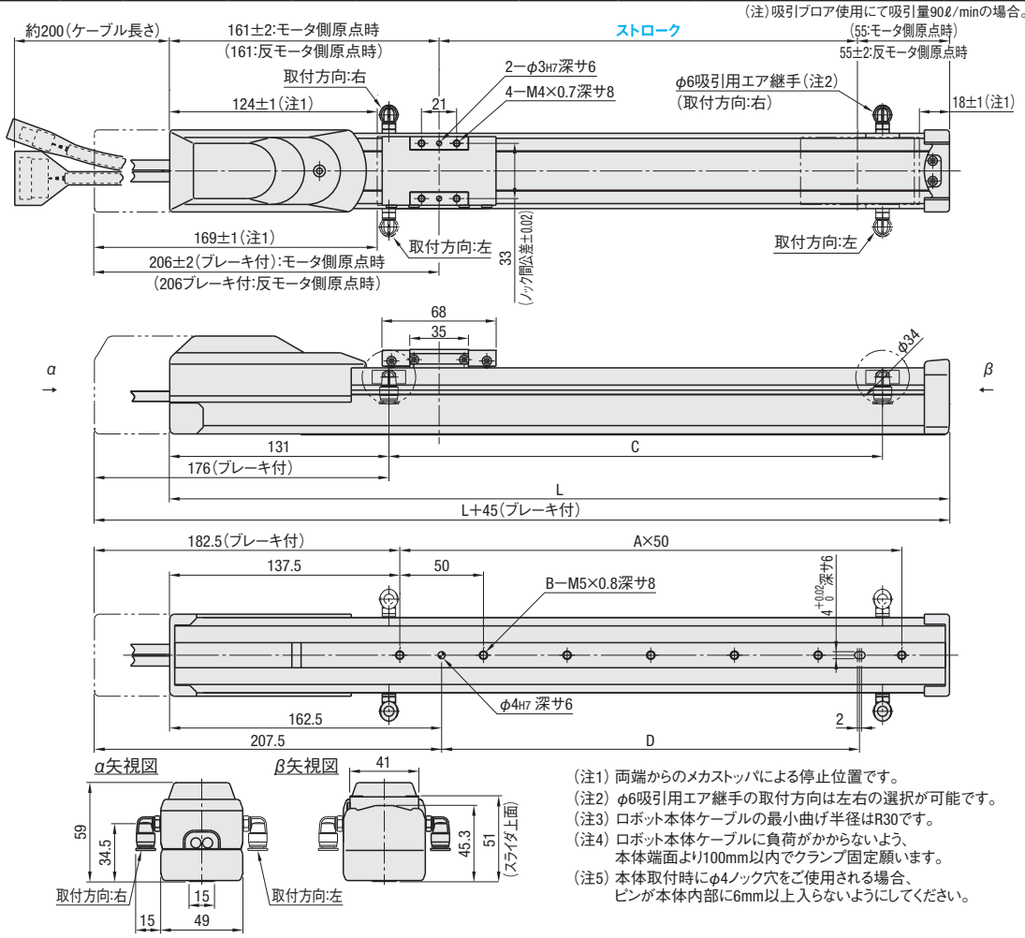
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ8 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0～40℃・35～85%RH (結露無きこと)

■ 基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最大押付力(N)	ストローク(mm)	最高速度(mm/sec)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数	クリーン度(注)	吸引量(ℓ/min)
RS1C	02	±0.02	6	4	150	50～400 (50ピッチ)	100	10,000km以上	DC24V ±10%	255点	CLASS10 (1cfあたり 0.1μmベース)	90
	06		4	2	90		300					
	12		2	1	45		600					

(注)吸引ブロア使用にて吸引量90ℓ/minの場合。



(注1) 両端からのメカストッパによる停止位置です。
(注2) φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。
(注3) ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
(注4) ロボット本体ケーブルに負荷がかからないよう、本体端面より100mm以内でクランプ固定願います。
(注5) 本体取付時にφ4ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に6mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
RS1C	L	266	316	366	416	466	516	566	616
	A	2	3	4	5	6	7	8	9
	B	3	4	5	6	7	8	9	10
	C	95	145	195	245	295	345	395	445
	D	50	100	150	200	250	300	350	400
	質量(kg)	1.5	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4

プレーキ付の質量は 0.2kg 重くなります。

型式			選択				
Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ(m)	ストローク(mm)
RS1C	02	無：無記入 有：B	右：R 左：L	C1 DC24V ±10%	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50～400 (指定50mm単位)
	06						
	12						

(1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。

Order 注文例

型式	継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク
RS1C02B	R	C1	N	3	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300	350	400
RS1C□□	61,300	62,200	63,000	64,000	64,900	65,800	66,700	67,500
RS1C□□B	74,800	75,700	76,500	77,500	78,400	79,300	80,200	81,000

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1～5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

■ケーブル価格

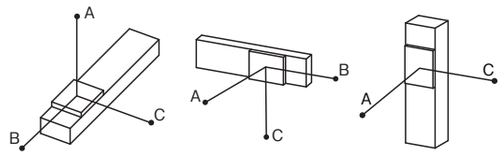
ケーブル長さ(m)	¥基準単価 1～5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります。
<例>注文型番がRS1C02－R－C1－N－3－400の場合
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＝合計購入価格
¥67,500　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥86,500

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
02	6kg	863	40	60
	4kg	869	61	92
06	4kg	567	56	84
	3kg	556	76	112
	2kg	687	116	169
12	2kg	667	107	152
	1kg	807	218	292

mm

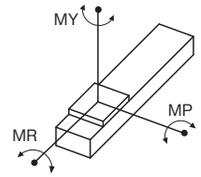
リード	質量	A	B	C
02	6kg	39	26	789
	4kg	72	48	829
06	4kg	63	43	507
	3kg	92	62	516
	2kg	149	102	656
12	2kg	133	93	611
	1kg	274	204	776

mm

リード	質量	A	C
02	4kg	53	53
	2kg	118	118
06	2kg	107	107
	1kg	223	223
12	1kg	204	204
	0.5kg	407	408

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

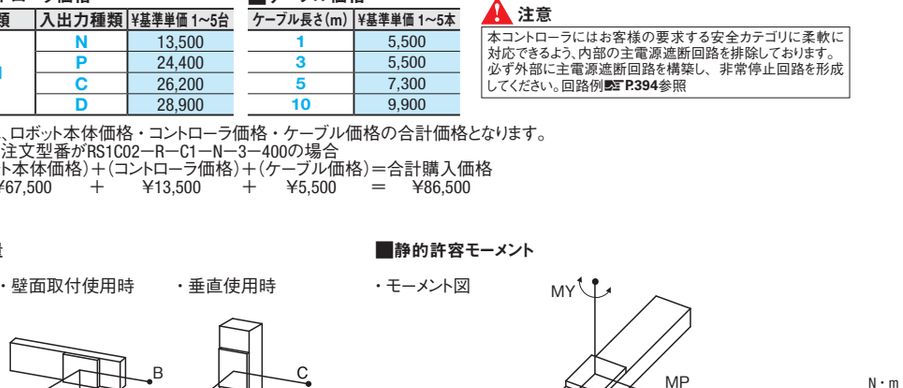
MY	MP	MR
16	19	17

Alteration 追加工

型式	継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク	(E・H…etc.)
RS1C02B	R	C1	N	3	400	E－H

<価格例>左記型番の価格です。
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＋
¥81,000　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＋
(原点位置変更価格)＋(ハンディターミナル標準仕様)＝合計購入価格
¥0　＋　¥34,300　＝　¥134,300

Alterations	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更
Code	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spec.	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500



オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

ミスミ FAメカ2010　商品・価格の最新情報あります！　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

単軸ロボット　クリーン仕様　RS2C　－ストレートタイプ－

特長：吸引用エア継手が標準装備され、グリスは低発塵グリスを使用しています。

RoHS

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.397

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	－	－	アルマイト

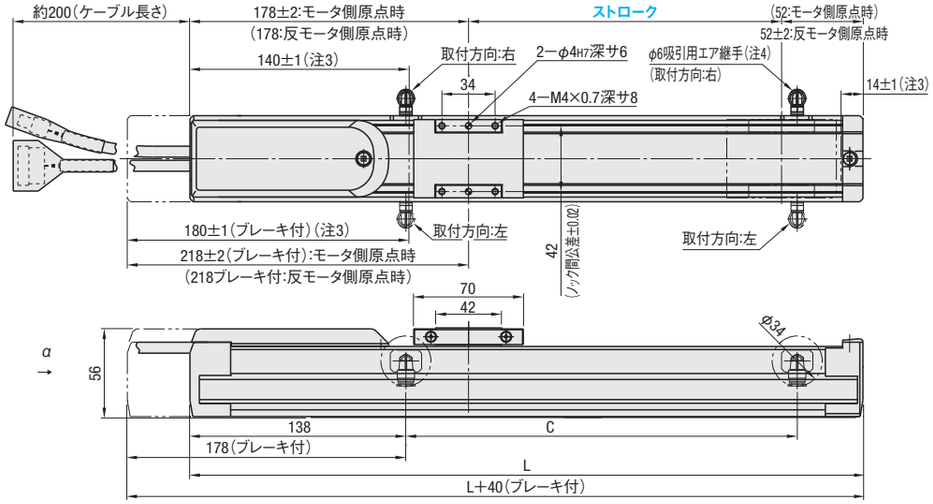
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12（C10転造）	ステッピング	レゾルバ（インクリメンタル）	0～40℃・35～85%RH（結露無きこと）

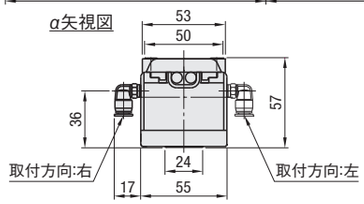
■ 基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード（mm）	繰返し位置決め精度（mm）	最大可搬質量（kg） 水平	垂直	最大押付力（N）	ストローク（mm）	最高速度（注1）（mm/sec）	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数	クリーン度（注2）	吸引量（ℓ/min）
RS2C	06	±0.02	10	2	90	50～800（50ピッチ）	300～190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点	CLASS10（1cfあたり 0.1μmベース）	90
	12		6	1	45		600～380					
	20		4	－	27		1000～633					

（注1）ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。（注2）吸引ブロア使用にて吸引量90ℓ/minの場合。



α矢視図



（注3）両端からのメカストッパによる停止位置です。
（注4）φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。
（注5）ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
（注6）ロボット本体ケーブルに負荷がかからないよう、本体端面より100mm以内でクランプ固定願います。
（注7）本体取付時にφ4ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に6mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2C	L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
	A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
	D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量（kg）	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5.0

ブレーキ付の質量は 0.2kg 重くなります。

型式 Type	リード（mm）	ブレーキ有無（1）	選択 継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ（m）	ストローク（mm）
RS2C	06	無：無記入 有：B	右：R 左：L	C1 DC24V ±10%	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10（耐屈曲ケーブル）	50～800（指定50mm単位）
	12						
	20						

（1）垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。（リード20のブレーキ有はご選定できません）

Order 注文例

型式	継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク
RS2C06B －	R －	C1 －	N －	3 －	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク（mm） 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2C□□	61,300	62,200	63,000	64,000	64,900	65,800	66,700	67,500	68,500	69,400	71,200	73,000	74,800	76,500	78,400	80,200
RS2C□□B	74,800	75,700	76,500	77,500	78,400	79,300	80,200	81,000	82,000	82,900	84,700	86,500	88,300	90,000	91,900	93,700

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1～5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

■ケーブル価格

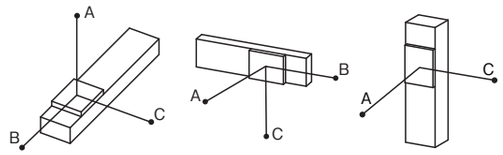
ケーブル長さ（m）	¥基準単価 1～5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります。
＜例＞注文型番がRS2C06－R－C1－N－3－400の場合
（ロボット本体価格）＋（コントローラ価格）＋（ケーブル価格）＝合計購入価格
¥67,500　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥86,500

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
06	10kg	344	29	62
	8kg	332	37	79
	4kg	503	78	165
12	6kg	335	47	95
	4kg	347	72	139
20	4kg	334	67	120
	2kg	413	139	218

mm

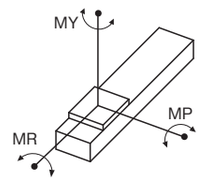
リード	質量	A	B	C
06	8kg	47	22	355
	6kg	76	35	377
	4kg	134	63	496
12	6kg	63	31	263
	4kg	109	57	300
20	4kg	92	51	265
	2kg	192	123	372

mm

リード	質量	A	C
06	2kg	148	148
	1kg	312	312
12	1kg	286	286
	0.5kg	578	579

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
25	33	30

■最高速度（mm/sec）

Type	リード（mm）	ストローク（mm） 50～600	650	700	750	800
RS2C	06	300	280	250	220	190
	12	600	560	500	440	380
	20	1000	933	833	733	633

Alteration 追加工

型式	継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク	（E・H…etc.）
RS2C06B －	R －	C1 －	N －	3 －	400 －	E－H

＜価格例＞左記型番の価格です。

（ロボット本体価格）	＋	（コントローラ価格）	＋	（ケーブル価格）	＋
¥81,000	＋	¥13,500	＋	¥5,500	＋
（原点位置変更価格）	＋	（ハンディターミナル標準仕様）	＝	合計購入価格	
¥0	＋	¥34,300	＝	¥134,300	

Alterations	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更
Code	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spec.	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

単軸ロボット　クリーン仕様　RS3C　－ストレートタイプ－

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

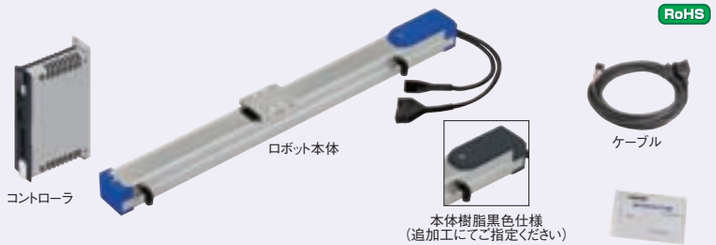
CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：吸引用エア継手が標準装備され、グリスは低発塵グリスを使用しています。

RoHS



コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.398

■構成品　ロボット本体/コントローラ/ケーブル

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	－	－	アルマイト

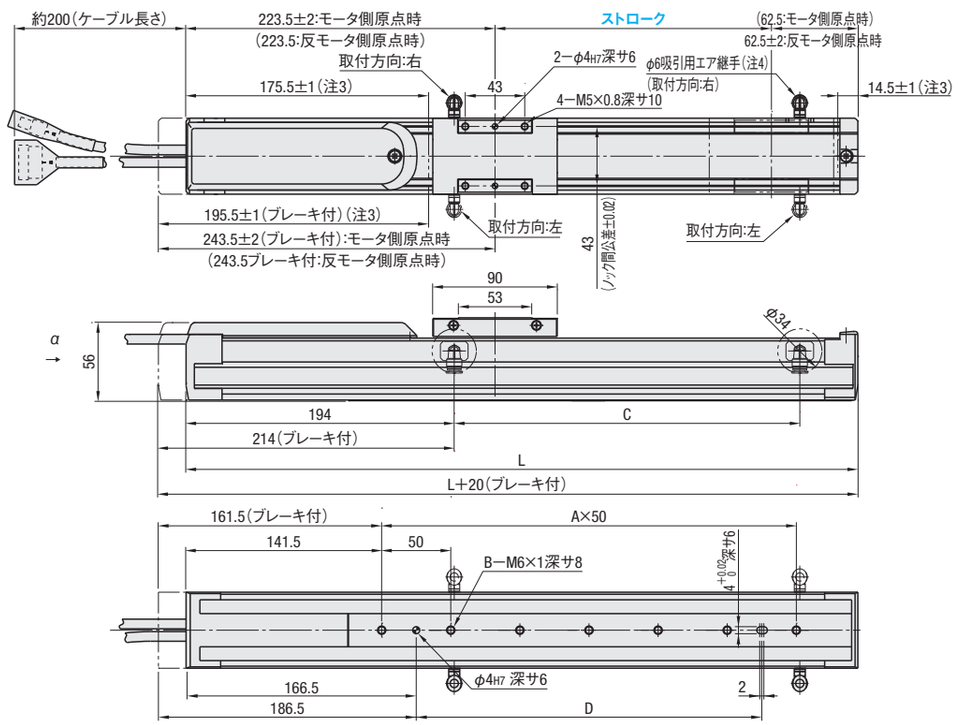
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0～40℃・35～85%RH (結露無きこと)

■ 基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	最大押付力(N)	ストローク(mm)	最高速度(注1)(mm/sec)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数	クリーン度(注2)	吸引量(ℓ/min)
RS3C	06	±0.02	12	4	120	50～800 (50ピッチ)	300～190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点	CLASS10 (1cfあたり 0.1μmベース)	90
	12		8	2	60		600～380					
	20		6	－	36		1000～633					

(注1)ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。(注2)吸引ブロア使用にて吸引量90ℓ/minの場合。



(注3) 両端からのメカストッパによる停止位置です。
(注4) φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。
(注5) ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
(注6) ロボット本体ケーブルに負荷がかからないよう、本体端面より100mm以内でクランプ固定願います。
(注7) 本体取付時にφ4ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に6mm以上入らないようにしてください。

■ 寸法・質量

Type	ストローク(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3C	L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
	A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
	D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量(kg)	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.4

プレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	選択 継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ(m)	ストローク(mm)
RS3C	06	無：無記入 有：B	右：R 左：L	C1 DC24V ±10%	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50～800 (指定50mm単位)
	12						
	20						

(1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。(リード20のブレーキ有はご選定できません)

Order 注文例

型式	継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク
RS3C06B －	R －	C1 －	N －	3 －	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク(mm) 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3C□□	69,400	70,300	71,200	72,000	73,000	73,900	74,800	75,700	76,500	77,500	78,400	79,300	81,000	82,900	84,700	86,500
RS3C□□B	82,900	83,800	84,700	85,500	86,500	87,400	88,300	89,200	90,000	91,000	91,900	92,800	94,500	96,400	98,200	100,000

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価 1～5台
C1	N	13,500
	P	24,400
	C	26,200
	D	28,900

■ケーブル価格

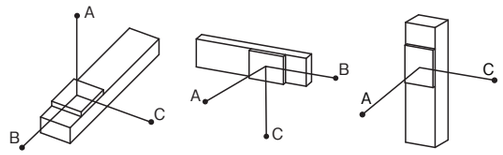
ケーブル長さ(m)	¥基準単価 1～5本
1	5,500
3	5,500
5	7,300
10	9,900

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格の合計価格となります。
<例>注文型番がRS3C06－R－C1－N－3－400の場合
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＝合計購入価格
¥75,700　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＝　¥94,700

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
06	12kg	465	39	64
	10kg	442	47	78
	8kg	480	61	100
	6kg	573	83	136
12	8kg	403	56	88
	6kg	399	76	118
	4kg	500	118	179
20	6kg	352	71	104
	4kg	366	109	148
	2kg	599	225	291

mm

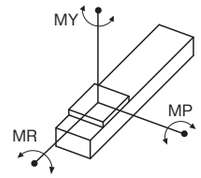
リード	質量	A	B	C
06	12kg	28	17	338
	10kg	43	26	355
	8kg	64	39	413
	6kg	101	62	519
12	8kg	55	34	305
	6kg	85	55	334
	4kg	146	96	449
20	6kg	71	49	262
	4kg	118	88	309
	2kg	262	203	554

mm

リード	質量	A	C
06	4kg	113	113
	2kg	244	245
12	2kg	224	224
	1kg	458	459

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
32	38	34

■最高速度(mm/sec)

Type	リード(mm)	ストローク(mm) 50～600	650	700	750	800
RS3C	06	300(250)	280(250)	250	220	190
	12	600(500)	560(500)	500	440	380
	20	1000	933	833	733	633

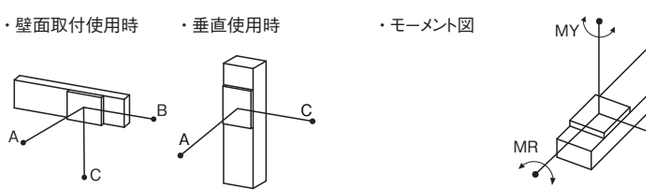
(　)の数値は垂直使用時の場合です。

Alteration 追加工

型式	継手取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク	(E・H…etc.)
RS3C06B －	R －	C1 －	N －	3 －	400 －	E－H

<価格例>左記型番の価格です。
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＋
¥89,200　＋　¥13,500　＋　¥5,500　＋
(原点位置変更価格)＋(ハンディターミナル標準仕様)＝合計購入価格
¥0　＋　¥34,300　＝　¥142,500

Alterations	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書	本体樹脂色変更
Code	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spec.	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版	ロボット樹脂色を黒色に変更します。
¥/1Code	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200	500



オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

ミスミ FAメカ2010　3クリックで見積・注文へ!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

単軸ロボット　クリーン仕様　RSH1C　－ストレートタイプ－

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE 対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：吸引用エア継手が標準装備され、グリスは低発塵グリスを使用しています。

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.399

■構成品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリ)/(ノイズフィルタ)

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/EXTコネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	アルマイト	－	アルマイト	アルマイト

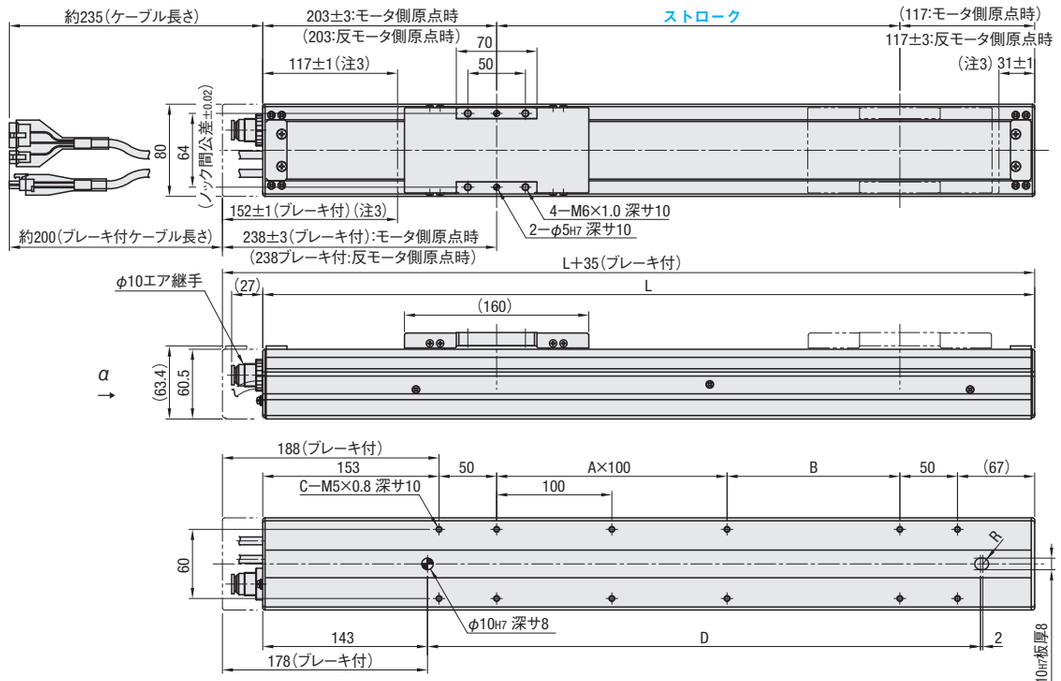
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0～40℃・35～85%RH (結露無きこと)

■ 基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	垂直	定格推力(N)	最高速度(注1)(mm/sec)	ストローク(mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数	クリーン度(注2)	吸引量(ℓ/min)
RSH1C	06	±0.02	40	8	283	360～180	150～800 (50ピッチ)	10,000km以上	単相AC 100～115V 200～230V ±10%	255点	CLASS10 (1cfあたり 0.1μmベース)	90
	12		20	4	141	720～360						
	20		12	－	84	1000～650						

(注1)ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。(注2)吸引ブロア使用にて吸引量90ℓ/minの場合。



(注3)両端からのメカストッパによる停止位置です。
(注4)ケーブルの最小曲げ半径はR50です。

■ 寸法・質量

Type	ストローク(mm)	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RSH1C	L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120
	A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
	C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
	D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
	質量(kg)	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3

プレーキ付の質量は 0.3kg 重くなります。

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	選択 コントローラ種類(2) 電源 / 仕様: アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	インクリメンタル仕様	入出力種類	ノイズフィルタ有無(3)	ケーブル 標準	耐屈曲	ストローク(mm)
RSH1C	06	無：無記入 有：B	AC100～115V	C21A	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	無：F0 有：F1 仕様 P.396	3.5m：3 5m：5 10m：10	3.5m：R3 5m：R5 10m：R10	150～800 (指定50mm単位)
	12		AC200～230V	C22A	C21B				
	20			C22A	C22B				

(1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。(リード20のブレーキ有はご選定できません)
(2)コントローラはそれぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリはRoHS指令対象外製品です。
(3)本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク
RSH1C06B －	C22A －	N －	F1 －	3 －	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク(mm) 150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800
RSH1C□□	148,500	151,800	154,900	158,000	161,200	164,300	167,500
RSH1C□□B	175,500	178,800	181,900	185,000	188,200	191,300	194,500

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

入出力＼種類	¥基準単価 1～5台 C21A/C22A アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	C21B/C22B インクリメンタル仕様
N	52,300	49,500
P	63,200	60,400
C	65,000	62,200
D	67,700	64,900

■ケーブル価格

ケーブル(標準)	¥基準単価 1～5本	ケーブル(耐屈曲)	¥基準単価 1～5本
3	8,200	R3	11,000
5	10,900	R5	14,500
10	18,200	R10	23,600

■ノイズフィルタ価格

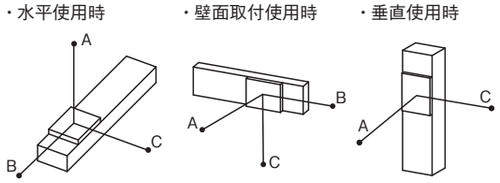
ノイズフィルタ有無	¥基準単価 1～5台
無：F0	0
有：F1	3,300

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります
<例>注文型番がRSH1C06－C22A－N－F1－3－400の場合
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＋(ノイズフィルタ価格)＝合計購入価格
¥154,900　＋　¥52,300　＋　¥8,200　＋　¥3,300　＝　¥218,700

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。
必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
06	40kg	168	7	20
	30kg	162	11	31
	20kg	225	20	54
	10kg	406	47	124
12	20kg	112	18	40
	15kg	144	26	41
	10kg	207	43	92
	5kg	364	92	192
20	12kg	115	31	57
	10kg	131	39	69
	5kg	245	85	146

mm

リード	質量	A	B	C
06	40kg	0	0	0
	30kg	0	0	0
	20kg	18	6	127
	10kg	87	33	353
12	20kg	7	4	32
	15kg	26	12	83
	10kg	62	29	158
	5kg	164	78	328
20	12kg	29	16	66
	10kg	42	24	88
	5kg	121	71	211

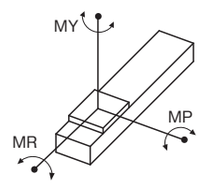
mm

リード	質量	A	C
06	8kg	34	40
	6kg	62	62
	4kg	106	96
	2kg	237	238
12	4kg	91	92
	3kg	130	132
	2kg	207	209
	1kg	440	442

オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
70	95	110

■最高速度(mm/sec)

Type	リード(mm)	ストローク(mm) 150～550	600	650	700	750	800
RSH1C	06	360	324	270	234	216	180
	12	720	648	540	468	432	360
	20	1000	1000	950	800	700	650

Alteration 追加工

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク	(E・H…etc.)
RSH1C06B －	C22A －	N －	F1 －	3 －	400 －	E－H

<価格例>左記型番の価格です。
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ノイズフィルタ価格)＋
¥181,900　＋　¥52,300　＋　¥3,300　＋
(ケーブル価格)＋(原点位置変更価格)＋(ハンディターミナル標準仕様)＝合計購入価格
¥8,200　＋　¥0　＋　¥34,300　＝　¥280,000

Alterations	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書
Code	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版
¥/1Code	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

規格追加 赤文字表示 単軸ロボット　クリーン仕様　RSH2C　－ストレートタイプ－

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：吸引用エアー継手が標準装備され、グリスは低発塵グリスを使用しています。

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.400

■構成品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリ)/(ノイズフィルタ)

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN、PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/EXTコネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	アルマイト	－	アルマイト	アルマイト

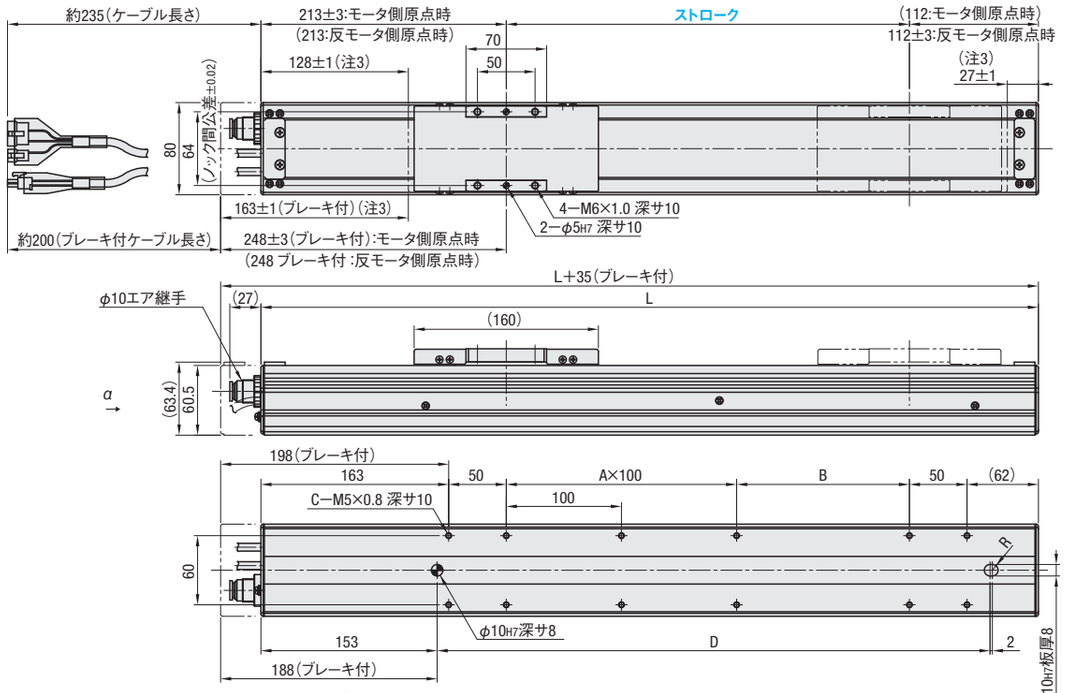
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ15 (C7転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0～40℃・35～85%RH (結露無きこと)

■ 基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	垂直	定格推力(N)	最高速度(注1)(mm/sec)	ストローク(mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数	クリーン度(注2)	吸引量(ℓ/min)
RSH2C	05	±0.01	50	16	339	300～120	150～1050 (50ピッチ)	10,000km以上	単相AC 100～115V 200～230V ±10%	255点	CLASS10 (1cfあたり 0.1μmベース)	90
	10		40	8	169	600～240						
	20		20	4	84	1000～500						

(注1)ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。(注2)吸引ブロア使用にて吸引量90ℓ/minの場合。



(注3)両端からのメカストッパによる停止位置です。
(注4)ケーブルの最小曲げ半径はR50です。

■ 寸法・質量

Type	ストローク(mm)	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH2C	L	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375
	A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
	B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
	C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
	D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180
	質量(kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5

ブレーキ付の質量は 0.3kg 重くなります。

型式 Type	リード(mm)	ブレーキ有無	選択 コントローラ種類		入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク(mm)
			仕様/電源	アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付) / インクリメンタル仕様				
RSH2C	05	無：無記入 有：B	AC100～115V	C21A / C21B	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	無：F0 有：F1 仕様 P.396	標準 3.5m：3 5m：5 10m：10 / 耐屈曲 3.5m：R3 5m：R5 10m：R10	150～1050 (指定50mm単位)
	10		AC200～230V	C22A / C22B				
	20							

(1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。
(2)コントローラはそれぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリはRoHS指令対象外製品です。
(3)本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク
RSH2C05B －	C22A －	N －	F1 －	3 －	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク(mm) 150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050
RSH2C□□	180,000	184,500	189,000	193,500	198,000	202,500	207,000	211,500	216,000	220,500
RSH2C□□B	207,000	211,500	216,000	220,500	225,000	229,500	234,000	238,500	243,000	247,500

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類 / 入出力	¥基準単価 1～5台 C21A/C22A アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	C21B/C22B インクリメンタル仕様
N	52,300	49,500
P	63,200	60,400
C	65,000	62,200
D	67,700	64,900

■ケーブル価格

ケーブル(標準)	¥基準単価 1～5本	ケーブル(耐屈曲)	¥基準単価 1～5本
3	8,200	R3	11,000
5	10,900	R5	14,500
10	18,200	R10	23,600

■ノイズフィルタ価格

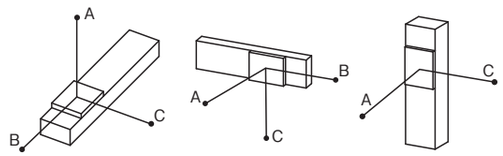
ノイズフィルタ有無	¥基準単価 1～5台
無：F0	0
有：F1	3,300

価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタの合計価格となります
<例>注文型番がRSH2C05－C22A－N－F1－3－400の場合
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＋(ノイズフィルタ価格)＝合計購入価格
¥189,000 ＋ ¥52,300 ＋ ¥8,200 ＋ ¥3,300 ＝ ¥252,800

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。
必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

■許容オーバーハング量

・水平使用時　・壁面取付使用時　・垂直使用時



mm

リード	質量	A	B	C
05	50kg	33	6	18
	40kg	96	10	28
	30kg	188	16	43
	20kg	256	29	76
10	40kg	69	8	18
	30kg	90	14	31
	20kg	127	25	55
	10kg	251	61	130
20	20kg	95	22	41
	15kg	100	33	56
	10kg	149	55	89
	5kg	259	122	179

mm

リード	質量	A	B	C
05	50kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	30kg	0	0	0
	20kg	24	9	152
10	40kg	0	0	0
	30kg	0	0	0
	20kg	10	4	37
	10kg	87	41	197
20	20kg	0	0	0
	15kg	17	10	39
	10kg	53	32	97
	5kg	147	100	220

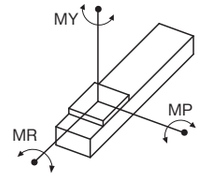
mm

リード	質量	A	C
05	16kg	9	9
	15kg	12	12
	10kg	37	38
	5kg	113	114
10	8kg	47	49
	6kg	75	77
	4kg	131	133
	2kg	300	302
20	4kg	111	115
	2kg	255	260

オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
70	95	110

■最高速度(mm/sec)

Type	リード(mm)	ストローク(mm) 150～650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH2C	05	300	255	225	195	180	165	150	135	120
	10	600	510	450	390	360	330	300	270	240
	20	1000	1000	900	800	700	650	600	550	500

Alteration 追加工

型式	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有無	ケーブル	ストローク	(E・H…etc.)
RSH2C05B －	C22A －	N －	F1 －	3 －	400 －	E － H

<価格例>左記型番の価格です。
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ノイズフィルタ価格)＋
¥216,000 ＋ ¥52,300 ＋ ¥3,300 ＋
(ケーブル価格)＋(原点位置変更価格)＋(ハンディターミナル標準仕様)＝合計購入価格
¥8,200 ＋ ¥0 ＋ ¥34,300 ＝ ¥314,100

Alterations	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトRS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書
Code	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版
¥/1Code	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

SINGLE AXIS ROBOT CLEAN ROOM CLASS RSH3C -STRAIGHT TYPE-

単軸ロボット　クリーン仕様　RSH3C　－ストレートタイプ－

RS SINGLE AXIS ROBOT

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：吸引用エアー継手が標準装備され、グリスは低発塵グリスを使用しています。

コントローラ仕様 P.393　サイクルタイム線図 P.400

■構成品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリ)/(ノイズフィルタ)

■付属品

	コントローラ 入出力仕様		
A付属品	NPN，PNP	CC－Link	DeviceNet
	取扱説明CD－ROM/電源コネクタ/EXTコネクタ/ダミーコネクタ		
	－	CC－Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ

■ロボット材質/表面処理

構成部品	ベースフレーム	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
M材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
S表面処理	アルマイト	－	アルマイト	アルマイト

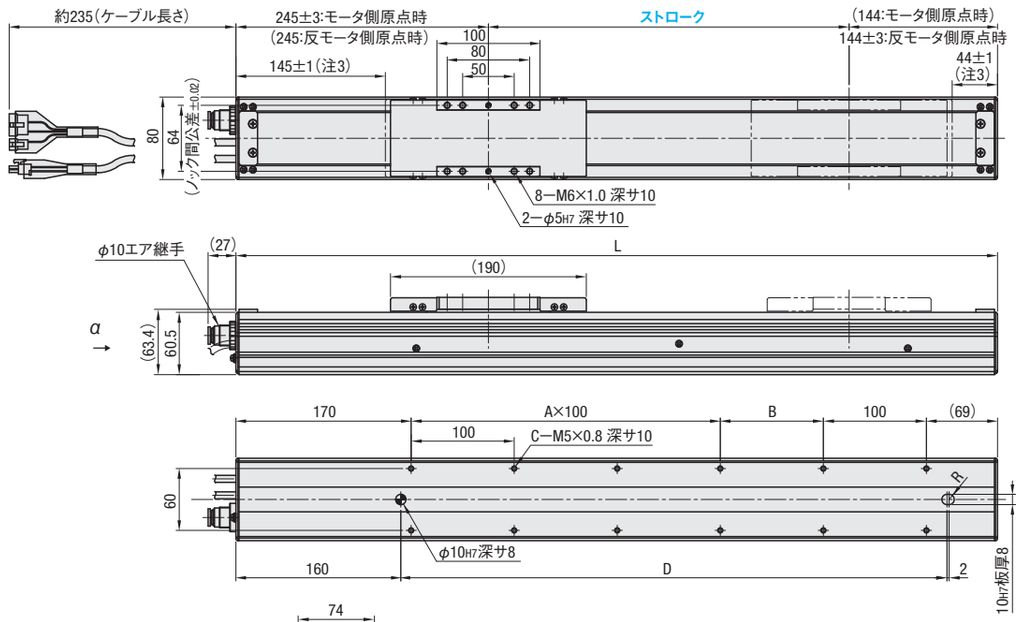
■一般仕様

ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ15 (C7転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0～40℃・35～85%RH (結露無きこと)

■ 基本仕様　用語説明 P.396

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	定格推力(N)	最高速度(注1)(mm/sec)	ストローク(mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数	クリーン度(注2)	吸引量(ℓ/min)
RSH3C	05	±0.01	80	339	300～105	150～1050 (50ピッチ)	10,000km以上	100～115V 200～230V ±10%	255点	CLASS10 (1cfあたり 0.1μmベース)	90
	10		60	169	600～210						
	20		30	84	1000～450						

(注1)ストロークにより最高速度は変わります。右ページの最高速度表を参照ください。(注2)吸引ブロア使用にて吸引量90ℓ/minの場合。



α矢視図

※推奨板ナット:M3(6×6×t1.6)
E部:T溝詳細図

(注3)両端からのメカストッパによる停止位置です。
(注4)ケーブルの最小曲げ半径はR50です。

■ 寸法・質量

Type	ストローク(mm)	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH3C	L	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439
	A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
	B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
	C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
	D	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
	質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3

型式			選択				
Type	リード(mm)	ブレーキ有無(1)	コントローラ種類(2)	入出力種類	ノイズフィルタ有無(3)	ケーブル	ストローク(mm)
RSH3C	05	無：無記入 有：B	仕様/電源: アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付) / インクリメンタル仕様; AC100～115V: C21A / C21B; AC200～230V: C22A / C22B	NPN：N PNP：P CC－Link：C DeviceNet：D	無：F0 有：F1 仕様 P.396	標準: 3.5m：3, 5m：5, 10m：10; 耐屈曲: 3.5m：R3, 5m：R5, 10m：R10	150～1050 (指定50mm単位)
	10						
	20						

(1)コントローラはそれぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリはRoHS指令対象外製品です。
(2)本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例

型式	－	コントローラ種類	－	入出力種類	－	ノイズフィルタ有無	－	ケーブル	－	ストローク
RSH3C05	－	C22A	－	N	－	F1	－	3	－	400

Delivery 出荷日　5 日目発送

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1～5台 ストローク(mm) 150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050
RSH3C□□	198,000	202,500	207,000	211,500	216,000	220,500	225,000	229,500	234,000	238,500

表示数量超えは納期お見積り

■コントローラ価格

種類 / 入出力	¥基準単価 1～5台 C21A/C22A アブソリュート仕様(データ保存用バッテリ付)	C21B/C22B インクリメンタル仕様
N	52,300	49,500
P	63,200	60,400
C	65,000	62,200
D	67,700	64,900

■ケーブル価格

ケーブル(標準)	¥基準単価 1～5本	ケーブル(耐屈曲)	¥基準単価 1～5本
3	8,200	R3	11,000
5	10,900	R5	14,500
10	18,200	R10	23,600

■ノイズフィルタ価格

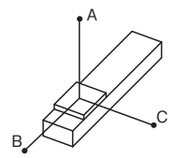
ノイズフィルタ有無	¥基準単価 1～5台
無：F0	0
有：F1	3,300

注意
本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう、内部の主電源遮断回路を排除しております。
必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例 P.394参照

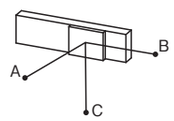
価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります
<例>注文型番がRSH3C－C22A－N－F1－3－400の場合
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ケーブル価格)＋(ノイズフィルタ価格)＝合計購入価格
¥207,000 ＋ ¥52,300 ＋ ¥8,200 ＋ ¥3,300 ＝ ¥270,800

■許容オーバーハング量

・水平使用時



・壁面取付使用時



mm

リード	質量	A	B	C
05	80kg	594	20	17
	60kg	707	34	29
	40kg	844	63	54
	20kg	1087	148	127
10	60kg	375	30	25
	40kg	472	57	47
	20kg	622	137	111
20	30kg	338	76	57
	20kg	401	125	92
	10kg	687	274	200

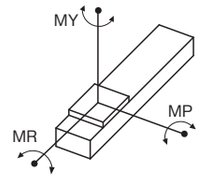
mm

リード	質量	A	B	C
05	80kg	0	0	0
	60kg	0	0	0
	40kg	15	18	505
	20kg	89	104	974
10	60kg	0	0	0
	40kg	8	11	196
	20kg	74	90	517
20	30kg	20	27	182
	20kg	56	76	302
	10kg	163	225	617

オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。

■静的許容モーメント

・モーメント図



N・m

MY	MP	MR
128	163	143

■最高速度(mm/sec)

Type	リード(mm)	ストローク(mm) 150～600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH3C	05	300	264	225	195	180	165	150	135	120	105
	10	600	528	450	390	360	330	300	270	240	210
	20	1000	1000	900	800	700	650	600	550	500	450

Alteration 追加工

型式	－	コントローラ種類	－	入出力種類	－	ノイズフィルタ有無	－	ケーブル	－	ストローク	－	(E・H…etc.)
RSH3C05	－	C22A	－	N	－	F1	－	3	－	400	－	E－H

<価格例>左記型番の価格です。
(ロボット本体価格)＋(コントローラ価格)＋(ノイズフィルタ価格)＋
¥207,000 ＋ ¥52,300 ＋ ¥3,300 ＋
(ケーブル価格)＋(原点位置変更価格)＋(ハンディターミナル標準仕様)＝合計購入価格
¥8,200 ＋ ¥0 ＋ ¥34,300 ＝ ¥305,100

Alterations	原点位置変更	ハンディターミナル 標準仕様	ハンディターミナル デッドマンスイッチ付仕様	サポートソフト USB通信ケーブル付	サポートソフト RS232C通信ケーブル付	I/Oケーブル	ロボット本体用取扱説明書	コントローラ用取扱説明書
Code	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P.359・395	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P.359・395	サポートソフトRS232C通信ケーブル付を付属します。仕様 P.395	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様 P.360・395	ロボット本体用取扱説明書を付属します。MJ：日本語版 ME：英語版	コントローラ用取扱説明書を付属します。KJ：日本語版 KE：英語版
¥/1Code	無料	34,300	56,800	17,700	14,000	1,900	1,200	1,200

オプション品を単品にてご購入の場合は、P.395をご参照ください。

ミスミ FAメカ2010　かんたん型番チェックは…　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

単軸ロボットコントローラ　ー仕様ー

専用サイト　http://fa.misumi.jp/rs/
便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE対応

CEマーキング注意事項参照 P.396

コンパクト・高性能なミスミ単軸ロボットコントローラ　＊ロボットに標準で付属されます。メンテナンス等、単体で必要な場合にご選定ください。

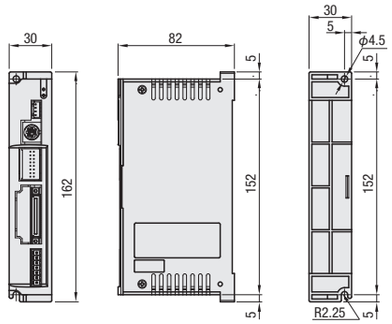
型式	仕様	制御対象ロボット	入力電源
EXRS−C1	インクリメンタル仕様	RS1/2/3 RS1C/2C/3C RSD1/2/3 RSDG1/2/3	DC24V±10% 3A

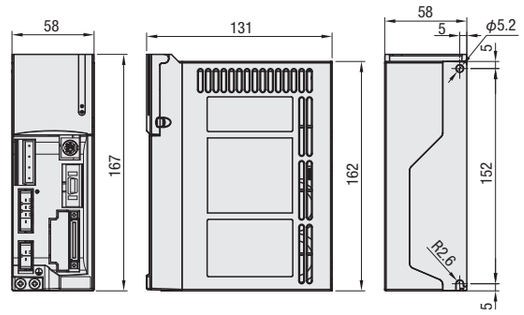
型式	仕様	制御対象ロボット	入力電源
EXRS−C21A	アブソリュート仕様（データ保存用バッテリ付）	RSH1/2/3 RSH1C/2C/3C	単相AC100～115V±10%
EXRS−C22A			単相AC200～230V±10%
EXRS−C21B	インクリメンタル仕様		単相AC100～115V±10%
EXRS−C22B			単相AC200～230V±10%

それぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。

各部名称

各部名称





型式	入出力種類	¥基準単価 1台	¥スライド単価 2, 3台	¥スライド単価 4, 5台
EXRS−C1	NPN：N	14,500	14,100	13,900
	PNP：P	25,400	25,000	24,800
	CC−Link：C	27,100	26,800	26,500
	DeviceNet：D	29,900	29,500	29,300

表示数量超えは納期お見積り

型式	入出力種類	¥基準単価 1台	¥スライド単価 2, 3台	¥スライド単価 4, 5台
EXRS−C21A/C22A アブソリュート仕様（データ保存用バッテリ付）	NPN：N	53,300	52,900	52,600
	PNP：P	64,100	63,800	63,500
	CC−Link：C	65,900	65,500	65,300
	DeviceNet：D	68,600	68,300	68,000
EXRS−C21B/C22B インクリメンタル仕様	NPN：N	50,500	50,100	49,900
	PNP：P	61,400	61,000	60,800
	CC−Link：C	63,100	62,800	62,500
	DeviceNet：D	65,900	65,500	65,300

表示数量超えは納期お見積り

■基本仕様

型式	EXRS−C1	EXRS−C21A/B　EXRS−C22A/B
制御軸数	1軸	
制御対象ロボット	RS1/2/3/1C/2C/3C　RSD1/2/3　RSDG1/2/3	RSH1/2/3/1C/2C/3C
外形寸法	30mm（W）×162mm（H）×80mm（D）	58mm（W）×162mm（H）×131mm（D）
本体質量	約200g	約1.1kg
入力電源電圧	DC24V±10% 3A	EXRS−C21A/B：単相AC100～115V±10% EXRS−C22A/B：単相AC200～230V ±10%
電源容量	70VA	400VA
位置検出方式	レゾルバ	多回転アブソリュート機能付きレゾルバ
分解能	20480P/rev	16384P/rev
制御方式	クローズドループベクトル制御方式	
絶縁耐圧	DC500V 1MΩ以上	
メモリ容量	ポイント（255点）、パラメータ、アラーム履歴（50個）	
保護機能	過負荷エラー、過電圧エラー、温度エラー、パワーモジュールエラー、位置偏差過大エラー	
使用温度/保存温度	0～40℃/−10～65℃	
使用湿度	35～85%RH（結露なきこと）	
雰囲気	直射日光の当たらない屋内。腐食・可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと	
耐振動	XYZ各方向 10～57Hz 片振幅0.075mm 57～150Hz 9.8m/s²	

Order 注文例

型式	−	入出力種類
EXRS−C1	−	N

Delivery 出荷日　5 日目発送

■EXTコネクタ信号表

ピン番号	信号名称	内容
1	＋24V	メカブレーキ用電源入力
2	0V	（お客様ご用意）
3	ES＋	非常停止入力用内部電源
4	ES1	非常停止接点1
5	ES2	非常停止接点2
6	ES−	非常停止レディ信号（開放：非常停止）
7	MPRDY1	主電源入力準備完了出力接点
8	MPRDY2	（DC24Vトランジスタ出力）

■I/Oコネクタ信号表（NPN/PNP仕様）

ピン番号	信号名称	ピン番号	信号名称	ピン番号	信号名称	ピン番号	信号名称
A1	＋COM	A11	PIN6	B1	POUT0	B11	OUT2
A2	＋COM	A12	PIN7	B2	POUT1	B12	OUT3
A3	（NC）	A13	JOG＋	B3	POUT2	B13	BUSY
A4	（NC）	A14	JOG−	B4	POUT3	B14	END
A5	PIN0	A15	MANUAL	B5	POUT4	B15	/ALM
A6	PIN1	A16	ORG	B6	POUT5	B16	SRV−S
A7	PIN2	A17	/LOCK	B7	POUT6	B17	（NC）
A8	PIN3	A18	START|TEACH	B8	POUT7	B18	（NC）
A9	PIN4	A19	RESET	B9	OUT0	B19	−COM
A10	PIN5	A20	SERVO	B10	OUT1	B20	−COM

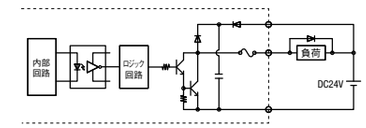
■信号機能説明

種類	信号名称	意味	内容
入力	PIN0～7	ポイント番号選択 0～7	・位置決め運転を行うポイント番号の指定 ・現在位置教示用のポイント番号の指定（手動モード時）
	JOG＋	ジョグ移動（＋）	ON中、＋方向のジョグ移動（手動モード時）
	JOG−	ジョグ移動（−）	ON中、−方向のジョグ移動（手動モード時）
	MANUAL	手動モード	ON：手動モード
	ORG	原点復帰	原点復帰開始
	/LOCK	インターロック	ON：移動可能、OFF：移動不可、移動中のOFFは減速停止
	START	スタート	ポイント番号指定の位置決め運転開始
	TEACH	現在位置教示	指定ポイント番号への現在位置データ教示（手動モード時）
	RESET	リセット	・アラームリセット ・ポイント番号出力リセット ・相対位置決め運転の残移動量クリア
	SERVO	サーボ ON	ON：サーボオン、OFF：サーボオフ
出力	POUT0～7	ポイント番号出力 0～7	・位置決め運転で動作するポイント番号の出力 ・アラーム発生時のアラーム番号出力
	OUT0	制御出力 0	パラメータにより以下出力から割付 ・ゾーン出力・個別ゾーン出力・手動モード状態 ・原点復帰完了状態・押付状態・警告出力 ・位置近傍出力・移動中出力
	OUT1	制御出力 1	
	OUT2	制御出力 2	
	OUT3	制御出力 3	
	ZONE	ゾーン出力	パラメータで設定したゾーン内にロボットが入るとON出力
	PZONE	個別ゾーン出力	各ポイントにて指定したゾーン内に入るとON出力
	MANU−S	手動モード状態	手動モード時ON
	ORG−S	原点復帰完了状態	原点復帰完了でONを出力
	TLM−S	押付状態	押付運転における押付中にON
	/WARN	警告出力	警告発生時にON
	NEAR	位置近傍出力	位置決め運転完了の近傍にてON出力
	MOVE	移動中	移動中にON
	BUSY	運転実行中	運転中にONを出力
	END	運転完了	運転結果を出力 正常停止でON
	/ALM	アラーム	正常時ON、アラーム発生時OFFを出力
	SRV−S	サーボ状態	サーボオン時ONを出力

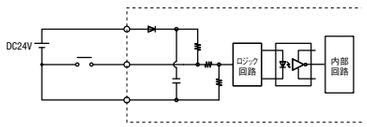
入出力回路

NPN仕様

■出力部

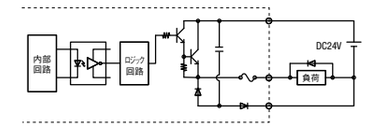


■入力部

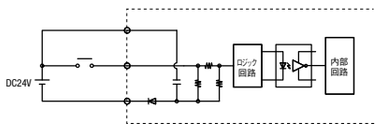


PNP仕様

■出力部



■入力部



入出力仕様

上位制御装置の仕様に合わせて5種類より選択が可能です。

種類	説明
NPN	入力16点 DC24V±10% 4mA/1点 プラスコモン 出力16点 DC24V±10% 50mA/1点 トータル0.4A以下/8点 シンクタイプ
PNP	入力16点 DC24V±10% 4mA/1点 マイナスコモン 出力16点 DC24V±10% 50mA/1点 トータル0.4A以下/8点 ソースタイプ
CC−Link	CC−Link Ver.1.10対応 リモートデバイス局（1局）
DeviceNet	DeviceNet スレーブ1 ノード

通信仕様

■CC−Linkネットワークボード仕様

項目	CC−Linkネットワーク仕様				
通信規格	CC−Link V1.10				
局種	リモートデバイス局				
占有局数	1局				
局番設定	1～64（最大42台）				
通信速度設定	156Kbps	625Kbps	2.5Mbps	5Mbps	10Mbps
総延長距離	1200m	900m	400m	160m	100m
モニタ用LED	RUN, ERR, SD, RD				

■DeviceNetネットワークボード仕様

項目	DeviceNetネットワーク仕様		
適合DeviceNet仕様	Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0		
デバイスタイプ	Generic Device		
MAC ID設定	0～63		
通信速度設定	125kpbs	250kbps	500kbps
総延長距離	500m	250m	100m
モニタ用LED	Module，Network		

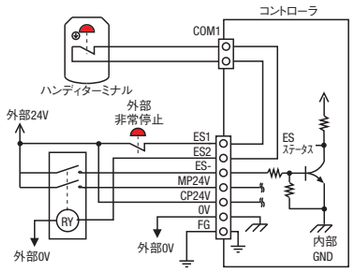
■RS232C通信仕様

項目	仕様
伝送速度	38400bps
データビット長	8ビット
ストップビット長	1ビット
パリティ	奇数
制御方式	なし
通信方式	全二重通信
同期方式	調歩同期方式

主電源遮断回路例

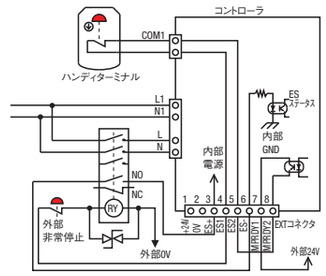
非常停止にて主電源を遮断するために必ず必要な回路例です。

■コントローラ EXRS-C1用回路例　対応ロボット：RS1/2/3（P.363～368）RSD1/2/3（P.375～380）RS1C/2C/3C（P.381～386）RSDG1/2/3（P.375～380）



ハンディターミナル デッドマンスイッチ有仕様の場合の回路例は、取扱説明書をご参照ください。

■コントローラ EXRS-C21/22用回路例　対応ロボット：RSH1/2/3（P.369～374）RSH1C/2C/3C（P.387～392）



ハンディターミナル デッドマンスイッチ有仕様の場合の回路例は、取扱説明書をご参照ください。

※注意　本コントローラには、お客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるよう内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。

単軸ロボットコントローラ　ー仕様ー/オプション

プライスダウン 20%
:値下げ価格

下記のURLにて、便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。
http://fa.misumi.jp/rs/

オプション

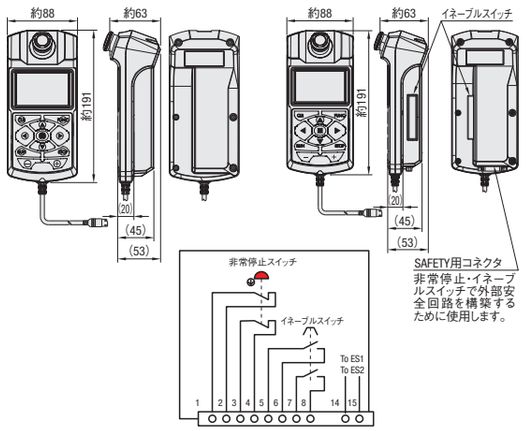
■ハンディターミナル

RoHS

型式	EXRS−H1	EXRS−HD1
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
デッドマンスイッチ	無	有 (3ポジションイネーブルスイッチ)
使用温度	0℃～40℃	
使用湿度	35%～85%RH(結露無きこと)	
本体質量	約450g	
ケーブル長	3.5m	
対応コントローラ	EXRS−C1/C21/C22	

型式	¥基準単価	¥スライド単価	
	1台	2 ,3台	4, 5台
EXRS−H1	35,300	34,900	34,600
EXRS−HD1	57,800	57,400	57,100

EXRS−H1　　EXRS−HD1



SAFETY用コネクタ
非常停止・イネーブルスイッチで外部安全回路を構築するために使用します。

ロボットの可動エリア内にてハンディターミナルを使用する場合は、EXRS-HD1を使用し、外部に安全回路を構築してください。

■サポートソフト(USB通信ケーブル付/RS232C通信ケーブル付)

型式	通信ケーブル長	対応コントローラ	¥基準単価	¥スライド単価	
			1コ	2, 3コ	4, 5コ
EXRS−ST1	5m	EXRS−C1/C21/C22	18,700	18,300	18,100
EXRS−ST2			15,800	15,400	15,200

RoHS

EXRS−ST1　　EXRS−ST2

USB通信ケーブル　　RS232C通信ケーブル

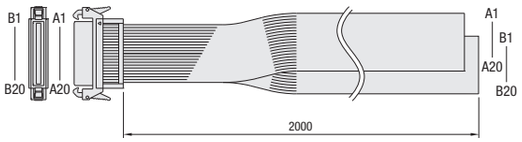
＊ケーブルはコントローラ/パソコン間の通信用です。＊USBドライバがサポートソフトに含まれます。

■I/Oケーブル

RoHS

型式	EXRS−CB1
ケーブル長	2m
対応コントローラ	EXRS−C1/C21/C22

型式	¥基準単価	¥スライド単価	
	1本	2, 3本	4, 5本
EXRS−CB1	3,500	3,100	2,800



ピン番号	信号	ケーブル色	ピン番号	信号	ケーブル色	ピン番号	信号	ケーブル色	ピン番号	信号	ケーブル色
A1	+COM	BR	A11	PIN6	BR	B1	POUT0	BR	B11	OUT2	BR
A2	+COM	R	A12	PIN7	R	B2	POUT1	R	B12	OUT3	R
A3	(NC)	OR	A13	JOG+	OR	B3	POUT2	OR	B13	BUSY	OR
A4	(NC)	Y	A14	JOG−	Y	B4	POUT3	Y	B14	END	Y
A5	PIN0	G	A15	MANUAL	G	B5	POUT4	G	B15	/ALM	G
A6	PIN1	BL	A16	ORG	BL	B6	POUT5	BL	B16	SRV−S	BL
A7	PIN2	V	A17	/LOCK	V	B7	POUT6	V	B17	(NC)	V
A8	PIN3	GY	A18	START / TEACH	GY	B8	POUT7	GY	B18	(NC)	GY
A9	PIN4	W	A19	RESET	W	B9	OUT0	W	B19	−COM	W
A10	PIN5	BL	A20	SERVO	BL	B10	OUT1	BL	B20	−COM	BL

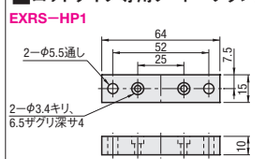
＊外部機器接続側は切り放しです。

■取扱説明書

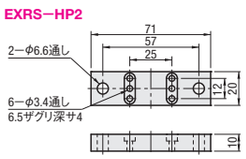
型式	言語	種類	対象型式	¥基準単価	¥スライド単価	
				1冊	2, 3冊	4, 5冊
EXRS−MJ1	日本語	ロボット本体用	RS1/2/3 RSD 1/2/3 RSDG 1/2/3	2,600	2,200	1,800
EXRS−MJ2			RSH1/2/3			
EXRS−MJ3		ロボット本体用(クリーン仕様)	RS1C/2C/3C			
EXRS−MJ4			RSH1C/2C/3C			
EXRS−KJ1		コントローラ用	EXRS−C1			
EXRS−KJ2			EXRS−C21/C22			
EXRS−ME1	英語	ロボット本体用	RS1/2/3 RSD1/2/3 RSDG1/2/3			
EXRS−ME2			RSH1/2/3			
EXRS−ME3		ロボット本体用(クリーン仕様)	RS1C/2C/3C			
EXRS−ME4			RSH1C/2C/3C			
EXRS−KE1		コントローラ用	EXRS−C1			
EXRS−KE2			EXRS−C21/C22			

■ロッドタイプ専用フート・フランジ

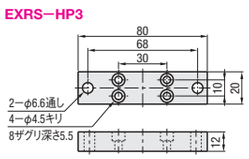
EXRS−HP1



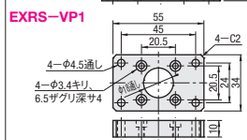
EXRS−HP2



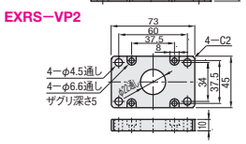
EXRS−HP3



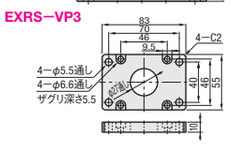
EXRS−VP1



EXRS−VP2



EXRS−VP3



型式	対象型式	仕様	構成部品(1セット)
EXRS−HP1	RSD1 RSDG1	フート	取付プレート 2枚
EXRS−VP1	RSD1	フランジ	取付プレート 1枚
EXRS−HP2	RSD2 RSDG2	フート	取付プレート 2枚 四角ナット 12個
EXRS−VP2	RSD2	フランジ	取付プレート 1枚
EXRS−HP3	RSD3 RSDG3	フート	取付プレート 2枚 四角ナット 8個
EXRS−VP3	RSD3	フランジ	取付プレート 1枚

型式	¥基準単価		
	1セット	2セット	3セット
EXRS−HP1	2,900	2,600	2,400
EXRS−VP1	2,900	2,600	2,400
EXRS−HP2	3,500	3,200	3,000
EXRS−VP2	2,900	2,600	2,400
EXRS−HP3	3,500	3,200	3,000
EXRS−VP3	3,500	3,200	3,000

Order 注文例　型式 EXRS−H1　　表示数量超えは納期お見積り　　Delivery 出荷日　5 日目発送

メンテナンス品

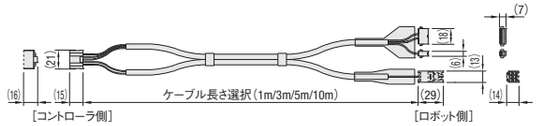
メンテナンス品

■動力・信号一体型ケーブル(耐屈曲)

(コントローラEXRS-C1←→ロボットRS1/2/3/1C/2C/3C用)
(コントローラEXRS-C1←→ロボットRSD1/2/3、RSDG1/2/3)

RoHS

型式	ケーブル長さ(m)	¥基準単価	¥スライド単価	
		1本	2, 3本	4, 5本
EXRS−CT1	1	6,500	6,100	5,900
	3	6,500	6,100	5,900
	5	8,300	7,900	7,600
	10	10,900	10,500	10,200



■データ保存用バッテリ

型式	¥基準単価	¥スライド単価	
	1コ	2, 3コ	4, 5コ
EXRS−BA1	4,000	3,500	3,200

＊アブソリュートデータ保存用バッテリです。
(対応コントローラEXRS-C21/C22)
＊アブソリュート仕様コントローラを選定された場合に標準で付属されます。1年を目安に交換してください。
＊本製品は、RoHS指令対象外製品です。

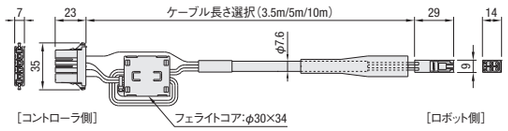
■動力ケーブル/信号ケーブル

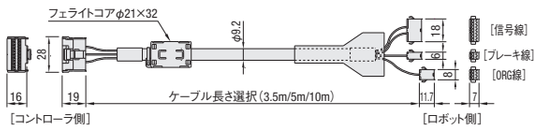
(コントローラEXRS-C21/C22←→ロボットRSH1/2/3/1C/2C/3C用)

RoHS

動力ケーブル　　信号ケーブル

型式	種類	ケーブル長さ	¥基準単価	¥スライド単価	
			1本	2, 3本	4, 5本
EXRS−CM1	動力	3.5m : 3	4,600	4,300	4,000
		5m : 5	5,500	5,100	4,900
		10m : 10	8,300	7,900	7,600
EXRS−CR1 (標準)	信号	3.5m : 3	5,500	5,100	4,900
		5m : 5	7,400	7,000	6,800
		10m : 10	11,900	11,500	11,300
EXRS−CR2 (耐屈曲)		3.5m : 3	8,300	7,900	7,600
		5m : 5	11,000	10,600	10,400
		10m : 10	17,300	16,900	16,600



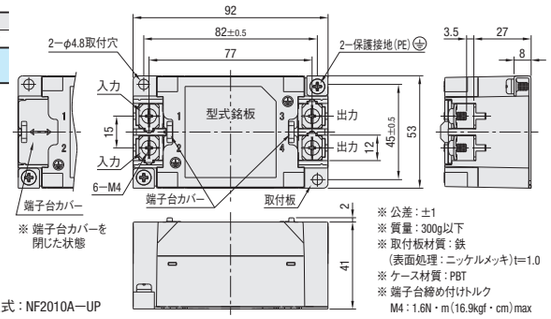


■ノイズフィルタ

RoHS

型式	定格電圧	定格電流	¥基準単価	¥スライド単価	
			1台	2, 3台	4, 5台
EXRS−NF1	AC250V/DC250V	10A	4,300	3,900	3,600

本製品はプッシュダウン方式端子台を採用しているため以下の状態で出荷されます。
＊端子台カバーは収納されています。
＊端子台ねじは上側に保持されています。



※ 公差：±1
※ 質量：300g以下
※ 取付板材質：鉄
(表面処理：ニッケルメッキ)t=1.0
※ ケース材質：PBT
※ 端子台締め付けトルク
M4：1.6N・m(16.9kgf・cm)max

＊本掲載製品はコーセル㈱製です。
＊その他推奨品：双信電機㈱製　型式：NF2010A−UP

Order 注文例　型式 EXRS−CT1 − ケーブル長さ 5　　表示数量超えは納期お見積り　　Delivery 出荷日　5 日目発送

用語説明

■繰返し位置決め精度
指定したポイントに一方向から位置決めしたときの、停止位置のばらつきです。

■最大可搬質量
スライダに取付けることができる最大質量です。ツールとワークの合計がこの質量を超えないよう選定してください。
ツール、ワークの重心位置がスライダ中心からオフセットしている場合は、許容オーバーハング量も考慮願います。

■最大押付力
スライダ停止時に瞬間的に発生することができる最大の力です。衝撃的な押付け動作は故障の原因となりますので行わないでください。
また、押付け位置がスライダ中心からオフセットしている場合は、静的許容モーメントの60%を超えないようにしてください。

■定格推力
連続的に発生することができる力です。ワークの保持や押付け動作などは定格推力以下(60%程度を目安)としてください。
定格推力以下でも衝撃的な力をかけて使用すると、故障の原因となりますので行わないでください。
静的な力がかかる位置がスライダ中心からオフセットしている場合は、静的許容モーメントの60%を超えないようにしてください。

■定格走行寿命
同じ条件で動作させた場合に、90%のロボットが故障することなく到達できる総走行距離です。

■許容オーバーハング量
ツールとワークの重心位置がスライダ中心からどれだけオフセットできるかをあらわしたものです。
ツール、ワークの重量により異なり、重心位置が許容オーバーハング量以内であれば、10,000km以上の走行寿命となります。
掲載値は、搬送質量に応じて自動設定される加速度値で動作させたときの計算値です。

■静的許容モーメント
ロボットが静止した状態で、スライダ上面に負荷することができるモーメント量です。
ロボットが動作する用途の場合は、走行寿命を考慮したオーバーハング量とする必要があります。

■ロストモーション
指定したポジションデータへ、正の向きでの位置決めと、負の向きでの位置決めによる両停止位置の差になります。

■ロッド不回転精度
ロッドの回転方向に生じるガタ量です。

CEマーキング注意事項

ミスミロボットシリーズはお客様の装置に組み込んで使用する部品であり、この範囲でEC指令に対して「半完成品」として組み込み宣言をしているためCEマークを貼付けておりません。
したがって、お客様自身でロボットを組み込んだ装置(最終製品)として、EC指令の適合を必ず確認してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

保証

■保証内容　FA用メカニカル標準部品カタログ巻末記載の「保証規定」に準拠する
■保証期間　出荷後1年間以内または稼働時間2400時間以内

お問合せ窓口

質問事項等につきましては、下記窓口までお問合せください。
株式会社ミスミ　FA直動事業部　メカロ事業チーム
TEL：03−3647−7173　FAX：03−3647−7481

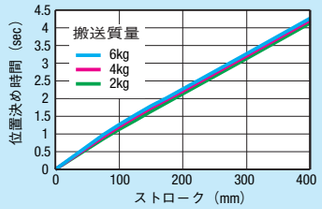
CYCLE TIME GRAPH

サイクルタイム線図①

位置決め時間を算出する際にご参照ください。(選定例 P.362)
掲載グラフ・数値は計算値であり、使用条件により異なる場合があります。

■RS1/RS1Cサイクルタイム線図(商品ページ:RS1 P.363/RS1C P.381)

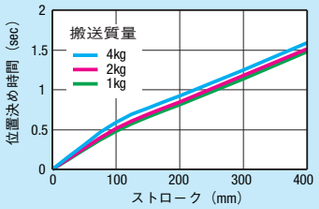
水平 リード2



sec

st	0	100	200	300	400
6kg	0	1.27	2.27	3.27	4.27
4kg	0	1.21	2.21	3.21	4.21
2kg	0	1.14	2.14	3.14	4.14

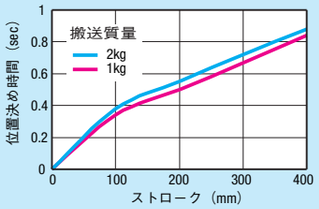
水平 リード6



sec

st	0	100	200	300	400
4kg	0	0.59	0.92	1.25	1.59
2kg	0	0.51	0.85	1.18	1.51
1kg	0	0.48	0.81	1.14	1.48

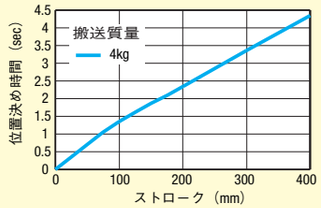
水平 リード12



sec

st	0	100	200	300	400
2kg	0	0.38	0.55	0.72	0.88
1kg	0	0.34	0.50	0.67	0.84

垂直 リード2

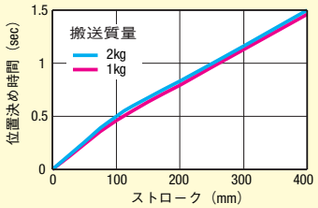


sec

st	0	100	200	300	400
4kg	0	1.35	2.35	3.35	4.35

リード2垂直仕様は搬送質量による位置決め時間の変動はありません。

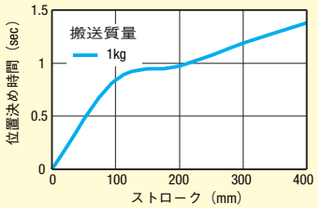
垂直 リード6



sec

st	0	100	200	300	400
2kg	0	0.50	0.83	1.16	1.50
1kg	0	0.46	0.79	1.13	1.46

垂直 リード12

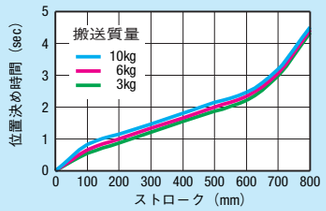


sec

st	0	100	200	300	400
1kg	0	0.84	0.97	1.19	1.38

■RS2/RS2Cサイクルタイム線図(商品ページ:RS2 P.365/RS2C P.383)

