

DSCR-SA5-T1/T2

クリーン対応小型単軸ロボット スライドタイプ
本体幅52mm 20W ストレート形状



タイプ **スライダ(幅52mm)** ストローク **50~500mm** 可搬質量 **水平8kg/垂直4kg**

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例)DSCR-SA5 - A - 20 - 12 - 500 - T1 - S - BE

*形式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (N ℓ /min)
						水平 (kg)	垂直 (kg)			
DSCR-SA5-①-20-12-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	20	12	50~500	1~800	4	1	16.7	±0.02	50
DSCR-SA5-①-20-6-②-T1-③-④			6		1~400	8	2	33.3		30
DSCR-SA5-①-20-3-②-T1-③-④			3		1~200	8	4	65.7		15

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。 XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

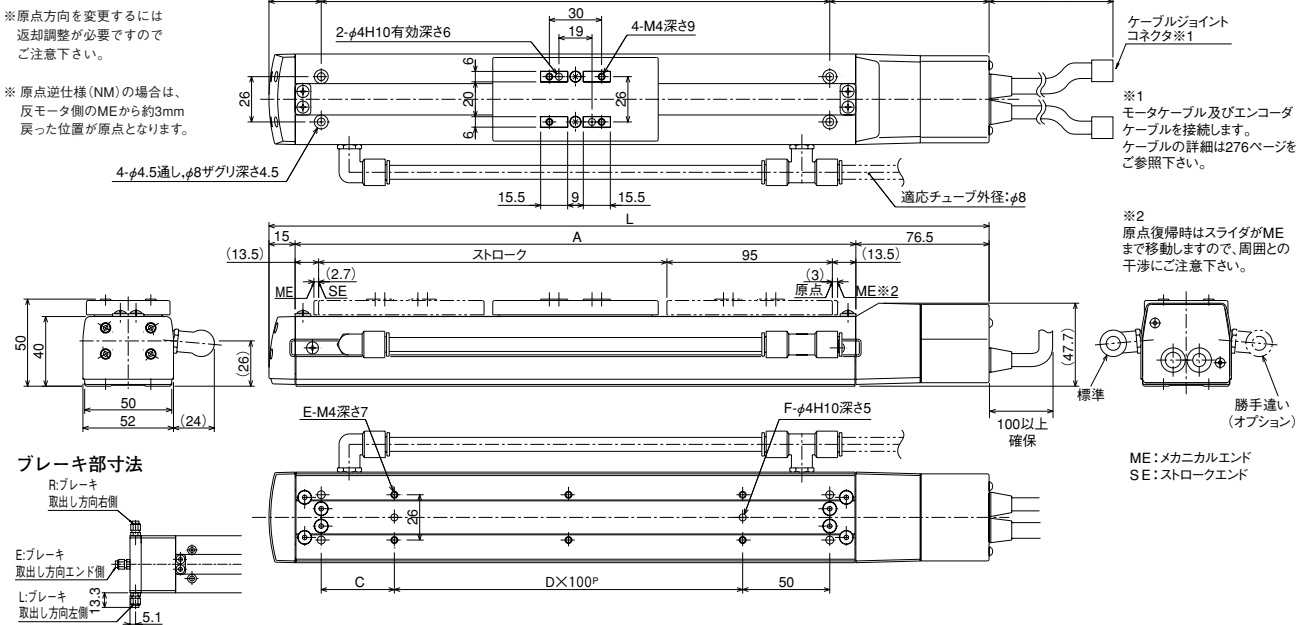
オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→P273	
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→P273	
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベアラー一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクルー、ガイド共)
許容負荷モーメント(注3)	Ma : 4.9N・m Mb : 6.8N・m Mc : 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
クリーン度(注5)	クラス10対応(0.1 μ m) ※水平使用の場合
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ8

寸法図



ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5	
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	
B	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
C	92	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	2	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
F	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5	
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード12									800	760
	リード6									400	380
	リード3									200	190

*ブレーキ付は全長が26.5mm (配線エンド側取出しは39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3) 350ストローク以上は、Mcモーメントが7.8N・mとなります。
(注4) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例.×08=8m)。
(注5) 横立て・垂直(250ストローク以上)、天吊り(全ストローク)で使用の場合は、クラス10に対応できない場合があります。

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

DSCR-SA5-C1

クリーン対応小型単軸ロボット スライダタイプ 本体幅52mm 20W
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅52mm)** ストローク **50~500mm** 可搬質量 **水平8kg/垂直4kg**

