ISB-SXM 単軸ロボット 小型X軸標準スライダタイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPB-SXM 単軸ロボット 小型X軸標準スライダタイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — SXM — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	60：60W	16：16mm 8：8mm 4：4mm	100：100mm ～ 900：900mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-SXM-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	13	3.5	53.1	100～900(50mm毎)
ISB【ISPB】-SXM-①-60-8-②-③-④-⑤		8	27	7	106.1	
ISB【ISPB】-SXM-①-60-4-②-③-④-⑤		4	55	14	212.3	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～600	650・700	750・800	850・900
16	960	655	515	415
8	480	330	260	210
4	240	165	130	100

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ～ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク650～900）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ12mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：32.9N·m Mb：47.0N·m Mc：76.8N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

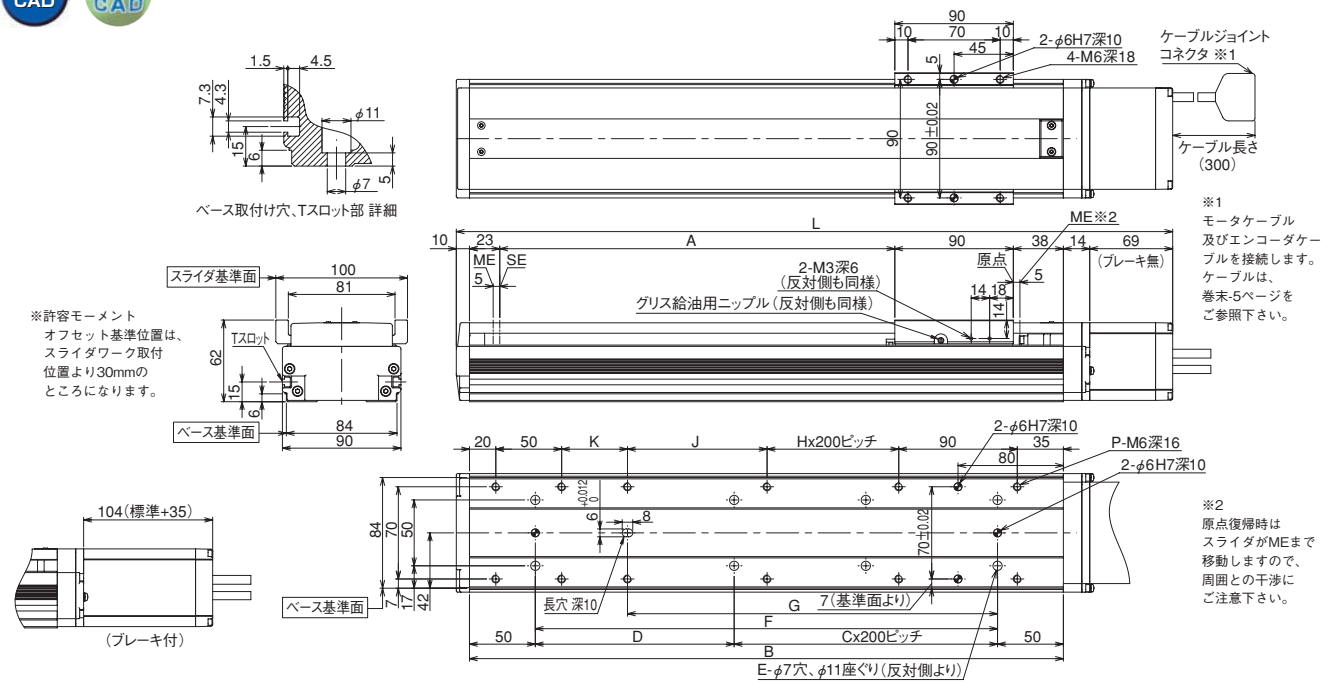
寸法図

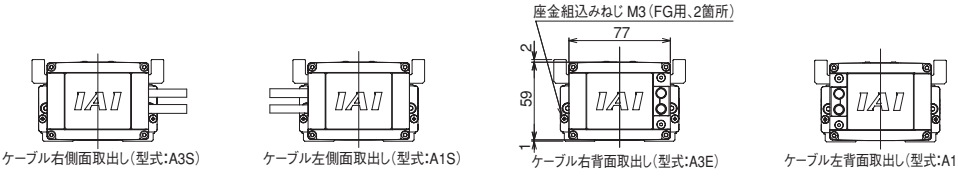
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
L	ブレーキ無	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144
	ブレーキ付	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
A		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
B		251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
C		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
D		151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
E		4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
F		151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
G		131	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
H		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
J		56	56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
K		0	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
P		8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
質量(kg)		3.0	3.4	3.8	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.3	6.6	7.0	7.3	7.7	8.0	8.4	8.7

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅳ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⅴフィールドネットワーク記号

ISB-SXL 単軸ロボット 小型X軸ロングスライダタイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPB-SXL 単軸ロボット 小型X軸ロングスライダタイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — SXL — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	60：60W	16：16mm 8：8mm 4：4mm	130：130mm ～ 880：880mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。
加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-SXL-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	13	3.5	53.1	130～880 (50mm毎)
ISB【ISPB】-SXL-①-60-8-②-③-④-⑤		8	27	7	106.1	
ISB【ISPB】-SXL-①-60-4-②-③-④-⑤		4	55	14	212.3	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	130～580	630・680	730・780	830・880
16	960	655	515	415
8	480	330	260	210
4	240	165	130	100

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
130/180	—	—	—	—
230/280	—	—	—	—
330/380	—	—	—	—
430/480	—	—	—	—
530/580	—	—	—	—
630/680	—	—	—	—
730/780	—	—	—	—
830/880	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ～ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
ブレーキ	B	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク130～580）	ST	→B-206	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク630～880）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ12mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：46.3N·m Mb：66.2N·m Mc：89.0N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 550mm 以下 Mb、Mc 方向 550mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

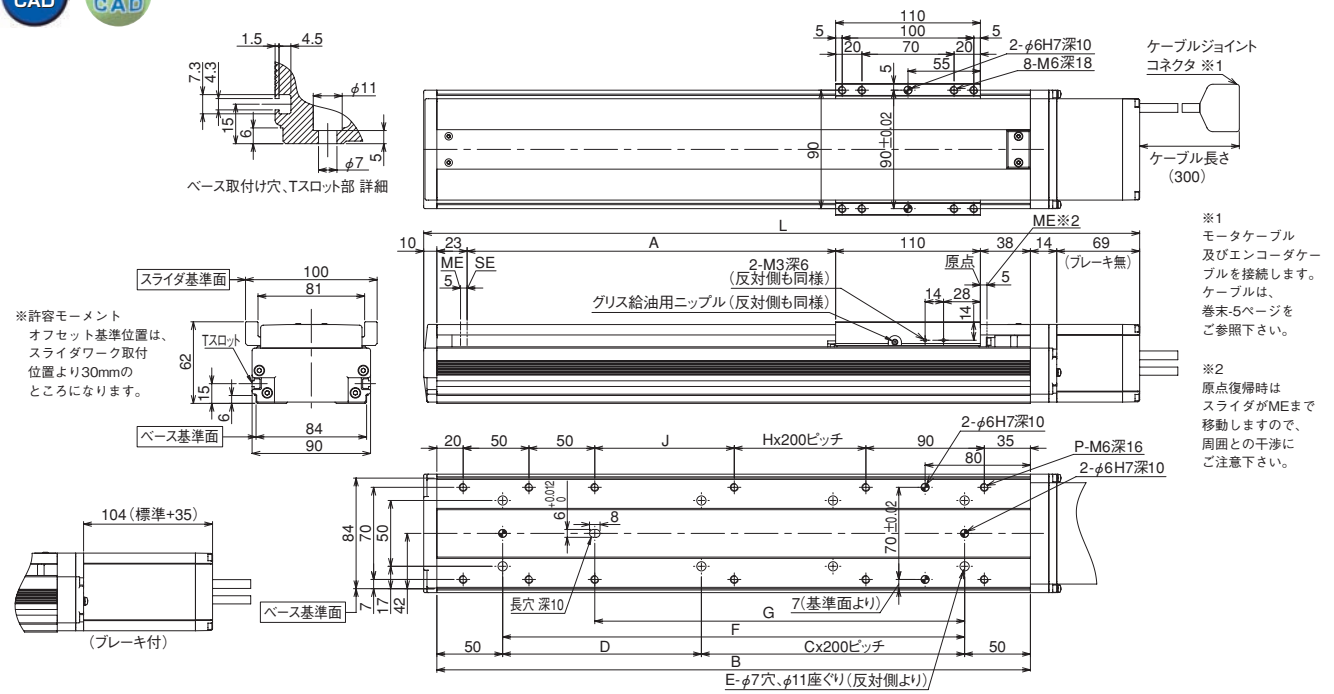
寸法図

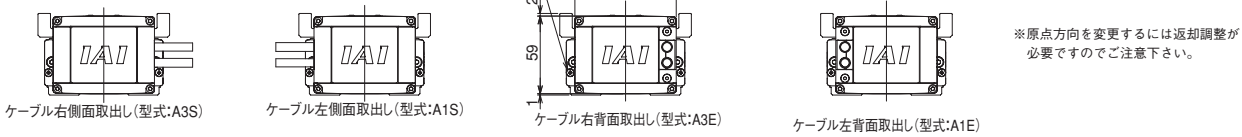
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。

ストローク		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
L	ブレーキ無	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144
	ブレーキ付	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
A		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
B		301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051
C		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4
D		201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251	101	151
E		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12
F		201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
G		131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
H		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
J		56	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206	256	106	156	206
P		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
質量(kg)		3.1	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸標準スライダタイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPB-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸標準スライダタイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MXM — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □ — □

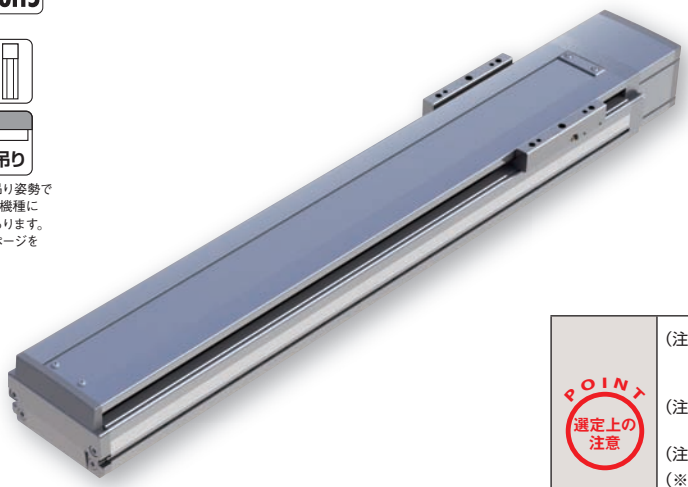
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	100：100W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	100：100mm ～ 1100：1100mm (50mm毎)	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-0.5kgとなります。

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-MXM-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	15	2.5	56.6	100～1100(50mm毎)
ISB【ISPB】-MXM-①-100-20-②-③-④-⑤		20	23	5	84.9	
ISB【ISPB】-MXM-①-100-10-②-③-④-⑤		10	45	10	169.8	
ISB【ISPB】-MXM-①-100-5-②-③-④-⑤		5	85	20	339.7	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～700	750・800	850・900	950・1000	1050・1100
30	1800	1290	1045	860	690
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	**X06** (6m)～**X10** (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m)～**X30** (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	マスター軸指定	**LM**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
AQシール(標準装備)	**AQ**	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク100～600)	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク650～1100)	**ST**	→B-206	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m Mb：116N·m Mc：189N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

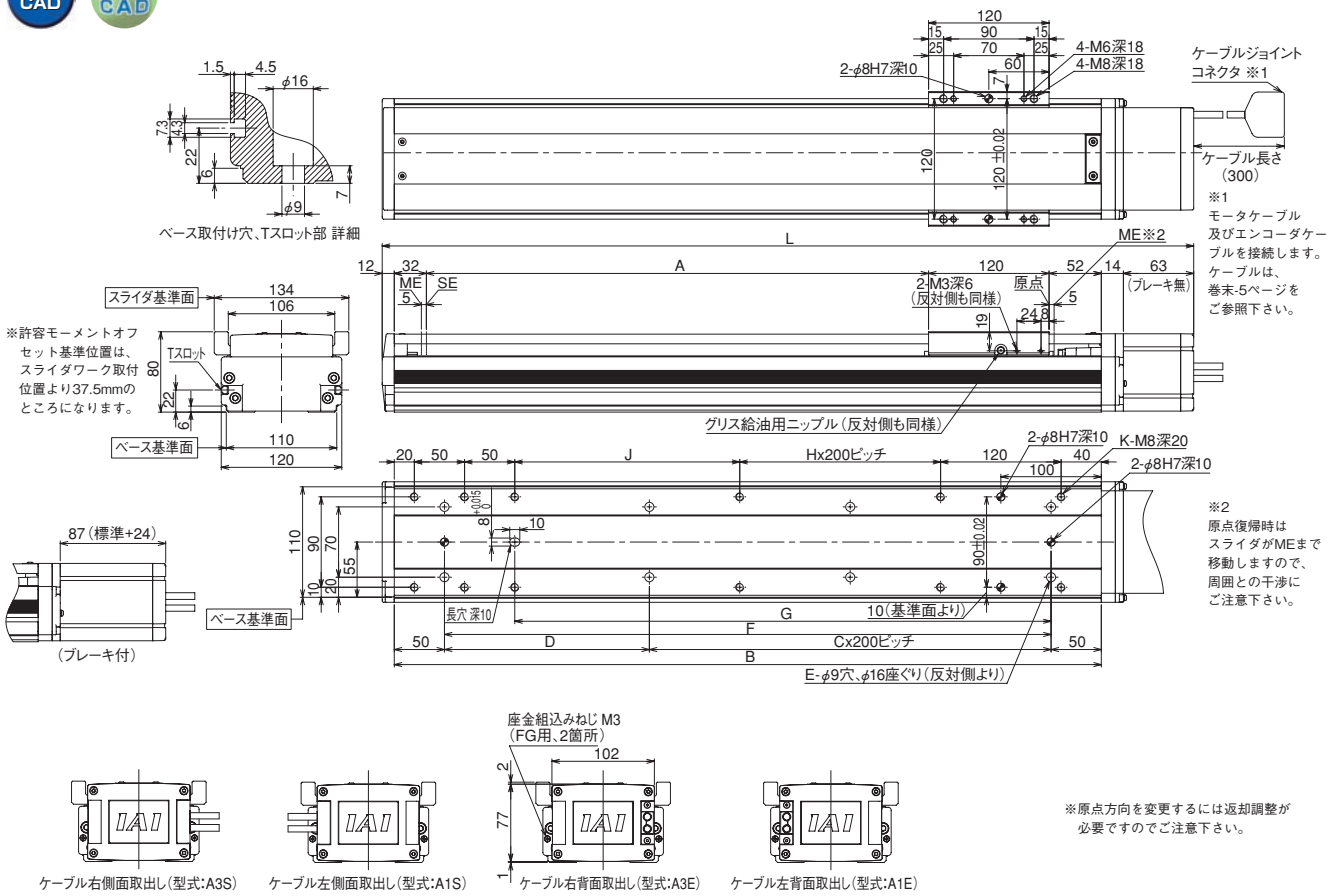
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393
	ブレーキ付	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
A		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B		304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D		204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
E		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F		204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
J		24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
K		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)		6.0	6.6	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-100Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-MXL-100 単軸ロボット 中型X軸ロングスライダタイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPB-MXL-100 単軸ロボット 中型X軸ロングスライダタイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MXL — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □ — □

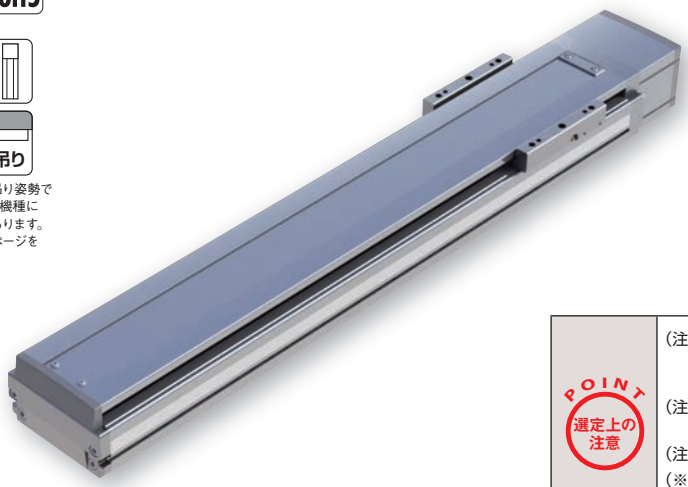
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	100：100W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	120：120mm 〜 1070：1070mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-MXL-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	15	2.5	56.6	120〜1070(50mm毎)
ISB【ISPB】-MXL-①-100-20-②-③-④-⑤		20	23	5	84.9	
ISB【ISPB】-MXL-①-100-10-②-③-④-⑤		10	45	10	169.8	
ISB【ISPB】-MXL-①-100-5-②-③-④-⑤		5	85	20	339.7	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	120〜670	720・770	820・870	920・970	1020・1070
30	1800	1290	1045	860	690
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
120/170	—	—	—	—
220/270	—	—	—	—
320/370	—	—	—	—
420/470	—	—	—	—
520/570	—	—	—	—
620/670	—	—	—	—
720/770	—	—	—	—
820/870	—	—	—	—
920/970	—	—	—	—
1020/1070	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
標準タイプ	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—	—	—	—
長さ特殊	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール(標準装備)	AQ	→B-193	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
ブレーキ	B	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク120〜570)	ST	→B-206	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク620〜1070)	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：227N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

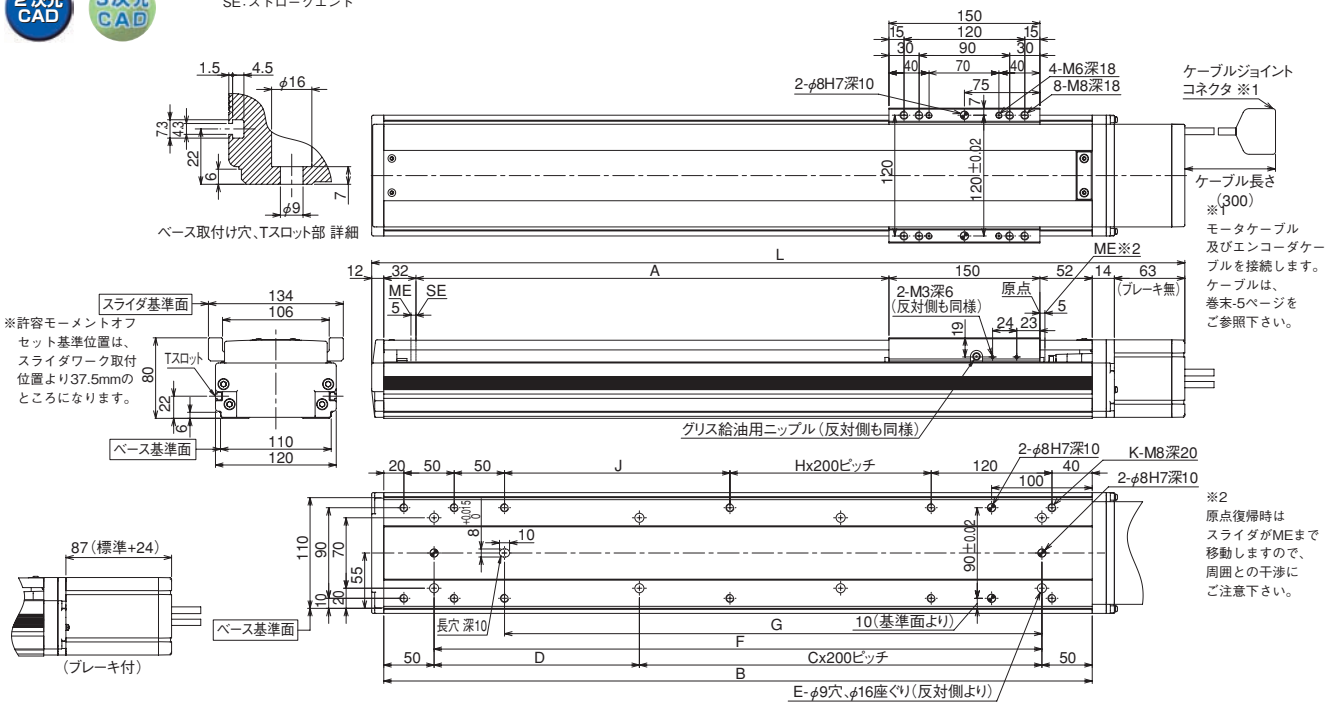
寸法図

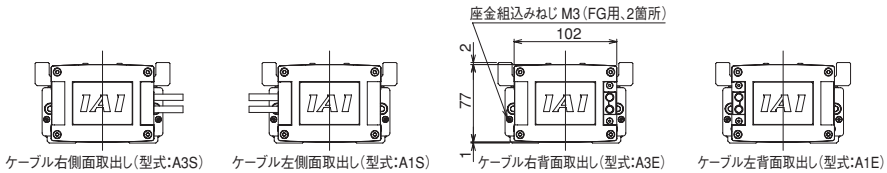
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
L	ブレーキ無	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393
	ブレーキ付	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
A		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
B		354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D		254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
E		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G		184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
J		74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
K		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)		6.3	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.3	13.9	14.5	15.1	15.8	16.4	17.1	17.7	18.4

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-100Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅳ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⅴフィールドネットワーク記号

ISB-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸標準スライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPB-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸標準スライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MXM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