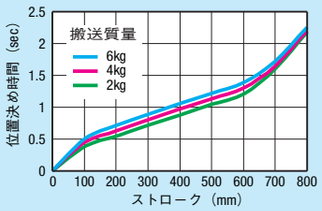
水平 リード6



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
10kg	0	0.83	1.14	1.47	1.81	2.14	2.47	3.20	4.51
6kg	0	0.66	0.99	1.33	1.66	1.99	2.33	3.07	4.42
3kg	0	0.55	0.88	1.22	1.55	1.88	2.22	2.98	4.35

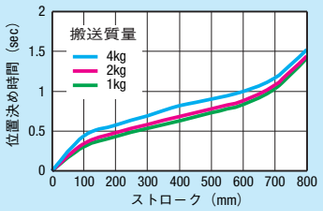
水平 リード12



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
6kg	0	0.50	0.72	0.89	1.06	1.22	1.39	1.72	2.25
4kg	0	0.45	0.63	0.80	0.97	1.13	1.30	1.65	2.20
2kg	0	0.38	0.55	0.72	0.88	1.05	1.21	1.60	2.18

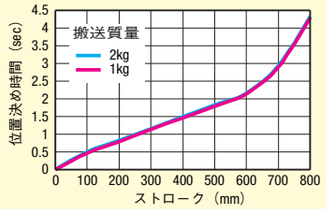
水平 リード20



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
4kg	0	0.44	0.57	0.69	0.82	0.90	1.00	1.17	1.52
2kg	0	0.34	0.48	0.58	0.68	0.78	0.88	1.08	1.44
1kg	0	0.30	0.43	0.53	0.63	0.73	0.83	1.03	1.41

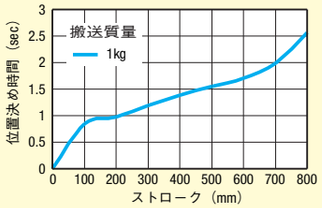
垂直 リード6



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
2kg	0	0.50	0.83	1.16	1.50	1.83	2.16	2.94	4.32
1kg	0	0.46	0.79	1.13	1.46	1.79	2.13	2.91	4.29

垂直 リード12

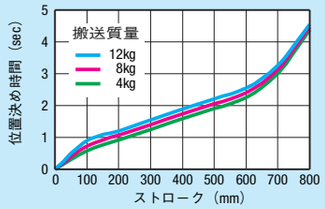


sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
1kg	0	0.84	0.97	1.19	1.38	1.55	1.71	1.99	2.57

■RS3/RS3Cサイクルタイム線図(商品ページ:RS3 P.367/RS3C P.385)

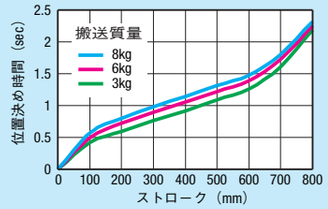
水平 リード6



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
12kg	0	0.90	1.21	1.55	1.88	2.21	2.55	3.26	4.56
8kg	0	0.74	1.07	1.40	1.73	2.07	2.40	3.13	4.46
4kg	0	0.59	0.92	1.25	1.59	1.92	2.25	3.01	4.37

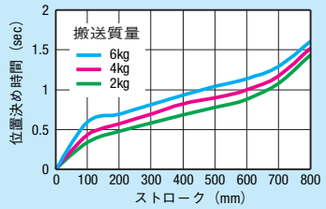
水平 リード12



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
8kg	0	0.57	0.80	0.98	1.14	1.31	1.48	1.80	2.32
6kg	0	0.50	0.72	0.89	1.06	1.22	1.39	1.72	2.25
3kg	0	0.42	0.59	0.76	0.92	1.09	1.26	1.61	2.19

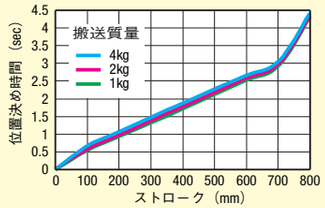
水平 リード20



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
6kg	0	0.60	0.69	0.81	0.93	1.04	1.14	1.29	1.61
4kg	0	0.44	0.57	0.69	0.82	0.90	1.00	1.17	1.52
2kg	0	0.34	0.48	0.58	0.68	0.78	0.88	1.08	1.44

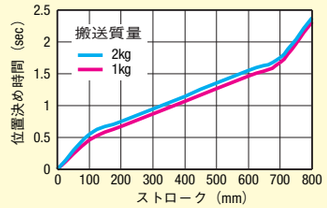
垂直 リード6



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
4kg	0	0.67	1.07	1.47	1.87	2.27	2.67	3.07	4.42
2kg	0	0.58	0.98	1.38	1.78	2.18	2.58	2.98	4.35
1kg	0	0.53	0.93	1.33	1.73	2.13	2.53	2.93	4.31

垂直 リード12

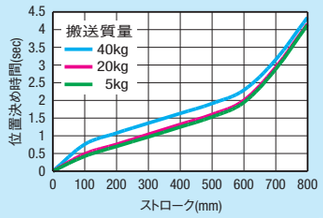


sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
2kg	0	0.55	0.75	0.95	1.15	1.35	1.55	1.75	2.38
1kg	0	0.46	0.67	0.87	1.07	1.27	1.47	1.67	2.31

■RSH1サイクルタイム線図(商品ページ:RSH1 P.369)

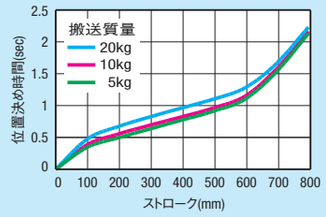
水平 リード6



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
40kg	0	0.76	1.08	1.36	1.63	1.91	2.29	3.15	4.34
20kg	0	0.49	0.76	1.04	1.32	1.60	2.00	2.93	4.16
5kg	0	0.42	0.70	0.97	1.25	1.53	1.94	2.88	4.13

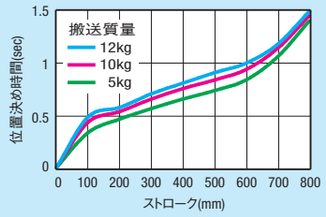
水平 リード12



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
20kg	0	0.48	0.68	0.83	0.97	1.11	1.29	1.68	2.25
10kg	0	0.39	0.56	0.70	0.83	0.97	1.16	1.59	2.18
5kg	0	0.35	0.50	0.64	0.78	0.92	1.11	1.55	2.15

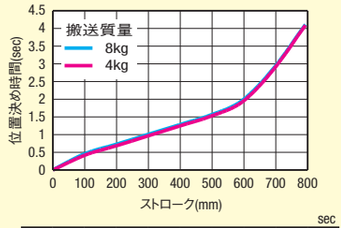
水平 リード20



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
12kg	0	0.48	0.57	0.70	0.80	0.90	0.99	1.17	1.48
10kg	0	0.43	0.53	0.65	0.75	0.83	0.93	1.13	1.44
5kg	0	0.33	0.46	0.56	0.65	0.73	0.83	1.05	1.39

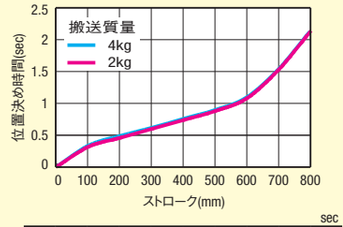
垂直 リード6



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
8kg	0	0.46	0.73	1.01	1.29	1.57	1.98	2.91	4.15
4kg	0	0.42	0.69	0.97	1.25	1.53	1.94	2.88	4.13

垂直 リード12



sec

st	0	100	200	300	400	500	600	700	800
4kg	0	0.33	0.48	0.61	0.75	0.89	1.09	1.53	2.13
2kg	0	0.31	0.45	0.59	0.73	0.87	1.07	1.52	2.12

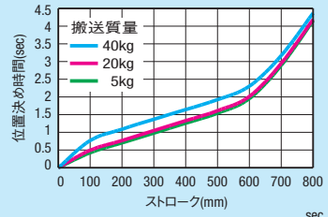
CYCLE TIME GRAPH

サイクルタイム線図②

位置決め時間を算出する際にご参照ください。(選定例 P.362)
掲載グラフ・数値は計算値であり、使用条件により異なる場合があります。

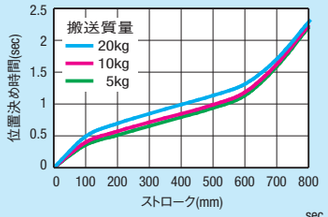
■RSH1Cサイクルタイム線図(商品ページ:RSH1C P.387)

水平 リード6



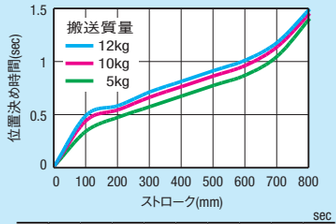
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800 (sec)
40kg	0	0.76	1.08	1.36	1.63	1.91	2.29	3.15	4.34
20kg	0	0.49	0.76	1.04	1.32	1.60	2.00	2.93	4.16
5kg	0	0.42	0.70	0.97	1.25	1.53	1.94	2.88	4.13

水平 リード12



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800 (sec)
20kg	0	0.48	0.68	0.83	0.97	1.11	1.29	1.68	2.25
10kg	0	0.39	0.56	0.70	0.83	0.97	1.16	1.59	2.18
5kg	0	0.35	0.50	0.64	0.78	0.92	1.11	1.55	2.15

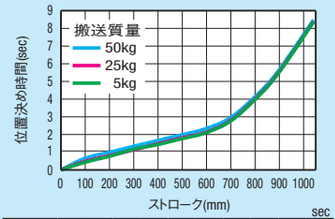
水平 リード20



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800 (sec)
12kg	0	0.48	0.57	0.70	0.80	0.90	1.00	1.17	1.48
10kg	0	0.43	0.53	0.65	0.75	0.85	0.95	1.13	1.44
5kg	0	0.33	0.46	0.56	0.66	0.76	0.86	1.04	1.39

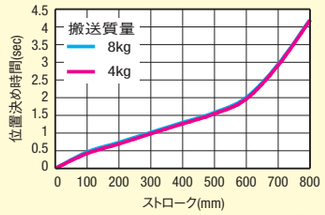
■RSH2 サイクルタイム線図 (商品ページ:RSH2 P.371)

水平 リード5



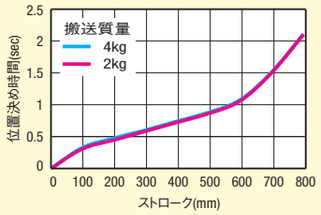
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
50kg	0	0.67	1.00	1.34	1.67	2.00	2.34	2.94	4.09	5.58	8.56
25kg	0	0.48	0.81	1.14	1.48	1.81	2.14	2.77	3.96	5.48	8.46
5kg	0	0.44	0.77	1.17	1.44	1.77	2.11	2.74	3.93	5.45	8.44

垂直 リード6



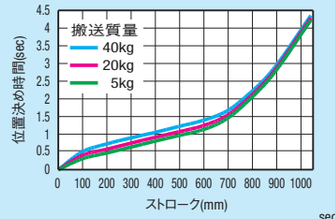
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800 (sec)
8kg	0	0.46	0.73	1.01	1.29	1.57	1.98	2.91	4.15
4kg	0	0.42	0.69	0.97	1.25	1.53	1.94	2.88	4.13

垂直 リード12



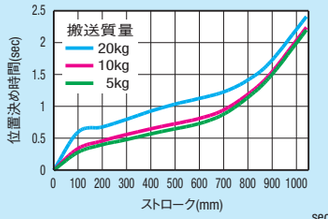
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800 (sec)
4kg	0	0.33	0.48	0.61	0.75	0.89	1.09	1.53	2.13
2kg	0	0.31	0.45	0.59	0.73	0.87	1.07	1.52	2.12

水平 リード10



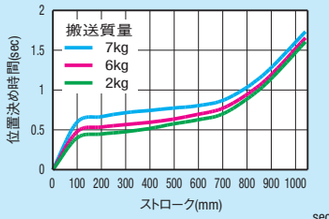
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
40kg	0	0.51	0.73	0.90	1.06	1.23	1.40	1.67	2.20	2.92	4.40
20kg	0	0.49	0.76	1.04	1.32	1.60	2.00	2.93	4.16		
5kg	0	0.31	0.47	0.64	0.81	0.97	1.14	1.45	2.03	2.78	4.27

水平 リード20



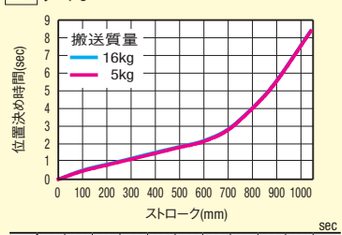
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
20kg	0	0.60	0.68	0.80	0.93	1.04	1.13	1.23	1.41	1.71	2.43
10kg	0	0.34	0.46	0.56	0.65	0.73	0.81	0.94	1.18	1.52	2.26
5kg	0	0.28	0.40	0.48	0.57	0.65	0.73	0.87	1.13	1.48	2.22

水平 リード30



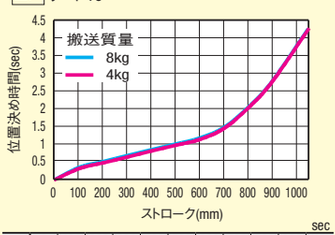
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
7kg	0	0.60	0.67	0.72	0.75	0.78	0.81	0.87	1.03	1.27	1.75
6kg	0	0.48	0.54	0.57	0.60	0.64	0.70	0.77	0.94	1.18	1.67
2kg	0	0.40	0.45	0.48	0.52	0.58	0.63	0.70	0.88	1.13	1.62

垂直 リード5



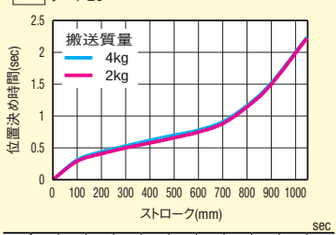
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
16kg	0	0.52	0.85	1.18	1.52	1.85	2.18	2.81	3.98	5.50	8.49
5kg	0	0.47	0.81	1.14	1.47	1.81	2.14	2.77	3.95	5.47	8.46

垂直 リード10



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
8kg	0	0.35	0.51	0.68	0.85	1.01	1.18	1.48	2.05	2.80	4.29
4kg	0	0.31	0.47	0.64	0.81	0.97	1.14	1.45	2.03	2.78	4.27

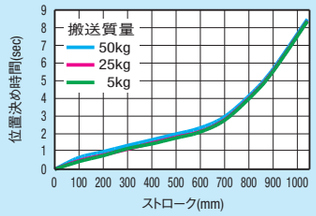
垂直 リード20



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
4kg	0	0.31	0.44	0.53	0.62	0.70	0.78	0.91	1.16	1.51	2.24
2kg	0	0.29	0.41	0.50	0.58	0.66	0.75	0.88	1.14	1.49	2.23

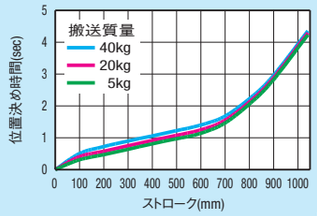
■RSH2Cサイクルタイム線図(商品ページ:RSH2C P.389)

水平 リード5



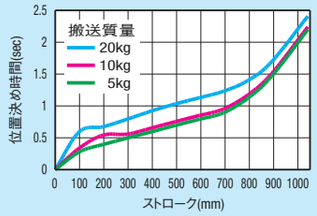
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
50kg	0	0.67	1.00	1.34	1.67	2.00	2.34	2.94	4.09	5.58	8.56
25kg	0	0.48	0.81	1.14	1.48	1.81	2.14	2.77	3.96	5.48	8.46
5kg	0	0.44	0.77	1.17	1.44	1.77	2.11	2.74	3.93	5.45	8.44

水平 リード10



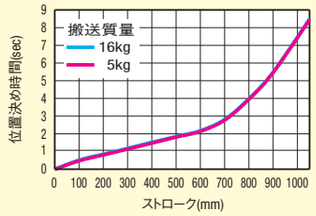
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
40kg	0	0.51	0.73	0.90	1.06	1.23	1.40	1.67	2.20	2.92	4.40
20kg	0	0.41	0.58	0.75	0.92	1.08	1.25	1.54	2.10	2.84	4.33
5kg	0	0.31	0.47	0.64	0.81	0.97	1.14	1.45	2.03	2.78	4.27

水平 リード20



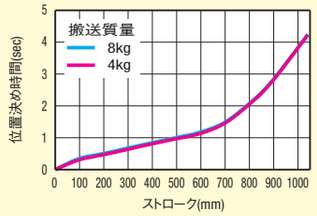
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
20kg	0	0.60	0.68	0.80	0.93	1.04	1.14	1.24	1.41	1.71	2.43
10kg	0	0.34	0.55	0.56	0.66	0.76	0.86	0.96	1.18	1.52	2.26
5kg	0	0.28	0.40	0.50	0.60	0.70	0.80	0.90	1.13	1.48	2.22

垂直 リード5



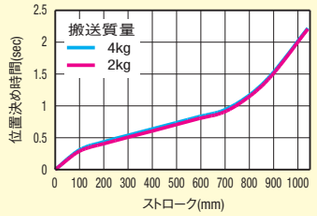
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
16kg	0	0.52	0.85	1.18	1.52	1.85	2.18	2.81	3.98	5.50	8.49
5kg	0	0.47	0.81	1.14	1.47	1.81	2.14	2.77	3.95	5.47	8.46

垂直 リード10



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
8kg	0	0.35	0.51	0.68	0.85	1.01	1.18	1.48	2.05	2.80	4.29
4kg	0	0.31	0.47	0.64	0.81	0.97	1.14	1.45	2.03	2.78	4.27

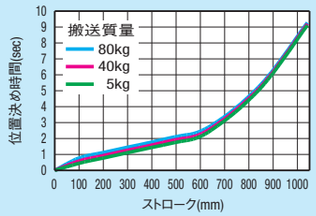
垂直 リード20



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
4kg	0	0.31	0.44	0.54	0.64	0.74	0.84	0.94	1.16	1.51	2.24
2kg	0	0.29	0.41	0.51	0.61	0.71	0.81	0.91	1.14	1.49	2.23

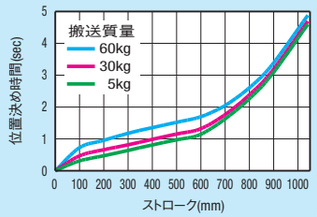
■RSH3サイクルタイム線図(商品ページ:RSH3 P.373)

水平 リード5



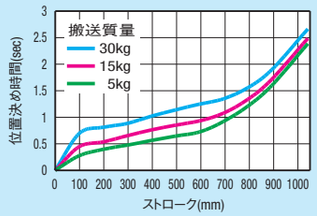
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
80kg	0	0.77	1.12	1.45	1.78	2.12	2.45	3.34	4.59	6.20	9.37
40kg	0	0.59	0.93	1.26	1.59	1.93	2.26	3.20	4.47	6.10	9.28
5kg	0	0.44	0.77	1.11	1.44	1.77	2.11	3.08	4.37	6.01	9.20

水平 リード10



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
60kg	0	0.73	0.96	1.18	1.36	1.53	1.70	2.04	2.59	3.35	4.93
30kg	0	0.47	0.66	0.82	0.99	1.16	1.32	1.75	2.36	3.15	4.74
5kg	0	0.31	0.47	0.64	0.81	0.97	1.14	1.61	2.24	3.05	4.64

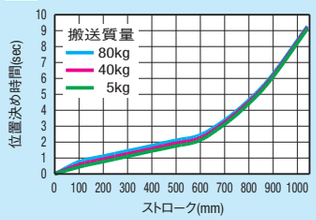
水平 リード20



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
30kg	0	0.70	0.82	0.89	1.03	1.15	1.26	1.36	1.57	1.91	2.69
15kg	0	0.45	0.54	0.66	0.77	0.87	0.97	1.09	1.35	1.73	2.51
5kg	0	0.28	0.40	0.48	0.57	0.65	0.73	0.93	1.22	1.61	2.41

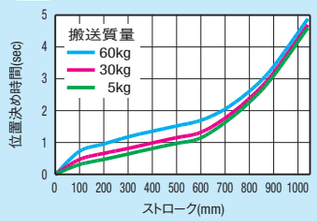
■RSH3Cサイクルタイム線図(商品ページ:RSH3C P.391)

水平 リード5



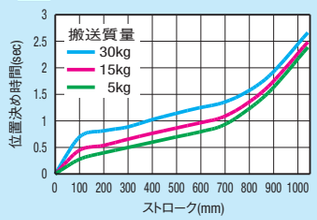
st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
80kg	0	0.77	1.12	1.45	1.78	2.12	2.45	3.34	4.59	6.20	9.37
40kg	0	0.59	0.93	1.26	1.59	1.93	2.26	3.20	4.47	6.10	9.28
5kg	0	0.44	0.77	1.11	1.44	1.77	2.11	3.08	4.37	6.01	9.20

水平 リード10



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
60kg	0	0.73	0.96	1.18	1.36	1.53	1.70	2.04	2.59	3.35	4.93
30kg	0	0.47	0.66	0.82	0.99	1.16	1.32	1.75	2.36	3.15	4.74
5kg	0	0.31	0.47	0.64	0.81	0.97	1.14	1.61	2.24	3.05	4.64

水平 リード20



st	0	100	200	300	400	500	600	700	800	900 (sec)	1050
30kg	0	0.70	0.82	0.89	1.03	1.15	1.26	1.36	1.57	1.91	2.69
15kg	0	0.45	0.54	0.66	0.77	0.87	0.97	1.09	1.35	1.73	2.51
5kg	0	0.28	0.40	0.50	0.60	0.70	0.80	0.93	1.22	1.61	2.41

高精度・コンパクト・コストパフォーマンス

一軸アクチュエータ LX

Linear eXcellence

お客様の自動機設計を強力にサポート

高精度 精度等級は上級を採用(標準は全て上級)

XYステージで定評のミスミグループ駿河精機(株)製造。
繰り返し位置決め精度±5μmを保証(上級)。精密級(±3μm)も選択可。

コンパクト 群を抜く低ステージ設計

ブロック一体構造採用により低ステージ化を実現。省スペース設計に最適。

コストパフォーマンス 上級仕様で並級同等のリーズナブルな価格

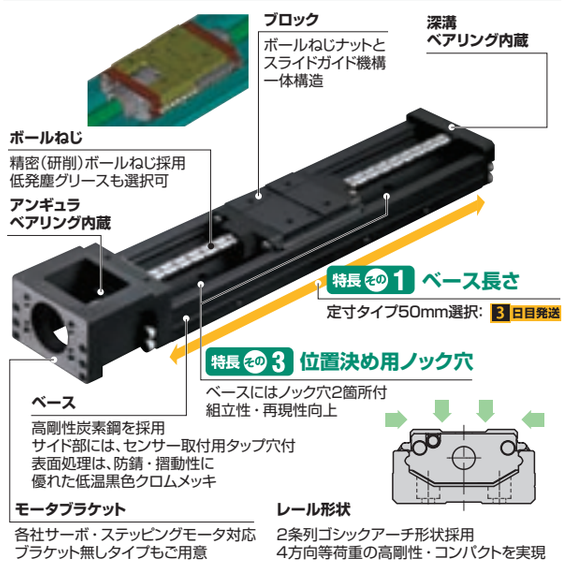
精度上級にて並級同等の価格設定(¥37,300～)。自動機のコスト削減を実現。

さらに
業界の常識を覆す
最短3日目発送

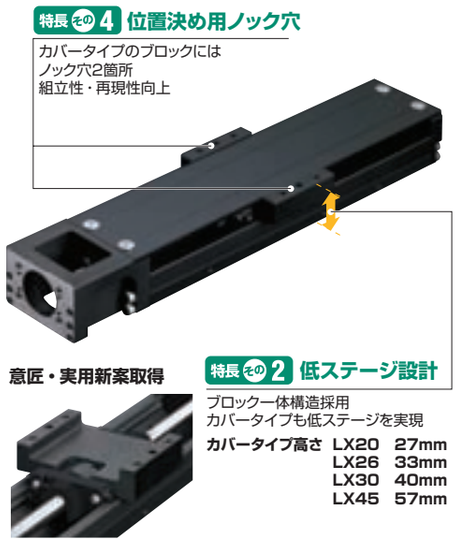
構造と特長

特長その1 設計自由度大のベース長さ
特長その2 省スペースを実現する低ステージ
特長その3 ベースに位置決め用ノック穴
特長その4 ブロックに位置決め用ノック穴(カバータイプ)

標準タイプ



カバータイプ



便利な計算ソフト

一軸アクチュエータには欠かせない寿命計算を
簡単に自動算出できます。
ミスミホームページにて無料でご利用いただけます。

http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

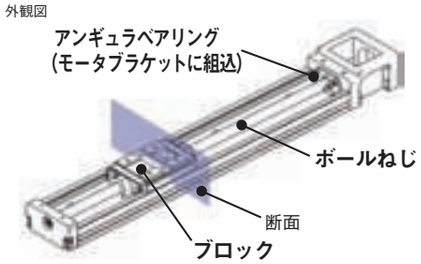
選択画面

計算結果画面

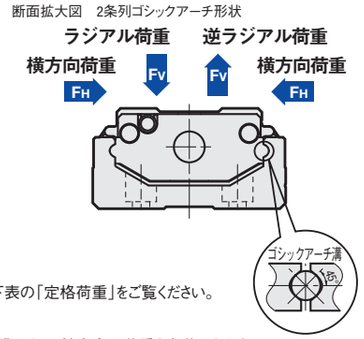
荷重方向

レール部は2条列ゴシックアーチ形状を採用し、コンパクト・低ステージです。

外観図



断面拡大図　2条列ゴシックアーチ形状



●レール部
基本定格荷重は、ラジアル方向・逆ラジアル方向・横方向の4方向とも同等荷重です。値は下表の「定格荷重」をご覧ください。

●ボールねじ部
精密(研削)ボールねじを使用し、予圧をかけています。ブロックはボールねじのナットと一体型構造であり、軸方向の荷重を負荷できます。
軸方向の基本定格荷重の値は下表の「定格荷重」をご覧ください。

●軸受部(固定側)
モータブラケット部にアンギュラベアリングが組み込まれており、軸方向の荷重を負荷できます。軸方向の基本定格荷重の値は下表の「定格荷重」をご覧ください。

定格荷重

各部分の数値を記載しています。

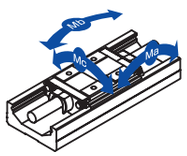
	Type	LX2001	LX2005	LX2602	LX2605	LX3005−B	LX3010−B	LX3005−S	LX3010−S	LX4510−B	LX4520−B	LX4510−S	LX4520−S
	ブロック	ロング		ロング		ロング		ショート		ロング		ショート	
レール部	基本動定格荷重　C(N)	3277		6522		9732		6305		18450		11826	
	基本静定格荷重　Co(N)	6199		11871		17218		9271		32441		17175	
	ラジアルすきま　(μm)	−3～0		−4～0		−4～0		−4～0		−6～0		−6～0	
ボールねじ部	基本動定格荷重　Ca(N)	482	822	1712	1600	1831	1129	1831	1129	4167	2499	4167	2499
	基本静定格荷重　Coa(N)	642	1026	2251	2097	2389	1386	2389	1386	5945	3381	5945	3381
	ねじ軸径(mm)	6	6	8	8	10	10	10	10	15	15	15	15
	リード(mm)	1	5	2	5	5	10	5	10	10	20	10	20
	谷径	5.3	4.918	6.4	6.46	8.2	8.2	8.2	8.2	11.7	11.7	11.7	11.7
	ボール中心径(mm)	6.15	6.3	8.3	8.3	10.3	10.3	10.3	10.3	15.5	15.75	15.5	15.75
軸受部(固定側)軸方向	基本動定格荷重　Ca(N)	730		1637		2702		2702		4355		4355	
	静的許容荷重　Poa(N)	461		1205		2197		2197		4106		4106	

※レール部の定格荷重は、ブロック1個あたりの定格荷重です。
※実際の寿命計算には、技術計算ソフトをご利用ください。

許容モーメント

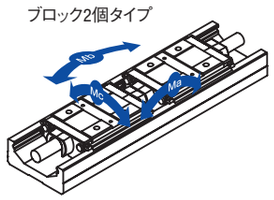
3方向全てのモーメントを負荷できます。

ブロック1個タイプ



Ma：ピッチングモーメント

ブロック2個タイプ



Mb：ヨーイングモーメント
Mc：ローリングモーメント

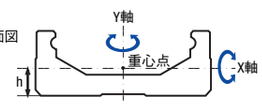
Type	ブロック数	ブロック種類	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LX20	1	ロング	27	27	93
	2		353	353	186
LX26	1	ロング	70	70	225
	2		902	902	450
LX30	1	ロング	126	126	387
	2		1515	1515	774
	1	ショート	63	63	208
	2		579	579	417
LX45	1	ロング	291	291	972
	2		3945	3945	1944
	1	ショート	145	145	515
	2		1444	1444	1029

※ブロック2個タイプは、2個密着時の値です。
上記表の値は、静的な場合の参考値となります。
実際の寿命計算には、技術計算ソフトをご利用ください。

レール部剛性

重心を低く配置した高剛性レールです。

レール断面図



Type	断面二次モーメント(mm⁴) Ix	Iy	重心点(mm) h	質量(kg/100mm) W
LX20	3.2×10^3	5.2×10^4	4.4	0.22
LX26	1.0×10^4	1.4×10^5	6.1	0.37
LX30	2.5×10^4	3.1×10^5	7.8	0.60
LX45	8.8×10^4	10.4×10^5	11.0	1.10

Ix：X軸まわりの断面二次モーメント　Iy：Y軸まわりの断面二次モーメント

一軸アクチュエータ LX 最高移動速度/精度規格

最高移動速度

■最高速度（mm/sec）

Type	リード（mm）	レール長さ L（mm）												
		80	100	125	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LX20	1	190	190	—	190	190	—	—	—	—	—	—	—	—
	5	—	694	—	694	694	694	633	—	—	—	—	—	—
LX26	2	—	290	—	290	290	290	290	—	—	—	—	—	—
	5	—	—	—	521	521	521	521	521	446	—	—	—	—
LX30	5	—	—	410	410	410	410	410	410	410	410	370	300	250
	10	—	—	—	830	830	830	830	830	830	830	740	600	500

Type	リード（mm）	レール長さ L（mm）					
		340	390	440	490	540	590
LX45	10	550	550	550	550	550	550
	20	1110	1110	1110	1110	1110	1110

※表中の値は、ボールねじの危険速度と DN 値によって算出された参考値です。
モータの回転数や運転条件等を考慮した保証値ではありませんので、ご注意ください。

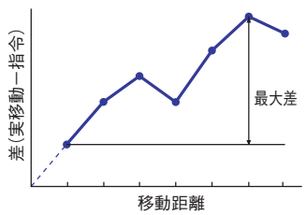
■ 精度規格表

精度規定項目	LX20		LX26		LX30（L=400以下）		LX30（L=400を超える）		LX45	
	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級	上級	精密級
位置決め精度（mm）	0.06	0.02	0.06	0.02	0.06	0.02	0.1	0.025	0.1	0.025
繰返し位置決め精度（mm）	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003
バックラッシ（mm）	0.01	0.003	0.01	0.003	0.02	0.003	0.02	0.003	0.02	0.003
平行度（mm）	0.025	0.01	0.025	0.01	0.025	0.01	0.035	0.015	0.035	0.015
起動トルク（N・cm）	1.2		2		4		4		10	

精度規格

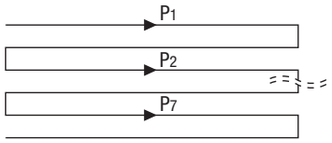
●位置決め精度

基準位置から一定方向に順次位置決め・測定を行います。
実際に移動した距離と指令距離との最大差を、測定値とします。
規格値は「精度規格表」をご覧ください。



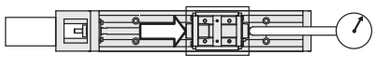
●繰返し位置決め精度

一定方向から同一ポイントへ7回繰返し位置決め・測定を行います。
この測定読みの最大差の1/2に±の記号をつけた値を、測定値とします。
規格値は「精度規格表」をご覧ください。



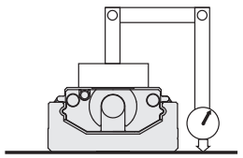
●バックラッシ

基準位置からブロックに負荷をかけた後、開放します。
その基準位置と戻り値との差を、測定値とします。
規格値は「精度規格表」をご覧ください。



●走り平行度

ブロックから基準面にダイヤルゲージを設置し、移動・測定を行います。
その読みの最大差を、測定値とします。
規格値は「精度規格表」をご覧ください。



一軸アクチュエータ LX 使用上の注意/低発塵グリース使用

■メンテナンスについて

●**定期点検：**
3～6ヶ月に1度の頻度で点検を実施することをお奨めいたします。
潤滑の状態確認、清掃、グリースの給脂を実施願います。
取付ボルトに緩みがないか確認をしてください。

●**潤滑について：**
推奨潤滑剤は下記のとおりです。
LX20・LX26・LX30シリーズ　⇒　昭和シェル製アルバニヤグリースS　No.2
LX45シリーズ　⇒　昭和シェル製カートリッジグリース　EP2
低発塵グリースタイプ　⇒　日本精工製　LG2
グリースは通常使用の場合、6ヶ月ごともしくは、走行距離1,000kmを目安に行ってください。
※ただし、使用条件や使用環境によって給脂間隔は異なりますのでご注意ください。

■**使用環境の注意：**
雰囲気温度は50℃以下にてご使用ください。オーバーラン防止にはメカストッパを設けることを推奨いたします。

●**許容回転数**
各サイズの許容回転数を下記に示します。

型式	リード	レール長さ	許容回転数（min^{-1}）
LX20	1	80～300	6000
	5		
LX26	2	100～400	6000
	5	100～350	6000
		400	5350
LX45	10	340～590	3300
	20	340～590	3330

型式	リード	レール長さ	許容回転数（min^{-1}）
LX30	5	150～450	4,920
		500	4,440
		550	3,600
		600	3,000
	10	150～450	4,980
		500	4,440
		550	3,600
		600	3,000

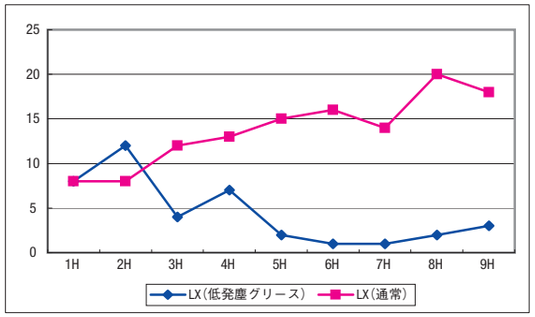
■**一軸アクチュエータ LX 低発塵グリース対応について**

クリーン度の高い環境に対応するために、低発塵グリースを塗布して出荷いたします。
グリースはLG2（NSK：日本精工製）で、発塵量が少なく防錆力にも優れております。
型式の選定方法につきましては、各製品ページをご参照ください。

■ **低発塵グリース性能表**

項目		条件	単位	測定方法	LG2（日本精工製）
グリースの性能	増ちょう剤	—	—	—	リチウム系
	基油	—	—	—	鉱油+合成炭化水素油
	基油同粘度	40℃	mm2/s	JIS K2220 5.19	30
	混和ちょう度	—	—	JIS K2220 5.3	207
	滴点	—	℃	JIS K2220 5.4	200
	蒸発量	99℃×22hr	wt%	—	1.40%
	離油度	100℃×24hr	wt%	JIS K2220 514	0.80%
	使用温度	大気中	℃	—	−10～80

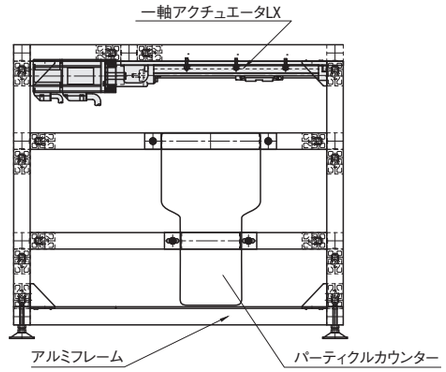
■ **発塵量比較**



0.3μm以上の粒子数（m³）

測定時間	1H	2H	3H	4H	5H	6H	7H	8H	9H
LX（低発塵グリース）	8	12	4	7	2	1	1	2	3
LX（通常）	8	8	12	13	15	16	14	20	18

■**発塵試験評価装置概要**



<評価条件>
クリーンクラス100（クリーンルーム内にて）
室温24℃±2℃　　湿度45%±5%
（パーティクルカウンタ名）
ハンドヘルドパーティクルカウンタ　KR−12A（リオン株式会社）
試験アクチュエータ：LX2001−B1−A2040−200
モータ回転数：3000rpm

クリーン度クラス100/ISOクラス5
上記条件を満たす測定結果が得られました。
（※本数値は参考値であって保証値ではありません
お客様の使用環境に大きく左右されます。）

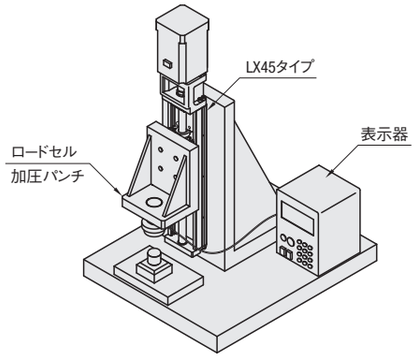
アクチュエータLX/アプリケーション事例

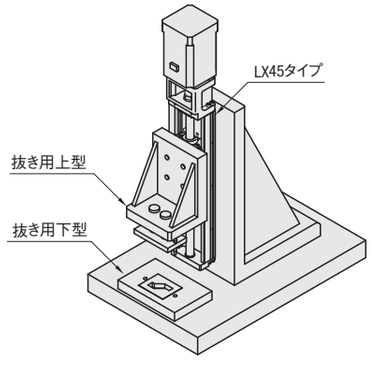
アクチュエータLXは、高精度な生産工程には欠かせないボールねじとリニアガイド一体型のアクチュエータです。
・高精度な位置決め装置から、高精度・高荷重に対応したタイプをご用意しております。
・精密位置決めの標準リードから高速動作可能なハイリード品まで揃えております。
・XYステージで定評の駿河精機(株)にて製造。
・商品詳細はP.401～P.460に掲載しております。

■サーボプレス装置

サーボプレス装置の加圧軸として活用。

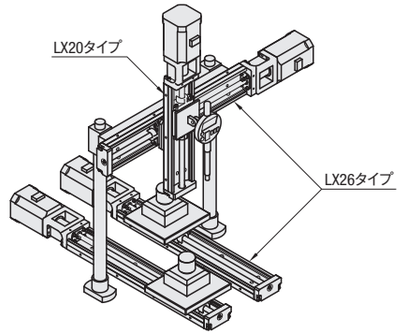
・高剛性フレームで高い信頼性
・高荷重作業には不可欠なベースのノック穴が標準仕様
（ノックピンは、『位置を出す』という目的のほかに『せん断荷重を受ける』という役目があります）





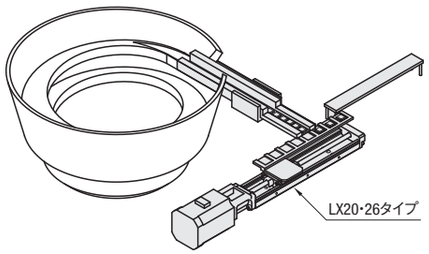
■計測ユニット

サーボモータと組合せで計測工程に使用
・高い製品精度ゆえに可能なシステム
・コンパクトな構造だから組み込み自由度が高い



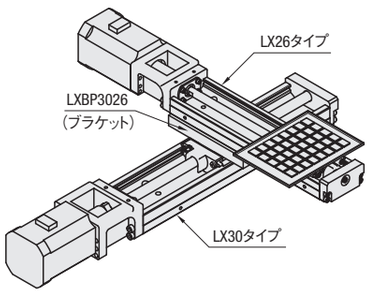
■小型部品の精密搬送

高精度搬送に最適
・上級以上の高い精度が確かな動きを保証します



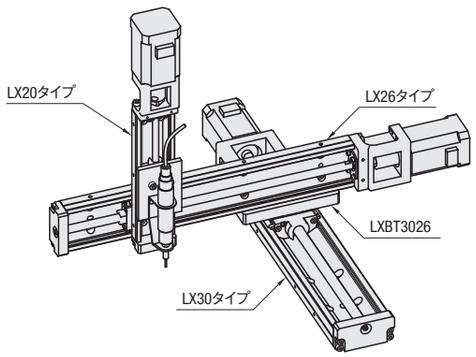
■部品供給テーブル

2軸を組み合わせて部品の供給
・取付けブラケットも標準部品



■塗布ユニット

3軸組合せの塗布ユニット
・お客様が自由に設計可能
・標準ブラケットの組合せで部品設計不要



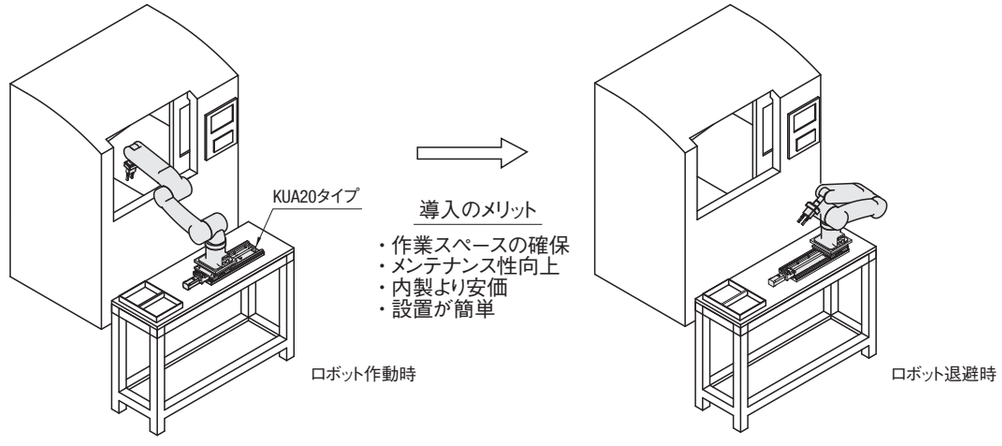
一軸ユニットKU/アプリケーション事例

CADデータフォルダ名：06_Actuator

一軸ユニットKUは、高剛性リニアガイドとボールねじを組み合わせたユニットです。
・重量物の搬送以外で、小型ロボットやローダーの移動テーブルにも使用可能です。
・環境対策として、カバータイプとジャバラタイプをご用意しております。
・一軸ユニット本体は、XYステージで定評の駿河精機(株)にて製造。
・商品詳細はP.461～P.474に掲載しております。

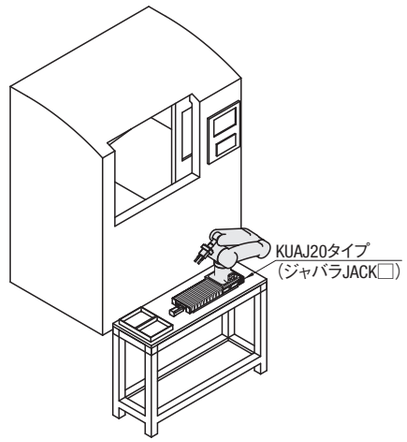
■工作機械のワーク投入取り出し

・ロボットを導入した合理化装置に、退避用として一軸ユニットを使用(KUAシリーズ)



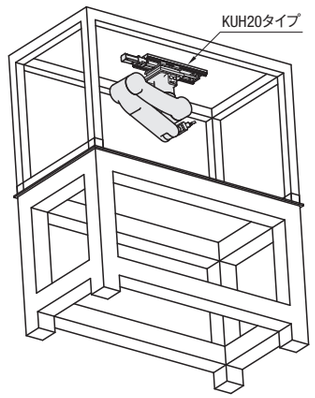
■ワーク投入取り出し(ジャバラ・カバータイプ)

・水滴や切粉がかかる場所でも使用可能
・ジャバラは、簡易安全カバーとしても利用可能



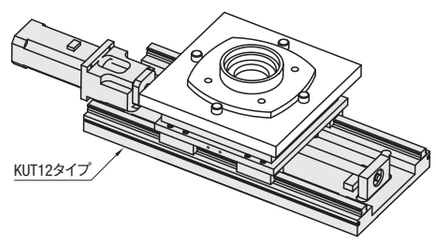
■ワーク整列

・高剛性で壁掛けや天吊り使用も可能



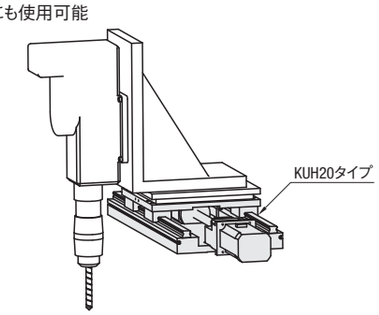
■大型部品の精密テーブル

・水滴や切粉がかかる場所は、ジャバラ・カバーの選択可能
・精度に合わせてボールねじの等級が選択可能
※KUH・KUTシリーズは精密ボールねじ(C5)を採用



■ドリルヘッド

・高剛性で重加工にも使用可能



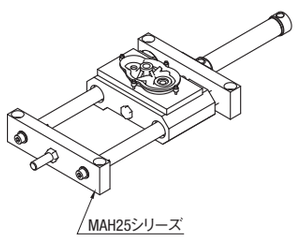
エアモジュール/アプリケーション事例

手動・電動ユニット/アプリケーション事例

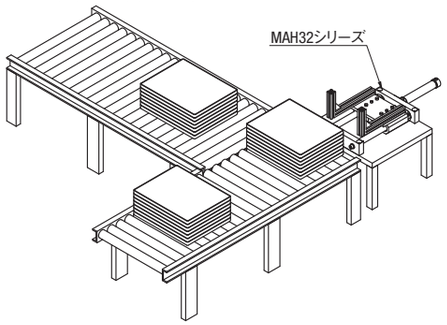
CADデータフォルダ名：06_Actuator

エア機器のモジュールユニットを標準化。搬送・移載作業など縦方向、横方向に使用可能です。

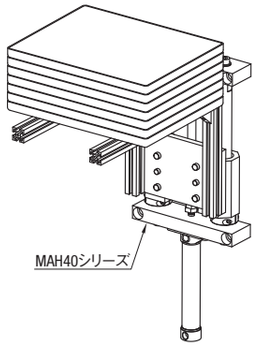
■ワークの搬送
・小型軽量部品から大型重量部品まで搬送可能



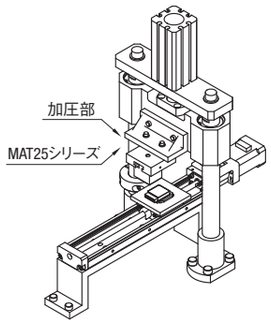
■パレットの搬送
・エア機器の特長でもある「簡単・便利」な
構造で後付けも手間が不要。



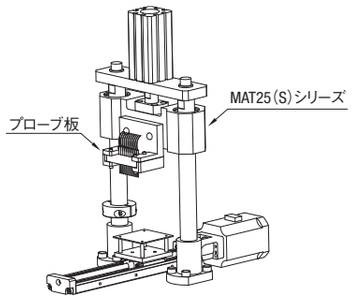
■リターンコンベアのリフト部
・側面取付けでリフト工程に使用。

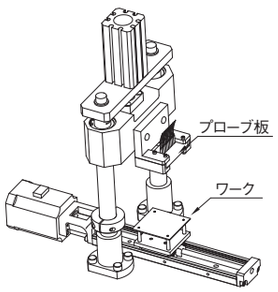


■小型部品の加圧ユニット
電子部品のリードフレームのフォーミングや基板
の加圧に活用できます。
加圧力の調整は供給圧力の変更だけで可能。



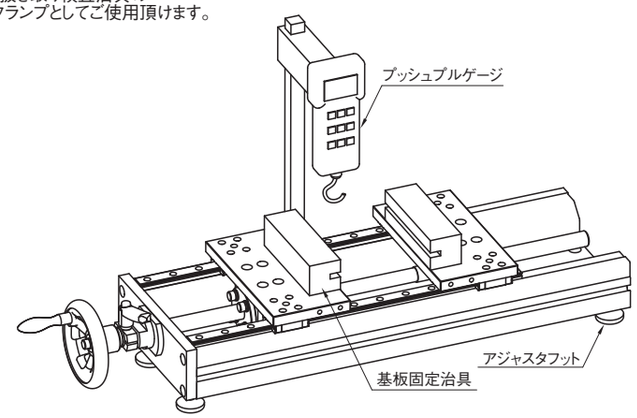
■電気検査用プローブの上下ユニット
プローブヘッドを交換することで、多品種のワークに対応。
作業用部品の取付面は、3箇所あります。



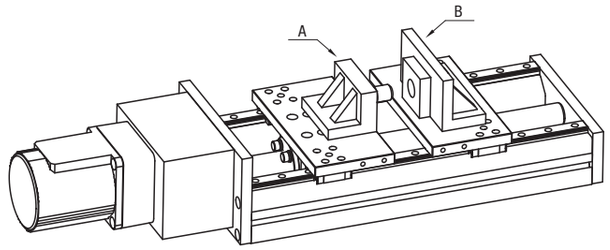


手動による簡易位置決めに最適なユニットと、制御設定が一切不要な簡単操作のユニットです。

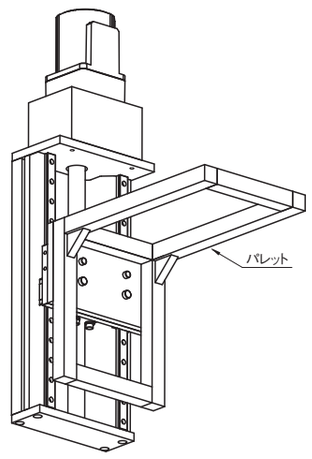
■検査治具として
基板の抜き取り検査治具の
ワーククランプとしてご使用頂けます。



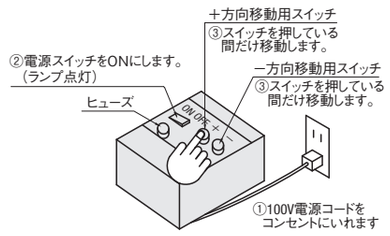
■圧入治具
ワークの軽圧入工程用治具としてご使用頂けます。
A、Bの基準ブロックを交換することで、各種製品に対応可能です。
その他、シート、布製品や線材のテンション調整、引っ張り工程
の治具など、圧縮・引っ張りの両方向の工程にご使用頂けます。



■搬送
ワークの垂直移動にご使用頂けます。



■電動ユニット操作方法
移動させたい方向へボタンを押すだけです。



LINEAR AXIS ACTUATOR

一軸アクチュエータ　LX20　標準タイプ

L=80・250・300は2010年9月発売開始

■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧 P. 401 ～ P. 404
カップリング P. 961 ～ P. 970
近接センサ P. 1745 ～ P. 1754
フォトセンサ・レール P. 1725 ～ P. 1744
選定・寿命計算例 P. 1905 ～ P. 1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

意匠・実用新案取得　RoHS

〈モータブラケット無しタイプ〉

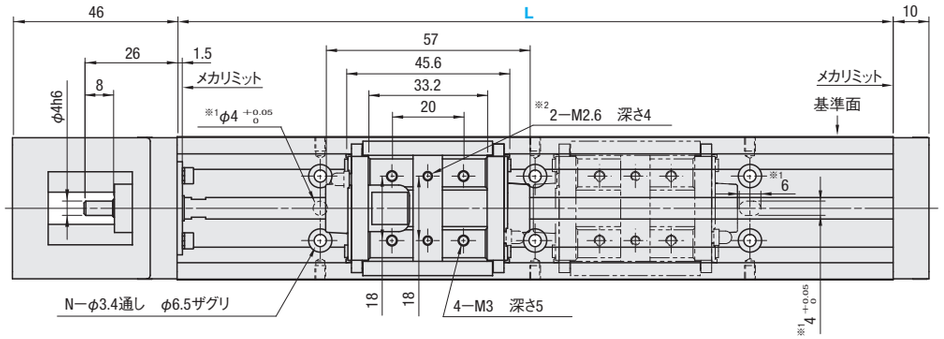
仕様	
LX20	
標準	
ねじ径(mm)	6
リード(mm)	1・5
精度	上級・精密級

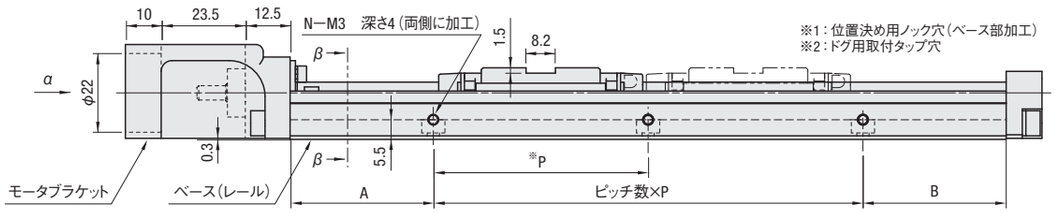
A付属品
①モータアタッチメント
M A5052　S黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
モータブラケット無しタイプには付属品がありません。

L寸定尺	標準グリース		低発塵グリース	
	上級	精密級	上級	精密級
リード1	LX2001	LX2001P	LX2001G	LX2001PG
リード5	LX2005	LX2005P	LX2005G	LX2005PG

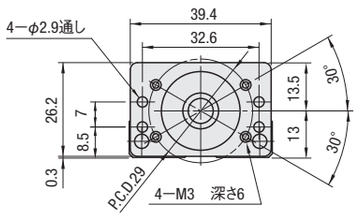
低発塵グリース情報 P.404

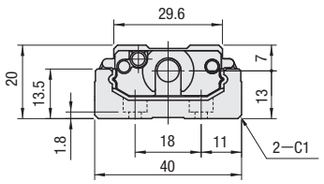
構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	ADC12	A5052	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	HRC58～62





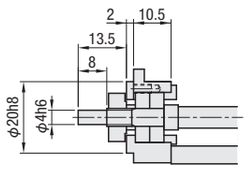
※ベース全長80mmの場合のみセンサレール取付穴ピッチが50mmとなります。
ベース取付用穴ピッチは、全てP=60となります。





β—β断面図

モータブラケット無しタイプ
※取付寸法詳細はP.413



有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。　ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結しておりません。
ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式 上級	型式 ※精密級	ブロック数	モータ アタッチメント	ベース 全長(L)	有効ストローク 1ブロック	有効ストローク 2ブロック	取付穴寸法 A	P	B	ピッチ数	穴数(N)
(標準グリース) LX2001 LX2005 (低発塵グリース) LX2001G LX2005G	(標準グリース) LX2001P LX2005P (低発塵グリース) LX2001PG LX2005PG	(1個) B1 (2個) B2	(サーボモータ) A2025 A2028 A2038 A2040 E2040	80	16.5	—	10	60	10	1	4
				100	36.5	—	20	60	20	1	4
			(ステッピングモータ) T2028 T2042	150	86.5	—	15	60	15	2	6
			(アタッチメント無し) N	200	136.5	79.5	40	60	40	2	6
				250	186.5	149.5	35	60	35	3	8
			(モータブラケット無し) F	300	236.5	199.5	30	60	30	4	10

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
※精密級には精度保証書を添付致します。
※アタッチメント無しは、本体とブラケットの商品となります。モータブラケット無しタイプとは違いますのでご注意ください。

■精度基準

精密級には精度保証書を添付

精度基準	上級	精密級
位置決め精度(mm)	0.06	0.02
バックラッシ(mm)	0.01	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.025	0.01
起動トルク(N・cm)	1.2	1.2

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
1	6199	27	27	93
2	12398	353	353	186

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関しては**P.402**をご参照ください。

■慣性モーメント

ベース全長(L)	慣性モーメント(kg・cm²) LX2001 1ブロック	LX2001 2ブロック	LX2005 1ブロック	LX2005 2ブロック
80	0.0047	—	—	—
100	0.0049	—	0.0054	—
150	0.0053	—	0.0059	—
200	0.0058	0.0058	0.0063	0.0069
250	—	—	0.0068	0.0074
300	—	—	0.0073	0.0078

■質量

ベース全長(L)	総質量(kg) 1ブロック	2ブロック
80	0.40	—
100	0.45	—
150	0.58	—
200	0.71	0.79
250	0.83	0.92
300	0.96	1.05

■最高速度

ベース全長(L)	型式 LX2001	LX2005
80	190	—
100	190	694
150	190	694
200	190	694
250	—	694
300	—	633

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
A2025	□25	安川電機	10W/20W/30W
A2028	□28	三菱電機	10W/20W/30W
A2038	□38	Panasonic	30W/50W/100W
E2040	□40	SIEMENS	50W/100W
A2040	□40	安川電機	30W/50W
		三菱電機	50W
		山洋電気	30W/50W
		オムロン	30W/50W
		キーエンス	50W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
T2028	□28	オリエンタルモーター	2相/5相/αステップ
T2042	□42		2相/5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については**P.413**をご参照ください。

Order 注文例

型式	—	ブロック数	—	モータアタッチメント	—	ベース全長(L)
LX2001	—	B1	—	A2025	—	200

Delivery 出荷日

標準グリース上級タイプ LX2001・2005	標準グリース精密級タイプ LX2001P・2005P	低発塵グリース モータブラケット無し
3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

ブラケット無しタイプは全て8日目発送です。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

上級タイプ ¥基準単価1～2台

型式	L=80 (リード1のみ)	L=100	L=150	L=200	L=250 (リード5のみ)	L=300 (リード5のみ)	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX20□□—B1—□	37,300	38,600	39,900	41,200	43,500	44,500	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	6	1
LX20□□—B2—□	—	—	—	53,200	54,700	55,800		2		
LX20□□—B1—F	43,800	46,100	47,900	49,700	51,000	52,200	ブラケット無し	1		5
LX20□□—B2—F	—	—	—	61,700	62,500	64,000		2		

カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。
LX20□□シリーズは、追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細図 P.414

■精密級・低発塵グリースの価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+6,200
低発塵グリース	基準単価+4,000

基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

6 単軸ロボット アクチュエータ

LINEAR AXIS ACTUATOR WITH COVER

一軸アクチュエータ　LX20　カバータイプ

L=80・250・300は2010年9月発売開始

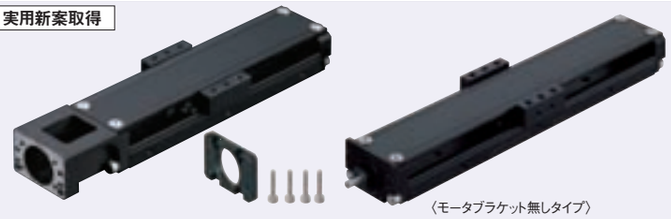
■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧　P. 401 ～ P. 404
カップリング　P. 961 ～ P. 970
近接センサ　P. 1745 ～ P. 1754
フォトセンサ・レール　P. 1725 ～ P. 1744
選定・寿命計算例　P. 1905 ～ P. 1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

意匠・実用新案取得

RoHS



〈モータブラケット無しタイプ〉

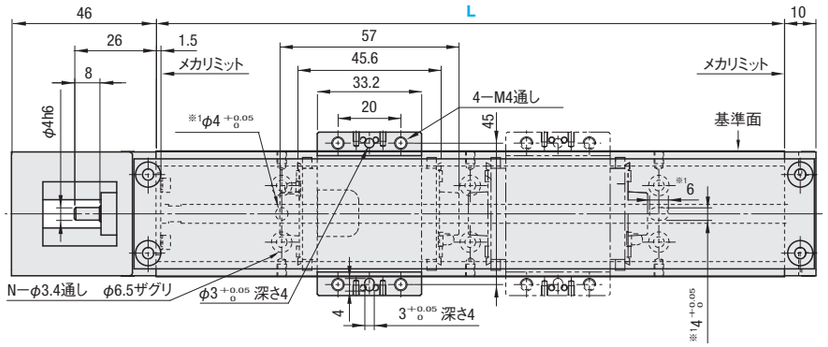
仕様	
LX20	
カバー	
ねじ径(mm)	6
リード(mm)	1・5
精度	上級・精密級

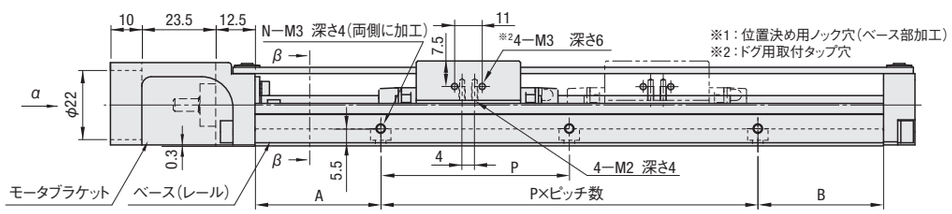
A付属品
①モータアタッチメント
M A5052　S黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
モータブラケット無しタイプには付属品がありません。

L寸定尺	標準グリース		低発塵グリース	
	上級	精密級	上級	精密級
リード1	LX2001C	LX2001CP	LX2001CG	LX2001CPG
リード5	LX2005C	LX2005CP	LX2005CG	LX2005CPG

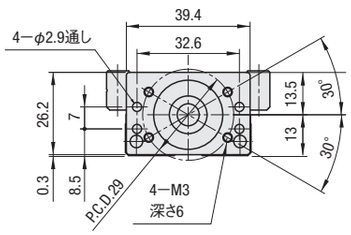
低発塵グリース情報　P.404

構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	カバー	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	ADC12	A5052	A6063	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	—	HRC58～62

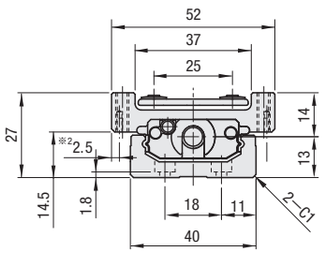




※ベース全長80mmの場合のみセンサレール取付穴ピッチが50mmとなります。
ベース取付穴ピッチは、すべてP=60となります。

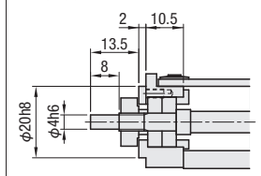


α矢視図



β−β 断面図

モータブラケット無しタイプ
※取付寸法詳細は**P.413**



有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。
ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結しておりません。

型式 上級	型式 ※精密級	ブロック数	モータ アタッチメント	ベース 全長(L)	有効ストローク 1ブロック	有効ストローク 2ブロック	取付穴寸法 A	P	B	ピッチ数	穴数(N)
(標準グリース) LX2001C LX2005C (低発塵グリース) LX2001CG LX2005CG	(標準グリース) LX2001CP LX2005CP (低発塵グリース) LX2001CPG LX2005CPG	(1個) B1 (2個) B2	(サーボモータ) A2025 A2028 A2038 A2040 E2040	80	16.5	—	10	60	10	1	4
				100	36.5	—	20	60	20	1	4
			(ステッピングモータ) T2028 T2042	150	86.5	—	15	60	15	2	6
			(アタッチメント無し) N	200	136.5	79.5	40	60	40	2	6
				250	186.5	149.5	35	60	35	3	8
			(モータブラケット無し) F	300	236.5	199.5	30	60	30	4	10

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
※精密級には精度保証書を添付致します。
※アタッチメント無しは、本体とブラケットの商品となります。モータブラケット無しタイプとは違いますのでご注意ください。

■精度基準

精密級には精度保証書を添付

精度基準	上級	精密級
位置決め精度(mm)	0.06	0.02
バックラッシ(mm)	0.01	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.025	0.01
起動トルク(N・cm)	1.2	1.2

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
1	6199	27	27	93
2	12398	353	353	186

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関しては**P.402**をご参照ください。

■慣性モーメント

ベース全長(L)	慣性モーメント(kg・cm²) LX2001C 1ブロック	LX2001C 2ブロック	LX2005C 1ブロック	LX2005C 2ブロック
80	0.0047	—	—	—
100	0.0049	—	0.0059	—
150	0.0053	—	0.0063	—
200	0.0058	0.0058	0.0068	0.0078
250	—	—	0.0073	0.0083
300	—	—	0.0077	0.0088

■質量

ベース全長(L)	総質量(kg) 1ブロック	2ブロック
80	0.51	—
100	0.56	—
150	0.69	—
200	0.81	0.97
250	0.94	1.10
300	1.07	1.23

■最高速度

ベース全長(L)	型式 LX2001C	LX2005C
80	190	—
100	190	694
150	190	694
200	190	694
250	—	694
300	—	633

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
A2025	□25	安川電機	10W/20W/30W
A2028	□28	三菱電機	10W/20W/30W
A2038	□38	Panasonic	30W/50W/100W
E2040	□40	SIEMENS	50W/100W
A2040	□40	安川電機	30W/50W
		三菱電機	50W
		山洋電気	30W/50W
		オムロン	30W/50W
		キーエンス	50W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
T2028	□28	オリエンタルモーター	2相/5相/αステップ
T2042	□42		2相/5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については**P.413**をご参照ください。

Order 注文例

型式	—	ブロック数	—	モータアタッチメント	—	ベース全長(L)
LX2001C	—	B1	—	A2025	—	300

Delivery 出荷日

標準グリース上級タイプ LX2001C・2005C	標準グリース精密級タイプ LX2001CP・2005CP	低発塵グリース モータブラケット無し
3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

モータブラケット無しタイプは全て8日目発送です。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

上級タイプ ¥基準単価1～2台

型式	L=80 (リード1のみ)	L=100	L=150	L=200	L=250 (リード5のみ)	L=300 (リード5のみ)	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX20□□C−B1−□	41,100	43,800	45,100	46,400	47,600	48,800	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	6	1
LX20□□C−B2−□	—	—	—	59,400	60,600	61,900		2		
LX20□□C−B1−F	48,200	51,300	53,100	54,900	55,800	57,200	ブラケット無し	1		5
LX20□□C−B2−F	—	—	—	67,900	69,700	71,200		2		

カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。
LX20□□Cシリーズは、追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細図 **P.414**

■精密級・低発塵グリースの価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+6,200
低発塵グリース	基準単価+4,000

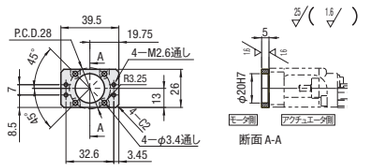
基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

ミスミ FAメカ2010　商品名から型番検索!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

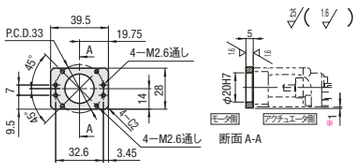
一軸アクチュエータ LX20 モータアタッチメント / アタッチメント取付治具

注：※印部分はアタッチメントがレール部より突出するのでご注意ください。

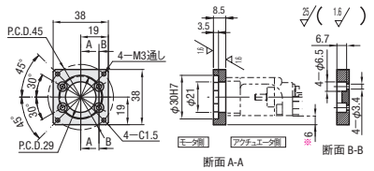
A2025
サーボ
□25



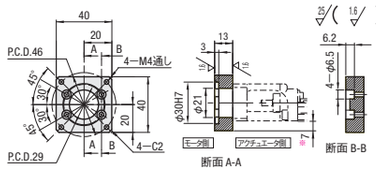
A2028
サーボ
□28



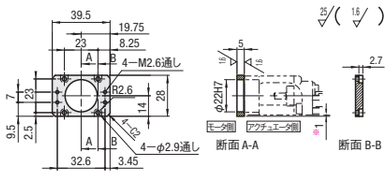
A2038
サーボ
□38



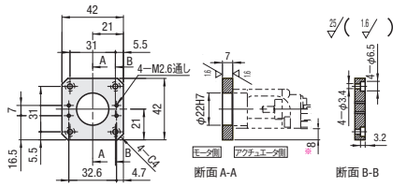
A2040
サーボ
□40



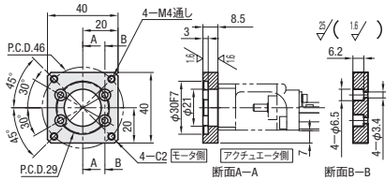
T2028
ステッピング
□28



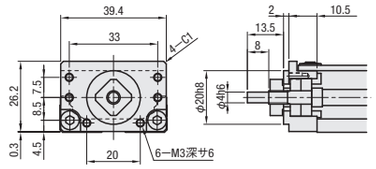
T2042
ステッピング
□42



E2040
サーボ
□40



F
モータブラケット
無しタイプ



■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2025	□25	安川電機	SGMMJ—A1	10W	SCPW16 (P.963) MCSLC16 (P.964)
			SGMMJ—A2	20W	
			SGMMJ—A3	30W	
A2028	□28	三菱電機	HC—AQ013	10W	
			HC—AQ023	20W	
			HC—AQ033	30W	
A2038	□38	Panasonic	MSMD—5A	50W	CPDT19 (P.965)
			MSMA—3A	30W	
			MSMA—5A	50W	
			MSMA—01	100W	
E2040	□40	SIEMENS	1FK7011—5	50W	CPDW19 (P.965)
			1FK7015—5	100W	

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2040	□40	安川電機	SGMJV—A5	50W	SCPW16 (P.963) MCSLC16 (P.964) CPDT19 (P.965)
			SGMAH—A5	50W	
			SGMAS—A5	50W	
		三菱電機	HC—MFS053	50W	
			HC—KFS053	50W	
			HF—KP053	50W	
		山洋電気	Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
		オムロン	R88M—W03030	30W	
			R88M—W05030	50W	
			R88M—U03030	30W	
			R88M—U05030	50W	
		キーエンス	MV—M05(D)	50W	
			SV—M005	50W	

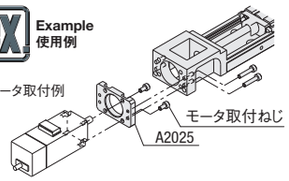
■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T2028	□28	オリエンタルモーター	CSK22	2相	SCPW16 (P.963) MCSLC16 (P.964)
			CSK52	5相	
			ASC3*	αステップ	
T2042	□42		UMK24*/PK24*	2相	
			CSK24		
			RK54	5相	
			UPK54*/PK54*		
			AS46,ASC46,AR46	αステップ	

モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
モータ・カップリングは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。

Example 使用例

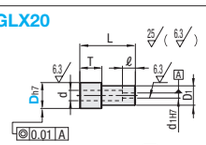
■モータ取付例



付属のアタッチメントをモータに固定し取り付けてください。
モータ・カップリング・モータ取付ねじは付属されません。

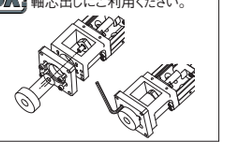
■アタッチメント取付治具

JIGLX20



M A5056
S 白アルマイト

モータアタッチメントの軸芯出しにご利用ください。



型式	D	対応アタッチメント	d	D1	d1	L	T	ℓ	¥基準単価 1~5コ
JIGLX20	20	A2028	8	15	4	43	17	10	1,800
	30	A2038/A2040	8	15	4	47	13	10	

Order 注文例　型式 — D　JIGLX20 — 20

Delivery 出荷日　在庫品

表記数量超えは納期お見積り

一軸アクチュエータ LX20 センサセット品（追加工）

■近接センサタイプ（サンクス製）ーセット部品仕様ー

LX型式	近接センサ（取付金具付）	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサ取付ねじ（1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） 取付ナット（1個）	ドグ ドグ（1個）	ドグ ドグ取付ねじ	Code（□はセンサ個数）	¥基準単価（ストローク～150まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク200以上） センサ個数 1個	2個	3個
LX20□□	GX—F8A（接近時on）	SENAT3□H	CBM3—6	CBSST3—8	LBNR3	—（オリジナル）	皿小ねじ M2.6—4（1個）	XA□	6,000	9,600	13,200	6,500	10,000	13,600
	GX—F8B（離れてon）							XB□						
LX20□□C	GX—F8A（接近時on）						CBM3—6（2個）	FA□						
	GX—F8B（離れてon）							FB□						