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例) DSCR-SA5 - I - 20 - 12 - 500 - C1 - S - BE

*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (N ℓ /min)
						水平 (kg)	垂直 (kg)			
DSCR-SA5-I-20-12-①-C1-②-③	インクリメンタル	20	12	50~500	1~800	4	1	16.7	\pm 0.05	50
DSCR-SA5-I-20-6-①-C1-②-③			6		1~400	8	2	33.3	\pm 0.02	30
DSCR-SA5-I-20-3-①-C1-②-③			3		1~200	8	4	65.7		15

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

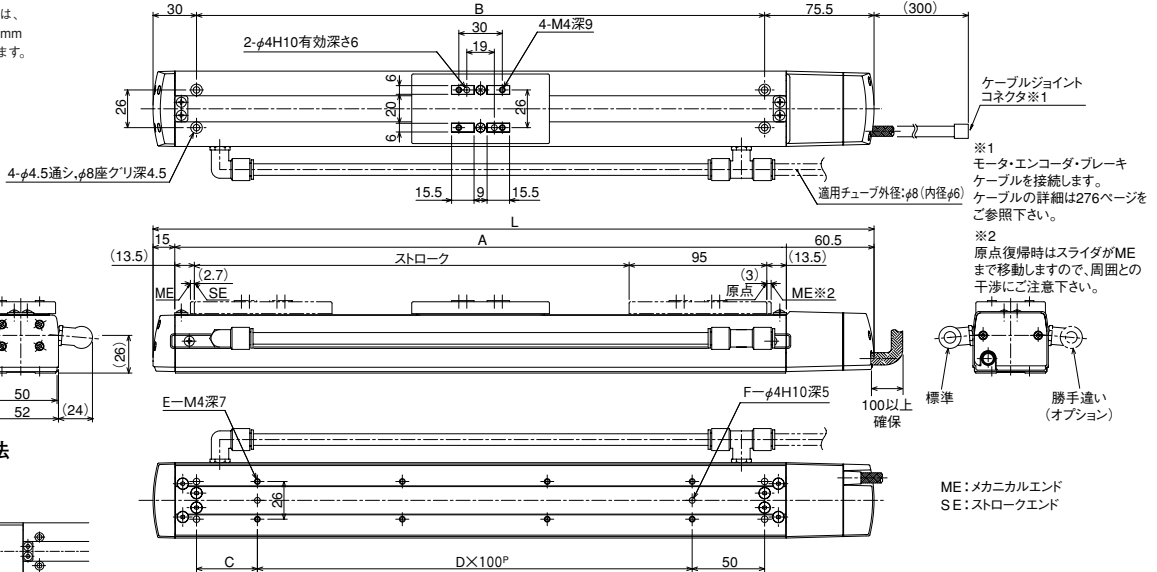
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P273	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P273	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

共通仕様

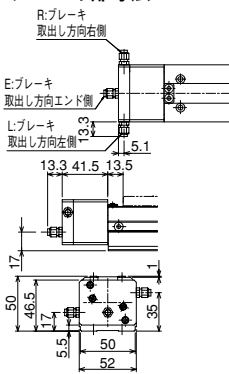
駆動方式	ボールネジ ϕ 10mm 転造C10
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント(注3)	Ma: 4.9N \cdot m Mb: 6.8N \cdot m Mc: 11.7N \cdot m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	S: 3m M: 5m X \square : 長さ指定 R \square : ロボットケーブル
クリーン度(注5)	クラス10対応 (0.1 μ m) ※水平使用の場合
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 ϕ 8

寸法図

*原点逆仕様(NM)の場合は、反モータ側のMEから約3mm戻った位置が原点となります。



ブレーキ部寸法



*ブレーキ付は全長が26.5mm(配線エンド側取出しは39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	
B	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
C	92	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	2	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
F	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
質量(kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.4	
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード12									800	760
	リード6									400	380
	リード3									200	190

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	参照頁
DS-S-C1	1軸	インクリ	プログラムポジショナー	DC24V	→P593



(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3) 350ストローク以上は、Mcモーメントが7.8N \cdot mとなります。
(注4) ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. R10=10m)。
(注5) 横立て・垂直(250ストローク以上)、天井用(全ストローク)で使用の場合は、クラス10に対応できない場合があります。