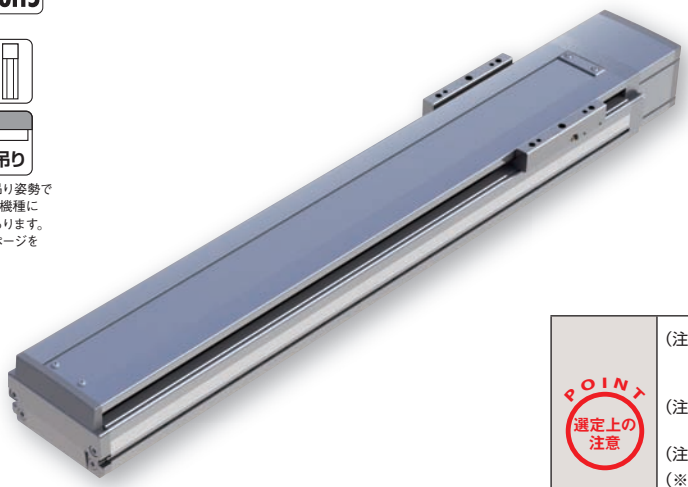
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	100：100mm 〜 1100：1100mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。
加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-MXM-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	6	113.9	100〜1100(50mm毎)
ISB【ISPB】-MXM-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	10	170.9	
ISB【ISPB】-MXM-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	20	341.8	
ISB【ISPB】-MXM-①-200-5-②-③-④-⑤		5	110	40	683.6	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜700	750・800	850・900	950・1000	1050・1100
30	1800	1290	1045	860	690
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**(3m)	—		—	
	M(5m)	—		—	
長さ特殊	**X06**(6m)〜**X10**(10m)	—	—	—	—
	X11(11m)〜**X30**(30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	マスター軸指定	**LM**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
AQシール(標準装備)	**AQ**	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク100〜600)	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク650〜1100)	**ST**	→B-206	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m Mb：116N·m Mc：189N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

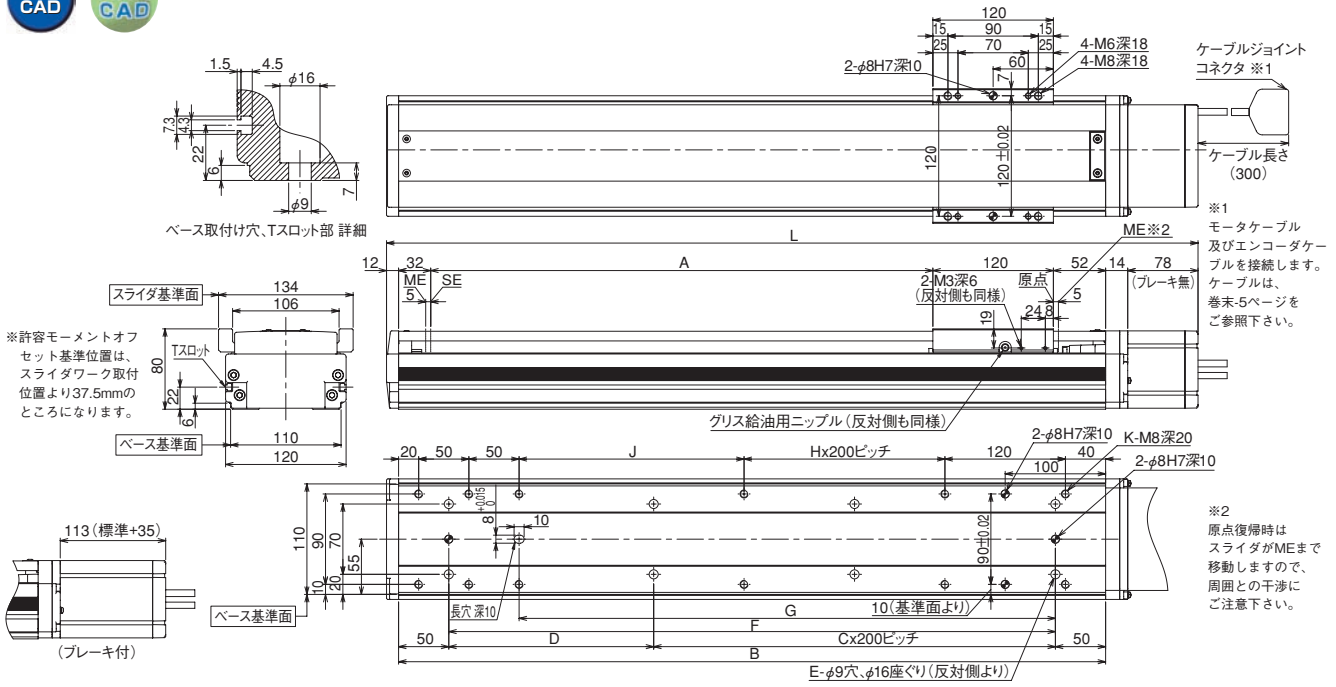
寸法図

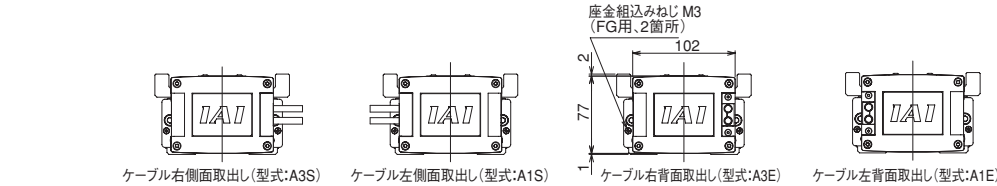
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
	ブレーキ付	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B		304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D		204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
E		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F		204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
J		24	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
K		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)		6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.2	10.9	11.5	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⅴフィールドネットワーク記号

ISB-MXL-200 単軸ロボット 中型X軸ロングスライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPB-MXL-200 単軸ロボット 中型X軸ロングスライダタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MXL — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

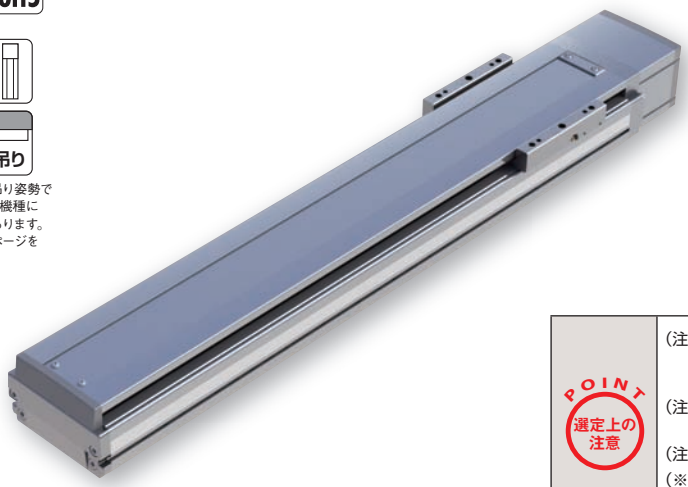
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	120：120mm 〜 1070：1070mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。
加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-MXL-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	6	113.9	120〜1070(50mm毎)
ISB【ISPB】-MXL-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	10	170.9	
ISB【ISPB】-MXL-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	20	341.8	
ISB【ISPB】-MXL-①-200-5-②-③-④-⑤		5	110	40	683.6	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	120〜670	720・770	820・870	920・970	1020・1070
30	1800	1290	1045	860	690
20	1200	860	695	570	460
10	600	430	345	280	230
5	300	215	170	140	115

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
120/170	—	—	—	—
220/270	—	—	—	—
320/370	—	—	—	—
420/470	—	—	—	—
520/570	—	—	—	—
620/670	—	—	—	—
720/770	—	—	—	—
820/870	—	—	—	—
920/970	—	—	—	—
1020/1070	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
標準タイプ	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m)〜X10 (10m)	—	—	—	—
長さ特殊	X11 (11m)〜X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール(標準装備)	AQ	→B-193	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
ブレーキ	B	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク120〜570)	ST	→B-206	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク620〜1070)	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：227N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

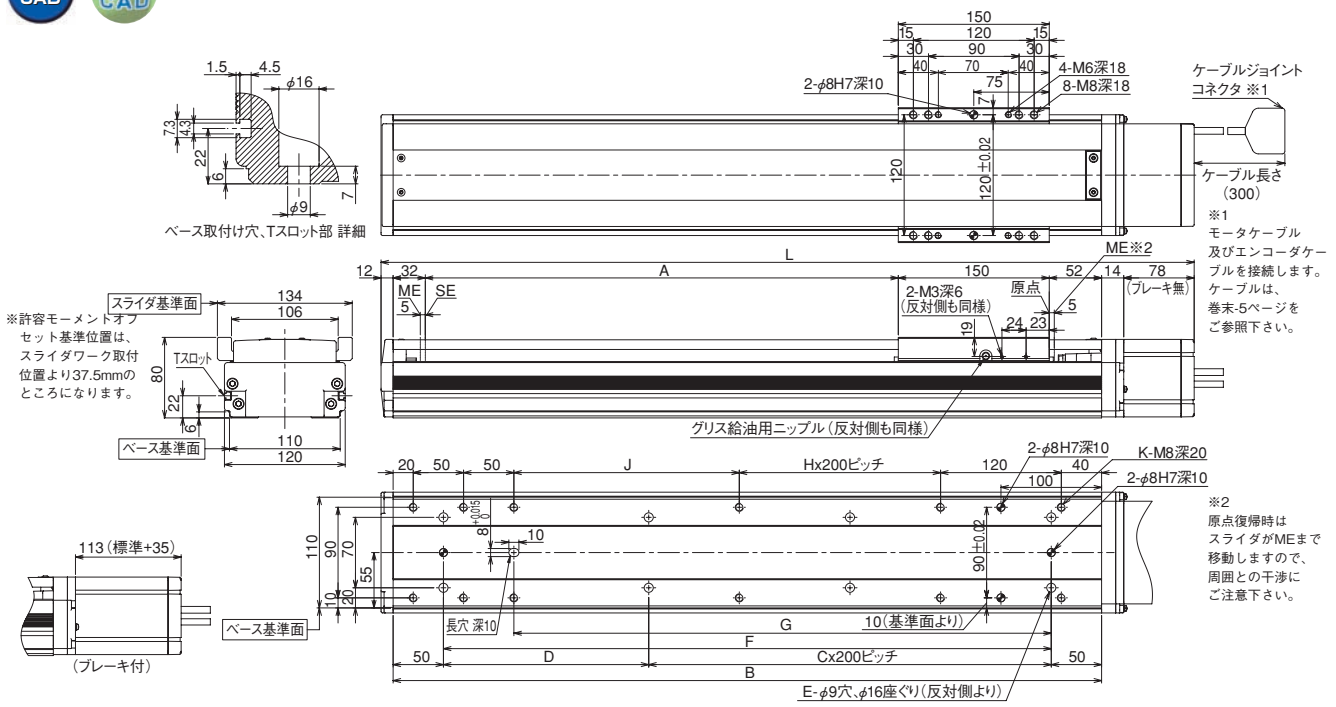
寸法図

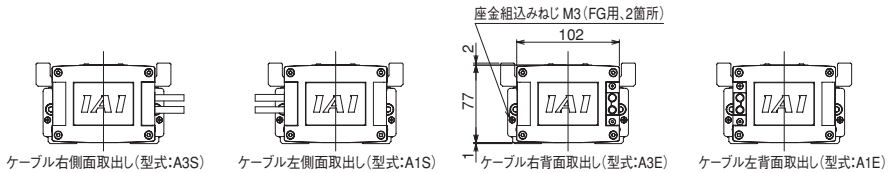
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
L	ブレーキ無	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
	ブレーキ付	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
B		354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D		254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
E		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F		254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G		184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
J		74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
K		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)		6.7	7.4	8.0	8.7	9.3	9.9	10.5	11.2	11.8	12.5	13.1	13.7	14.3	15.0	15.6	16.3	16.9	17.6	18.2	18.9

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⅴフィールドネットワーク記号

ISB-MXMX-200 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPB-MXMX-200 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MXMX — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	30：30mm 20：20mm	800：800mm ～ 2000：2000mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-MXMX-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	水平専用	113.9	800～2000（50mm毎）
ISB【ISPB】-MXMX-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45		170.9	

■ストローク と最高速度

リード＼ストローク	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）～X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）～X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク800～1300）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1400～1900）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク2000）	ST	→B-206	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下　Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

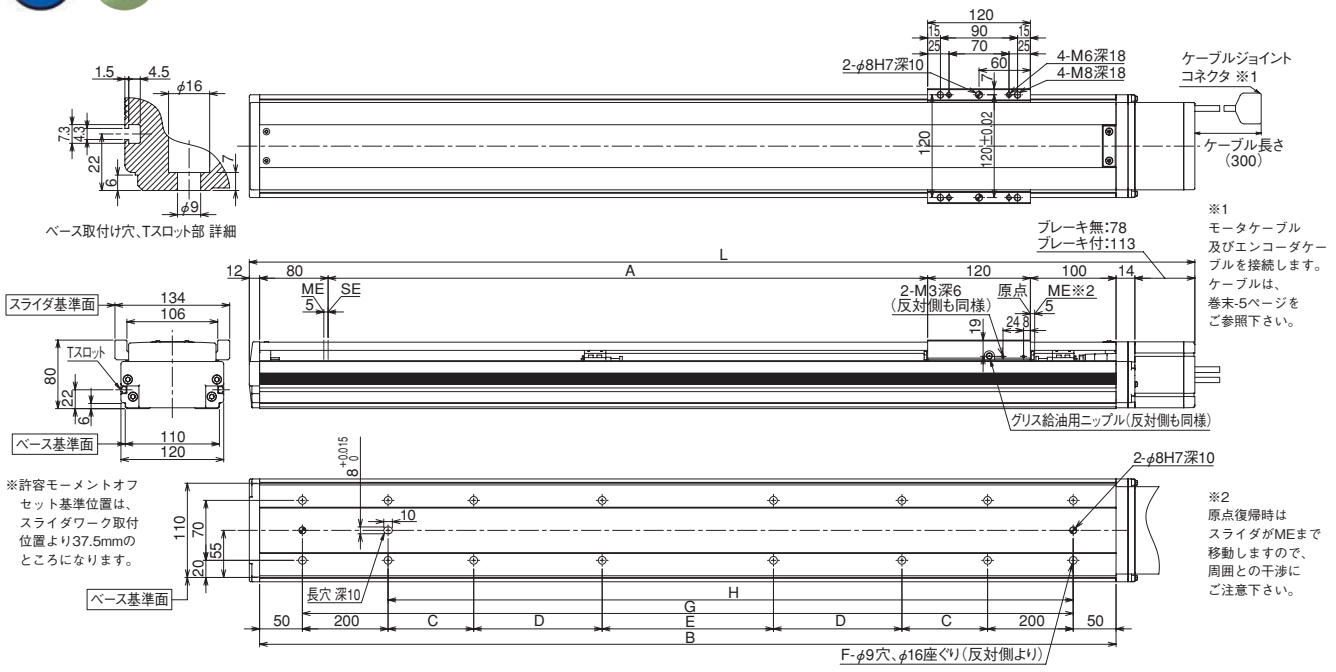
寸法図

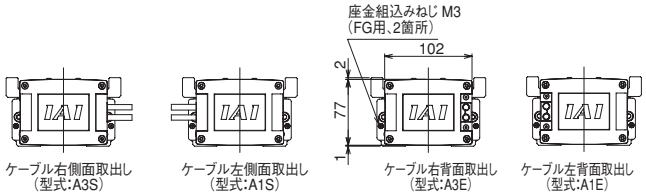
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	ブレーキ無	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504	1554	1604	1654	1704	1754	1804	1854	1904	1954	2004	2054	2104	2154	2204	2254	2304	2354	2404
	ブレーキ付	1239	1289	1339	1389	1439	1489	1539	1589	1639	1689	1739	1789	1839	1889	1939	1989	2039	2089	2139	2189	2239	2289	2339	2389	2439
A		800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
B		1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
C		200	200	200	200	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	200	200	200	200	200
D		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	425	450	475	500
E		200	250	300	350	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
F		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16
G		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
H		800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
質量(kg)		16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.0	20.3	21.0	21.6	22.2	22.9	23.5	24.1	24.8	25.4	26.1	26.7	27.3	28.0	28.6	29.2	29.9	30.5	31.1	31.8

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸標準スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPB-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸標準スライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm 〜 1300：1300mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-1.0kgとなります。

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-LXM-①-200-40-②-③-④-⑤	200	40	15	4	85.5	100〜1300(50mm毎)
ISB【ISPB】-LXM-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	10	170.9	
ISB【ISPB】-LXM-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	20	341.8	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜800	850・900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—
1150/1200	—	—	—	—
1250/1300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S(3m)	—		—	
	M(5m)	—		—	
長さ特殊	X06(6m)〜X10(10m)	—	—	—	—
	X11(11m)〜X30(30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール(標準装備)	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク100〜600)	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク650〜1300)	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向 750mm以下 Mb、Mc方向 750mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

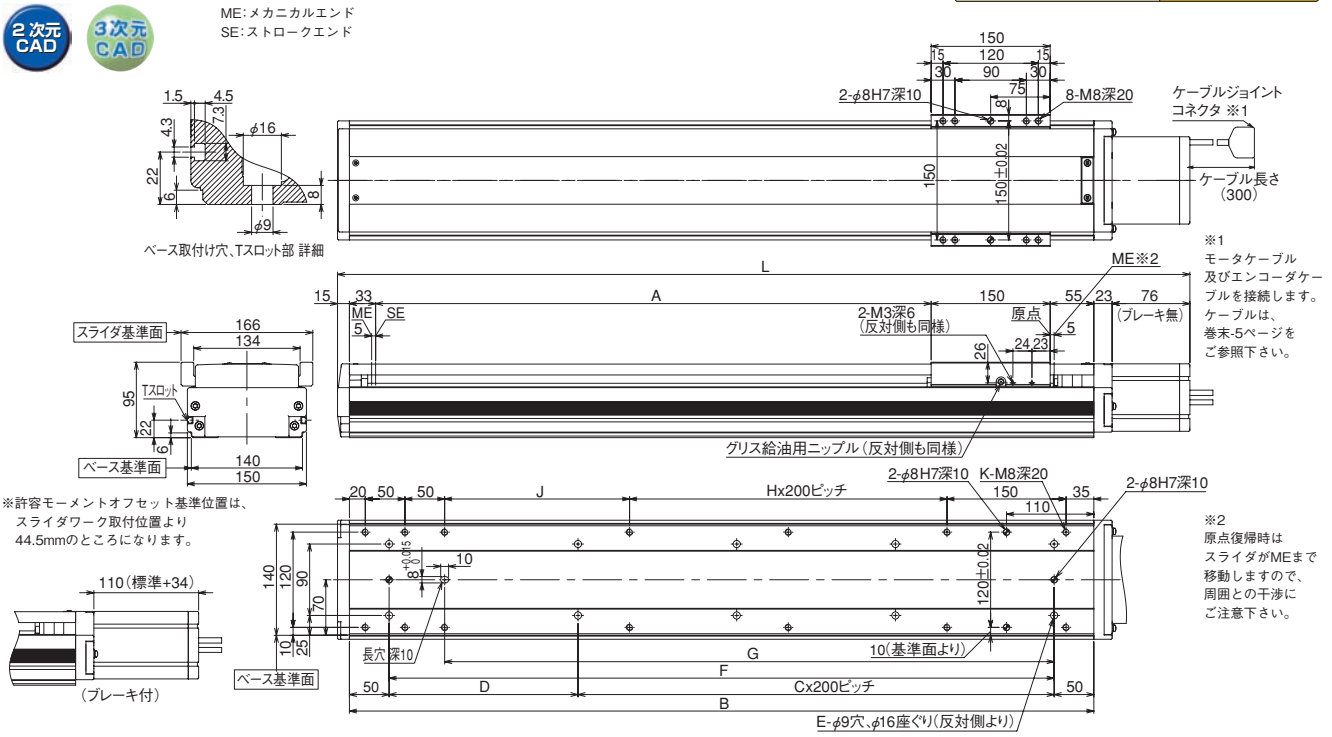
寸法図

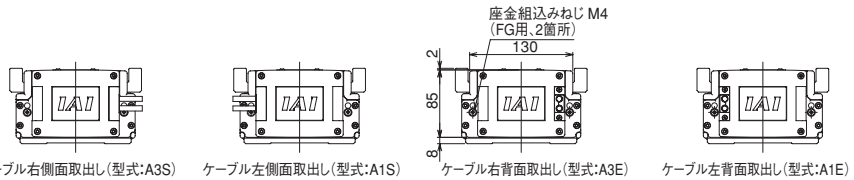
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





ケーブル右側面取出し(型式:A3S)　ケーブル左側面取出し(型式:A1S)　ケーブル右背面取出し(型式:A3E)　ケーブル左背面取出し(型式:A1E)

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	ブレーキ無	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	1502	1552	1602	1652
	ブレーキ付	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
A		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
B		338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D		238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
E		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J		33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
K		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)		9.4	10.3	11.1	12.0	12.8	13.7	14.6	15.5	16.3	17.2	18.0	18.9	19.8	20.7	21.5	22.4	23.2	24.1	25.0	25.9	26.7	27.6	28.4	29.3	30.2

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。　※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)　※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)　※Ⅳ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)　※Ⅴフィールドネットワーク記号

ISB-LXL-200 単軸ロボット 大型X軸ロングスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPB-LXL-200 単軸ロボット 大型X軸ロングスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXL — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	120：120mm ～ 1270：1270mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-LXL-①-200-40-②-③-④-⑤	200	40	15	4	85.5	120～1270 (50mm毎)
ISB【ISPB】-LXL-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	10	170.9	
ISB【ISPB】-LXL-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	20	341.8	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	120～770	820・870	920・970	1020・1070	1120・1170	1220・1270
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
120/170	—	—	—	—
220/270	—	—	—	—
320/370	—	—	—	—
420/470	—	—	—	—
520/570	—	—	—	—
620/670	—	—	—	—
720/770	—	—	—	—
820/870	—	—	—	—
920/970	—	—	—	—
1020/1070	—	—	—	—
1120/1170	—	—	—	—
1220/1270	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ～ **X30** (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	マスター軸指定	**LM**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
AQシール(標準装備)	**AQ**	→B-193	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク120～570)	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク620～1270)	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m Mb：231N·m Mc：327N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 900mm 以下 Mb、Mc 方向 900mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