■フォトセンサタイプ（サンクス製）ーセット部品仕様ー

LX型式	フォトセンサ	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサブラケット	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） ブラケット取付ねじ ナット	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサ取付ねじ	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサ取付ワッシャ	ドグ ドグ（1個）	ドグ ドグ取付ねじ	Code（□はセンサ個数）	¥基準単価（ストローク～150まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク200以上） センサ個数 1個	個	3個
LX20□□	PM—L24	SENAT3□H	CBM3—6	—（オリジナル）	CBM3—6（2個） LBNR3（2個）	CBM2—6（2個）	M2小形丸平座金（2個） M2スプリングワッシャ（2個）	—（オリジナル）	皿小ねじ M2.6—4（1個）	SP□	5,200	9,400	10,400	5,600	8,300	10,900
LX20□□C									CBM3—6（2個）	MP□						

■フォトセンサタイプ（オムロン製）ーセット部品仕様ー

LX型式	フォトセンサ	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサブラケット	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） ブラケット取付ねじ ナット	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサ取付ねじ	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサ取付ワッシャ	ドグ ドグ（1個）	ドグ ドグ取付ねじ	Code（□はセンサ個数）	¥基準単価（ストローク～200まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク250以上） センサ個数 1個	2個	3個
LX20□□	EE—SX91—R 1M	SENAT3□H	CBM3—6	—（オリジナル）	CBM3—6（2個） LBNR3（2個）	CBM3—6（2個）	M3小形丸平座金（2個）	—（オリジナル）	皿小ねじ M2.6—4（1個）	OP□	5,000	9,200	10,100	5,500	8,000	10,500
LX20□□C									CBM3—6（2個）	EP□						

※センサドグ及びセンサブラケットの一部は、オリジナル品となります。単体でご注文の際は、ミスミFAメカニカル事業グループまでお問い合わせください。
※センサの単品販売は致しておりません。お手数ですが、単品でご購入の場合は各センサ取扱販売店までお問い合わせください。

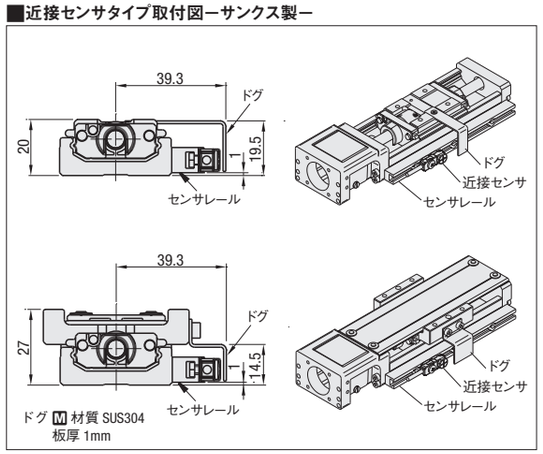
Alteration 追加工

型式		ブロック数		モータアタッチメント		ベース全長（L）		(Code)
LX2001	—	B1	—	A2025	—	300	—	XA2
LX2005C	—	B1	—	A2028	—	200	—	EP3

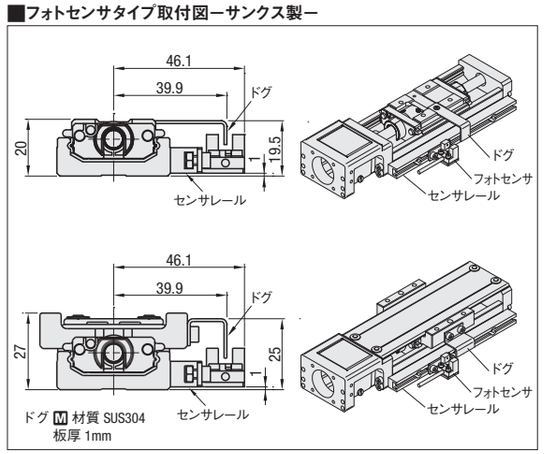
※Codeの数値はセンサ個数

Delivery 出荷日　3 日目発送

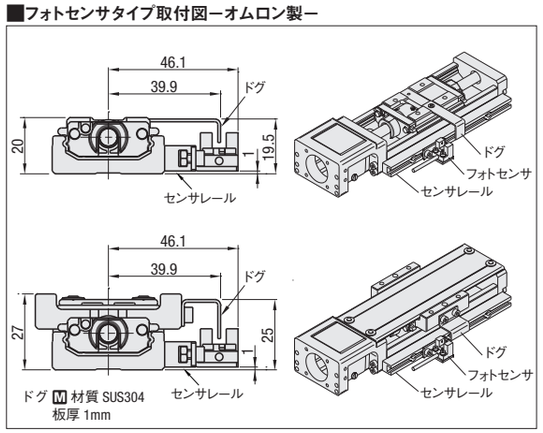
■近接センサタイプ取付図ーサンクス製ー



■フォトセンサタイプ取付図ーサンクス製ー



■フォトセンサタイプ取付図ーオムロン製ー



サンクス製およびオムロン製のフォトセンサ外形寸法は同一寸法です。
ご使用されるセンサの仕様は、各社のホームページ等でご確認ください。
弊社カタログには、センサ仕様が記載されておりません。

■ご注意

・センサセット品は、LXアクチュエータ本体と同梱した状態で発送します。
　部品の組付けは、お客様でお願いします。
・同梱された部品は、開梱後速やかにご確認をお願いします。
　細かい部品が数点ございますので、紛失される恐れがあります。
　商品のお取り扱いには、充分なご配慮をお願いします。

LINEAR AXIS ACTUATOR

一軸アクチュエータ　LX26　標準タイプ

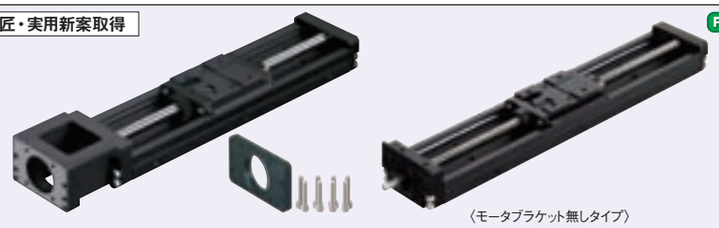
L=100・350・400は2010年9月発売開始

■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧　P. 401 ～ P. 404
カップリング　P. 961 ～ P. 970
近接センサ　P. 1745 ～ P. 1754
フォトセンサ・レール　P. 1725 ～ P. 1744
選定・寿命計算例　P. 1905 ～ P. 1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

意匠・実用新案取得　RoHS



〈モータブラケット無しタイプ〉

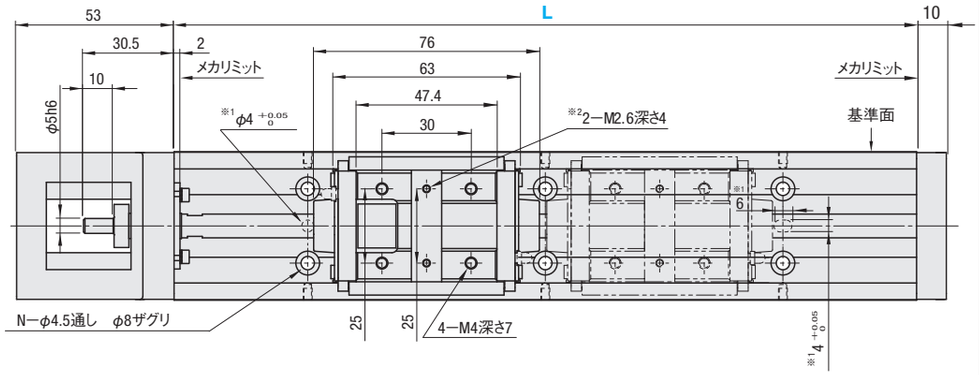
仕様	
LX26	
標準	
ねじ径(mm)	8
リード(mm)	2・5
精度	上級・精密級

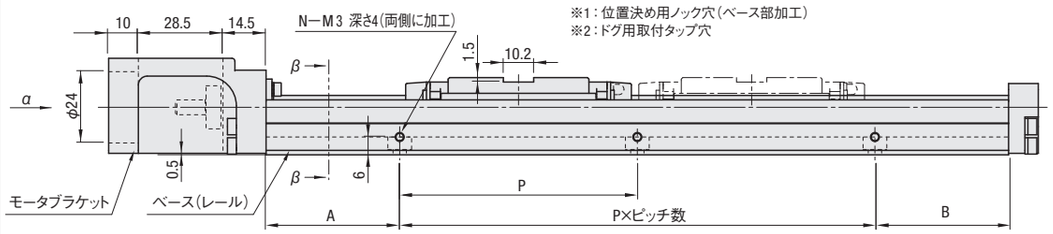
A付属品
①モータアタッチメント
M A5052　S黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
モータブラケット無しタイプには付属品がありません。

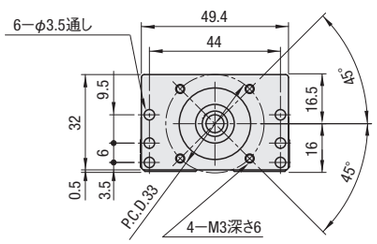
L寸定尺	標準グリース		低発塵グリース	
	上級	精密級	上級	精密級
リード2	LX2602	LX2602P	LX2602G	LX2602PG
リード5	LX2605	LX2605P	LX2605G	LX2605PG

低発塵グリース情報 P.404

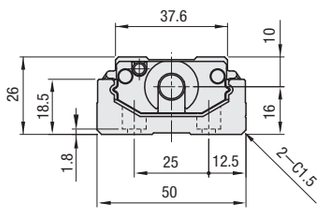
構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	ADC12	A5052	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	HRC58～62





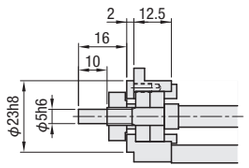


α矢視図



β−β断面図

モータブラケット無しタイプ
※取付寸法詳細は**P.419**



有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結しておりません。
ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式 上級	型式 ※精密級	ブロック数	モータ アタッチメント	ベース 全長(L)	有効ストローク 1ブロック	有効ストローク 2ブロック	取付穴寸法 A	P	B	ピッチ数	穴数(N)
(標準グリース) LX2602 LX2605 (低発塵グリース) LX2602G LX2605G	(標準グリース) LX2602P LX2605P (低発塵グリース) LX2602PG LX2605PG	(1個) B1 (2個) B2	(サーボモータ) A2625 A2628 A2638 A2640 E2640 (ステッピングモータ) T2628 T2642 (アタッチメント無し) N (モータブラケット無し) F	100	17	—	10	80	10	1	4
				150	67	—	35	80	35	1	4
				200	117	—	20	80	20	2	6
				250	167	91	45	80	45	2	6
				300	217	141	30	80	30	3	8
				350	267	191	15	80	15	4	10
				400	317	241	40	80	40	4	10

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
※精密級には精度保証書を添付致します。
※アタッチメント無しは、本体とブラケットの商品となります。モータブラケット無しタイプとは違いますのでご注意ください。

■精度基準

精密級には精度保証書を添付

精度基準	上級	精密級
位置決め精度(mm)	0.06	0.02
バックラッシ(mm)	0.01	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.025	0.01
起動トルク(N・cm)	2	2

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
1	11871	70	70	225
2	23742	902	902	450

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関しては**P.402**をご参照ください。

■慣性モーメント

ベース全長(L)	慣性モーメント(kg・cm²) LX2602 1ブロック	LX2602 2ブロック	LX2605 1ブロック	LX2605 2ブロック
100	0.0140	—	—	—
150	0.0155	—	0.0166	—
200	0.0169	—	0.018	—
250	0.0184	0.0186	0.0194	0.0207
300	0.0198	0.020	0.0209	0.0222
350	—	—	0.0223	0.0236
400	—	—	0.0238	0.0251

■質量

ベース全長(L)	総質量(kg) 1ブロック	2ブロック
100	0.87	—
150	0.95	—
200	1.16	—
250	1.37	1.57
300	1.58	1.78
350	1.79	1.99
400	2.00	2.20

■最高速度

ベース全長(L)	型式 LX2602	LX2605
100	290	—
150	290	521
200	290	521
250	290	521
300	290	521
350	—	521
400	—	446

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
A2625	□25	安川電機	10W/20W/30W
A2628	□28	三菱電機	10W/20W/30W
A2638	□38	Panasonic	30W/50W/100W
E2640	□40	SIEMENS	50W/100W
A2640	□40	安川電機	30W/50W
		三菱電機	50W
		山洋電気	30W/50W
		オムロン	30W/50W
		キーエンス	50W/100W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
T2628	□28	オリエンタルモーター	2相/5相/αステップ
T2642	□42		2相/5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については**P.419**をご参照ください。

Order 注文例

型式	—	ブロック数	—	モータアタッチメント	—	ベース全長(L)
LX2602	—	B1	—	A2640	—	300

Delivery 出荷日

標準グリース上級タイプ LX2602・2605	標準グリース精密級タイプ LX2602P・2605P	低発塵グリース モータブラケット無し
3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

モータブラケット無しタイプは全て8日目発送です。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

上級タイプ ¥基準単価1～2台

型式	L=100 (リード2のみ)	L=150	L=200	L=250	L=300	L=350 (リード5のみ)	L=400 (リード5のみ)	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX26□□−B1−□	41,600	43,000	45,700	48,500	51,300	53,400	54,900	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	8	2
LX26□□−B2−□	—	—	—	60,500	63,300	65,000	66,700		2		
LX26□□−B1−F	49,300	51,000	54,200	57,500	60,800	63,200	65,100	ブラケット無	1		5
LX26□□−B2−F	—	—	—	69,500	72,800	74,400	76,300		2		

カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。
LX26□□シリーズは、追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細図 P.420

■精密級・低発塵グリースの価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+7,500
低発塵グリース	基準単価+5,000

基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

ミスミ FAメカ2010　スペック検索でらくらく選定!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

LINEAR AXIS ACTUATOR WITH COVER

一軸アクチュエータ　LX26　カバータイプ

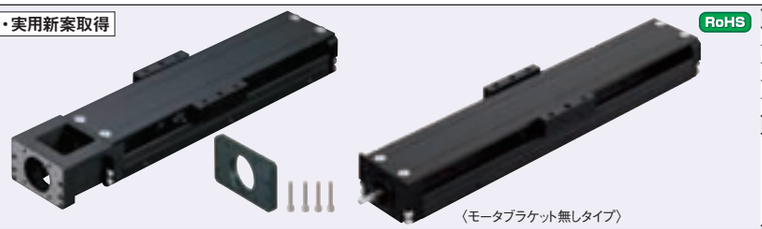
L=100・350・400は2010年9月発売開始

■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧 P. 401 ～ P. 404
カップリング P. 961 ～ P. 970
近接センサ P. 1745 ～ P. 1754
フォトセンサ・レール P. 1725 ～ P. 1744
選定・寿命計算例 P. 1905 ～ P. 1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

意匠・実用新案取得　RoHS


〈モータブラケット無しタイプ〉

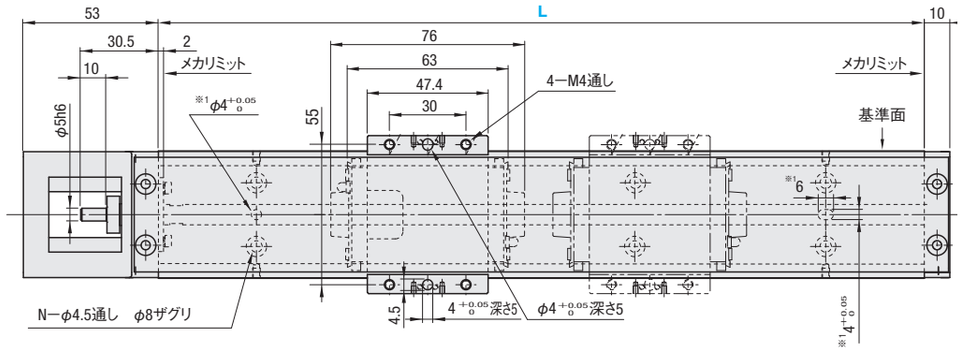
仕様	
LX26	
カバー	
ねじ径(mm)	8
リード(mm)	2・5
精度	上級・精密級

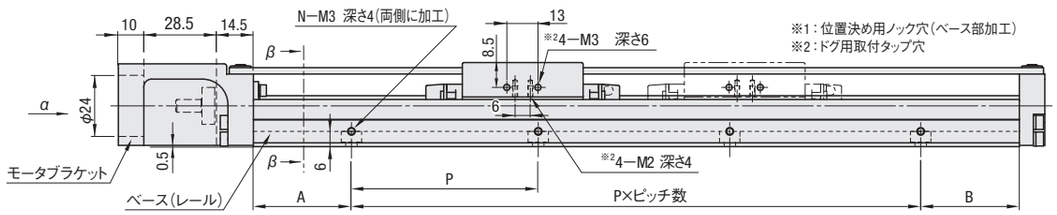
A付属品
①モータアタッチメント
M A5052　S黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
モータブラケット無しタイプには付属品がありません。

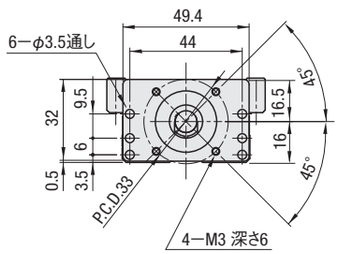
L寸定尺	標準グリース		低発塵グリース	
	上級	精密級	上級	精密級
リード2	LX2602C	LX2602CP	LX2602CG	LX2602CPG
リード5	LX2605C	LX2605CP	LX2605CG	LX2605CPG

低発塵グリース情報P.404

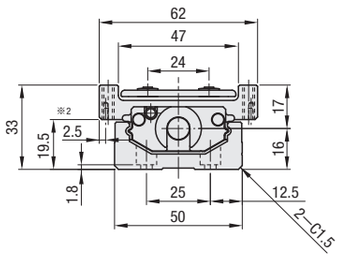
構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	カバー	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	ADC12	A5052	A6063	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	—	HRC58～62





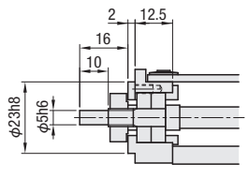


α矢視図



β−β断面図

モータブラケット無しタイプ
※取付寸法詳細はP.419



有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結しておりません。
ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式 上級	型式 ※精密級	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	有効ストローク 1ブロック	有効ストローク 2ブロック	取付穴寸法 A	P	B	ピッチ数	穴数(N)
(標準グリース) LX2602C LX2605C (低発塵グリース) LX2602CG LX2605CG	(標準グリース) LX2602CP LX2605CP (低発塵グリース) LX2602CPG LX2605CPG	(1個) B1 (2個) B2	(サーボモータ) A2625 A2628 A2638 A2640 E2640 (ステッピングモータ) T2628 T2642 (アタッチメント無し) N (モータブラケット無し) F	100	17	—	10	80	10	1	4
				150	67	—	35	80	35	1	4
				200	117	—	20	80	20	2	6
				250	167	91	45	80	45	2	6
				300	217	141	30	80	30	3	8
				350	267	191	15	80	15	4	10
				400	317	241	40	80	40	4	10

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
※精密級には精度保証書を添付致します。
※アタッチメント無しは、本体とブラケットの商品となります。モータブラケット無しタイプとは違いますのでご注意ください。

■精度基準

精密級には精度保証書を添付

精度基準	上級	精密級
位置決め精度(mm)	0.06	0.02
バックラッシ(mm)	0.01	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.025	0.01
起動トルク(N・cm)	2	2

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
1	11871	70	70	225
2	23742	902	902	450

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関しては**P.402**をご参照ください。

■慣性モーメント

ベース全長(L)	慣性モーメント(kg・cm²) LX2602C 1ブロック	LX2602C 2ブロック	LX2605C 1ブロック	LX2605C 2ブロック
100	0.0141	—	—	—
150	0.0156	—	0.0173	—
200	0.017	—	0.0188	—
250	0.0185	0.0188	0.0202	0.0222
300	0.0199	0.0202	0.0216	0.0237
350	—	—	0.0231	0.0251
400	—	—	0.0245	0.0266

■質量

ベース全長(L)	総質量(kg) 1ブロック	2ブロック
100	1.07	—
150	1.15	—
200	1.36	—
250	1.57	1.89
300	1.78	2.10
350	1.99	2.31
400	2.20	2.52

■最高速度

ベース全長(L)	型式 LX2602C	LX2605C
100	290	—
150	290	521
200	290	521
250	290	521
300	290	521
350	—	521
400	—	446

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
A2625	□25	安川電機	10W/20W/30W
A2628	□28	三菱電機	10W/20W/30W
A2638	□38	Panasonic	30W/50W/100W
E2640	□40	SIEMENS	50W/100W
A2640	□40	安川電機	30W/50W
		三菱電機	50W
		山洋電気	30W/50W
		オムロン	30W/50W
		キーエンス	50W/100W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
T2628	□28	オリエンタルモーター	2相/5相/αステップ
T2642	□42		2相/5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については**P.419**をご参照ください。

Order 注文例

型式	—	ブロック数	—	モータアタッチメント	—	ベース全長(L)
LX2602C	—	B1	—	A2628	—	300

Delivery 出荷日

標準グリース上級タイプ LX2602C・2605C	標準グリース精密級タイプ LX2602CP・2605CP	低発塵グリース モータブラケット無し
3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

モータブラケット無しタイプは全て8日目発送です。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

上級タイプ ¥基準単価1～2台

型式	L=100 (リード2のみ)	L=150	L=200	L=250	L=300	L=350 (リード5のみ)	L=400 (リード5のみ)	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX26□□C−B1−□	46,500	48,100	50,900	53,700	56,400	58,300	60,000	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	8	2
LX26□□C−B2−□	—	—	—	66,700	69,400	71,900	73,600		2		
LX26□□C−B1−F	53,900	56,100	59,400	62,700	65,900	67,500	69,500	ブラケット無	1		5
LX26□□C−B2−F	—	—	—	75,700	78,900	81,600	83,600		2		

カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。
LX26□□Cシリーズは、追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細図 P.420

■精密級・低発塵グリースの価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+7,500
低発塵グリース変更	基準単価+5,000

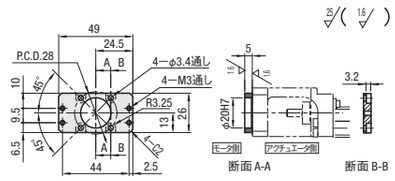
基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

ミスミ FAメカ2010　My部品表で型番も簡単エクセル管理!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

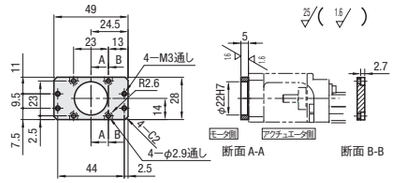
一軸アクチュエータ LX26 モータアタッチメント / アタッチメント取付治具

注：※印部分はアタッチメントがレール部より突出するのでご注意ください。

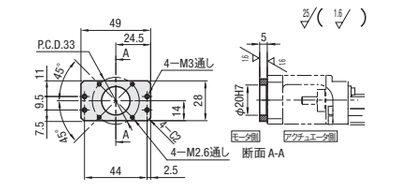
A2625 サーボ □25



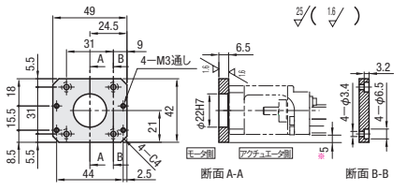
T2628 ステッピング □28



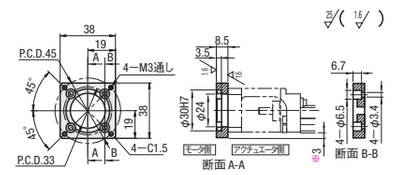
A2628 サーボ □28



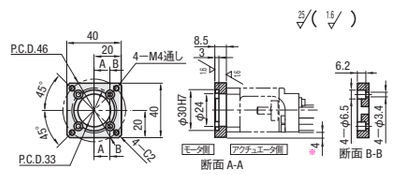
T2642 ステッピング □42



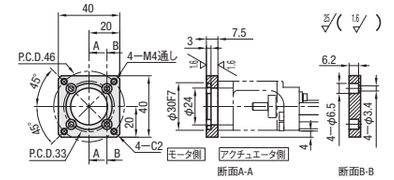
A2638 サーボ □38



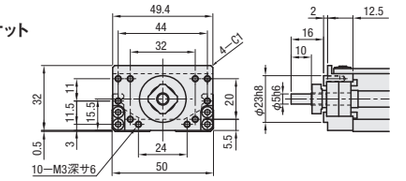
A2640 サーボ □40



E2640 サーボ □38



F モータブラケット無しタイプ



■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2625	□25	安川電機	SGMMJ−A1	10W	SCXW21（P.963）SCPW21（P.963）MCSLC16（P.964）MCSLC20（P.964）CPDW19（P.965）
			SGMMJ−A2	20W	
			SGMMJ−A3	30W	
A2628	□28	三菱電機	HC−AQ013	10W	
			HC−AQ023	20W	
			HC−AQ033	30W	
A2638	□38	Panasonic	MSMD−5A	50W	SCXW21（P.963）SCPW21（P.963）MCSLC20（P.964）CPDW19（P.965）
			MSMA−3A	30W	
			MSMA−5A	50W	
			MSMA−01	100W	
E2640	□40	SIEMENS	1FK7011−5	50W	CPDW19（P.963）MCSLC20（P.964）
			1FK7015−5	100W	

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A2640	□40	安川電機	SGMJV−A5	50W	SCXW21（P.963）SCPW21（P.963）MCSLC16（P.964）MCSLC20（P.964）CPDW19（P.965）
			SGMAH−A5	50W	
			SGMAS−A5	50W	
		三菱電機	HC−MFS053	50W	
			HC−KFS053	50W	
			HF−KP053	50W	
		山洋電気	Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
		オムロン	R88M−W03030	30W	
			R88M−W05030	50W	
			R88M−U03030	30W	
			R88M−U05030	50W	
		キーエンス	MV−M05（D）	50W	
			SV−M005	50W	

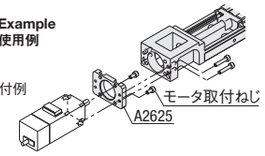
■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T2628	□28	オリエンタルモーター	CSK22	2相	SCXW21（P.963）SCPW21（P.963）MCSLC16（P.964）MCSLC20（P.964）CPDW19（P.965）
			CSK52	5相	
			ASC3＊	αステップ	
T2642	□42		UMK24＊/PK24＊	2相	
			CSK24		
			RK54	5相	
			UPK54＊/PK54＊		
			AS46,ASC46,AR46	αステップ	

モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
モータ・カップリングは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。
シーメンスモータ使用時は、カップリングへの軸挿入量が片側0.5mm短くなります。

Example 使用例

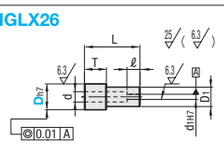
■モータ取付例



付属のアタッチメントをモータに固定し取り付けてください。
モータ・カップリング・モータ取付ねじは付属されません。

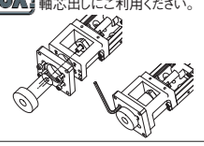
■アタッチメント取付治具

JIGLX26



M A5056
S 白アルマイト

ex モータアタッチメントの軸芯出しにご利用ください。



型式	D	対応アタッチメント	d	D1	d1	L	T	ℓ	¥基準単価 1~5コ
JIGLX26	20	A2628	8	15	5	47.5	17	12	1,800
	30	A2638/A2640	8	15	5	49.5	13	11	

Order 注文例　型式 − D　JIGLX26 − 20

Delivery 出荷日　在庫品

表記数量超えは納期お見積り

一軸アクチュエータ LX26 センサセット品（追加工）

■近接センサタイプ（サンクス製）ーセット部品仕様ー

LX型式	近接センサ（取付金具付）	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサ取付ねじ（1個）	センサ部 取付ナット（1個）	ドグ ドグ1個	ドグ ドグ取付ねじ	Code（□はセンサ個数）	¥基準単価（ストローク〜200まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク250以上） センサ個数 1個	2個	3個
LX26□□	GX−F8A（接近時on）	SENAT3□H	CBM3−6	CBSST3−8	LBNR3	—（オリジナル）	皿小ねじ M2.6−4（1個）	XA□	6,200	9,700	13,300	7,000	10,600	14,200
	GX−F8B（離れてon）							XB□						
LX26□□C	GX−F8A（接近時on）						CBM3−6（2個）	FA□						
	GX−F8B（離れてon）							FB□						

■フォトセンサタイプ（サンクス製）ーセット部品仕様ー

LX型式	フォトセンサ	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサブラケット	センサ部 ブラケット取付ねじナット	センサ部 センサ取付ねじ	センサ部 センサ取付ワッシャ	ドグ ドグ（1個）	ドグ ドグ取付ねじ	Code（□はセンサ個数）	¥基準単価（ストローク〜200まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク250以上） センサ個数 1個	2個	3個
LX26□□	PM−L24	SENAT3□H	CBM3−6	—（オリジナル）	CBM3−6（2個）LBNR3（2個）	CBM2−6（2個）	M2小形丸平座金（2個）M2スプリングワッシャ（2個）	—（オリジナル）	皿小ねじ M2.6−4（1個）	SP□	5,300	7,900	10,500	5,900	8,800	11,400
LX26□□C									CBM3−6（2個）	MP□						

■フォトセンサタイプ（オムロン製）ーセット部品仕様ー

LX型式	フォトセンサ	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサブラケット	センサ部 ブラケット取付ねじナット	センサ部 センサ取付ねじ	センサ部 センサ取付ワッシャ	ドグ ドグ（1個）	ドグ ドグ取付ねじ	Code（□はセンサ個数）	¥基準単価（ストローク〜200まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク250以上） センサ個数 1個	2個	3個
LX26□□	EE−SX91−R 1M	SENAT3□H	CBM3−6	—（オリジナル）	CBM3−6（2個）LBNR3（2個）	CBM3−6（2個）	小形丸平座金（2個）	—（オリジナル）	皿小ねじ M2.6−4（1個）	OP□	5,100	7,600	10,200	5,800	8,500	11,000
LX26□□C									CBM3−6（2個）	EP□						

※センサドグ及びセンサブラケットの一部は、オリジナル品となります。単体でご注文の際は、ミスミFAメカニカル事業グループまでお問い合わせください。
※センサの単品販売は致しておりません。お手数ですが、単品でご購入の場合は各センサ取扱販売店までお問い合わせください。

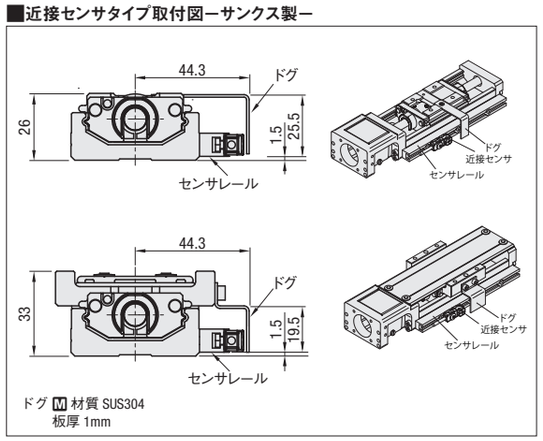
Alteration 追加工

型式	−	ブロック数	−	モータアタッチメント	−	ベース全長（L）	−	(Code)
LX2602	−	B1	−	A2628	−	400	−	SP2
LX2605C	−	B1	−	A2638	−	200	−	MP2

※Codeの数値はセンサ個数

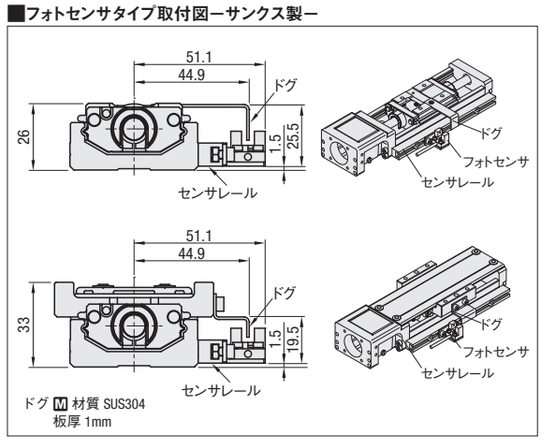
Delivery 出荷日　8 日目発送

■近接センサタイプ取付図ーサンクス製ー



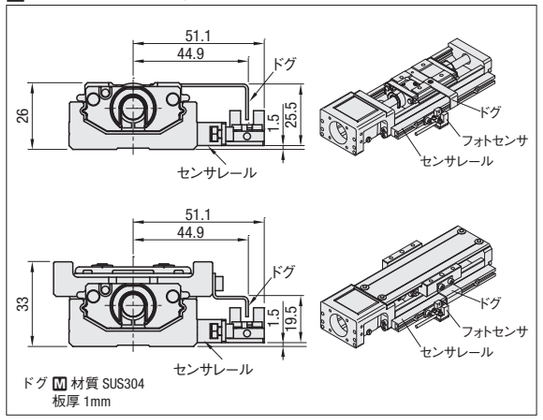
ドグ M 材質 SUS304
板厚 1mm

■フォトセンサタイプ取付図ーサンクス製ー



ドグ M 材質 SUS304
板厚 1mm

■フォトセンサタイプ取付図ーオムロン製ー



ドグ M 材質 SUS304
板厚 1mm

サンクス製およびオムロン製のフォトセンサ外形寸法は同一寸法です。
ご使用されるセンサの仕様は、各社のホームページ等でご確認ください。
弊社カタログには、センサ仕様が記載されておりません。

■ご注意
- センサセット品は、LXアクチュエータ本体と同梱した状態で発送します。部品の組付けは、お客様でお願いします。
- 同梱された部品は、開梱後速やかにご確認をお願いします。細かい部品が数点ございますので、紛失される恐れがあります。商品のお取り扱いには、充分なご配慮をお願いします。

LINEAR AXIS ACTUATOR

一軸アクチュエータ　LX30　標準タイプ

L=125は2010年9月発売開始

Linear eXcellence

プライスダウン 15% :値下げ価格

■一軸アクチュエータLXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧 P.401 ～ P.404
カップリング P.961 ～ P.970
近接センサ P.1745 ～ P.1754
フォトセンサ・レール P.1725 ～ P.1744
選定・寿命計算例 P.1905 ～ P.1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

意匠・実用新案取得　RoHS

〈ロングブロックタイプ〉

〈モータブラケット無しタイプ〉

仕様	
LX30	
標準	
ねじ径(mm)	10
リード(mm)	5・10
精度	上級・精密級

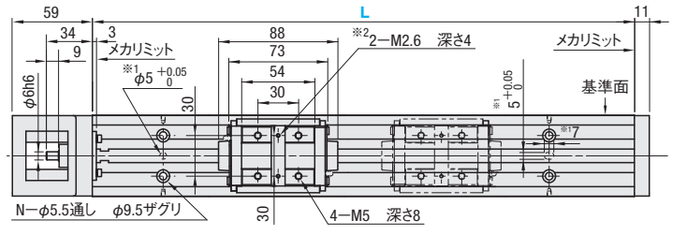
A付属品
①モータアタッチメント
M A5052　S黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
モータブラケット無しタイプには付属品がありません。

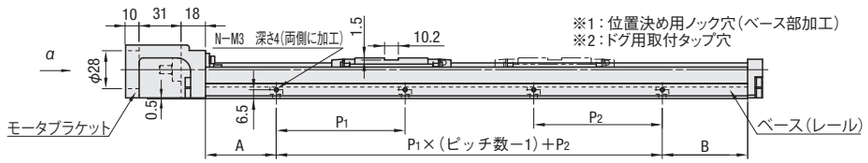
L寸定尺	標準グリース		低発塵グリース	
	上級	精密級	上級	精密級
リード5	LX3005	LX3005P	LX3005G	LX3005PG
リード10	LX3010	LX3010P	LX3010G	LX3010PG

低発塵グリース情報P.404

構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	ADC12	A5052	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	HRC58～62

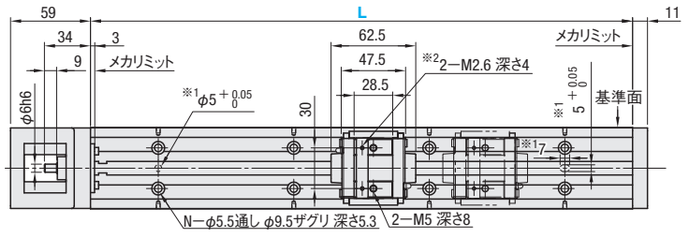
ロングブロックタイプ

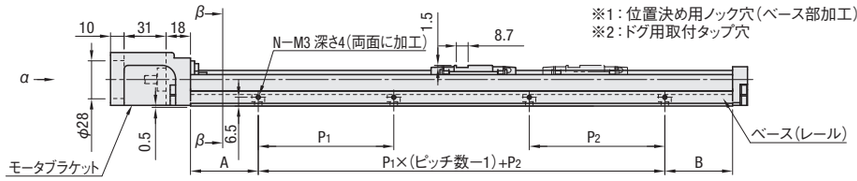




※1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2：ドグ用取付タップ穴

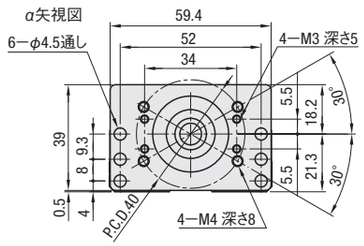
ショートブロックタイプ



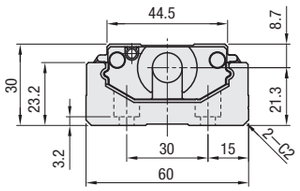


※1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2：ドグ用取付タップ穴

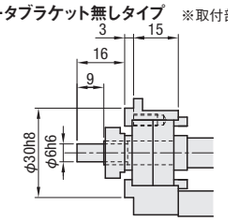
α矢視図



β−β断面図



モータブラケット無しタイプ　※取付部詳細はP.425



有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結しておりません。
ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式 上級	型式 ※精密級	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	取付穴寸法 A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数(N)
(標準グリース) LX3005 LX3010 (低発塵グリース) LX3005G LX3010G	(標準グリース) LX3005P LX3010P (低発塵グリース) LX3005PG LX3010PG	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2 B2のとき L≧300 ショートブロックタイプ (1個)S1 (2個)S2	(サーボ) A3038 A3040 E3040 (ステッピング) T3042 T3056.4 T3060 (アタッチメント無し) N (モータブラケット無し) F	125	12.5	—	100	12.5	1	4
				150	25	—	100	25	1	4
				200	50	—	100	50	1	4
				250	50	100	50	50	2	6
				300	50	100	100	50	2	6
				350	50	100	50	50	3	8
				400	50	100	100	50	3	8
				450	50	100	50	50	4	10
				500	50	100	100	50	4	10
				550	50	100	50	50	5	12
				600	50	100	100	50	5	12

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
※精密級には精度保証書を添付致します。
※アタッチメント無しは、本体とブラケットの商品となります。ブラケット無しタイプとは違いますのでご注意ください。

■精度基準

精密級には精度保証書を添付

精度基準	L=400まで 上級	L=400まで 精密級	L=400以上 上級	L=400以上 精密級
位置決め精度(mm)	0.06	0.02	0.1	0.025
バックラッシ(mm)	0.02	0.003	0.02	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.025	0.01	0.035	0.015
起動トルク(N・cm)	4			

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック種類	ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
ロングブロック	B1	17218	126	126	387
	B2	34436	1515	1515	774
ショートブロック	S1	9271	63	63	208
	S2	18542	579	579	417

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関しては P402をご参照ください。

■有効ストローク・慣性モーメント・質量

ベース全長(L)	有効ストローク LX30□□□ B1	B2	S1	S2	慣性モーメント(kg・cm²) LX3005 B1	B2	S1	S2	LX3010 B1	B2	S1	S2	総質量(kg) LX30□□□ B1	B2	S1	S2
125	29	—	54.5	—	0.0436	—	0.0428	—	—	—	—	—	1.30	—	1.18	—
150	54	—	79.5	17	0.0454	—	0.0446	0.0474	0.0513	—	0.0482	0.0591	1.47	—	1.35	1.53
200	104	—	129.5	67	0.0491	—	0.0483	0.0494	0.055	—	0.0518	0.0564	1.81	—	1.68	1.86
250	154	—	179.5	117	0.0528	—	0.052	0.0531	0.0587	—	0.0555	0.0601	2.14	—	2.02	2.2
300	204	116	229.5	167	0.0565	0.0584	0.0557	0.0568	0.0624	0.0702	0.0592	0.0638	2.48	2.79	2.35	2.53
350	254	166	279.5	217	0.0602	0.0621	0.0594	0.0605	0.0661	0.0739	0.0629	0.0675	2.81	3.12	2.69	2.87
400	304	216	329.5	267	0.0638	0.0658	0.063	0.0642	0.0698	0.0776	0.0666	0.0712	3.15	3.46	3.02	3.21
450	354	266	379.5	317	0.0675	0.0695	0.0667	0.0679	0.0735	0.0812	0.0703	0.0749	3.49	3.79	3.36	3.54
500	404	316	429.5	367	0.0712	0.0732	0.0704	0.0716	0.0772	0.0849	0.074	0.0785	3.82	4.13	3.7	3.88
550	454	366	479.5	417	0.0749	0.0768	0.0741	0.0753	0.0808	0.0886	0.0777	0.0822	4.16	4.47	4.03	4.21
600	504	416	529.5	467	0.0786	0.0805	0.0778	0.0789	0.0845	0.0923	0.0813	0.0859	4.49	4.8	4.37	4.55

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
A3038	□38	Panasonic	30W/50W/100W
A3040	□40	安川電機	30W/50W/100W
		三菱電機	50W/100W
		山洋電気	30W/50W/100W
		オムロン	30W/50W/100W
		キーエンス	50W/100W
E3040	□40	SIEMENS	30W/50W/100W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
T3042	□42	オリエンタルモーター	2相/5相/αステップ
T3056.4	□56.4		2相/5相/αステップ
T3060	□60		2相/5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については P.425をご参照ください。

■最高速度

最高速度(mm/s)	L125～L450	L460～L500	L510～L550	L560～L600
LX3005□	410	370	300	250
LX3010□	830	740	600	500

最高速度はボールねじの危険速度とDN値で算出された参考値です。モータの条件を考慮した保証値ではありません。

Order 注文例

型式	—	ブロック数	—	モータアタッチメント	—	ベース全長(L)
LX3010	—	B1	—	A3040	—	600

Price 価格

■精密級・低発塵グリースの価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+9,000
低発塵グリース	基準単価+6,000

基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

Delivery 出荷日

標準グリース上級タイプ LX3005・3010	標準グリース精密級タイプ LX3005P・3010P	低発塵グリース モータブラケット無し
3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

モータブラケット無しタイプは全て8日目発送です。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

上級タイプ ¥基準単価1～2台

型式	L=125 (リード5のみ)	L=150	L=200	L=250	L=300	L=350	L=400	L=450	L=500	L=550	L=600	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX30□□−B1/S1−□	45,500	47,600	58,900	64,600	70,200	75,900	81,600	87,500	93,200	99,100	105,000	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	10	5
LX30□□−B2/S2−□	—	57,800	69,100	74,800	80,400	86,100	91,800	97,700	103,400	109,300	115,100		2		10
LX30□□−B1/S1−F	53,400	56,100	67,800	74,000	80,000	86,100	92,200	98,500	104,700	111,000	117,200	ブラケット無	1		5
LX30□□−B2/S2−F	—	66,300	78,000	84,200	90,200	96,300	102,400	108,700	114,900	121,200	127,400		2		10

カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。
LX30□□シリーズは、追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細図 P.426

6 単軸ロボット アクチュエータ

ミスミ FAメカ2010　商品・価格の最新情報あります！　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

LINEAR AXIS ACTUATOR WITH COVER

一軸アクチュエータ　LX30　カバータイプ

L=125は2010年9月発売開始

Linear eXcellence

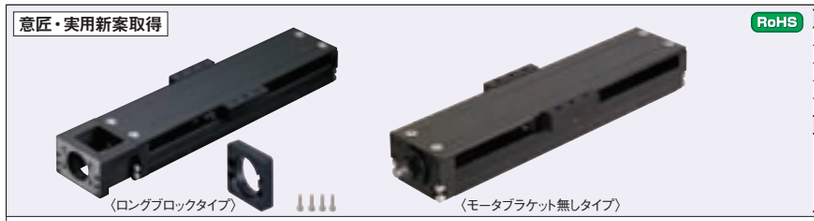
プライスダウン 15%
:値下げ価格

■一軸アクチュエータLXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧 P.401 ～ P.404
カップリング P.961 ～ P.970
近接センサ P.1745 ～ P.1754
フォトセンサ・レール P.1725 ～ P.1744
選定・寿命計算例 P.1905 ～ P.1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

意匠・実用新案取得　RoHS



仕様	
LX30	
カバー	
ねじ径(mm)	10
リード(mm)	5・10
精度	上級・精密級

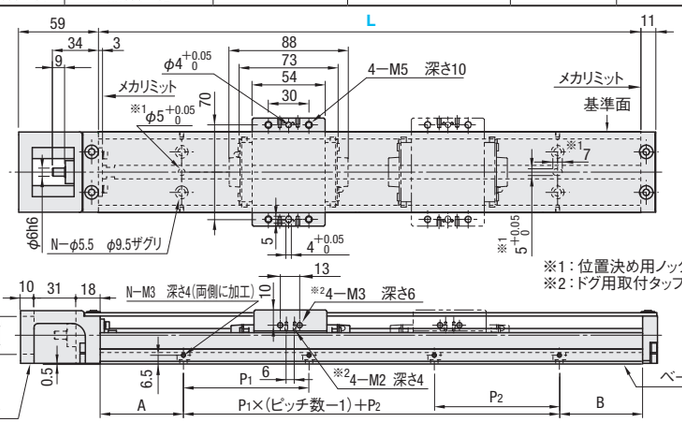
A付属品
①モータアタッチメント
M A5052　S黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
モータブラケット無しタイプには付属品がありません。

L寸定尺	標準グリース		低発塵グリース	
	上級	精密級	上級	精密級
リード5	LX3005C	LX3005CP	LX3005CG	LX3005CPG
リード10	LX3010C	LX3010CP	LX3010CG	LX3010CPG

低発塵グリース情報 P.404

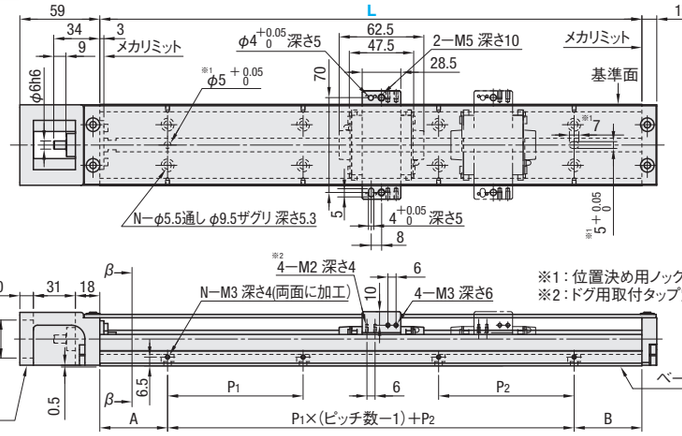
構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	カバー	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	ADC12	A5052	A6063	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	—	HRC58～62

ロングブロックタイプ



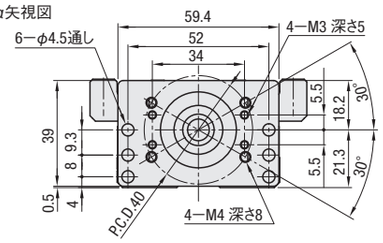
※1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2：ドグ用取付タップ穴

ショートブロックタイプ

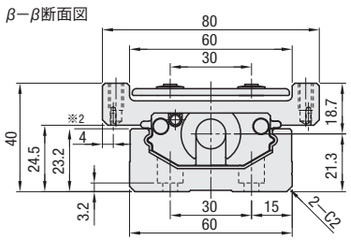


※1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2：ドグ用取付タップ穴

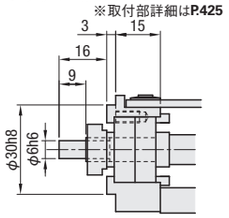
α矢視図



β−β断面図



モータブラケット無しタイプ
※取付部詳細はP.425



有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結しておりません。
ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式 上級	型式 ※精密級	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	取付穴寸法 A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数(N)
(標準グリース) LX3005C LX3010C	(標準グリース) LX3005CP LX3010CP	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2 B2のとき L≧300	(サーボ) A3038 A3040 E3040	125	12.5	—	100	12.5	1	4
				150	25	—	100	25	1	4
				200	50	—	100	50	1	4
			(ステッピング) T3042 T3056.4 T3060	250	50	100	50	50	2	6
				300	50	100	100	50	2	6
				350	50	100	50	50	3	8
				400	50	100	100	50	3	8
(低発塵グリース) LX3005CG LX3010CG	(低発塵グリース) LX3005CPG LX3010CPG	ショートブロックタイプ (1個)S1 (2個)S2	(アタッチメント無し) N	450	50	100	50	50	4	10
				500	50	100	100	50	4	10
			(モータブラケット無し) F	550	50	100	50	50	5	12
				600	50	100	100	50	5	12

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
※精密級には精度保証書を添付致します。
※アタッチメント無しは、本体とブラケットの商品となります。ブラケット無しタイプとは違いますのでご注意ください。

■精度基準

精密級には精度保証書を添付

精度基準	L=400まで 上級	L=400まで 精密級	L=400以上 上級	L=400以上 精密級
位置決め精度(mm)	0.06	0.02	0.1	0.025
バックラッシ(mm)	0.02	0.003	0.02	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.025	0.01	0.035	0.015
起動トルク(N・cm)	4			

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック種類	ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
ロングブロック	B1	17218	126	126	387
	B2	34436	1515	1515	774
ショートブロック	S1	9271	63	63	208
	S2	18542	579	579	417

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関しては P.402をご参照ください。

■有効ストローク・慣性モーメント・質量

ベース全長(L)	有効ストローク LX30□□C B1	B2	S1	S2	慣性モーメント(kg・cm²) LX3005C B1	B2	S1	S2	LX3010C B1	B2	S1	S2	総質量(kg) LX30□□C B1	B2	S1	S2
125	29	—	54.5	—	0.0452	—	0.0436	—	—	—	—	—	1.75	—	1.50	—
150	54	—	79.5	17	0.0471	—	0.0455	0.0475	0.0579	—	0.516	0.0596	1.92	—	1.67	1.98
200	104	—	129.5	67	0.0507	—	0.0492	0.0512	0.0616	—	0.0553	0.0633	2.25	—	2	2.32
250	154	—	179.5	117	0.0544	—	0.0528	0.0548	0.0653	—	0.059	0.067	2.59	—	2.34	2.66
300	204	116	229.5	167	0.0581	0.0617	0.0565	0.0585	0.069	0.0833	0.0626	0.0707	2.92	3.49	2.67	2.99
350	254	166	279.5	217	0.0618	0.0654	0.0602	0.0622	0.0727	0.087	0.0663	0.0743	3.26	3.83	3.01	3.33
400	304	216	329.5	267	0.0655	0.0691	0.0639	0.0659	0.0764	0.0907	0.07	0.078	3.6	4.16	3.35	3.66
450	354	266	379.5	317	0.0692	0.0728	0.0676	0.0696	0.08	0.0944	0.0737	0.0817	3.93	4.5	3.68	4
500	404	316	429.5	367	0.0729	0.0764	0.0713	0.0733	0.0837	0.0981	0.0774	0.0854	4.27	4.83	4.02	4.33
550	454	366	479.5	417	0.0765	0.0801	0.075	0.077	0.0874	0.1018	0.0811	0.0891	4.6	5.17	4.35	4.67
600	504	416	529.5	467	0.0802	0.0838	0.0787	0.0807	0.0911	0.1054	0.0848	0.0928	4.94	5.51	4.69	5.01

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
A3038	□38	Panasonic	30W/50W/100W
A3040	□40	安川電機	30W/50W/100W
		三菱電機	50W/100W
		山洋電気	30W/50W/100W
		オムロン	30W/50W/100W
		キーエンス	50W/100W
E3040	□40	SIEMENS	30W/50W/100W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
T3042	□42	オリエンタルモーター	2相/5相/αステップ
T3056.4	□56.4		2相/5相/αステップ
T3060	□60		2相/5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については P.425をご参照ください。

■最高速度

最高速度(mm/s)	L150～L450	L460～L500	L510～L550	L560～L600
LX3005□□	410	370	300	250
LX3010□□	830	740	600	500

最高速度はボールねじの危険速度とDN値で算出された参考値です。モータの条件を考慮した保証値ではありません。

Order 注文例

型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)
LX3010C	B1	A3040	600

Price 価格

■精密級・低発塵グリースの価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+9,000
低発塵グリース	基準単価+6,000

基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

Delivery 出荷日

標準グリース上級タイプ LX3005C・3010C	標準グリース精密級タイプ LX3005CP・3010CP	低発塵グリース モータブラケット無し
3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

モータブラケット無しタイプは全て8日目発送です。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

上級タイプ ¥基準単価1～2台

型式	L=125 (リード5のみ)	L=150	L=200	L=250	L=300	L=350	L=400	L=450	L=500	L=550	L=600	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX30□□C−B1/S1−□	49,800	52,000	63,400	69,100	74,700	80,400	86,000	91,900	97,700	103,500	109,300	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	10	5
LX30□□C−B2/S2−□	—	63,100	74,500	80,200	85,800	91,500	97,100	102,900	108,700	114,600	120,400		2		
LX30□□C−B1/S1−F	58,500	60,500	72,300	78,500	84,500	90,600	96,600	102,900	109,100	115,400	121,600	ブラケット無	1		10
LX30□□C−B2/S2−F	—	71,600	83,400	89,500	94,700	100,800	106,800	113,100	119,300	125,600	131,800		2		

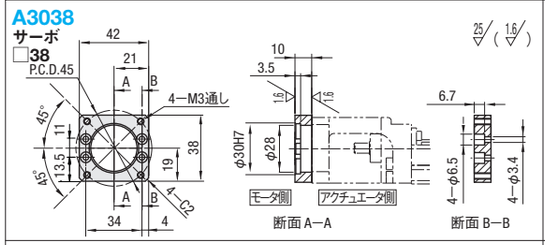
カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。
LX30□□Cシリーズは、追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細図 P.426

ミスミ FAメカ2010　WEBなら素早く部品検索!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

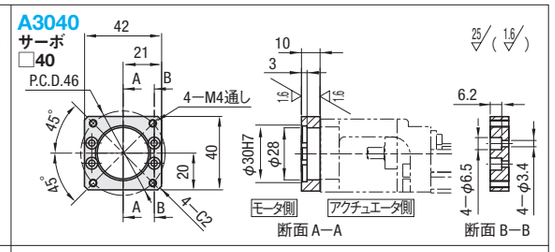
一軸アクチュエータ LX30 モータアタッチメント/アタッチメント取付治具

注：※印部分はアタッチメントがレール部より突出するのでご注意ください。

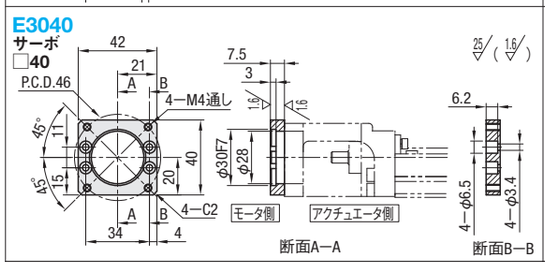
A3038
サーボ
□38



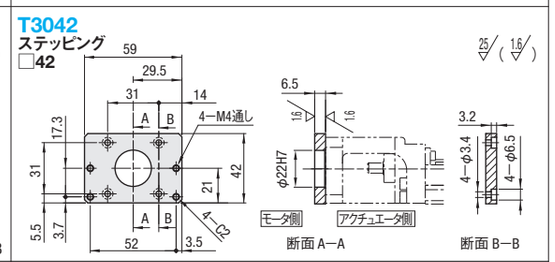
A3040
サーボ
□40



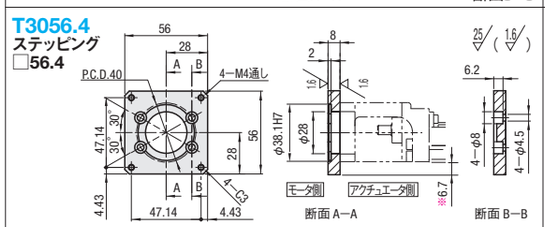
E3040
サーボ
□40



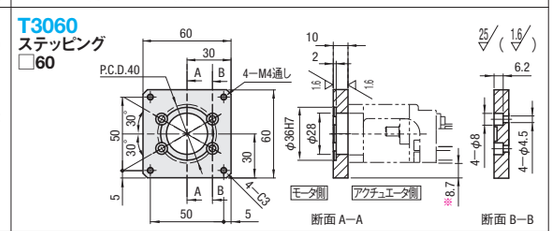
T3042
ステッピング
□42



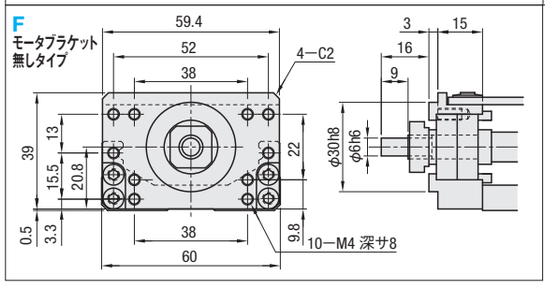
T3056.4
ステッピング
□56.4



T3060
ステッピング
□60



F
モータブラケット
無しタイプ



モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
モータ・カップリングは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。
規格詳細は**P.421**〜**424**を参照ください。

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T3042	□42	オリエンタルモーター	UMK24*/PK24*	2相	SCXW21 (P.963) SCPW21 (P.963) MCSLC20 (P.964) CPDW19 (P.965)
			UPK54*/PK54*	5相	
			AS46,ASC46,AR46	αステップ	
T3056.4	□56.4		UMK26*/PK26*	2相	
T3060	□60		UPK56*/PK56*	5相	
			AS6*,ASC66,AR66	αステップ	

■サーボモータ適用表

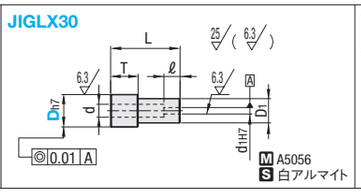
型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A3038	□38	Panasonic	MSMD−5A	50W	SCXW21 (P.963) SCPW21 (P.963) MCSLC20 (P.964) CPDW19 (P.965)
			MSMA−3A	30W	
			MSMA−5A	50W	
			MSMA−01	100W	
A3040	□40	安川電機	SGMJV−A5	50W	
			SGMAH−A5	50W	
			SGMAH−01	100W	
		三菱電機	HC−MFS053	50W	
			HC−MFS13	100W	
		山洋電気	Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
			Q1AA04010D	100W	
		オムロン	R88M−W03030	30W	
			R88M−W05030	50W	
			R88M−W10030	100W	
		キーエンス	MV−M05/SV−M005	50W	
			MV−M10/SV−M010	100W	
E3040	□40	SIEMENS	1FK7011−5	50W	MCSLC25 (P.964) CPDW25 (P.965)
			1FK7015−5	100W	

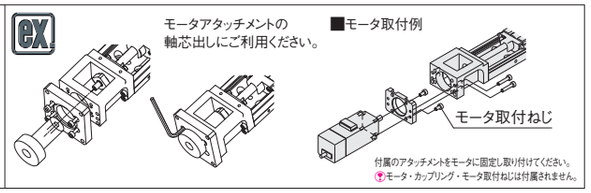
シーメンスモータ使用時は、カップリングへの軸挿入量が片側1.15mm短くなります。

■アタッチメント取付治具

RoHS

JIGLX30





型式	D	対応アタッチメント	d	D_1	d_1	L	T	ℓ	¥基準単価1〜5コ
JIGLX30	30	A3038/A3040	10	20	6	52.5	13	10	1,800
	38.1	T3056.4	10	20	6	51	12	10	
	36	T3060	10	20	6	53	12	10	

Order 注文例

型式	−	D
JIGLX30	−	30

Delivery 出荷日　在庫品
表記数量超えは納期お見積り

一軸アクチュエータ LX30 センサセット品（追加工）

■近接センサタイプ（サンクス製）ーセット部品仕様ー

L=250・350・450・550のとき、取付方向は下図の通りとなります。

LX型式	近接センサ	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサ取付ねじ（1個）	センサ部 取付ナット（1個）	ドグ 1個	ドグ 取付ねじ	code（□は個数）	¥基準単価（ストローク〜300まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク350以上） センサ個数 1個	2個	3個
LX30□□−B□	GX−F12A（接近時on）	SENC3□H	CBM3−6	CBSST3−8	LBNR3	−（オリジナル）	皿小ねじ M2.6−4（1個）	XA□	5,400	8,700	12,000	5,800	9,200	12,500
	GX−F12B（離れ〔on）							XB□						
LX30□□−S□	GX−F12A（接近時on）							XAS□						
	GX−F12B（離れ〔on）							XBS□						
LX30□□C−B□	GX−F12A（接近時on）	SENAT3□H					CBM3−6（2個）	FA□	5,900	9,200	12,600	6,600	10,400	13,800
	GX−F12B（離れ〔on）							FB□						
LX30□□C−S□	GX−F12A（接近時on）							FAS□						
	GX−F12B（離れ〔on）							FBS□						

■フォトセンサタイプ（サンクス製）ーセット部品仕様ー

L=250・350・450・550のとき、取付方向は下図の通りとなります。

LX型式	フォトセンサ	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサブラケット	ブラケット取付ねじナット	センサ取付ねじ	センサ取付ワッシャ	ドグ（1個）	ドグ取付ねじ	code（□は個数）	¥基準単価（ストローク〜300まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク350以上） センサ個数 1個	2個	3個
LX30□□−B□	PM−L24	SENC3□H	CBM3−6	−（オリジナル）	CBM3−6（2個） LBNR3（2個）	CBM2−6（2個）	M2小形丸平座金（2個） M2スプリングワッシャ（2個）	−（オリジナル）	皿小ねじ M2.6−4（1個）	SP□	4,800	7,400	10,100	5,200	7,900	10,500
LX30□□−S□										SPS□						
LX30□□C−B□		SENAT3□H							CBM3−6（2個）	MP□	5,300	7,900	10,500	5,900	9,100	11,700
LX30□□C−S□										MPS□						

■フォトセンサタイプ（オムロン製）ーセット部品仕様ー

L=250・350・450・550のとき、取付方向は下図の通りとなります。

LX型式	フォトセンサ	センサレール部 レール（1個）	センサレール部 取付ねじ（ピッチ+1個）	センサ部（※数量はセンサ付属1個の場合） センサブラケット	ブラケット取付ねじナット	センサ取付ねじ	センサ取付ワッシャ	ドグ（1個）	ドグ取付ねじ	code（□は個数）	¥基準単価（ストローク〜300まで） センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価（ストローク350以上） センサ個数 1個	2個	3個
LX30□□−B□	EE−SX91−R 1M	SENC3□H	CBM3−6	−（オリジナル）	CBM3−6（2個） LBNR3（2個）	CBM3−6（2個）	M3小形丸平座金（2個）	−（オリジナル）	皿小ねじ M2.6−4（1個）	OP□	4,600	7,200	9,700	5,100	7,600	10,100
LX30□□−S□										OPS□						
LX30□□C−B□		SENAT3□H							CBM3−6（2個）	EP□	5,100	7,600	10,200	6,200	8,800	11,400
LX30□□C−S□										EPS□						

※センサドグ及びセンサブラケットの一部は、オリジナル品となります。単体でご注文の際は、ミスミFAメカニカル事業部までお問い合わせください。
※センサの単品販売は致しておりません。お手数ですが、単品でご購入の場合は各センサ取扱販売店までお問い合わせください。

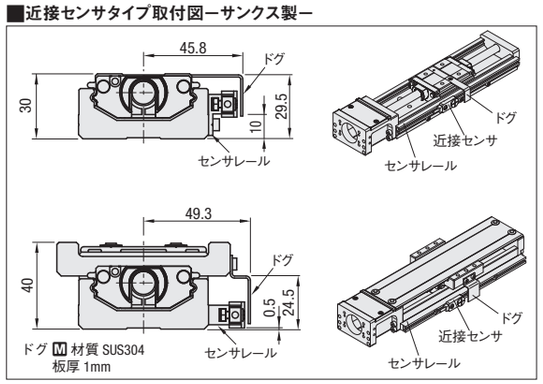
Alteration 追加工

型式	−	ブロック数	−	モータアタッチメント	−	ベース全長（L）	−	(Code)
LX3010	−	B1	−	A3040	−	600	−	XA2
LX3005	−	B1	−	A3040	−	600	−	SPS3

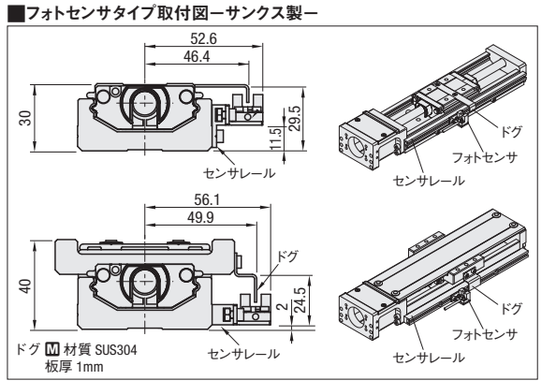
※Codeの数値はセンサ個数

Delivery 出荷日　8 日目発送

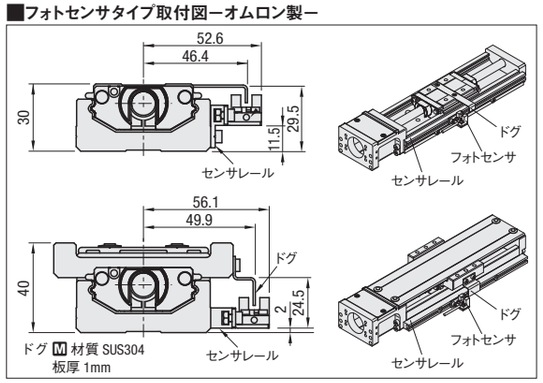
■近接センサタイプ取付図ーサンクス製ー



■フォトセンサタイプ取付図ーサンクス製ー



■フォトセンサタイプ取付図ーオムロン製ー



サンクス製およびオムロン製のフォトセンサ外形寸法は同一寸法です。
ご使用されるセンサの仕様は、各社のホームページ等でご確認ください。
弊社カタログには、センサ仕様が記載されておりません。

■ご注意

・センサセット品は、LXアクチュエータ本体と同梱した状態で発送します。
　部品の組付けは、お客様でお願いします。
・同梱された部品は、開梱後速やかにご確認をお願いします。
　細かい部品が数点ございますので、紛失される恐れがあります。
　商品のお取り扱いには、充分なご配慮をお願いします。

LINEAR AXIS ACTUATOR

一軸アクチュエータ　LX45　標準タイプ

Linear eXcellence

プライスダウン 25% :値下げ価格

■一軸アクチュエータLXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧 P.401 ～ P.404
カップリング P.961 ～ P.970
近接センサ P.1745 ～ P.1754
フォトセンサ・レール P.1725 ～ P.1744
選定・寿命計算例 P.1905 ～ P.1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

意匠・実用新案取得　RoHS

〈ロングブロックタイプ〉　〈モータブラケット無しタイプ〉

仕様	
LX45	
標準	
ねじ径(mm)	15
リード(mm)	10・20
精度	上級・精密級

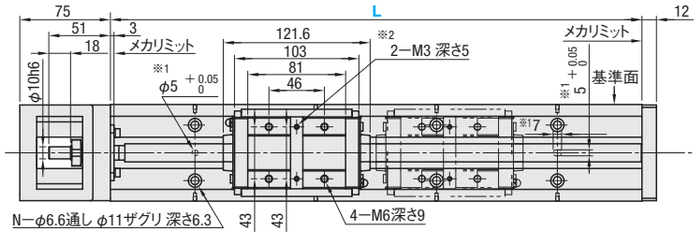
A付属品
①モータアタッチメント
M A5052　S黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
モータブラケット無しタイプには付属品がありません。

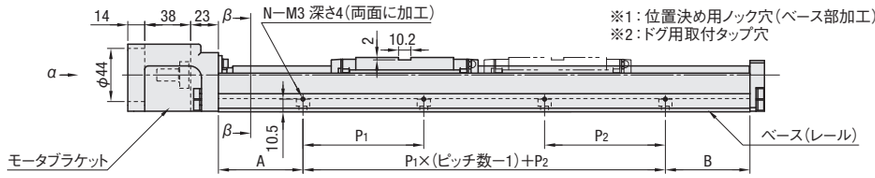
L寸定尺	標準グリース		低発塵グリース	
	上級	精密級	上級	精密級
リード10	LX4510	LX4510P	LX4510G	LX4510PG
リード20	LX4520	LX4520P	LX4520G	LX4520PG

低発塵グリース情報 P.404

構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	ADC12	A5052	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	HRC58～62

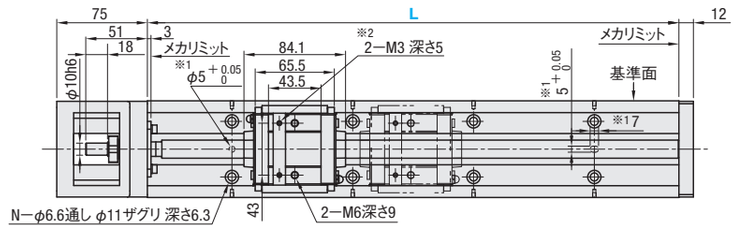
ロングブロックタイプ

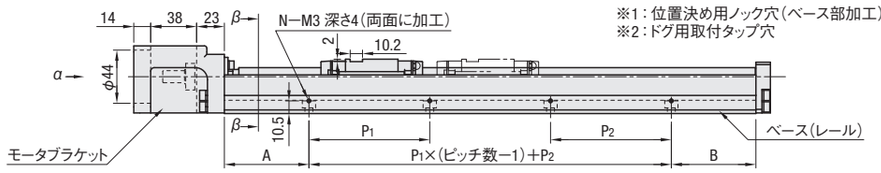




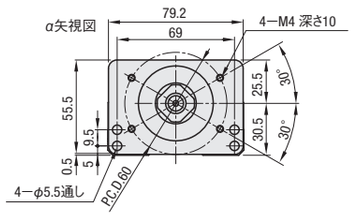
※1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2：ドグ用取付タップ穴

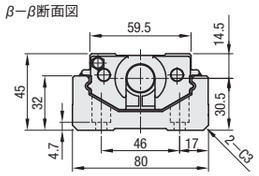
ショートブロックタイプ



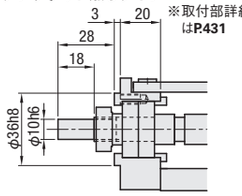


※1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2：ドグ用取付タップ穴





モータブラケット無しタイプ



※取付部詳細はP.431

有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結しておりません。
ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。

型式 上級	型式 ※精密級	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	取付穴寸法 A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数(N)
(標準グリース) LX4510 LX4520 (低発塵グリース) LX4510G LX4520G	(標準グリース) LX4510P LX4520P (低発塵グリース) LX4510PG LX4520PG	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2 ショートブロックタイプ (1個)S1 (2個)S2	(サーボ) A4538 A4540 MA4560 A4560 E4540 E4555 (ステッピング) T4560 (アタッチメント無し) N (モータブラケット無し) F	340	70	100	100	70	2	6
				390	70	100	50	70	3	8
				440	70	100	100	70	3	8
				490	70	100	50	70	4	10
				540	70	100	100	70	4	10
				590	70	100	50	70	5	12

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
※精密級には精度保証書を添付致します。
※アタッチメント無しは、本体とブラケットの商品となります。モータブラケット無しタイプとは違いますのでご注意ください。

■精度基準

精密級には精度保証書を添付

精度基準	上級	精密級
位置決め精度(mm)	0.1	0.025
バックラッシ(mm)	0.02	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.035	0.015
起動トルク(N・cm)	10	

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック種類	ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
ロングブロック	B1	32441	291	291	972
	B2	64882	3945	3945	1944
ショートブロック	S1	17175	145	145	515
	S2	34350	1444	1444	1029