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーン対応

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

RCP2CR

DSCR

SSCR

ISDCR/ISPDCR

IX

DSCR-SA6-T1/T2

クリーン対応小型単軸ロボット スライドタイプ
本体幅58mm 30Wストレート形状



タイプ スライダ(幅58mm) ストローク 50~600mm 可搬質量 水平12kg/垂直6kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション
(例)DSCR-SA6 - A - 30 - 12 - 600 - T1 - S - BE

*形式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	繰返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (N ℓ /min)
						水平 (kg)	垂直 (kg)			
DSCR-SA6-①-30-12-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	30	12	50~600	1~800	6	1.5	24.2	±0.02	50
DSCR-SA6-①-30-6-②-T1-③-④			6		1~400	12	3	48.4		30
DSCR-SA6-①-30-3-②-T1-③-④			3		1~200	12	6	96.8		15

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。 XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

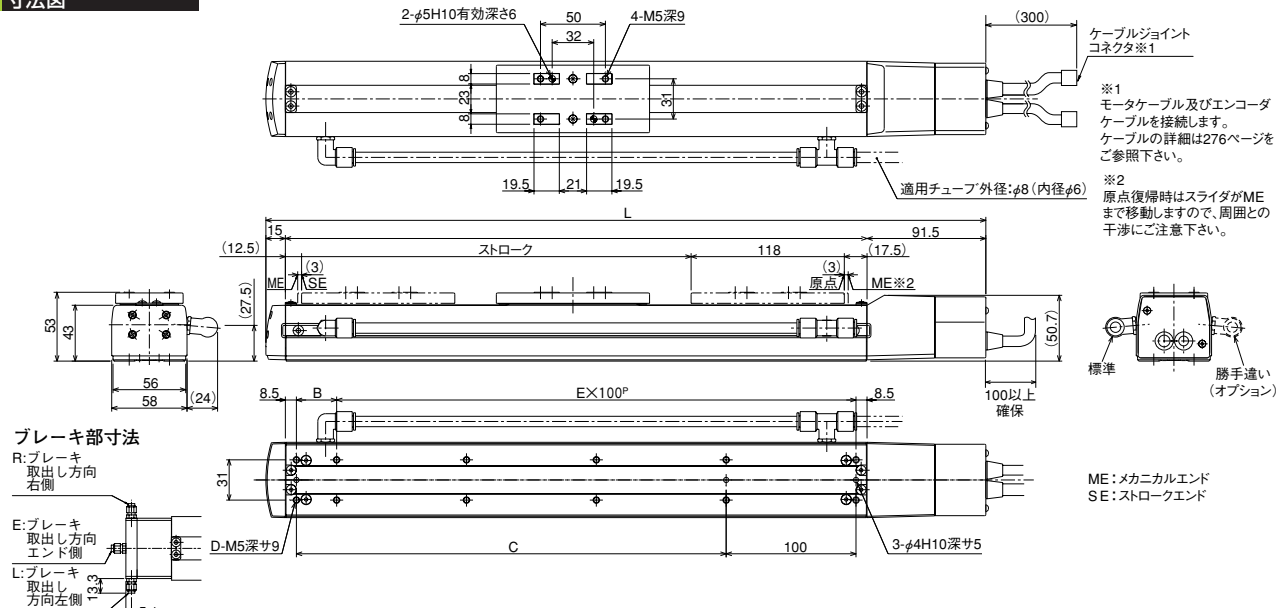
オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ (配線エンド側取り出し)	BE	→P273	
ブレーキ (配線左側取り出し)	BL	→P273	
ブレーキ (配線右側取り出し)	BR	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

共通仕様

駆動方式	ボールネジ ϕ 10mm 転造C10
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベアラー一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクルー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N \cdot m Mb: 12.7N \cdot m Mc: 18.6N \cdot m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X \square : 長さ指定
クリーン度(注4)	クラス10対応(0.1 μ m) ※水平使用の場合
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 ϕ 8

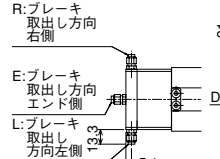
寸法図



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は276ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ブレーキ部寸法



* ブレーキ付は全長が26.5mm (配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5	
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	
B	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	
D	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
E	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
質量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	リード12										760	640	540
	リード6										380	320	270
	リード3										190	160	135

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600



ご注意

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

(注2) 可搬質量は、加速度0.3G (リード3は0.2G) で動作させた時の値です。

(注3) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)