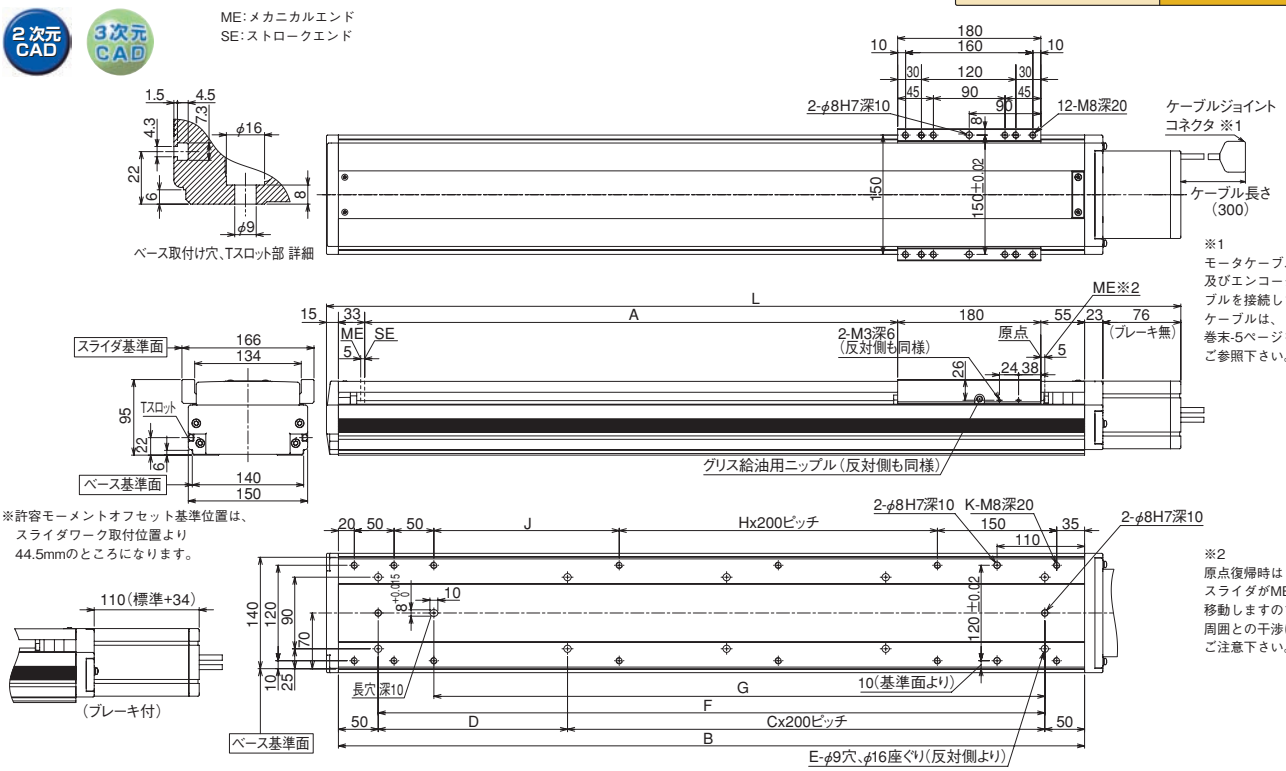
寸法図

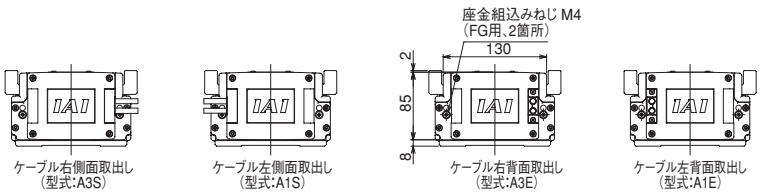
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L	ブレーキ無	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	1502	1552	1602	1652
	ブレーキ付	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
A		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
B		388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D		288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
E		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G		218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J		83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
K		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)		9.8	10.7	11.5	12.4	13.2	14.1	15.0	15.9	16.7	17.6	18.4	19.3	20.2	21.1	21.9	22.8	23.6	24.5	25.4	26.3	27.1	28.0	28.8	29.7

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸標準スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPB-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸標準スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXM — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm 〜 1300：1300mm (50mm毎)	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が-1.0kgとなります。

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-LXM-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	10	169.6	100〜1300 (50mm毎)
ISB【ISPB】-LXM-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90	20	339.1	
ISB【ISPB】-LXM-①-400-10-②-③-④-⑤		10	120	40	678.3	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜800	850・900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—
1150/1200	—	—	—	—
1250/1300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) 〜 **X30** (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	マスター軸指定	**LM**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
AQシール(標準装備)	**AQ**	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク100〜600)	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク650〜1300)	**ST**	→B-206	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

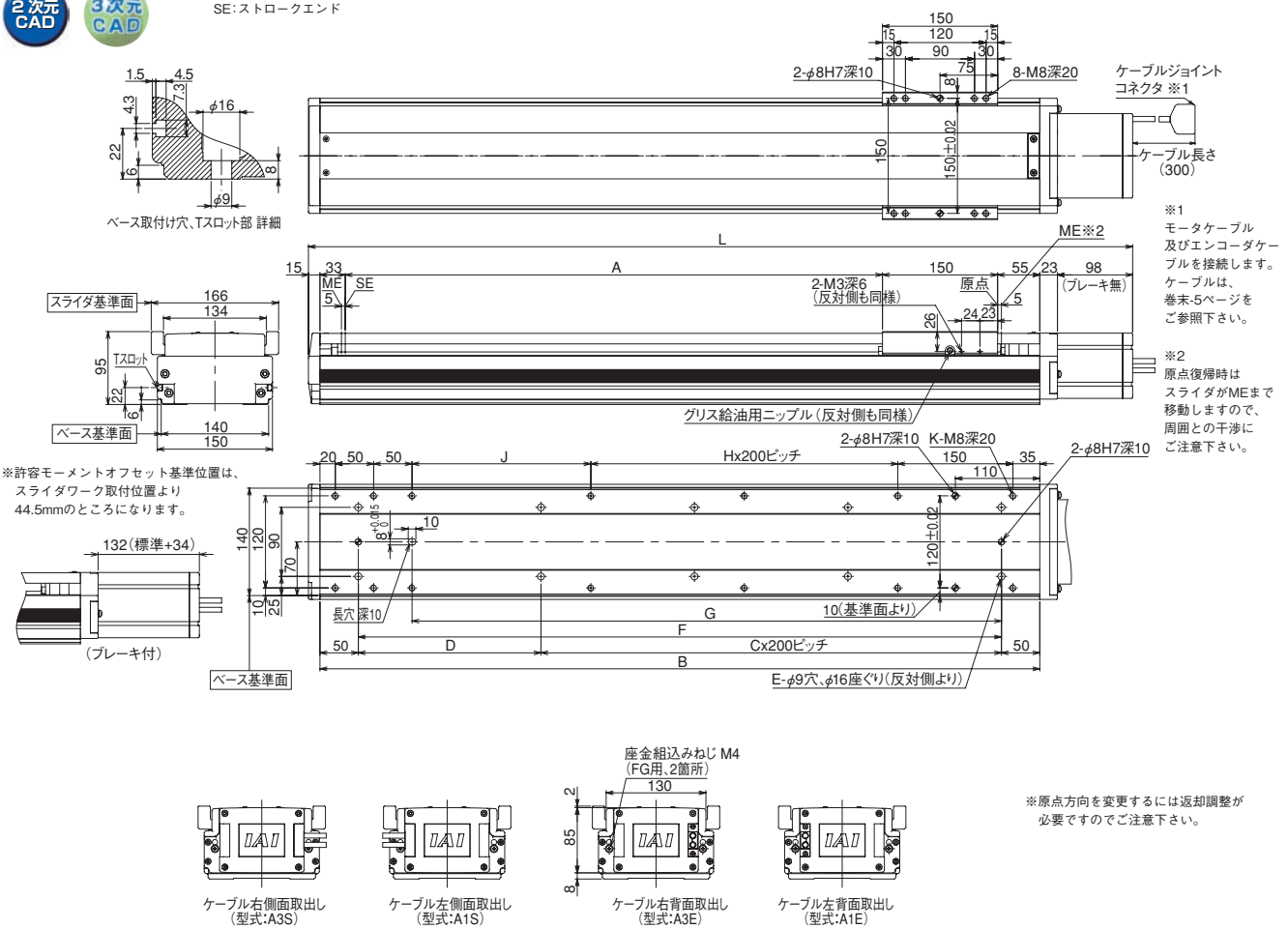
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	ブレーキ無	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424	1474	1524	1574	1624	1674
	ブレーキ付	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
A		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
B		338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D		238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
E		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G		168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H		0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J		33	83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
K		10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)		9.8	10.7	11.6	12.5	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	22.0	22.9	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28.1	28.9	29.8	30.6

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSEL のみ) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓙ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓘ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⓙ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-LXL-400 単軸ロボット 大型X軸ロングスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPB-LXL-400 単軸ロボット 大型X軸ロングスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXL — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	120：120mm 〜 1270：1270mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-LXL-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	10	169.6	120〜1270 (50mm毎)
ISB【ISPB】-LXL-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90	20	339.1	
ISB【ISPB】-LXL-①-400-10-②-③-④-⑤		10	120	40	678.3	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	120〜770	820・870	920・970	1020・1070	1120・1170	1220・1270
40	2400	1840	1530	1290	1100	880
20	1200	920	765	645	550	440
10	600	460	380	320	270	220

（単位は mm/s）

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
120/170	—	—	—	—
220/270	—	—	—	—
320/370	—	—	—	—
420/470	—	—	—	—
520/570	—	—	—	—
620/670	—	—	—	—
720/770	—	—	—	—
820/870	—	—	—	—
920/970	—	—	—	—
1020/1070	—	—	—	—
1120/1170	—	—	—	—
1220/1270	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜**X30**（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	マスター軸指定	**LM**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
AQシール（標準装備）	**AQ**	→B-193	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク120〜570）	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク620〜1270）	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m Mb：231N·m Mc：327N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 900mm 以下 Mb、Mc 方向 900mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

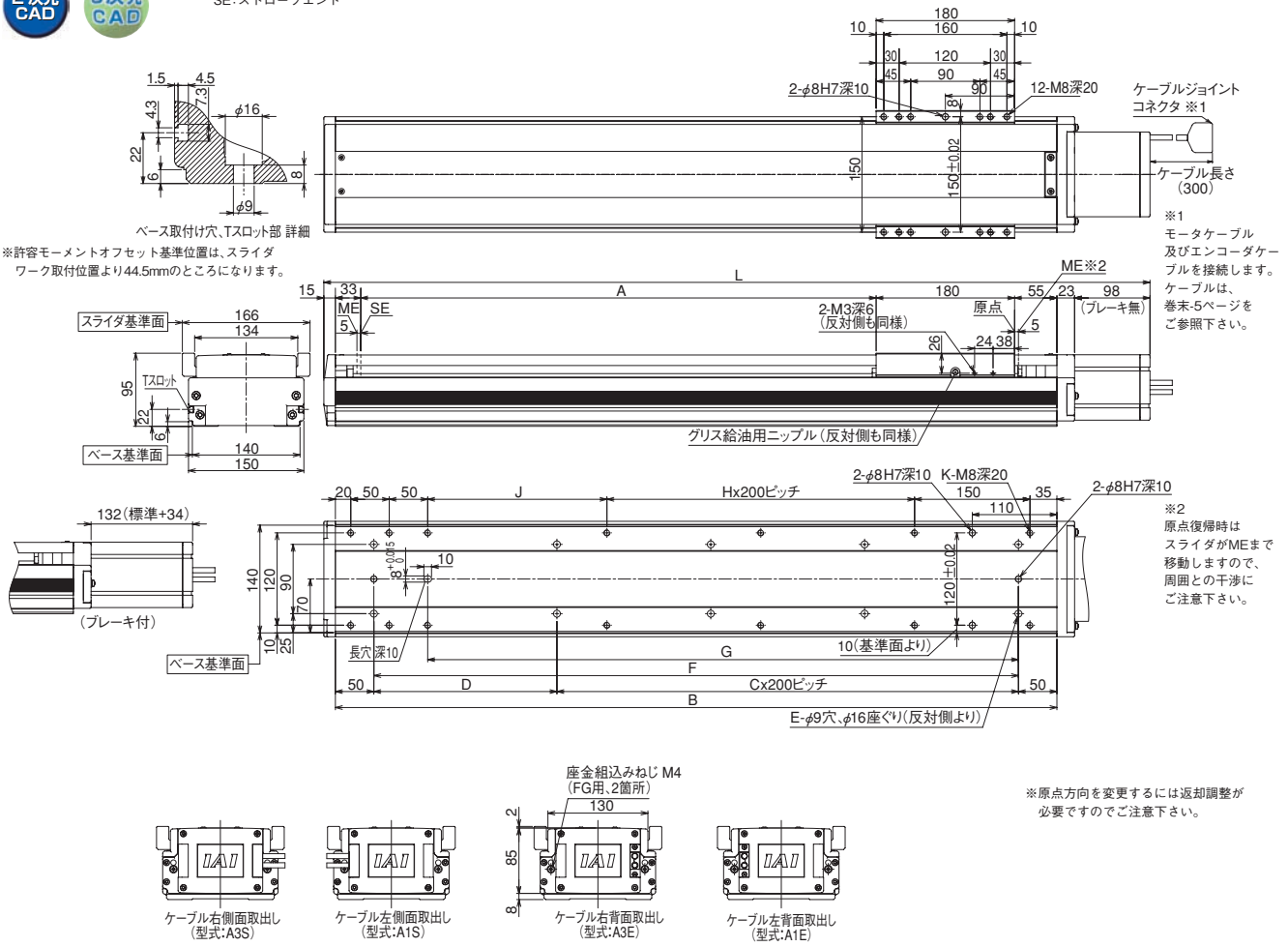
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
L	ブレーキ無	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424	1474	1524	1574	1624	1674
	ブレーキ付	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
A		120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
B		388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D		288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238
E		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F		288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G		218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J		83	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233	283	133	183	233
K		10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)		10.2	11.1	12.0	12.9	13.7	14.6	15.4	16.3	17.2	18.1	18.9	19.8	20.6	21.5	22.4	23.3	24.1	25.0	25.8	26.7	27.6	28.5	29.3	30.2

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V(SSELのみ) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘⅲ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⓘⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⓘⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-LXMX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPB-LXMX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXMX — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	20：20mm	1000：1000mm 〜 2500：2500mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-LXMX-①-200-20-②-③-④-⑤	200	20	45	水平専用	170.9	1000〜2500（50mm毎）

■ストローク と最高速度

リード＼ストローク	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード＼ストローク	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
20	590	540	490	440	410	370	340

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1000〜1300）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1400〜1900）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク2000〜2500）	ST	→B-206	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

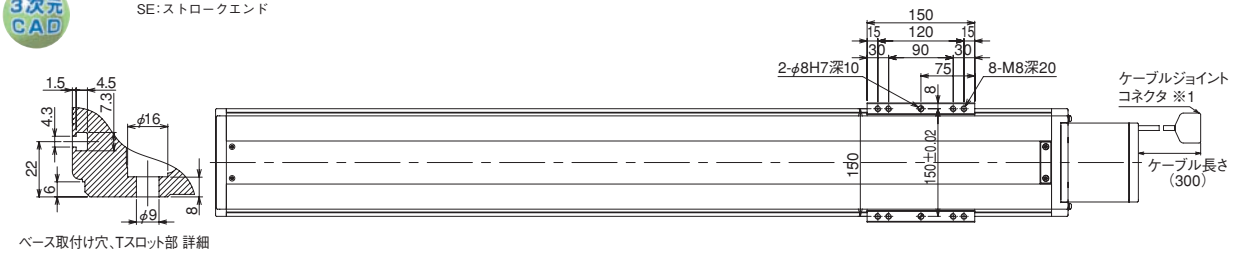
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

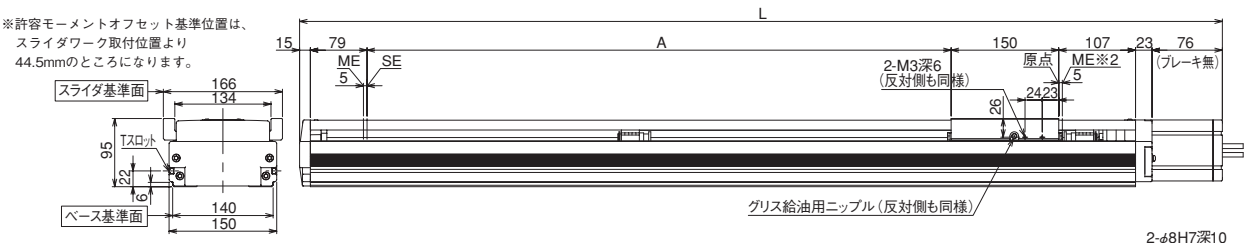
2次元CAD 3次元CAD

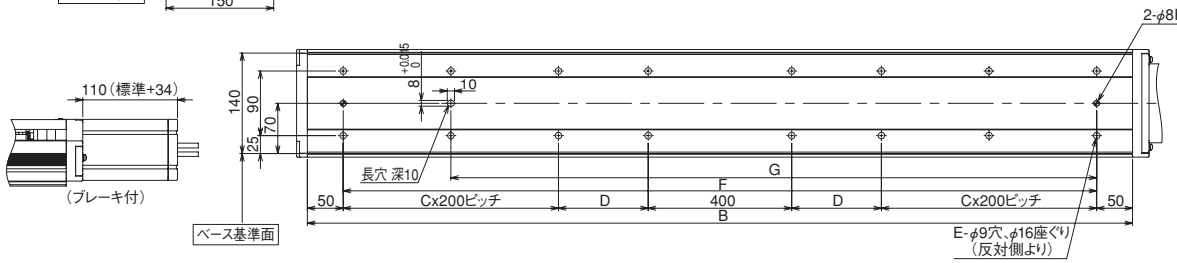
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



ベース取付け穴、Tスロット部 詳細

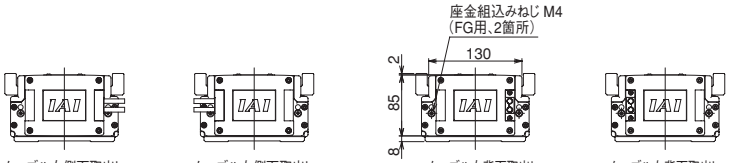
※許容モーメントオフセット基準位置は、
スライダワーク取付位置より
44.5mmのところになります。





※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-5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。



ケーブル右側面取出し(型式:A3S)
ケーブル左側面取出し(型式:A1S)
ケーブル右背面取出し(型式:A3E)
ケーブル左背面取出し(型式:A1E)

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	ブレーキ無	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514	2564	2614	2664	2714	2764	2814	2864	2914	2964
	ブレーキ付	1498	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998
A		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
B		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
C		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
D		225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575
E		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20
F		1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750
G		1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
質量(kg)		27.3	28.2	29.0	29.9	30.8	31.7	32.5	33.4	34.3	35.2	36.1	36.9	37.8	38.7	39.6	40.4	41.3	42.2	43.1	44.0	44.8	45.7	46.6	47.5	48.3	49.2	50.1	51.0	51.8	52.7	53.6

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPB-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXMX — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm	1000：1000mm 〜 2500：2500mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-LXMX-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	水平専用	169.6	1000〜2500（50mm毎）
ISB【ISPB】-LXMX-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90		339.1	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

ストローク / リード	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	1180	1080	980	880	820	740	680
20	590	540	490	440	410	370	340

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1000〜1300）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1400〜1900）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク2000〜2500）	ST	→B-206	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

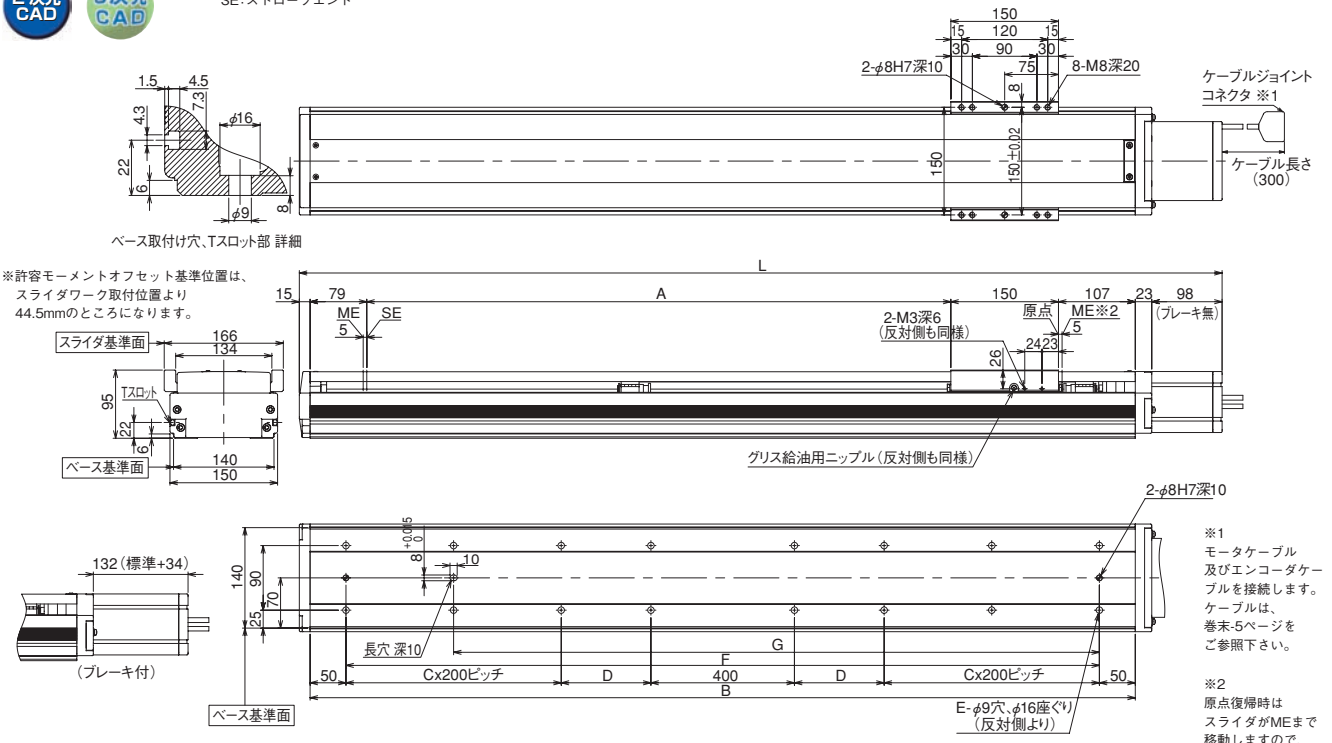
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※原点方向を変更するには返却調整が
必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	ブレーキ無	1486	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136	2186	2236	2286	2336	2386	2436	2486	2536	2586	2636	2686	2736	2786	2836	2886	2936	2986
	ブレーキ付	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020
A		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
B		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
C		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3
D		225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575
E		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20
F		1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750
G		1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
質量(kg)		27.7	28.6	29.5	30.4	31.3	32.1	33.0	33.9	34.8	35.6	36.5	37.4	38.3	39.2	40.0	40.9	41.8	42.7	43.5	44.4	45.3	46.2	47.0	47.9	48.8	49.7	50.6	51.4	52.3	53.2	54.1