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関してはP.402をご参照ください。

■有効ストローク・慣性モーメント・質量

ベース全長(L)	有効ストローク LX45□□□ B1	B2	S1	S2	慣性モーメント(kg・cm²) LX4510 B1	B2	S1	S2	LX4520 B1	B2	S1	S2	総質量(kg) LX45□□□ B1	B2	S1	S2
340	210.4	88.8	247.9	163.8	0.2528	0.2762	0.2429	0.2565	0.3242	0.4179	0.2847	0.3389	5.77	6.69	5.37	5.91
390	260.4	138.8	297.9	213.8	0.2723	0.2957	0.2624	0.276	0.3437	0.4374	0.3042	0.3584	6.37	7.29	5.98	6.51
440	310.4	188.8	347.9	263.8	0.2918	0.3152	0.282	0.2955	0.3632	0.4569	0.3237	0.3779	6.97	7.9	6.58	7.11
490	360.4	238.8	397.9	313.8	0.3113	0.3347	0.3015	0.315	0.3827	0.4764	0.3432	0.3974	7.57	8.5	7.18	7.71
540	410.4	288.8	447.9	363.8	0.3308	0.3543	0.321	0.3345	0.4022	0.4959	0.3627	0.4169	8.18	9.1	7.78	8.31
590	460.4	338.8	497.9	413.8	0.3503	0.3738	0.3405	0.354	0.4217	0.5154	0.3823	0.4364	8.78	9.7	8.39	8.92

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
A4538	□38	Panasonic	30W/50W/100W
A4540	□40	安川電機	30W/50W/100W
		三菱電機	50W/100W
		山洋電気	30W/50W/100W
		オムロン	30W/50W/100W
		キーエンス	50W/100W
MA4560	□60	Panasonic	100W/200W/300W
A4560	□60	安川電機	200W/400W
		三菱電機	200W/400W
		山洋電気	200W/400W
		オムロン	200W/400W
		キーエンス	200W/400W

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
E4540	□40	SIEMENS	50W/100W
E4555	□55	SIEMENS	380W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
T4560	□60	オリエンタルモーター	5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細についてはP.431をご参照ください。

■最高速度

最高速度(mm/s)	
LX4510□	550
LX4520□	1110

最高速度はボールねじの危険速度とDN値で算出された参考値です。モータの条件を考慮した保証値ではありません。

Order 注文例

型式	—	ブロック数	—	モータアタッチメント	—	ベース全長(L)
LX4510	—	B1	—	A4540	—	540

Price 価格

■精密級・低発塵グリースの価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+10,000
低発塵グリース	基準単価+7,000

基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

Delivery 出荷日

標準グリース上級タイプ LX4510・4520	標準グリース精密級タイプ LX4510P・4520P	低発塵グリース モータブラケット無し
3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

モータブラケット無しタイプは全て8日目発送です。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

上級タイプ ¥基準単価1～2台

型式	L=340	L=390	L=440	L=490	L=540	L=590	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX45□□—B1/S1—□	91,700	101,000	110,300	119,700	129,100	138,400	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	15	10
LX45□□—B2/S2—□	100,700	110,000	119,300	128,700	138,100	147,400		2		
LX45□□—B1/S1—F	100,700	110,400	120,100	129,800	139,600	149,300	ブラケット無	1		20
LX45□□—B2/S2—F	109,700	119,400	129,100	138,800	148,600	158,300		2		

カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。
LX45□□シリーズは、追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細図 P.432

ミスミ FAメカ2010　3クリックで見積・注文へ!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

LINEAR AXIS ACTUATOR WITH COVER

一軸アクチュエータ　LX45　カバータイプ

Linear eXcellence

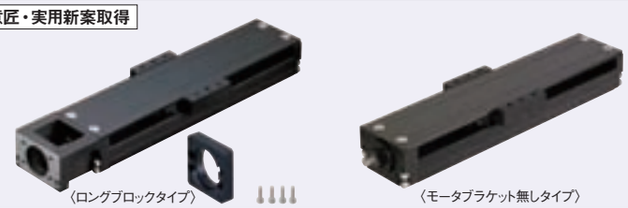
プライスダウン 25% :値下げ価格

■一軸アクチュエータLXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧 P.401 ～ P.404
カップリング P.961 ～ P.970
近接センサ P.1745 ～ P.1754
フォトセンサ・レール P.1725 ～ P.1744
選定・寿命計算例 P.1905 ～ P.1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

意匠・実用新案取得　RoHS


〈ロングブロックタイプ〉

〈モータブラケット無しタイプ〉

仕様	
LX45	
カバー	
ねじ径(mm)	15
リード(mm)	10・20
精度	上級・精密級

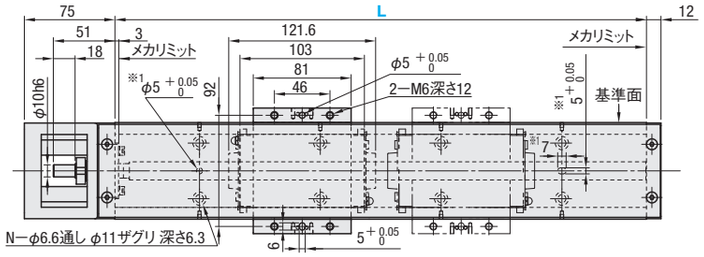
A付属品
①モータアタッチメント
M A5052　S黒色アルマイト
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
モータブラケット無しタイプには付属品がありません。

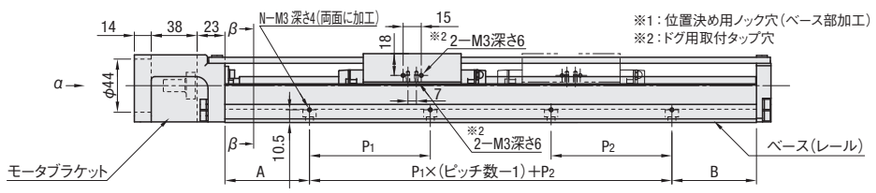
L寸定尺	標準グリース		低発塵グリース	
	上級	精密級	上級	精密級
リード10	LX4510C	LX4510CP	LX4510CG	LX4510CPG
リード20	LX4520C	LX4520CP	LX4520CG	LX4520CPG

低発塵グリース情報 P.404

構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	カバー	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	ADC12	A5052	A6063	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	—	HRC58～62

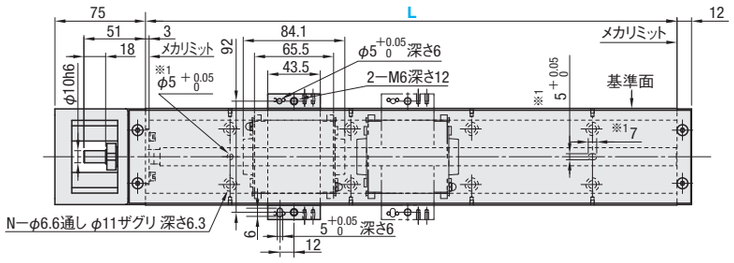
ロングブロックタイプ

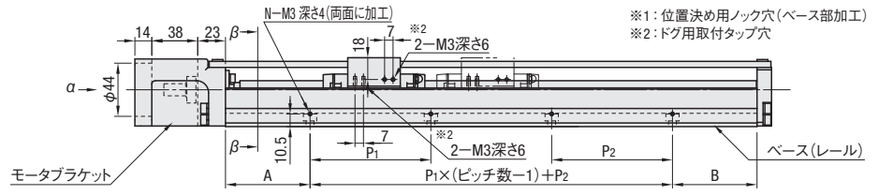




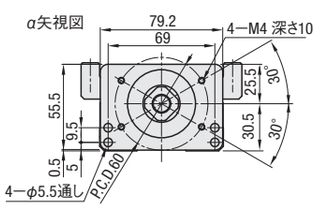
※1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2：ドグ用取付タップ穴

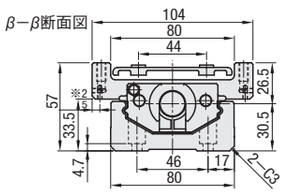
ショートブロックタイプ

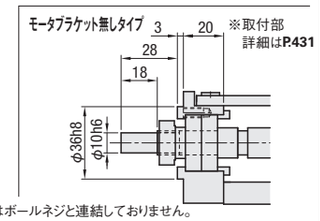




※1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
※2：ドグ用取付タップ穴







有効ストロークはメカリミットまで片側2.5mm、計5mm隙間をもたせた値です。
ブロック2個タイプの有効ストロークは密着時の値です。
ブロック2個タイプの場合、二点鎖線のブロックはボールネジと連結しておりません。

型式 上級	型式 ※精密級	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	取付穴寸法 A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数(N)
(標準グリース) LX4510C LX4520C (低発塵グリース) LX4510CG LX4520CG	(標準グリース) LX4510CP LX4520CP (低発塵グリース) LX4510CPG LX4520CPG	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2 ショートブロックタイプ (1個)S1 (2個)S2	(サーボ) A4538 A4540 MA4560 A4560 E4540 E4555 (ステッピング) T4560 (アタッチメント無し) N (モータブラケット無し) F	340	70	100	100	70	2	6
				390	70	100	50	70	3	8
				440	70	100	100	70	3	8
				490	70	100	50	70	4	10
				540	70	100	100	70	4	10
				590	70	100	50	70	5	12

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。
※精密級には精度保証書を添付致します。
※アタッチメント無しは、本体とブラケットの商品となります。モータブラケット無しタイプとは違いますのでご注意ください。

■精度基準

精密級には精度保証書を添付

精度基準	上級	精密級
位置決め精度(mm)	0.1	0.025
バックラッシ(mm)	0.02	0.003
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.003
走り平行度(mm)	0.035	0.015
起動トルク(N・cm)	10	

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック種類	ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
ロングブロック	B1	32441	291	291	972
	B2	64882	3945	3945	1944
ショートブロック	S1	17175	145	145	515
	S2	34350	1444	1444	1029

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関してはP.402をご参照ください。

■有効ストローク・慣性モーメント・質量

ベース全長(L)	有効ストローク LX45□□C B1	B2	S1	S2	慣性モーメント(kg・cm²) LX4510C B1	B2	S1	S2	LX4520C B1	B2	S1	S2	総質量(kg) LX45□□C B1	B2	S1	S2
340	210.4	88.8	247.9	163.8	0.2674	0.3053	0.2507	0.272	0.3825	0.5344	0.3157	0.4008	6.59	8.09	5.94	6.78
390	260.4	138.8	297.9	213.8	0.2869	0.3249	0.2702	0.2915	0.402	0.5539	0.3352	0.4203	7.23	8.73	6.57	7.41
440	310.4	188.8	347.9	263.8	0.3064	0.3444	0.2897	0.311	0.4215	0.5734	0.3547	0.4399	7.86	9.36	7.2	8.04
490	360.4	238.8	397.9	313.8	0.3259	0.3639	0.3092	0.3305	0.441	0.5929	0.3742	0.4594	8.49	9.99	7.84	8.68
540	410.4	288.8	447.9	363.8	0.3454	0.3834	0.3287	0.35	0.4605	0.6124	0.3937	0.4789	9.13	10.63	8.47	9.31
590	460.4	338.8	497.9	413.8	0.3649	0.4029	0.3482	0.3695	0.48	0.6319	0.4132	0.4984	9.76	11.26	9.1	9.94

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
A4538	□38	Panasonic	30W/50W/100W
A4540	□40	安川電機	30W/50W/100W
		三菱電機	50W/100W
		山洋電気	30W/50W/100W
		オムロン	30W/50W/100W
		キーエンス	50W/100W
MA4560	□60	Panasonic	100W/200W/300W
A4560	□60	安川電機	200W/400W
		三菱電機	200W/400W
		山洋電気	200W/400W
		オムロン	200W/400W
		キーエンス	200W/400W

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
E4540	□40	SIEMENS	50W/100W
E4555	□55	SIEMENS	380W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
T4560	□60	オリエンタルモーター	5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については P.431をご参照ください。

■最高速度

最高速度(mm/s)	
LX4510□	550
LX4520□	1110

最高速度はボールねじの危険速度とDN値で算出された参考値です。モータの条件を考慮した保証値ではありません。

Order 注文例

型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)
LX4510C	B1	A4540	540

Price 価格

■精密級・低発塵グリースの価格up

仕様	¥商品単価
精密級	基準単価+10,000
低発塵グリース	基準単価+7,000

基準単価に表記商品単価を加えた金額が商品価格となります。

Delivery 出荷日

標準グリース上級タイプ LX4510C・4520C	標準グリース精密級タイプ LX4510CP・4520CP	低発塵グリース モータブラケット無し
3 日目発送	5 日目発送	8 日目発送

モータブラケット無しタイプは全て8日目発送です。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

上級タイプ ¥基準単価1～2台 型式	L=340	L=390	L=440	L=490	L=540	L=590	アタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LX45□□C—B1/S1—□	95,600	104,900	114,200	123,600	133,000	142,400	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	15	10
LX45□□C—B2/S2—□	105,400	114,700	124,000	133,300	142,700	152,100		2		
LX45□□C—B1/S1—F	104,600	114,300	124,000	133,700	143,500	153,200	ブラケット無	1		20
LX45□□C—B2/S2—F	114,400	124,100	133,700	143,500	153,200	163,000		2		

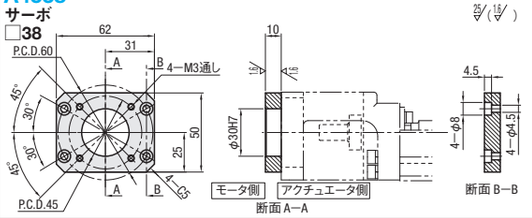
カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。
LX45□□Cシリーズは、追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細図 P.432

ミスミ FAメカ2010　かんたん型番チェックは…　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

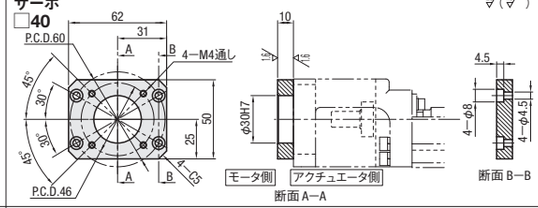
一軸アクチュエータ LX45 モータアタッチメント/アタッチメント取付治具

CADデータフォルダ名：06_Actuator

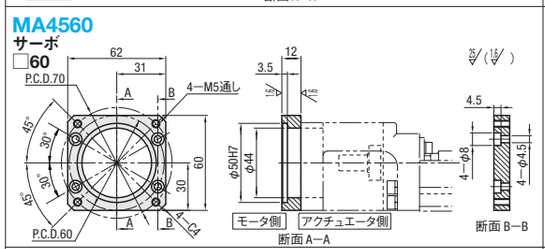
A4538
サーボ
□38



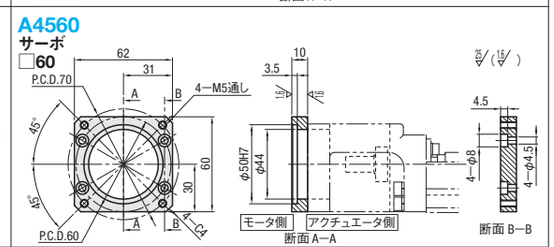
A4540
サーボ
□40



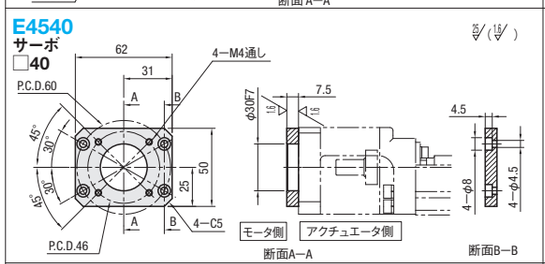
MA4560
サーボ
□60



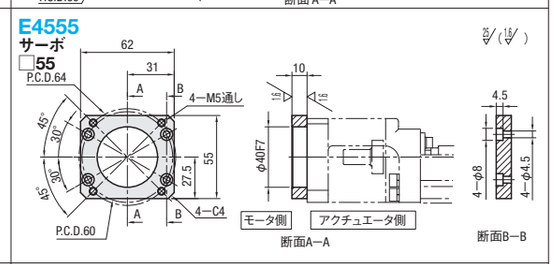
A4560
サーボ
□60



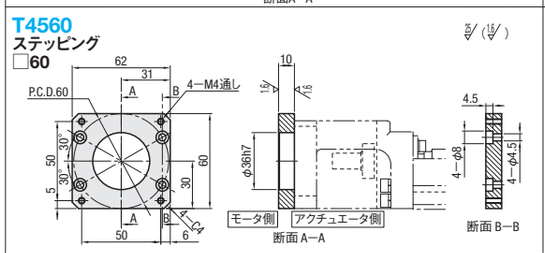
E4540
サーボ
□40



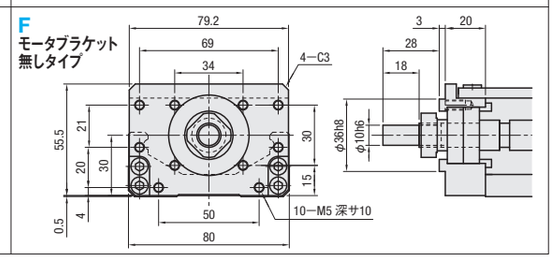
E4555
サーボ
□55



T4560
ステッピング
□60



F
モータブラケット
無しタイプ



型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
A4538	□38	Panasonic	MSMD—5A	50W	SCXW28 (P.963) SCPW28 (P.963) CPDW25 (P.965)
			MSMA—3A	30W	
			MSMA—5A	50W	
			MSMA—01	100W	
A4540	□40	安川電機	SGMJV—A5	50W	
			SGMAH—A5	50W	
			SGMAH—01	100W	
			SGMPH—01	100W	
		三菱電機	HC—MFS053	50W	
			HC—MFS13	100W	
		山洋電気	Q1AA04003D	30W	
			Q1AA04005D	50W	
			Q1AA04010D	100W	
		オムロン	R88M—W03030	30W	
			R88M—W05030	50W	
			R88M—W10030	100W	
		キーエンス	MV—M05/SV—M005	50W	
			MV—M10/SV—M010	50W	
MA4560	□60	Panasonic	MQMA—01	100W	
			MQMA—02	200W	
			MQMA—03	300W	

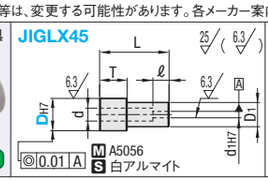
型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	ワット数	推奨カップリング
E4540	□40	SIEMENS	1FK7011—5	50W	SCXW34 (P.963) SCPW34 (P.963) CPDW32 (P.965)
			1FK7015—5	100W	
E4555	□55	SIEMENS	1FK7022—5	380W	
A4560	□60	安川電機	SGMJV—02	200W	
			SGMJV—04	400W	
		三菱電機	HC—MFS 23	200W	
			HC—KFS 23		
			HC—MFS 43	400W	
			HC—KFS 43		
		山洋電気	Q1AA06020D	200W	
			Q1AA06040D	400W	
		オムロン	R88M—W20030	200W	
			R88M—W40030	400W	
		キーエンス	MV—M20/SV—M020	200W	
			MV—M40/SV—M040	400W	

型式	フランジサイズ	メーカー名	モータ型番	種類	推奨カップリング
T4560	□60	オリエンタルモーター	UPK56*/PK56*	5相	SCXW28 SCPW28 CPDW25
			AS6*,ASC66,AR66	αステップ	

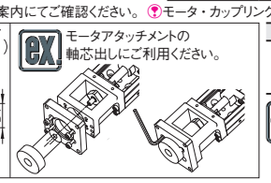
モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。　モータ・カップリングは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。

■アタッチメント取付治具

JIGLX45



ex. モータアタッチメントの軸芯出しにご利用ください。



型式	D	対応アタッチメント	d	D1	d1	L	T	ℓ	¥基準単価1~5コ
JIGLX45	30	A4538/A4540	15	25	10	62	22	20	1,800
	50	A4560/MA4560	15	25	10	61.5	13.5	20	
	36	T4560	15	25	10	62	22	20	

Order 注文例

型式	—	D
JIGLX45	—	30

Delivery 出荷日　在庫品

表記数量超えは納期お見積り

一軸アクチュエータ LX45 センサセット品（追加工）

■近接センサタイプ（サンクス製）ーセット部品仕様ー

L=390・490・590のとき、取付方向は下図の通りとなります。

LX型式	近接センサ	センサレール部 レール(1個)	センサレール部 取付ねじ(ピッチ+1個)	センサ部(※センサ付属1個の数量) センサ取付ねじ(1個)	センサ部 取付ナット(3個)	ドグ 1個	ドグ 取付ねじ	Code (□はセンサ個数)	¥基準単価(ストローク~440まで) センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価(ストローク490以上) センサ個数 1個	2個	3個
LX45□□—B□ LX45□□—S□	GX—F12A(接近時on) GX—F12B(離れてon)	SENC3□H	CBM3—6	CBSST3—8	LBNR3	—(オリジナル)	皿小ねじ M3—5(1個)	XA□	5,500	8,800	12,200	5,800	9,100	12,500
								XB□						
LX45□□C—B□	GX—F12A(接近時on) GX—F12B(離れてon)					—(オリジナル)	CBM3—6(2個)	FA□						
								FB□						
LX45□□C—S□	GX—F12A(接近時on) GX—F12B(離れてon)							FAS□						
								FBS□						

■フォトセンサタイプ（サンクス製）ーセット部品仕様ー

L=390・490・590のとき、取付方向は下図の通りとなります。

LX型式	フォトセンサ	センサレール部 レール(1個)	センサレール部 取付ねじ(ピッチ+1個)	センサ部 センサブラケット	センサ部 ブラケット取付ねじナット	センサ部 センサ取付ねじ	センサ部 センサ取付ワッシャ	ドグ(1個)	ドグ 取付ねじ	Code (□はセンサ個数)	¥基準単価(ストローク~440まで) センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価(ストローク490以上) センサ個数 1個	2個	3個
LX45□□—B□ LX45□□—S□	PM—L24	SENC3□H	SCB3—6	—(オリジナル)	CBM3—6(2個) LBNR3(2個)	CBM3—6(2個)	M2小形丸平座金(2個) M2スプリングワッシャ(2個)	—(オリジナル)	皿小ねじ M2.6—4(1個)	SP□	4,900	7,500	10,200	5,200	7,800	10,500
LX45□□C—B□ LX45□□C—S□								—(オリジナル)	CBM3—6(2個)	MP□						
										MPS□						

■フォトセンサタイプ（オムロン製）ーセット部品仕様ー

L=390・490・590のとき、取付方向は下図の通りとなります。

LX型式	フォトセンサ	センサレール部 レール(1個)	センサレール部 取付ねじ(ピッチ+1個)	センサ部 センサブラケット	センサ部 ブラケット取付ねじナット	センサ部 センサ取付ねじ	センサ部 センサ取付ワッシャ	ドグ(1個)	ドグ 取付ねじ	Code (□はセンサ個数)	¥基準単価(ストローク~200まで) センサ個数 1個	2個	3個	¥基準単価(ストローク250以上) センサ個数 1個	2個	3個
LX45□□—B□ LX45□□—S□	EE—SX91—R 1M	SENC3□H	SCB3—6	—(オリジナル)	CBM3—6(2個) LBNR3(2個)	CBM3—6(2個)	M3小形丸平座金(2個)	—(オリジナル)	皿小ねじ M2.6—4(1個)	OP□	4,700	7,300	9,800	5,000	7,600	10,100
LX45□□C—B□ LX45□□C—S□								—(オリジナル)	CBM3—6(2個)	EP□						
										EPS□						

※センサドグ及びセンサブラケットの一部は、オリジナル品となります。単体でご注文の際は、ミスミFAメカニカル事業グループまでお問い合わせください。
※センサの単品販売は致しておりません。お手数ですが、単品でご購入の場合は各センサ取扱販売店までお問い合わせください。

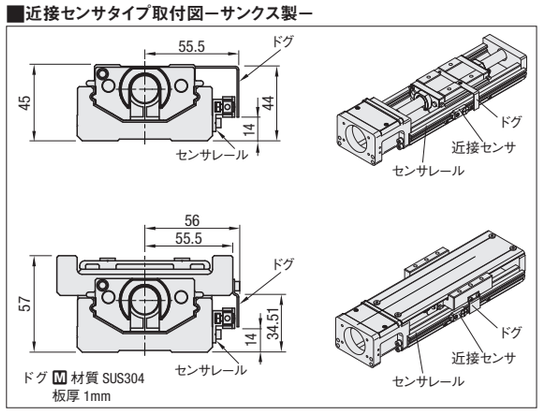
Alteration 追加工

型式	—	ブロック数	—	モータアタッチメント	—	ベース全長(L)	—	(Code)
LX4510	—	B1	—	A4540	—	590	—	XA1
LX4520C	—	B1	—	A4560	—	340	—	EP2

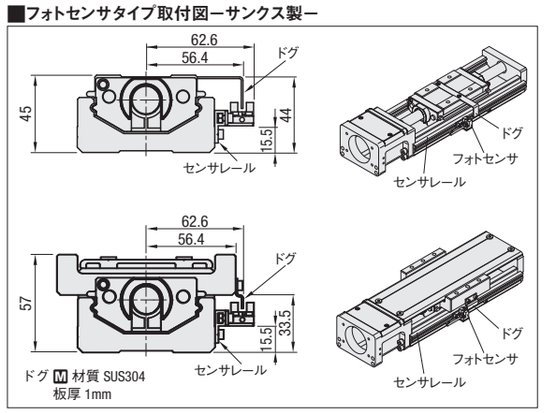
※Codeの数値はセンサ個数

Delivery 出荷日　8 日目発送

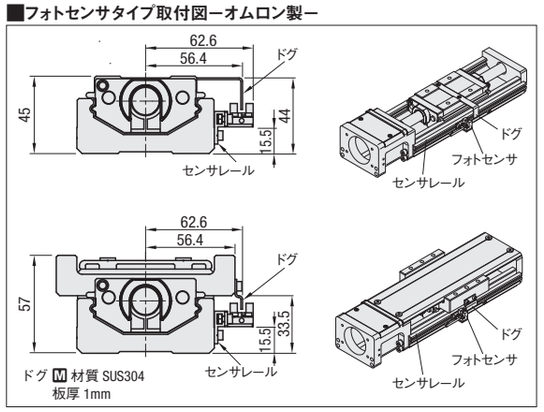
■近接センサタイプ取付図ーサンクス製ー



■フォトセンサタイプ取付図ーサンクス製ー



■フォトセンサタイプ取付図ーオムロン製ー



サンクス製およびオムロン製のフォトセンサ外形寸法は同一寸法です。
ご使用されるセンサの仕様は、各社のホームページ等でご確認ください。
弊社カタログには、センサ仕様が記載されておりません。

■ご注意
- センサセット品は、LXアクチュエータ本体と同梱した状態で発送します。部品の組付けは、お客様でお願いします。
- 同梱された部品は、開梱後速やかにご確認をお願いします。細かい部品が数点ございますので、紛失される恐れがあります。商品のお取り扱いには、充分なご配慮をお願いします。

新商品

LINEAR AXIS ACTUATOR

一軸アクチュエータ　LX30　折り返しタイプ

L=125は2010年9月発売開始

Linear eXcellence

■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧　P. 401 ～ P. 404
カップリング　P. 961 ～ P. 970
近接センサ　P. 1745 ～ P. 1754
フォトセンサ・レール　P. 1725 ～ P. 1744
選定・寿命計算例　P. 1905 ～ P. 1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

RoHS

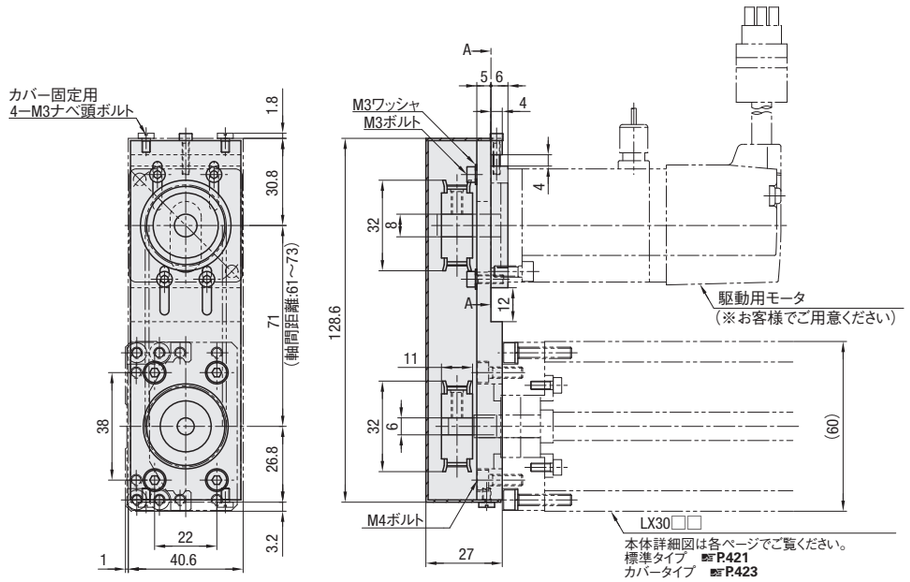
仕様	
LX30	
標準・カバー	
ねじ径(mm)	10
リード(mm)	5・10
精度	上級

A付属品

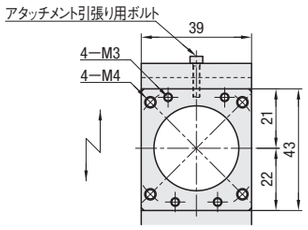
①モータアタッチメント
M 鉄　S低温黒色クロムメッキ
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
③ハイトルクタイミングプーリ
型式：HTPA44S2M060
④ハイトルクタイミングベルト
型式：HTBN230S2M−60

L寸定尺	標準グリース	
	上級標準	上級カバー付
リード5	LXR3005	LXR3005C
リード10	LXR3010	LXR3010C

構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	カバー	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	A5052	A5052	A6063	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	—	HRC58～62



本体詳細図は各ページでご覧ください。
標準タイプ　P.421
カバータイプ　P.423



A−A矢視図
<モーターアタッチメント>
※アタッチメント詳細寸法は右ページでご確認ください。

アクチュエータ本体と付属品のセットとなります。

型式		ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	取付穴寸法　詳細P.421・423参照					
					A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数(N)
(上級標準) LXR3005 LXR3010	(上級カバー付) LXR3005C LXR3010C	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2 B2のとき L≧300 ショートブロックタイプ (1個)S1 (2個)S2	(サーボ) RA3038 RA3040 (ステッピング) RT3042 (アタッチメント無し) N	125	12.5	—	100	12.5	1	4
				150	25	—	100	25	1	4
				200	50	—	100	50	1	4
				250	50	100	50	50	2	6
				300	50	100	100	50	2	6
				350	50	100	50	50	3	8
				400	50	100	100	50	3	8
				450	50	100	50	50	4	10
				500	50	100	100	50	4	10
				550	50	100	50	50	5	12
				600	50	100	100	50	5	12

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。

■有効ストローク・質量

ベース全長(L)	有効ストローク LXR30□□□				総質量(kg) LXR30□□				総質量(kg) LXR30□□C			
	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2
125	29	—	54.5	—	1.55	—	1.43	—	2.01	—	1.75	—
150	54	—	79.5	17	1.72	—	1.60	1.78	2.17	—	1.92	2.23
200	104	—	129.5	67	2.06	—	1.93	2.11	2.50	—	2.25	2.57
250	154	—	179.5	117	2.39	—	2.27	2.45	2.84	—	2.59	2.91
300	204	116	229.5	167	2.73	3.04	2.60	2.78	3.17	3.74	2.92	3.24
350	254	166	279.5	217	3.06	3.37	2.94	3.12	3.51	4.08	3.26	3.58
400	304	216	329.5	267	3.40	3.71	3.27	3.46	3.85	4.41	3.60	3.91
450	354	266	379.5	317	3.74	4.04	3.61	3.79	4.18	4.75	3.93	4.25
500	404	316	429.5	367	4.07	4.38	3.95	4.13	4.52	5.08	4.27	4.58
550	454	366	479.5	417	4.41	4.72	4.28	4.46	4.85	5.42	4.60	4.92
600	504	416	529.5	467	4.74	5.05	4.62	4.80	5.19	5.76	4.94	5.26

惰性モーメントは各ページでご覧下さい。標準タイプ P.421　カバータイプ P.423

Order 注文例

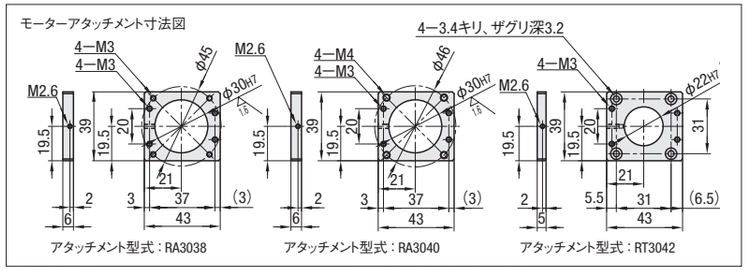
型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	
LXR3010C	B1	RA3040	600	
LXR3010C	B1	RA3040	600	NBP

Delivery 出荷日　8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Alteration 追加工

Alteration	Code	Spec.	¥/1Code
ベルト・プーリ無	NBP	セットから除外	−2,500



■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
RA3038	□38	Panasonic	30W/50W/100W
RA3040	□40	安川電機	30W/50W/100W
		三菱電機	50W/100W
		山洋電気	30W/50W/100W
		オムロン	30W/50W/100W
		キーエンス	50W/100W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
RT3042	□42	オリエンタルモーター	2相/5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については P.431をご参照ください。

■精度基準

精度基準	L=400まで 上級	L=400以上 上級
位置決め精度(mm)	0.06	0.1
バックラッシ(mm)	0.02	0.02
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005	±0.005
走り平行度(mm)	0.025	0.035
起動トルク(N・cm)	4	

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック種類	ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
ロングブロック	B1	17218	126	126	387
	B2	34436	1515	1515	774
ショートブロック	S1	9271	63	63	208
	S2	18542	579	579	417

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関しては P.402をご参照ください。

■最高速度

最高速度(mm/s)	L125~L450	L500	L550	L600
LXR3005□□	410	370	300	250
LXR3010□□	830	740	600	500

最高速度はボールねじの危険速度とDN値で算出された参考値です。モータの条件を考慮した保証値ではありません。

Price 価格

上級タイプ ¥基準単価1～2台

型式	L=125 (リード5のみ)	L=150	L=200	L=250	L=300	L=350	L=400	L=450	L=500	L=550	L=600	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LXR30□□−B1/S1−□	64,500	66,600	77,900	83,600	89,200	94,900	100,600	106,500	112,200	118,100	124,000	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	10	5
LXR30□□−B2/S2−□	—	76,800	88,100	93,800	99,400	105,100	110,800	116,700	122,400	128,300	134,100		2		
LXR30□□C−B1/S1−□	68,800	71,000	82,400	88,100	93,700	99,400	105,000	110,900	116,700	122,500	128,300		1		10
LXR30□□C−B2/S2−□	—	82,100	93,500	99,200	104,800	110,500	116,100	121,900	127,700	133,600	139,400		2		

カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

6 単軸ロボット アクチュエータ

新商品

LINEAR AXIS ACTUATOR

一軸アクチュエータ　LX45　折り返しタイプ

Linear eXcellence

■一軸アクチュエータ LXの選定には2D/3D CADデータや技術計算ソフトをご利用ください。(無料)
http://fa.misumi.jp/product/lx/

■LX関連情報
規格一覧　P. 401 ～ P. 404
カップリング　P. 961 ～ P. 970
近接センサ　P. 1745 ～ P. 1754
フォトセンサ・レール　P. 1725 ～ P. 1744
選定・寿命計算例　P. 1905 ～ P. 1908

CADデータフォルダ名：06_Actuator

RoHS

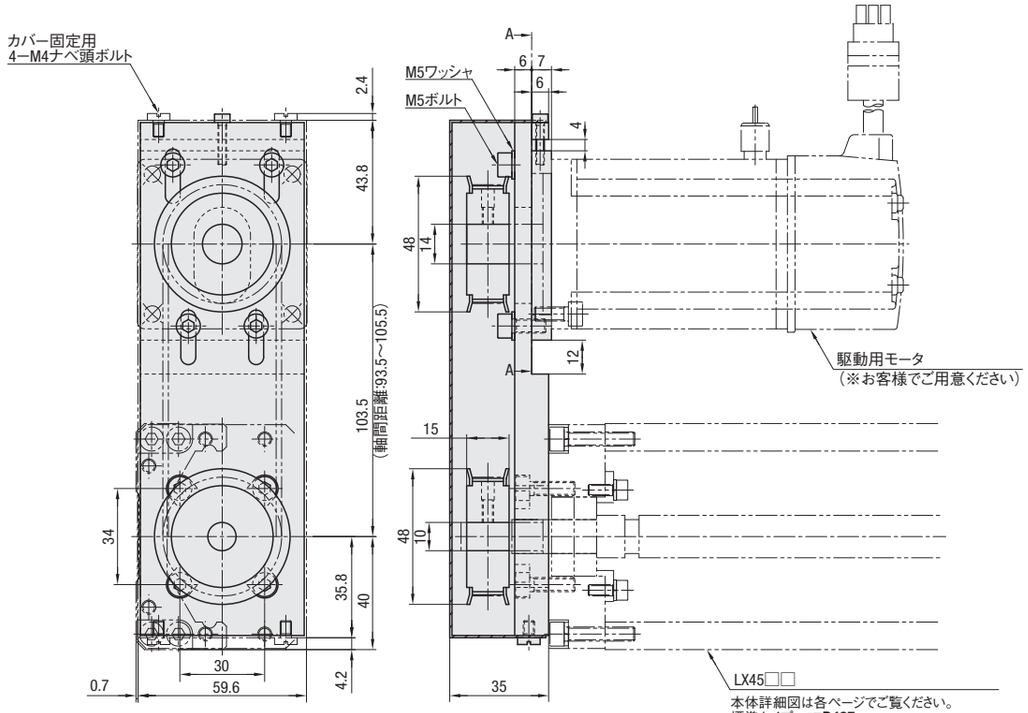
仕様	
LX45	
標準・カバー	
ねじ径(mm)	15
リード(mm)	10・20
精度	上級

A付属品

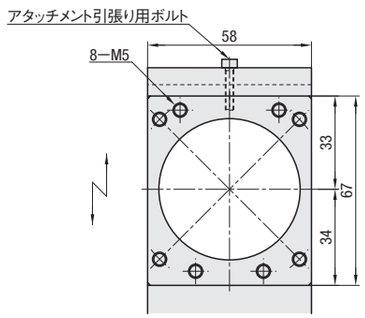
①モータアタッチメント
M 鉄　S 低温黒色クロムメッキ
②アタッチメント取付ねじ4本　M SUSXM7
③ハイトルクタイミングプーリ
型式：HTPA44S3M100
④ハイトルクタイミングベルト
型式：HTBN339S3M－100

L寸定尺	標準グリース	
	上級標準	上級カバー付
リード10	LXR4510	LXR4510C
リード20	LXR4520	LXR4520C

構成部品	ベース(レール)	ブロック	モータブラケット	支持側ベアリングホルダ	カバー	ストッパー	精密ボールネジ(研削)
M材質	炭素鋼	SCM材	A5052	A5052	A6063	NBR	SCM415
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	低温黒色クロムメッキ	黒色焼付塗装	黒色アルマイト	黒色アルマイト	—	—
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62	—	—	—	—	HRC58～62



本体詳細図は各ページでご覧ください。
標準タイプ　P.427
カバータイプ　P.429



アクチュエータ本体と付属品のセットとなります。

型式		ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	取付穴寸法　詳細P.427・429参照					
					A	P1	P2	B	ピッチ数	穴数(N)
(上級標準) LXR4510 LXR4520	(上級カバー付) LXR4510C LXR4520C	ロングブロックタイプ (1個)B1 (2個)B2 ショートブロックタイプ (1個)S1 (2個)S2	(サーボ) RA4560 (ステッピング) RT4560 (アタッチメント無し) N	340	70	100	100	70	2	6
				390	70	100	50	70	3	8
				440	70	100	100	70	3	8
				490	70	100	50	70	4	10
				540	70	100	100	70	4	10
				590	70	100	50	70	5	12

※有効ストロークは、両端より片側2.5mm余裕を取った寸法で記載しております。

■有効ストローク・慣性モーメント・質量

ベース全長(L)	有効ストローク LXR45□□□				総質量(kg) LXR45□□				総質量(kg) LXR45□□C			
	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2
340	210.4	88.8	247.9	163.8	6.42	7.34	6.02	6.56	7.24	8.74	6.59	7.43
390	260.4	138.8	297.9	213.8	7.02	7.94	6.63	7.16	7.88	9.38	7.22	8.06
440	310.4	188.8	347.9	263.8	7.62	8.55	7.23	7.76	8.51	10.01	7.85	8.69
490	360.4	238.8	397.9	313.8	8.22	9.15	7.83	8.36	9.14	10.64	8.49	9.33
540	410.4	288.8	447.9	363.8	8.83	9.75	8.43	8.96	9.78	11.28	9.12	9.96
590	460.4	338.8	497.9	413.8	9.43	10.35	9.04	9.57	10.41	11.91	9.75	10.59

惰性モーメントは各ページでご覧下さい。標準タイプ P.427　カバータイプ P.429

Order 注文例

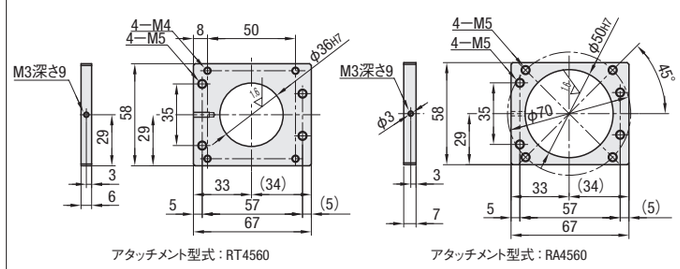
型式	ブロック数	モータアタッチメント	ベース全長(L)	
LXR4510	B1	RA4560	540	
LXR4510	B1	RA4560	540	(NBP) NBP

Delivery 出荷日　8 日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Alteration 追加工

Alteration	Code	Spec.	¥/1Code
ベルト・プーリ無	NBP	セットから除外	−3,500

モータアタッチメント寸法図



アタッチメント型式：RT4560　　アタッチメント型式：RA4560

■サーボモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	ワット数
RA4560	□60	安川電機	200W/400W
		三菱電機	200W/400W
		山洋電気	200W/400W
		オムロン	200W/400W
		キーエンス	200W/400W

■ステッピングモータ適用表

型式	フランジサイズ	メーカー名	種類
RT4560	□60	オリエンタルモーター	5相/αステップ

モータアタッチメント詳細図・対応モータ型式詳細については P.431をご参照ください。

■最高速度

最高速度(mm/s)	
LXR4510□	550
LXR4520□	1110

最高速度はボールねじの危険速度とDN値で算出された参考値です。モータの条件を考慮した保証値ではありません。

■精度基準

精度基準	上級
位置決め精度(mm)	0.1
バックラッシ(mm)	0.02
繰返し位置決め精度(mm)	±0.005
走り平行度(mm)	0.035
起動トルク(N・cm)	10

■静的許容荷重・許容モーメント

ブロック種類	ブロック数	静的許容荷重(N)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
ロングブロック	B1	32441	291	291	972
	B2	64882	3945	3945	1944
ショートブロック	S1	17175	145	145	515
	S2	34350	1444	1444	1029

静的な場合の参考値です。寿命計算には技術計算ソフトをご利用ください。
静的許容モーメントに関しては P.402をご参照ください。

Price 価格

型式	上級タイプ　¥基準単価1～2台 L=340	L=390	L=440	L=490	L=540	L=590	モータアタッチメント	ブロック数	ねじ径	リード
LXR45□□−B1/S1−□	117,700	127,000	136,300	145,700	155,100	164,400	サーボ ステッピング アタッチメント無し	1	15	10
LXR45□□−B2/S2−□	126,700	136,000	145,300	154,700	164,100	173,400		2		
LXR45□□C−B1/S1−□	121,600	130,900	140,200	149,600	159,000	168,400		1		20
LXR45□□C−B2/S2−□	131,400	140,700	150,000	159,300	168,700	178,100		2		

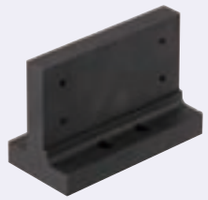
カタログ表記以上の数量の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

一軸アクチュエータ用　二軸固定ブラケット

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：お客様のご要望に応え、LXアクチュエータを組み合わせるブラケットを標準化しました。

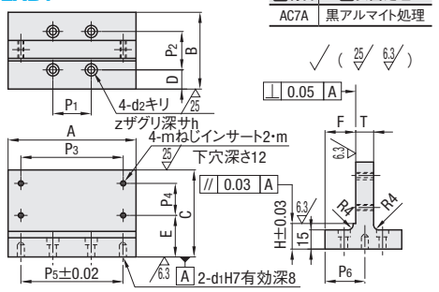
■X−Y軸仕様ブラケット



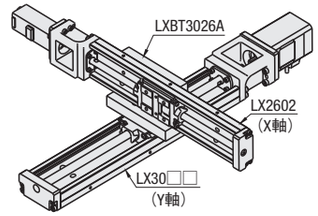
RoHS

LXBT

M材質	S表面処理
AC7A	黒アルマイト処理



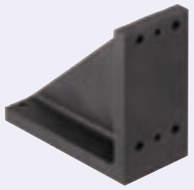
Example 使用例



型式 Type	No.	LX組合せ Y軸/X軸	A	B	C	D	E	F	T	H	P_1	P_2	P_3	P_4	P_5	P_6	d_1	m	d_2	z	h	¥基準単価 1〜2コ
LXBT	3026A	30□□ / 26□□(C)	112	53.5	75	12	35.5	20.5	15	23	30	30	80	25	—	—	—	M4	5.5	9.5	5.5	6,760
	3026B	30□□C/ 26□□(C)									70				70	26.5	4					6,940
	3030A	30□□ / 30□□(C)					35			20	30		100	30	—	—	—	M5				6,760
	3030B	30□□C/ 30□□(C)									70				70	26.5	4					6,940
	4530A	45□□ / 30□□(C)		79.5	90	17	42	31	21	27	43	46	100		—	—	—		6.5	11	7	8,230
	4530B	45□□C/ 30□□(C)									92				92	39.5	5					8,440
	4545A	45□□ / 45□□(C)					37			20	43		100	46	—	—	—	M6				8,230
	4545B	45□□C/ 45□□(C)									92				92	39.5	5					8,440

LXBT□□□□AのY軸は標準タイプ、LXBT□□□□BのY軸はカバータイプに対応しております。　表示数量超えは納期のお見積り

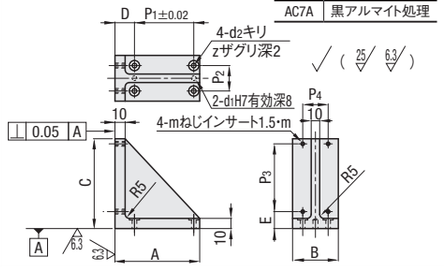
■X−Z軸仕様ブラケット



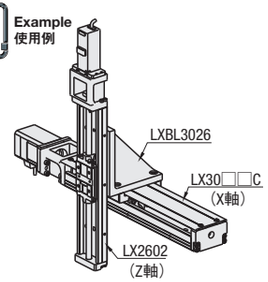
RoHS

LXBL

M材質	S表面処理
AC7A	黒アルマイト処理



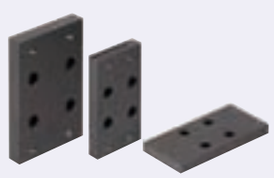
Example 使用例



型式 Type	No.	LX組合せ X軸/Z軸	A	B	C	D	E	P_1	P_2	P_3	P_4	m	d_1	d_2	z	¥基準単価 1〜2コ
LXBL	3026	30□□C/ 26□□(C)	100	54	110	23	15	70	30	80	25	M4	4	5.5	12	7,030
	3030	30□□C/ 30□□(C)					5			100	30	M5				7,030
	4530	45□□C/ 30□□(C)	128	80	115	27	7.5	92	46				5	6.5	13	9,560
	4545	45□□C/ 45□□(C)									46	M6				9,560

LXBL□□□□のX軸はカバータイプのみ対応しております。　P_1の公差はd_1のみ適用となります。　表示数量超えは納期のお見積り

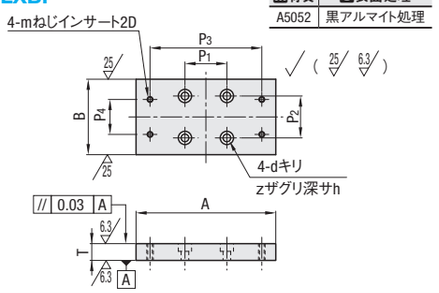
■X−Y軸水平仕様ブラケット



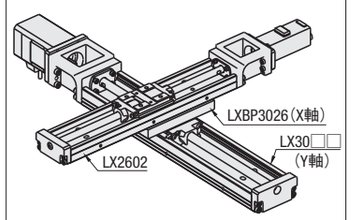
RoHS

LXBP

M材質	S表面処理
A5052	黒アルマイト処理



Example 使用例



型式 Type	No.	LX組合せ Y軸/X軸	A	B	T	P_1	P_2	P_3	P_4	m	d	z	h	¥基準単価 1〜2コ
LXBP	3026	30□□ / 26□□(C)	100	54	12	30	30	80	25	M4	5.5	9.5	6	4,890
	3030	30□□ / 30□□(C)	112					100	30	M5				4,890
	4530	45□□ / 30□□(C)		80	15	43	46				6.5	11	7	5,290
	4545	45□□ / 45□□(C)							46	M6				5,290

LXBP□□□□のY軸は標準タイプのみ対応しております。　表示数量超えは納期のお見積り

Order 注文例

型式
LXBP3026

Delivery 出荷日

●LXBT・LXBL　在庫品　翌日出荷　P.87

ご希望によりPM5:00迄、当日出荷受付致します。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

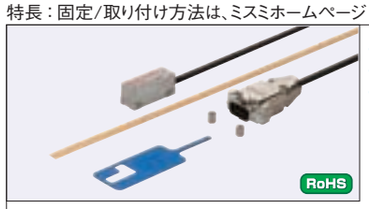
●LXBP　3　日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

リニアエンコーダ（リニアスケール）

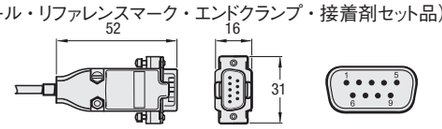
CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：固定/取り付け方法は、ミスミホームページ（http://jp.misumi-ec.com/ec/ItemDetail/10300075810.html）で御確認ください

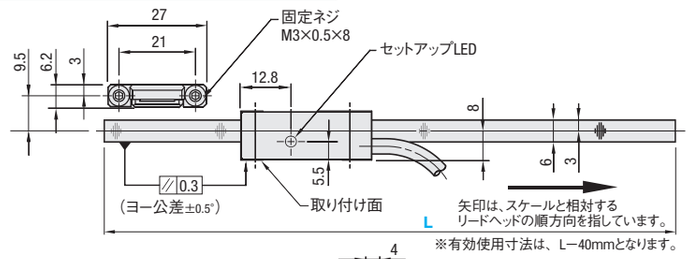


RoHS

SRGH24X（リードヘッド・スケール・リファレンスマーク・エンドクランプ・接着剤セット品）
SRGH24Z
SRGH24Y

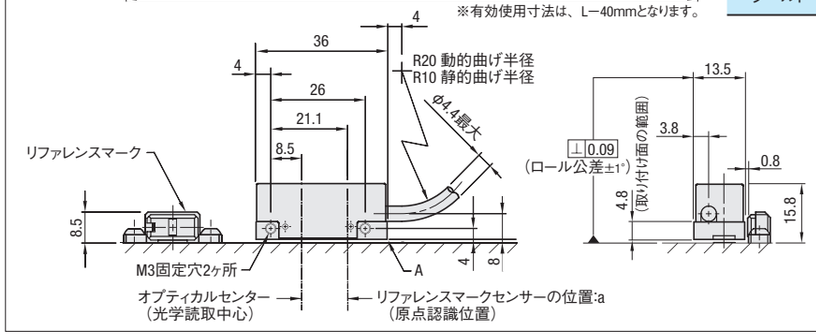


Dサブ9ピンオスプラグ



■Dサブ9ピンコネクター仕様

機能	シグナル	ピン No.	カラー
電力	5V	5	茶
	0V	1	白
インクリメンタル信号	A＋	2	グリーン
	A−	6	イエロー
	B＋	4	ブルー
	B−	8	レッド
リファレンスマーク リミットスイッチ	Z＋/Q−	3	ピンク
	Z−/Q＋	7	グレー
シールド	内部	9	内部シールド
	外部	ケース	外部シールド



部品名	項目	仕様
リードヘッド	分解能	SRGH24X=1μm, SRGH24Z=0.5μm, SRGH24Y=0.1μm
	最高速度(m/s)	SRGH24X=5(m/s), SRGH24Z=3(m/s), SRGH24Y=0.25(m/s)
	カウンタークロック周波数の最低推奨値(MHz)	エンコーダの速度(m/s)/分解能(μm)×4安全係数　注）分解能0.1μmのみ4(MHz)以上を選定してください。
	電源	DC5V±5%（120mA）
	リップル	周波数最高500KHzで200mVpp
	温度	保管時−20℃〜70℃　動作時0℃〜55℃
	湿度	動作時、最高相対湿度80%（結露なし）。保管時、最高相対湿度95%（結露なし）
	防水性能	IP40
	加速	動作時500m/s²　BS EN 60068−2−7:1993
	衝撃(非動作)	1000m/s², 6ms, 1/2sine BS EN 60068−2−7:1993
	振動(動作)	55HZ〜2000HZで最大100m/s²　BS EN 60068−2−6:1996
	質量	リードヘッド11g　ケーブル38g/m
	電磁波妨害適合性	BS EN 61326
	ケーブル	ダブルシールド式、外径最大4.4mmケーブル。屈曲寿命：曲げ半径20mmで20×10⁶　サイクル以上
	ケーブル仕様	ケーブル長：1.5m　Dサブ9ピンオスプラグ付
	電気統合	リードヘッドは、当該EMC標準にあわせて設計されていますが、EMCに準拠するには、正しい取り付けと遮断・アースに関する手順について必ず注意してください。
スケール	タイプ	保護ラッカーコーティング剤を塗布し、両面テープを使用した反射性金メッキスチールテープ
	相手機材材質	熱膨張率が0〜22μm/m/℃までの金属、セラミック、複合材(スチール、アルミニウム、セラミック等)
	線膨張率	スケールの両端をエポキシ接着固定のエンドクランプで固定した状態で、機材の材質の熱膨張率と等しくなります。(完全硬化には24時間かかります。)
	両端固定方式	エポキシ接着剤を使用したエポキシ接着固定のエンドクランプ方式。 温度範囲−20〜50℃でスケール両端の移動は1μm未満。
	操作仕様	温度：−10〜120℃　湿度：相対湿度80%（結露なし）
リファレンスマーク	タイプ	磁石駆動部
	繰り返し再現性	出力はインクリメンタル信号と同期。 位置：繰り返し再現性(単一方向のみ)は、取り付け温度±20℃で維持されます。 磁場：一定±0.02Tまたは変動±7.5T/s

型式	スケール全長L 50mm単位指定	¥基準単価1〜4コ L100〜300	L350〜550	L600〜800	L850〜1050	L1100〜1300	L1350〜1550	L1600〜2000
SRGH24X	100〜2000	80,000	89,000	98,000	107,000	116,000	125,000	143,000
SRGH24Z	100〜2000	83,700	92,700	101,700	110,700	119,700	128,700	146,700
SRGH24Y	100〜2000	100,800	109,800	118,800	127,800	136,800	145,800	163,800

表示数量超えは納期のお見積り

Order 注文例

型式		L
SRGH24X	−	800

Alteration 追加工

型式		L		(NR・NE・NB)
SRGH24X	−	800	−	NR

Alterations	Code	Spec.	¥/1Code
リファレンスマーク無し	NR	セットから除外	−2,000
エンドクランプ無し	NE	セットから除外	−2,000
接着剤無し	NB	セットから除外	−1,000

Delivery 出荷日　5　日目発送

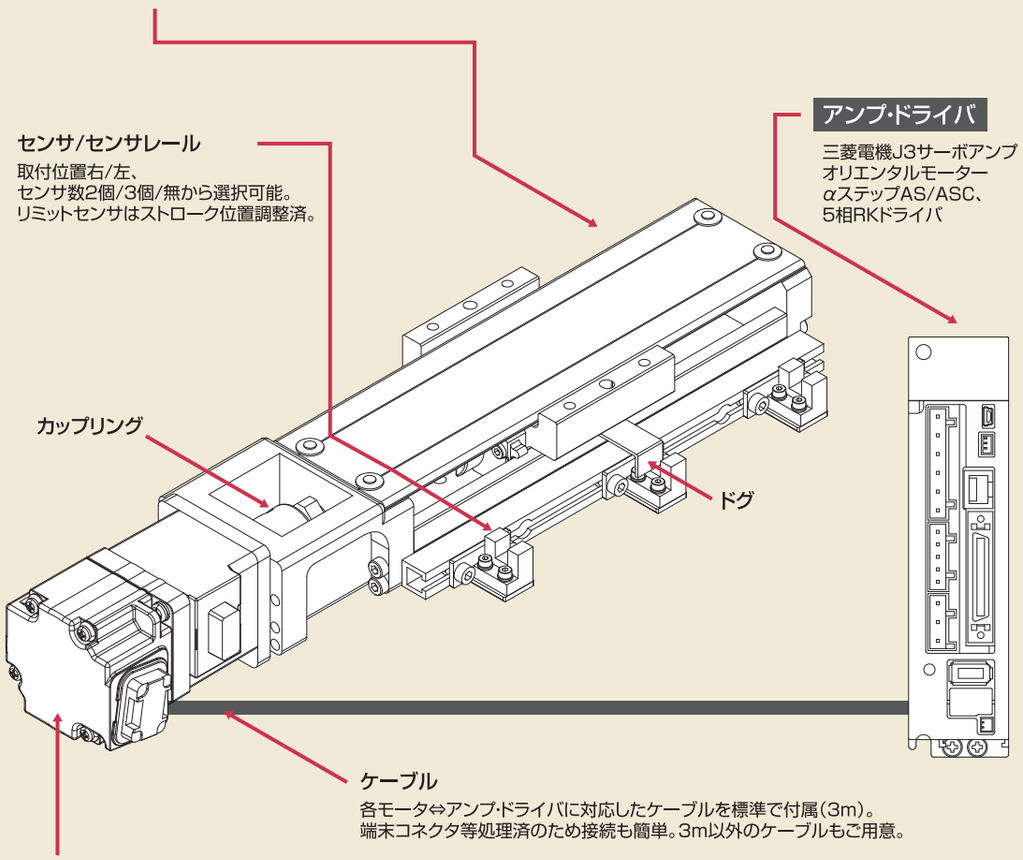
一軸アクチュエータLX　モータ付タイプ　概要

高精度一軸アクチュエータLXにモータ等周辺部品をアッセンブリ

高精度	精度等級は精密級を採用。　繰返し位置決め精度±3μm。
設計･組立工数削減	モータ等周辺部品を組込み精度検査後出荷（検査成績書付）。
モータバリエーション	三菱電機（ACサーボ）･オリエンタルモーター（ステッピング）を選択可能。 アンプ･ドライバもセット。上位制御装置はお客様にて自由に組合せ。

更に、8日目発送の短納期を実現!
設備設計の工数削減を強力にサポート

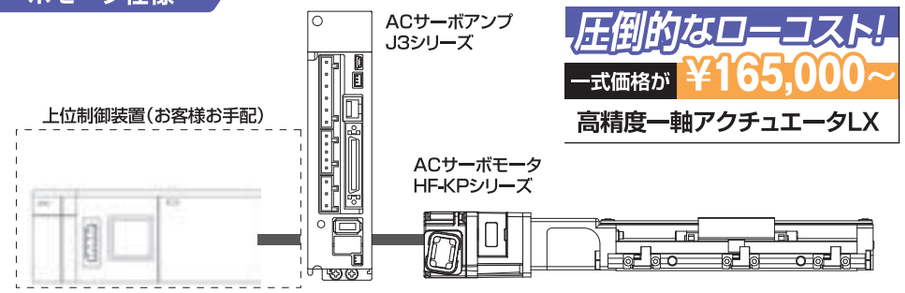
一軸アクチュエータLX精密級　標準タイプ/カバータイプの2タイプ



スペック一覧

三菱電機ACサーボモータ仕様

■システム構成図



圧倒的なローコスト!
一式価格が ¥165,000～
高精度一軸アクチュエータLX

■スペック

アクチュエータ	モータ	モータ出力	アンプ	繰返し位置決め精度(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm/sec) 水平	最高速度(mm/sec) 垂直	ストローク(mm)	掲載ページ
LXM2001	HF-KP053(B)	50W	MR-J3-10A	±0.003	15	2	50	50	30～130（50ピッチ）	P.441～444
LXM2005					10		250	250		
LXM2602					20	5	100	100	60～210（50ピッチ）	P.445～448
LXM2605					18		250	250		
LXM3005	HF-KP13(B)	100W			32	8	235	250	40～490（50ピッチ）	P.449～452
LXM3010					24		450	400		
LXM4510	HF-KP43(B)	400W	MR-J3-40A		40	16	400	375	200～450（50ピッチ）	P.453～456
LXM4520					24		450	450		

*可搬質量、最高速度は、検証による参考値であり駆動条件により異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離:各25mm、LXM3010･LXM4520は加減速距離:各50mm

オリエンタルモーターステッピングモータ仕様

■システム構成図

圧倒的なローコスト!
一式価格が ¥111,300～
高精度一軸アクチュエータLX

■スペック

アクチュエータ	モータ･ドライバセット	モータ出力	繰返し位置決め精度(mm)	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm/sec) 水平	最高速度(mm/sec) 垂直	ストローク(mm)	掲載ページ
LXM2001	ASC36AK	αステップ	±0.003	15	2	30	–	30～130（50ピッチ）	P.441～444
	AS46AA/MA					45	50		
	RK545AA/AMA	5相				40	35		
LXM2005	ASC36AK	αステップ		10		125	–		
	AS46AA/MA					200	225		
	RK545AA/AMA	5相				120	115		
LXM2602	ASC36AK	αステップ		20	5	45	–	60～210（50ピッチ）	P.445～448
	AS46AA/MA					90	90		
	RK545AA/AMA	5相				55	45		
LXM2605	ASC36AK	αステップ		18		100	–		
	AS46AA/MA					175	175		
	RK545AA/AMA	5相				105	80		
LXM3005	AS46AA/MA	αステップ		32	8	160	150	40～490（50ピッチ）	P.449～452
	AS66AAE/MAE					175	160		
	RK545AA/AMA	5相				90	70		
	RK566AAE/AMAE					150	140		
LXM3010	AS46AA/MA	αステップ		24		250	200		
	AS66AAE/MAE					275	275		
	RK545AA/AMA	5相				135	10		
	RK566AAE/AMAE					210	45		
LXM4510	AS66AAE/MAE	αステップ		40	16	200	175	200～450（50ピッチ）	P.453～456
	RK566AAE/AMAE	5相				165	25		
LXM4520	AS66AAE/MAE	αステップ		24		300	200		
	RK566AAE/AMAE	5相				255	10		

*可搬質量、最高速度は、検証による参考値であり駆動条件により異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離:各25mm、LXM3010･LXM4520は加減速距離:各50mm

SINGLE AXIS ACTUATOR LX20 -MOTORED STANDARD TYPE-

一軸アクチュエータ　LX20モータ付　標準タイプ

■一軸アクチュエータ モータ付専用　技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
TEL：0120−343−559
FAX：0120−343−588
受付時間：月～金(祝日等除く)
9：00～12：00　13：00～17：00

CADデータフォルダ名：06_Actuator

モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組込し、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様

オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様　RoHS

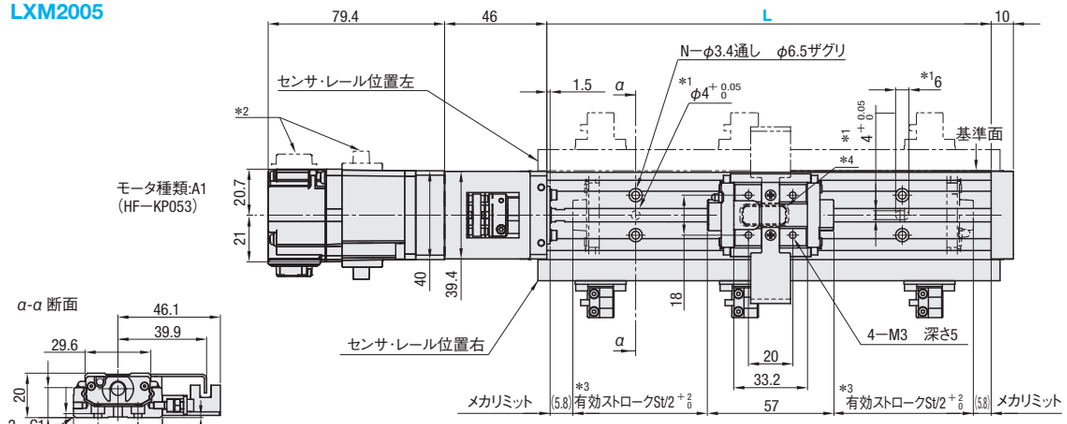
■構成品
アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
付属品：アンプ・ドライバ取扱説明書

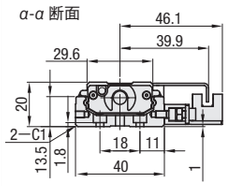
■アクチュエータ本体

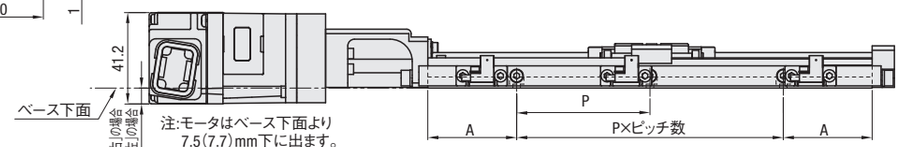
	ベース	ブロック
M材質	炭素鋼	SCM材
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62

アンプ・ドライバ仕様 P457・458・459
ケーブル仕様 P460

LXM2001
LXM2005



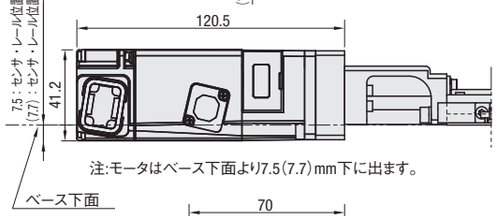




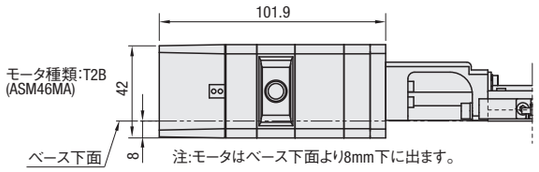
注:モータはベース下面より7.5(7.7)mm下に出ます。

*1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
*2：センサ・レール位置「左」を選択した場合、モータケーブルも左側になります。
*3：リミットセンサは、有効ストロークSt/2 +2 0 となる位置で調整されます。
*4：リード5の場合、リターンプレートがあります。

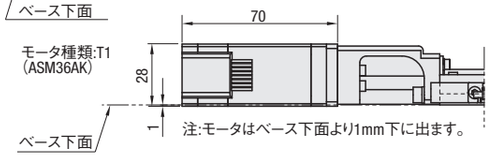
7.5：センサ・レール位置「右」の場合
(7.7)：センサ・レール位置「左」の場合



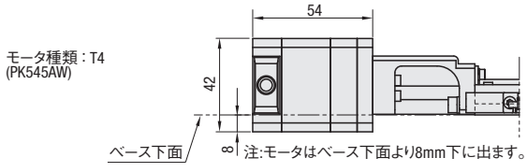
注:モータはベース下面より7.5(7.7)mm下に出ます。



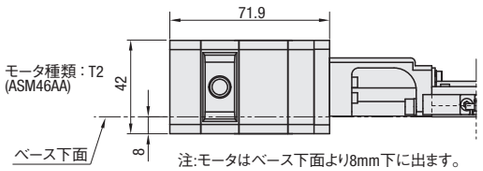
注:モータはベース下面より8mm下に出ます。



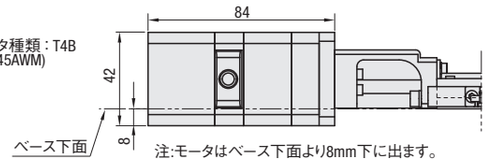
注:モータはベース下面より1mm下に出ます。



注:モータはベース下面より8mm下に出ます。



注:モータはベース下面より8mm下に出ます。



注:モータはベース下面より8mm下に出ます。

■基本仕様

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm)	平行度(mm)	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LXM2001	1	φ6(研削)	±0.003	0.02	0.01	0.003	27	27	93
LXM2005	5								

*静的許容モーメントに関しては、P402をご参照ください。

■可搬質量・最高速度　相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg) 水平	垂直	最高速度(mm/sec) 水平	垂直
LXM2001	三菱電機	A1(B)	15	2	50	50
	オリエンタルモーター	T1		―	30	―
		T2(B)		2	45	50
		T4(B)			40	35
LXM2005	三菱電機	A1(B)	10	2	250	250
	オリエンタルモーター	T1		―	125	―
		T2(B)		2	200	225
		T4(B)			120	115

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離：各25mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量

型式	仕様項目	ベース全長L(mm) 100	150	200
LXM2001 LXM2005	有効ストロークSt	30	80	130
	A	20	15	40
	P	60	60	60
	ピッチ数	1	2	2
	穴数N	4	6	6
	本体質量(kg)	0.67	0.81	0.94

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択 モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注1)	センサ数(注2)	センサ・レール位置	ベース全長L(mm)
LXM2001 LXM2005	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m)：3 無：N	2個：2 3個：3 無：N	右：R 左：L	100～200 (50ピッチ)

Order 注文例

型式		モータ種類		アンプ/ドライバ種類		ケーブル		センサ数		センサ・レール位置		ベース全長L
LXM2001	―	A1	―	AM10	―	3	―	3	―	R	―	200

■制御一覧表

メーカー名	モータ種類 選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注3)	質量(kg)	アンプ/ドライバ種類 選択	電源	メーカー型番	モータ・ドライバメーカーセット型番
三菱電機	A1	ACサーボ	HF−KP053	50W	無	0.35	有：AM10 無：N(注4)	AC200V	MR−J3−10A(汎用Aタイプ)	―
	A1B		HF−KP053B		有	0.65				
オリエンタルモーター	T1	ステッピング	ASM36AK	αステップ	無	0.22	D1	DC24V	ASD10B−K	ASC36AK
	T2		ASM46AA			0.5	D2	単相AC100V	ASD13A−A	AS46AA
	T2B		ASM46MA		有	0.6	D2		ASD13A−A	AS46MA
	T4		PK545AW	5相	無	0.4	D4		RKD507−A	RK545AA
	T4B		PK545AWM		有	0.52	D6		RKD507M−A	RK545AMA

■ケーブル構成表
各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A1	1本 SVPM−J3HF1−B−3−02S	―	1本 SVEM−J3HF1−B−3
	A1B		1本 SVPM−J3HF1B−B−3−02S	
オリエンタルモーター	T1	1本 STPO−AS1−B−3	―	―
	T2			
	T2B		お客様ご手配	
	T4	1本 STPO−RK1−A−3	―	
	T4B	1本 STPO−RK2−A−3		

(注1−1)ケーブル「有」を選択の場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様P460
(注1−2)3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP460掲載品から別途ご手配ください。
(注2−1)センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
(注2−2)センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要です。センサの詳細は、P1746のFPML24をご参照ください。
(注3)垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
(注4)アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。

Delivery 出荷日　8 日目発送　同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格
価格は、アクチュエータ本体＋制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
<例>注文型番がLXM2001−A1−AM10−3−3−R−200の場合
¥158,400(アクチュエータ本体＋制御価格)＋¥8,100(ケーブル価格)＋¥2,800(センサ価格)→購入価格＝¥169,300

■アクチュエータ本体＋制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1～2台 L100	L150	L200
LXM2001 LXM2005	A1	AM10	154,100	156,300	158,400
	A1B		174,500	176,700	178,800
	A1	N	100,100	102,400	104,600
	A1B		121,500	123,900	126,100
	T1	D1	111,800	114,000	116,000
	T2	D2	133,100	135,300	137,400
	T2B	D2	152,600	154,800	156,900
	T4	D4	106,200	108,400	110,400
	T4B	D6	124,300	126,500	128,600

表示数量超えは納期お見積り

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価 有(3m)	無
A1	8,100	0
A1B	11,300	
T1	10,000	
T2(B)	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	

ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

ミスミ FAメカ2010　商品名から型番検索!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

SINGLE AXIS ACTUATOR LX20 -MOTORED COVERED TYPE-

一軸アクチュエータ　LX20モータ付　カバータイプ

■一軸アクチュエータ モータ付専用　技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
TEL：0120−343−559
FAX：0120−343−588
受付時間：月～金(祝日等除く)
9：00～12：00　13：00～17：00