(注4) 横立て・垂直 (250ストローク以上)、天吊り (全ストローク) で使用の場合は、クラス10に対応できない場合があります。

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

DSCR-SA6-C1

クリーン対応小型単軸ロボット スライドタイプ 本体幅58mm 30W
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅58mm)** ストローク **50~600mm** 可搬質量 **水平12kg/垂直6kg**

■型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション

(例) DSCR-SA6 - I - 30 - 12 - 600 - C1 - S - BE

*型式項目の内容は235ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm)	吸引量 (Nℓ/min)
						水平 (kg)	垂直 (kg)			
DSCR-SA6-I-30-12-①-C1-②-③	インクリメンタル	30	12	50~600	1~800	6	1.5	24.2	±0.05	50
DSCR-SA6-I-30-6-①-C1-②-③			6		1~400	12	3	48.4	±0.02	30
DSCR-SA6-I-30-3-①-C1-②-③			3		1~200	12	6	96.8		15

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

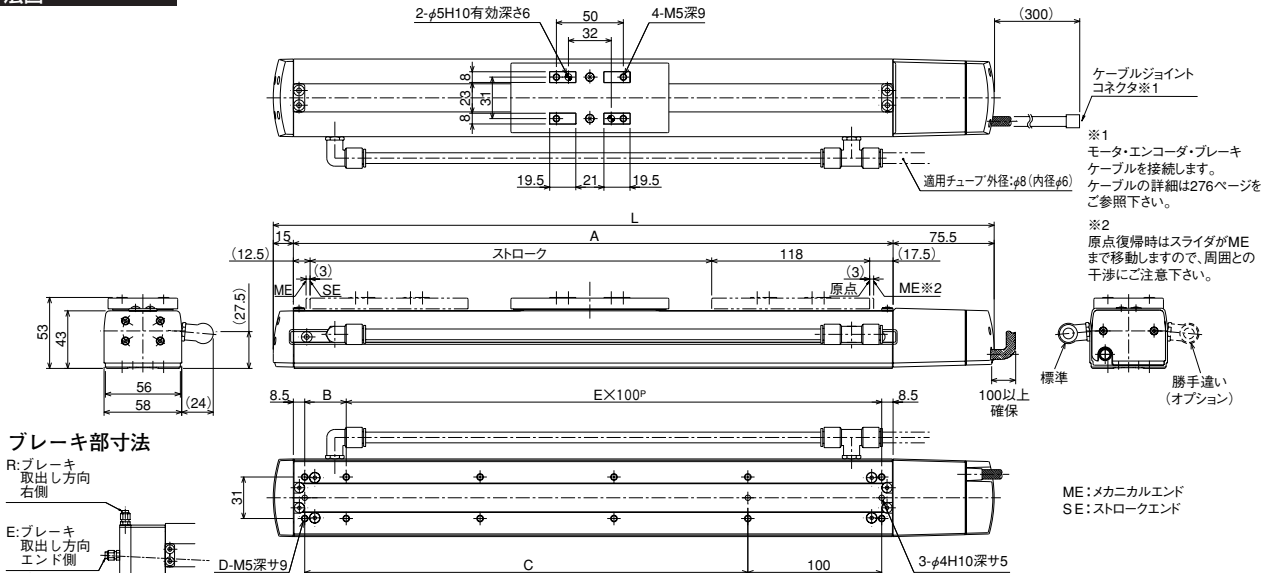
オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P273	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P273	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベアス一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル
クリーン度(注4)	クラス10対応 (0.1μm) ※水平使用の場合
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ8

寸法図



*ブレーキ付は全長が26.5mm(配線エンド側取出は39.8mm)、質量が0.3kgアップします。

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600		
L	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5		
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748		
B	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31		
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631		
D	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18		
E	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
質量(kg)	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5		
最高速度 (mm/s)	リード12				800				760				640	540
	リード6				400				380				320	270
	リード3				200				190				160	135

最高速度 (mm/s)
※ストロークにより変化します。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	参照頁
DS-S-C1	1軸	インクリ	プログラムポジショナー	DC24V	→P593



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
 (注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
 (注3) ケーブル長さは標準ケーブルが最大5m、ロボットケーブルが最大10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. R10=10m)
 (注4) 横立て・垂直(250ストローク以上)、天吊り(全ストローク)で使用の場合は、クラス10に対応できない場合があります。

*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
クリーンルーム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップアクチュエータ
コントローラ
インテグレーション

RCP2CR
DSCR
SSCR
ISDCR/ISPDCR
IX