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSEL のみ) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓙ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⓘ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※ⒿXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPB-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXUWX — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	20：20mm	1000：1000mm 〜 2500：2500mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-LXUWX-①-200-20-②-③-④-⑤	200	20	45	水平専用	170.1	1000〜2500（50mm毎）

■ストローク と最高速度

リード＼ストローク	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード＼ストローク	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
20	590	540	490	440	410	370	340

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1000〜1300）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1400〜1900）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク2000〜2500）	ST	→B-206	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：299N·m Mb：427N·m Mc：292N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向1250mm以下 Mb、Mc方向1250mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

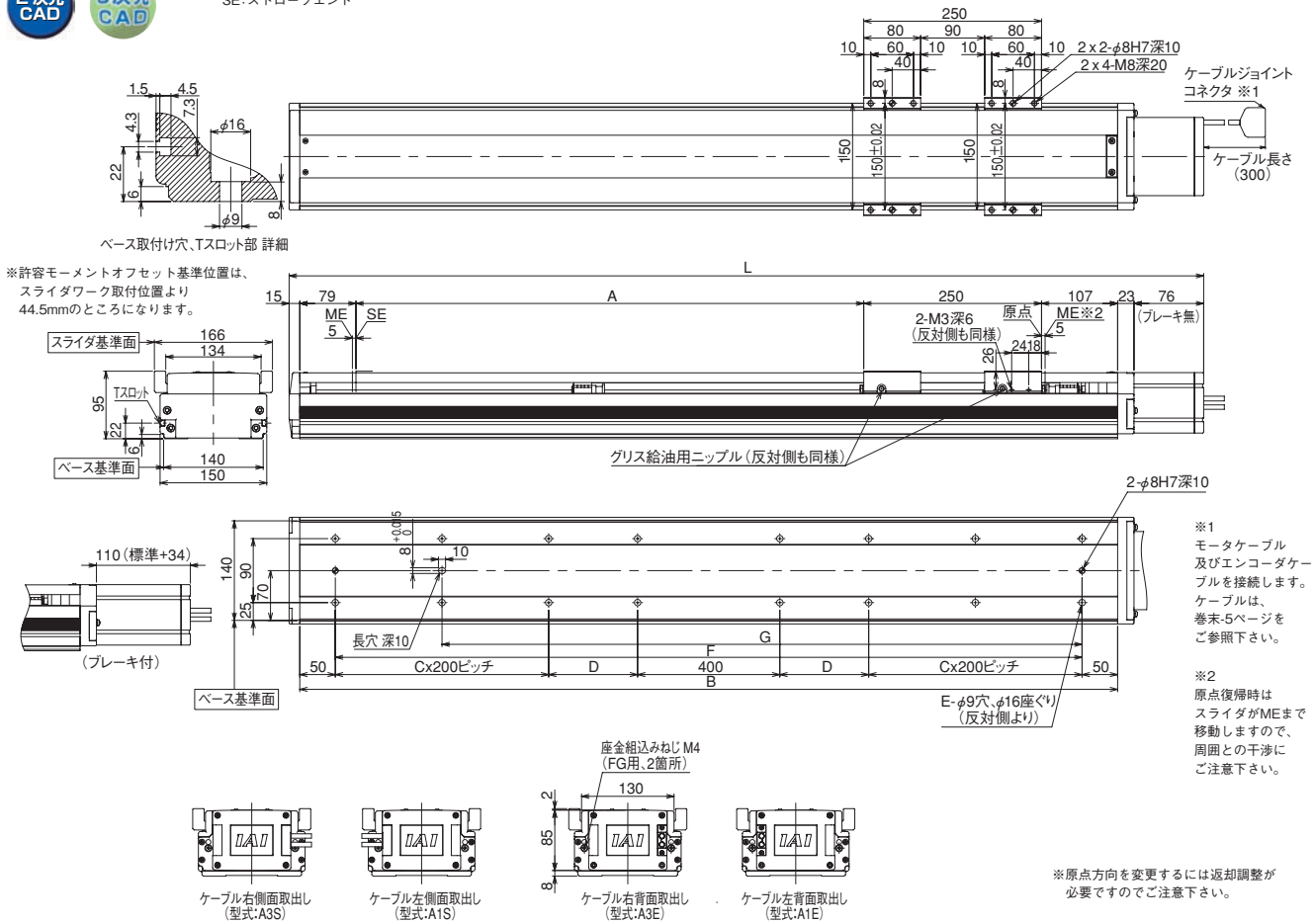
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	ブレーキ無	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514	2564	2614	2664	2714	2764	2814	2864	2914	2964	3014	3064
	ブレーキ付	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098	2148	2198	2248	2298	2348	2398	2448	2498	2548	2598	2648	2698	2748	2798	2848	2898	2948	2998	3048	3098
A		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
B		1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950
C		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
D		275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	625
E		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20	20	20
F		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
G		1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
質量(kg)		30.4	31.2	32.1	33.0	33.9	34.7	35.6	36.5	37.4	38.3	39.1	40.0	40.9	41.8	42.6	43.5	44.4	45.3	46.1	47.0	47.9	48.8	49.7	50.5	51.4	52.3	53.2	54.0	54.9	55.8	56.7

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISB-LXUWX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPB-LXUWX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXUWX — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB：標準仕様 ISPB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm	1000：1000mm 〜 2500：2500mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	水平専用	169.6	1000〜2500（50mm毎）
ISB【ISPB】-LXUWX-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90		339.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード＼ストローク	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	1180	1080	980	880	820	740	680
20	590	540	490	440	410	370	340

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISB	インクリメンタル ISPB	アブソリュート ISB	アブソリュート ISPB
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜**X30**（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	マスター軸指定	**LM**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
AQシール（標準装備）	**AQ**	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1000〜1300）	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク1400〜1900）	**ST**	→B-206	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク2000〜2500）	**ST**	→B-206	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：299N·m Mb：427N·m Mc：292N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向1250mm以下 Mb、Mc方向1250mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

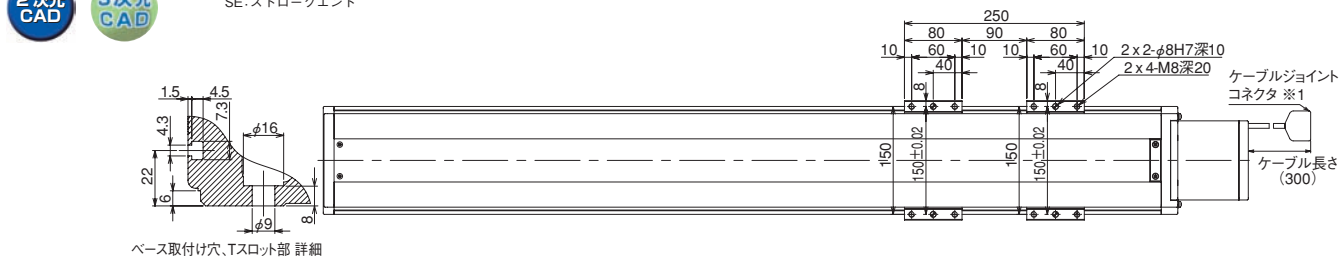
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

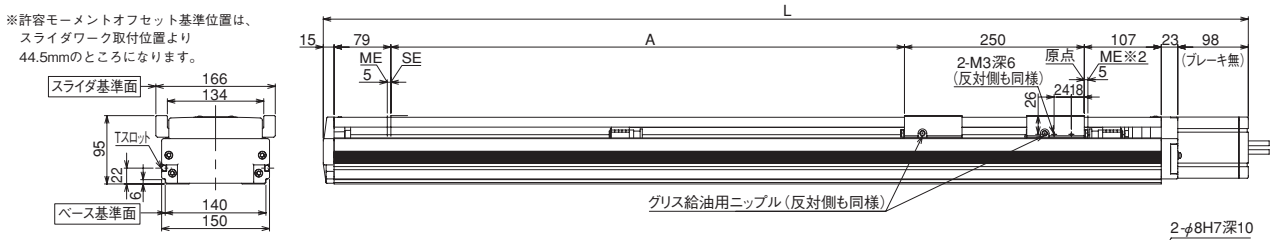
2次元CAD 3次元CAD

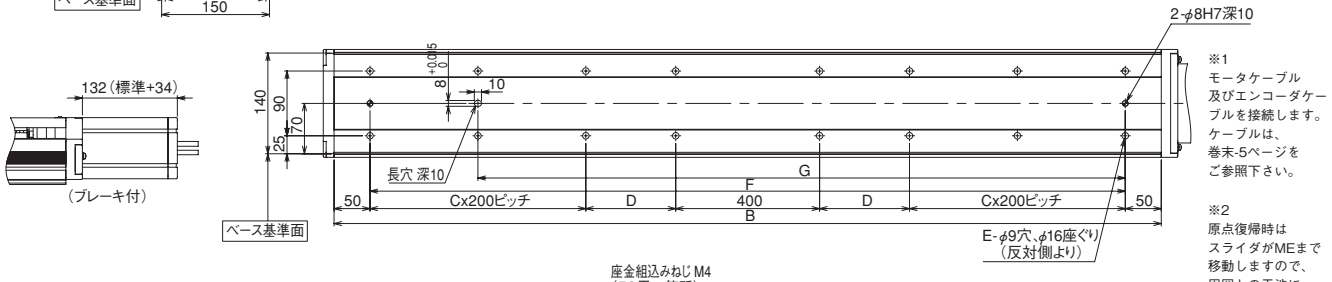
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



ベース取付け穴、Tスロット部 詳細

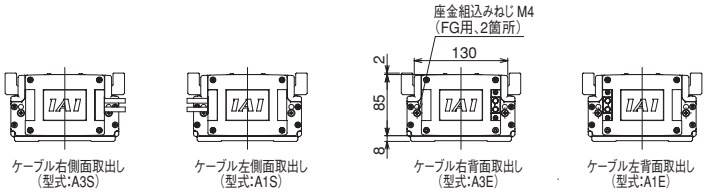
※許容モーメントオフセット基準位置は、
スライダワーク取付位置より
44.5mmのところになります。





※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-5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。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	ブレーキ無	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136	2186	2236	2286	2336	2386	2436	2486	2536	2586	2636	2686	2736	2786	2836	2886	2936	2986	3036	3086
	ブレーキ付	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020	3070	3120
A		1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564	1614	1664	1714	1764	1814	1864	1914	1964	2014	2064	2114	2164	2214	2264	2314	2364	2414	2464	2514
B		1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950
C		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
D		275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	425	450	475	500	525	550	575	600	625
E		12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	20	20	20	20	20	20	20	20	20
F		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850
G		1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650
質量(kg)		30.8	31.7	32.6	33.5	34.3	35.2	36.1	37.0	37.8	38.7	39.6	40.5	41.4	42.2	43.1	44.0	44.9	45.7	46.6	47.5	48.4	49.2	50.1	51.0	51.9	52.8	53.6	54.5	55.4	56.3	57.1

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSEL のみ) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓙ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⓘ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※ⒿXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

SSPA-SXM-200

単軸ロボット 小型X軸高剛性タイプ
本体幅100mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 SSPA — SXM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □

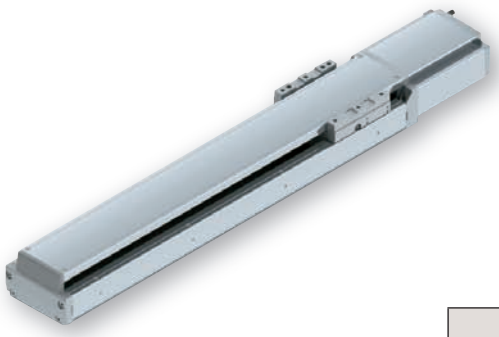
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SSPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm 〜 1100：1100mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
SSPA-SXM-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	4	113.9	100〜1100（50mm毎）
SSPA-SXM-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	6	170.9	
SSPA-SXM-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	12	341.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670
20	1200	1120	990	880	780	710	640	580	530	480	440
10	600	560	490	440	390	350	320	290	260	240	220

（単位は mm/s）

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜**X30**（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク100〜300）	**MD**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク350〜600）	**MD**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク650〜900）	**MD**	→B-202	—
AQ シール（標準装備）	**AQ**	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク950〜1100）	**MD**	→B-202	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク100〜600）	**ST**	→B-206	—
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク650〜1100）	**ST**	→B-206	—
マスター軸指定	**LM**	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジ φ16mm　転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：43.4N·m　Mb：43.4N·m　Mc：116N·m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質：鋳鉄　塗装処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下　Mb、Mc方向450mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

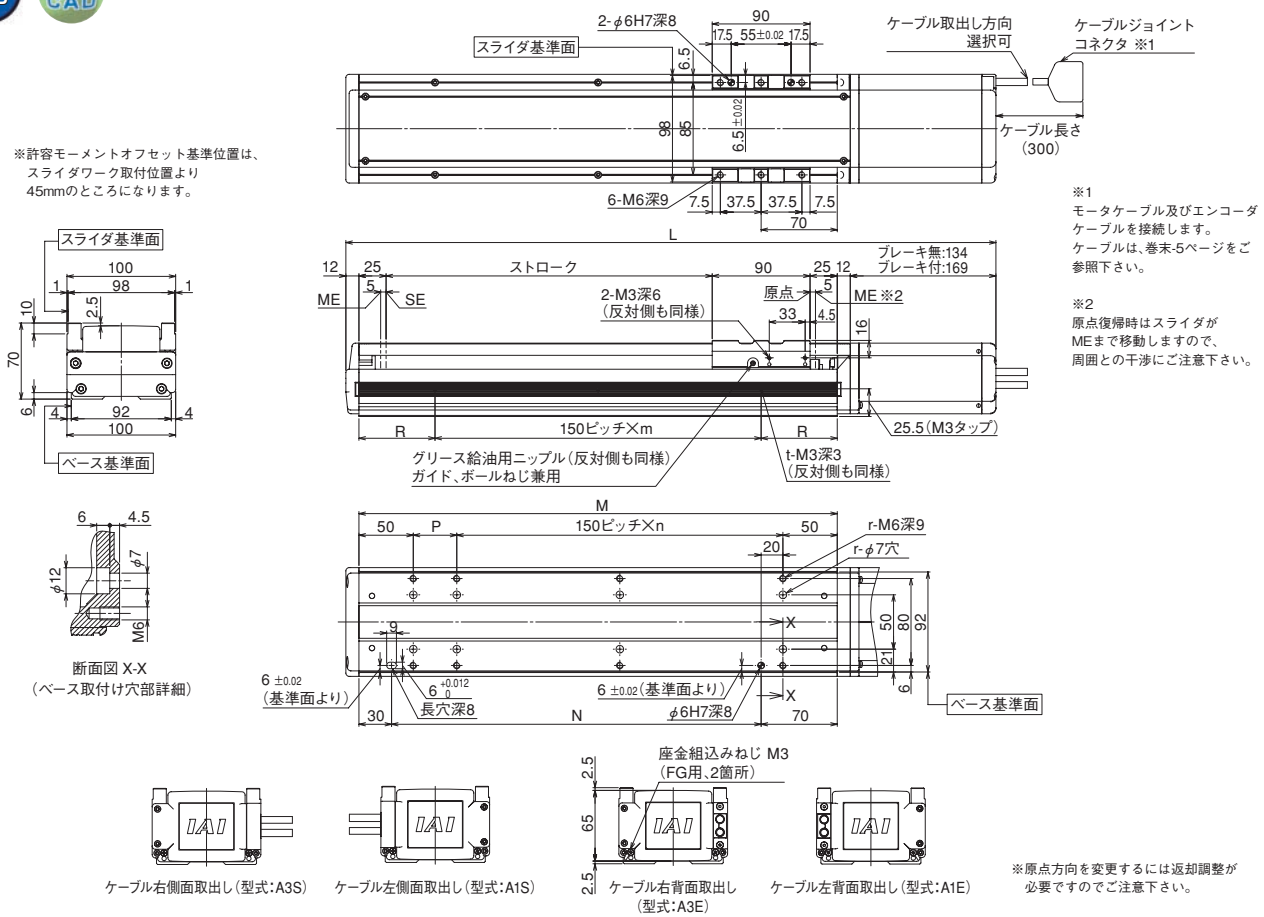
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



ケーブル右側面取出し(型式:A3S)　ケーブル左側面取出し(型式:A1S)　ケーブル右背面取出し(型式:A3E)　ケーブル左背面取出し(型式:A1E)

※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398
	ブレーキ付	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433
M		240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
N		140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
P		140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90
R		45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20
m		1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8
n		0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7
r		4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18
t		2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9
質量(kg)		6.8	7.4	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.9	12.5	13.1	13.8	14.4	15.0	15.6	16.3	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

SSPA-MXM-400

単軸ロボット 中型X軸高剛性タイプ
本体幅130mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 SSPA — MXM — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SSPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1300：1300mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
SSPA-MXM-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	45	6	169.6	100～1300（50mm毎）
SSPA-MXM-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90	12	339.1	
SSPA-MXM-①-400-10-②-③-④-⑤		10	120	25	678.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～700	750	800	850	900	950
40	2400	2150	1930	1740	1580	1440
20	1200	1070	960	870	790	720
10	600	530	480	430	390	360

リード＼ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1320	1210	1120	1030	960	890	830
20	660	600	560	510	480	440	410
10	330	300	280	250	240	220	200

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート	②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
100	—	—	750/800	—	—
150/200	—	—	850/900	—	—
250/300	—	—	950/1000	—	—
350/400	—	—	1050/1100	—	—
450/500	—	—	1150/1200	—	—
550/600	—	—	1250/1300	—	—
650/700	—	—			

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ～ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク100～300）	MD	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク350～600）	MD	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク650～900）	MD	→B-202	—
AQ シール（標準装備）	AQ	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク950～1300）	MD	→B-202	—
ブレーキ	B	→B-194	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1300）	ST	→B-206	—
マスター軸指定	LM	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	107N·m Mb：107N·m Mc：276N·m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質：鋳鉄 塗装処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向600mm以下 Mb、Mc方向600mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

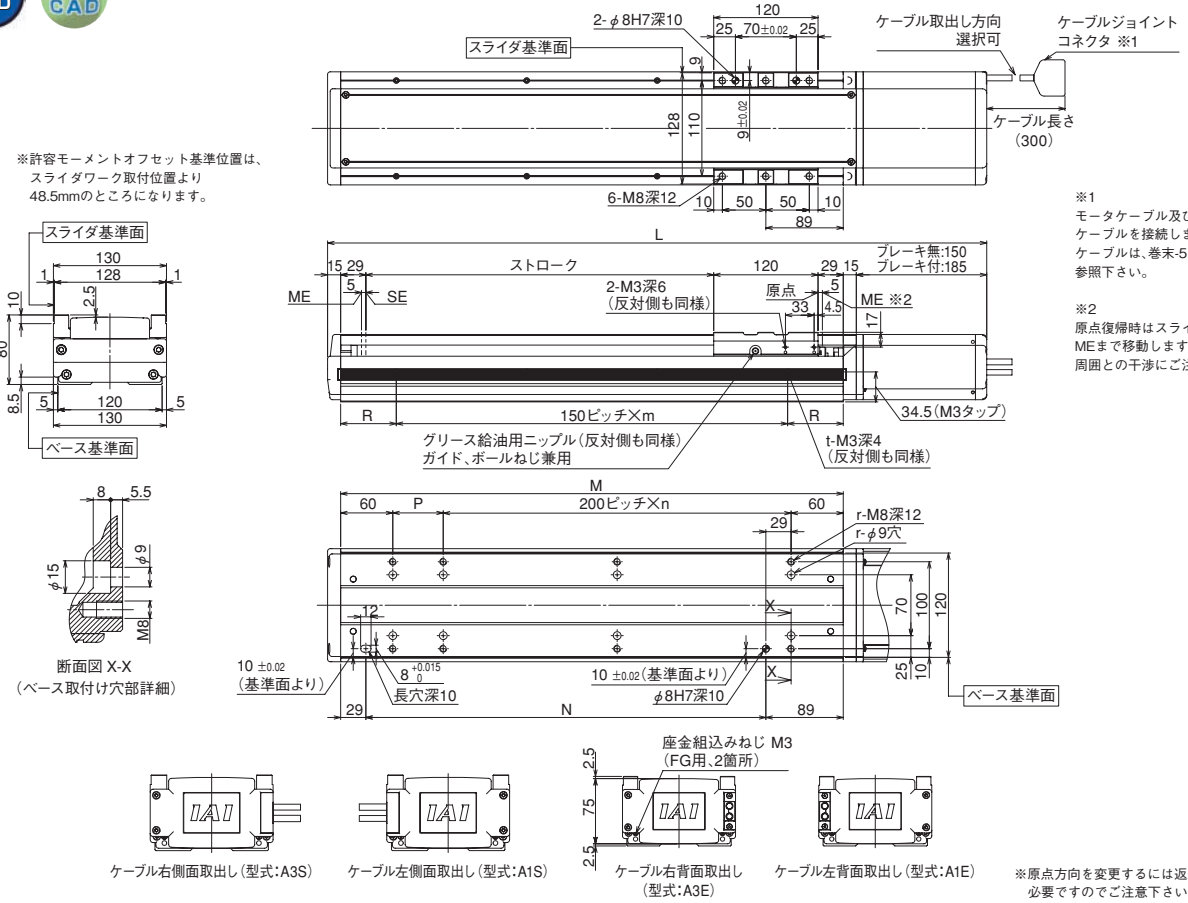
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは、巻末-5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。