CADデータフォルダ名：06_Actuator

モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組込し、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様　　オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様　RoHS

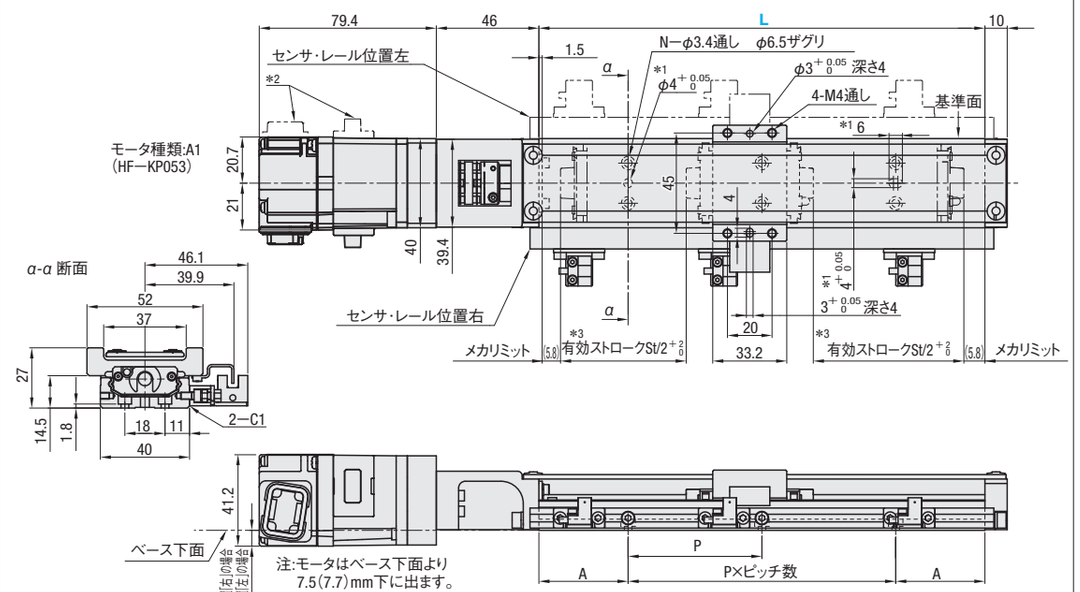
■構成品
アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
付属品：アンプ・ドライバ取扱説明書

■アクチュエータ本体

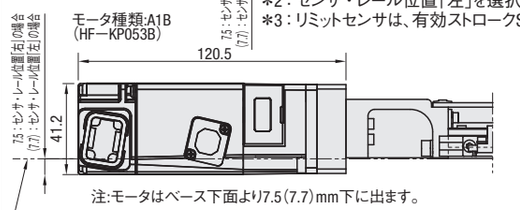
	ベース	ブロック
M材質	炭素鋼	SCM材
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62

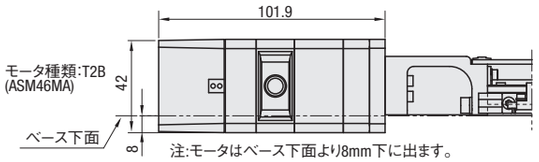
アンプ・ドライバ仕様 P457・458・459
ケーブル仕様 P460

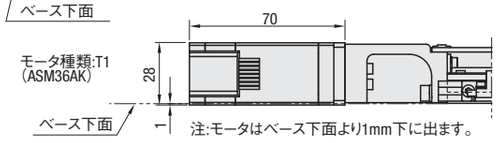
LXM2001C
LXM2005C

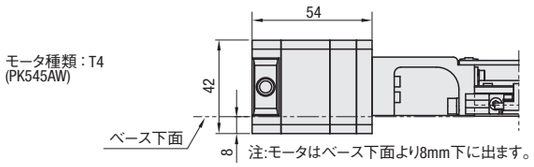


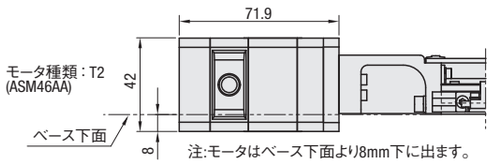
*1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
*2：センサ・レール位置「左」を選択した場合、モータケーブルも左側になります。
*3：リミットセンサは、有効ストロークSt/2$^{+2}_{0}$となる位置で調整されます。

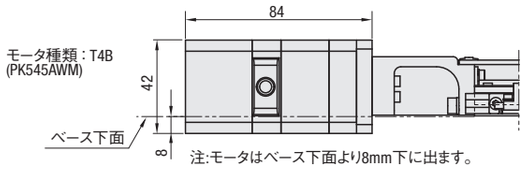












■基本仕様

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm)	平行度(mm)	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LXM2001C	1	φ6(研削)	±0.003	0.02	0.01	0.003	27	27	93
LXM2005C	5								

*静的許容モーメントに関しては、P402をご参照ください。

■可搬質量・最高速度　相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg) 水平	垂直	最高速度(mm/sec) 水平	垂直
LXM2001C	三菱電機	A1(B)	15	2	50	50
	オリエンタルモーター	T1		―	30	―
		T2(B)		2	45	50
		T4(B)			40	35
LXM2005C	三菱電機	A1(B)	10	2	250	250
	オリエンタルモーター	T1		―	125	―
		T2(B)		2	200	225
		T4(B)			120	115

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離：各25mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量

型式	仕様項目	ベース全長L(mm) 100	150	200
LXM2001C LXM2005C	有効ストロークSt	30	80	130
	A	20	15	40
	P	60	60	60
	ピッチ数	1	2	2
	穴数N	4	6	6
	本体質量(kg)	0.69	0.83	0.95

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択 モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注1)	センサ数(注2)	センサ・レール位置	ベース全長L(mm)
LXM2001C LXM2005C	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m)：3 無：N	2個：2 3個：3 無：N	右：R 左：L	100～200 (50ピッチ)

Order 注文例

型式		モータ種類		アンプ/ドライバ種類		ケーブル		センサ数		センサ・レール位置		ベース全長L
LXM2001C	―	A1	―	AM10	―	3	―	3	―	R	―	200

■制御一覧表

メーカー名	モータ種類 選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注3)	質量(kg)	アンプ/ドライバ種類 選択	電源	メーカー型番	モータ・ドライバメーカーセット型番
三菱電機	A1	ACサーボ	HF−KP053	50W	無	0.35	有：AM10 無：N(注4)	AC200V	MR−J3−10A(汎用Aタイプ)	―
	A1B		HF−KP053B		有	0.65				
オリエンタルモーター	T1	ステッピング	ASM36AK	αステップ	無	0.22	D1	DC24V	ASD10B−K	ASC36AK
	T2		ASM46AA			0.5	D2	単相AC100V	ASD13A−A	AS46AA
	T2B		ASM46MA		有	0.6	D2		ASD13A−A	AS46MA
	T4		PK545AW	5相	無	0.4	D4		RKD507−A	RK545AA
	T4B		PK545AWM		有	0.52	D6		RKD507M−A	RK545AMA

■ケーブル構成表
各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A1	1本 SVPM−J3HF1−B−3−02S	―	1本 SVEM−J3HF1−B−3
	A1B		1本 SVPM−J3HF1B−B−3−02S	
オリエンタルモーター	T1	1本 STPO−AS1−B−3	―	―
	T2			
	T2B		お客様ご手配	
	T4	1本 STPO−RK1−A−3	―	
	T4B	1本 STPO−RK2−A−3		

(注1−1)ケーブル「有」を選択の場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様P.460
(注1−2)3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP.460掲載品から別途ご手配ください。
(注2−1)センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
(注2−2)センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要です。センサの詳細は、P.1746のFPML24をご参照ください。
(注3)垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
(注4)アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。

Delivery 出荷日　8 日目発送　同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格
価格は、アクチュエータ本体＋制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
<例>注文型番がLXM2001C−A1−AM10−3−3−R−200の場合
¥163,600(アクチュエータ本体＋制御価格)＋¥2,800(センサ価格)→購入価格＝¥174,500

■アクチュエータ本体＋制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1～2台 L100	L150	L200
LXM2001C LXM2005C	A1	AM10	159,300	161,500	163,600
	A1B		179,700	181,900	184,000
	A1	N	105,300	107,600	109,800
	A1B		126,700	129,100	131,300
	T1	D1	117,000	119,200	121,200
	T2	D2	138,300	140,500	142,600
	T2B	D2	157,800	160,000	162,100
	T4	D4	111,400	113,600	115,600
	T4B	D6	129,500	131,700	133,800

表示数量超えは納期お見積り

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価 有(3m)	無
A1	8,100	0
A1B	11,300	
T1	10,000	
T2(B)	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	

ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

6 単軸ロボット アクチュエータ

ミスミ FAメカ2010　3DCADをネイティブデータで提供!▶　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

一軸アクチュエータ　LX26モータ付　標準タイプ

■一軸アクチュエータ モータ付専用　技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
TEL：0120−343−559
FAX：0120−343−588
受付時間：月～金(祝日等除く)
9：00～12：00　13：00～17：00

CADデータフォルダ名：06_Actuator

モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組込し、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様

オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様　RoHS

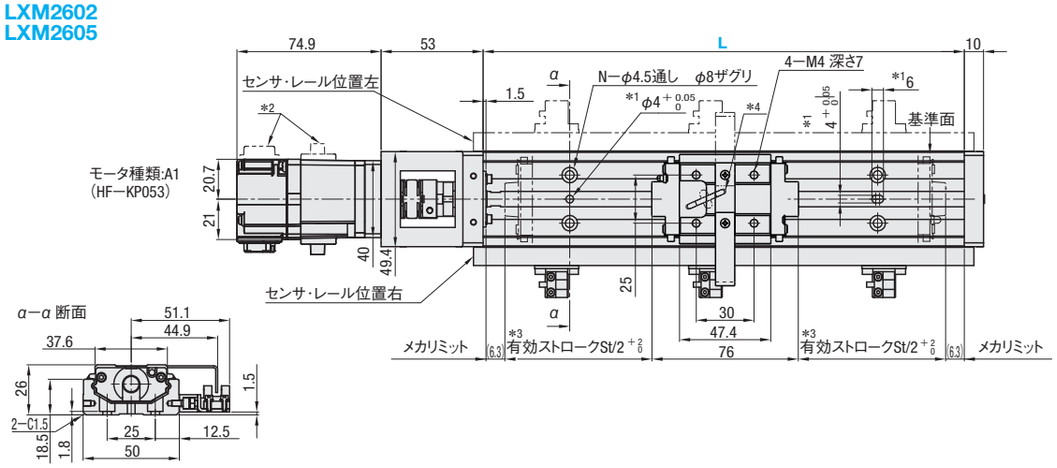
■構成品
アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
付属品：アンプ・ドライバ取扱説明書

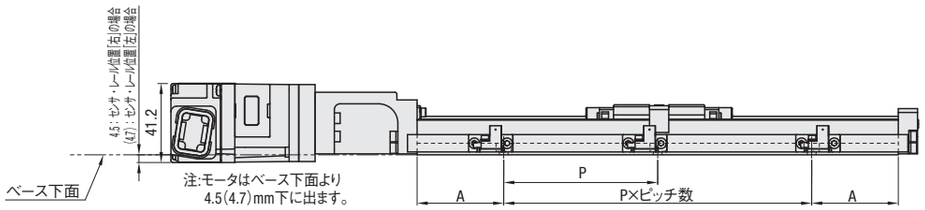
■アクチュエータ本体

	ベース	ブロック
M材質	炭素鋼	SCM材
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62

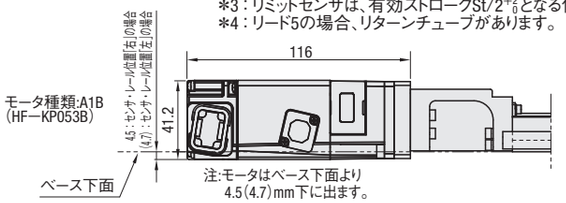
アンプ・ドライバ仕様 P457・458・459
ケーブル仕様 P460

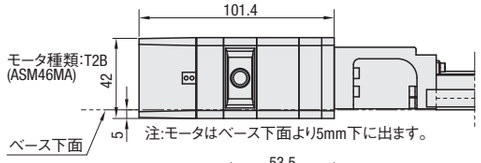
LXM2602
LXM2605

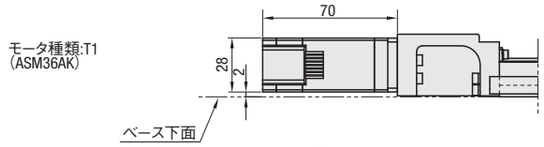


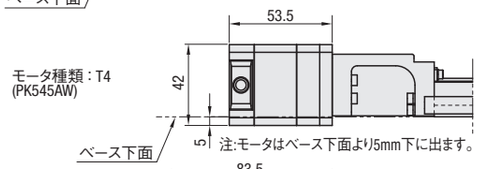


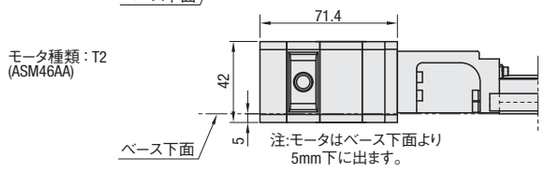
*1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
*2：センサ・レール位置「左」を選択した場合、モータケーブルも左側になります。
*3：リミットセンサは、有効ストロークSt/2 $^{+2}_{0}$ となる位置で調整されます。
*4：リード5の場合、リターンチューブがあります。

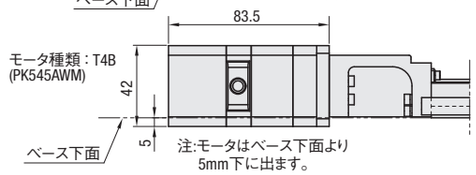












■基本仕様

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm)	平行度(mm)	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LXM2602	2	φ8(研削)	±0.003	0.02	0.01	0.003	70	70	225
LXM2605	5								

*静的許容モーメントに関しては、P402をご参照ください。

■可搬質量・最高速度　相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm/sec) 水平	最高速度(mm/sec) 垂直
LXM2602	三菱電機	A1(B)	20	5	100	100
	オリエンタルモーター	T1		―	45	―
		T2(B)		5	90	90
		T4(B)			55	45
LXM2605	三菱電機	A1(B)	18	5	250	250
	オリエンタルモーター	T1		―	100	―
		T2(B)		5	175	175
		T4(B)			105	80

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離：各25mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量

型式	仕様項目	ベース全長 L(mm) 150	200	250	300
LXM2602 LXM2605	有効ストロークSt	60	110	160	210
	A	35	20	45	30
	P	80	80	80	80
	ピッチ数	1	2	2	3
	穴数 N	4	6	6	8
	本体質量(kg)	1.08	1.30	1.51	1.73

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択 モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注1)	センサ数(注2)	センサ・レール位置	ベース全長 L(mm)
LXM2602 LXM2605	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m)：3 無：N	2個：2 3個：3 無：N	右：R 左：L	150～300 (50ピッチ)

Order 注文例

型式		モータ種類		アンプ/ドライバ種類		ケーブル		センサ数		センサ・レール位置		ベース全長 L
LXM2602	―	A1	―	AM10	―	3	―	3	―	R	―	300

■制御一覧表

メーカー名	モータ種類 選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注3)	質量(kg)	アンプ/ドライバ種類 選択	電源	メーカー型番	モータ・ドライバメーカーセット型番
三菱電機	A1	ACサーボ	HF−KP053	50W	無	0.35	有：AM10 無：N(注4)	AC200V	MR−J3−10A(汎用Aタイプ)	―
	A1B		HF−KP053B		有	0.65				
オリエンタルモーター	T1	ステッピング	ASM36AK	αステップ	無	0.22	D1	DC24V	ASD10B−K	ASC36AK
	T2		ASM46AA			0.5	D2	単相AC100V	ASD13A−A	AS46AA
	T2B		ASM46MA		有	0.6	D2		ASD13A−A	AS46MA
	T4		PK545AW	5相	無	0.4	D4		RKD507−A	RK545AA
	T4B		PK545AWM		有	0.52	D6		RKD507M−A	RK545AMA

■ケーブル構成表
各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A1	1本 SVPM−J3HF1−B−3−02S	―	1本 SVEM−J3HF1−B−3
	A1B		1本 SVPM−J3HF1B−B−3−02S	
オリエンタルモーター	T1	1本 STPO−AS1−B−3	―	―
	T2			
	T2B		お客様ご手配	
	T4	1本 STPO−RK1−A−3	―	
	T4B	1本 STPO−RK2−A−3		

(注1−1)ケーブル「有」を選択の場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様 P.460
(注1−2)3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP.460掲載品から別途ご手配ください。
(注2−1)センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
(注2−2)センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要です。センサの詳細は、P.1746のFPML24をご参照ください。
(注3)垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
(注4)アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。

Delivery 出荷日　8 日目発送　同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格
価格は、アクチュエータ本体＋制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
<例>注文型番がLXM2602−A1−AM10−3−3−R−200の場合
¥164,300(アクチュエータ本体＋制御価格)＋¥8,100(ケーブル価格)＋¥2,800(センサ価格)→購入価格＝¥175,200

■アクチュエータ本体＋制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1～2台 L150	L200	L250	L300
LXM2602 LXM2605	A1	AM10	162,100	164,300	166,200	168,200
	A1B		182,600	184,800	186,700	188,700
	A1	N	108,000	110,300	112,300	114,500
	A1B		129,400	131,800	133,800	136,000
	T1	D1	119,700	121,800	123,700	125,800
	T2	D2	141,000	143,200	145,100	147,100
	T2B	D2	160,600	162,800	164,700	166,700
	T4	D4	114,000	116,100	118,000	120,100
	T4B	D6	132,200	134,400	136,200	138,300

表示数量超えは納期お見積り

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価 有(3m)	無
A1	8,100	0
A1B	11,300	
T1	10,000	
T2(B)	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	

ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

ミスミ FAメカ2010　スペック検索でらくらく選定!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

SINGLE AXIS ACTUATOR LX26 -MOTORED COVERED TYPE-

一軸アクチュエータ　LX26モータ付　カバータイプ

■一軸アクチュエータ モータ付専用　技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
TEL：0120−343−559
FAX：0120−343−588
受付時間：月～金(祝日等除く)
9：00～12：00　13：00～17：00

CADデータフォルダ名：06_Actuator

モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組込し、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様

オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様　RoHS

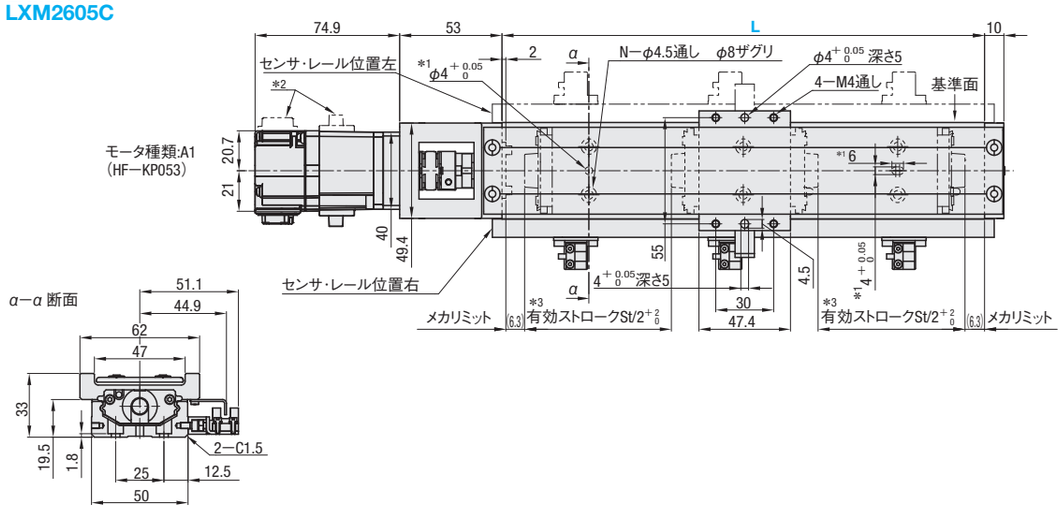
■構成品
アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
付属品：アンプ・ドライバ取扱説明書

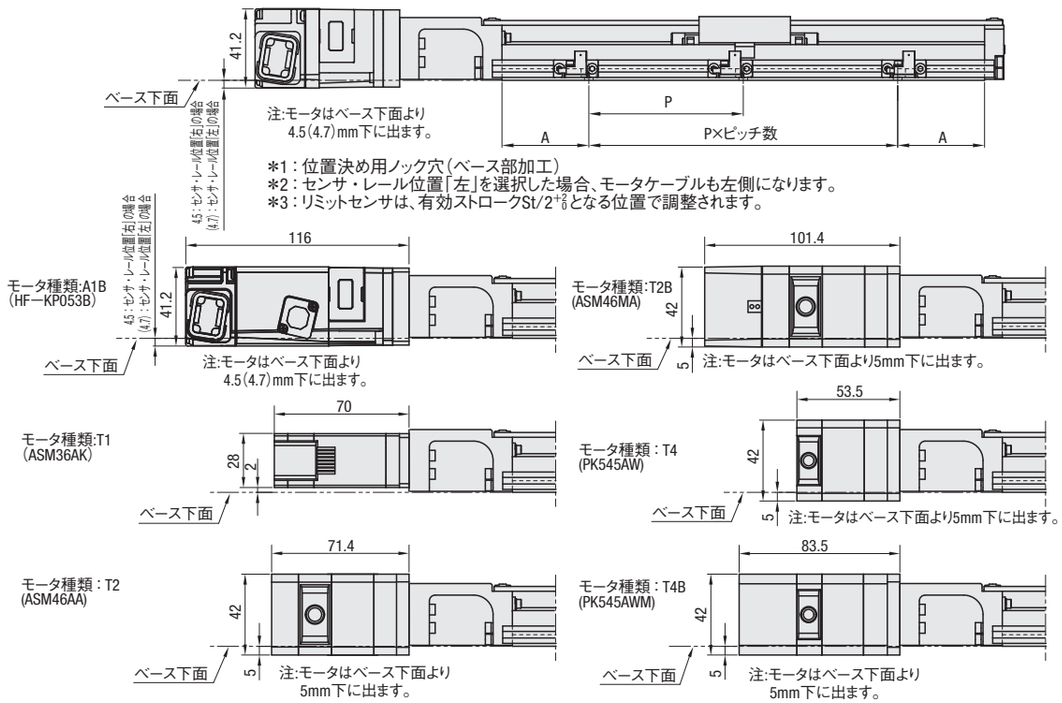
■アクチュエータ本体

	ベース	ブロック
M材質	炭素鋼	SCM材
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62

アンプ・ドライバ仕様 P.457・458・459
ケーブル仕様 P.460

LXM2602C
LXM2605C





*1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
*2：センサ・レール位置「左」を選択した場合、モータケーブルも左側になります。
*3：リミットセンサは、有効ストロークSt/2 +2 0 となる位置で調整されます。

■基本仕様

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm)	平行度(mm)	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LXM2602C	2	φ8(研削)	±0.003	0.02	0.01	0.003	70	70	225
LXM2605C	5								

*静的許容モーメントに関しては、P.402をご参照ください。

■可搬質量・最高速度　相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm/sec) 水平	最高速度(mm/sec) 垂直
LXM2602C	三菱電機	A1(B)	20	5	100	100
	オリエンタルモーター	T1		―	45	―
		T2(B)		5	90	90
		T4(B)			55	45
LXM2605C	三菱電機	A1(B)	18	5	250	250
	オリエンタルモーター	T1		―	100	―
		T2(B)		5	175	175
		T4(B)			105	80

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離：各25mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量

型式	仕様項目	ベース全長L(mm) 150	200	250	300
LXM2602C LXM2605C	有効ストロークSt	60	110	160	210
	A	35	20	45	30
	P	80	80	80	80
	ピッチ数	1	2	2	3
	穴数N	4	6	6	8
	本体質量(kg)	1.27	1.49	1.71	1.93

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択 モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注1)	センサ数(注2)	センサ・レール位置	ベース全長L(mm)
LXM2602C LXM2605C	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m)：3 無：N	2個：2 3個：3 無：N	右：R 左：L	150～300 (50ピッチ)

Order 注文例

型式		モータ種類		アンプ/ドライバ種類		ケーブル		センサ数		センサ・レール位置		ベース全長L
LXM2602C	―	A1	―	AM10	―	3	―	3	―	R	―	300

■制御一覧表

メーカー名	モータ種類 選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注3)	質量(kg)	アンプ/ドライバ種類 選択	電源	メーカー型番	モータ・ドライバメーカーセット型番
三菱電機	A1	ACサーボ	HF−KP053	50W	無	0.35	有：AM10 無：N(注4)	AC200V	MR−J3−10A(汎用Aタイプ)	―
	A1B		HF−KP053B		有	0.65				
オリエンタルモーター	T1	ステッピング	ASM36AK	αステップ	無	0.22	D1	DC24V	ASD10B−K	ASC36AK
	T2		ASM46AA			0.5	D2	単相AC100V	ASD13A−A	AS46AA
	T2B		ASM46MA		有	0.6	D2		ASD13A−A	AS46MA
	T4		PK545AW	5相	無	0.4	D4		RKD507−A	RK545AA
	T4B		PK545AWM		有	0.52	D6		RKD507M−A	RK545AMA

■ケーブル構成表
各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A1	1本 SVPM−J3HF1−B−3−02S	―	1本 SVEM−J3HF1−B−3
	A1B		1本 SVPM−J3HF1B−B−3−02S	
オリエンタルモーター	T1	1本 STPO−AS1−B−3	―	―
	T2			
	T2B		お客様ご手配	
	T4	1本 STPO−RK1−A−3	―	
	T4B	1本 STPO−RK2−A−3		

(注1−1)ケーブル「有」を選択の場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様P.460
(注1−2)3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP.460掲載品から別途ご手配ください。
(注2−1)センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
(注2−2)センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要です。センサの詳細は、P.1746のFPML24をご参照ください。
(注3)垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
(注4)アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。

Delivery 出荷日　8 日目発送　同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格
価格は、アクチュエータ本体＋制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
<例>注文型番がLXM2602C−A1−AM10−3−3−R−200の場合
¥169,500(アクチュエータ本体＋制御価格)＋¥8,100(ケーブル価格)＋¥2,800(センサ価格)→購入価格＝¥180,400

■アクチュエータ本体＋制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1～2台 L150	L200	L250	L300
LXM2602C LXM2605C	A1	AM10	167,300	169,500	171,400	173,400
	A1B		187,800	190,000	191,900	193,900
	A1	N	113,200	115,500	117,500	119,700
	A1B		134,600	137,000	139,000	141,200
	T1	D1	124,900	127,000	128,900	131,000
	T2	D2	146,200	148,400	150,300	152,300
	T2B	D2	165,800	168,000	169,900	171,900
	T4	D4	119,200	121,300	123,200	125,300
	T4B	D6	137,400	139,600	141,400	143,500

表示数量超えは納期お見積り

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価 有(3m)	無
A1	8,100	0
A1B	11,300	
T1	10,000	
T2(B)	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	

ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

6 単軸ロボット アクチュエータ

ミスミ FAメカ2010　My部品表で型番も簡単エクセル管理!▶　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

SINGLE AXIS ACTUATOR LX30 -MOTORED STANDARD TYPE-

一軸アクチュエータ　LX30モータ付　標準タイプ

■一軸アクチュエータ モータ付専用　技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
TEL：0120−343−559
FAX：0120−343−588
受付時間：月～金(祝日等除く)
9：00～12：00　13：00～17：00

CADデータフォルダ名：06_Actuator

モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組込し、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様

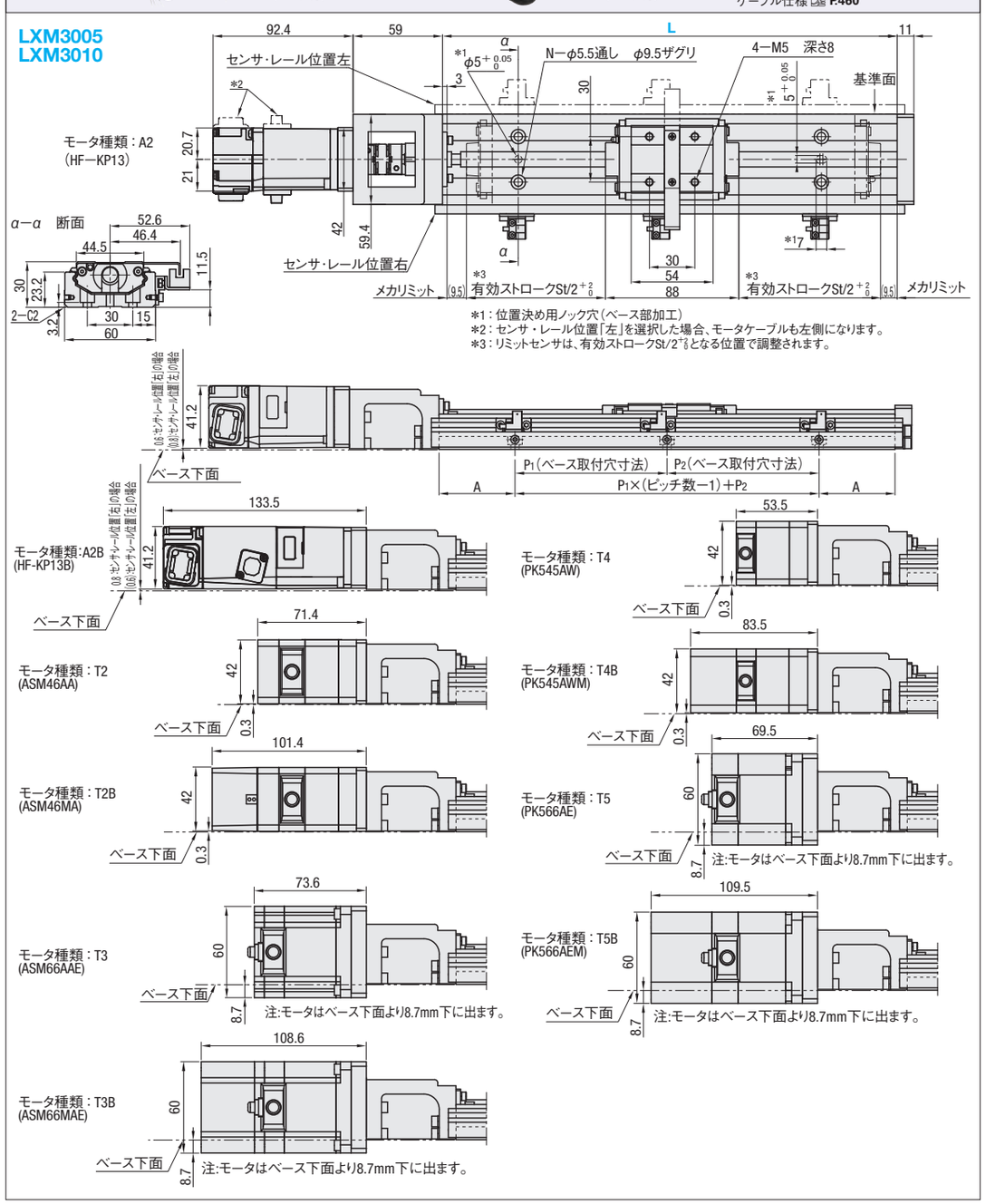
オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様　RoHS

■構成品
アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
付属品：アンプ・ドライバ取扱説明書

■アクチュエータ本体

	ベース	ブロック
M材質	炭素鋼	SCM材
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62

アンプ・ドライバ仕様 P457・458・459
ケーブル仕様 P460



■基本仕様

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm) L=400まで	位置決め精度(mm) L=450以上	平行度(mm) L=400まで	平行度(mm) L=450以上	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LXM3005	5	φ10(研削)	±0.003	0.02	0.025	0.01	0.015	0.003	126	126	387
LXM3010	10										

*静的許容モーメントに関しては、P402をご参照ください。

■可搬質量・最高速度　相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm/sec) 水平	最高速度(mm/sec) 垂直
LXM3005	三菱電機	A2(B)	32	8	235	250
	オリエンタルモーター	T2(B)			160	150
		T3(B)			175	160
		T4(B)			90	70
		T5(B)			150	140
LXM3010	三菱電機	A2(B)	24	8	450	400
	オリエンタルモーター	T2(B)			250	200
		T3(B)			275	275
		T4(B)			135	10
		T5(B)			210	45

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離：各25mm、LX3010は加減速距離：各50mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量

型式	仕様項目	ベース全長 L(mm) 150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LXM3005 LXM3010	有効ストローク St	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490
	A	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	P_1	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100
	P_2	100	100	50	100	50	100	50	100	50	100
	ピッチ数	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
	穴数 N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
	本体質量(kg)	1.64	1.99	2.32	2.67	3.01	3.36	3.70	4.04	4.39	4.73

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択 モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注1)	センサ数(注2)	センサ・レール位置	ベース全長 L(mm)
LXM3005 LXM3010	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m)：3 無：N	2個：2 3個：3 無：N	右：R 左：L	150～600 (50ピッチ)

Order 注文例

型式		モータ種類		アンプ/ドライバ種類		ケーブル		センサ数		センサ・レール位置		ベース全長 L
LXM3005	−	A2	−	AM10	−	3	−	3	−	R	−	600

■制御一覧表

メーカー名	モータ種類 選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注3)	質量(kg)	アンプ/ドライバ種類 選択	電源	メーカー型番	モータ・ドライバ メーカーセット型番
三菱電機	A2	ACサーボ	HF−KP13	100W	無	0.56	有：AM10 無：N(注4)	AC200V	MR−J3−10A(汎用Aタイプ)	—
	A2B		HF−KP13B		有	0.86				
オリエンタルモーター	T2	ステッピング	ASM46AA	αステップ	無	0.5	D2	単相 AC100V	ASD13A−A	AS46AA
	T3		ASM66AAE			0.85	D3		ASD24A−A	AS66AAE
	T4		PK545AW	5相		0.4	D4		RKD507−A	RK545AA
	T5		PK566AE			0.8	D5		RKD514L−A	RK566AAE
	T2B		ASM46MA	αステップ	有	0.6	D2		ASD13A−A	AS46MA
	T3B		ASM66MAE			1.1	D3		ASD24A−A	AS66MAE
	T4B		PK545AWM	5相		0.52	D6		RKD507M−A	RK545AMA
	T5B		PK566AEM			1.1	D7		RKD514LM−A	RK566AMAE

■ケーブル構成表
各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A2	1本 SVPM−J3HF1−B−3−02S	—	1本 SVEM−J3HF1−B−3
	A2B		1本 SVPM−J3HF1B−B−3−02S	
オリエンタルモーター	T2	1本 STPO−AS1−B−3	—	—
	T3			
	T4	1本 STPO−RK1−A−3	—	
	T5			
	T2B	1本 STPO−AS1−B−3	お客様ご手配	
	T3B	1本 STPO−AS1B−B−3	—	
	T4B	1本 STPO−RK2−A−3		
	T5B			

(注1−1)ケーブル「有」を選択の場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様 P460
(注1−2)3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP460掲載品から別途ご手配ください。
(注2−1)センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
(注2−2)センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要です。センサの詳細は、P1746のFPML24をご参照ください。
(注3)垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
(注4)アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。

Delivery 出荷日　8　日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格
価格は、アクチュエータ本体＋制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
＜例＞注文型番がLXM3005−T2−D2−3−3−R−400の場合
¥165,000(アクチュエータ本体＋制御価格)＋¥10,000(ケーブル価格)＋¥2,800(センサ価格)→購入価格＝¥177,800

■アクチュエータ本体＋制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1～2台 L150	L200	L250	L300	L350	L400	L450	L500	L550	L600
LXM3005 LXM3010	A2	AM10	172,400	176,900	178,800	180,700	184,200	187,700	189,900	192,000	194,200	196,500
	A2B		193,000	197,500	199,400	201,300	204,800	208,300	210,500	212,600	214,900	217,100
	A2	N	118,000	122,800	124,900	126,900	130,600	134,400	136,800	139,000	141,400	143,800
	A2B		139,500	144,300	146,400	148,400	152,100	155,900	158,300	160,500	162,900	165,300
	T2	D2	149,700	154,200	156,100	158,000	161,500	165,000	167,200	169,300	171,500	173,800
	T3	D3	163,300	167,800	169,800	171,600	175,200	178,700	180,900	183,000	185,200	187,400
	T4	D4	122,400	126,900	128,900	130,700	134,200	137,800	140,000	142,100	144,300	146,500
	T5	D5	136,100	140,600	142,500	144,400	147,900	151,400	153,600	155,700	157,900	160,200
	T2B	D2	169,400	173,800	175,800	177,700	181,200	184,700	186,900	189,000	191,200	193,500
	T3B	D3	181,900	186,400	188,400	190,200	193,700	197,300	199,500	201,600	203,800	206,000
	T4B	D6	140,800	145,200	147,200	149,100	152,600	156,100	158,300	160,400	162,600	164,900
	T5B	D7	156,700	161,200	163,200	165,000	168,500	172,000	174,300	176,400	178,600	180,800

表示数量超えは納期お見積り

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価 有(3m)	無
A2	8,100	0
A2B	11,300	
T2(B)	10,000	
T3	10,000	
T3B	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	
T5	2,300	
T5B	3,100	

ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

SINGLE AXIS ACTUATOR LX30 -MOTORED COVERED TYPE-

一軸アクチュエータ　LX30モータ付　カバータイプ

■一軸アクチュエータ モータ付専用　技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
TEL：0120−343−559
FAX：0120−343−588
受付時間：月～金(祝日等除く)
9：00～12：00　13：00～17：00

CADデータフォルダ名：06_Actuator

モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組込し、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様

オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様　RoHS

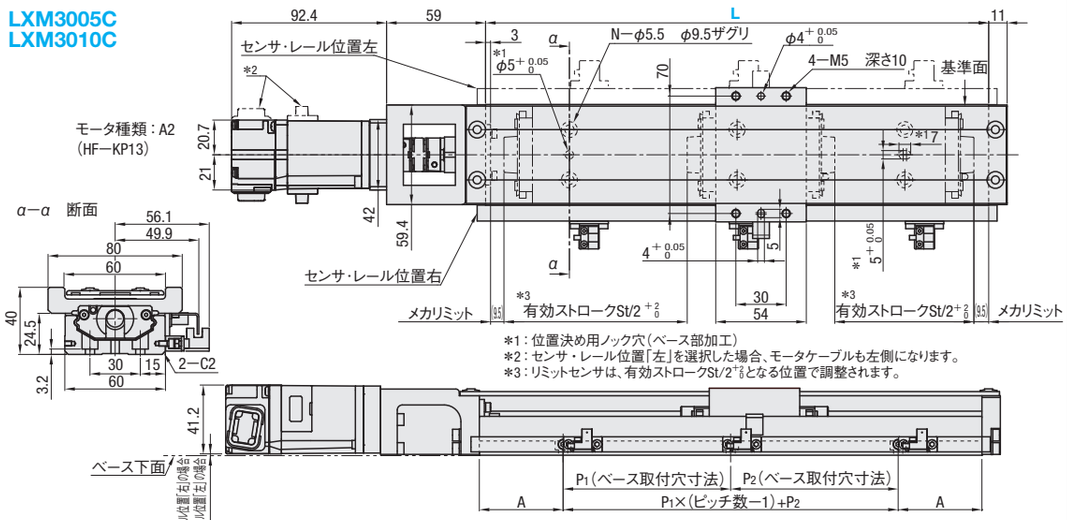
■構成品
アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
付属品：アンプ・ドライバ取扱説明書

■アクチュエータ本体

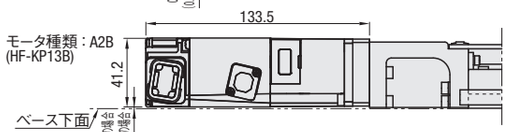
	ベース	ブロック
M材質	炭素鋼	SCM材
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62

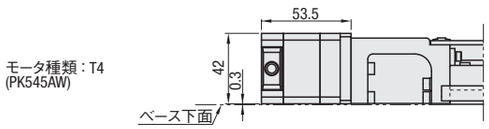
アンプ・ドライバ仕様 P457・458・459
ケーブル仕様 P460

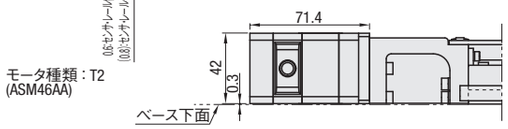
LXM3005C
LXM3010C

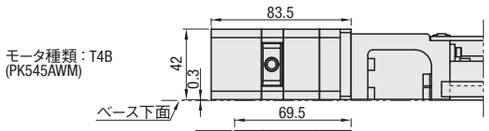


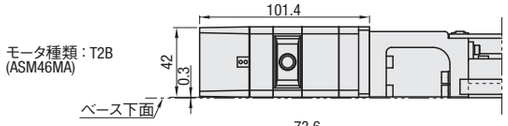
*1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
*2：センサ・レール位置「左」を選択した場合、モータケーブルも左側になります。
*3：リミットセンサは、有効ストロークSt/2 +2 0 となる位置で調整されます。

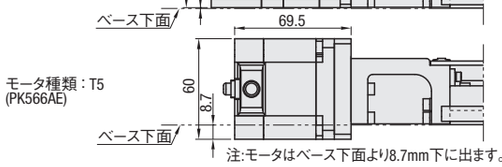


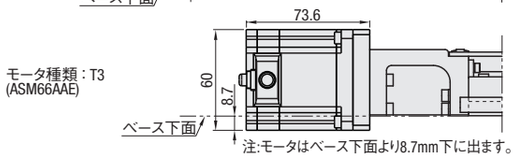


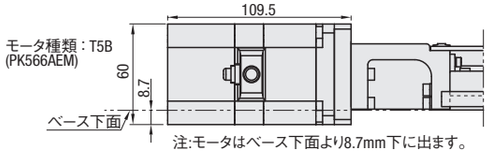


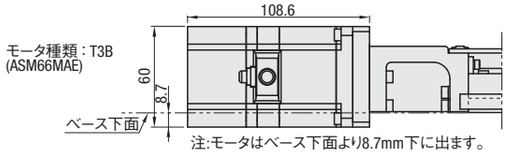












■基本仕様

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm) L=400以下	位置決め精度(mm) L=450以上	平行度(mm) L=400以下	平行度(mm) L=450以上	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LXM3005C	5	φ10(研削)	±0.003	0.02	0.025	0.01	0.015	0.003	126	126	387
LXM3010C	10										

*静的許容モーメントに関しては、P402をご参照ください。

■可搬質量・最高速度　相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm/sec) 水平	最高速度(mm/sec) 垂直
LXM3005C	三菱電機	A2(B)	32	8	235	250
	オリエンタルモーター	T2(B)			160	150
		T3(B)			175	160
		T4(B)			90	70
		T5(B)			150	140
LXM3010C	三菱電機	A2(B)	24	8	450	400
	オリエンタルモーター	T2(B)			250	200
		T3(B)			275	275
		T4(B)			135	10
		T5(B)			210	45

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離：各25mm、LX3010Cは加減速距離：各50mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量

型式	仕様項目	ベース全長 L(mm) 150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LXM3005C LXM3010C	有効ストローク St	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490
	A	25	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	P_1	—	—	100	100	100	100	100	100	100	100
	P_2	100	100	50	100	50	100	50	100	50	100
	ピッチ数	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
	穴数 N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
	本体質量(kg)	2.09	2.43	2.78	3.12	3.47	3.82	4.16	4.50	4.84	5.19

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択 モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注1)	センサ数(注2)	センサ・レール位置	ベース全長 L(mm)
LXM3005C LXM3010C	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m)：3 無：N	2個：2 3個：3 無：N	右：R 左：L	150～600 (50ピッチ)

Order 注文例

型式		モータ種類		アンプ/ドライバ種類		ケーブル		センサ数		センサ・レール位置		ベース全長 L
LXM3005C	—	A2	—	AM10	—	3	—	3	—	R	—	600

■制御一覧表

メーカー名	モータ種類 選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注3)	質量(kg)	アンプ/ドライバ種類 選択	電源	メーカー型番	モータ・ドライバメーカーセット型番
三菱電機	A2	ACサーボ	HF−KP13	100W	無	0.56	有：AM10 無：N(注4)	AC200V	MR−J3−10A(汎用Aタイプ)	—
	A2B		HF−KP13B		有	0.86				
オリエンタルモーター	T2	ステッピング	ASM46AA	αステップ	無	0.5	D2	単相AC100V	ASD13A−A	AS46AA
	T3		ASM66AAE			0.85	D3		ASD24A−A	AS66AAE
	T4		PK545AW	5相		0.4	D4		RKD507−A	RK545AA
	T5		PK566AE			0.8	D5		RKD514L−A	RK566AAE
	T2B		ASM46MA	αステップ	有	0.6	D2		ASD13A−A	AS46MA
	T3B		ASM66MAE			1.1	D3		ASD24A−A	AS66MAE
	T4B		PK545AWM	5相		0.52	D6		RKD507M−A	RK545AMA
	T5B		PK566AEM			1.1	D7		RKD514LM−A	RK566AMAE

■ケーブル構成表
各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A2	1本 SVPM−J3HF1−B−3−02S	—	1本 SVEM−J3HF1−B−3
	A2B		1本 SVPM−J3HF1B−B−3−02S	
オリエンタルモーター	T2	1本 STPO−AS1−B−3	—	—
	T3			
	T4	1本 STPO−RK1−A−3	—	
	T5			
	T2B	1本 STPO−AS1−B−3	お客様ご手配	
	T3B	1本 STPO−AS1B−B−3	—	
	T4B	1本 STPO−RK2−A−3		
	T5B			

(注1−1)ケーブル「有」を選択の場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。
仕様 P460
(注1−2)3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択し P460掲載品から別途ご手配ください。
(注2−1)センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
(注2−2)センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要です。センサの詳細は、P.1746のFPML24をご参照ください。
(注3)垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
(注4)アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。

Delivery 出荷日　8 日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格
価格は、アクチュエータ本体＋制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
<例>注文型番がLXM3005C−T2−D2−3−3−R−400の場合
¥170,200(アクチュエータ本体＋制御価格)＋¥10,000(ケーブル価格)＋¥2,800(センサ価格)→購入価格＝¥183,000

ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■アクチュエータ本体＋制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1～2台 L150	L200	L250	L300	L350	L400	L450	L500	L550	L600
LXM3005C LXM3010C	A2	AM10	177,600	182,100	184,000	185,900	189,400	192,900	195,100	197,200	199,400	201,700
	A2B		198,200	202,700	204,600	206,500	210,000	213,500	215,700	217,800	220,100	222,300
	A2	N	123,200	128,000	130,100	132,100	135,800	139,600	142,000	144,200	146,600	149,000
	A2B		144,700	149,500	151,600	153,600	157,300	161,100	163,500	165,700	168,100	170,500
	T2	D2	154,900	159,400	161,300	163,200	166,700	170,200	172,400	174,500	176,700	179,000
	T3	D3	168,500	173,000	175,000	176,800	180,400	183,900	186,100	188,200	190,400	192,600
	T4	D4	127,600	132,100	134,100	135,900	139,400	143,000	145,200	147,300	149,500	151,700
	T5	D5	141,300	145,800	147,700	149,600	153,100	156,600	158,800	160,900	163,100	165,400
	T2B	D2	174,600	179,000	181,000	182,900	186,400	189,900	192,100	194,200	196,400	198,700
	T3B	D3	187,100	191,600	193,600	195,400	198,900	202,500	204,700	206,800	209,000	211,200
	T4B	D6	146,000	150,400	152,400	154,300	157,800	161,300	163,500	165,600	167,800	170,100
	T5B	D7	161,900	166,400	168,400	170,200	173,700	177,200	179,500	181,600	183,800	186,000

表示数量超えは納期お見積り

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価 有(3m)	無
A2	8,100	0
A2B	11,300	
T2(B)	10,000	
T3	10,000	
T3B	10,000	
T4	2,300	
T4B	3,100	
T5	2,300	
T5B	3,100	

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

SINGLE AXIS ACTUATOR LX45 -MOTORED STANDARD TYPE-

一軸アクチュエータ　LX45モータ付　標準タイプ

■一軸アクチュエータ モータ付専用　技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
TEL：0120−343−559
FAX：0120−343−588
受付時間：月～金(祝日等除く)
9：00～12：00　13：00～17：00

CADデータフォルダ名：06_Actuator

モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組込し、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様

オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様　RoHS

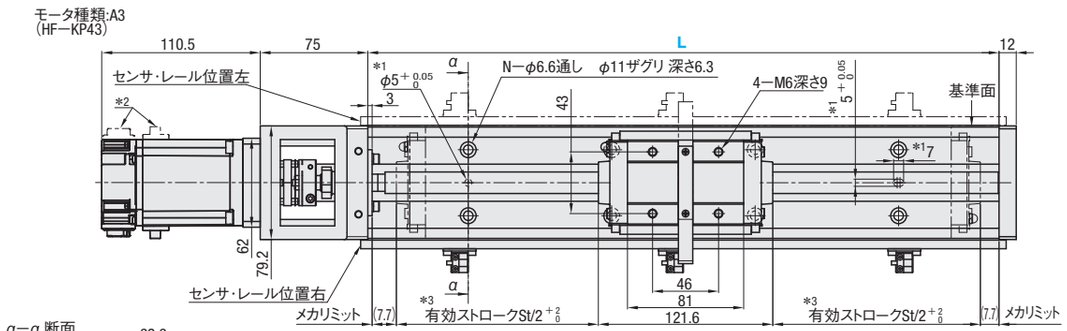
■構成品
アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
付属品：アンプ・ドライバ取扱説明書

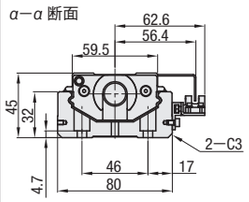
■アクチュエータ本体

	ベース	ブロック
M材質	炭素鋼	SCM材
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62

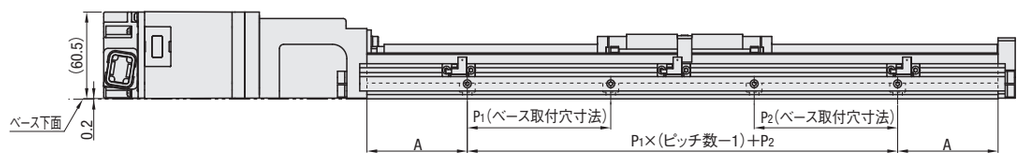
アンプ・ドライバ仕様 P457・458・459
ケーブル仕様 P460

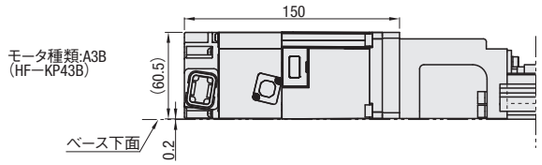
LXM4510
LXM4520

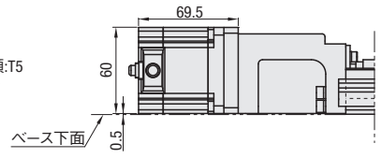


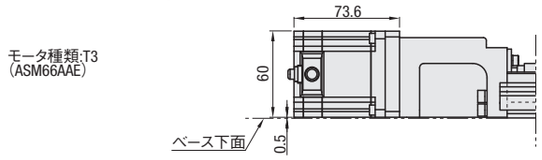


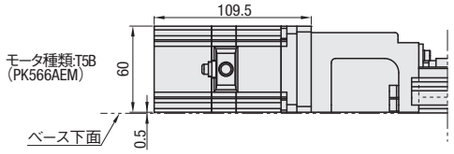
*1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
*2：センサ・レール位置「左」を選択した場合、モータケーブルも左側になります。
*3：リミットセンサは、有効ストロークSt/2+2 0となる位置で調整されます。

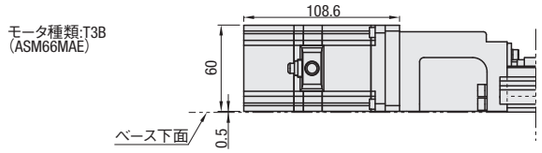












■基本仕様

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm)	平行度(mm)	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LXM4510	10	φ15(研削)	±0.003	0.025	0.015	0.003	291	291	972
LXM4520	20								

*静的許容モーメントに関しては、P402をご参照ください。

■可搬質量・最高速度　相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg) 水平	垂直	最高速度(mm/sec) 水平	垂直
LXM4510	三菱電機	A3(B)	40	16	400	375
	オリエンタルモーター	T3(B)			200	175
		T5(B)			165	25
LXM4520	三菱電機	A3(B)	24	16	450	450
	オリエンタルモーター	T3(B)			300	200
		T5(B)			255	10

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離：各25mm、LX4520は加減速距離：各50mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量

型式	仕様項目	ベース全長L(mm) 340	390	440	490	540	590
LXM4510 LXM4520	有効ストロークSt	200	250	300	350	400	450
	A	70	70	70	70	70	70
	P_1	100	100	100	100	100	100
	P_2	100	50	100	50	100	50
	ピッチ数	2	3	3	4	4	5
	穴数N	6	8	8	10	10	12
	本体質量(kg)	6.06	6.68	7.29	7.91	8.54	9.17

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択 モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注1)	センサ数(注2)	センサ・レール位置	ベース全長L(mm)
LXM4510 LXM4520	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m)：3 無：N	2個：2 3個：3 無：N	右：R 左：L	340～590(50ピッチ)

Order 注文例

型式		モータ種類		アンプ/ドライバ種類		ケーブル		センサ数		センサ・レール位置		ベース全長L
LXM4510	−	A3	−	AM40	−	3	−	3	−	R	−	590

■制御一覧表

メーカー名	モータ種類 選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注3)	質量(kg)	アンプ/ドライバ種類 選択	電源	メーカー型番	モータ・ドライバメーカーセット型番
三菱電機	A3	ACサーボ	HF−KP43	400W	無	1.5	有：AM40 無：N(注4)	AC200V	MR−J3−40A(汎用Aタイプ)	−
	A3B		HF−KP43B		有	2.1				
オリエンタルモーター	T3	ステッピング	ASM66AAE	αステップ	無	0.85	D3	単相AC100V	ASD24A−A	AS66AAE
	T5		PK566AE	5相		0.8	D5		RKD514L−A	RK566AAE
	T3B		ASM66MAE	αステップ	有	1.1	D3		ASD24A−A	AS66MAE
	T5B		PK566AEM	5相		1.1	D7		RKD514LM−A	RK566AMAE

■ケーブル構成表
各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A3	1本 SVPM−J3HF1−B−3−02S	−	1本 SVEM−J3HF1−B−3
	A3B		1本 SVPM−J3HF1B−B−3−02S	
オリエンタルモーター	T3	1本 STPO−AS1−B−3	−	−
	T5	1本 STPO−RK1−A−3	−	
	T3B	1本 STPO−AS1B−B−3		
	T5B	1本 STPO−RK2−A−3		

(注1−1)ケーブル「有」を選択の場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様P460
(注1−2)3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP460掲載品から別途ご手配ください。
(注2−1)センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
(注2−2)センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要です。センサの詳細は、P1746のFPML24をご参照ください。
(注3)垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
(注4)アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。

Delivery 出荷日　8 日目発送　同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格
価格は、アクチュエータ本体＋制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
<例>注文型番がLXM4510−A3−AM40−3−3−R−590の場合
¥261,700(アクチュエータ本体＋制御価格)＋¥8,100(ケーブル価格)＋¥2,800(センサ価格)→購入価格＝¥272,600

■アクチュエータ本体＋制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1～2台 L340	L390	L440	L490	L540	L590
LXM4510 LXM4520	A3	AM40	230,000	237,900	245,800	252,900	258,300	261,700
	A3B		255,800	263,700	271,600	278,700	284,200	287,500
	A3	N	169,200	177,600	186,000	193,500	199,300	202,900
	A3B		196,100	204,400	212,800	220,400	226,200	229,800
	T3	D3	196,300	204,200	212,100	219,200	224,700	228,000
	T5	D5	168,800	176,700	184,600	191,700	197,200	200,500
	T3B	D3	215,100	223,000	230,900	238,000	243,400	246,800
	T5B	D7	189,600	197,500	205,400	212,500	217,900	221,300

表示数量超えは納期お見積り

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価 有(3m)	無
A3	8,100	0
A3B	11,300	
T3	10,000	
T3B	10,000	
T5	2,300	
T5B	3,100	

ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

SINGLE AXIS ACTUATOR LX45 -MOTORED COVERED TYPE-

一軸アクチュエータ　LX45モータ付　カバータイプ

■一軸アクチュエータ モータ付専用　技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部(ミスミグループ)
TEL：0120−343−559
FAX：0120−343−588
受付時間：月～金(祝日等除く)
9：00～12：00　13：00～17：00

CADデータフォルダ名：06_Actuator

モータ・アンプ/ドライバ・カップリング・ケーブル・センサ・センサレール・ドグを組込し、精度検査して出荷します。(検査成績書付)

三菱電機製ACサーボモータ仕様　　オリエンタルモーター製ステッピングモータ仕様　RoHS

■構成品
アクチュエータ本体/アンプ・ドライバ/ケーブル
付属品：アンプ・ドライバ取扱説明書

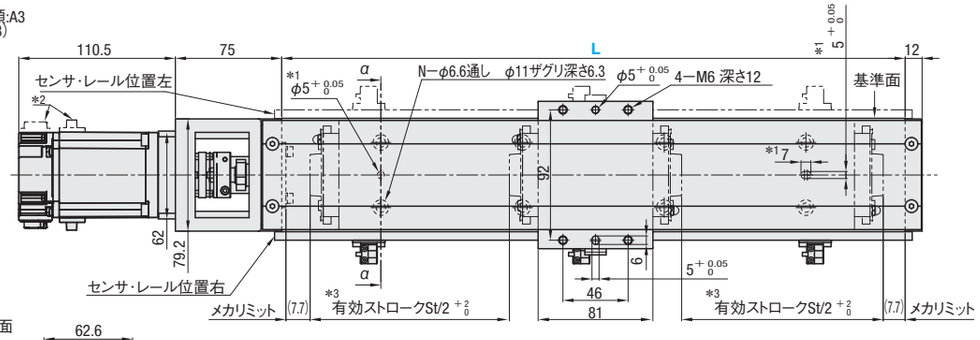
■アクチュエータ本体

	ベース	ブロック
M材質	炭素鋼	SCM材
S表面処理	低温黒色クロムメッキ	
H硬度	高周波焼入れ HRC58～64	HRC58～62

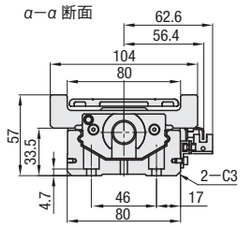
アンプ・ドライバ仕様 P457・458・459
ケーブル仕様 P460

LXM4510C
LXM4520C

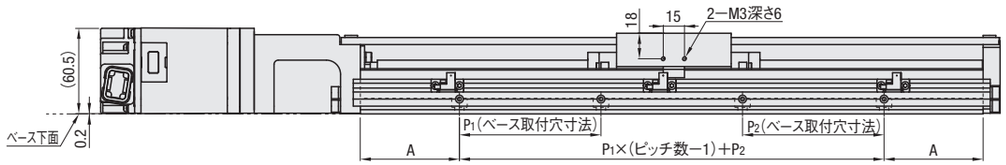
モータ種類:A3
(HF−KP43)



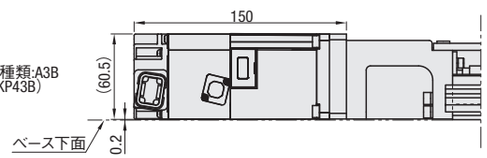
a−a 断面



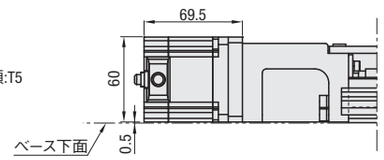
*1：位置決め用ノック穴(ベース部加工)
*2：センサ・レール位置「左」を選択した場合、モータケーブルも左側になります。
*3：リミットセンサは、有効ストロークSt/2 +2 0 となる位置で調整されます。



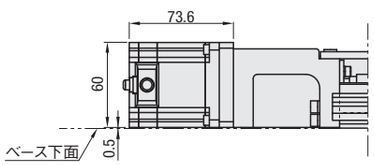
モータ種類:A3B
(HF−KP43B)



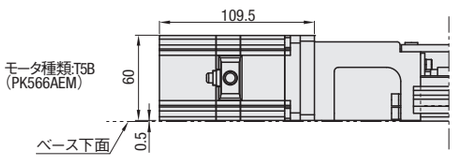
モータ種類:T5
(PK566AE)



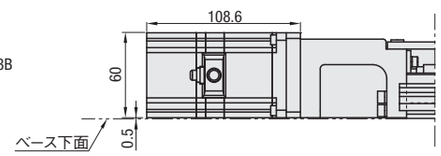
モータ種類:T3
(ASM66AAE)



モータ種類:T5B
(PK566AEM)



モータ種類:T3B
(ASM66MAE)



■基本仕様

型式	リード(mm)	ボールねじ径(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	位置決め精度(mm)	平行度(mm)	バックラッシ(mm)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
LXM4510C	10	φ15(研削)	±0.003	0.025	0.015	0.003	291	291	972
LXM4520C	20								

*静的許容モーメントに関しては、P402をご参照ください。

■可搬質量・最高速度　相関表

型式	メーカー名	モータ種類	可搬質量(kg) 水平	可搬質量(kg) 垂直	最高速度(mm/sec) 水平	最高速度(mm/sec) 垂直
LXM4510C	三菱電機	A3(B)	40	16	400	375
	オリエンタルモーター	T3(B)			200	175
		T5(B)			165	25
LXM4520C	三菱電機	A3(B)	24	16	450	450
	オリエンタルモーター	T3(B)			300	200
		T5(B)			255	10

*検証による参考値であり、駆動条件により可搬質量及び、最高速度は異なります。
*水平はブレーキ無モータ、垂直はブレーキ付モータの値となります。
*加減速距離：各25mm、LX4520Cは加減速距離：各50mm。

■寸法・アクチュエータ本体質量

型式	仕様項目	ベース全長L(mm) 340	390	440	490	540	590
LXM4510C LXM4520C	有効ストロークSt	200	250	300	350	400	450
	A	70	70	70	70	70	70
	P_1	100	100	100	100	100	100
	P_2	100	50	100	50	100	50
	ピッチ数	2	3	3	4	4	5
	穴数N	6	8	8	10	10	12
	本体質量(kg)	7.00	7.67	8.33	9.00	9.68	10.36

*本体質量はアクチュエータ・カップリング・センサレール・センサ3個・ドグの合計質量です。モータ質量は制御一覧表をご参照ください。

型式	選択 モータ種類	アンプ/ドライバ種類	ケーブル(注1)	センサ数(注2)	センサ・レール位置	ベース全長L(mm)
LXM4510C LXM4520C	制御一覧表より選択	制御一覧表より選択	有(3m)：3 無：N	2個：2 3個：3 無：N	右：R 左：L	340～590(50ピッチ)

Order 注文例

型式		モータ種類		アンプ/ドライバ種類		ケーブル		センサ数		センサ・レール位置		ベース全長L
LXM4510C	−	A3	−	AM40	−	3	−	3	−	R	−	590

■制御一覧表

メーカー名	モータ種類 選択	モータ	メーカー型番	出力/種類	ブレーキ(注3)	質量(kg)	アンプ/ドライバ種類 選択	電源	メーカー型番	モータ・ドライバメーカーセット型番
三菱電機	A3	ACサーボ	HF−KP43	400W	無	1.5	有：AM40 無：N(注4)	AC200V	MR−J3−40A(汎用Aタイプ)	−
	A3B		HF−KP43B		有	2.1				
オリエンタルモーター	T3	ステッピング	ASM66AAE	αステップ	無	0.85	D3	単相AC100V	ASD24A−A	AS66AAE
	T5		PK566AE	5相		0.8	D5		RKD514L−A	RK566AAE
	T3B		ASM66MAE	αステップ	有	1.1	D3		ASD24A−A	AS66MAE
	T5B		PK566AEM	5相		1.1	D7		RKD514LM−A	RK566AMAE

■ケーブル構成表
各モータ、各アンプ・ドライバに接続可能なコネクタ処理・端末処理済みです。

メーカー名	モータ種類	モータ電源ケーブル	ブレーキ用ケーブル	エンコーダケーブル
三菱電機	A3	1本 SVPM−J3HF1−B−3−02S	−	1本 SVEM−J3HF1−B−3
	A3B		1本 SVPM−J3HF1B−B−3−02S	
オリエンタルモーター	T3	1本 STPO−AS1−B−3	−	−
	T5	1本 STPO−RK1−A−3	−	
	T3B	1本 STPO−AS1B−B−3		
	T5B	1本 STPO−RK2−A−3		

(注1−1)ケーブル「有」を選択の場合、ケーブル構成表に記載のあるケーブルが付属されます。仕様P460
(注1−2)3m以外のケーブルをご使用の場合、「無」を選択しP460掲載品から別途ご手配ください。
(注2−1)センサ「無」を選択した場合、センサ用レールは付帯されますが、ドグは付帯されません。
(注2−2)センサケーブルの端末は、お客様にてコネクタ処理等が必要です。センサの詳細は、P1746のFPML24をご参照ください。
(注3)垂直使用時はブレーキ付をご使用ください。
(注4)アンプ「無」を選択した場合、アンプは付属致しません。

Delivery 出荷日　8 日目発送　同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格
価格は、アクチュエータ本体＋制御価格・ケーブル価格・センサ価格の合計価格となります。
<例>注文型番がLXM4510C−T3−D3−3−3−R−590の場合
¥233,200(アクチュエータ本体＋制御価格)＋¥10,000(ケーブル価格)＋¥2,800(センサ価格)→購入価格＝¥246,000

■アクチュエータ本体＋制御価格(ベース全長Lmm別)

型式	モータ種類	アンプ/ドライバ種類	¥基準単価 1～2台 L340	L390	L440	L490	L540	L590
LXM4510C LXM4520C	A3	AM40	235,200	243,100	251,000	258,100	263,500	266,900
	A3B		261,000	268,900	276,800	283,900	289,400	292,700
	A3	N	174,400	182,800	191,200	198,700	204,500	208,100
	A3B		201,300	209,600	218,000	225,600	231,400	235,000
	T3	D3	201,500	209,400	217,300	224,400	229,900	233,200
	T5	D5	174,000	181,900	189,800	196,900	202,400	205,700
	T3B	D3	220,300	228,200	236,100	243,200	248,600	252,000
	T5B	D7	194,800	202,700	210,600	217,700	223,100	226,500

表示数量超えは納期お見積り

■ケーブル価格

モータ種類	¥基準単価 有(3m)	無
A3	8,100	0
A3B	11,300	
T3	10,000	
T3B	10,000	
T5	2,300	
T5B	3,100	

ケーブル価格は、ケーブル構成表に記載された各モータに対応するケーブルの合計価格になります。

■センサ価格

センサ数	¥基準単価
2個	1,900
3個	2,800
無	0

アンプ/ドライバ 仕様/セットアップソフト(USBケーブル付)

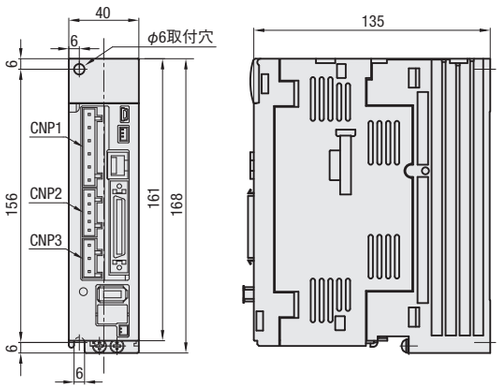
三菱電機製ACサーボ MELSERVO−J3シリーズ

■アンプ基本仕様

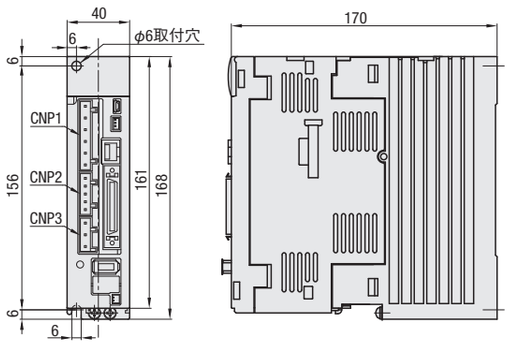
サーボアンプ型式		MR−J3−10A/MR−J3−40A
主回路電源	電圧・周波数	三相・単相AC200〜230V/50,60Hz
	許容電圧変動	三相AC200〜230Vの場合：三相AC170〜253V 単相AC200〜230Vの場合：単相AC170〜253V
	許容周波数変動	±5%以内
制御回路電源	電圧・周波数	単相AC200〜230V/50,60Hz
	許容電圧変動	単相AC170〜253V
	許容周波数変動	±5%以内
	入力	30W
インタフェース用電源		DC24V±10%(必要電流容量：300mA)
回生抵抗 許容回生電力	アンプ内蔵抵抗器	10A：無　40A：10W
制御方式		正弦波PWM制御・電流制御方式
ダイナミックブレーキ		内蔵
保護機能		過電流遮断、回生過電圧遮断、過負荷遮断(電子サーマル)、サーボモータ過熱保護、 検出器異常保護、回生異常保護、不足電圧・瞬時停電保護、過速度保護、誤差過大保護
位置制御モード	最大入力パルス周波数	1Mpps(差動レシーバ時)、200kpps(オープンコレクタ時)
	位置決め帰還パルス	エンコーダ、サーボモータ1回転あたりの分解能：262144p/rev
	指令パルス倍率	電子ギアA/B倍　A=1〜1048576、B=1〜1048576　1/10<A/B<2000
	位置決め完了幅設定	0〜±10000pulse(指令パルス単位)
	誤差過大	±3回転
	トルク制限	パラメータ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0〜+10V/最大トルク)
速度制御モード	速度制御範囲	アナログ速度指令 1：2000、内部速度指令 1：5000
	アナログ速度指令入力	DC 0〜±10V/定格回転速度
	速度変動率	±0.01%以下 (負荷変動0〜100%) 0% (電源変動±10%) ±0.2%以下 (周囲温度25℃±10℃) アナログ速度指令時のみ
	トルク制限	パラメータ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0〜+10V/最大トルク)
トルク制御モード	アナログトルク指令入力	DC 0〜±8V/最大トルク(入力インピーダンス10〜12kΩ)
	速度制限	パラメータ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0〜+10V/定格回転速度)
構造		自冷、開放 (IP00)
環境	周囲温度	0〜55℃ (凍結のないこと)、保存：−20〜65℃ (凍結のないこと)
	周囲湿度	90%RH以下 (結露のないこと)、保存：90%RH以下(結露のないこと)
	雰囲気	屋内(直射日光が当たらないこと)、腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃のないこと
	標高	海抜1000m以下
	振動	5.9m/s²以下
質量		10A：0.8kg　40A：1.0kg

■外形寸法図

MR−J3−10A



MR−J3−40A



■セットアップソフト(USBケーブル付) 三菱電機製ACサーボMELSERVO−J3シリーズアンプのゲイン調整等に使用します。
取扱説明書をミスミFAメカニカル標準部品Webサイトよりダウンロードできます。 http://jp.misumi-ec.com/mech/product/lx/

EXLX−ST1　RoHS

型式	ケーブル長	¥基準単価
EXLX−ST1	3m	29,000

Order 注文例　型式 EXLX − ST1

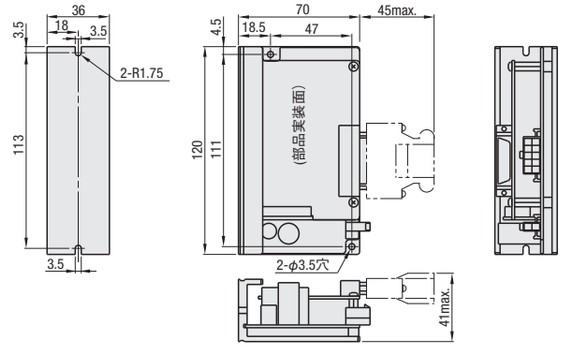
Delivery 出荷日　3 日目発送

オリエンタルモーター製 αステップ ASC36AK

■ドライバ基本仕様

入力電源		DC24V±10%
速度・位置制御指令		パルス列入力
最大入力パルス周波数		250kHz (Duty50%時)
保護機能		次の保護機能が作動したときにアラーム信号を出力しモーターを自然停止させます。 過負荷保護、過電圧保護、速度差異常保護、速度過剰、EEPROMデータエラー、センサエラー、システムエラー
入力信号		フォトカプラ入力 入力抵抗：220Ω 入力電流7〜20mA [CWパルス・CCWパルス(負論理パルス入力)、パルス・回転方向切替(負論理パルス入力)、カレントオフ、アラームクリア、分解能切替]
出力信号		フォトカプラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC30V, 15mA以下 (位置決め完了、アラーム、タイミング) トランジスタ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC30V, 15mA以下 (フィードバックパルスA・B相)
絶縁抵抗		以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・放熱板ー電源入力端子間
絶縁耐圧		以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。 ・放熱板ー電源入力端子間 0.5kV 50Hzまたは60Hz
使用環境(動作時)	周囲温度	0〜+40℃ (凍結のないこと)
	周囲湿度	85%RH以下(結露のないこと)
	雰囲気	腐食性ガス・塵埃のないこと。水、油などが直接かからないこと。

■外形寸法図

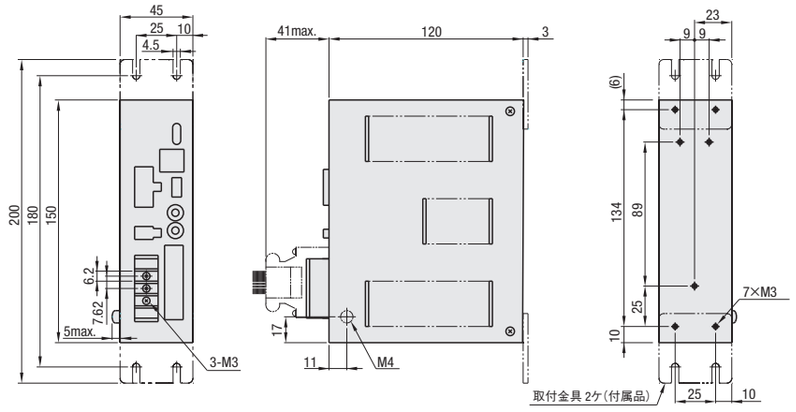


オリエンタルモーター製 αステップ AS46AA(MA)/AS66AAE(MAE)

■ドライバ基本仕様

入力電源		単相AC100−115V −15〜+10% 50/60Hz
速度・位置制御指令		パルス列入力
最大入力パルス周波数		250kHz (Duty50%時)
保護機能		次の保護機能が作動したときにアラーム信号を出力しモーターを自然停止させます。 過熱保護、過負荷保護、過電圧保護、速度差異常保護、過電流保護、速度過剰、EEPROMデータエラー、センサエラー、システムエラー
入力信号		フォトカプラ入力 入力抵抗：220Ω 入力電流7〜20mA [CWパルス・CCWパルス(負論理パルス入力)、パルス・回転方向切替(負論理パルス入力)、カレントオフ、アラームクリア、分解能切替]
出力信号		フォトカプラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC30V, 15mA以下 (位置決め完了、アラーム) トランジスタ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC30V, 15mA以下 (タイミング、フィードバックパルスA・B相) ラインドライバ出力 26C31相当 (タイミング、フィードバックパルスA・B相)
絶縁抵抗		以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・ケースー電源入力端子間・信号入出力端子ー電源入力端子間
絶縁耐圧		以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。 ・ケースー電源入力端子間 1.5kV 50Hzまたは60Hz・信号入出力端子ー電源入力端子間 2.3kV 50Hzまたは60Hz
使用環境(動作時)	周囲温度	0〜+50℃ (凍結のないこと)
	周囲湿度	85%RH以下(結露のないこと)
	雰囲気	腐食性ガス・塵埃のないこと。水、油などが直接かからないこと。

■外形寸法図



6 単軸ロボット アクチュエータ

アンプ/ドライバ仕様

オリエンタルモーター製　5相ステッピング　RK545AA（AMA）/RK566AAE（AMAE）

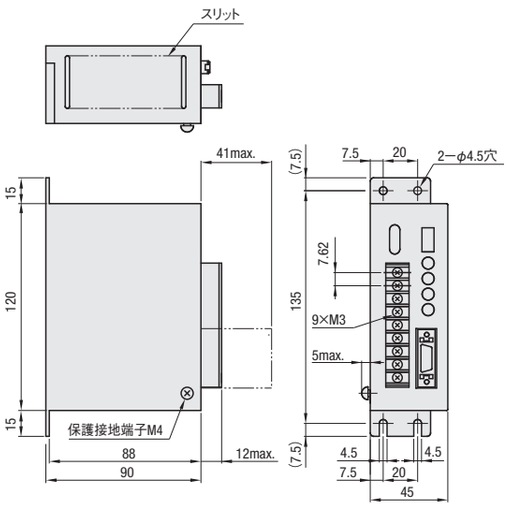
■ドライバ基本仕様

入力信号	入力形式	フォトカプラ入力 入力抵抗：220Ω 入力電流10～20mA フォトカプラ「ON」：+4.5～5V、フォトカプラ「OFF」：0～+1V（端子間電圧）
	CWパルス信号（パルス信号）	CW方向動作指令パルス信号（1パルス入力方式のときは、動作指令パルス信号）負論理パルス入力 パルス幅2.5μs以上、立上がり・立下り時間2μs以下 パルスデューティ50%以下 パルス入力を「ON」→「OFF」にするとモータが1ステップ回転します。 最大パルス周波数200kHz（パルスデューティ50時）
	CCWパルス信号（回転方向信号）	CCW方向動作指令パルス信号（1パルス入力方式のときは、回転方向信号 フォトカプラ「ON」：CW、「OFF」：CCW）負論理パルス入力 パルス幅2.5μs以上、立上がり・立下り時間2μs以下 パルスデューティ50%以下 パルス入力を「ON」→「OFF」にするとモータが1ステップ回転します。 最大パルス周波数200kHz（パルスデューティ50時）
	電磁ブレーキ解除信号＊	フォトカプラ「ON」のとき、電磁ブレーキを開放し、モータの運転を行うことができます。 フォトカプラ「OFF」のとき、電磁ブレーキが動作し、モータシャフトを保持します。
	ステップ各切替信号	フォトカプラ「OFF」のとき、 DATA1、フォトカプラ「ON」のとき、 DATA2を選択します。
出力信号	出力形式	フォトカプラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件：DC24V以下, 15mA以下
	励磁タイミング信号	励磁シーケンスがステップ「0」のとき、信号を出力します。（フォトカプラ「ON」） 例）0.72°/step（分割数1）：10パルスに1回出力 0.072°/step（分割数10）：100パルスに1回出力
	オーバーヒート信号	ドライバ放熱板の温度が約80℃に上昇したときに出力をOFFにします。（フォトカプラ「OFF」）
機能		自動カレントダウン、自動カレントオフ、ステップ角切替、パルス入力方式切替、電磁ブレーキ機能切替＊、スムースドライブ機能、省電力モード＊
表示（LED）		電源入力、励磁タイミング信号出力、オーバーヒート信号出力
冷却方式		自然空冷方式
絶縁抵抗		以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・電源入力端子－保護接地端子・モータ出力端子－保護接地端子・電磁ブレーキ電源出力端子＊－保護接地端子 ・信号入出力端子－電源入力端子・信号入出力端子－モータ出力端子・信号入出力端子－電磁ブレーキ電源出力端子＊
絶縁耐圧		以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。（AC1.5kV/1.8kV 50Hzまたは60Hz） ・電源入力端子－保護接地端子・モータ出力端子－保護接地端子・電磁ブレーキ電源出力端子＊－保護接地端子（1.5kV） ・信号入出力端子－電源入力端子・信号入出力端子－モータ出力端子・信号入出力端子－電磁ブレーキ電源出力端子＊（1.8kV）
使用環境（動作時）	周囲温度	0～+50℃（凍結のないこと）
	周囲湿度	85%RH以下（結露のないこと）
	雰囲気	腐食性ガス・塵埃のないこと。水、油などが直接かからないこと。

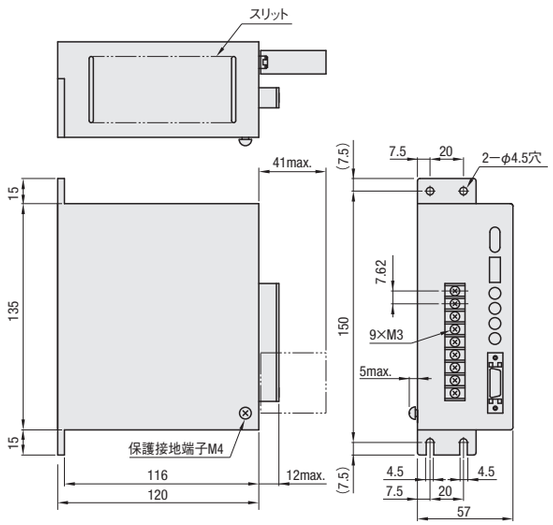
＊電磁ブレーキ付のみ。

■外形寸法図

RK545AA（AMA）



RK566AAE（AMAE）



ケーブル

一軸アクチュエータLXモータ付シリーズに推奨するケーブルです。アクチュエータに標準で3mのケーブルが付属されますが、それ以外の長さをご使用になる場合にご選定ください。
FA用エレクトロニクスカタログには、本ページ掲載以外にもシールド付・カスタム加工等様々なバリエーションをご用意しております。詳細は、配線接続部品・PC部品FAエレクトロニクスカタログ2009**P.1045～1047**（三菱電機J3シリーズ用ケーブル）、**P.1101**（オリエンタルモーター用ケーブル）をご参照ください。

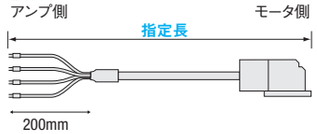
三菱電機　J3シリーズ用ケーブル

■電源ケーブル/ブレーキケーブル

ブレーキ付モータ選択時は電源用、ブレーキ用の両方をご使用ください。
ケーブル引出し方向は負荷側です。

RoHS

電源用：**SVPM－J3HF1**



ブレーキ用：**SVPM－J3HF1B**

ケーブル種類	型式	ケーブルタイプ	指定長（m）	シース剥き長さ（アンプ側）	¥基準単価 基本単価	¥基準単価 単価/m	対応アクチュエータ	対応モータ種類	対応アンプ種類
電源用	SVPM－J3HF1	B（可動用）	0.2～30（0.1m単位）	02S（200mm）	1,660	410	LXM20/26	A1：HF－KP053（50W）	AM10：MR－J3－10A
							LXM30	A2：HF－KP13（100W）	
							LXM45	A3：HF－KP43（400W）	AM40：MR－J3－40A
ブレーキ用	SVPM－J3HF1B				2,290	220	LXM20/26	A1B：HF－KP053B（50W）	AM10：MR－J3－10A
							LXM30	A2B：HF－KP13B（100W）	
							LXM45	A3B：HF－KP43B（400W）	AM40：MR－J3－40A

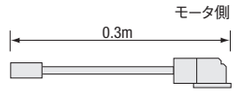
■エンコーダケーブル

RoHS

標準タイプ：
SVEM－J3HF1（長さ10mまで）

長距離タイプ　アンプ側中継用：
SVEM－J3HF1L－D20/D50（長さ50mまで）

長距離タイプ　モータ側中継用：
SVEM－J3HF1M（長さ0.3m）



ケーブル引出し方向は負荷側です。
10～50mの場合は、長距離タイプのアンプ側/モータ側中継用ケーブルの両方をご使用ください。

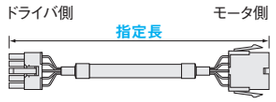
ケーブル種類	型式	ケーブルタイプ	指定長（m）0.1m単位	¥基準単価 基本単価	¥基準単価 単価/m	対応アクチュエータ/モータ種類/アンプ種類		
標準タイプ	SVEM－J3HF1	B（可動用）	0.2～10	2,630（2,855）	650（ 711）			
長距離タイプ アンプ側中継用	SVEM－J3HF1L－D20	D（シールド付・可動用）	10～20	3,990（4,335）	1,470（1,601）	LXM20/26	A1（B）：HF－KP053（B）（50W）	AM10：MR－J3－10A
	SVEM－J3HF1L－D50		20～50	4,010（4,363）	1,690（1,842）	LXM30	A2（B）：HF－KP13（B）（100W）	
長距離タイプ モータ側中継用	SVEM－J3HF1M	B（可動用）	0.3	3,580（3,896）	650（ 711）	LXM45	A3（B）：HF－KP43（B）（400W）	AM40：MR－J3－40A

オリエンタルモーター用ケーブル

■αステップケーブル

RoHS

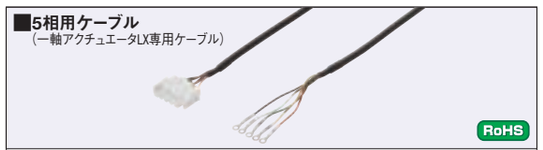
STPO－AS1/AS1B



※STPO－AS1Bタイプはリード線引き出しあり

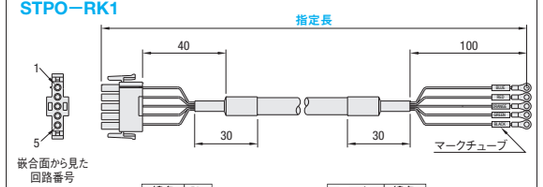
型式	ケーブルタイプ	指定長（m）	¥基準単価 基本単価	¥基準単価 単価/m	対応アクチュエータ/モータ種類/モータ・ドライバセット型番		
STPO－AS1	B（可動用）	0.2～20（0.1m単位）	2,526	2,523	LXM20/26	T1/T2/T2B	ASC36AK/AS46AA/AS46MA
					LXM30/45	T3	AS66AAE
STPO－AS1B					LX30/45	T3B	AS66MAE

■5相用ケーブル
（一軸アクチュエータLX専用ケーブル）



RoHS

STPO－RK1

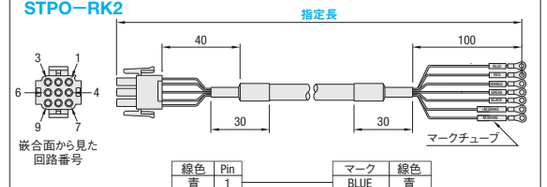


型式	ケーブルタイプ	指定長（m）	¥基準単価 基本単価	¥基準単価 単価/m	対応アクチュエータ/モータ種類/モータ・ドライバセット型番		
STPO－RK1	A（固定用）	0.2～20（0.1m単位）	1,360	320	LXM30	T4/T5	RK545AA/RK56AAE
					LXM45	T5	RK56AAE

■ブレーキ付5相用ケーブル
（一軸アクチュエータLX専用ケーブル）

RoHS

STPO－RK2



型式	ケーブルタイプ	指定長（m）	¥基準単価 基本単価	¥基準単価 単価/m	対応アクチュエータ/モータ種類/モータ・ドライバセット型番		
STPO－RK2	A（固定用）	0.2～20（0.1m単位）	1,570	530	LXM30	T4B/T5B	RK545AMA/RK56AMAE
					LXM45	T5B	RK56AMAE

Order 注文例

型式	ケーブルタイプ	指定長	シース剥き長さ＊
SVPM－J3HF1	B	5	02S

＊シース剥き長さはSVPMのみ指定です。

Delivery 出荷日　3　日目発送　ストーク A　500円/1本　P.88
11本以上はお見積り　5本まで
（SVEM－J3HF1Lのみ1～5本 3日目出荷　6本～都度見積り）

Price 商品価格

■数量スライド価格（1円未満切り捨て）P.87

数量	1～9	10～49	50～99	100～299
値引率	基準単価	5%	10%	15%

表示数量超えは納期のお見積り

価格計算方法
価格表に記載の「基本単価」と「単価/m」×「指定長（m）」を足した金額が商品単価となります。

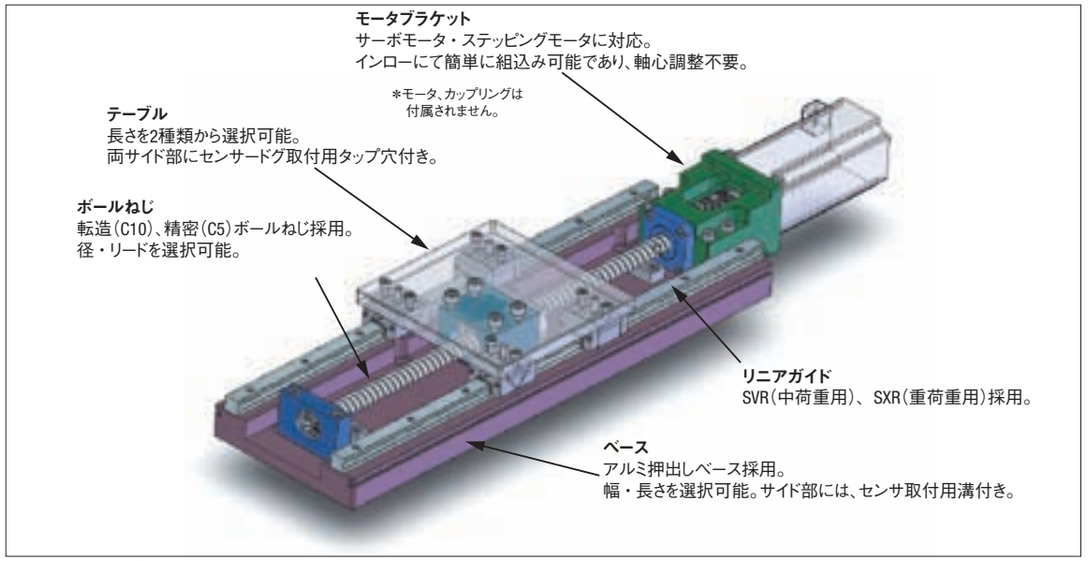
・公差

指定長（m）	～0.9	1～4	4.1～50
公差	+20mm	+50mm	+指定長の3%

一軸ユニット概要

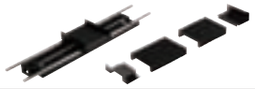
高荷重搬送に適した一軸ユニットを、部品代のみと同等コストにて8日目発送!
転造ボールねじタイプ・精密ボールねじタイプ・ジャバラタイプ・カバータイプをラインナップ!

■特長



■一軸ユニット一覧

赤文字：新商品

形状	Type	商品名	特長	掲載ページ
	KUA KUB	転造ボールねじタイプ	一軸ユニットシリーズのベーシックタイプ 転造ボールねじ(C10)を採用し、高荷重搬送に最適	P.463
	KUH KUT	精密ボールねじタイプ	精密ボールねじ(C5)を採用 精度・静音性が向上された上級タイプ	P.465
	KUAJ KUBJ	ジャバラタイプ 転造ボールねじタイプ	ジャバラ対応タイプ(ジャバラは別売となります) ジャバラは縫製ジャバラで本体材質はCRゴム クーラント等異物混入を防ぎ、特殊環境に対応	P.467
	KUAC KUBC KUHC KUTC	カバータイプ 転造/精密ボールねじタイプ	カバーを標準装備 異物落下防止、安全性に対応 メンテナンスも容易に行えます	P.469～472

■便利な技術計算ソフト

一軸ユニットには欠かせない寿命計算を、
簡単に自動計算できます。
ミスミホームページにて無料でご利用いただけます。

http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html

選定画面

計算結果画面

■慣性モーメント・質量

型式 Type	型式 No.	慣性モーメント(kg・cm²) L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUA KUB	12□□(S)	0.658	0.667	0.677	0.686	0.696	0.706	0.715	0.725	—
	15□□	0.724	0.747	0.771	0.794	0.818	0.841	0.864	0.888	0.911
	12□□L(S)	0.661	0.670	0.680	0.689	0.699	0.709	0.718	0.728	—
	15□□L	0.727	0.751	0.774	0.797	0.821	0.844	0.868	0.891	0.914
	20□□L	0.970	1.044	1.118	1.192	1.266	1.340	1.414	1.488	1.562

型式 Type	型式 No.	質量(kg) L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUA KUB	12□□(S)	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	—
	15□□	6.5	7.2	7.8	8.5	9.2	9.9	10.6	11.3	11.9
	12□□L(S)	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	9.9	10.5	—
	15□□L	8.0	8.8	9.6	10.4	11.2	12.0	12.8	13.6	14.4
	20□□L	11.4	12.5	13.6	14.7	15.8	16.9	18.0	19.1	20.2

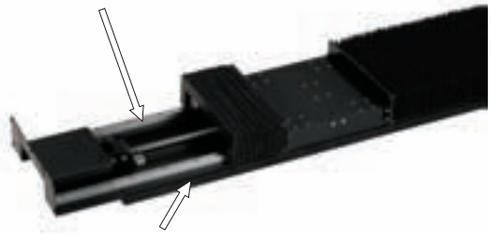
KUシリーズ環境対策用

お客様の作業環境に応じて一軸ユニットを安全にお使いいただけるように、ジャバラ・カバー仕様を発売。
見積り不要・納期管理不要で手間いらず。管理費用の大幅な削減が可能です。

■ジャバラ仕様(P.467)

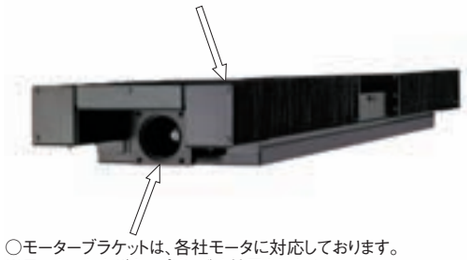
■安全：防塵・防滴目的効果のみならず、作業者や着衣の巻き込み防止効果もかねています。
■簡単：手配や取付けも手間要らず。簡単発注で、ジャバラの仕様打ち合わせも不要。
■低減：お客様の清掃・メンテナンス時間は低減。トラブルも低減し長期連続運転も可能。

○ジャバラが異物混入をシャットアウト。
ユニット構成部品を保護し、
厳しい環境下の機械の連続運転も可能。



○ジャバラは簡単取付け、難しい調整も不要。

○ジャバラが駆動部分の全てを囲います。
・ミスミ製ジャバラは、高品質・高耐久性の縫製ジャバラ。
・ミスミ製ジャバラは、スムーズな動きと静音が特長。



○モーターブラケットは、各社モータに対応しております。
※モーターおよびカップリングは付属されません。

⚠ 本製品にはジャバラは付属されません。付属ジャバラは**P.468**よりお選びください。

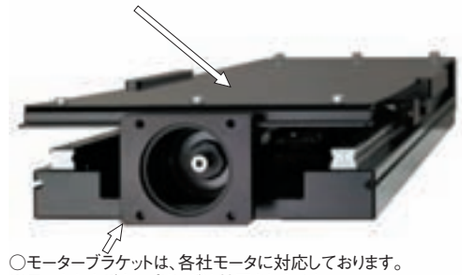
■カバー仕様(P.469～472)

■安価：部品落下、液ダレからの構成部品の保護に力を発揮。安価なコストで機械を守ります。
■簡単：手配も取付けも手間要らず。機械の清掃もメンテナンスも簡単になります。
■低減：機械のトラブルは低減。少ないコストで効果を発揮し、お客様のムダを省きます。

○カバーが異物の混入を防ぎます。
異物は、内部に落ちることなく素早く除去が可能。

○カバーは簡単取付け、難しい調整も不要。

※側面方向の異物混入の可能性がある場合は、ジャバラ仕様を推奨します。



○モーターブラケットは、各社モータに対応しております。
※モータおよびカップリングは付属されません。

■ジャバラ・カバー仕様の導入効果(参考例)

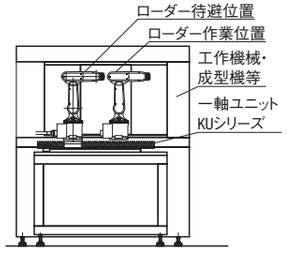
年間162,000円のコストダウンが可能

ジャバラ・カバー仕様を導入後は作業時間が1/4に削減

日常清掃60時間＋定期メンテナンス時間12時間＝72時間

年間コスト216,000円(72時間×@3,000)⇒54,000円
導入後は、162,000円のメンテナンスコストの削減効果となります。
注)時間は年間累計、@3,000は1時間あたりの人件費です。

ーKU　シリーズ使用例ー



KUシリーズは、搬送用途以外のローダー等の退避ユニットにも活用されています。
退避ユニットを生産現場に活用することで、工作機械等の段取り換えや清掃は、作業者のスペースを十分に確保することがが可能になり、作業効率は格段に向上します。

一軸ユニット

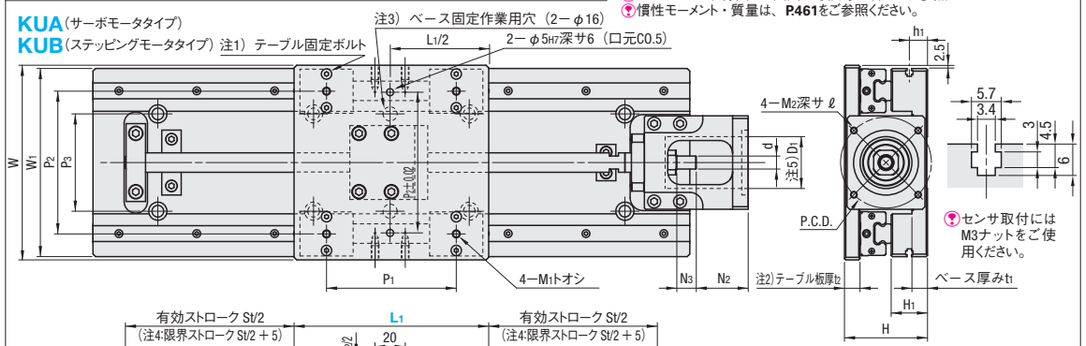
ー転造ボールねじタイプー

■一軸ユニットの選定に際しては、技術計算ソフト、3D/2D CADデータ等をご利用ください。
http://jp.misumi-ec.com/mech/product/un/index.html（無料）

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：高荷重搬送に適した転造ボールねじ駆動の一軸ユニット

注1）テーブル固定ボルトの個数は、リニアガイドがSVRの場合2個/1ブロック、SXRの場合4個/1ブロックとなります。
注2）ワークをテーブルに固定する際、ボルト締付長さがテーブル板厚t2より長くならない様に、ご注意ください。
注3）W=150かつL1=150、またはW=200かつL1=150・200の場合のみ作業用穴があります。
注4）限界ストロークは、ストッパに接触するときのストロークです。
注5）モータブラケット形状が、D<D1になる型式があります。カップリングの選定は、下表の「カップリング適用例 型式」を参考にしてください。
KUBのモータ取付回りの図面・寸法等は右ページ参照
慣性モーメント・質量は、P.461をご参照ください。



ベース全長 L	有効ストローク St
340	130
400	190
460	250
520	310
580	370
640	430
700	490
760	550
820	610

部品	ベース	テーブル	モータブラケット	ナットブラケット	固定側サポートユニット	支持側ベアリングホルダ	ストッパ
M材質	A6063T6	A5052P	A5052	A5052	S45C	A5052P	POM（白）
S表面処理	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	四三酸化鉄皮膜	黒アルマイト	ー

型式 Type	型式 No.	選択 L ベース全長	選択 L1 テーブル長さ	W テーブル幅	H 全高	H1 ガイド高さ	H2 軸心高さ	ボールねじ 型式 Type	ボールねじ 径	ボールねじ リード	リニアガイド 型式	軸受け 固定側（サポートユニット）	軸受け 支持側（ベアリング形式）	カップリング適用例 型式 KUA	カップリング適用例 型式 KUB
KUA サーボモータタイプ / KUB ステッピングモータタイプ	1204	340 400 460 520 580 640 700 760 820	100 150	150	55	21	28	BSSZ（精度等級C10）	12	4	SV2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210									10					
	*1204S									4				—	CPDW32 MCSLC32
	*1210S									10					
	1505				64	28	32		15	5		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510									10					
	1520									20					
	1204L		150 200	200	55	21	28		12	4	SX2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210L									10					
	*1204LS									4				—	CPDW32 MCSLC32
	*1210LS									10					
	1505L				64	28	32		15	5		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510L									10					
	1520L									20					
	2005L				68	28	34		20	5	SX2R28	BRWE15	B6002ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	2010L				79	39	40			10					
	2020L				68	28	34			20					

選択サイズは価格表参照
*印サイズはKUBのみ対応
ボールねじ詳細は P.660～664　リニアガイド詳細は P.559～562　サポートユニット詳細は P.694　カップリング詳細は P.964・965（カップリングは付属されません）
400WサーボモータにCPDWをご使用される場合、モータの瞬時最大トルクがカップリングの許容トルクを超える場合があります。ご注意ください。

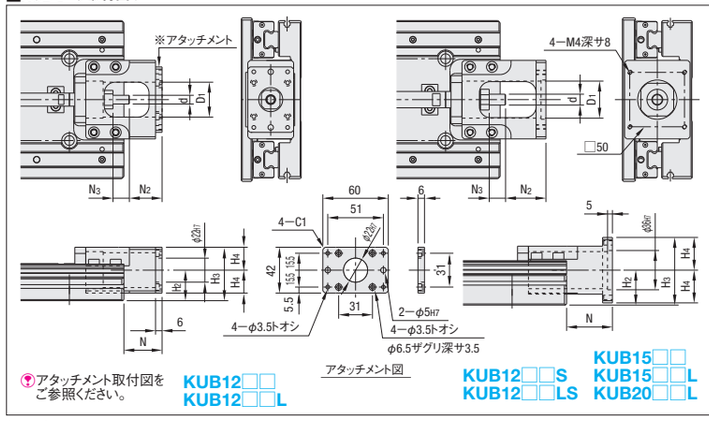
型式 Type	型式 No.	テーブル W	t2	M1	P1	P2	ベース W1	H4	t1	h1	P3	h	Q（L / W=150 / W=200）	S（L / W=150 / W=200）	*モータ取付回り（KUA） P.C.D.	D	D1	H3	N	N1	N2	N3	d	M2	ℓ
KUA サーボモータタイプ / KUB ステッピングモータタイプ	1204（S）	150	10	M6	L1 P1 100 50 150 100	110	145	42	10	13	75	9.5	340 6 6 400 6 8 460 8 8 520 8 10 580 10 10 640 10 12 700 12 12 760 12 14 820 14 14	340 50 50 400 80 20 460 50 50 520 80 20 580 50 50 640 80 20 700 50 50 760 80 20 820 50 50	46	30	34	49	37	5	32	15	8	M4	8
	1210（S）																								
	1505		12					49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1510																								
	1520																								
	1204L（S）	200	10		L1 P1 150 80 200 130	160	195	42	10	13	120	9.5			46	30	34	49	37		32		8	M4	8
	1210L（S）																								
	1505L		12					49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1510L																								
	1520L																								
	2005L				L1 P1 150 100 200 150	150		55		20								64							
	2010L							61		29								70	57.5		39.5	18	12		
	2020L							55		20								64							

＊ KUB のモータ取付回り寸法は右ページ参照

Order 注文例　型式 — L — L1
KUA1204 — 340 — 150

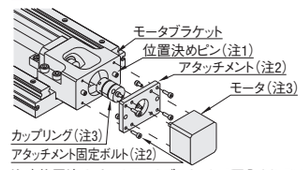
Delivery 出荷日　8 日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

■KUBモータ取付回り



アタッチメント取付図をご参照ください。

■アタッチメント取付図（KUB12□□（L））



注1）位置決めピンはモータブラケットに圧入されています。
注2）アタッチメントと固定ボルトM3×10 4個が付属されます。
注3）モータ、カップリングは付属されていません。

型式 Type	型式 No.	モータ取付回り（KUB） D1	H3	H4	N	N2	N3	d
KUB ステッピングモータタイプ	12□□（L）	33.5	49	21	35	30	15	8
	*12□□S（LS）		58	30	45	40		
	15□□（L）	35.5	62		43	38		10
	2005L		64		58	40	18	12
	2010L		70					
	2020L		64					

KUB12□□S（LS）のフランジ部（H3寸法）は、ベース下面より2mm下に出ます。

Price 価格

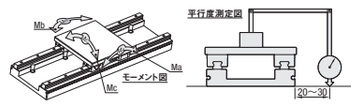
型式 Type	型式 No.	¥基準単価 1～2台 L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUA KUB	1204	98,400	101,200	107,500	112,700	117,800	123,000	—	—	—
	1210	100,600	103,400	109,700	114,900	120,000	125,200	133,500	137,800	—
	*1204S	98,900	101,700	108,000	113,200	118,300	123,500	—	—	—
	*1210S	101,100	103,900	110,200	115,400	120,500	125,700	133,900	138,300	—
	1505	106,800	108,900	113,300	118,600	123,900	131,600	136,900	141,400	145,800
	1510	107,400	109,500	113,700	119,000	124,200	131,700	137,000	141,500	145,900
	1520	112,300	114,400	119,000	124,300	129,600	137,100	142,300	146,800	151,300
	1204L	106,600	110,000	117,000	121,900	126,900	132,300	—	—	—
	1210L	125,300	130,400	138,900	146,700	154,500	162,700	174,000	180,600	—
	*1204LS	107,100	110,500	117,400	122,400	127,400	132,800	—	—	—
	*1210LS	125,800	130,800	139,400	147,200	155,000	163,200	174,500	181,100	—
	1505L	113,900	117,100	122,600	128,100	133,700	141,700	147,300	152,100	156,900
	1510L	114,400	117,600	122,900	128,500	134,100	141,800	147,400	152,200	156,900
	1520L	—	—	131,800	137,800	143,900	152,100	158,100	163,300	168,600
	2005L	121,900	126,800	131,200	136,800	142,400	150,900	156,500	161,200	167,400
	2010L	—	133,800	138,900	145,200	151,700	160,500	166,900	172,300	179,600
	2020L	—	—	148,500	155,800	163,100	171,800	179,100	185,500	193,500

*印サイズはKUBのみ対応
表示数量超えは納期お見積り

■静的許容荷重・静的許容モーメント

型式 Type	型式 No.	静的許容荷重（kg） 水平	垂直	テーブル長さ L1	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc	テーブル長さ L1	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc
KUA KUB	1204（S）	1679.0	138.0	100	401.5	401.5	783.8	150	783.8	783.8	783.8
	1210（S）										
	1505		153.0				858.1				858.1
	1510										
	1520										
	1204L（S）	2897.0	137.0	150	1092.3	1092.3	2103.7	200	1733.3	1733.3	2103.7
	1210L（S）										
	1505L		153.0								
	1510L										
	1520L										
	2005L	4345.0	169.0		1677.8	1677.8	3008.9		2411.3	2411.3	3008.9
	2010L										
	2020L										

上記表の値は、静的な場合の参考値となります。実際の寿命計算には、技術計算ソフト（上記アドレス参照）をご利用ください。
慣性モーメント・質量は P.461をご参照ください。



■サーボモータ適用表

型式	メーカー名	型番	出力（W）	フランジ角
KUA12□□（L）	安川電機	SGMAH−A3	30	□40
		SGMAH−A5	50	
		SGMAH−01	100	
	三菱電機	HC−MFS053	50	
		HF−MP053	50	
		HC−MFS13	100	
		HF−MP13	100	
	山洋電気	R2AA04003F	30	
		R2AA04005F	50	
		R2AA04010F	100	
	オムロン	R88M−W03030	30	
		R88M−W05030	50	
		R88M−W10030	100	
KUA15□□（L） KUA20□□L	安川電機	SGMAH−02	200	□60
		SGMAH−04	400	
	三菱電機	HC−MFS23	200	
		HC−KFS23	200	
		HF−MP23	200	
		HA−KP23	200	
		HC−MFS43	400	
		HC−KFS43	400	
		HF−MP43	400	
		HA−KP43	400	
	山洋電気	R2AA06020F	200	
		R2AA06040F	400	
	オムロン	R88M−W20030	200	
		R88M−W40030	400	

■精度・最高速度

型式 Type	型式 No.	①繰返し位置決め精度（mm）	②平行度（mm） L	平行度	③最高速度（mm/s） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUA KUB	1204（S, L, LS）	±0.03	340	0.06	265	265	265	265	265	265	—	—	—
	1210（S, L, LS）	±0.05	400	0.07	651	651	651	651	651	651	651	633	—
	1505（L）	±0.05	460	0.08	264	264	264	264	264	264	264	264	264
	1510（L）	±0.05	520	0.09	527	527	527	527	527	527	527	527	527
	1520（L）	±0.05	580	0.10	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055
	2005L	±0.05	640	0.12	200	200	200	200	200	200	200	200	200
	2010L	±0.08	700	0.13	—	397	397	397	397	397	397	397	397
	2020L	±0.05	760	0.14	—	—	801	801	801	801	801	801	801
			820	0.15									

①繰返し位置決め精度
一定方向から同一ポイントへ7回繰り返し位置決め・測定を行います。
この測定読みの最大差の1/2に±の記号をつけた値を、測定値とします。
②平行度
測定用定盤上に固定し、テーブル中心から定盤上に降ろしたダイヤルゲージ（0.01読み）の読みを、測定値とします。測定位置は、ベース端面から20mm～30mmの位置を測定します。（上図参照）
③最高速度
表中の値は、ボールねじの危険速度とDN値によって算出された値です。
モータの回転数や運転条件等を考慮した値ではありませんので、ご注意ください。

■ステッピングモータ適用表

型式	メーカー名	型番	フランジ角
KUB12□□ KUB12□□L	オリエンタルモーター	αステップ AS46/ASC46	□42
		5相 RK54*（PK543）	
		5相 RK54*（PK544）	
		5相 RK54*（PK545）	
KUB12□□S KUB12□□LS		αステップ AS66/ASC66	□60
		αステップ AS69	
		5相 RK56*（PK564）	
		5相 RK56*（PK566）	
		5相 RK56*（PK569）	
KUB15□□ KUB15□□L KUB20□□L		αステップ AS66/ASC66	□60
		αステップ AS69	
		5相 RK56*（PK564）	
		5相 RK56*（PK566）	
		5相 RK56*（PK569）	

αステップはAS/ASCシリーズの標準タイプに適用

モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
モータは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。

ボールねじ　カップリング側軸端追加工

Alterations	Code	Spec		¥/1Code
固定側軸端キー溝加工 キー溝詳細寸法 P.651	KC	キー溝加工を施します。 KC=指定1mm単位 指定方法 KC10	型式 KC KUA/B12 3≦KC≦14 KUA/B15 KUA/B20 4≦KC≦19	1,600
固定側軸端キー溝加工	KLC	キー溝加工の位置指定ができます。 KS=指定1mm単位 指定方法 KLC−K5−S2	型式 K・S KUA/B12 3≦K≦14 4≦K+S≦14 KUA/B15 KUA/B20 4≦K≦19 5≦K+S≦19	1,600
固定側軸端平面取加工	SC	平面取加工を施します。 SC=指定1mm単位 指定方法 SC7	型式 SC KUA/B12 5≦SC≦14 KUA/B15 KUA/B20 5≦SC≦19	800
固定側軸端平面取加工（2ヵ所）	SWC	平面取加工を2ヶ所（90°の位置）施します。 SWC=指定1mm単位 指定方法 SWC7	型式 SWC KUA/B12 5≦SWC≦14 KUA/B15 KUA/B20 5≦SWC≦19	800

KUA/KUBは追加工でセンサセットをご指定できます。追加工詳細 P.473

Alteration 追加工　型式 — L — L1 —（KC・KLC…etc.）
KUA1204 — 340 — 150 — KC5
10 日目発送

6 単軸ロボット アクチュエータ

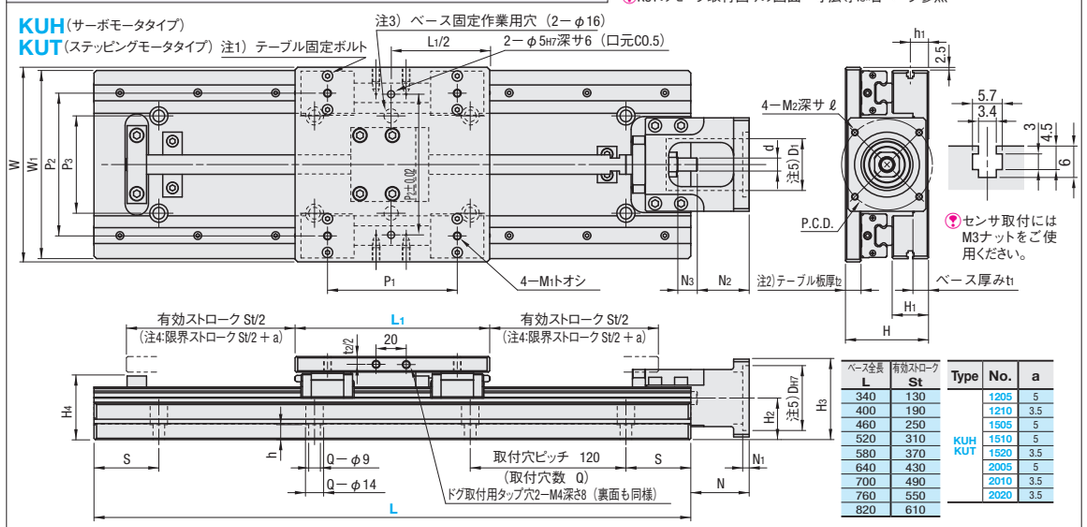
一軸ユニット

ー精密ボールねじタイプー

■一軸ユニットの選定に際しては、技術計算ソフト、3D/2D CADデータ等をご利用ください。
http://jp.misumi-ec.com/mech/product/un/index.html（無料）

特長：精密ボールねじ駆動の一軸ユニット。精度・静音性が向上いたします。

注1）テーブル固定ボルトの個数は、リニアガイドがSVRの場合2個/1ブロック、SXRの場合4個/1ブロックとなります。
注2）ワークをテーブルに固定する際、ボルト締付長さがテーブル板厚t2より長くならない様に、ご注意ください。
注3）W=150かつL1=150、またはW=200かつL1=150・200の場合のみ作業用穴があります。
注4）限界ストロークは、ストッパに接触するときのストロークです。
注5）モータブラケット形状が、D<D1になる型式があります。カップリングの選定は、下表の「カップリング適用例 型式」を参考にしてください。
KUTのモータ取付回りの図面・寸法等は右ページ参照



ベース全長 L	有効ストローク St
340	130
400	190
460	250
520	310
580	370
640	430
700	490
760	550
820	610

Type	No.	a
KUH KUT	1205	5
	1210	3.5
	1505	5
	1510	5
	1520	3.5
	2005	5
	2010	3.5
	2020	3.5

部品	ベース	テーブル	モータブラケット	ナットブラケット	固定側サポートユニット	支持側ベアリングホルダ	ストッパ
M材質	A6063T6	A5052P	A5052	A5052	S45C	A5052P	POM（白）
S表面処理	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	四三酸化鉄皮膜	黒アルマイト	ー

型式 Type	型式 No.	選択 L ベース全長	選択 L1 テーブル長さ	W テーブル幅	H 全高	H1 ガイド高さ	H2 軸心高さ	ボールねじ Type	ボールねじ 径	ボールねじ リード	リニアガイド 型式	軸受け 固定側（サポートユニット）	軸受け 支持側（ベアリング形式）	カップリング適用例 型式 KUH	カップリング適用例 型式 KUT
KUH サーボモータタイプ / KUT ステッピングモータタイプ	1205	340 400 460 520 580 640 700 760 820	100 150	150	55	21	28	精密ボールねじ（精度等級C5）	12	5	SV2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210									10				—	CPDW32 MCSLC32
	*1205S									5					
	*1210S									10					
	1505				64	28	32		15	5		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510									10					
	1520									20					
	1205L		150 200	200	55	21	28		12	5	SX2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210L									10				—	CPDW32 MCSLC32
	*1205LS									5					
	*1210LS									10					
	1505L				64	28	32		15	5		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510L									10					
	1520L									20					
	2005L				68	28	34		20	5	SX2R28	BRWE15	B6002ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	2010L				79	39	40			10					
	2020L				79	39	40			20					

*印サイズはKUTのみ対応
選択サイズは価格表参照
ボールねじ詳細は P.660～664　リニアガイド詳細は P.559～562　サポートユニット詳細は P.694　カップリング詳細は P.964・965（カップリングは付属されません）
400Wサーボモータにcpdwをご使用される場合、モータの瞬時最大トルクがカップリングの許容トルクを超える場合があります。ご注意ください。

型式 Type	型式 No.	テーブル W	テーブル t2	テーブル M1	テーブル P1	テーブル P2	ベース W1	ベース H4	ベース t1	ベース h1	ベース取付穴 P3	ベース取付穴 h	ベース取付穴 Q	ベース取付穴 S	*モータ取付回り（KUH） P.C.D.	D	D1	H3	N	N1	N2	N3	d	M2	ℓ
KUH サーボモータタイプ / KUT ステッピングモータタイプ	1205（S）	150	10	M6	L1 P1 100 50 150 100	110	145	42	10	13	75	9.5	L Q W=150 W=200 340 6 6 400 6 8 460 8 8 520 8 10 580 10 10 640 10 12 700 — 12 760 — 14 820 — 14	L S W=150 W=200 340 50 50 400 80 20 460 50 50 520 80 20 580 50 50 640 80 20 700 — 50 760 — 20 820 — 50	46	30	34	49	37	5	32	15	8	M4	8
	1210（S）		12					49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1505																								
	1510																								
	1520																								
	1205L（S）	200	10		L1 P1 150 80 200 130	160	195	42	10	13	120	9.5			46	30	34	49	37		32		8	M4	8
	1210L（S）		12					49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1505L				L1 P1 150 100 200 150	150		55		20								64	57.5		39.5	18	12		
	1510L							61		29								70							
	1520L							61		29								70							
	2005L																								
	2010L																								
	2020L																								

＊KUT のモータ取付回り寸法は右ページ参照

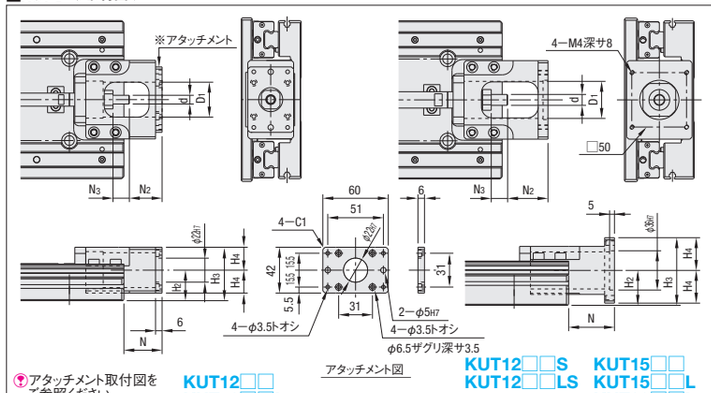
Order 注文例

型式		L		L1
KUH1205	—	340	—	150

Delivery 出荷日　8 日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

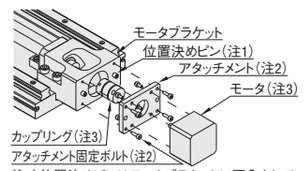
追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細 P.473

■KUTモータ取付回り



アタッチメント取付図をご参照ください。

■アタッチメント取付図（KUT12□□（L））



注1）位置決めピンはモータブラケットに圧入されています。
注2）アタッチメントと固定ボルトM3×10 4個が付属されます。
注3）モータ、カップリングは付属されていません。

型式 Type	型式 No.	モータ取付回り（KUT） D1	H3	H4	N	N2	N3	d
KUT ステッピングモータタイプ	12□□（L）	33.5	49	21	35	30	15	8
	*12□□S（LS）		58	30	45	40		
	15□□（L）		62		43	38		10
	2005L	35.5	64		58	40	18	12
	2010L		70					
	2020L							

KUT12□□S（LS）のフランジ部（H3寸法）は、ベース下面より2mm下に出ます。

Price 価格

型式 Type	型式 No.	¥基準単価 1～2台 L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUH KUT	1205	138,700	142,700	152,400	—	—	—	—	—	—
	1210	141,100	145,100	151,600	164,600	169,400	174,300	—	—	—
	*1205S	140,400	144,300	154,000	—	—	—	—	—	—
	*1210S	142,700	146,700	153,200	166,300	171,100	175,900	—	—	—
	1505	144,700	148,800	155,800	160,800	165,700	185,200	—	—	—
	1510	142,000	146,100	152,800	157,800	162,800	175,300	—	—	—
	1520	149,200	153,300	159,700	164,700	169,700	179,100	—	—	—
	1205L	148,600	152,900	162,800	—	—	—	—	—	—
	1210L	151,000	155,200	162,000	175,300	180,400	185,500	—	—	—
	*1205LS	150,300	154,500	164,400	—	—	—	—	—	—
	*1210LS	152,600	156,900	163,600	176,900	182,000	187,100	—	—	—
	1505L	155,100	159,600	166,800	172,200	177,500	197,200	—	—	—
	1510L	152,400	156,900	163,900	169,200	174,500	187,300	—	—	—
	1520L	—	—	170,800	176,100	181,400	191,100	—	—	—
	2005L	172,500	177,400	182,800	188,100	193,500	202,100	206,600	211,700	229,000
	2010L	—	180,800	186,300	191,800	197,400	202,700	207,300	212,700	233,400
	2020L	—	—	193,800	199,300	204,900	210,300	214,900	220,200	227,300

*サイズはKUTのみ対応

■サーボモータ適用表

表示数量超えは納期お見積り

型式	メーカー名	型番	出力（W）	フランジ角
KUH12□□（L）	安川電機	SGMAH－A3	30	□40
		SGMAH－A5	50	
		SGMAH－01	100	
	三菱電機	HC－MFS053	50	
		HF－MP053	50	
		HC－MFS13	100	
		HF－MP13	100	
	山洋電気	R2AA04003F	30	
		R2AA04005F	50	
		R2AA04010F	100	
	オムロン	R88M－W03030	30	
		R88M－W05030	50	
		R88M－W10030	100	
KUH15□□（L） KUH20□□L	安川電機	SGMAH－02	200	□60
		SGMAH－04	400	
	三菱電機	HC－MFS23	200	
		HC－KFS23	200	
		HF－MP23	200	
		HA－KP23	200	
		HC－MFS43	400	
		HC－KFS43	400	
		HF－MP43	400	
		HA－KP43	400	
	山洋電気	R2AA06020F	200	
		R2AA06040F	400	
	オムロン	R88M－W20030	200	
		R88M－W40030	400	

■ステッピングモータ適用表

型式	メーカー名	型番	フランジ角
KUT12□□ KUT12□□L	オリエンタルモーター	αステップ AS46/ASC46	□42
		5相 RK54*（PK543）	
		5相 RK54*（PK544）	
		5相 RK54*（PK545）	
KUT12□□S KUT12□□LS		αステップ AS66/ASC66	□60
		αステップ AS69	
		5相 RK56*（PK564）	
		5相 RK56*（PK566）	
		5相 RK56*（PK569）	
KUT15□□ KUT15□□L KUT20□□L		αステップ AS66/ASC66	□60
		αステップ AS69	
		5相 RK56*（PK564）	
		5相 RK56*（PK566）	
		5相 RK56*（PK569）	

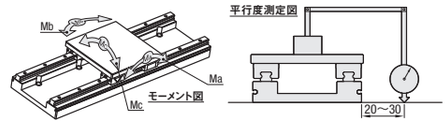
αステップはAS/ASCシリーズの標準タイプに適用

モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
モータは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。

■静的許容荷重・静的許容モーメント

型式 Type	型式 No.	静的許容荷重（kg） 水平	垂直	テーブル長さ L1	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc	テーブル長さ L1	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc
KUH KUT	1205（S）	1679.0	138.0	100	401.5	401.5	783.8	150	783.8	783.8	783.8
	1210（S）						858.1				858.1
	1505		153.0								
	1510										
	1520										
	1205L（S）	2897.0	137.0	150	1092.3	1092.3	2103.7	200	1733.3	1733.3	2103.7
	1210L（S）										
	1505L		153.0								
	1510L										
	1520L										
	2005L	4345.0	269.0		1677.8	1677.8	3008.9		2411.3	2411.3	3008.9
	2010L		169.0								
	2020L										

上記表の値は、静的な場合の参考値となります。実際の寿命計算には、技術計算ソフト（上記アドレス参照）をご利用ください。



■精度・最高速度

型式 Type	型式 No.	①繰返し位置決め精度（mm）	②平行度（mm）	③最高速度（mm/s） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUH KUT	1205（S, L, LS）	±0.003	L 平行度 340 0.06 400 0.07 460 0.08 520 0.09 580 0.10 640 0.12 700 0.13 760 0.14 820 0.15	486	486	486	—	—	—	—	—	—
	1210（S, L, LS）	±0.003		972	972	972	972	766	611	—	—	—
	1505（L）	±0.003		389	389	389	389	389	374	—	—	—
	1510（L）	±0.003		778	778	778	778	778	749	—	—	—
	1520（L）	±0.003		1556	1556	1556	1556	1556	1498	—	—	—
	2005L	±0.003		292	292	292	292	292	292	292	292	286
	2010L	±0.003		—	583	583	583	583	583	583	583	517
	2020L	±0.003		—	—	1167	1167	1167	1167	1167	1167	1027

①繰返し位置決め精度
一定方向から同一ポイントへ7回繰り返し位置決め・測定を行います。
この測定読みの最大差の1/2に±の記号をつけた値を、測定値とします。

②平行度
測定用定盤上に固定し、テーブル中心から定盤上に降ろしたダイヤルゲージ（0.01読み）の読みを、測定値とします。測定位置は、ベース端面から20mm～30mmの位置を測定します。（上図参照）

③最高速度
表中の値は、ボールねじの危険速度とDN値によって算出された値です。
モータの回転数や運転条件等を考慮した値ではありませんので、ご注意ください。

■慣性モーメント・質量

型式 Type	型式 No.	慣性モーメント（kg・cm²） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUH	12□□（S）	0.658	0.667	0.677	0.686	0.696	0.706	—	—	—
	15□□	0.724	0.747	0.771	0.794	0.818	0.841	—	—	—
KUT	12□□L（S）	0.661	0.670	0.680	0.689	0.699	0.709	—	—	—
	15□□L	0.727	0.751	0.774	0.797	0.821	0.844	—	—	—
	20□□L	0.970	1.044	1.118	1.192	1.266	1.340	1.414	1.488	1.562

型式 Type	型式 No.	質量（kg） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUH	12□□（S）	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	—	—	—
	15□□	6.5	7.2	7.8	8.5	9.2	9.9	—	—	—
KUT	12□□L（S）	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	—	—	—
	15□□L	8.0	8.8	9.6	10.4	11.2	12.0	—	—	—
	20□□L	11.4	12.5	13.6	14.7	15.8	16.9	18.0	19.1	20.2

Alteration 追加工　型式 — L — L1 —（A1・B1…etc.）
KUH1205 — 340 — 150 — A1
KUH/KUTは追加工でセンサセットをご指定できます。追加工詳細 P.473

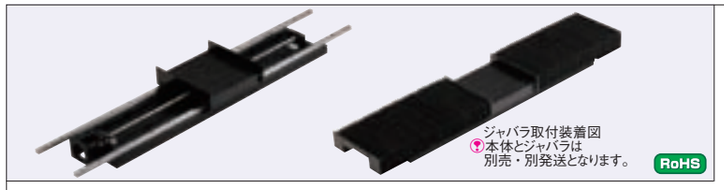
一軸ユニット/一軸ユニット用ジャバラ

ー転造ボールねじタイプ　ジャバラ仕様ー

■一軸ユニットの選定に際しては、技術計算ソフト、3D/2D CADデータ等をご利用ください。
http://jp.misumi-ec.com/mech/product/un/index.html（無料）

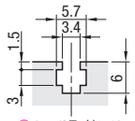
CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：ジャバラカバーを取付可能にした一軸ユニットです。　本製品には、ジャバラは付属されません。ジャバラは、右ページよりお選びください。



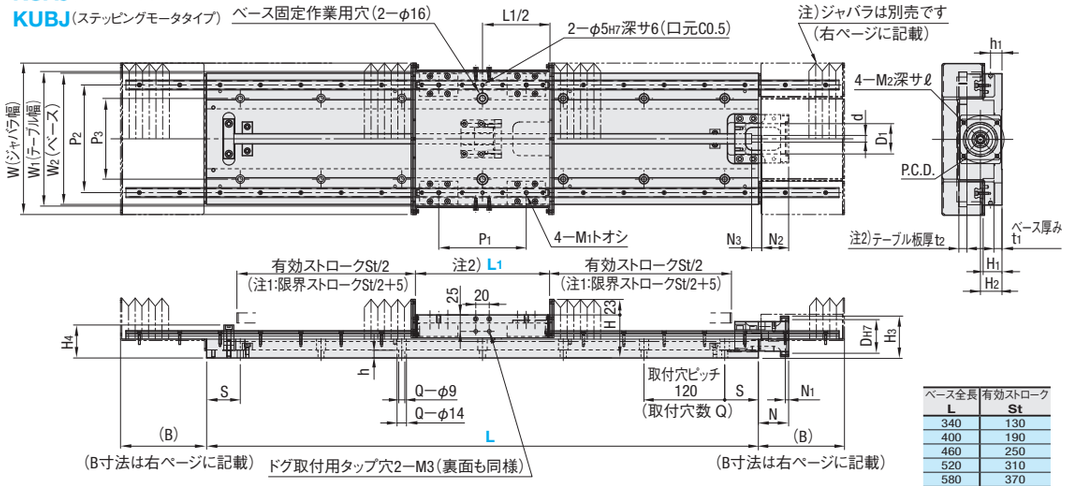
ジャバラ取付装着図
本体とジャバラは別売・別発送となります。

RoHS



センサ取付にはM3ナットをご使用ください。

KUAJ（サーボモータタイプ）
KUBJ（ステッピングモータタイプ）



ベース全長 L	有効ストローク St
340	130
400	190
460	250
520	310
580	370
640	430
700	490
760	550
820	610

注1)限界ストロークはストッパに接触するときのストロークです。
注2)ジャバラ固定用ボルト先端がテーブル内側に出る為、製作されるテーブルはL1ー2の寸法以下で製作をお願いします。
注3)装着したジャバラが外れる可能性がある為、天吊りの使用はおやめください。
注4)モータブラケット形状が、D<D1になる型式があります。カップリングの選定は、下表の「カップリング適用例 型式」を参考にしてください。

部品	ベース	テーブル	モータブラケット	ナットブラケット	固定側サポートユニット	支持側ベアリングホルダ	ストッパ	ジャバラ取付プレート
M材質	A6063T6	A5052P	A5052	A5052	S45C	A5052P	POM(白)	SPCC
S表面処理	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	四三酸化鉄皮膜	黒アルマイト	ー	電着塗装(黒)

型式 Type	No.	選択 L ベース全長	L1 テーブル長さ	W ジャバラ幅	H 全高	H1 ガイド高さ	H2 軸心高さ	ボールねじ Type	径	リード	リニアガイド 型式	軸受け 固定側(サポートユニット)	支持側(ベアリング形式)	カップリング適用例 型式 KUAJ	KUBJ
KUAJ サーボモータタイプ / KUBJ ステッピングモータタイプ	1204	340	100	175	55	21	28	転造ボールねじ BSSZ 精度等級C10	12	4	SV2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210	400	150							10					
	1505	460			64	28	32		15	4		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510	520								10					
	1520	580								20					
	1204L	640	150	225	55	21	28		12	4	SX2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210L	700	200							10					
	1505L	760			64	28	32		15	4		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510L	820								10					
	1520L									20					
	2005L	選択サイズは価格表参照		220	68	28	34		20	4	SX2R28	BRWE15	B6002ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	2010L				79	39	40			10					
	2020L				68	28	34			20					

ボールねじ詳細は P.660～664　リニアガイド詳細は P.559～562　サポートユニット詳細は P.694　カップリング詳細は P.964・965（カップリングは付属されません）
400Wサーボモータにcpdwをご使用される場合、モータの瞬時最大トルクがカップリングの許容トルクを超える場合があります。ご注意ください。

型式 Type	No.	テーブル W1	t2	M1	P1	P2	ベース W2	H4	t1	h1	P3	h	ベース取付穴 Q	S	*モータ取付回り(KUAJ) P.C.D.	D	D1	H3	N	N1	N2	N3	d	M2	ℓ
KUAJ サーボモータタイプ / KUBJ ステッピングモータタイプ	1204	150	10	M6	L1 P1 100 50 / 150 100	110	145	42	10	13	75	9.5	L Q W1=150 W1=200 340 6 6 / 400 6 8 / 460 8 8 / 520 8 10 / 580 10 10 / 640 10 12 / 700 12 12 / 760 12 14 / 820 14 14	L S W1=150 W1=200 340 50 50 / 400 80 20 / 460 50 50 / 520 80 20 / 580 50 50 / 640 80 20 / 700 50 50 / 760 80 20 / 820 50 50	46	30	34	49	37	5	32	15	8	M4	8
	1210							49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1505		12																						
	1510																								
	1520																								
	1204L	200	10		L1 P1 150 80 / 200 130	160	195	42	10	13	120	9.5			46	30	34	49	37		32		8	M4	8
	1210L		12					49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1505L							55		20								64			39.5	18	12		
	1510L				L1 P1 150 100 / 200 150	150		61		29								70	57.5						
	1520L							55		20								64							
	2005L																								
	2010L																								
	2020L																								

*KUBJのモータ取付回り寸法はKUBと同一です。詳細は P.464 をご参照ください。

Order 注文例

型式	ー	L	ー	L1
KUAJ1204	ー	340	ー	150

Delivery 出荷日　8 日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細 P.473

Price 価格

型式 Type	No.	¥基準単価 1～2台 L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUAJ サーボモータタイプ / KUBJ ステッピングモータタイプ	1204	117,300	121,300	128,600	133,400	138,200	149,800	—	—	—
	1210	119,600	123,600	130,900	135,700	140,600	152,100	159,300	163,300	—
	1505	123,100	127,300	133,500	138,500	143,400	—	—	—	—
	1510	123,700	127,900	133,800	138,800	143,800	—	—	—	—
	1520	128,800	132,900	139,300	144,300	149,300	—	—	—	—
	1204L	127,800	132,000	139,600	147,500	152,600	157,800	—	—	—
	1210L	130,100	134,300	141,900	149,800	154,900	160,100	167,700	173,000	—
	1505L	134,200	138,600	145,200	153,200	158,500	166,500	171,000	176,600	189,700
	1510L	134,800	139,200	145,500	153,500	158,900	166,600	171,100	176,700	189,800
	1520L	—	—	151,000	159,100	164,400	172,100	174,600	182,200	195,300
	2005L	142,200	148,300	153,800	161,600	166,900	175,500	179,900	185,400	199,300
	2010L	—	153,700	158,700	166,700	172,300	180,500	185,100	190,700	205,100
	2020L	—	—	158,200	166,000	171,300	178,300	182,700	188,200	202,200

表示数量超えは納期のお見積り

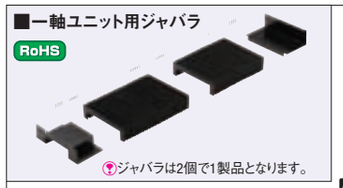
■質量

型式 Type	No.	質量(kg) L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUAJ サーボモータタイプ	12□□	5.7	6.3	6.8	7.4	7.9	8.6	9.1	9.7	—
	15□□	6.9	7.6	8.2	8.9	9.6	10.3	—	—	—
KUBJ ステッピングモータタイプ	12□□L	7.0	7.6	8.1	8.7	9.2	10.1	10.6	11.2	—
	15□□L	8.4	9.2	10.0	11.1	11.9	12.7	13.5	14.3	15.1
	20□□L	12.0	13.1	14.2	15.9	17.0	18.1	19.2	20.3	21.4

サーボモータ適用表は、KUAJと同一です。P.464を参照ください。
ステッピングモータ適用表は、KUBと同一です。P.464を参照ください。
但し、KUBJ12□□(L)にはフランジ角60のステッピングモータは対応しません。
静的許容荷重・静的許容モーメント・精度・最高速度
KUAJタイプはKUAと、KUBJタイプはKUBと同等値です。P.464を参照してください。
慣性モーメントはP.461を参照してください。

■一軸ユニット用ジャバラ

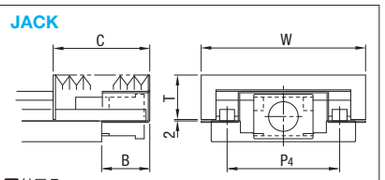
RoHS



ジャバラは2個で1製品となります。

部品	ボディー	スライドプレート	エンドプレート
M材質	CRゴム	ポリエチレン	SPCC
S表面処理	ー	ー	電着塗装(黒)

JACK



A付属品

Type	No.	ジャバラ固定用ボルト	ブラケット固定用ボルト	ブラケット①②③④
JACK	A・B・C・D	CB4ー6(20個)	CB3ー12(4個)	M材質 SPCC S表面処理 電着塗装(黒)
	E・F		CB3ー12(8個)	
	G		CB5ー15(4個)	
	H・I		CB5ー15(8個)	

型式 Type	No.	リニアガイドピッチ(P4)	ブラケット幅面寸法(B)	ジャバラ幅(W)	ジャバラ高さ(T)	ジャバラ仕舞寸法(C)
JACK	A	110	65	175	61	80
	B	110	65	175	61	110
	C	110	85	175	61	110
	D	160	65	225	61	50
	E	160	125	225	61	80
	F	160	125	225	61	110
	G	152	65	220	62	50
	H	152	125	220	62	80
	I	152	125	220	62	110

ブラケット背面は、バーリングナット加工時の突起が1.0mm程度出ております。

型式 Type	No.	ジャバラ仕舞寸法(C)	質量(kg)	¥基準単価 1～2コ
JACK	A	80	1.42	73,900
	B	110	1.55	87,200
	C	110	1.64	87,200
	D	50	1.38	52,800
	E	80	2.02	80,600
	F	110	2.12	99,500
	G	50	1.32	52,800
	H	80	2.02	80,600
	I	110	2.12	99,500

ジャバラ仕舞寸法は、ジャバラ密着時の寸法です。
質量は、ジャバラ2個とブラケット2個の合計質量です。
表示数量超えはお見積り

Order 注文例　型式 JACKA

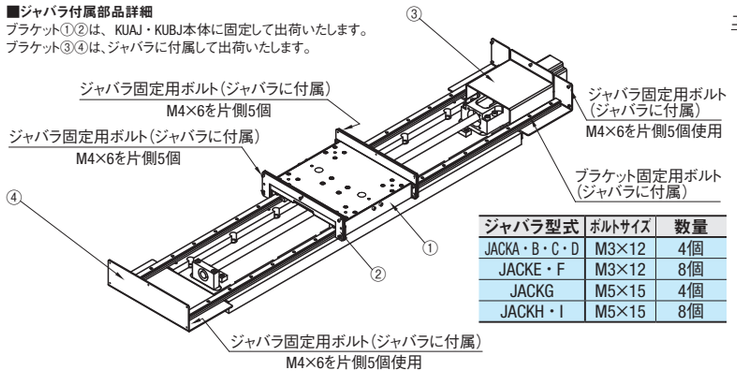
Delivery 出荷日　在庫品　翌日出荷 P.87
ご希望によりPM5:00迄、当日出荷受付致します。
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

JACK□　（□には下表のA～Iが入ります）

一軸ユニット型式		テーブル長さ	ベース全長L L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUAJ サーボモータタイプ / KUBJ ステッピングモータタイプ	1204	100	A	A	A	A	A	B	—	—	—
		150						C	—	—	—
	1210	100						B	B	B	—
		150						C	C	C	—
	1505	100						—	—	—	—
		150						—	—	—	—
	1510	100						—	—	—	—
		150						—	—	—	—
	1520	100						—	—	—	—
		150						—	—	—	—
	1204L	150	D	D	D	E	E	F	—	—	—
		200							—	—	—
	1210L	150							F	F	—
		200									—
	1505L	150									F
		200						E			
	1510L	150						F			
		200						E			
	1520L	150	—	—				F			
		200	—	—				E			
	2005L	150	G	G	G	H	H	I	I	I	I
		200						H			
	2010L	150	—					I			
		200	—					H			
	2020L	150	—	—				I			
		200	—	—				H			

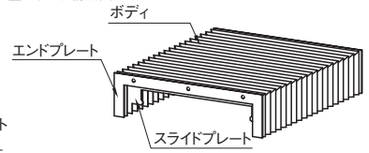
選定例ー　KUAJ1204ー460ー150の一軸ユニットに適合するジャバラは、JACKAとなります。
KUBJ1204ー640ー150の一軸ユニットに適合するジャバラは、JACKCとなります。

■ジャバラ付属部品詳細
ブラケット①②は、KUAJ・KUBJ本体に固定して出荷いたします。
ブラケット③④は、ジャバラに付属して出荷いたします。



ジャバラ型式	ボルトサイズ	数量
JACKA・B・C・D	M3×12	4個
JACKE・F	M3×12	8個
JACKG	M5×15	4個
JACKH・I	M5×15	8個

■ジャバラ構成図



■ジャバラ取付手順
1)ジャバラのスライドプレートを、一軸ユニットのリニアガイド溝に合わせて挿入します。
2)ジャバラに付属しているブラケット③・④をKUAJ・KUBJ本体のリニアガイドに取り付けます。
3)テーブルに付帯しているブラケット①②およびジャバラに付属しているブラケット③④と、ジャバラのエンドプレートを付属のねじを使用して固定します。
注)ジャバラは、付属ブラケット③④を取付後にはつきません。上記取り付け手順を間違われぬようにご注意ください。

6 単軸ロボット アクチュエータ

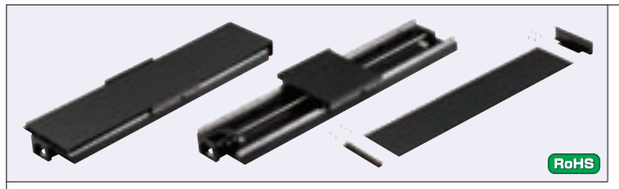
一軸ユニット

ー転造ボールねじタイプ　カバー仕様ー

■一軸ユニットの選定に際しては、技術計算ソフト、3D/2D CADデータ等をご利用ください。
http://jp.misumi-ec.com/mech/product/un/index.html（無料）

CADデータフォルダ名：06_Actuator

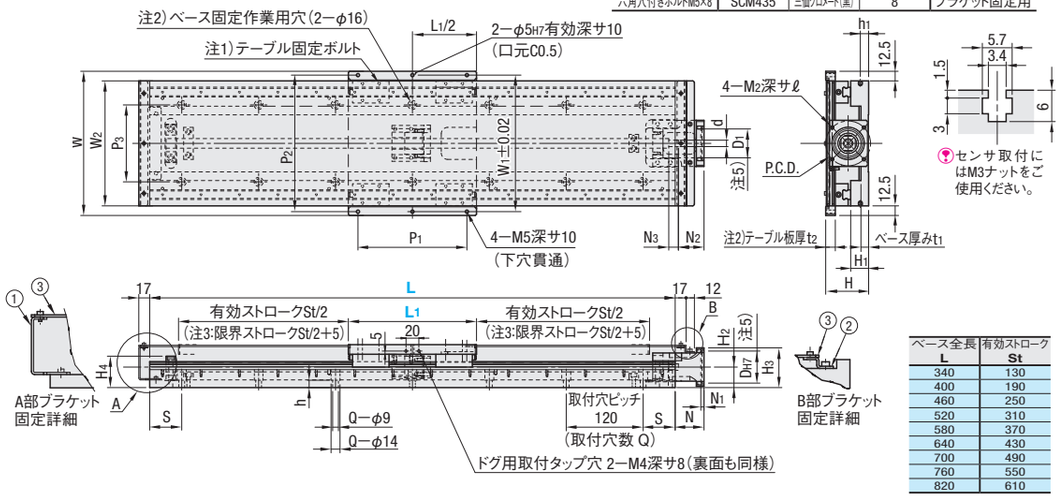
特長：異物落下防止のカバーを標準化した一軸ユニットです。



KUAC（サーボモータタイプ）
KUBC（ステッピングモータタイプ）

注1）テーブル固定ボルトの個数は、リニアガイドがSVRの場合2個/1ブロック、SXRの場合4個/1ブロックとなります。
注2）W＝170かつL1＝150、またはW＝220かつL1＝150・200の場合のみ作業用穴があります。
注3）限界ストロークは、ストッパに接触するときのストロークです。
注4）カバーが大きくたわむため、天吊りの使用はおやめください。
注5）モータブラケット形状が、D<D1になる型式があります。カップリングの選定は、下表の「カップリング適用例 型式」を参考にしてください。

A付属品	M材質	S表面処理	個数	備考
ブラケット①	SECC	電着塗装（黒）	1	―
ブラケット②	SECC	電着塗装（黒）	1	―
カバー③	A5052	アルマイト（黒）	1	―
六角穴付きボルトM4×8	SCM435	三価クロメート（黒）	6	カバー固定用
六角穴付きボルトM5×8	SCM435	三価クロメート（黒）	8	ブラケット固定用