ケーブル右側面取出し(型式:A3S)　ケーブル左側面取出し(型式:A1S)　ケーブル左背面取出し(型式:A1E)

ケーブル右背面取出し(型式:A3E)

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	ブレーキ無	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658
	ブレーキ付	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693
M		278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478
N		160	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360
P		158	208	58	108	158	208	58	108	158	208	58	108	158	208	58	108	158	208	58	108	158	208	58	108	158
R		64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64	14	39	64
m		1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9
n		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
r		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
t		2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	9	9	10	10	10
質量(kg)		12.4	13.5	14.6	15.7	16.7	17.8	18.9	20.0	21.1	22.2	23.2	24.3	25.4	26.5	27.6	28.7	29.7	30.8	31.9	33.0	34.1	35.2	36.2	37.3	38.4

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V(SSELのみ) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘⅲ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。　※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)　※Ⓘⅲ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⓘⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)　※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)　※Ⓥフィールドネットワーク記号

SSPA-LXM-750

単軸ロボット 大型X軸高剛性タイプ
本体幅155mm 750W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 SSPA — LXM — □ — 750 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
SSPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	750：750W	50：50mm 25：25mm	100：100mm 〜 1500：1500mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-125ページをご参照下さい。
(注2)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注3)アクチュエータを垂直で使用される場合は、XSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
SSPA-LXM-①-750-50-②-③-④-⑤	750	50	60	12	255	100〜1500（50mm毎）
SSPA-LXM-①-750-25-②-③-④-⑤		25	120	25	510	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜900	950	1000	1050	1100
50	2500	2320		1950	
25	1250	1160		970	

リード＼ストローク	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
50	1660	1440	1250		1100			
25	830	720	620		550			

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート	②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
100	—	—	850/900	—	—
150/200	—	—	950/1000	—	—
250/300	—	—	1050/1100	—	—
350/400	—	—	1150/1200	—	—
450/500	—	—	1250/1300	—	—
550/600	—	—	1350/1400	—	—
650/700	—	—	1450/1500	—	—
750/800	—	—			

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク100〜300）	MD	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク350〜600）	MD	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク650〜900）	MD	→B-202	—
AQ シール（標準装備）	AQ	→B-193	—	防錆皮膜処理（ストローク950〜1200）	MD	→B-202	—
ブレーキ	B	→B-194	—	防錆皮膜処理（ストローク1250〜1500）	MD	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク100〜600）	ST	→B-206	—
マスター軸指定	LM	→B-202	—	真直度高精度仕様（ストローク650〜1300）	ST	→B-206	—
				真直度高精度仕様（ストローク1350〜1500）	ST	→B-206	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジ φ25mm 転造 C5 相当
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m Mb：162N·m Mc：391N·m
運動真直度(注2)	0.015mm/m 以下
ベース	材質：鋳鉄 塗装処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向750mm以下 Mb、Mc方向750mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

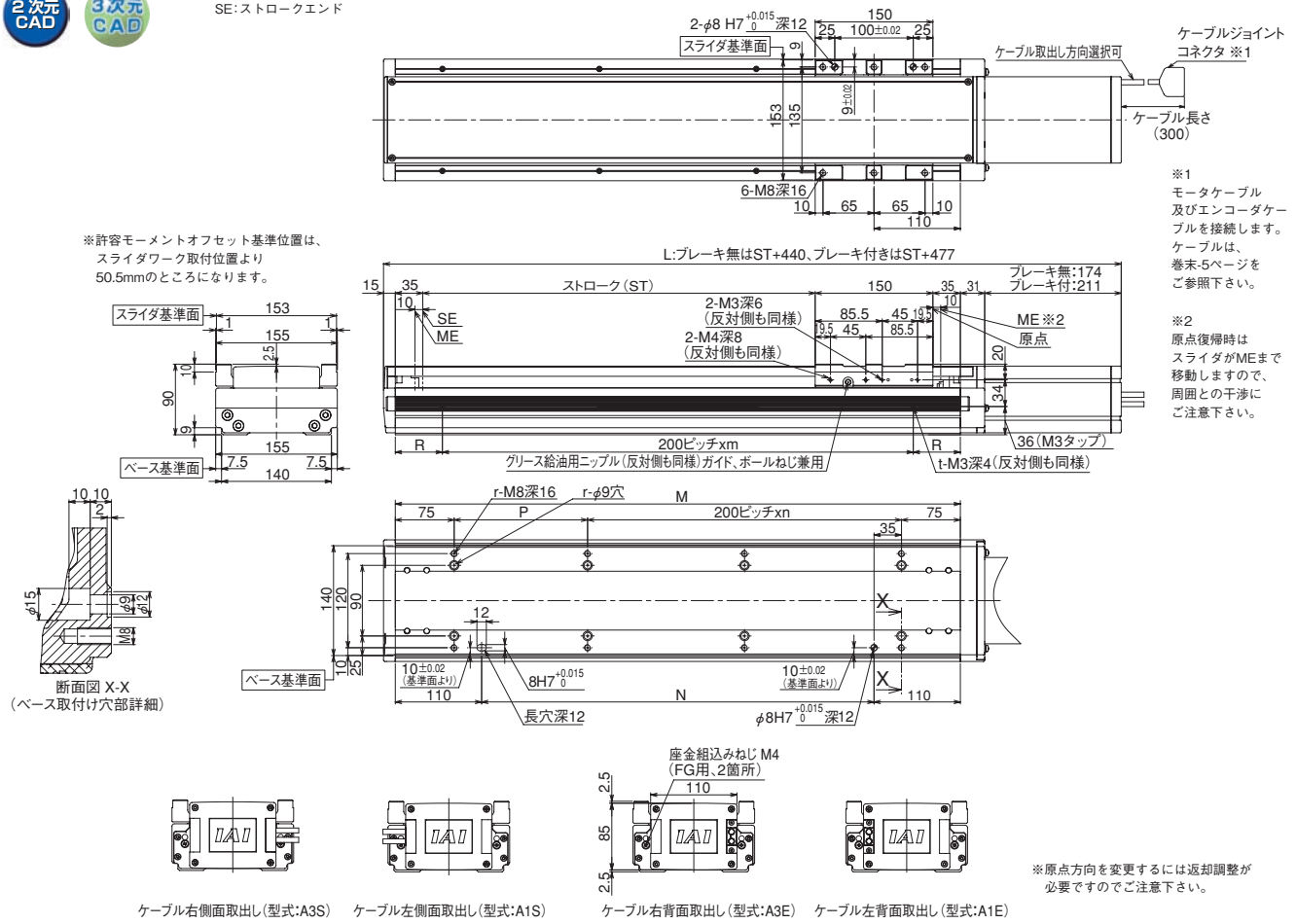
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が1.0kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	ブレーキ無	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940
	ブレーキ付	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977
M		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
N		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
P		170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170	220	70	120	170
R		60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60	85	10	35	60
m		1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8
n		0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
r		4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
t		2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9
質量(kg)		21.0	23.0	25.0	26.5	28.0	29.5	31.0	33.0	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	43.0	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0	52.5	54.0	56.0	58.0	59.5	61.0	62.5	64.0	66.0	68.0

③適応コントローラ

ISB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-750Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V (XSEL-Kのみ) 単相AC200V 三相AC200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-750Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-750I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-750Ⓘ□-NP-2-2	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓙ-1-750Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※ⒿXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)ただし、アクチュエータを垂直で使用する際は、Jタイプをお選びいただけません。
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)ただし、XSEL-Jは2:単相200Vのみ選択可能。 ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISA-SXM 単軸ロボット 小型X軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPA-SXM 単軸ロボット 小型X軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — SXM — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	60：60W	16：16mm 8：8mm 4：4mm	100：100mm 〜 600：600mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-SXM**」のご使用(切替)を推奨いたします。**ISB-SXM** の詳細は A-175 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード4は0.15G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-SXM-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.7	100〜600（50mm毎）
ISA【ISPA】-SXM-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.4	
ISA【ISPA】-SXM-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50	14	254.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜600（50mm毎）
16	960
8	480
4	240

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
	X11（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202	ダブルスライダ仕様	W	→B-207
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ12mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	32.9N·m　Mb：47.0N·m　Mc：76.8N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向450mm以下　Mb、Mc方向450mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

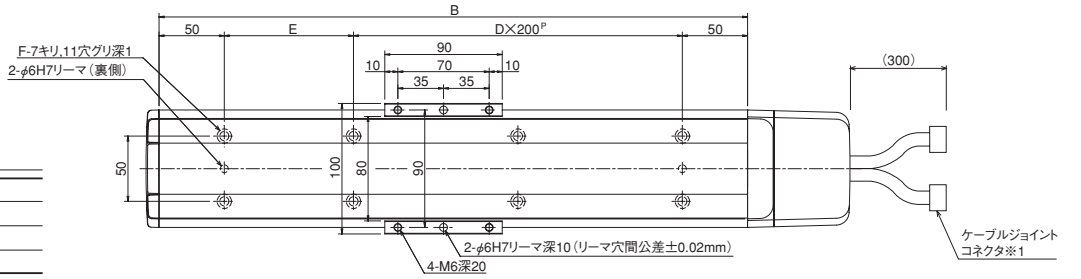
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

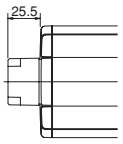
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

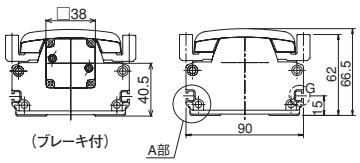
※ブレーキ付は全長(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。

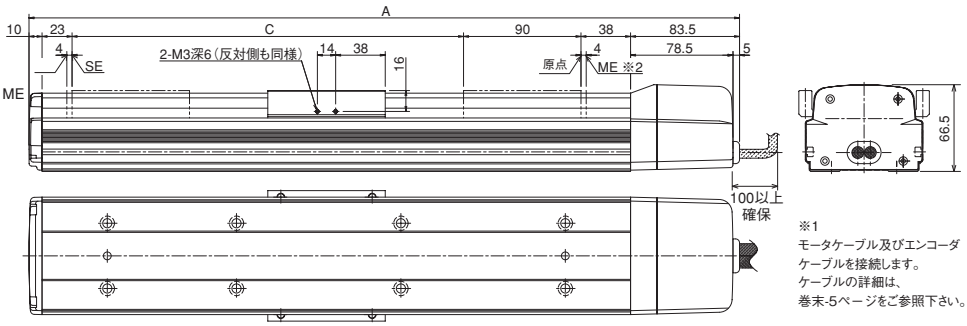


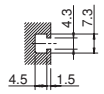
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より30mmのところになります。



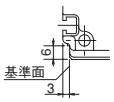
(ブレーキ付)



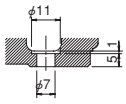




G部ベースT溝詳細



A部詳細



ベース取付け部詳細

※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
A	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2
E	151	201	251	101	151	201	251	101	151	201	251
F	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8
質量(kg)	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ/インクリ	単相/三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-SYM 単軸ロボット 小型Y軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPA-SYM 単軸ロボット 小型Y軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — SYM — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

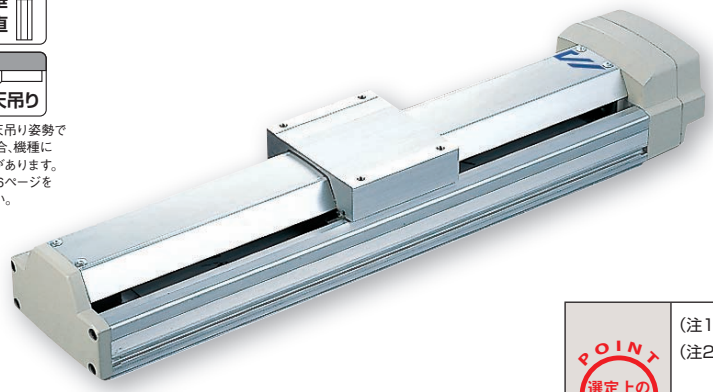
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	60：60W	16：16mm 8：8mm 4：4mm	100：100mm 〜 600：600mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-SXM**」のご使用(切替)を推奨いたします。**ISB-SXM** の詳細は A-175 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード4は0.15G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-SYM-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.7	100〜600（50mm毎）
ISA【ISPA】-SYM-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.4	
ISA【ISPA】-SYM-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50	14	254.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜600（50mm毎）
16	960
8	480
4	240

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
	X11（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ12mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：32.9N·m　Mb：47.0N·m　Mc：76.8N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下　Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

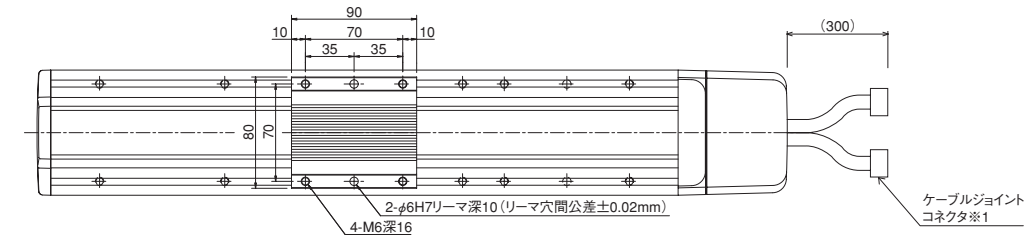
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

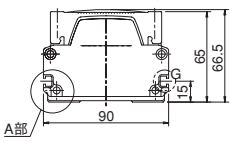
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

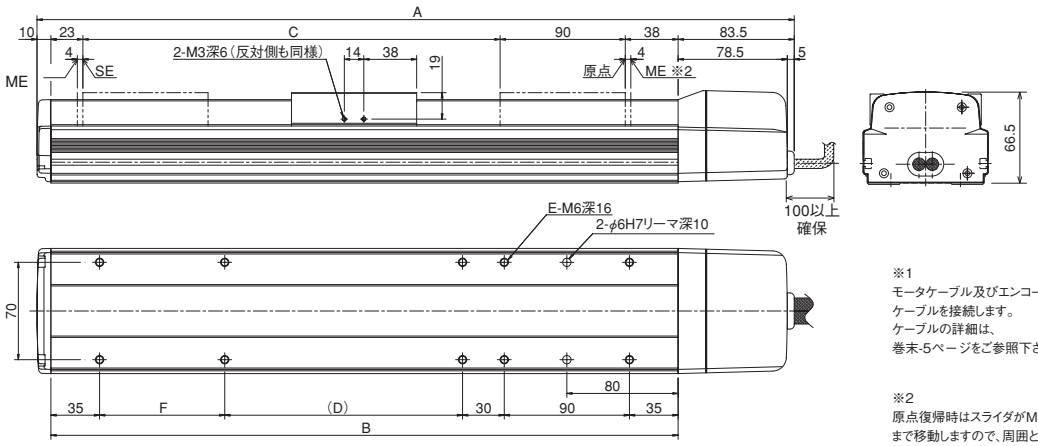
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

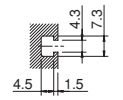
※ブレーキ付は全長(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。



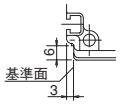
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より33mmのところになります。







G部ベースT溝詳細



A部詳細

※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
A	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	61	21	71	121	171	221	271	321	371	421	471
E	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
F	0	90	90	90	90	90	90	90	90	90	90
質量(kg)	2.8	3.2	3.5	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-SZM 単軸ロボット 小型垂直軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPA-SZM 単軸ロボット 小型垂直軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — SZM — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	60：60W	8：8mm 4：4mm	100：100mm 〜 600：600mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-SXM**」のご使用(切替)を推奨いたします。**ISB-SXM** の詳細は A-175 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード4は0.15G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-SZM-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	垂直専用	6	127.4	100〜600(50mm毎)
ISA【ISPA】-SZM-①-60-4-②-③-④-⑤		4		14	254.8	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100 〜 600 (50mm毎)
8	480
4	240

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	お問い合わせください			
	M (5m)				
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)				
	X11 (11m) 〜 **X30** (30m)				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	**AQ**	→B-193	マスター軸指定(センサ勝手違い)	**LLM**	→B-202
ブレーキ(標準装備)	**B**	→B-194	原点逆仕様	**NM**	→B-204
クリープセンサ	**C**	→B-194	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

※SZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ12mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：32.9N·m Mb：47.0N·m Mc：76.8N·m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

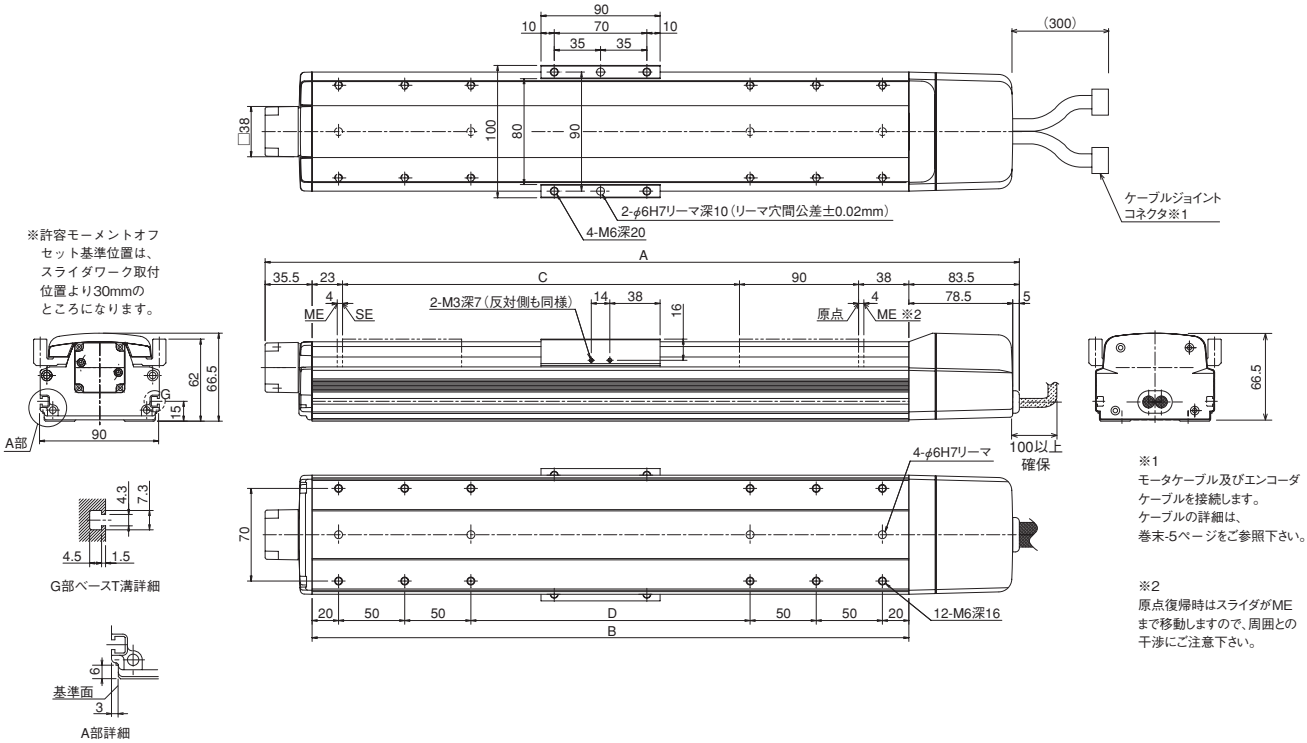
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末-67

ご注意
垂直軸をベース固定で使用する場合は、SXM タイプのブレーキ付をご使用下さい。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より30mmのところになります。

※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
A	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870
B	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	11	61	111	161	211	261	311	361	411	461	511
質量(kg)	3.0	3.4	3.7	4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.8	6.2	6.5

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

※ SZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

ISA-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPA-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MXM — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100：100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5：5mm	100：100mm 〜 1000：1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-MXM-100**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-MXM-100** の詳細は A-179 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3G(リード5は0.15G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-MXM-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	12	—	56.2	100〜1000(50mm毎)
ISA【ISPA】-MXM-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20	3.5	84.3	
ISA【ISPA】-MXM-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	9	169.5	
ISA【ISPA】-MXM-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	19	340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜700	(750)・800	(850)・900	(950)・1000
30	1800	1290	1045	860
20	1200	860	695	570
10	600	430	345	280
5	300	215	170	140

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	お問い合わせください			
	M (5m)				
長さ特殊	**X06** (6m)〜**X10** (10m)				
	X11 (11m)〜**X30** (30m)				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202	ダブルスライダ仕様	W	→B-207
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向600mm以下　Mb、Mc方向600mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