ベース全長 L	有効ストローク St
340	130
400	190
460	250
520	310
580	370
640	430
700	490
760	550
820	610

部品	ベース	テーブル	モータブラケット	ナットブラケット	固定側サポートユニット	支持側ベアリングホルダ	ストッパ
M材質	A6063T6	A5052P	A5052	A5052	S45C	A5052P	POM（白）
S表面処理	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	四三酸化鉄皮膜	黒アルマイト	―

型式 Type	No.	選択 L ベース全長	L1 テーブル長さ	W テーブル幅	W1	H 全高	H1 ガイド高さ	H2 軸心高さ	ボールねじ Type	径	リード	リニアガイド 型式	軸受け 固定側（サポートユニット）	支持側（ベアリング形式）	カップリング適用例 型式 KUAC	KUBC
KUAC サーボモータタイプ / KUBC ステッピングモータタイプ	1204	340 400 460 520 580 640 700 760 820 ※選択サイズは価格表参照	100 150	170	159	65	21	28	転造ボールねじ BSSZ（精度等級C10）	12	4	SV2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210										10					
	1505					74	28	32		15	5		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510										10					
	1520										20					
	1204L		150 200	220	209	65	21	28		12	4	SX2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210L										10					
	1505L					74	28	32		15	5		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510L										10					
	1520L										20					
	2005L					78	28	34		20	5		SX2R28	BRWE15	B6002ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	2010L					89	39	40			10					
	2020L					78	28	34			20					

ボールねじ詳細は P.660～664　リニアガイド詳細は P.559～562　サポートユニット詳細は P.694　カップリング詳細は P.964・965（カップリングは付属されません）
400Wサーボモータに CPDWをご使用される場合、モータの瞬時最大トルクがカップリングの許容トルクを超える場合があります。ご注意ください。

型式 Type	No.	テーブル W	t2	W1	P1・P2	ベース W2	H4	t1	h1	P3	h	ベース取付穴 Q（L / W=170 / W=220）	S（L / W=170 / W=220）	＊モータ取付回り（KUAC） P.C.D.	D	D1	H3	N	N1	N2	N3	d	M2	ℓ
KUAC サーボモータタイプ / KUBC ステッピングモータタイプ	1204	170	20	159	L1 P1 P2: 100 70 158; 150 120	145	42	10	13	75	9.5	340 6 6; 400 6 8; 460 8 8; 520 8 10; 580 10 10; 640 10 12; 700 12 12; 760 12 14; 820 14 14	340 50 50; 400 80 20; 460 50 50; 520 80 20; 580 50 50; 640 80 20; 700 50 50; 760 80 20; 820 50 50	46	30	34	49	37	5	32	15	8	M4	8
	1210						49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1505		22																					
	1510																							
	1520																							
	1204L	220	20	209	L1 P1 P2: 150 120 208; 200 170	195	42	10	13	120	9.5			46	30	34	49	37		32		8	M4	8
	1210L		22				49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1505L				L1 P1 P2: 150 120 208; 200 170		55		20								64	57.5		39.5	18	12		
	1510L						61		29								70							
	1520L						55		20								64							
	2005L																							
	2010L																							
	2020L																							

＊KUBCのモータ取付回り寸法はKUBと同一です。詳細は P.464参照

Order 注文例

型式	―	L	―	L1
KUAC1204	―	340	―	150

Delivery 出荷日　8 日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細 P.473

■カバー取付手順

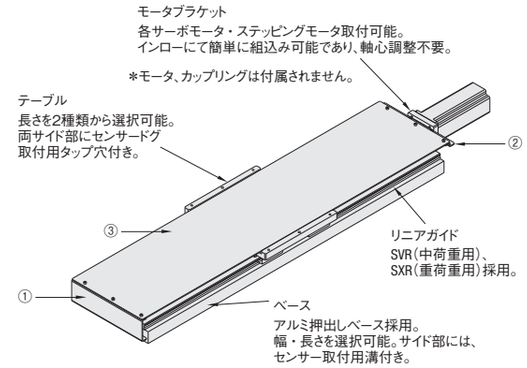
1）お客様が使用される装置・テーブルに、KUAC・KUBCを固定します。

2）付属ブラケット①・②を本体に取り付けます。

3）最後に、付属カバー③を2）で取り付けた付属ブラケット①②に固定します。

注）ブラケット①②、カバー③固定用ボルトは付属しています。
ブラケット・カバーは、お客様にて取付けお願いします。

使用用途：KUAC・KUBCシリーズは、小型部品等の落下による構成部品の損傷防止や、接着剤や油脂などの液ダレを嫌う箇所に最適です。



Price 価格

型式 Type	No.	¥基準単価 1～2台 L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUAC サーボモータタイプ	1204	125,800	129,900	137,900	143,000	148,100	153,800	―	―	―
	1210	128,100	132,200	140,200	145,300	150,400	156,100	163,600	167,800	―
	1505	130,600	134,800	141,700	147,000	152,200	160,600	164,900	169,300	174,600
	1510	131,200	135,400	142,000	147,300	152,500	160,600	165,000	169,400	174,600
	1520	136,200	140,400	147,600	152,800	158,100	166,200	170,600	175,000	180,200
KUBC ステッピングモータタイプ	1204L	139,700	144,300	152,500	157,900	163,300	169,400	―	―	―
	1210L	142,000	146,600	154,800	160,200	165,600	171,700	179,500	184,900	―
	1505L	146,100	150,800	158,000	163,600	169,200	178,100	182,900	188,500	194,200
	1510L	146,700	151,400	158,300	164,000	169,600	178,200	182,900	188,500	194,200
	1520L	―	―	163,900	169,500	175,100	183,700	188,500	194,100	199,700
	2005L	155,200	158,300	164,300	169,900	175,700	185,000	189,800	195,200	202,400
	2010L	―	166,000	172,100	178,000	183,800	192,900	197,900	203,500	211,100
	2020L	―	―	168,700	174,400	180,100	187,900	192,600	198,100	205,300

表示数量超えは納期のお見積り

■サーボモータ適用表

型式	メーカー名	型番	出力（W）	フランジ角
KUAC12□□（L）	安川電機	SGMAH―A3	30	□40
		SGMAH―A5	50	
		SGMAH―01	100	
	三菱電機	HC―MFS053	50	
		HF―MP053	50	
		HC―MFS13	100	
		HF―MP13	100	
	山洋電気	R2AA04003F	30	
		R2AA04005F	50	
		R2AA04010F	100	
	オムロン	R88M―W03030	30	
		R88M―W05030	50	
		R88M―W10030	100	
KUAC15□□（L） KUAC20□□L	安川電機	SGMAH―02	200	□60
		SGMAH―04	400	
	三菱電機	HC―MFS23	200	
		HC―KFS23	200	
		HF―MP23	200	
		HA―KP23	200	
		HC―MFS43	400	
		HC―KFS43	400	
		HF―MP43	400	
		HA―KP43	400	
	山洋電気	R2AA06020F	200	
		R2AA06040F	400	
	オムロン	R88M―W20030	200	
		R88M―W40030	400	

■ステッピングモータ適用表

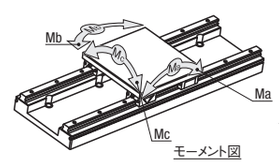
型式	メーカー名	型番	フランジ角
KUBC12□□ KUBC12□□L	オリエンタルモーター	αステップ　AS46/ASC46	□42
		5相　RK54＊（PK543）	
		5相　RK54＊（PK544）	
		5相　RK54＊（PK545）	
KUBC15□□ KUBC15□□L KUBC20□□L		αステップ　AS6＊	□60
		5相　RK56＊（PK564）	
		5相　RK56＊（PK566）	
		5相　RK56＊（PK569）	

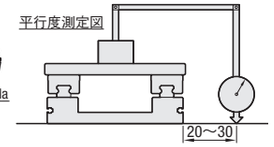
モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
モータは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。

■静的許容荷重・静的許容モーメント

型式 Type	No.	静的許容荷重（kg） 水平	垂直	テーブル長さ L1	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc	テーブル長さ L1	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc
KUAC サーボモータタイプ	1204	1679.0	138.0	100	401.5	401.5	783.8	150	783.8	783.8	783.8
	1210										
	1505		153.0				858.1				858.1
	1510										
	1520										
KUBC ステッピングモータタイプ	1204L	2897.0	137.0	150	1092.3	1092.3	2103.7	200	1733.3	1733.3	2103.7
	1210L										
	1505L		153.0								
	1510L										
	1520L										
	2005L	4345.0	269.0		1677.8	1677.8	3008.9		2411.3	2411.3	3008.9
	2010L		169.0								
	2020L										

上記表の値は、静的な場合の参考値となります。実際の寿命計算には、技術計算ソフト（上記アドレス参照）をご利用ください。





■精度・最高速度

型式 Type	No.	①繰返し位置決め精度（mm）	②平行度（mm） L	平行度	③最高速度（mm/s） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUAC サーボモータタイプ	1204（L）	±0.03	340	0.06	265	265	265	265	265	265	―	―	―
	1210（L）	±0.05	400	0.07	651	651	651	651	651	651	651	633	―
	1505（L）	±0.05	460	0.08	264	264	264	264	264	264	264	264	264
	1510（L）	±0.05	520	0.09	527	527	527	527	527	527	527	527	527
KUBC ステッピングモータタイプ	1520（L）	±0.05	580	0.10	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055	1055
	2005L	±0.05	640	0.12	200	200	200	200	200	200	200	200	200
	2010L	±0.08	700	0.13	―	397	397	397	397	397	397	397	397
	2020L	±0.05	760	0.14	―	―	801	801	801	801	801	801	801
			820	0.15									

①繰返し位置決め精度
一定方向から同一ポイントへ7回繰り返し位置決め・測定を行います。
この測定読みの最大差の1/2に±の記号をつけた値を、測定値とします。
②平行度
測定用定盤上に固定し、テーブル中心から定盤上に降ろしたダイヤルゲージ（0.01読み）の読みを、測定値とします。
測定位置は、ベース端面から20mm～30mmの位置を測定します。（上図参照）
③最高速度
表中の値は、ボールねじの危険速度とDN値によって算出された値です。
モータの回転数や運転条件等を考慮した値ではありませんので、ご注意ください。

■慣性モーメント

型式 Type	No.	慣性モーメント（kg・cm²） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUAC サーボモータタイプ	12□□	0.658	0.667	0.677	0.686	0.696	0.706	0.715	0.725	―
	15□□	0.724	0.747	0.771	0.794	0.818	0.841	0.864	0.888	0.911
KUBC ステッピングモータタイプ	12□□L	0.661	0.670	0.680	0.689	0.699	0.709	0.718	0.728	―
	15□□L	0.727	0.751	0.774	0.797	0.821	0.844	0.868	0.891	0.914
	20□□L	0.970	1.044	1.118	1.192	1.266	1.340	1.414	1.488	1.562

■質量

型式 Type	No.	質量（kg） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUAC サーボモータタイプ	12□□	5.8	6.5	7.0	7.7	8.2	8.9	9.4	10.1	―
	15□□	7.1	7.8	8.5	9.2	10.0	10.7	11.4	12.2	12.8
KUBC ステッピングモータタイプ	12□□L	7.3	8.0	8.6	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	―
	15□□L	8.8	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	13.9	14.8	15.7
	2005L/2020L	12.2	13.3	14.5	15.7	16.8	18.0	19.2	20.3	21.5
	2010L	12.2	13.4	14.5	15.7	16.9	18.0	19.2	20.4	21.5

新商品

X-AXIS UNITS -PRECISION BALL SCREW TYPE COVER VERSION-

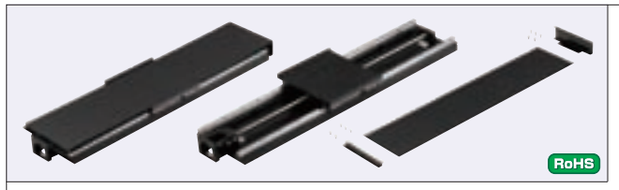
一軸ユニット

ー精密ボールねじタイプ　カバー仕様ー

■一軸ユニットの選定に際しては、技術計算ソフト、3D/2D CADデータ等をご利用ください。
http://jp.misumi-ec.com/mech/product/un/index.html（無料）

CADデータフォルダ名：06_Actuator

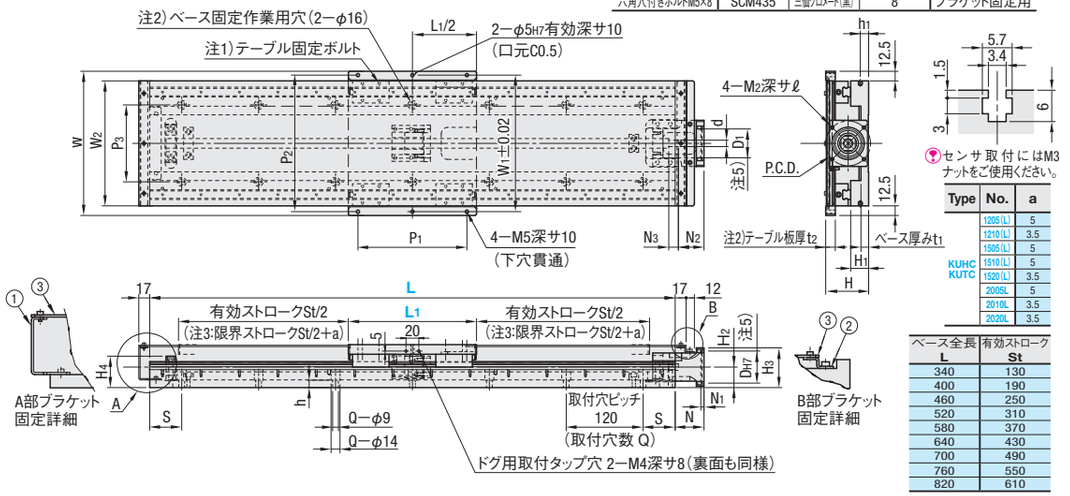
特長：異物落下防止のカバー付一軸ユニット。　精密ボールねじを採用し、精度・静音性が向上します。



KUHC（サーボモータタイプ）
KUTC（ステッピングモータタイプ）

注1）テーブル固定ボルトの個数は、リニアガイドがSVRの場合2個/1ブロック、SXRの場合4個/1ブロックとなります。
注2）W＝170かつL1＝150、またはW＝220かつL1＝150・200の場合のみ作業用穴があります。
注3）限界ストロークは、ストッパに接触するときのストロークです。
注4）カバーが大きくたわむため、天吊りの使用はおやめください。
注5）モータブラケット形状が、D<D1になる型式があります。カップリングの選定は、下表の「カップリング適用例 型式」を参考にしてください。

A付属品	M材質	S表面処理	個数	備考
ブラケット①	SECC	電着塗装（黒）	1	―
ブラケット②	SECC	電着塗装（黒）	1	―
カバー③	A5052	アルマイト（黒）	1	―
六角穴付きボルトM4×8	SCM435	三価クロメート（黒）	6	カバー固定用
六角穴付きボルトM5×8	SCM435	三価クロメート（黒）	8	ブラケット固定用



センサ取付にはM3ナットをご使用ください。

Type	No.	a
KUHC KUTC	1205（L）	5
	1210（L）	3.5
	1505（L）	5
	1510（L）	5
	1520（L）	3.5
	2005L	5
	2010L	3.5
	2020L	3.5

ベース全長 L	有効ストローク St
340	130
400	190
460	250
520	310
580	370
640	430
700	490
760	550
820	610

部品	ベース	テーブル	モータブラケット	ナットブラケット	固定側サポートユニット	支持側ベアリングホルダ	ストッパ
M材質	A6063T6	A5052P	A5052	A5052	S45C	A5052P	POM（白）
S表面処理	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	黒アルマイト	四三酸化鉄皮膜	黒アルマイト	―

型式 Type	No.	選択 L ベース全長	L1 テーブル長さ	W テーブル幅	W1	H 全高	H1 ガイド高さ	H2 軸心高さ	ボールねじ Type	径	リード	リニアガイド 型式	軸受け 固定側（サポートユニット）	支持側（ベアリング形式）	カップリング適用例 型式 KUHC	KUTC
KUHC サーボモータタイプ / KUTC ステッピングモータタイプ	1205	340 400 460 520 580 640 700 760 820	100 150	170	159	65	21	28	精密ボールねじ（精度等級C5）	12	5	SV2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210										10					
	1505					74	28	32		15	5		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510										10					
	1520										20					
	1205L		150 200	220	209	65	21	28		12	5	SX2R24	BRWE10	B608ZZ	CPDW25 MCSLC25	CPDW19 MCSLC20
	1210L										10					
	1505L					74	28	32		15	5		BRWE12	B6000ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	1510L										10					
	1520L										20					
	2005L					78	28	34		20	5	SX2R28	BRWE15	B6002ZZ	CPDW40 MCSLC40	CPDW32 MCSLC32
	2010L					89	39	40			10					
	2020L										20					

選択サイズは価格表参照

ボールねじ詳細は P.660～664　リニアガイド詳細は P.559～562　サポートユニット詳細は P.694　カップリング詳細は P.964・965（カップリングは付属されません）
400Wサーボモータに CPDWをご使用される場合、モータの瞬時最大トルクがカップリングの許容トルクを超える場合があります。ご注意ください。

型式 Type	No.	テーブル W	t2	W1	P1・P2	ベース W2	H4	t1	h1	P3	h	ベース取付穴 Q（L / W=170 / W=220）	S（L / W=170 / W=220）	＊モータ取付回り（KUHC） P.C.D.	D	D1	H3	N	N1	N2	N3	d	M2	ℓ
KUHC サーボモータタイプ / KUTC ステッピングモータタイプ	1205	170	20	159	L1 P1 P2: 100 70 / 150 120 / 158	145	42	10	13	75	9.5	340 6 6 / 400 6 8 / 460 8 8 / 520 8 10 / 580 10 10 / 640 10 12 / 700 ― 12 / 760 ― 14 / 820 ― 14	340 50 50 / 400 80 20 / 460 50 50 / 520 80 20 / 580 50 50 / 640 80 20 / 700 ― 50 / 760 ― 20 / 820 ― 50	46	30	34	49	37	5	32	15	8	M4	8
	1210						49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1505		22																					
	1510																							
	1520																							
	1205L	220	20	209	L1 P1 P2: 150 120 / 200 170 / 208	195	42	10	13	120	9.5			46	30	34	49	37		32		8	M4	8
	1210L		22				49	12	20		11.5			70	50	45	62	45		40		10	M5	10
	1505L																							
	1510L																							
	1520L																							
	2005L				L1 P1 P2: 150 120 / 200 170 / 208		55		20								64	57.5		39.5	18	12		
	2010L						61		29								70							
	2020L																							

＊KUTCのモータ取付回り寸法はKUBと同一です。詳細は P.464参照

Order 注文例　型式 ― L ― L1
KUHC1205 ― 340 ― 150

Delivery 出荷日　8 日目発送
同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせていただきます。

追加工でセンサセットをご指定できます。
追加工詳細 P.473

■カバー取付手順

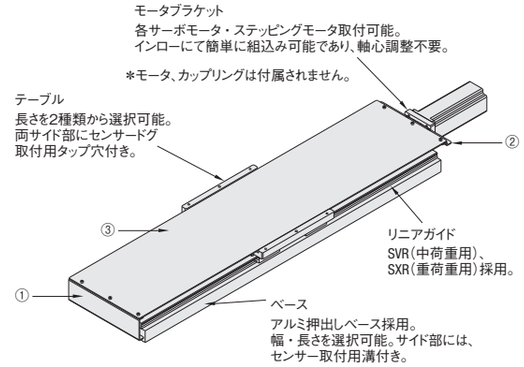
1）お客様が使用される装置・テーブルに、KUHC・KUTCを固定します。

2）付属ブラケット①・②を本体に取り付けます。

3）最後に、付属カバー③を2）で取り付けた付属ブラケット①②に固定します。

注）ブラケット①②、カバー③固定用ボルトは付属しています。
ブラケット・カバーは、お客様にて取付けお願いします。

使用用途：KUHC・KUTCシリーズは、小型部品等の落下による構成部品の損傷防止や、接着剤や油脂などの液ダレを嫌う箇所に最適です。



Price 価格

型式 Type	No.	¥基準単価 1～2台 L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUHC サーボモータタイプ	1205	158,400	163,400	174,400	―	―	―	―	―	―
	1210	160,700	165,700	173,100	186,600	190,900	195,600	―	―	―
	1505	156,800	163,100	172,200	176,600	181,000	201,400	―	―	―
	1510	157,000	163,000	171,800	176,300	180,700	193,700	―	―	―
	1520	164,100	170,200	178,500	183,000	187,400	197,000	―	―	―
KUTC ステッピングモータタイプ	1205L	172,600	177,600	188,400	―	―	―	―	―	―
	1210L	163,600	170,100	179,100	192,500	197,100	201,700	―	―	―
	1505L	172,800	178,500	186,900	191,700	196,500	217,500	―	―	―
	1510L	174,400	180,000	188,200	193,000	197,900	211,400	―	―	―
	1520L	―	―	191,300	195,700	200,100	209,600	―	―	―
	2005L	196,400	199,400	205,800	210,600	215,500	224,100	227,200	232,700	251,300
	2010L	―	202,300	208,200	212,600	217,000	221,400	224,100	229,200	250,700
	2020L	―	―	206,600	209,700	212,900	223,000	232,300	237,300	244,100

表示数量超えは納期のお見積り

■サーボモータ適用表

型式	メーカー名	型番	出力（W）	フランジ角
KUHC12□□（L）	安川電機	SGMAH―A3	30	□40
		SGMAH―A5	50	
		SGMAH―01	100	
	三菱電機	HC―MFS053	50	
		HF―MP053	50	
		HC―MFS13	100	
		HF―MP13	100	
	山洋電気	R2AA04003F	30	
		R2AA04005F	50	
		R2AA04010F	100	
	オムロン	R88M―W03030	30	
		R88M―W05030	50	
		R88M―W10030	100	
KUHC15□□（L） KUHC20□□L	安川電機	SGMAH―02	200	□60
		SGMAH―04	400	
	三菱電機	HC―MFS23	200	
		HC―KFS23	200	
		HF―MP23	200	
		HA―KP23	200	
		HC―MFS43	400	
		HC―KFS43	400	
		HF―MP43	400	
		HA―KP43	400	
	山洋電気	R2AA06020F	200	
		R2AA06040F	400	
	オムロン	R88M―W20030	200	
		R88M―W40030	400	

■ステッピングモータ適用表

型式	メーカー名	型番	フランジ角
KUTC12□□ KUTC12□□L	オリエンタルモーター	αステップ　AS46/ASC46	□42
		5相　RK54＊（PK543）	
		5相　RK54＊（PK544）	
		5相　RK54＊（PK545）	
KUTC15□□ KUTC15□□L KUTC20□□L		αステップ　AS6＊	□60
		5相　RK56＊（PK564）	
		5相　RK56＊（PK566）	
		5相　RK56＊（PK569）	

モータ型番・仕様等は、変更する可能性があります。各メーカー案内にてご確認ください。
モータは、適用表以外のものもご使用できます。各取付寸法をご確認ください。

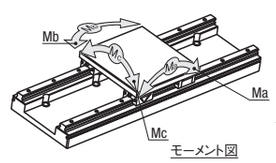
Alteration 追加工　型式 ― L ― L1 ―（A1・B1…etc.）
KUHC1205 ― 340 ― 150 ― A1

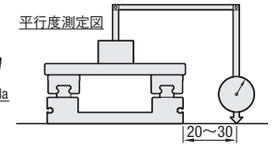
KUHC/KUTCは、追加工でセンサセットをご指定できます。追加工詳細 P.473

■静的許容荷重・静的許容モーメント

型式 Type	No.	静的許容荷重（kg） 水平	垂直	テーブル長さ L1	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc	テーブル長さ L1	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc
KUHC サーボモータタイプ	1205	1679.0	138.0	100	401.5	401.5	783.8	150	783.8	783.8	783.8
	1210						858.1				858.1
	1505		153.0								
	1510										
	1520										
KUTC ステッピングモータタイプ	1205L	2897.0	137.0	150	1092.3	1092.3	2103.7	200	1733.3	1733.3	2103.7
	1210L										
	1505L		153.0								
	1510L										
	1520L										
	2005L	4345.0	269.0		1677.8	1677.8	3008.9		2411.3	2411.3	3008.9
	2010L		169.0								
	2020L										

上記表の値は、静的な場合の参考値となります。実際の寿命計算には、技術計算ソフト（上記アドレス参照）をご利用ください。





■精度・最高速度

型式 Type	No.	①繰返し位置決め精度（mm）	②平行度（mm）	③最高速度（mm/s） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUHC サーボモータタイプ / KUTC ステッピングモータタイプ	1205（L）	±0.003	L 平行度: 340 0.06 / 400 0.07 / 460 0.08 / 520 0.09 / 580 0.10 / 640 0.12 / 700 0.13 / 760 0.14 / 820 0.15	486	486	486	―	―	―	―	―	―
	1210（L）	±0.003		972	972	972	972	766	611	―	―	―
	1505（L）	±0.003		389	389	389	389	389	374	―	―	―
	1510（L）	±0.003		778	778	778	778	778	749	―	―	―
	1520（L）	±0.003		1556	1556	1556	1556	1556	1498	―	―	―
	2005L	±0.003		292	292	292	292	292	292	292	292	286
	2010L	±0.003		―	583	583	583	583	583	583	583	517
	2020L	±0.003		―	―	1167	1167	1167	1167	1167	1167	1027

①繰返し位置決め精度
一定方向から同一ポイントへ7回繰り返し位置決め・測定を行います。
この測定読みの最大差の1/2に±の記号をつけた値を、測定値とします。
②平行度
測定用定盤上に固定し、テーブル中心から定盤上に降ろしたダイヤルゲージ（0.01読み）の読みを、測定値とします。
測定位置は、ベース端面から20mm～30mmの位置を測定します。（上図参照）
③最高速度
表中の値は、ボールねじの危険速度とDN値によって算出された値です。
モータの回転数や運転条件等を考慮した値ではありませんので、ご注意ください。

■慣性モーメント

型式 Type	No.	慣性モーメント（kg・cm²） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUHC サーボモータタイプ	12□□	0.658	0.667	0.677	0.686	0.696	0.706	―	―	―
	15□□	0.724	0.747	0.771	0.794	0.818	0.841	―	―	―
KUTC ステッピングモータタイプ	12□□L	0.661	0.67	0.68	0.689	0.699	0.709	―	―	―
	15□□L	0.727	0.751	0.774	0.797	0.821	0.844	―	―	―
	20□□L	0.97	1.044	1.118	1.192	1.266	1.34	1.414	1.488	1.562

■質量

型式 Type	No.	質量（kg） L=340	L=400	L=460	L=520	L=580	L=640	L=700	L=760	L=820
KUHC サーボモータタイプ	12□□	5.8	6.5	7.0	7.7	8.2	8.9	―	―	―
	15□□	7.1	7.8	8.5	9.2	10.0	10.7	―	―	―
KUTC ステッピングモータタイプ	12□□L	7.3	8.0	8.6	9.2	9.8	10.4	―	―	―
	15□□L	8.8	9.6	10.5	11.4	12.2	13.1	―	―	―
	20□□L	12.2	13.4	14.5	15.7	16.9	18.0	19.2	20.4	21.5

一軸ユニット専用 センサセット追加工一覧

CADデータフォルダ名：06_Actuator

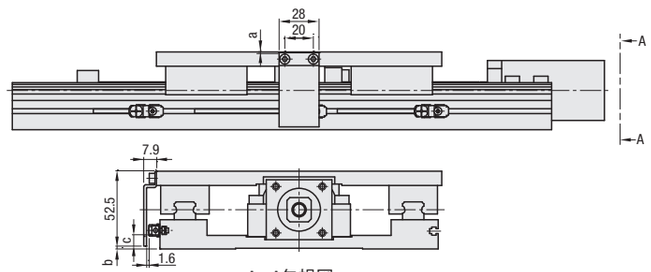
■センサセット追加工一覧

種類	Alterations		Code	Spec.	¥/1Code
近接センサ（SUNX製）	対象型式	KUA/KUB/KUH/KUT	A1 B1	近接センサセットを付属します。 A1・A2・A3…近接センサ 3個（SUNX製：GX−F8A） B1・B2・B3…近接センサ 3個（SUNX製：GX−F8B） センサセットは、下記表の構成部品で1セットとしています。 構成部品 ドグ 1個／近接センサ 3個／取付金具 3個／センサ取付ビス 3個／センサ取付ナット 3個／ドグ取付ビス 2個 指定方法 A1	11,300
		KUAC/KUBC/KUHC/KUTC	A2 B2		
		KUAJ/KUBJ	A3 B3		
フォトセンサ（SUNX製）	対象型式	KUA/KUB KUH/KUT 12□□/12□□S/12□□L(S)	C1	フォトセンサセットを付属します。 C1〜C11…フォトセンサ 3個（SUNX製：PM−L24） センサセットは、下記表の構成部品で1セットとしています。 構成部品 ドグ 1個／フォトセンサ 3個／センサーブラケット 3個／センサ取付ビス 6個／センサ取付ワッシャ 6個 構成部品 センサ取付スプリングワッシャ 6個／ドグ取付ビス 2個／ブラケット取付ビス 6個／ブラケット取付ナット 6個 指定方法 C1	6,900
		KUA/KUB KUH/KUT 15□□/15□□L	C2		
		KUA/KUB 2005L/2020L	C3		
		KUH/KUT 2005L			
		KUA/KUB 2010L	C4		
		KUH/KUT 2010L/2020L			
		KUAC/KUBC KUHC/KUTC 12□□/15□□ 12□□L/15□□L	C5		
		KUAC/KUBC 2005L/2020L	C6		
		KUHC/KUTC 2005L			
		KUAC/KUBC 2010L	C7		
		KUHC/KUTC 2010L/2020L			
		KUAJ/KUBJ 12□□/12□□L	C8		
		KUAJ/KUBJ 15□□/15□□L	C9		
		KUAJ/KUBJ 2005L/2020L	C10		
		KUAJ/KUBJ 2010L	C11		
フォトセンサ（OMRON製）	対象型式	KUA/KUB KUH/KUT 12□□/12□□S/12□□L(S)	D1	フォトセンサセットを付属します。 D1〜D11…フォトセンサ 3個（OMRON製：EE−SX911−R1M） センサセットは、下記表の構成部品で1セットとしています。 構成部品 ドグ 1個／フォトセンサ 3個／センサーブラケット 3個／センサ取付ビス 6個／センサ取付ワッシャ 6個 構成部品 センサ取付スプリングワッシャ 6個／ドグ取付ビス 2個／ブラケット取付ビス 6個／ブラケット取付ナット 6個 指定方法 D1	6,900
		KUA/KUB KUH/KUT 15□□/15□□L	D2		
		KUA/KUB 2005L/2020L	D3		
		KUH/KUT 2005L			
		KUA/KUB 2010L	D4		
		KUH/KUT 2010L/2020L			
		KUAC/KUBC KUHC/KUTC 12□□/15□□ 12□□L/15□□L	D5		
		KUAC/KUBC 2005L/2020L	D6		
		KUHC/KUTC 2005L			
		KUAC/KUBC 2010L	D7		
		KUHC/KUTC 2010L/2020L			
		KUAJ/KUBJ 12□□/12□□L	D8		
		KUAJ/KUBJ 15□□/15□□L	D9		
		KUAJ/KUBJ 2005L/2020L	D10		
		KUAJ/KUBJ 2010L	D11		

Alteration 追加工　型式 − L − L1 −（A1・B1…etc.）
KUA1204 − 340 − 150 − A1

Delivery 出荷日　8 日目発送

■一軸ユニット 標準仕様 近接センサ



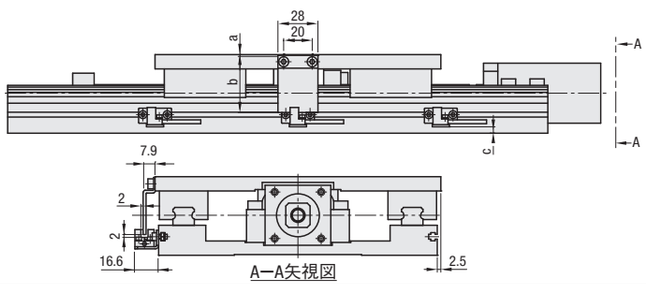
A−A矢視図

■標準仕様 近接センサ 寸法表

対象型式	Code	a	b	c
KUA/KUB/KUH/KUT 12□□/12□□S/12□□L(S)	A1 B1	0.5	2	7.05
KUA/KUB/KUH/KUT 15□□/15□□L		1.5	10	6.05
KUA/KUB 2005L/2020L KUH/KUT 2005L		1.5	14	2.05
KUA/KUB 2010L KUH/KUT 2010L/2020L		1.5	25	0.05

KUA/KUBシリーズ P.463参照
KUH/KUTシリーズ P.465参照

■一軸ユニット 標準仕様 フォトセンサ



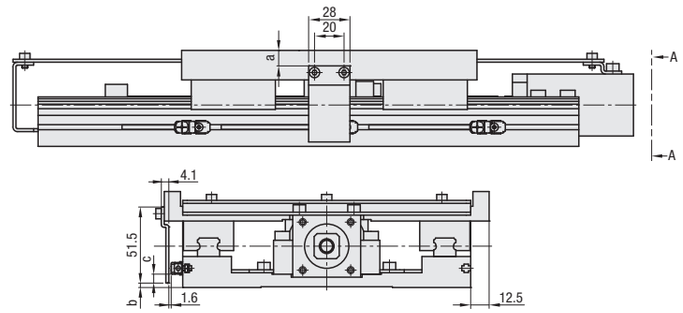
A−A矢視図

■標準仕様 フォトセンサ 寸法表

対象型式	Code	a	b	c
KUA/KUB/KUH/KUT 12□□/12□□S/12□□L(S)	C1 D1	0.5	40	4.5
KUA/KUB/KUH/KUT 15□□/15□□L	C2 D2	1.5	41	11.5
KUA/KUB 2005L/2020L KUH/KUT 2005L	C3 D3	1.5	45	11.5
KUA/KUB 2010L KUH/KUT 2010L/2020L	C4 D4	1.5	47	20.5

KUA/KUBシリーズ P.463参照
KUH/KUTシリーズ P.465参照

■一軸ユニット カバー仕様 近接センサ



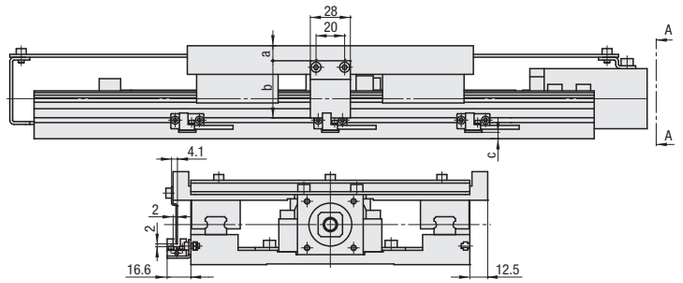
A−A矢視図

■カバー仕様 近接センサ 寸法表

対象型式	Code	a	b	c
KUAC/KUBC/KUHC/KUTC 12□□/12□□S/12□□L(S)	A2 B2	10.5	3	6.05
KUAC/KUBC/KUHC/KUTC 15□□/15□□L		12.5	10	6.05
KUAC/KUBC 2005L/2020L KUHC/KUTC 2005L		12.5	14	2.05
KUAC/KUBC 2010L KUHC/KUTC 2010L/2020L		12.5	25	0.05

KUAC/KUBCシリーズ P.469参照
KUHC/KUTCシリーズ P.471参照

■一軸ユニット カバー仕様 フォトセンサ



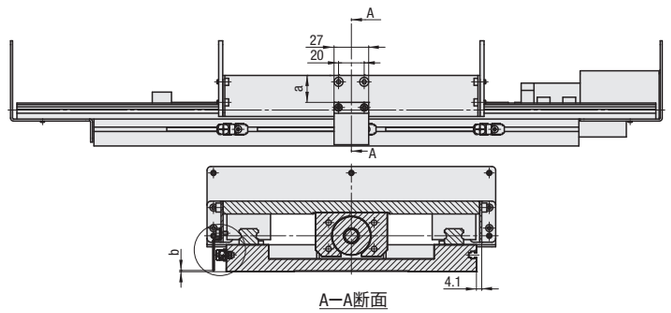
A−A矢視図

■カバー仕様 フォトセンサ 寸法表

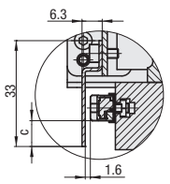
対象型式	Code	a	b	c
KUAC/KUBC/KUHC/KUTC 12□□/12□□S/12□□L(S)	C5 D5	10.5	40	4.5
KUAC/KUBC/KUHC/KUTC 15□□/15□□L		12.5	40	11.5
KUAC/KUBC 2005L/2020L KUHC/KUTC 2005L	C6 D6	12.5	44	11.5
KUAC/KUBC 2010L KUHC/KUTC 2010L/2020L	C7 D7	12.5	46	20.5

KUAC/KUBCシリーズ P.469参照
KUHC/KUTCシリーズ P.471参照

■一軸ユニット ジャバラ仕様 近接センサ



A−A断面

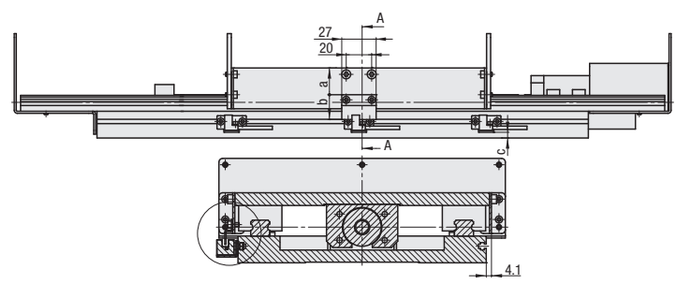


■ジャバラ仕様 近接センサ 寸法表

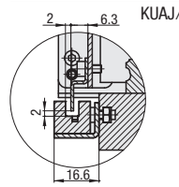
対象型式	Code	a	b	c
KUAJ/KUBJ 12□□/12□□L	A3 B3	21	1	8.05
KUAJ/KUBJ 15□□/15□□L		22	9	7.05
KUAJ/KUBJ 2005L/2020L		21	14	2.05
KUAJ/KUBJ 2010L		21	25	0.05

KUAJ/KUBJシリーズ P.467参照

■一軸ユニット ジャバラ仕様フォトセンサ



A−A断面



■ジャバラ仕様 フォトセンサ 寸法表

対象型式	Code	a	b	c
KUAJ/KUBJ 12□□/12□□L	C8 D8	21	19.5	4.5
KUAJ/KUBJ 15□□/15□□L	C9 D9	22	20.5	11.5
KUAJ/KUBJ 2005L/2020L	C10 D10	21	25.5	11.5
KUAJ/KUBJ 2010L	C11 D11	21	27.5	20.5

KUAJ/KUBJシリーズ P.467参照

エアモジュールユニット（縦型）

規格変更 紫文字表示

プライスダウン 最大15% ：値下げ価格

CADデータフォルダ名：06_Actuator

■基本設計不要のエアモジュールユニット。加圧・切断・押し当て作業など、縦使い専用。

RoHS

（シリンダ付 ベース付）

（シリンダ無 ベース無）

■ 仕様一覧

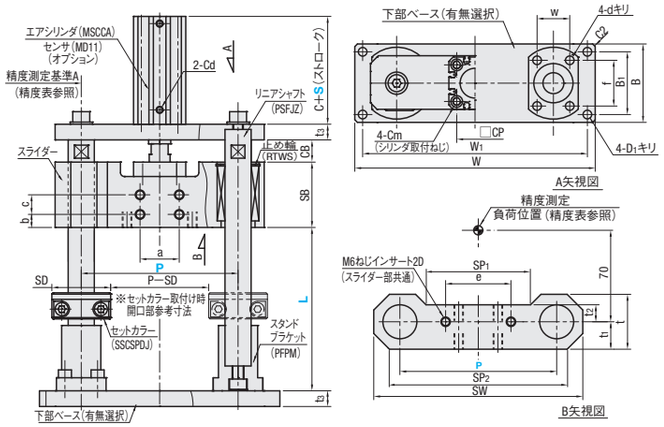
型式 Type	型式 No.	仕様 シリンダ	仕様 ベース
MAT25	NN（S）	N（無）	N（無）
MAT32	NB（S）	N（無）	B（有）
MAT40	CN（S）	C（有）	N（無）
MAT50	CB（S）	C（有）	B（有）
MAT63			

■ 構成部品

部品	ベース	スライダー	締結部品関係
M材質	A6063	A6063	SUS
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	―

1）シリンダ無を選択して他社製シリンダを取り付けも可能です。
2）適合シリンダ径は、φ25、φ32、φ40、φ50、φ63となります。
3）Sタイプは、MAT25のみとなります。（MAT25（S））
4）Sタイプの軸径はφ16となります。（下記使用部品表参照）

MAT25
MAT32
MAT40
MAT50
MAT63



■モジュール使用部品

型式 Type	型式 No.	使用部品名称 シリンダ	リニアシャフト	フローティングジョイント	リニアブッシュ	止め輪	セットカラー	スタンドブラケット
MAT25	NNS・NBS	―	PSFJZ16（軸径16）	FJUCS10	LMU16	RTWS28	SSCSPDJ16	PFPM16
	CNS・CBS	MSCCA25						
	NN・NB	―	PSFJZ20（軸径20）		LMU20	RTWS32	SSCSPDJ20	PFPM20
	CN・CB	MSCCA25						
MAT32	NN・NB	―	PSFJZ25（軸径25）	FJUCS14	LMU25	RTWS40	SSCSPDJ25	PFPM25
	CN・CB	MSCCA32						
MAT40	NN・NB	―						
	CN・CB	MSCCA40						
MAT50	NN・NB	―		FJUCS18				
	CN・CB	MSCCA50						
MAT63	NN・NB	―						
	CN・CB	MSCCA63						
カタログ掲載ページ		P.2-1371	P.115	P.2-1406	P.279	P.2-254	P.250	P.1826

上記使用部品の詳細は、各カタログ掲載ページでご確認ください。

型式 Type	型式 No.	選択 S	選択 P	選択 L（指定10mm単位）	CB	C	CP	Cm	Cd	SB	スライダー寸法	スタンド取付寸法 d	f	w	ベース寸法（有選択時）	t_3	D_1	SD
MAT25	NN（S）	30 50	120 150 200（S選択時120のみ）	120~300（S=30） 160~300（S=50）（MAT25(S)選択時 120~250（S=30） 160~250（S=50）	17	―	28	5	―	50		MAT25（S）選択時 5.5	32	20		12	6.6	40 S選択時 35
	NB（S）					―			―									
	CN（S）					32.5			M5									
	CB（S）																	
MAT32	NN		150 200		27	―	34	5	―	68		MAT25選択時 6.6	35	25			9	45
	NB					―			―									
	CN					33			Rc1/8									
	CB																	
MAT40	NN					―	40	6	―	68		9	45	35				
	NB					―			―									
	CN					39.5			Rc1/8									
	CB																	
MAT50	NN		200		32	―	50	8	―	72						15	11	
	NB					―			―									
	CN					40.5			Rc1/4									
	CB																	
MAT63	NN					―	60	10	―	72								
	NB					―			―									
	CN					46			Rc1/4									
	CB																	

P	SW	SP_1	SP_2	t	t_1	t_2	a	b	c	e
120	160	70	130	46	25	12	40	15	―	60
150	200	100	170	52	27	15	60	10	20	80
200	256	140	226	60	32	17	80	10	20	100

P	W	B	W_1	B_1
120	184	60	172	50
150	240	75	220	60
200	288	75	270	60

Order 注文例

型式 ― S ― P ― L
MAT25NN ― 30 ― 120 ― 180

Delivery 出荷日 8 日目発送

Alteration 追加工

型式 ― S ― P ― L ― （NSC・AS）
MAT25NN ― 30 ― 120 ― 180 ― NSC

Alteration	Code	Spec.	¥/1Code
セットカラー無し	NSC	セットカラーを除外します。	MAT25（S） −1,000 MAT25 −1,300 MAT32, 40, 50, 63 −1,400
オートスイッチ付	AS	オートスイッチを付属します 型式MD11L3 2個 シリンダ付のみ適用	+4,100

Price 価格

型式 Type	No.	¥基準単価 1~4台 シリンダストロークS=30 L=120~200 スライダーピッチP 120	150	200	L=210~250 120	150	200	L=260~300 150	200	シリンダストロークS=50 L=160~200 120	150	200	L=210~250 120	150	200	L=260~300 150	200
MAT25	NNS	29,800	―	―	30,600	―	―	―	―	29,800	―	―	30,600	―	―	―	―
	NBS	33,500	―	―	34,200	―	―	―	―	33,500	―	―	34,200	―	―	―	―
	CNS	35,400	―	―	36,100	―	―	―	―	36,200	―	―	36,900	―	―	―	―
	CBS	39,000	―	―	39,800	―	―	―	―	39,900	―	―	40,600	―	―	―	―
	NN	30,800	32,800	37,100	31,600	33,600	38,000	33,600	38,000	30,800	32,800	37,100	31,600	33,600	38,000	33,600	38,000
	NB	34,400	37,000	41,800	35,300	37,800	42,700	37,800	42,700	34,400	37,000	41,800	35,300	37,800	42,700	37,800	42,700
	CN	36,300	38,300	42,700	37,200	39,200	43,500	39,200	43,500	37,100	39,100	43,500	38,000	40,000	44,400	40,000	44,400
	CB	40,000	42,500	47,400	40,800	43,400	48,200	43,400	48,200	40,800	43,300	48,200	41,600	44,200	49,100	44,200	49,100
MAT32	NN	―	38,300	43,200	―	39,500	44,400	39,500	44,400	―	38,300	43,200	―	39,500	44,400	39,500	44,400
	NB	―	43,100	48,500	―	44,300	49,800	44,300	49,800	―	43,100	48,500	―	44,300	49,800	44,300	49,800
	CN	―	45,700	50,600	―	46,900	51,900	46,900	51,900	―	46,600	51,500	―	47,800	52,800	47,800	52,800
	CB	―	50,500	56,000	―	51,800	57,200	51,800	57,200	―	51,400	56,900	―	52,700	58,100	52,700	58,100
MAT40	NN	―	38,700	43,400	―	39,900	44,600	39,900	44,600	―	38,700	43,400	―	39,900	44,600	39,900	44,600
	NB	―	43,500	48,700	―	44,700	49,900	44,700	49,900	―	43,500	48,700	―	44,700	49,900	44,700	49,900
	CN	―	47,500	52,200	―	48,700	53,400	48,700	53,400	―	48,300	53,000	―	49,500	54,200	49,500	54,200
	CB	―	52,300	57,500	―	53,500	58,700	53,500	58,700	―	52,300	58,300	―	54,300	59,600	54,300	59,600
MAT50	NN	―	―	47,500	―	―	48,700	―	48,700	―	―	47,500	―	―	48,700	―	48,700
	NB	―	―	52,700	―	―	54,000	―	54,000	―	―	52,700	―	―	54,000	―	54,000
	CN	―	―	57,400	―	―	58,600	―	58,600	―	―	58,400	―	―	59,600	―	59,600
	CB	―	―	62,600	―	―	63,800	―	63,800	―	―	63,700	―	―	64,900	―	64,900
MAT63	NN	―	―	47,700	―	―	49,000	―	49,000	―	―	47,700	―	―	49,000	―	49,000
	NB	―	―	52,900	―	―	54,200	―	54,200	―	―	52,900	―	―	54,200	―	54,200
	CN	―	―	59,800	―	―	61,000	―	61,000	―	―	61,200	―	―	62,500	―	62,500
	CB	―	―	65,000	―	―	66,300	―	66,300	―	―	66,500	―	―	67,700	―	67,700

■質量

表示数量超えは納期のお見積り

型式 Type	No.	質量（kg） シリンダストロークS=30 L=120~200 P スライダーピッチ 120	150	200	L=210~250 120	150	200	L=260~300 150	200	シリンダストロークS=50 L=160~200 120	150	200	L=210~250 120	150	200	L=260~300 150	200
MAT25	NNS	2.2	―	―	2.3	―	―	―	―	2.2	―	―	2.3	―	―	―	―
	NBS	2.5	―	―	2.7	―	―	―	―	2.5	―	―	2.7	―	―	―	―
	CNS	2.5	―	―	2.6	―	―	―	―	2.6	―	―	2.7	―	―	―	―
	CBS	2.9	―	―	3.0	―	―	―	―	3.0	―	―	3.1	―	―	―	―
	NN	2.7	3.1	3.8	3.0	3.4	4.0	3.6	4.3	2.7	3.1	3.8	3.0	3.4	4.0	3.6	4.3
	NB	3.1	3.8	4.5	3.4	4.0	4.8	4.2	5.0	3.1	3.8	4.5	3.4	4.0	4.8	4.2	5.0
	CN	3.1	3.5	4.1	3.3	3.7	4.3	3.9	4.6	3.1	3.5	4.2	3.4	3.8	4.4	4.0	4.7
	CB	3.5	4.1	4.9	3.7	4.3	5.1	4.6	5.4	3.5	4.2	4.9	3.8	4.4	5.2	4.7	5.4
MAT32	NN	―	5.0	5.9	―	5.4	6.3	5.8	6.7	―	5.0	5.9	―	5.4	6.3	5.8	6.7
	NB	―	5.8	6.8	―	6.2	7.1	6.5	7.5	―	5.8	6.8	―	6.2	7.1	6.5	7.5
	CN	―	5.5	6.4	―	5.9	6.7	6.3	7.1	―	5.6	6.5	―	6.0	6.8	6.4	7.2
	CB	―	6.2	7.2	―	6.6	7.6	7.0	8.0	―	6.3	7.3	―	6.7	7.7	7.1	8.1
MAT40	NN	―	5.0	5.9	―	5.4	6.3	5.8	6.7	―	5.0	5.9	―	5.4	6.3	5.8	6.7
	NB	―	5.8	6.8	―	6.1	7.1	6.5	7.5	―	5.8	6.8	―	6.1	7.1	6.5	7.5
	CN	―	5.5	6.4	―	5.9	6.8	6.3	7.2	―	5.6	6.5	―	6.0	6.9	6.4	7.3
	CB	―	6.3	7.3	―	6.6	7.6	7.0	8.0	―	6.4	7.4	―	6.7	7.7	7.1	8.1
MAT50	NN	―	―	6.6	―	―	7.0	―	7.4	―	―	6.6	―	―	7.0	―	7.4
	NB	―	―	7.9	―	―	8.3	―	8.7	―	―	7.9	―	―	8.3	―	8.7
	CN	―	―	7.3	―	―	7.7	―	8.0	―	―	7.5	―	―	7.9	―	8.3
	CB	―	―	8.6	―	―	8.9	―	9.3	―	―	8.8	―	―	9.2	―	9.6
MAT63	NN	―	―	6.6	―	―	7.0	―	7.4	―	―	6.6	―	―	7.0	―	7.4
	NB	―	―	7.9	―	―	8.3	―	8.7	―	―	7.7	―	―	8.3	―	8.7
	CN	―	―	7.7	―	―	8.1	―	8.5	―	―	7.9	―	―	8.2	―	8.6
	CB	―	―	9.0	―	―	9.4	―	9.8	―	―	9.2	―	―	8.5	―	9.9

■速度・許容荷重・推力・許容モーメント

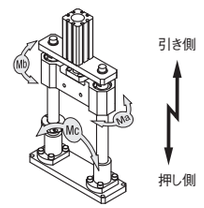
Type	P スライダーピッチ	スライダー質量（ジョイント含む）	最高速度（mm/s）	許容荷重（kN）	シリンダ推力参考値（kN） 0.4MPa時 引き側	0.4MPa時 押し側	0.5MPa時 引き側	0.5MPa時 押し側	0.6MPa時 引き側	0.6MPa時 押し側	0.7MPa時 引き側	0.7MPa時 押し側	静的許容モーメント（N・m） Ma	Mb	Mc
MAT25（S）	120	0.9	500	0.08	0.15	0.20	0.19	0.25	0.23	0.30	0.26	0.34	3.6	3.6	5.9
MAT25	120	0.9											4.8	4.8	6.9
	150	1.3											4.8	4.8	8.6
	200	1.8											4.8	4.8	11.4
MAT32	150	1.8		0.13	0.24	0.32	0.30	0.40	0.36	0.48	0.42	0.56	7.7	7.7	9.8
	200	2.6											7.7	7.7	13.1
MAT40	150	1.8		0.22	0.42	0.50	0.53	0.63	0.63	0.75	0.74	0.88	7.7	7.7	9.8
	200	2.6											7.7	7.7	13.1
MAT50	200	2.8		0.35	0.66	0.79	0.82	0.98	0.99	1.18	1.15	1.37	7.7	7.7	13.1
MAT63	200	2.8		0.59	1.12	1.25	1.40	1.56	1.68	1.87	1.96	2.18	7.7	7.7	13.1

■精度

型式 Type	基準軸に対する走り平行度（正立） 無負荷時 スライダーピッチ 120	150	200	負荷時（参考） スライダーピッチ 120	150	200
MAT25（S）	0.07	―	―	0.08	―	―
MAT25	0.07	0.07	0.07	0.10	0.10	0.10
MAT32	―	0.07	0.07	―	0.10	0.10
MAT40	―	0.07	0.07	―	0.10	0.10
MAT50	―	―	0.07	―	―	0.10
MAT63	―	―	0.07	―	―	0.10

※ 1）測定の基準はA軸とします
2）負荷をe面に取り付け、軸心から70mmの位置に3kgの質量をかけて実測
3）シリンダストロークの差による精度の違いはありません
4）走り平行度の数値は参考値です

■許容モーメント



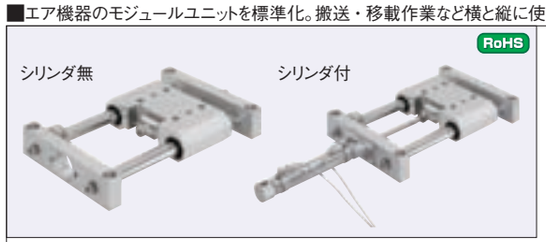
エアモジュールユニット（横型）

規格変更 紫文字表示

プライスダウン 最大13% :値下げ価格

CADデータフォルダ名：06_Actuator

■エア機器のモジュールユニットを標準化。搬送・移載作業など横と縦に使用可能。



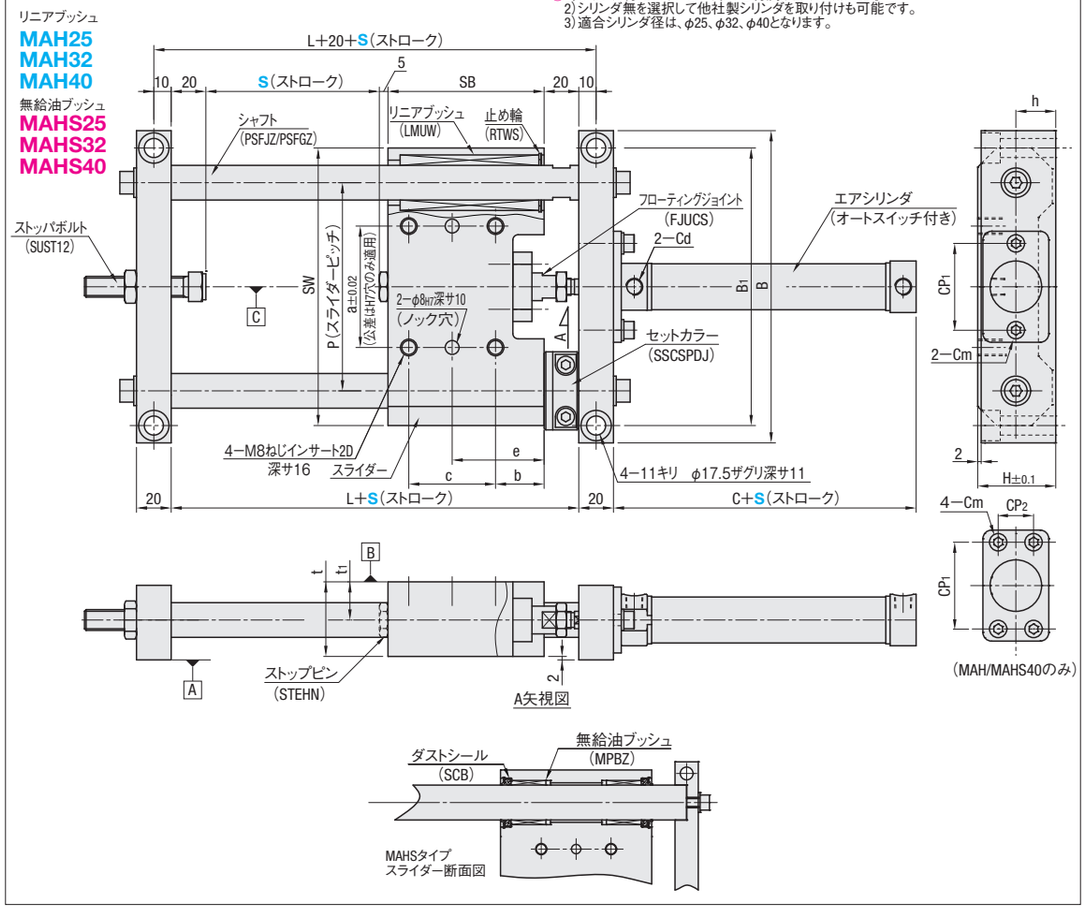
■ 仕様一覧

型式 Type	No.	仕様 シリンダ
MAH25 MAH32 MAH40	N	N(無)
	C	C(有)
MAHS25 MAHS32 MAHS40	N	N(無)
	C	C(有)

■ 構成部品

部品	ベース	スライダー	締結部品関係
M材質	A6063	A6063	SUS
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	―

1)シリンダ付にはオートスイッチは付属されておりません。
2)シリンダ無を選択して他社製シリンダを取り付けも可能です。
3)適合シリンダ径は、φ25、φ32、φ40となります。



■モジュール使用部品

型式 Type	No.	シリンダ	フローティングジョイント	シャフト	MAH25/32/40 リニアブッシュ	MAHS25/32/40 無給油ブッシュ	ストッパボルト	ストップピン	セットカラー
MAH25 MAHS25	N	―	FJUCS10	PSFJZ20	LMUW20	MPBZ20−30	SUST12−60	STEHN17	SSCSPDJ20
	C	φ25ペン型		PSFGZ20					
MAH32 MAHS32	N	―	FJUCS10	PSFJZ25	LMUW25	MPBZ25−30	SUST12−60	STEHN17	SSCSPDJ25
	C	φ32ペン型		PSFGZ25					
MAH40 MAHS40	N	―	FJUCS14	PSFJZ30	LMUW30	MPBZ30−30	SUST12−60	STEHN17	SSCSPDJ30
	C	φ40ペン型		PSFGZ30					
カタログ掲載ページ		オリジナル	P.2−1406	P.115	P.279	P.331	P.1427	P.1425	P.250

上記使用部品の詳細は、各カタログ掲載ページでご確認ください。

型式 Type	No.	選択 S(ストローク)	P (スライダーピッチ)	H	L	B	B1	C	Cd	CP1	CP2	Cm	h	SW	SB	t	t1	スライダー取付用穴位置 a	b	c	e
MAH25 MAHS25	N	100 150 200 250 300 350 400 選択サイズは価格表参照	120	48	135	180	160	―	―	60	―	6	23	160	90	46	25	70	28	50	53
	C							66	Rc1/8												
MAH32 MAHS32	N		150	54	165	220	200	―	―	60	―		27	200	120	52	27	90	30	60	60
	C							68	Rc1/8												
MAH40 MAHS40	N		200	62	175	270	250	―	―	66	36		30	256	130	60	32	120	35	60	65
	C							93	Rc1/4												

Order 注文例

型式	―	S
MAH25N	―	250
MAHS40C	―	300

Delivery 出荷日 8 日目発送

Alteration 追加工

型式	―	S	― (NSC・CSA・AS)
MAH25N	―	200	― NSC

Alterations	Code	Spec.	¥/1Code		
セットカラー無し	NSC	セットカラーを除外します。	MAH MAHS	25	−1,300
				32	−1,400
				40	−1,400
ストッパー変更	CSA	ストッパボルトからショックアブソーバに変更します。	+6,000		
オートスイッチ付	AS	オートスイッチを付属します 型式MSRCS 2個 シリンダ付のみ適用	+3,500		

Price 価格

■MAH(リニアブッシュタイプ)

型式 Type	No.	¥基準単価1〜4台 ストローク 100	150	200	250	300	350	400
MAH25	N	41,700	42,500	42,800	44,000	44,700	―	―
	C	51,100	52,100	52,400	53,500	54,600	―	―
MAH32	N	―	52,900	52,900	53,900	54,000	54,900	―
	C	―	62,400	62,800	64,200	64,600	66,100	―
MAH40	N	―	―	69,300	70,400	70,500	71,200	71,500
	C	―	―	80,000	81,500	82,100	83,600	84,200

表示数量超えは納期のお見積り

■MAHS(無給油ブッシュタイプ)

型式 Type	No.	¥基準単価1〜4台 ストローク 100	150	200	250	300	350	400
MAHS25	N	43,200	43,300	43,600	45,100	45,000	―	―
	C	49,400	49,700	50,000	51,400	51,700	―	―
MAHS32	N	―	52,700	52,700	54,100	54,200	54,200	―
	C	―	59,000	59,400	61,200	61,600	62,200	―
MAHS40	N	―	―	67,900	69,400	69,500	69,100	69,400
	C	―	―	75,400	77,300	77,900	78,300	78,900

表示数量超えは納期のお見積り

■ショックアブソーバ仕様(追加工でストッパボルトから変更)

オリフィス方式	ねじ径	ストローク mm	最大吸収エネルギー J(kgf・m)	毎分最大吸収エネルギー J/min (kgf・m/min)	最大等価質量 kg	衝突速度範囲 m/s	最大抗力値 N(kgf)	最大使用サイクル min^{-1}	使用温度範囲 ℃	ピストンロッド復帰力 N (kgf)
単孔式	M20×1.5	16	29.4 (3.0)	343 (35)	300	0.3〜1	3528 (360)	60	−5〜70	18.1(1.84)以下

■ 質量

外形寸法については CAD データでご確認ください。

型式 Type	No.	質量(kg) ストローク100	ストローク150	ストローク200	ストローク250	ストローク300	ストローク350	ストローク400
MAH25 MAHS25	N	3.7(3.7)	4.0(4.0)	4.2(4.2)	4.5(4.5)	4.7(4.7)	―	―
	C	4.2(4.2)	4.5(4.5)	4.8(4.8)	5.1(5.1)	5.4(5.4)	―	―
MAH32 MAHS32	N	―	6.9(6.9)	7.2(7.3)	7.6(7.7)	8.0(8.1)	8.4(8.5)	―
	C	―	7.5(7.6)	8.0(8.0)	8.4(8.5)	8.9(9.0)	9.4(9.4)	―
MAH40 MAHS40	N	―	―	10.7(10.9)	11.2(11.5)	11.8(12.0)	12.3(12.6)	12.9(13.1)
	C	―	―	11.8(12.1)	12.5(12.8)	13.2(13.4)	13.8(14.1)	14.5(14.7)

■ 速度・許容荷重・許容モーメント・推力・走り平行度

MAHSの質量は( )になります。

Type	スライダーピッチ間隔 P	最高速度 (mm/s)	許容荷重 (kN)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc	シリンダ推力参考値(kN) 0.4MPa時 引き側	押し側	0.5MPa時 引き側	押し側	0.6MPa時 引き側	押し側	0.7MPa時 引き側	押し側	A面に対するB面の走り平行度	C面に対するノック穴の走り平行度
MAH25	120	500	0.51	11.2	11.2	16.8	0.17	0.20	0.21	0.25	0.25	0.30	0.29	0.34	0.07	0.07
MAH32	150	500	0.57	18.1	18.1	24.2	0.28	0.32	0.35	0.40	0.42	0.48	0.48	0.56	0.07	0.07
MAH40	200	500	0.91	34.5	34.5	56.1	0.44	0.50	0.55	0.63	0.66	0.75	0.77	0.88	0.07	0.07

■ 速度・許容荷重・許容モーメント・推力・走り平行度

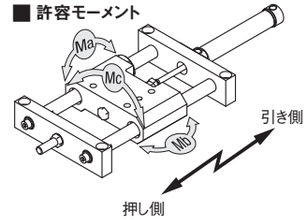
Type	スライダーピッチ間隔 P	最高速度 (mm/s)	許容荷重 (kN)	静的許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc	シリンダ推力参考値(kN) 0.4MPa時 引き側	押し側	0.5MPa時 引き側	押し側	0.6MPa時 引き側	押し側	0.7MPa時 引き側	押し側	A面に対するB面の走り平行度	C面に対するノック穴の走り平行度
MAHS25	120	500	7.7	150	150	188	0.17	0.20	0.21	0.25	0.25	0.30	0.29	0.34	0.15	0.15
MAHS32	150	500	9.7	333	333	294	0.28	0.32	0.35	0.40	0.42	0.48	0.48	0.56	0.15	0.15
MAHS40	200	500	11.6	526	526	470	0.44	0.50	0.55	0.63	0.66	0.75	0.77	0.88	0.15	0.15

※1)許容荷重は、水平に使用した時の値です。垂直の場合は、この数値に0.6を乗じた値を目安としてください。
2)走り平行度の数値は参考値です。

■ 荷重搭載時の参考たわみ量

Type	ストロークにおけるたわみ量0.1mmとなる荷重 (N) ストローク 100	150	200	250	300	350	400
MAH25・MAHS25	1941	1074	661	435	302	―	―
MAH32・MAHS32	―	1941	1248	849	603	444	―
MAH40・MAHS40	―	―	2386	1639	1174	869	662

■ 許容モーメント

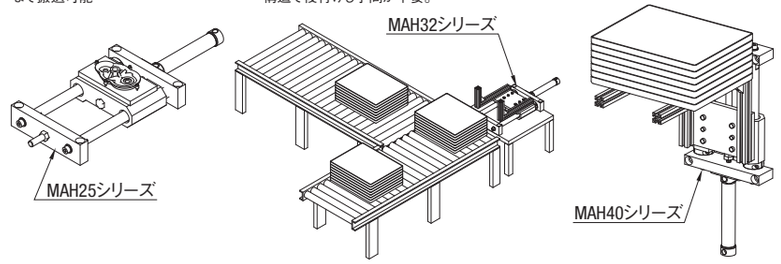


Example 使用例

■ワークの搬送
・小型軽量部品から大型重量部品まで搬送可能

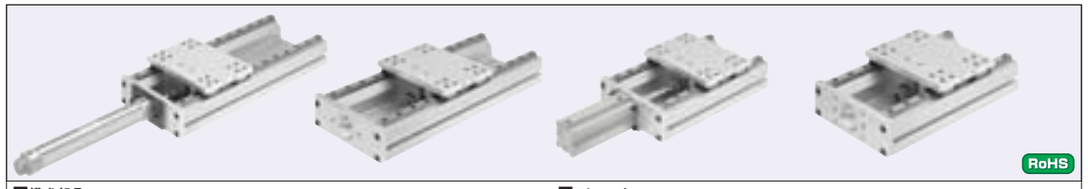
■パレットの搬送
・エア機器の特長でもある「簡単・便利」な構造で後付けも手間が不要。

■リターンコンベアのリフト部
・側面取付けでリフト工程に使用。



新商品 エアモジュールユニット（スライドガイド）

CADデータフォルダ名：06_Actuator



■構成部品

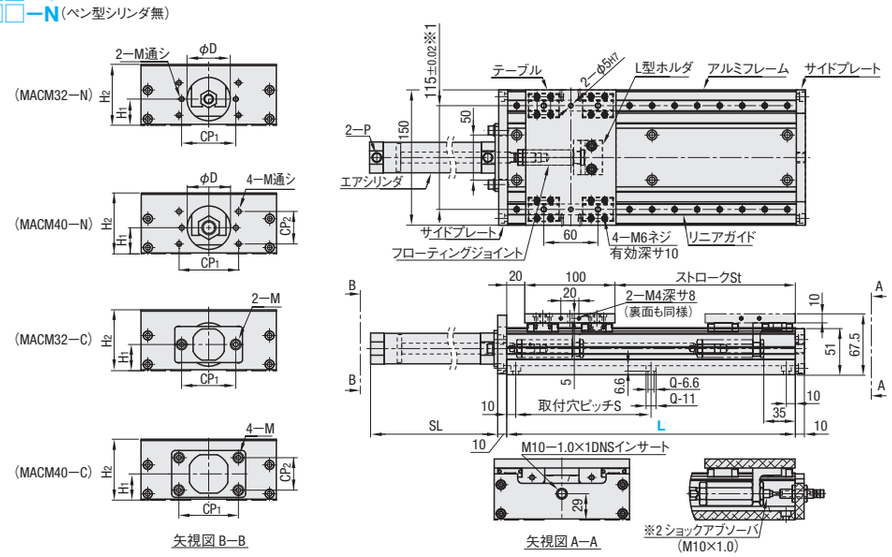
部品	フレーム	テーブル	フローティングジョイント	L型ホルダ	サイドプレート
M材質	A6063S−T5	A6063	S45C	SS400	A6063
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	タフトライド	タフトライド	白アルマイト

シリンダ無の場合でも、フローティング,ジョイント,L型ホルダを付属します。

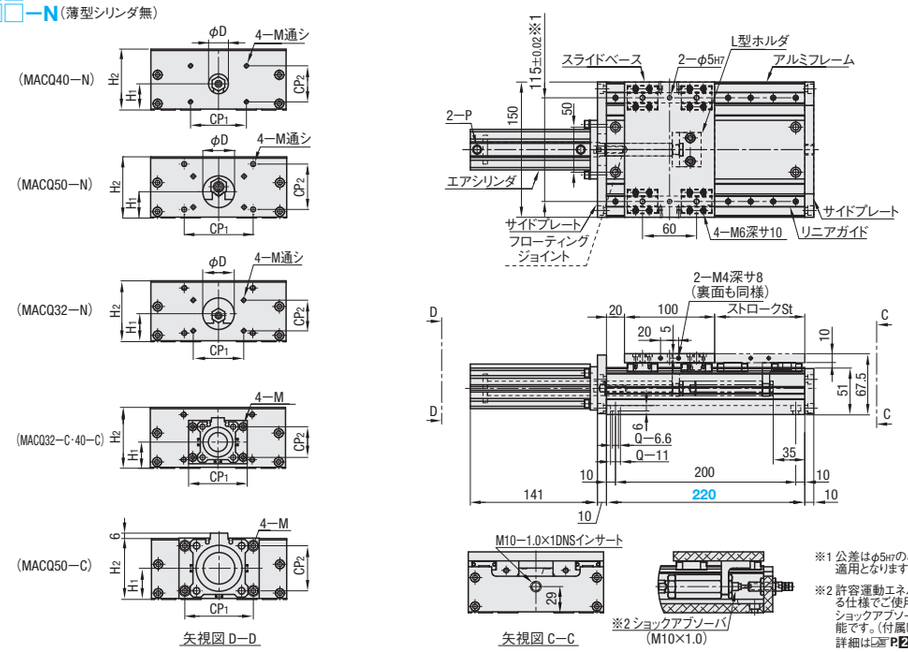
■ストローク

型式 Type	ストロークSt(mm) L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
MACM(ペン型)	100	200	250	300	350
MACQ(薄型)	100	—	—	—	—

MACM□□−C(ペン型シリンダ有)
MACM□□−N(ペン型シリンダ無)



MACQ□□−C(薄型シリンダ有)
MACQ□□−N(薄型シリンダ無)



※1 公差はφ5H7のみ適用となります。
※2 許容運動エネルギーを超える仕様でご使用になる場合、ショックアブソーバが取付可能です。(付属していません)
詳細は☞P.2-344

型式 Type	シリンダボア径	シリンダ有・無	選択 フレーム長さL	リニアガイド 型式	エアシリンダ P	CP1	CP2	M	D	SL	H1	H2
MACM(ペン型)	32	C	220	SE2B13	Rc1/8	60	—	M6	—		29	66
		N	320		—				48			
	40	C	370		Rc1/4	66	36	M6	—			
		N	420		—				48			
			470									
MACQ(薄型)	32	C	220		Rc1/8	56	34	M5	—			
		N			—				35			
	40	C			Rc1/8	62	40	M5	—			
		N			—				22			
	50	C			Rc1/4	76	50	M6	—		34.5	
		N			—				35			

Type	ボア径	L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
MACM(ペン型)	32	168	268	318	368	418
	40	193	293	343	393	443
MACQ(薄型)	32	141	—	—	—	—
	40	147.5	—	—	—	—
	50	149.5	—	—	—	—