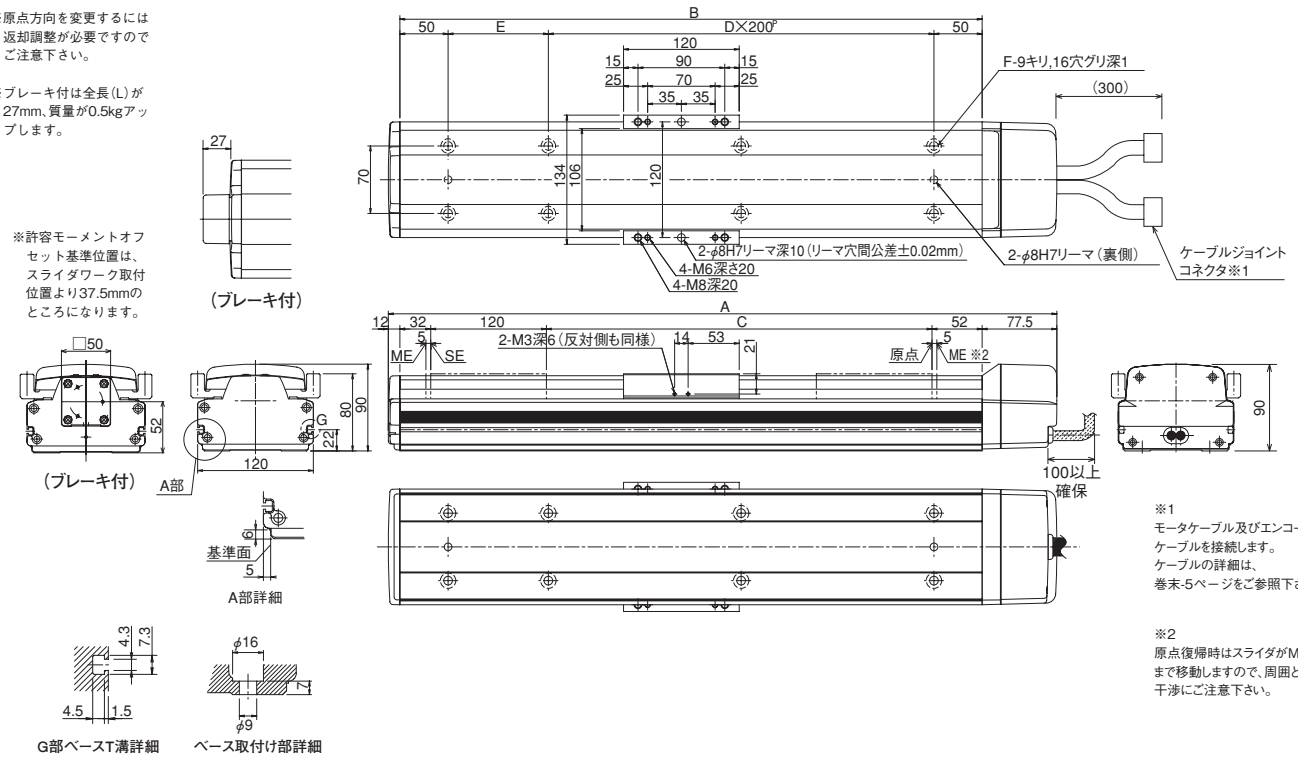
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より37.5mmのところになります。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000
A	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	643.5	693.5	743.5	793.5	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	1293.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
質量(kg)	6.2	6.7	7.2	7.7	8.3	8.8	9.3	9.8	10.4	10.9	11.4	11.9	12.5	13.0	13.5	14.0	14.6	15.1	15.6

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPA-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MXM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm 〜 1000：1000mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-MXM-200**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-MXM-200** の詳細は A-183 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-MXM-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	25	6	113	100〜1000（50mm毎）
ISA【ISPA】-MXM-①-200-20-②-③-④-⑤		20	40	9	169.5	
ISA【ISPA】-MXM-①-200-10-②-③-④-⑤		10	80	19	340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜700	(750)・800	(850)・900	(950)・1000
30	1800	1290	1045	860
20	1200	860	695	570
10	600	430	345	280

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISPA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	適応コントローラ T1 LS付	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
標準タイプ	**M**（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
長さ特殊	**X11**（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202	ダブルスライダ仕様	W	→B-207
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下　Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

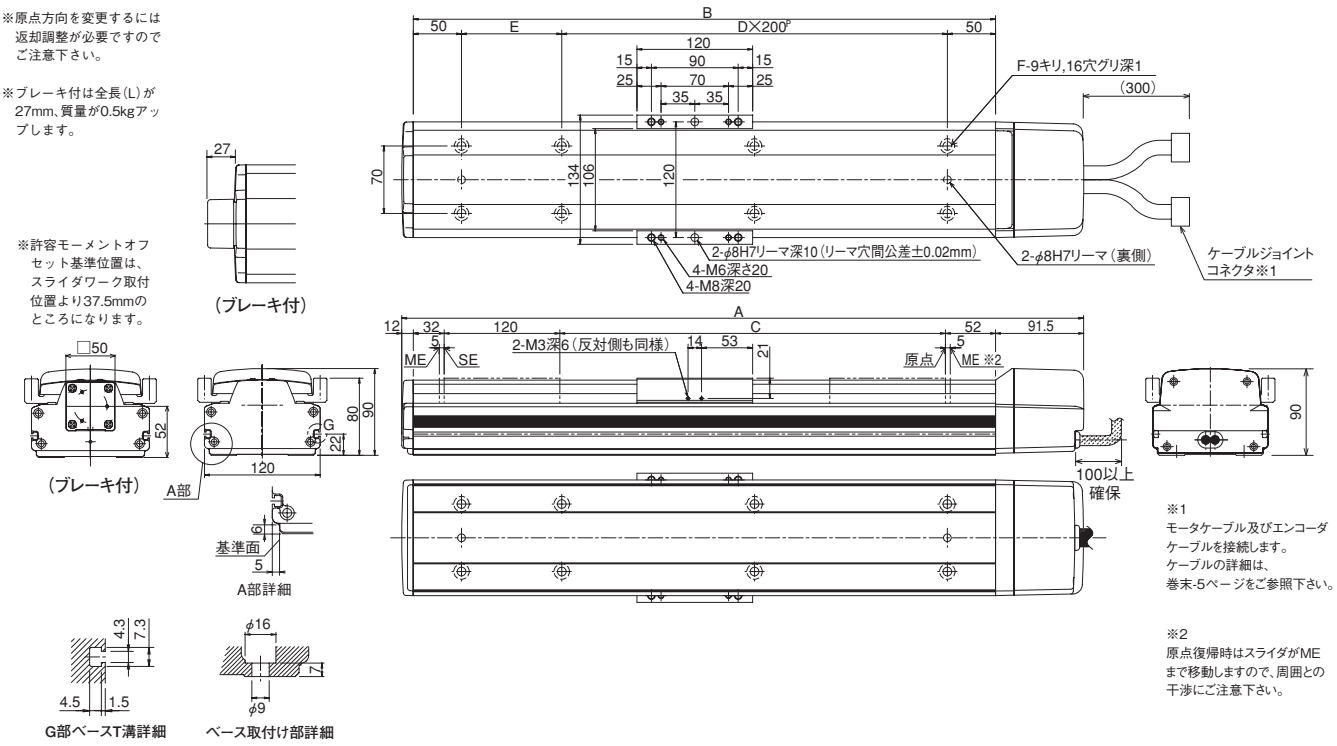
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より37.5mmのところになります。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000
A	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5	1207.5	1257.5	1307.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14
質量(kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.7	9.2	9.7	10.2	10.8	11.3	11.8	12.3	12.9	13.4	13.9	14.4	15.0	15.5	16.0

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→ M-219
X-SEL-P/Q	6			→ M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→ M-219
SSEL	2			→ M-197
SCON-CA	1			→ M-139
SCON-CAL	1			→ M-153
MSCON	6			→ M-167

ISA-MXMX 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPA-MXMX 単軸ロボット 中型X軸中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MXMX — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200：200W	30:30mm 20:20mm	800：800mm ～ 2000：2000mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-MXMX-200**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-MXMX-200** の詳細は A-187 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-MXMX-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	25	水平専用	113	800～2000(100mm毎)
ISA【ISPA】-MXMX-①-200-20-②-③-④-⑤		20	40		169.5	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
800	お問い合わせください			
900				
1000				
1100				
1200				
1300				
1400				
1500				
1600				
1700				
1800				
1900				
2000				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）～**X10**（10m）				
	X11（11m）～**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向600mm以下　Mb、Mc方向600mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

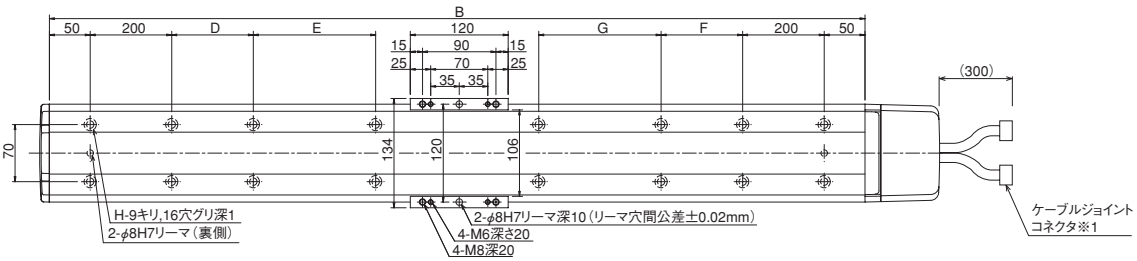
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

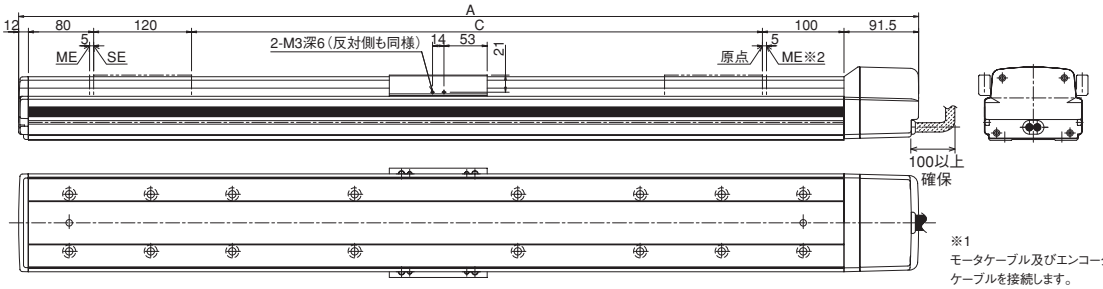
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

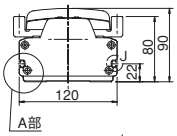
※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。

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

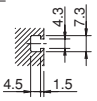


※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より37.5mmのところになります。

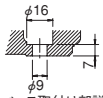




A部



J部ベースT溝詳細



ベース取付け部詳細

A部詳細

※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A	1203.5	1303.5	1403.5	1503.5	1603.5	1703.5	1803.5	1903.5	2003.5	2103.5	2203.5	2303.5	2403.5
B	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
C	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
D	0	0	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
F	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
G	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
H	10	10	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
質量(kg)	15.0	16.1	17.1	18.2	19.2	20.3	21.3	22.4	23.4	24.5	25.5	26.6	27.6

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-MYM-100 単軸ロボット 中型Y軸タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPA-MYM-100 単軸ロボット 中型Y軸タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MYM — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □ — □

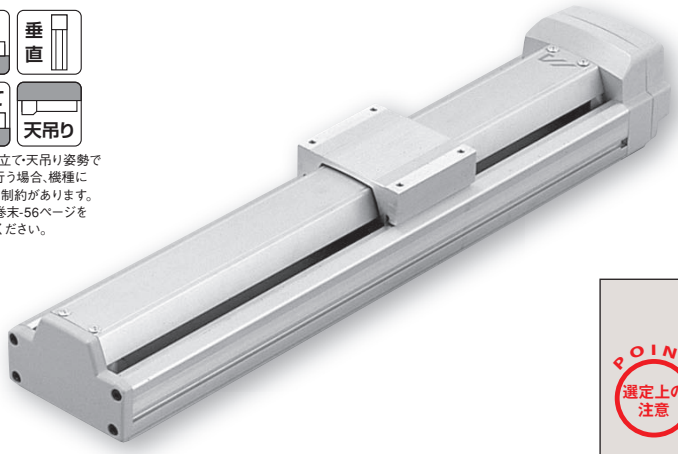
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	100：100W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	100：100mm 〜 1000：1000mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-MXM-100**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-MXM-100** の詳細は A-179 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3G(リード5は0.15G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-MYM-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	12	—	56.2	100〜1000(50mm毎)
ISA【ISPA】-MYM-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20	3.5	84.3	
ISA【ISPA】-MYM-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	9	169.5	
ISA【ISPA】-MYM-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	19	340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜700	(750)・800	(850)・900	(950)・1000
30	1800	1290	1045	860
20	1200	860	695	570
10	600	430	345	280
5	300	215	170	140

（単位は mm/s）

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
	X11（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	**AQ**	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202
ブレーキ	**B**	→B-194	原点逆仕様	**NM**	→B-204
クリープセンサ	**C**	→B-194	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下　Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

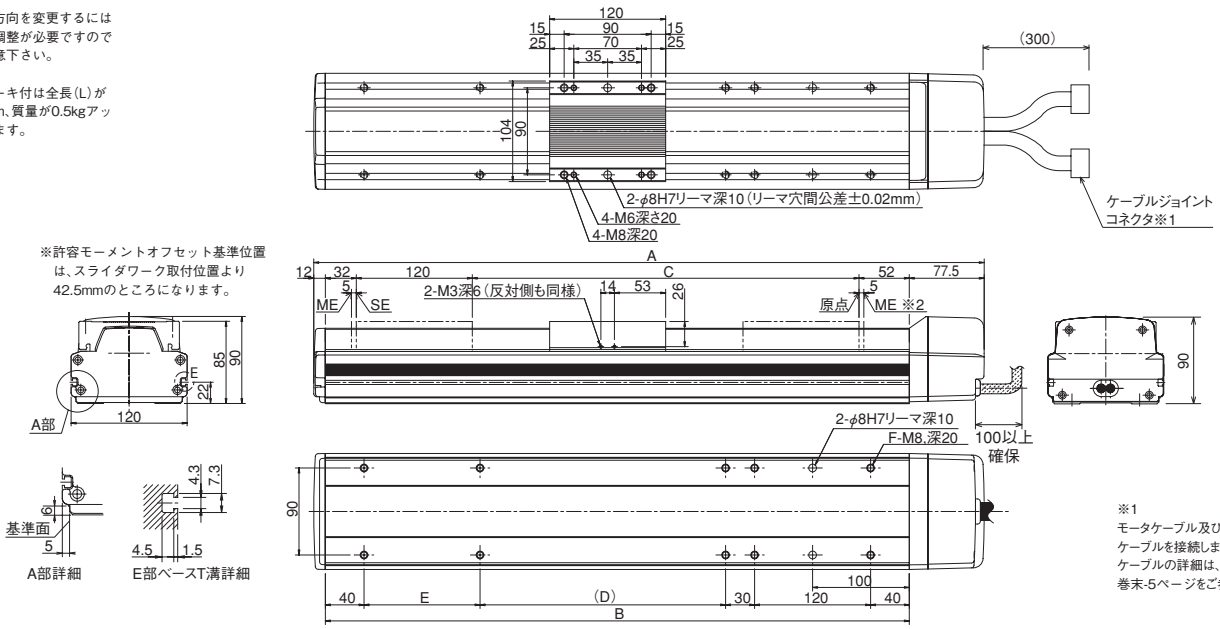
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000
A	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5	643.5	693.5	743.5	793.5	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	1293.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	0	0	54	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
E	120	0	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120
F	10	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
質量(kg)	6.3	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-MYM-200 単軸ロボット 中型Y軸タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPA-MYM-200 単軸ロボット 中型Y軸タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MYM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

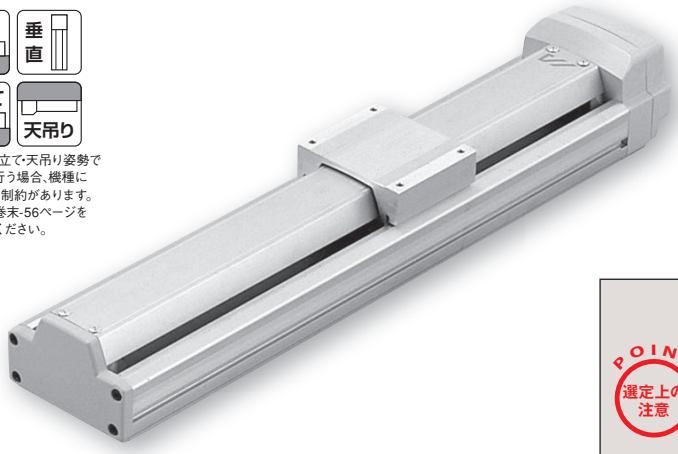
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm 〜 1000：1000mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-MXM-200**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-MXM-200** の詳細は A-183 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-MYM-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	25	6	113	100〜1000（50mm毎）
ISA【ISPA】-MYM-①-200-20-②-③-④-⑤		20	40	9	169.5	
ISA【ISPA】-MYM-①-200-10-②-③-④-⑤		10	80	19	340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜700	(750)・800	(850)・900	(950)・1000
30	1800	1290	1045	860
20	1200	860	695	570
10	600	430	345	280

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISPA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	適応コントローラ T1 LS付	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
標準タイプ	**M**（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
長さ特殊	**X11**（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向600mm以下　Mb、Mc方向600mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

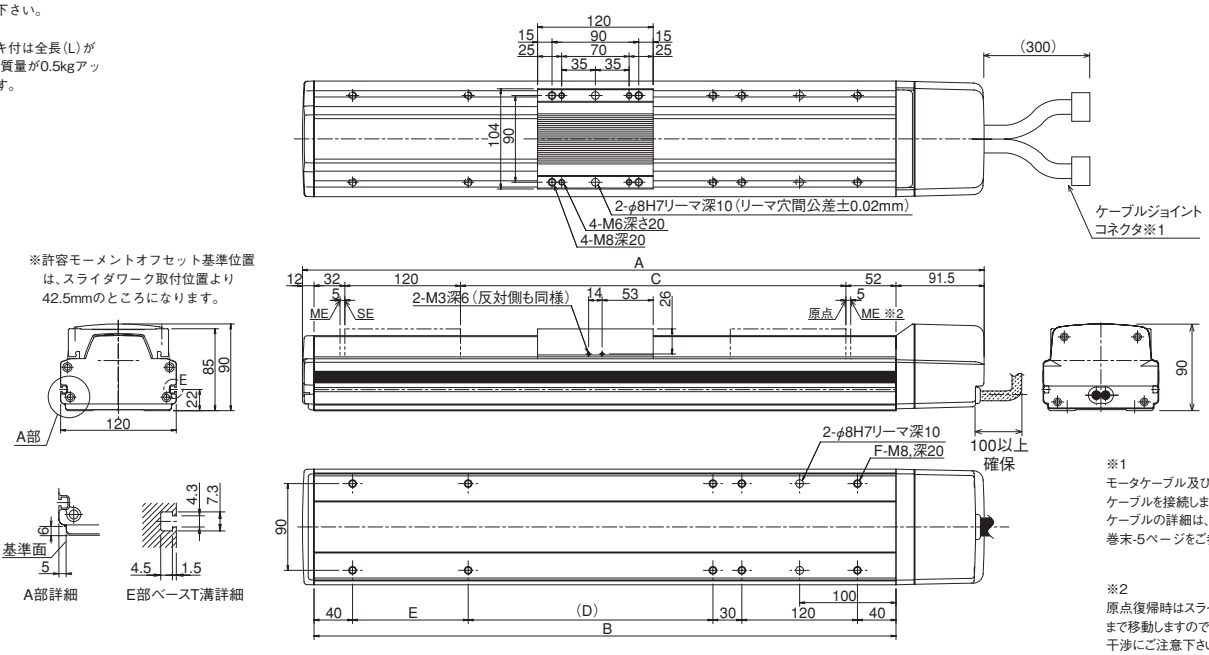
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000
A	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5	1057.5	1107.5	1157.5	1207.5	1257.5	1307.5
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	0	0	54	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
E	120	0	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120
F	10	8	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
質量(kg)	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→ M-219
X-SEL-P/Q	6			→ M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→ M-219
SSEL	2			→ M-197
SCON-CA	1			→ M-139
SCON-CAL	1			→ M-153
MSCON	6			→ M-167

ISA-MZM-100 単軸ロボット 中型垂直軸タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPA-MZM-100 単軸ロボット 中型垂直軸タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MZM — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	100：100W	10：10mm 5：5mm	100：100mm 〜 1000：1000mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-MXM-100**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-MXM-100** の詳細は A-179 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3G(リード5は0.15G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-MZM-①-100-10-②-③-④-B-⑤	100	10	垂直専用	9	169.5	100〜1000(50mm毎)
ISA【ISPA】-MZM-①-100-5-②-③-④-B-⑤		5		19	340.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜700	800	900	1000
10	600	430	345	280
5	300	215	170	140

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
	X11（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ（標準装備）	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

※MZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

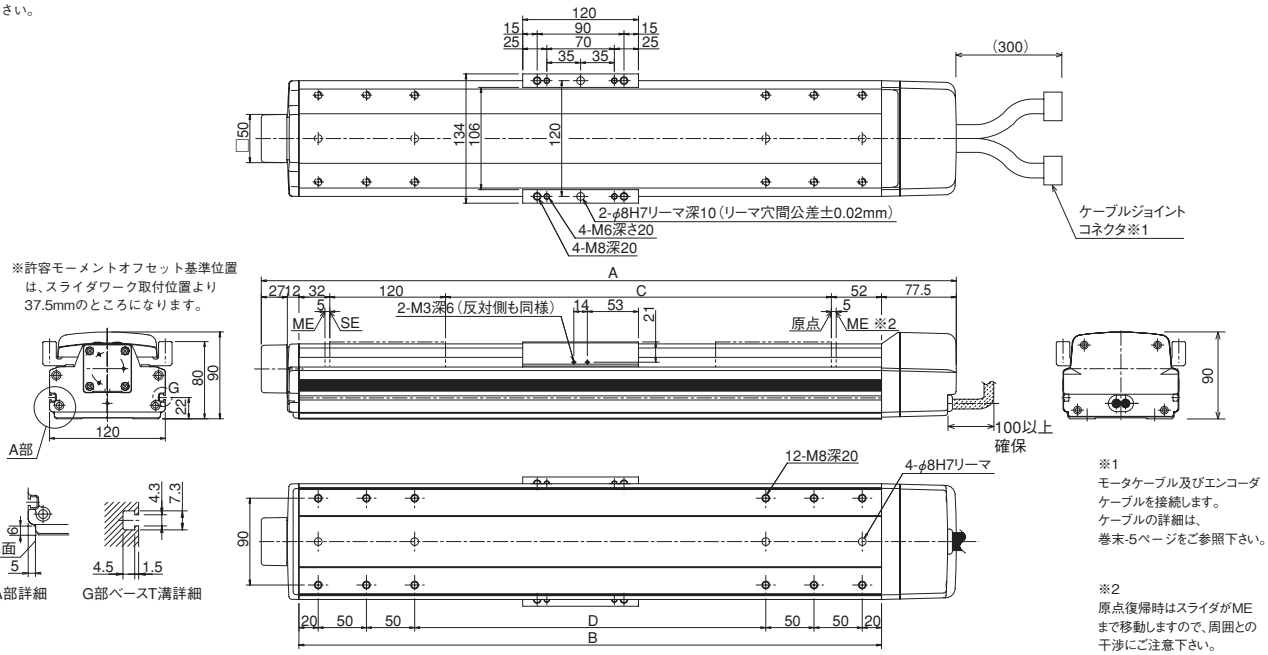
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

特注対応のご案内 巻末-67

ご注意
垂直軸をベース固定で使用する場合は、MXMタイプのブレーキ付をご使用下さい。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



※1
モータ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、巻末-5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。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000
A	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	700ストローク以上は、MXMタイプのベースを使用します。取付寸法はA-218ページの図面をご参照下さい。			
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854				
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				
D	64	114	164	214	264	314	364	414	464	514	564	614				
質量(kg)	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	14.2	15.2	16.2

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

※ MZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

ISA-MZM-200 単軸ロボット 中型垂直軸タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPA-MZM-200 単軸ロボット 中型垂直軸タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MZM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200：200W	10：10mm	100：100mm 〜 1000：1000mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-MXM-200**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-MXM-200** の詳細は A-183 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-MZM-①-200-10-②-③-④-B-⑤	200	10	垂直専用	19	340.1	100〜1000(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	100〜700	800	900	1000
10	600	430	345	280

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
標準タイプ	**M**（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
長さ特殊	**X11**（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ（標準装備）	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

※MZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

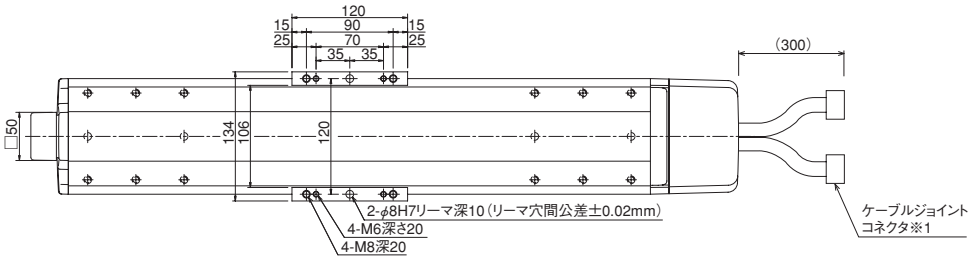
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

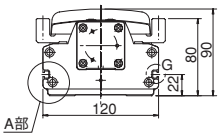
特注対応のご案内 巻末-67

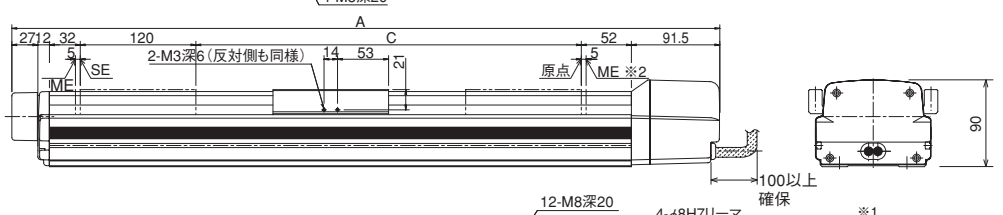
ご注意
垂直軸をベース固定で使用する場合は、MXM タイプのブレーキ付をご使用下さい。

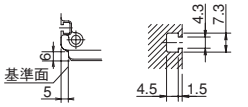
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

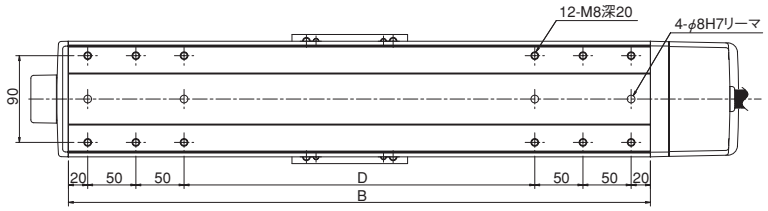


※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より37.5mmのところになります。









※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000
A	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	700ストローク以上は、MXMタイプのベースを使用します。取付寸法はA-220ページの図面をご参照下さい。			
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854				
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				
D	64	114	164	214	264	314	364	414	464	514	564	614				
質量(kg)	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	14.2	15.2	16.2

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

※ MZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

ISA-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

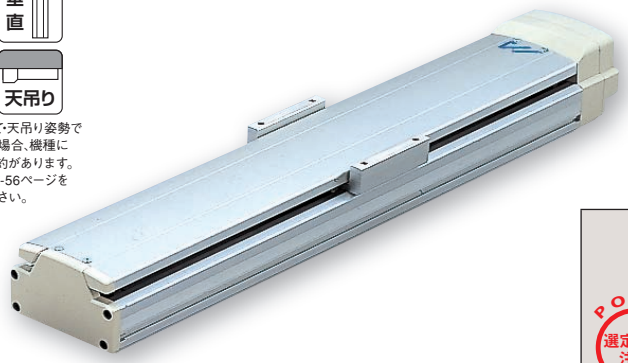
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1200：1200mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXM-200**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-LXM-200** の詳細は A-189 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LXM-①-200-20-②-③-④-⑤	200	20	40	9	170.5	100～1200（50mm毎）
ISA【ISPA】-LXM-①-200-10-②-③-④-⑤		10	80	19	340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～800	(850)・900	(950)・1000	(1050)・1100	(1150)・1200
20	1200	920	765	645	550
10	600	460	380	320	270

（単位は mm/s）

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）～**X10**（10m）				
	X11（11m）～**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	**AQ**	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202
ブレーキ	**B**	→B-194	原点逆仕様	**NM**	→B-204
クリープセンサ	**C**	→B-194	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向750mm以下　Mb、Mc方向750mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

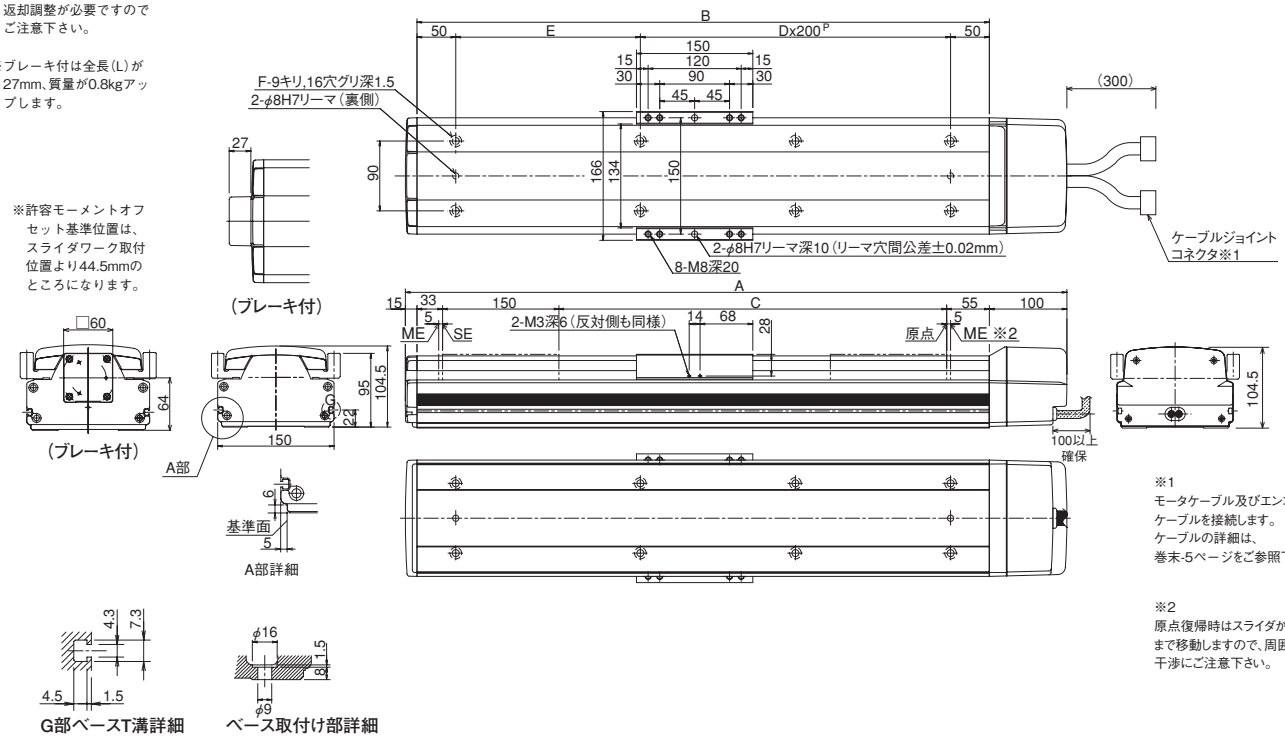
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より44.5mmのところになります。



※1
モータ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、
巻末-5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。

G部ベースT溝詳細

ベース取付け部詳細

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	(1050)	1100	(1150)	1200
A	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
E	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16
質量(kg)	11.0	11.8	12.5	13.3	14.0	14.8	15.5	16.3	17.0	17.8	18.5	19.3	20.0	20.8	21.5	22.3	23.0	23.8	24.5	25.3	26.0	26.8	27.5

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXM — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

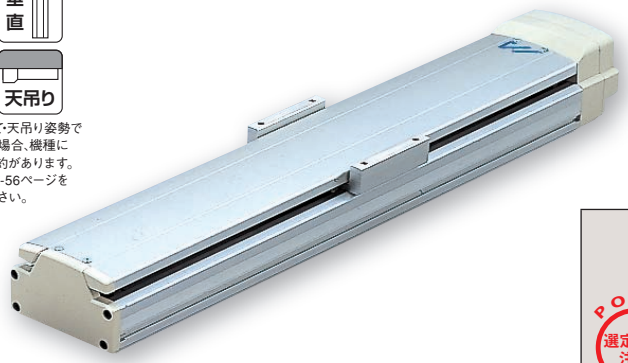
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm	100：100mm 〜 1200：1200mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXM-400**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-LXM-400** の詳細は A-193 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LXM-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	9	170.0	100〜1200（50mm毎）
ISA【ISPA】-LXM-①-400-20-②-③-④-⑤		20	80	19	340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜800	(850)・900	(950)・1000	(1050)・1100	(1150)・1200
40	2400	1840	1530	1290	1100
20	1200	920	765	645	550

（単位は mm/s）

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
	X11（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	**AQ**	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202
ブレーキ	**B**	→B-194	原点逆仕様	**NM**	→B-204
クリープセンサ	**C**	→B-194	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

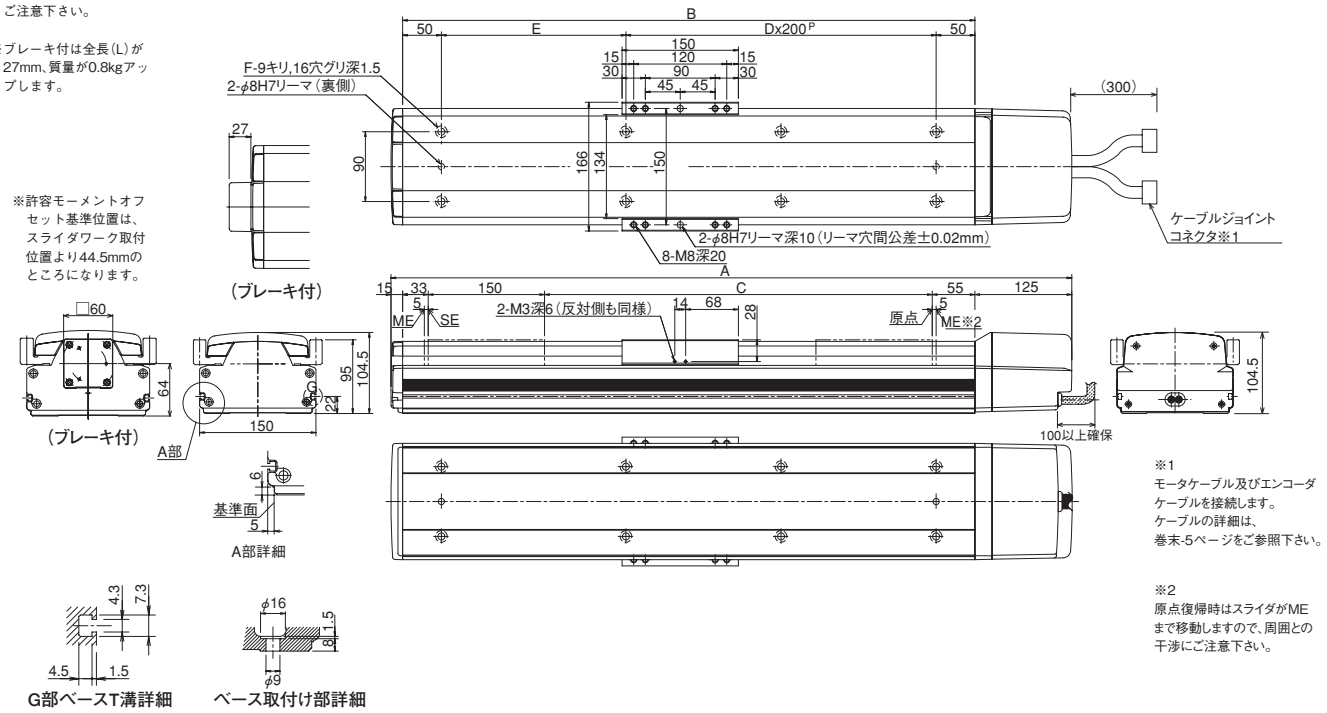
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より44.5mmのところになります。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	(1050)	1100	(1150)	1200
A	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
E	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16
質量(kg)	12.0	12.8	13.5	14.3	15.0	15.8	16.5	17.3	18.0	18.8	19.5	20.3	21.0	21.8	22.5	23.3	24.0	24.8	25.5	26.3	27.0	27.8	28.5

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139

ISA-LXMX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LXMX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXMX — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	20：20mm	1000：1000mm 〜 2500：2500mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXMX-200**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-LXMX-200** の詳細は A-197 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LXMX-①-200-20-②-③-④-⑤	200	20	40	水平専用	170.5	1000〜2500（100mm毎）

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

ストローク / リード	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
20	590	540	490	440	410	370	340

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
1000	お問い合わせください			
1100				
1200				
1300				
1400				
1500				
1600				
1700				
1800				
1900				
2000				
2100				
2200				
2300				
2400				
2500				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
	X11（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→B-193
ブレーキ	B	→B-194
クリープセンサ	C	→B-194
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194
原点リミットスイッチ	L	→B-202
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202
マスター軸指定	LM	→B-202
マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
原点逆仕様	NM	→B-204
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
スレーブ軸指定	S	→B-202

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

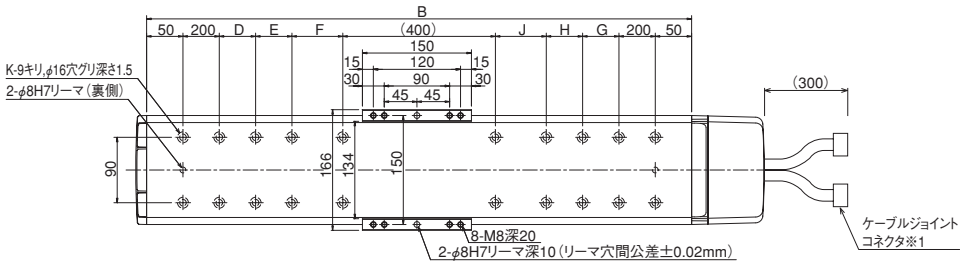
2次元CAD 3次元CAD

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

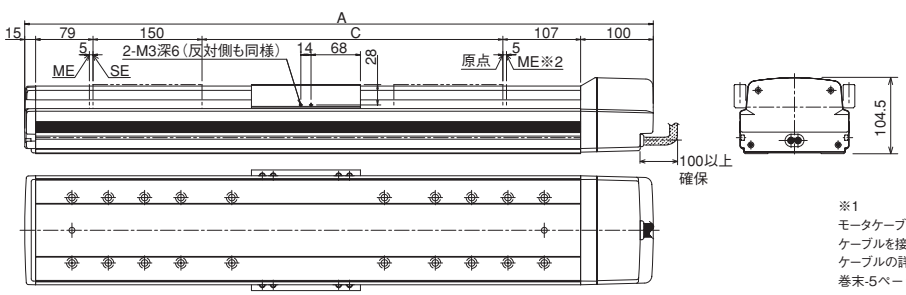
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

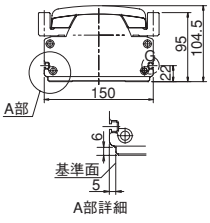
※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。

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

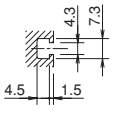


※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より44.5mmのところになります。





A部詳細



G部ベースT溝詳細

ベース取付け部詳細

※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
G	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
K	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
質量(kg)	27.5	29.0	30.5	32.0	33.5	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	42.5	44.0	45.5	47.0	48.5	50.0

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LXMX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXMX — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm	1000：1000mm 〜 2500：2500mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXMX-400**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-LXMX-400** の詳細は A-199 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LXMX-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	水平専用	170.0	1000〜2500（100mm毎）
ISA【ISPA】-LXMX-①-400-20-②-③-④-⑤		20	80		340.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード＼ストローク	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	1180	1080	980	880	820	740	680
20	590	540	490	440	410	370	340

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
1000〜2500	お問い合わせください			

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
標準タイプ	**M**（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
長さ特殊	**X11**（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	**AQ**	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202
ブレーキ	**B**	→B-194	原点逆仕様	**NM**	→B-204
クリーブセンサ	**C**	→B-194	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205
クリーブセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向750mm以下　Mb、Mc方向750mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

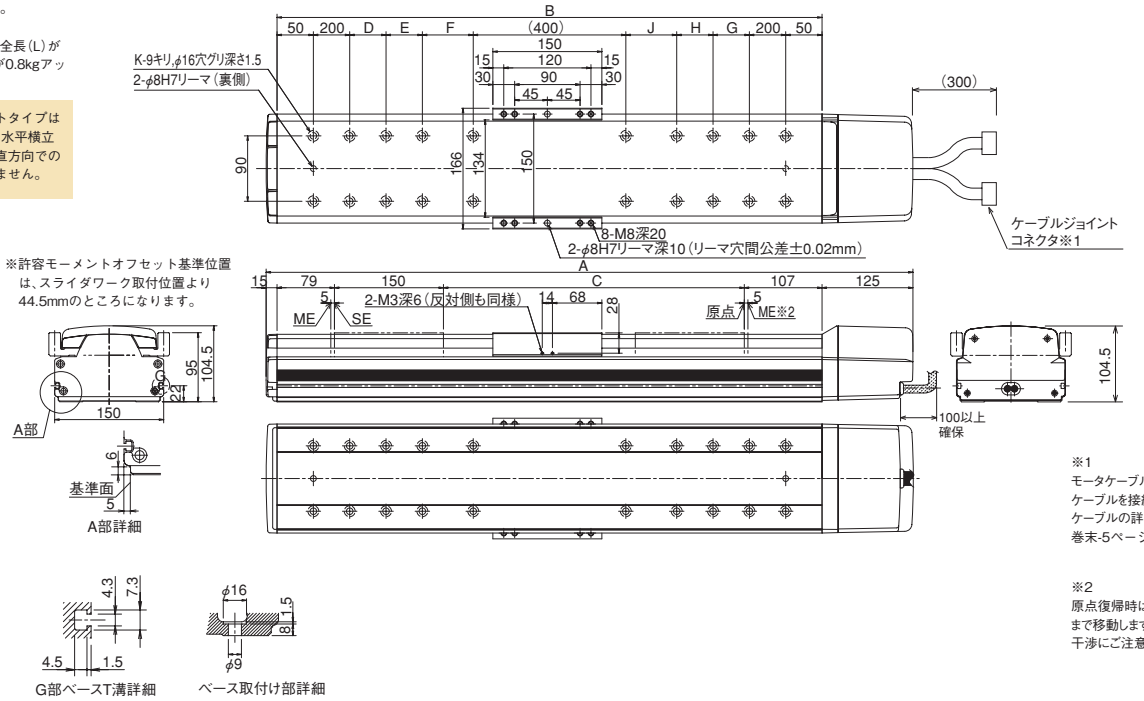
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。