リニアガイド詳細は☞P.513　薄型エアシリンダ詳細は☞P.2-1369　ペン型エアシリンダ詳細は☞P.2-1393

型式 Type	シリンダボア径	フレーム取付穴 S・Q(穴数)
MACM(ペン型)	32	L / S / Q: 220 / 200 / 4; 320 / 150 / 6; 370 / 175 / 6; 420 / 200 / 6; 470 / 150 / 8
	40	
MACQ(薄型)	32	L / S / Q: 220 / 200 / 4
	40	
	50	

Order 注文例

型式	−	シリンダ有無	−	L
MACM32	−	C	−	220

Delivery 出荷日　8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積もりをさせて頂きます。

Price 価格

型式 Type	シリンダボア径	シリンダ有無	¥基準単価 1〜2台 L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
MACM(ペン型)	32	C	42,500	47,300	51,600	53,500	56,700
		N	36,000	39,400	41,900	44,500	47,100
	40	C	43,200	47,700	50,800	53,800	57,000
		N	35,200	38,500	41,000	43,500	46,000
MACQ(薄型)	32	C	46,200	—	—	—	—
		N	35,900	—	—	—	—
	40	C	47,300	—	—	—	—
		N	35,800	—	—	—	—
	50	C	49,100	—	—	—	—
		N	36,000	—	—	—	—

表示数量超えは納期のお見積り

■質量

型式 Type	シリンダボア径	シリンダ有・無	質量(kg) L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
MACM(ペン型)	32	C	3.6	4.7	5.1	5.6	6.1
		N	3.1	4.0	4.4	4.8	5.2
	40	C	4.1	4.2	5.6	6.1	6.7
		N	3.2	4.0	4.4	4.8	5.3
MACQ(薄型)	32	C	3.8	—	—	—	—
		N	3.1	—	—	—	—
	40	C	4.1	—	—	—	—
		N	3.2	—	—	—	—
	50	C	4.6	—	—	—	—
		N	3.2	—	—	—	—

■速度・許容荷重・推力・許容モーメント

型式 Type	シリンダボア径	使用ピストン速度(mm/s)	許容運動エネルギー(J)	許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc	シリンダ推力参考値(kN) 0.4MPa時 引き側	0.4MPa時 押し側	0.5MPa時 引き側	0.5MPa時 押し側	0.6MPa時 引き側	0.6MPa時 押し側	0.7MPa時 引き側	0.7MPa時 押し側
MACM(ペン型)	32	50〜500	0.65	16.1	8.8	9.5	0.28	0.32	0.34	0.42	0.41	0.48	0.48	0.56
	40		1.20				0.44	0.50	0.55	0.63	0.66	0.75	0.77	0.88
MACQ(薄型)	32		0.29				0.24	0.32	0.30	0.40	0.36	0.48	0.42	0.56
	40		0.52				0.42	0.50	0.52	0.62	0.63	0.75	0.73	0.88
	50		0.91				0.66	0.78	0.82	0.98	0.99	1.17	1.15	1.37

■精度

Type	平行度(mm)	ストローク許容差(mm)
MACM(ペン型)	0.15	−0.4〜+1.9
MACQ(薄型)		−0.4〜+1.4

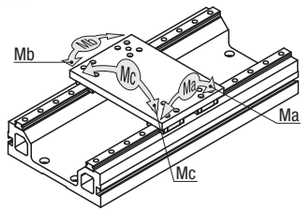
運動エネルギー計算式：$E=\frac{1}{2}(m+1)\times V^2$

m：可搬質量(kg)
V：速度(m/sec)

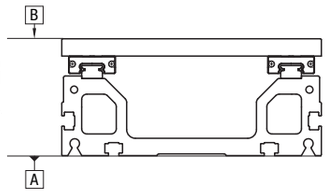
(注1)1 kgは、テーブル・ジョイントの質量になります。
許容エネルギー以下の値でご使用ください。

＊平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。(下図参照)

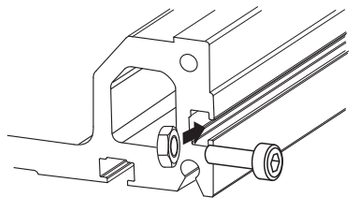
■モーメント図



■平行度図



Example 使用例



■フレーム溝利用
側面と底面にM6ナット用溝があります。

6 単軸ロボットアクチュエータ

規格追加
赤文字表示

MANUALLY OPERATED LINEAR MOTION UNITS -STANDARD, HIGH LOAD TYPE-

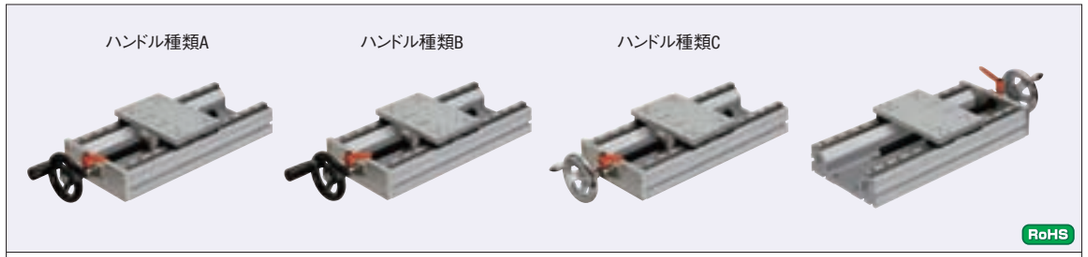
手動ユニット

ースタンダード・高荷重タイプー

納期短縮

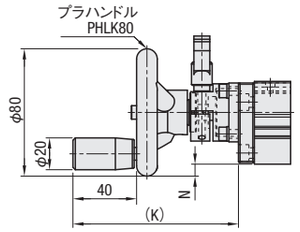
CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：手動による簡易位置決めに最適なユニットです。高荷重タイプはスタンダードタイプに比べ約3倍の許容荷重があります。

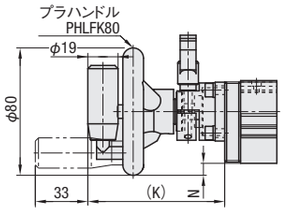


KUE(スタンダード)　**KUEH**(高荷重)

ハンドル種類A



ハンドル種類B　折りたたみタイプ



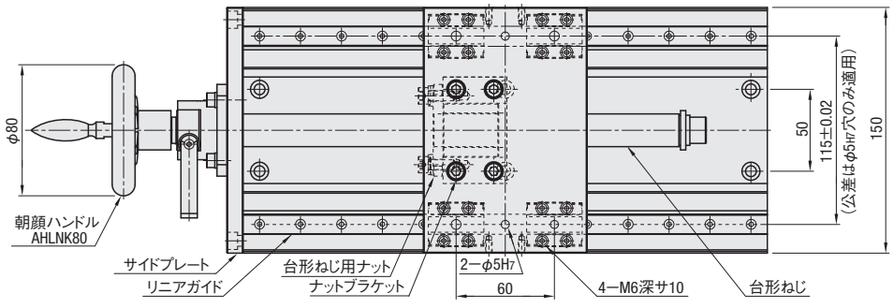
■構成部品

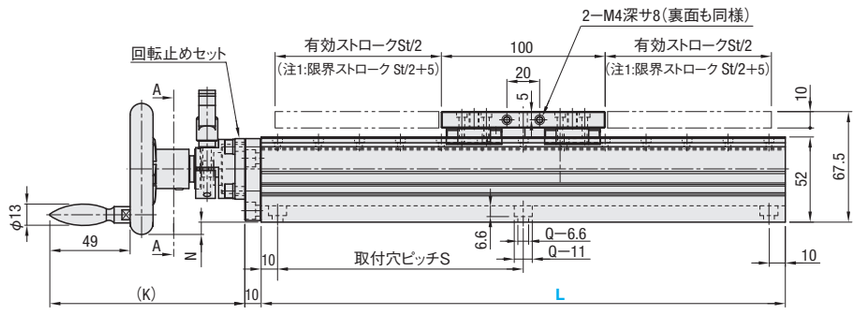
部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート
M材質	A6063S−T5	A6063	S45C	黄銅	A5052	A6063
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	四三酸化鉄皮膜	ー	白アルマイト	白アルマイト

■ストローク

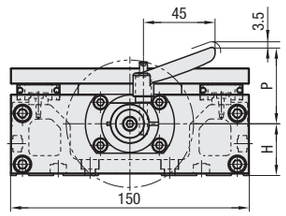
Type	有効ストロークSt(mm)				
	L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUE KUEH	103	203	253	303	353

ハンドル種類C

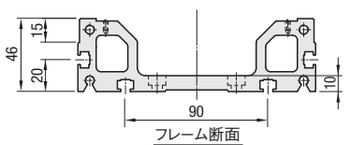




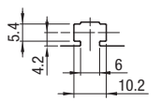
注1)限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。



A−A矢視図



フレーム断面



ナット用溝拡大図

ナットはM6用をご使用ください。

型式 Type	No.	ハンドル種類	選択 フレーム長さ L	台形ねじ Type	ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	回転止めセット Type	リニアガイド 型式	(K) ハンドル種類 A	B	C	N	H	P
KUE(スタンダード)	14	A プラハンドル PHLK B プラハンドル PHLFK 折りたたみタイプ C 朝顔ハンドル AHLNK	220 320 370 420 470	MTSBRA	14	3	MTRFR(黄銅タイプ)	MTQDM	SE2B13	100	82	115	5.5	34.5	43
	20			MTSBRC	20	4				103	85	118	7.5	32.5	45.5
KUEH(高荷重)	20							ー(オリジナル)		106	88	121	7.5	32.5	48

ハンドル詳細は P.2-1014・1017　台形ねじ・ナット詳細は P.711・712・718　回転止めセット詳細は P.729　リニアガイド詳細は P.513

型式 Type	No.	フレーム取付穴 S・Q(穴数) L	S	Q(穴数)
KUE KUEH	14	220	200	4
		320	150	6
	20	370	175	6
		420	200	6
		470	150	8

Order 注文例

型式	ー	ハンドル種類	ー	L
KUE14	ー	A	ー	320

Delivery 出荷日

●スタンダードタイプ(KUE)　5 日目発送

●高荷重タイプ(KUEH)　8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1〜2台 L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUE	14	A	46,800	48,200	50,600	53,800	56,300
		B	47,300	48,600	51,100	54,200	56,800
		C	48,200	49,500	52,000	55,100	57,700
	20	A	55,500	56,900	59,500	62,300	64,900
		B	56,000	57,300	59,900	62,800	65,400
		C	56,900	58,200	60,800	63,700	66,300
KUEH	20	A	56,700	58,100	60,700	63,500	66,100
		B	57,200	58,500	61,100	64,000	66,600
		C	58,100	59,400	62,000	64,900	67,500

表示数量超えは納期のお見積り

■質量

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量(kg) L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUE	14	A	3.4	4.4	4.9	5.4	5.9
		B	3.1	4.1	4.6	5.1	5.6
		C	3.1	4.1	4.6	5.1	5.6
	20	A	4	5	5.5	6	6.5
		B	3.7	4.7	5.2	5.7	6.2
		C	3.7	4.7	5.2	5.7	6.2
KUEH	20	A	4	5	5.5	6	6.5
		B	3.7	4.7	5.2	5.7	6.2
		C	3.7	4.7	5.2	5.7	6.2

■許容荷重・許容モーメント

型式 Type	No.	許容荷重(N) 水平	垂直	許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
KUE	14	245	49	7	7	13
	20	490	98	14	14	27
KUEH	20	1470	294	43	43	81

■ 必要トルク・必要回転力

型式 Type	No.	必要トルク(N・m) 水平	垂直	必要回転力(N) 水平	垂直
KUE	14	0.039	0.199	1.503	7.637
	20	0.059	0.414	2.261	15.915
KUEH	20	0.074	1.38	2.841	53.09

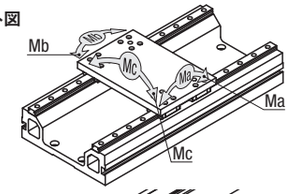
＊許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
＊回転力とは、ハンドルを回転させる力です。(右図参照)
＊垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

■精度

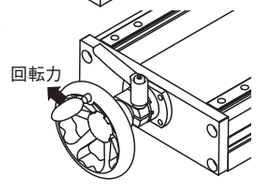
Type	平行度(mm)	バックラッシ(mm)
KUE KUEH	0.15	0.3

＊平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。(右図参照)
＊バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

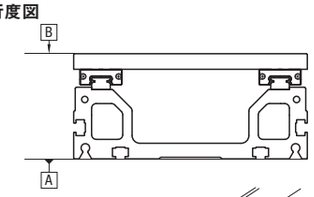
■モーメント図



■回転力図

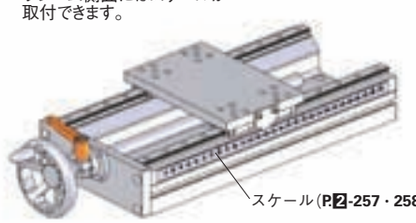


■平行度図



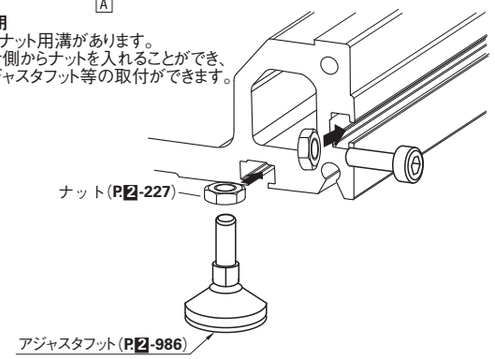
Example 使用例

■水平
フレーム側面にはスケールが取付できます。



＊使用例はKUE14ーCー320です。

■フレーム溝利用
側面と底面にM6ナット用溝があります。
ハンドル側と反対側からナットを入れることができ、ボルト固定やアジャスタフット等の取付ができます。



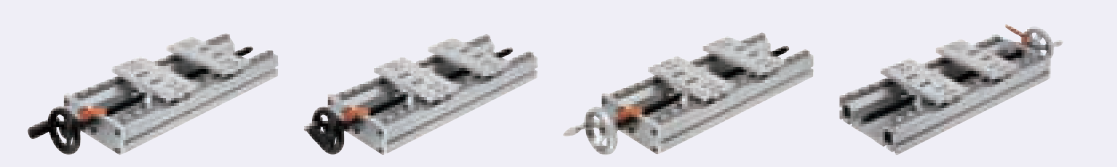
手動ユニット 左右開き

納期短縮　プライスダウン 20%　□:値下げ価格

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：手動による簡易位置決めに最適なユニットで、左右のテーブルが同時に動きます。

ハンドル種類A　ハンドル種類B　ハンドル種類 C

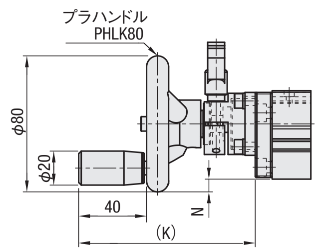


左右のテーブルは、同時に動きます。

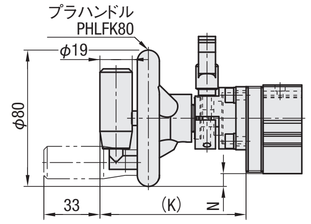
RoHS

KUED

ハンドル種類A



ハンドル種類B　折りたたみタイプ



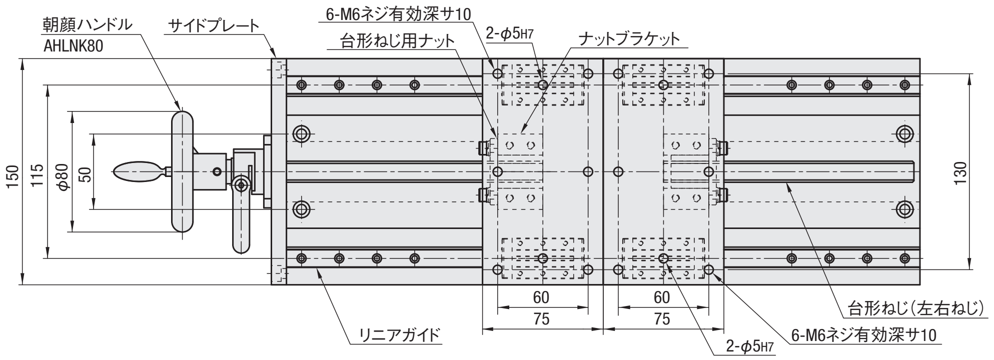
■構成部品

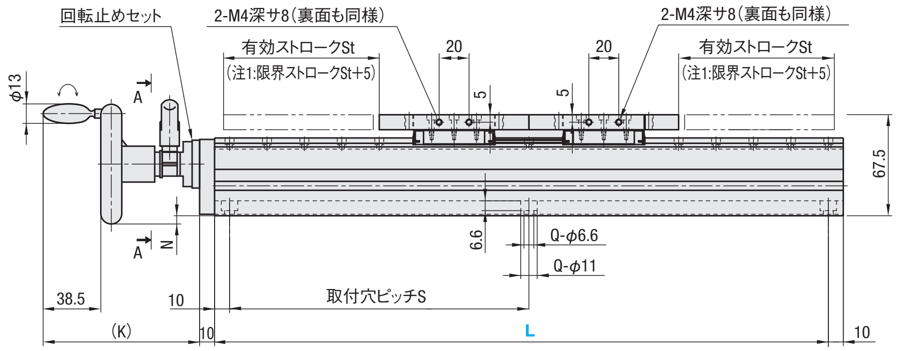
部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート
M 材質	A6063S−T5	A6063	S45C	黄銅	A5052	A6063
S 表面処理	白アルマイト	白アルマイト	—	—	白アルマイト	白アルマイト

■ストローク

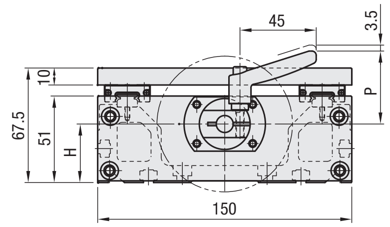
Type	有効ストロークSt (mm)			
	L=320	L=370	L=420	L=470
KUED	65	90	115	145

ハンドル種類C

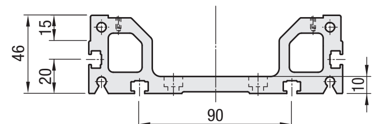




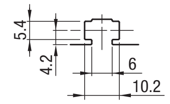
注1)限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。



A−A矢視図



フレーム断面



ナット用溝拡大図

ナットはM6用をご使用ください。

型式 Type	No.	ハンドル種類	選択 フレーム長さL	台形ねじ Type	ねじ径	リード	回転止めセット Type	リニアガイド 型式	K	N	H	P
KUED	14	A プラハンドル PHLK B プラハンドル PHLFK 折りたたみタイプ C 朝顔ハンドル AHLNK	320 370 420 470	MTSBWA	14	3	MTQDM	SE2B13	(see K table)	5.5	34.5	43
	20			MTSBWCA	20	4				7.5	32.5	45.5

K

No.	ハンドル種類 A	B	C
14	100	82	115
20	103	85	118

ハンドル詳細はP.2-1014・1017　台形ねじ・ナット、リニアガイド詳細はP.711・712・718・513　回転止めセットはP.729

型式 Type	No.	フレーム取付穴		
		L	S	Q(穴数)
KUED	14 / 20	320	150	6
		370	175	6
		420	200	6
		470	150	8

Order 注文例

型式	−	ハンドル種類	−	L
KUED14	−	A	−	320

Delivery 出荷日　5 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1〜2台 L=320	L=370	L=420	L=470
KUED	14	A	64,800	65,800	66,800	67,900
		B	65,000	66,000	67,100	68,100
		C	65,300	66,400	67,400	68,400
	20	A	76,100	77,200	78,200	79,200
		B	76,400	77,400	78,400	79,500
		C	76,600	77,600	78,700	79,700

表示数量超えは納期のお見積り

■質量

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量(kg) L=320	L=370	L=420	L=470
KUED	14	A	4.9	5.4	5.9	6.4
		B	4.6	5.1	5.6	6.1
		C	4.6	5.1	5.6	6.1
	20	A	5.5	6	6.5	7
		B	5.2	5.7	6.2	6.7
		C	5.2	5.7	6.2	6.7

■許容荷重・許容モーメント

型式 Type	No.	許容荷重(N) 水平	垂直	許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
KUED	14	122.5	24.5	0.5	0.5	6
	20	245	49	1	1	13

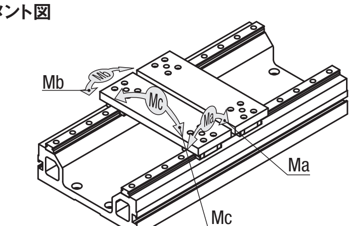
＊許容荷重、許容モーメントは、テーブル1個当りの数値です。

■必要トルク・必要回転力

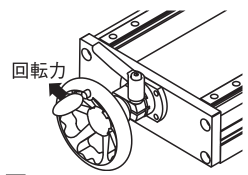
型式 Type	No.	必要トルク(N・m) 水平	垂直	必要回転力(N) 水平	垂直
KUED	14	0.039	0.223	1.503	8.586
	20	0.059	0.433	2.261	17.022

＊テーブル2個に許容荷重をのせた時の必要なトルク・回転力です。
＊回転力とは、ハンドルを回転させる力です。(右図参照)
＊垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

■モーメント図



■回転力図

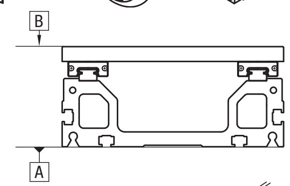


■精度

Type	平行度 (mm)	バックラッシ (mm)
KUED	0.15	0.3

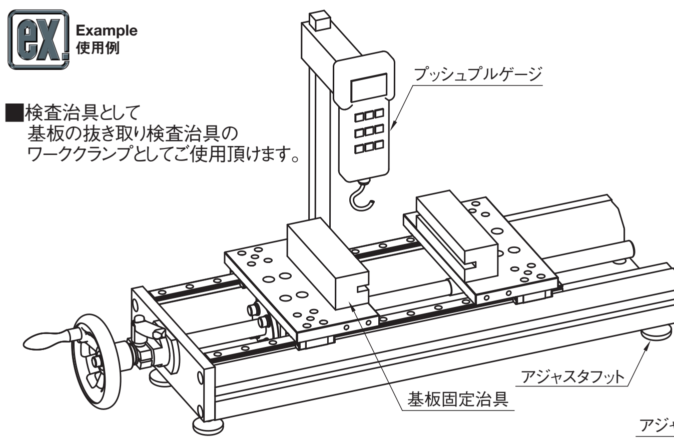
＊平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。(右図参照)
＊バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

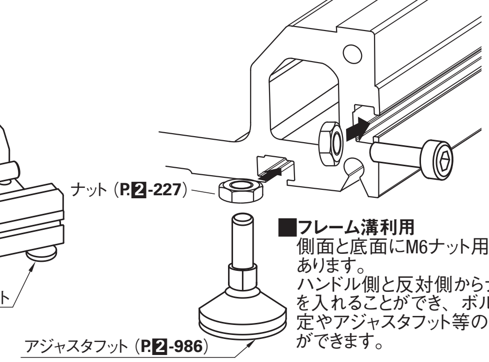
■平行度図



Example 使用例

■検査治具として
基板の抜き取り検査治具の
ワーククランプとしてご使用頂けます。





■フレーム溝利用
側面と底面にM6ナット用溝があります。
ハンドル側と反対側からナットを入れることができ、ボルト固定やアジャスタフット等の取付ができます。

6 単軸ロボット アクチュエータ

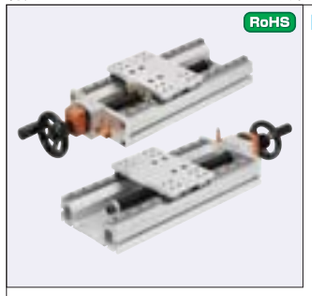
MANUALLY OPERATED LINEAR MOTION UNITS -WITH POSITION INDICATOR-

手動ユニット

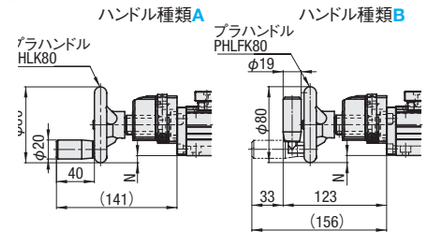
ーポジション・インジケーター付ー

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：ポジション・インジケーターにより、位置調整が容易に可能です。



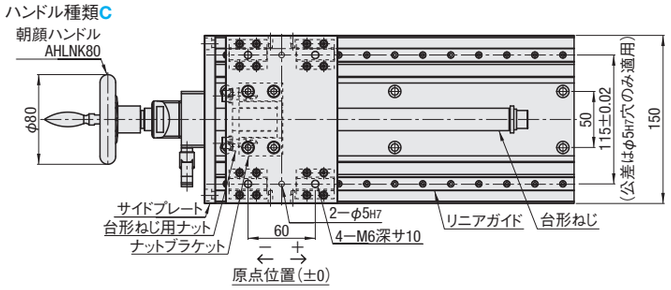
KUDP

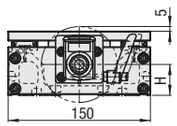


■構成部品

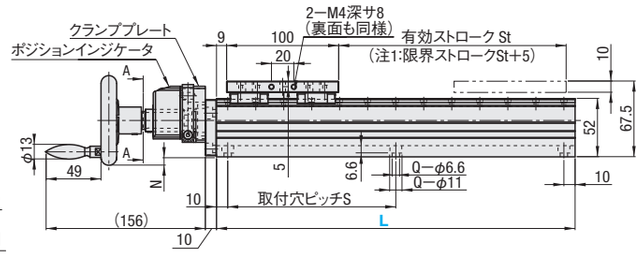
部品	フレーム	テーブル	台形ねじ
M材質	A6063S−T5	A6063	S45C
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	四三酸化鉄皮膜

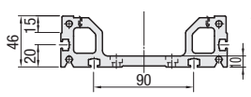
部品	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート
M材質	黄銅	A5052	A6063
S表面処理	ー	白アルマイト	白アルマイト



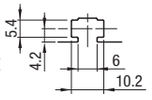


A−A矢視図





フレーム断面



ナット用溝拡大図

ナットはM6用をご使用ください。

注1）限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。

型式 Type	No.	ハンドル種類	選択 フレーム長さ L	台形ねじ Type	ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	リニアガイド 型式	ポジション・インジケーター 型式	N	H	フレーム取付穴 S・Q(穴数)
KUDP	20	A プラハンドル PHLK B プラハンドル PHLFK 折りたたみタイプ C 朝顔ハンドル AHLNK	220 320 370 420 470	MTSBRC	20	4	MTRFR	SE2B13	DPNL4	7.5	32.5	L S Q(穴数) 220 200 4 320 150 6 370 175 6 420 200 6 470 150 8

Order 注文例　型式 − ハンドル種類 − L　KUDP20 − A − 320

Delivery 出荷日　8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1〜2台 L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUDP	20	A	58,000	61,400	64,200	66,800	69,400
		B	58,500	61,900	64,800	67,300	69,900
		C	59,700	63,100	65,900	68,500	71,100

表示数量超えは納期のお見積り

■質量

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量(kg) L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUDP	20	A	4.3	5.3	5.8	6.3	6.8
		B	4.0	5.0	5.5	6.0	6.5
		C	4.0	5.0	5.5	6.0	6.5

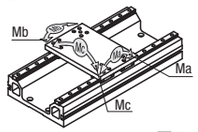
■有効ストローク

Type	有効ストロークSt(mm) L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUDP	103	203	253	303	353

■許容荷重・許容モーメント

型式 Type	No.	許容荷重(N) 水平	垂直	許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
KUDP	20	490	98	14	14	27

■モーメント図



■精度

Type	平行度(mm)	バックラッシ(mm)
KUDP	0.15	0.3

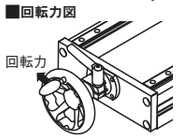
＊平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。（下図参照）
＊バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

■必要トルク・必要回転力

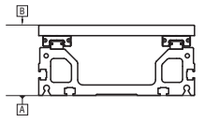
型式 Type	No.	必要トルク(N・m) 水平	垂直	必要回転力(N) 水平	垂直
KUDP	20	0.059	0.414	2.261	15.915

＊許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
＊回転力とは、ハンドルを回転させる力です。
＊垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

■回転力図



■平行度図



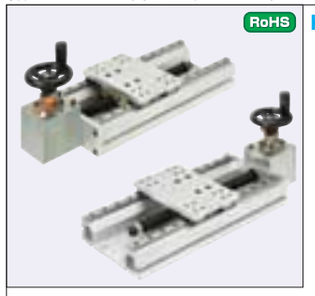
MANUALLY OPERATED LINEAR MOTION UNITS -HANDLE POSITION SELECTABLE TYPE-

手動ユニット

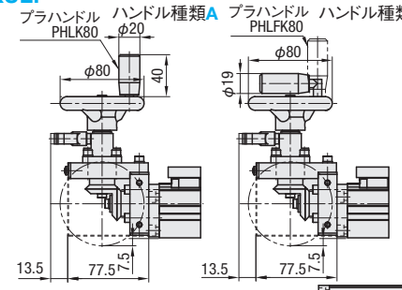
ーハンドル方向指定タイプー

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：ハンドルの向きを選択できます。スペースで制約を受ける場合などに最適です。



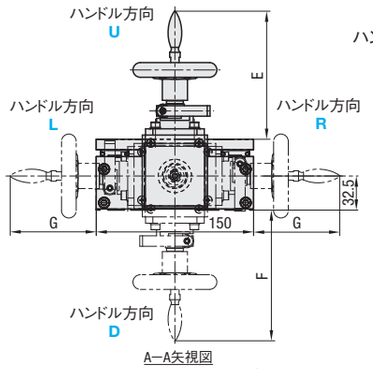
KUEF



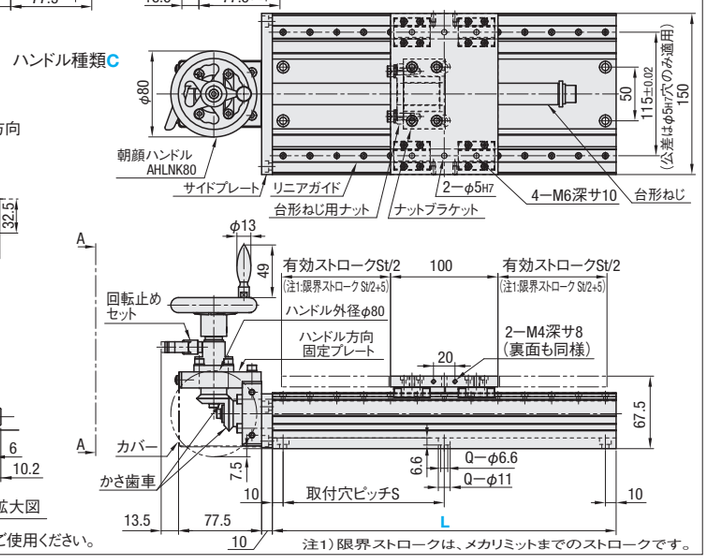
■構成部品

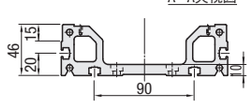
部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	台形ねじ用ナット
M材質	A6063S−T5	A6063	S45C	黄銅
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	四三酸化鉄皮膜	ー

部品	ナットブラケット	サイドプレート	かさ歯車	カバー
M材質	A5052	A6063	S45C	SUS304HL
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	ー	ー

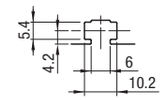


A−A矢視図





フレーム断面



ナット用溝拡大図

ナットはM6用をご使用ください。

注1）限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。

型式 Type	No.	ハンドル種類	ハンドル方向指定	選択 フレーム長さ L	台形ねじ Type	ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	リニアガイド 型式	E ハンドル種類 A	B	C	F ハンドル種類 A	B	C	G ハンドル種類 A	B	C	フレーム取付穴 S・Q(穴数)
KUEF	20	A プラハンドル PHLK B プラハンドル PHLFK 折りたたみタイプ C 朝顔ハンドル AHLNK	U D L R	220 320 370 420 470	MTSBRB	20	4	MTRFR	SE2B13	107	122	122	109.5	124.5	124.5	67	82	82	L S Q(穴数) 220 200 4 320 150 6 370 175 6 420 200 6 470 150 8

Order 注文例　型式 − ハンドル種類 − ハンドル方向 − L　KUEF20 − A − L − 320

Delivery 出荷日　8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1〜2台 L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUEF	20	A	65,400	68,800	71,400	74,200	76,800
		B	65,900	69,300	71,900	74,700	77,300
		C	67,100	70,500	73,100	75,900	78,500

表示数量超えは納期のお見積

■質量

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量(kg) L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUEF	20	A	5.5	6.5	7.0	7.5	8.0
		B	5.2	6.2	6.7	7.2	7.7
		C	5.2	6.2	6.7	7.2	7.7

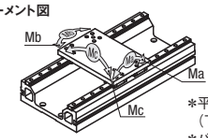
■有効ストローク

Type	有効ストロークSt(mm) L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUEF	103	203	253	303	353

■許容荷重・許容モーメント

型式 Type	No.	許容荷重(N) 水平	垂直	許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
KUEF	20	490	98	14	14	27

■モーメント図



■精度

Type	平行度(mm)	バックラッシ(mm)
KUEF	0.15	0.5

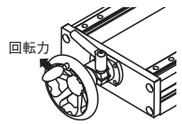
＊平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。（下図参照）
＊バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

■必要トルク・必要回転力

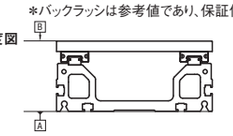
型式 Type	No.	必要トルク(N・m) 水平	垂直	必要回転力(N) 水平	垂直
KUEF	20	0.059	0.414	2.261	15.915

＊許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
＊回転力とは、ハンドルを回転させる力です。
＊垂直時の数値は、テーブルを上方向に上げる場合です。

■回転力図



■平行度図



新商品

MANUALLY OPERATED LINEAR MOTION UNITS -ELEVATING TYPE-

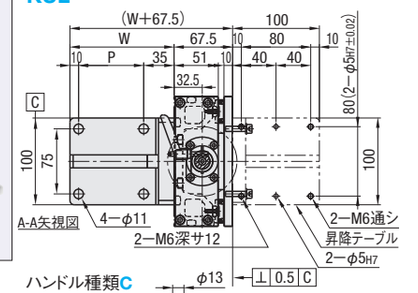
手動ユニット

ー昇降タイプー

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：昇降移動に適したユニットです。上下方向の簡易位置決めが可能です。

KUL

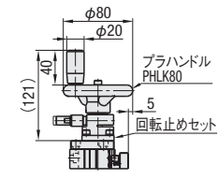


■構成部品

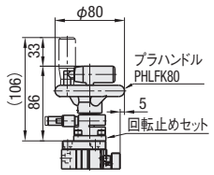
部品	フレーム	テーブル	昇降テーブル	イケール
M材質	A6063S−T5	A6063	AC7A	AC7A
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト

部品	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート
M材質	S45C	黄銅	A5052	A6063
S表面処理	四三酸化鉄皮膜	ー	白アルマイト	白アルマイト

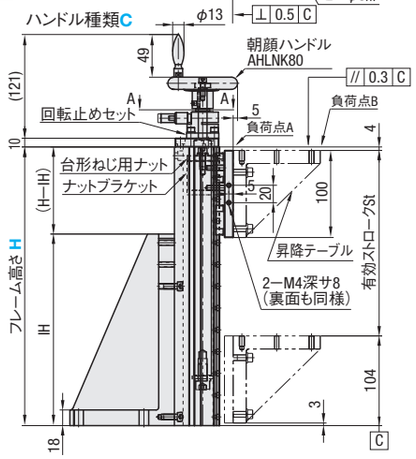
ハンドル種類A

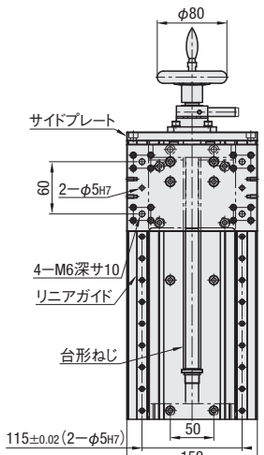


ハンドル種類B



ハンドル種類C





型式 Type	No.	ハンドル種類	昇降テーブル選択	選択 フレーム高さH	台形ねじ Type	ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	回転止めセット Type	リニアガイド 型式	W	P	IH
KUL	20	A プラハンドル PHLK B プラハンドル PHLFK 折りたたみタイプ C 朝顔ハンドル AHLNK	(有) 指定無 (無) N	220 320 370 420 470	MTSBRC	20	4	MTRFR	MTQDM	SE2B13	H W 220 120 320 370 420 150 470	H P 220 320 75 370 420 105 470	H IH 220 320 220 370 420 350 470

Order 注文例

型式	ハンドル種類	昇降テーブル	H	
KUL20	A		320	(昇降テーブル有)
KUL20	A	N	320	(昇降テーブル無)

Delivery 出荷日 8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1〜2台 テーブル無(N)の場合、下記価格−3,000円となります。 H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KUL	20	A	67,300	70,700	73,300	79,200	81,800
		B	67,800	71,200	73,800	79,700	82,300
		C	69,000	72,400	74,900	80,900	83,500

表示数量超えは納期のお見積り

■質量

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量(kg) H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KUL	20	A	6.6	7.6	8.1	9.8	10.3
		B	6.3	7.3	7.8	9.5	10.0
		C	6.3	7.3	7.8	9.5	10.0

■有効ストローク

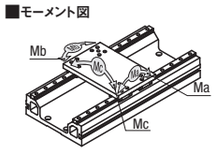
Type	有効ストロークSt(mm) H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KUL	112	212	262	312	362

■許容荷重・許容モーメント

型式 Type	No.	許容荷重(N) A点負荷時	B点負荷時	許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
KUL	20	294	270	43	43	81

*昇降テーブル無の場合の許容荷重・許容モーメントになります。
*許容荷重とは、負荷点A・Bに負荷をかけた際の許容荷重となります。(参考値)

■モーメント図



■精度

Type	平行度(mm)	バックラッシ(mm)
KUL	0.15	0.3

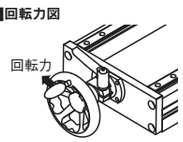
*平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。(下図参照)
*バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

■必要トルク・必要回転力

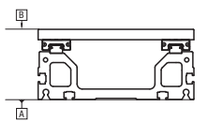
型式 Type	No.	必要トルク(N・m)	必要回転力(N)
KUL	20	1.46	56.142

*許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
*回転力とは、ハンドルを回転させる力です。

■回転力図



■平行度図



新商品

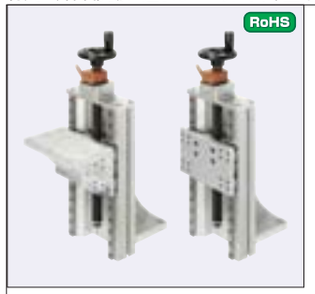
MANUALLY OPERATED LINEAR MOTION UNITS -ELEVATING TYPE, WITH POSITION INDICATOR-

手動ユニット

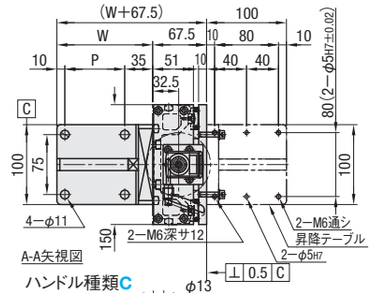
ー昇降タイプ　ポジション・インジケーター付ー

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：昇降移動に適したユニットです。上下方向の簡易位置決めが可能です。



KULDP

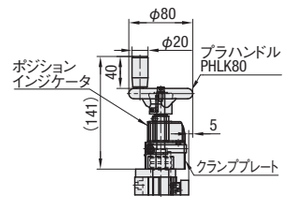


■構成部品

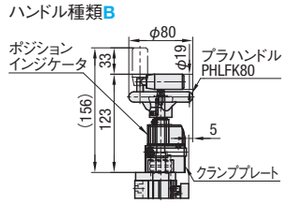
部品	フレーム	テーブル	昇降テーブル	イケール
M材質	A6063S−T5	A6063	AC7A	AC7A
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト

部品	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート
M材質	S45C	黄銅	A5052	A6063
S表面処理	四三酸化鉄皮膜	ー	白アルマイト	白アルマイト

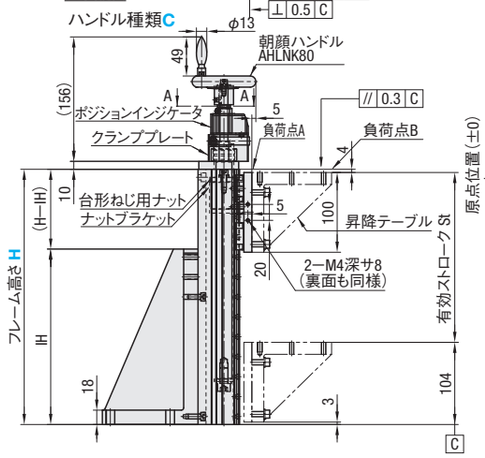
ハンドル種類A

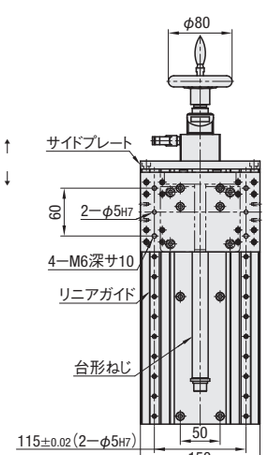


ハンドル種類B



ハンドル種類C





型式 Type	No.	ハンドル種類	昇降テーブル選択	選択 フレーム高さH	台形ねじ Type	ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	回転止めセット Type	リニアガイド 型式	ポジション・インジケーター 型式	W	P	IH
KULDP	20	A プラハンドル PHLK B プラハンドル PHLFK 折りたたみタイプ C 朝顔ハンドル AHLNK	(有) 指定無 (無) N	220 320 370 420 470	MTSBRC	20	4	MTRFR	MTQDM	SE2B13	DPNL4	H W 220 120 320 370 420 150 470	H P 220 320 75 370 420 105 470	H IH 220 320 220 370 420 350 470

Order 注文例

型式	ハンドル種類	昇降テーブル	H	
KULDP20	A		320	(昇降テーブル有)
KULDP20	A	N	320	(昇降テーブル無)

Delivery 出荷日 8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1〜2台 テーブル無(N)の場合、下記価格−3,000円となります。 H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KULDP	20	A	73,700	77,100	79,900	85,600	88,200
		B	74,200	77,600	80,500	86,100	88,700
		C	75,400	78,800	81,600	87,300	89,900

表示数量超えは納期のお見積り

■質量

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量(kg) H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KULDP	20	A	7.2	8.2	8.7	10.6	11.2
		B	6.9	7.9	8.4	10.3	10.9
		C	6.9	7.9	8.4	10.3	10.9

■有効ストローク

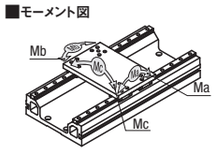
Type	有効ストロークSt(mm) H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KULDP	112	212	262	312	362

■許容荷重・許容モーメント

型式 Type	No.	許容荷重(N) A点負荷時	B点負荷時	許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
KULDP	20	294	270	43	43	81

*昇降テーブル無の場合の許容荷重・許容モーメントになります。
*許容荷重とは、負荷点A・Bに負荷をかけた際の許容荷重となります。(参考値)

■モーメント図



■精度

Type	平行度(mm)	バックラッシ(mm)
KULDP	0.15	0.3

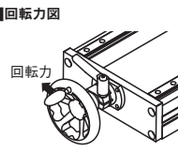
*平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。(下図参照)
*バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

■必要トルク・必要回転力

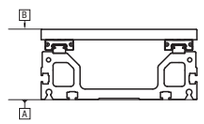
型式 Type	No.	必要トルク(N・m)	必要回転力(N)
KULDP	20	1.46	56.142

*許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
*回転力とは、ハンドルを回転させる力です。

■回転力図



■平行度図



MANUALLY OPERATED LINEAR MOTION UNITS -HANDLE POSITION SELECTABLE, ELEVATING TYPE-

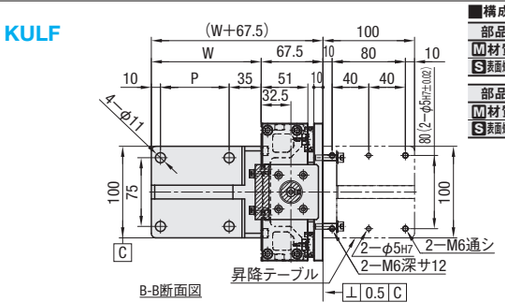
手動ユニット

ー昇降タイプ　ハンドル方向指定ー

CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：昇降移動に適したユニットです。上下方向の簡易位置決めが可能です。

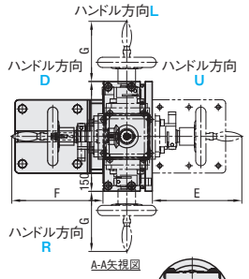
KULF



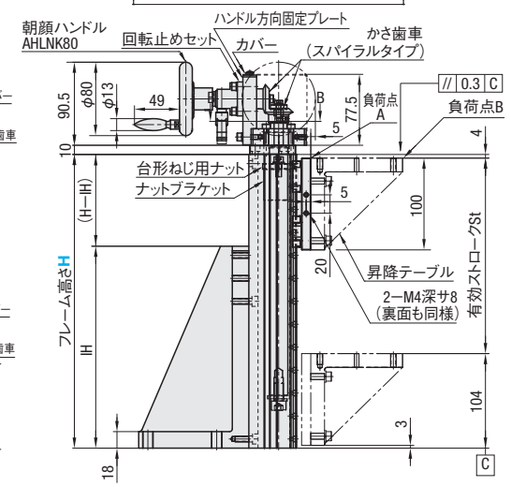
■構成部品

部品	フレーム	テーブル	昇降テーブル	イケール	台形ねじ
M材質	A6063S−T5	A6063	AC7A	AC7A	S45C
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	白アルマイト	三価クロメート

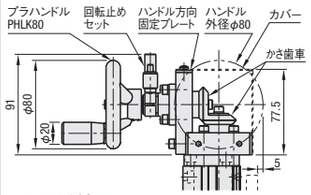
部品	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート	かさ歯車	カバー
M材質	黄銅	A5052	A6063	S45C	SUS304HL
S表面処理	—	白アルマイト	白アルマイト	—	—



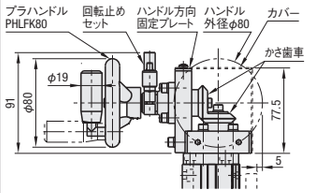
ハンドル種類C



ハンドル種類A



ハンドル種類B



型式 Type	No.	ハンドル種類	ハンドル方向指定	昇降テーブル選択	選択 フレーム高さH	台形ねじ Type	ねじ径	リード	台形ねじ用ナット Type	リニアガイド 型式	E ハンドル種類 A	B	C	F ハンドル種類 A	B	C	G ハンドル種類 A	B	C	W H	W	P H	P	IH H	IH
KULF	20	A プラハンドル PHLK B プラハンドル PHLFK 折りたたみタイプ C 朝顔ハンドル AHLNK	U D L R	(有) 指定無 (無) N	220 320 370 420 470	MTSBRB	20	4	MTRFR	SE2B13	107	122	122	109.5	124.5	124.5	67	82	82	220 320 370 420 470	120 150	220 320 370 420 470	75 105	220 320 370 420 470	220 350

Order 注文例

型式		ハンドル種類		ハンドル方向		昇降テーブル		L	
KULF20	—	A	—	L			—	320	(昇降テーブル有)
KULF20	—	A	—	U	—	N	—	320	(昇降テーブル無)

Delivery 出荷日　8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式 Type	No.	ハンドル種類	¥基準単価 1〜2台 テーブル無し(N)の場合、下記価格−3,000円となります。 H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KULF	20	A	81,100	84,500	87,100	93,000	95,600
		B	81,600	85,100	87,600	93,500	96,100
		C	82,800	86,200	88,800	94,700	97,300

■質量

型式 Type	No.	ハンドル種類	質量(kg) H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KULF	20	A	8.4	9.4	9.9	11.8	12.3
		B	8.1	9.1	9.6	11.5	12.0
		C	8.1	9.1	9.6	11.5	12.0

■有効ストローク

表示数量超えは納期のお見積り

Type	有効ストロークSt(mm) H=220	H=320	H=370	H=420	H=470
KULF	112	212	262	312	362

■許容荷重・許容モーメント

型式 Type	No.	許容荷重(N) A点負荷時	B点負荷時	許容モーメント(N・m) Ma	Mb	Mc
KULF	20	98	98	14	14	27

*昇降テーブル無しの場合の許容荷重・許容モーメントになります。
*許容荷重とは、負荷点A・Bに負荷をかけた際の許容荷重となります。(参考値)

■精度

Type	平行度(mm)	バックラッシ(mm)
KULF	0.15	0.5

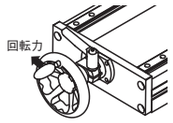
*平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。(下図参照)
*バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

■必要トルク・必要回転力

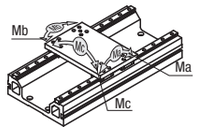
型式 Type	No.	必要トルク(N・m) 垂直	必要回転力(N) 垂直
KULF	20	1.46	56.142

*許容荷重時に必要なトルク・回転力です。
*回転力とは、ハンドルを回転させる力です。

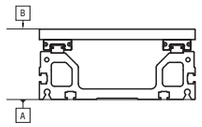
■回転力図



■モーメント図



■平行度図



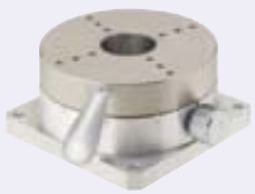
MANUALLY OPERATED LINEAR MOTION UNITS -REVOLVING TABLE TYPE-

手動ユニット

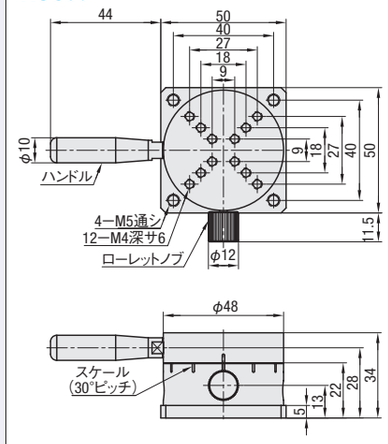
ー回転テーブルー

CADデータフォルダ名：06_Actuator

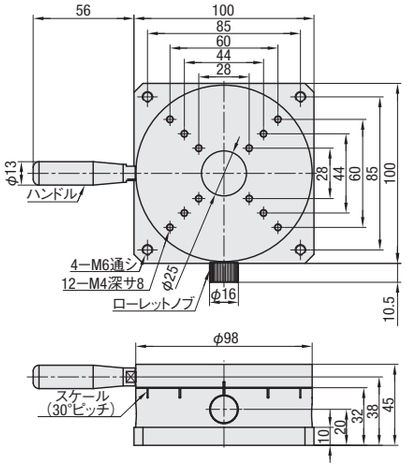
特長：簡易位置決めに最適なユニットです。プランジャ内蔵により30°の割出しが可能です。



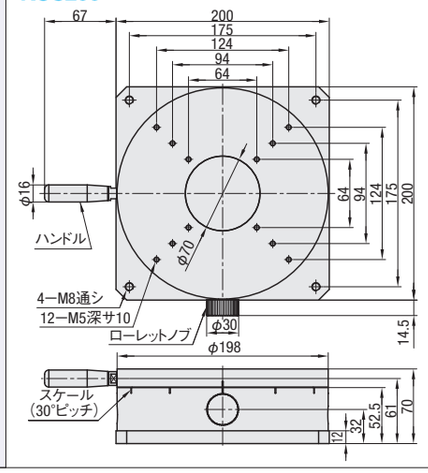
KUS50



KUS100



KUS200



M材　質　S45C
S表面処理　無電解ニッケルメッキ
ハンドル　：GRMSN(P.2-1010)
ローレットノブ　：NOBA(P.2-1020)

型式 Type	No.	ステージ面(mm)	割出し数	割出し角度	耐荷重 N{kgf}	割出し可能荷重(参考値) N{kgf}	移動精度 偏心量(mm)	平行度(mm)	面振れ(mm)	自重(kg)	¥基準単価 1〜2台
KUS	50	φ48	12	30°±1°	980{100}	98{10}	0.1	0.2	0.1	0.34	17,900
	100	φ98			1470{150}	196{20}				1.64	24,800
	200	φ198			1960{200}	392{40}				8.70	43,900

割出し可能荷重を超えてもご使用いただけますが、プランジャによる割出しができなくなります。

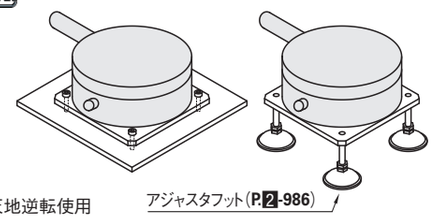
Order 注文例

型式
KUS100

Delivery 出荷日　8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Example 使用例



アジャスタフット(P.2-986)

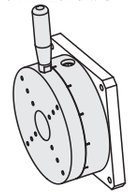
■回転テーブルの取付姿勢について

右図のような取付には注意が必要です。

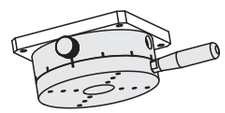
No.	天地逆転使用	側面垂直使用
50	○	○
100	△	○
200	△	△

○：荷重やモーメントに制限はありますが、使用は可能
△：使い方により性能が著しく損なわれる可能性あり
荷重によっては落下の可能性がありますので、十分ご注意ください。

・側面垂直使用



・天地逆転使用



6 単軸ロボット アクチュエータ

ミスミ FAメカ2010　WEBなら素早く部品検索!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

電動ユニット

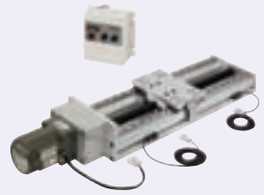
納期短縮

プライスダウン 16%
:値下げ価格

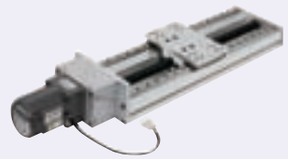
CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：制御設定が一切不要な、ワンタッチ電動操作による簡易位置決めユニットです。

制御BOX付 センサ右取付
モータ取付位置上



制御BOX無 センサ無
モータ取付位置上



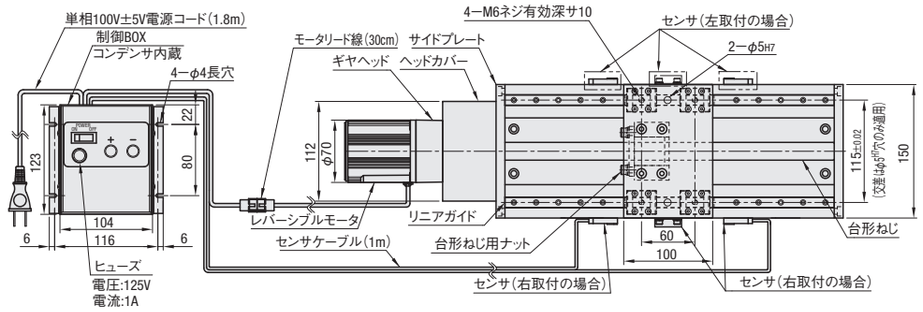
CE対応ではありません。

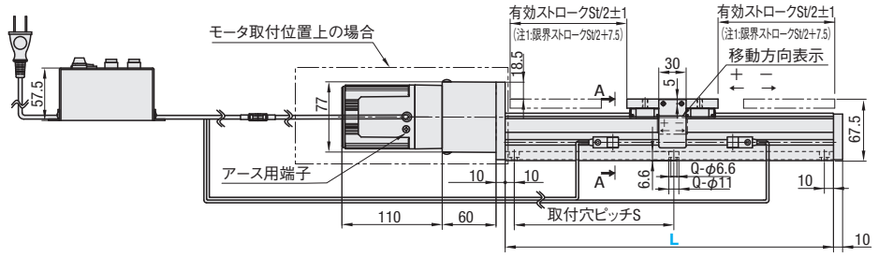
RoHS

■構成部品

部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート	ヘッドカバー	制御BOX
M材質	A6063S−T5	A6063	S45C	黄銅	A5052	A6063	SUS304	SPC
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	四三酸化鉄皮膜	−	白アルマイト	白アルマイト	−	焼付塗装（クリーム色）

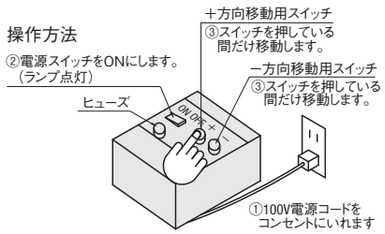
KUG（制御BOX付）



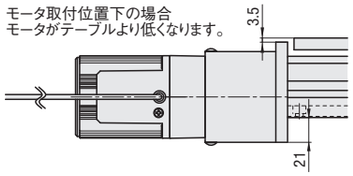


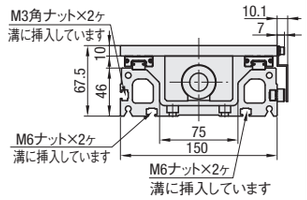
注1）限界ストロークは、メカリミットまでのストロークです。

操作方法



モータ取付位置下の場合
モータがテーブルより低くなります。

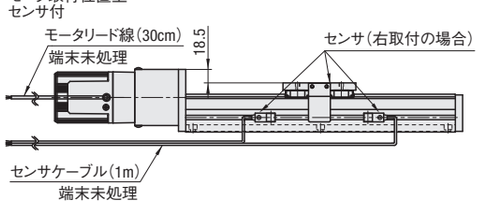




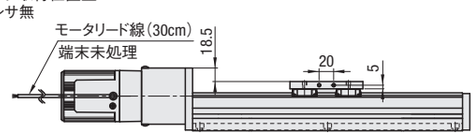
A−A断面図

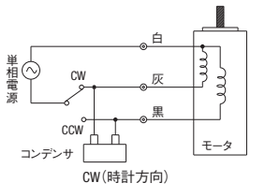
KUK（制御BOX無）

モータ取付位置上
センサ付



モータ取付位置上
センサ無





アース用端子を確実に接地してください。
レバーシブルモータの停止頻度は、1分間に6回以下としてください。
レバーシブルモータについては、付属の取扱説明書をお読みください。
制御BOX無は、コンデンサが同梱されています。
レバーシブルモータ、ギヤヘッドの詳細は☞P.999
台形ねじ、ナット、リニアガイドの詳細は☞P.709・718・513

スイッチをCCW側へ接続すると、反時計方向に回転します。

型式	モータ取付位置	センサ	L フレーム長さ	台形ねじ Type	台形ねじ用ナット Type	リニアガイド 型式	センサ 型式	レバーシブルモータ 型式	ギヤヘッド 型式
制御BOX付 KUG	M1（上） M2（下）	S1（右取付） S2（左取付）	220 320 370 420 470	MTSBRK（ねじ径：20）（リード：4）	MTRFR（黄銅タイプ）	SE2B13	サンクス製	PACMR70（電圧：100V 50/60HZ）（出力：15W）（定格回転速度 50Hz：1275min⁻¹ 60Hz：1575min⁻¹）	PACMGX70（減速比：5）
制御BOX無 KUK		S1（右取付） S2（左取付） S3（センサ無）							

型式	ストローク		フレーム取付穴		
	L	St	L	S	Q（穴数）
KUG KUK	220	100	220	200	4
	320	200	320	150	6
	370	250	370	175	6
	420	300	420	200	6
	470	350	470	150	8

Order 注文例

型式	−	モータ取付位置	−	センサ	−	L
KUG	−	M1	−	S1	−	320

Delivery 出荷日

●KUK 5 日目発送　●KUG 8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式	センサ	¥基準単価 1〜2台				
		L=220	L=320	L=370	L=420	L=470
KUG	S1/S2	106,900	110,300	113,200	115,800	118,400
KUK	S1/S2	78,000	81,400	84,400	87,000	91,600
	S3	75,800	79,200	82,200	84,800	89,400

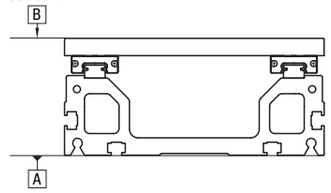
表示数量超えは納期のお見積り

■質量・精度

型式	質量（kg）					平行度（mm）	停止精度（mm）	バックラッシ（mm）
	L=220	L=320	L=370	L=420	L=470			
KUG KUK	6	7	7.5	8	8.5	0.15	±1	0.3

＊質量は、制御BOXを含んでいません。（制御BOXの質量は、0.8kgです）
＊平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。（右図参照）
＊停止精度は、センサ検知またはスイッチから手を離してから停止するまでの移動量です。
＊バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

■平行度図

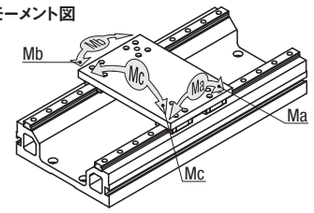


■許容荷重・許容モーメント・動作速度

型式	許容荷重（N）		許容モーメント（N・m）			動作速度（mm/s）	
	水平	垂直	Ma	Mb	Mc	50Hz	60Hz
KUG KUK	490	98	14	14	27	17	21

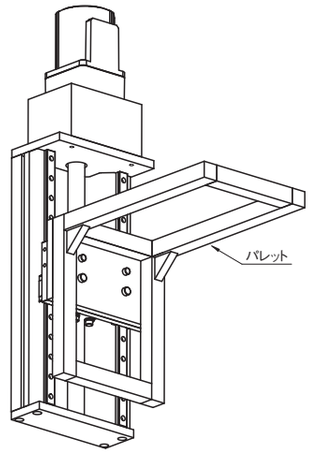
＊動作速度はモータ定格回転速度を基準とした計算値であり、保証値ではありません。
荷重に応じて変動します。

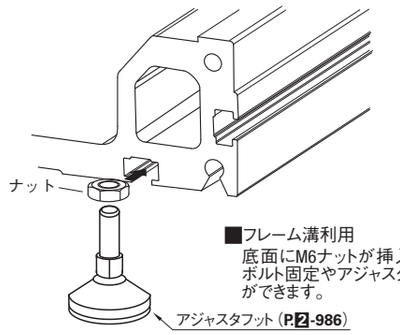
■モーメント図



Example 使用例

■搬送
ワークの垂直移動にご使用頂けます。





■フレーム溝利用
底面にM6ナットが挿入されています。
ボルト固定やアジャスタフット等の取付ができます。

6 単軸ロボット アクチュエータ

ミスミ FAメカ2010　3DCADをネイティブデータで提供!▶　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/

電動ユニット 左右開き

納期短縮

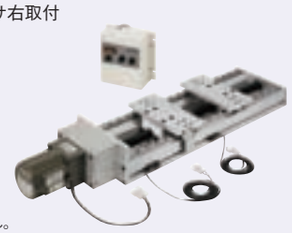
プライスダウン 19%

□:値下げ価格

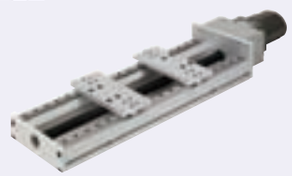
CADデータフォルダ名：06_Actuator

特長：制御設定が一切不要な、ワンタッチ電動操作で左右のテーブルが同時に動く簡易位置決めユニットです。

制御BOX付　センサ右取付
モータ取付位置上



制御BOX無　センサ無
モータ取付位置上



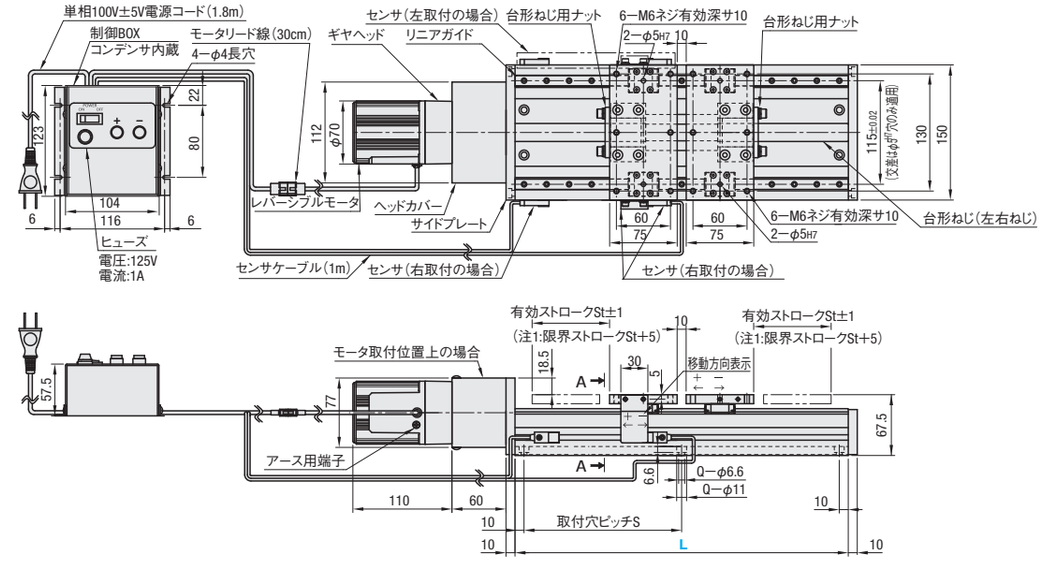
CE対応ではありません。

RoHS

■構成部品

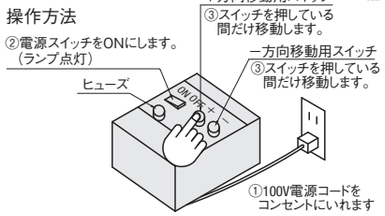
部品	フレーム	テーブル	台形ねじ	台形ねじ用ナット	ナットブラケット	サイドプレート	ヘッドカバー	制御BOX
M材質	A6063S−T5	A6063	S45C	黄銅	A5052	A6063	SUS304HL	SPC
S表面処理	白アルマイト	白アルマイト	四三酸化鉄皮膜	−	白アルマイト	白アルマイト	−	焼付塗装（クリーム色）

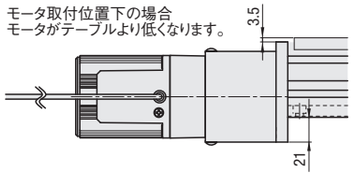
KUGD（制御BOX付）

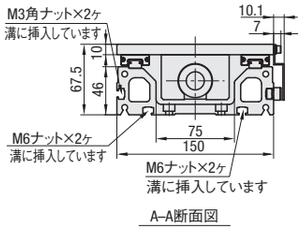


注1）限界ストロークはメカリミットまでのストロークです。

操作方法

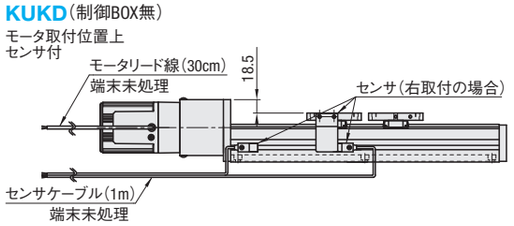


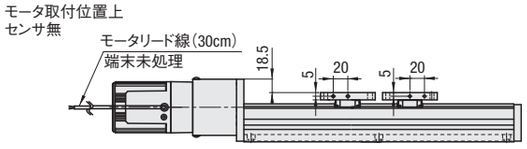


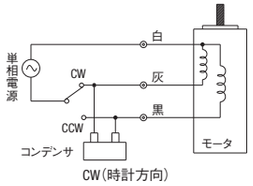


A−A断面図

KUKD（制御BOX無）







スイッチをCCW側へ接続すると、反時計方向に回転します。

- 左右のテーブルは、同時に動きます。
- アース用端子を確実に接地してください。
- レバーシブルモータの停止頻度は、1分間に6回以下としてください。
- レバーシブルモータについては、付属の取扱説明書をお読みください。
- 制御BOX無は、コンデンサが同梱されています
- レバーシブルモータ、ギヤヘッドの詳細は☞P999
- 台形ねじ、リニアガイドの詳細は☞P.709・513

型式	モータ取付位置	センサ	L フレーム長さ	台形ねじ Type	リニアガイド 型式	センサ 型式	レバーシブルモータ 型式	ギヤヘッド 型式
制御BOX付 KUGD	M1（上） M2（下）	S1（右取付） S2（左取付）	320 370 420 470	MTSBWKA（ねじ径：20）（リード：4）	SE2B13	サンクス製	PACMR70（電圧：100V 50/60HZ）（出力：15W）（定格回転速度 50Hz：1275min⁻¹ 60Hz：1575min⁻¹）	PACMGX70（減速比：5）
制御BOX無 KUKD		S1（右取付） S2（左取付） S3（センサ無）						

型式	ストローク		フレーム取付穴		
	L	St	L	S	Q
KUGD KUKD	320	61	320	150	6
	370	86	370	175	6
	420	111	420	200	6
	470	136	470	150	8

Order 注文例

型式	−	モータ取付位置	−	センサ	−	L
KUGD	−	M1	−	S1	−	320

Delivery 出荷日

●KUKD 5 日目発送　●KUGD 8 日目発送

同型式3台以上の場合、納期のお見積りをさせて頂きます。

Price 価格

型式	センサ	¥基準単価 1〜2台			
		L=320	L=370	L=420	L=470
KUGD	S1/S2	119,600	122,800	125,300	127,800
KUKD	S1/S2	91,800	95,000	97,500	100,100
	S3	89,700	92,900	95,400	98,000

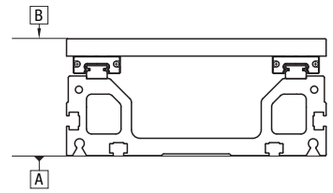
表示数量超えは納期のお見積り

■質量・精度

型式	質量（kg）				平行度 (mm)	停止精度 (mm)	バックラッシ (mm)
	L=320	L=370	L=420	L=470			
KUGD KUKD	7.5	8	8.5	9	0.15	±1	0.3

＊質量は、制御BOXを含んでいません。（制御BOXの質量は、0.8kgです）
＊平行度は、A面に対するB面の走り平行度です。（右図参照）
＊停止精度は、センサ検知またはスイッチから手を離してから停止するまでの移動量です。
＊バックラッシは参考値であり、保証値ではありません。

■平行度図

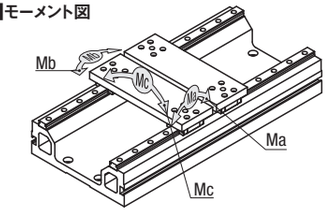


■許容荷重・許容モーメント・動作速度

型式	許容荷重（N）		許容モーメント（N・m）			動作速度（mm/s）	
	水平	垂直	Ma	Mb	Mc	50Hz	60Hz
KUGD KUKD	245	49	1	1	13	17	21

＊許容荷重、許容モーメントは、テーブル1個当たりの数値です。
＊動作速度はモータ定格回転速度を基準とした計算値であり、保証値ではありません。
荷重に応じて変動します。

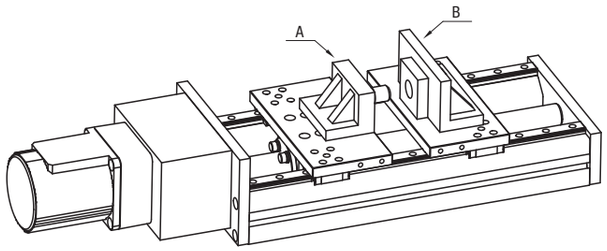
■モーメント図

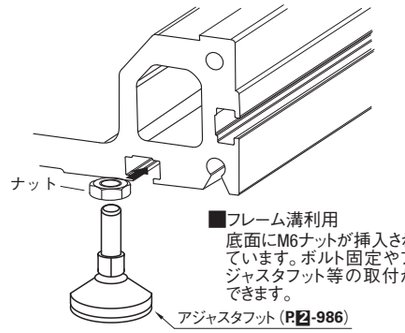


Example 使用例

■圧入治具

ワークの軽圧入工程用治具としてご使用頂けます。
A、Bの基準ブロックを交換することで、各種製品に対応可能です。
その他、シート、布製品や線材のテンション調整、引っ張り工程の治具など、圧縮・引っ張りの両方向の工程にご使用頂けます。





■フレーム溝利用
底面にM6ナットが挿入されています。ボルト固定やアジャスタフット等の取付ができます。

6 単軸ロボット アクチュエータ

ミスミ FAメカ2010　スペック検索でらくらく選定!　ミスミFA　検索　http://fa.misumi.jp/