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



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1490	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990
B	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
G	225	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575
K	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20
質量(kg)	28.5	30.0	31.5	33.0	34.5	36.0	37.5	39.0	40.5	42.0	43.5	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139

ISA-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LXUWX-200 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXUWX — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	20：20mm	1000：1000mm 〜 2500：2500mm (100mm毎)	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXUWX-200**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-LXUWX-200** の詳細は A-201 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LXUWX-①-200-20-②-③-④-⑤	200	20	40	水平専用	170.5	1000〜2500 (100mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

ストローク / リード	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
20	590	540	490	440	410	370	340

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISPA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISPA
1000	お問い合わせください			
1100				
1200				
1300				
1400				
1500				
1600				
1700				
1800				
1900				
2000				
2100				
2200				
2300				
2400				
2500				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	適応コントローラ T1 LS付	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	お問い合わせください			
標準タイプ	**M** (5m)				
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)				
長さ特殊	**X11** (11m) 〜 **X30** (30m)				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	**AQ**	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202
ブレーキ	**B**	→B-194	原点逆仕様	**NM**	→B-204
クリーブセンサ	**C**	→B-194	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205
クリーブセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：299N·m Mb：427N·m Mc：292N·m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma方向1250mm以下 Mb、Mc方向1250mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

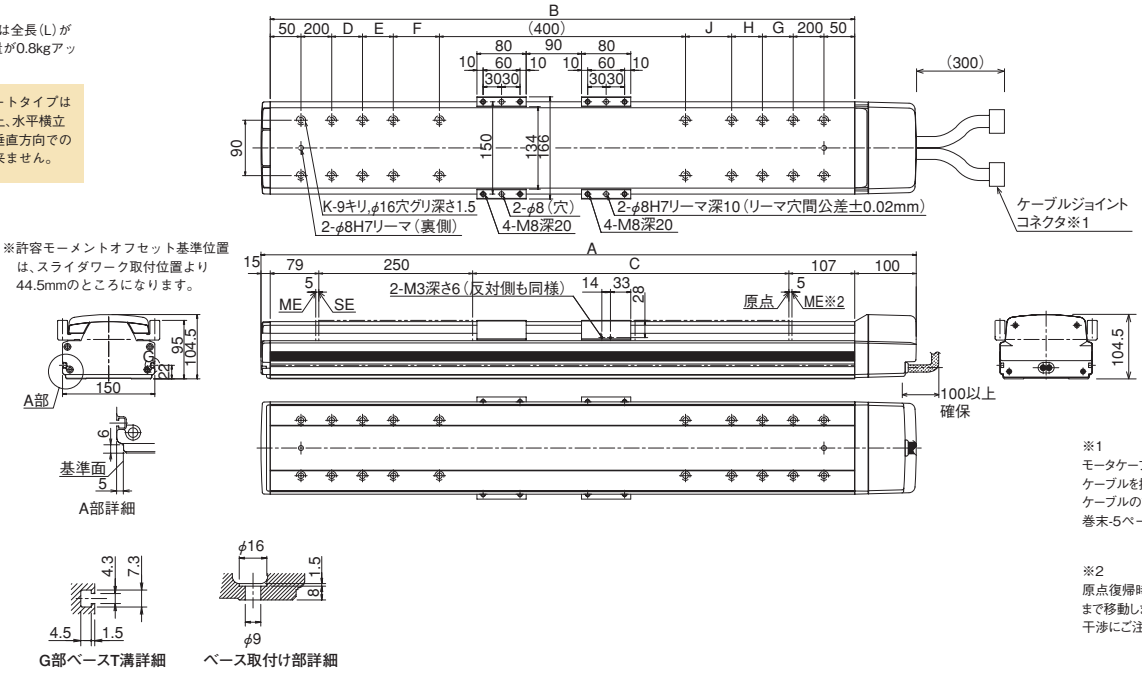
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。

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



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965	3065
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
G	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
K	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
質量(kg)	29.0	30.5	32.0	33.5	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	42.5	44.0	45.5	47.0	48.5	50.0	51.5

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-LXUWX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LXUWX-400 単軸ロボット 大型X軸中間サポートダブルスライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LXUWX — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm	1000：1000mm 〜 2500：2500mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXUWX-400**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-LXUWX-400** の詳細は A-203 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LXUWX-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	水平専用	170.0	1000〜2500（100mm毎）
ISA【ISPA】-LXUWX-①-400-20-②-③-④-⑤		20	80		340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	1000〜1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード＼ストローク	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
40	1180	1080	980	880	820	740	680
20	590	540	490	440	410	370	340

（単位は mm/s）

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
1000〜2500	お問い合わせください			

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
標準タイプ	**M**（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
長さ特殊	**X11**（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリーブセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：299N·m　Mb：427N·m　Mc：292N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 1250mm 以下　Mb、Mc 方向 1250mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

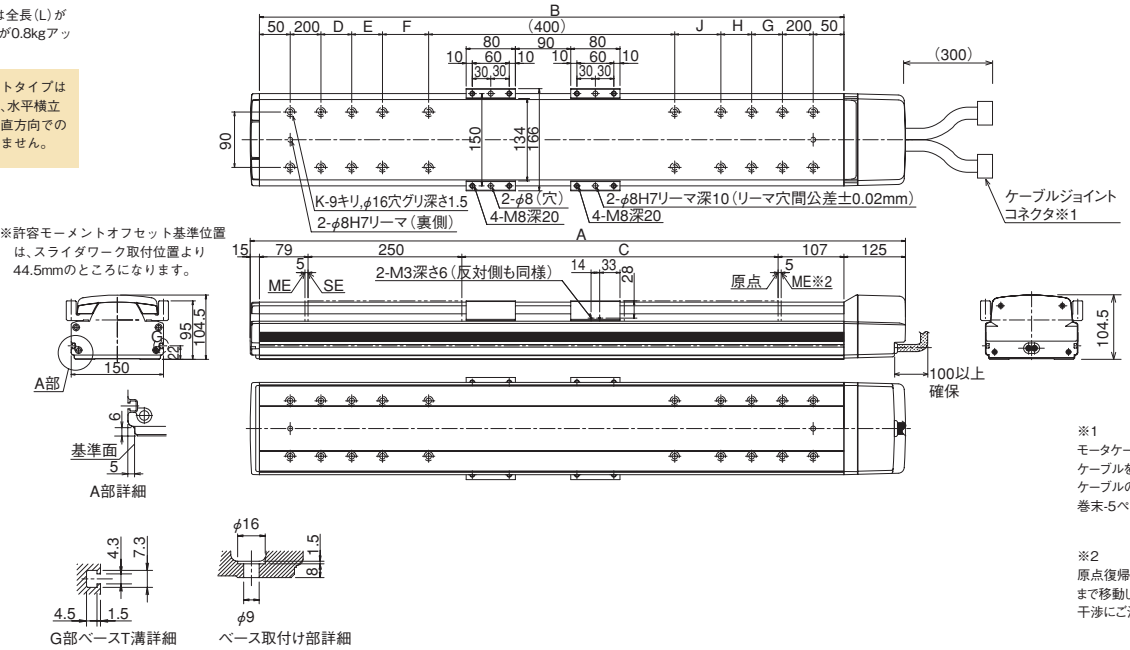
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。

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



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
A	1590	1690	1790	1890	1990	2090	2190	2290	2390	2490	2590	2690	2790	2890	2990	3090
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
D	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
E	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
F	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
G	275	325	375	425	475	525	575	200	200	200	200	200	200	200	200	200
H	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	200	200	200	200	200
J	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	425	475	525	575	625
K	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
質量(kg)	30.0	31.5	33.0	34.5	36.0	37.5	39.0	40.5	42.0	43.5	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0	52.5

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139

ISA-LYM-200 単軸ロボット 大型Y軸タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LYM-200 単軸ロボット 大型Y軸タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LYM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

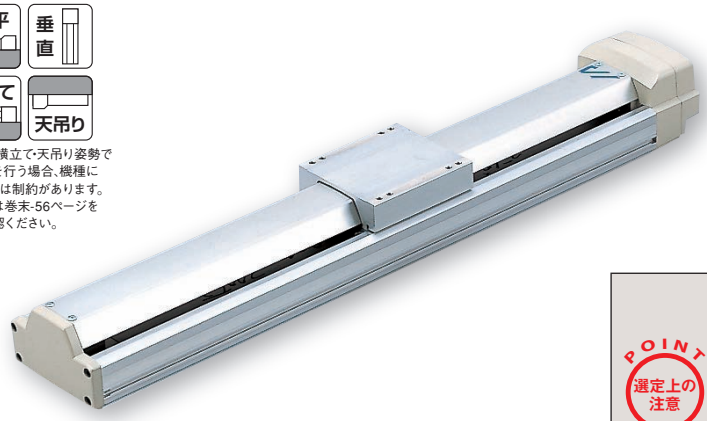
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200：200W	20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1200：1200mm (50mm毎)	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXM-200**」のご使用切替）を推奨いたします。**ISB-LXM-200** の詳細は A-189 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LYM-①-200-20-②-③-④-⑤	200	20	40	9	170.5	100～1200 (50mm毎)
ISA【ISPA】-LYM-①-200-10-②-③-④-⑤		10	80	19	340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～800	(850)・900	(950)・1000	(1050)・1100	(1150)・1200
20	1200	920	765	645	550
10	600	460	380	320	270

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISPA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）～**X10**（10m）				
	X11（11m）～**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

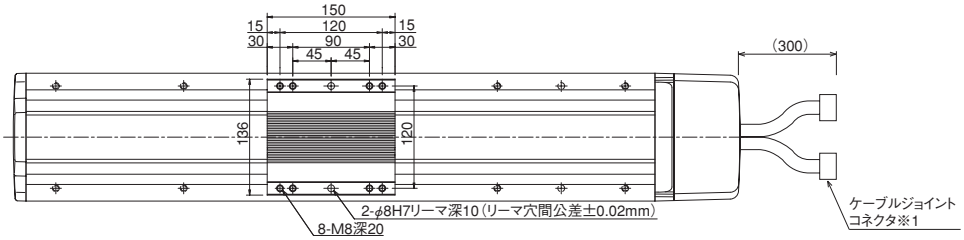
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

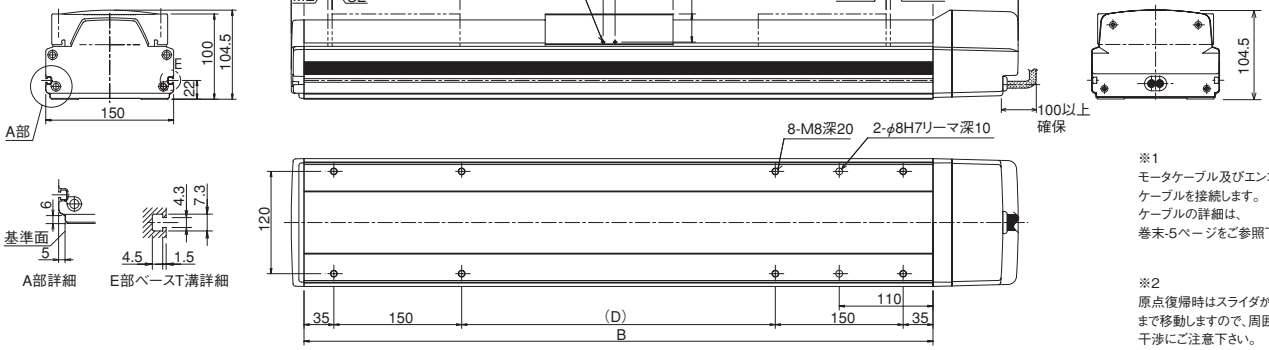
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より49.5mmのところになります。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	(1050)	1100	(1150)	1200
A	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
D	0	18	68	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
質量(kg)	11.0	11.8	12.5	13.3	14.1	14.9	15.7	16.5	17.3	18.1	18.8	19.6	20.4	21.2	22.0	22.8	23.5	24.3	25.1	25.9	26.7	27.5	28.2

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

ISA-LYM-400 単軸ロボット 大型Y軸タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LYM-400 単軸ロボット 大型Y軸タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LYM — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

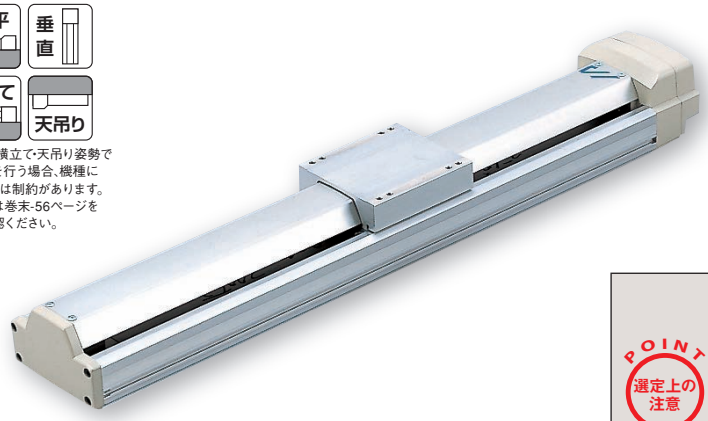
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm	100：100mm ～ 1200：1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXM-400**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-LXM-400**の詳細はA-193ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LYM-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	9	170.0	100～1200(50mm毎)
ISA【ISPA】-LYM-①-400-20-②-③-④-⑤		20	80	19	340.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～800	(850)・900	(950)・1000	(1050)・1100	(1150)・1200
40	2400	1840	1530	1290	1100
20	1200	920	765	645	550

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
	M（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）～**X10**（10m）				
	X11（11m）～**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	**AQ**	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202
ブレーキ	**B**	→B-194	原点逆仕様	**NM**	→B-204
クリープセンサ	**C**	→B-194	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ20mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m　Mb：176N·m　Mc：291N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下　Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

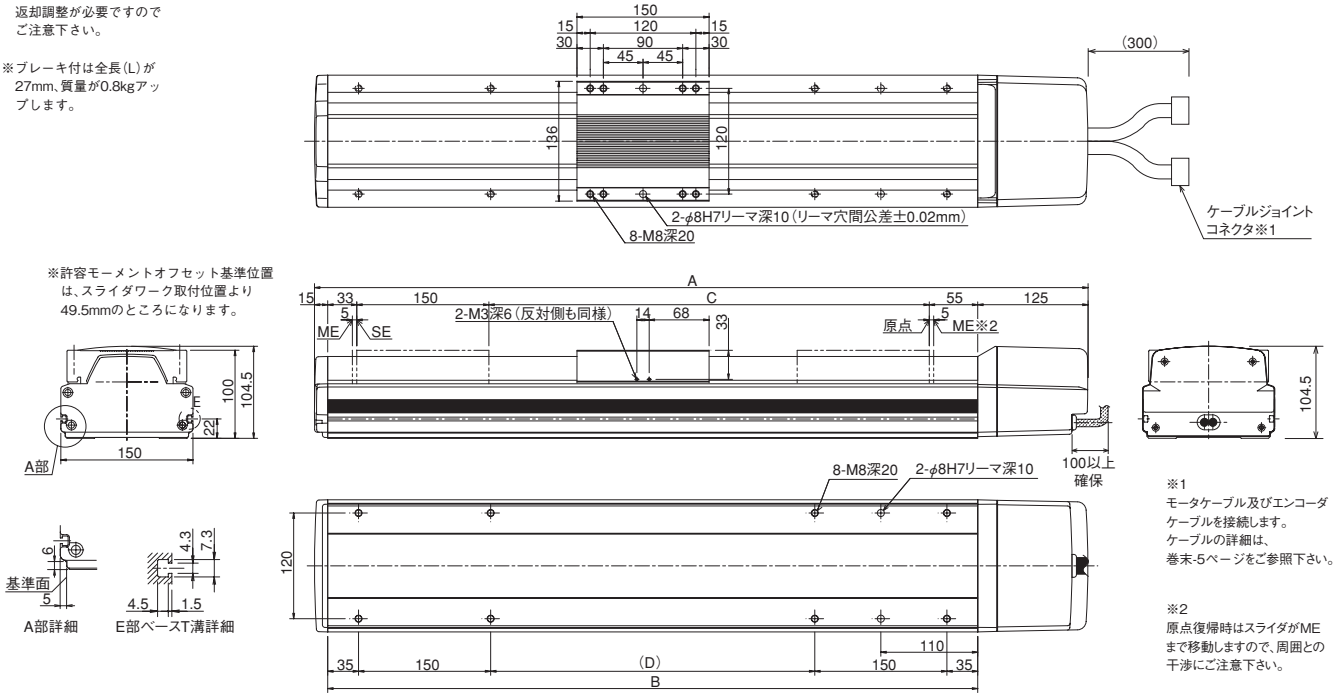
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	(1050)	1100	(1150)	1200
A	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
D	0	18	68	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
質量(kg)	12.0	12.8	13.5	14.3	15.1	15.9	16.7	17.5	18.3	19.1	19.8	20.6	21.4	22.2	23.0	23.8	24.5	23.3	26.1	26.9	27.7	28.5	29.2

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139

ISA-LZM-200 単軸ロボット 大型垂直軸タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPA-LZM-200 単軸ロボット 大型垂直軸タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LZM — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	10：10mm	100：100mm 〜 1200：1200mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXM-200**」のご使用切替）を推奨いたします。**ISB-LXM-200** の詳細は A-189 ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注3) 水平 (kg)	最大可搬質量(注3) 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
ISA【ISPA】-LZM-①-200-10-②-③-④-B-⑤	200	10	垂直専用	19	340.1	100〜1200 (50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	100〜800	900	1000	1100	1200
10	600	460	380	320	270

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク (mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISPA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	適応コントローラ T1 LS付	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	お問い合わせください			
標準タイプ	**M** (5m)				
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)				
長さ特殊	**X11** (11m) 〜 **X30** (30m)				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQ シール	**AQ**	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202
ブレーキ（標準装備）	**B**	→B-194	原点逆仕様	**NM**	→B-204
クリーブセンサ	**C**	→B-194	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205
クリーブセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

※LZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

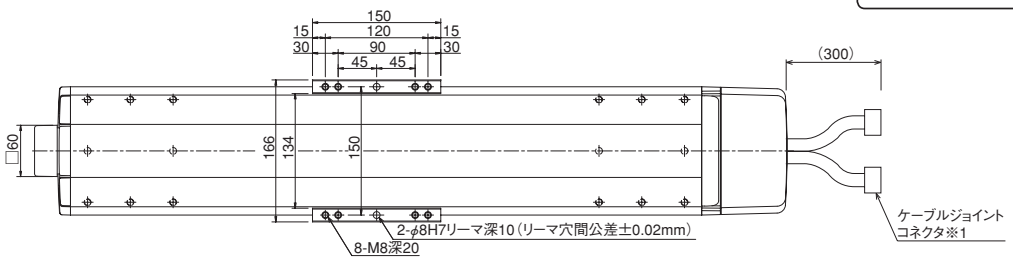
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

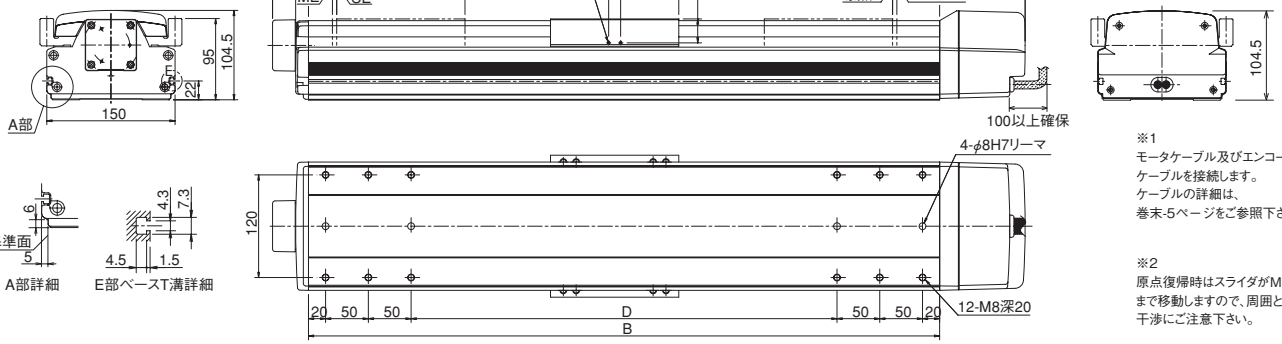
特注対応のご案内 巻末-67

ご注意
垂直軸をベース固定で使用する場合は、LXMタイプのブレーキ付をご使用下さい。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より44.5mmのところになります。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000	1100	1200
A	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	700ストローク以上は、LXMタイプのベースを使用します。取付寸法はA-232ページの図面をご参照下さい。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888						
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650						
D	98	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648						
質量(kg)	12.4	13.2	13.9	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.2	21.0	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139
SCON-CAL	1			→M-153
MSCON	6			→M-167

※ LZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

ISA-LZM-400 単軸ロボット 大型垂直軸タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPA-LZM-400 単軸ロボット 大型垂直軸タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LZM — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400：400W	10：10mm	100：100mm ～ 1200：1200mm (50mm毎)	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

推奨後継機種のご案内

本ページ記載の製品を選定される場合は、同等サイズ・同価格で高機能な新シリーズ「**ISB-LXM-400**」のご使用（切替）を推奨いたします。**ISB-LXM-400**の詳細はA-193ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は下記参照)
(注3)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注4、5、6)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注3) 水平(kg)	最大可搬質量(注3) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-LZM-①-400-10-②-③-④-B-⑤	400	10	垂直専用	39	680.2	100～1200(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	100～800	900	1000	1100	1200
10	600	460	380	320	270

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISPA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	適応コントローラ T1 LS付	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
標準タイプ	**M**（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）～**X10**（10m）				
長さ特殊	**X11**（11m）～**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→B-193	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202
ブレーキ（標準装備）	B	→B-194	原点逆仕様	NM	→B-204
クリープセンサ	C	→B-194	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
原点リミットスイッチ	L	→B-202			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

※LZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注4)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注5)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

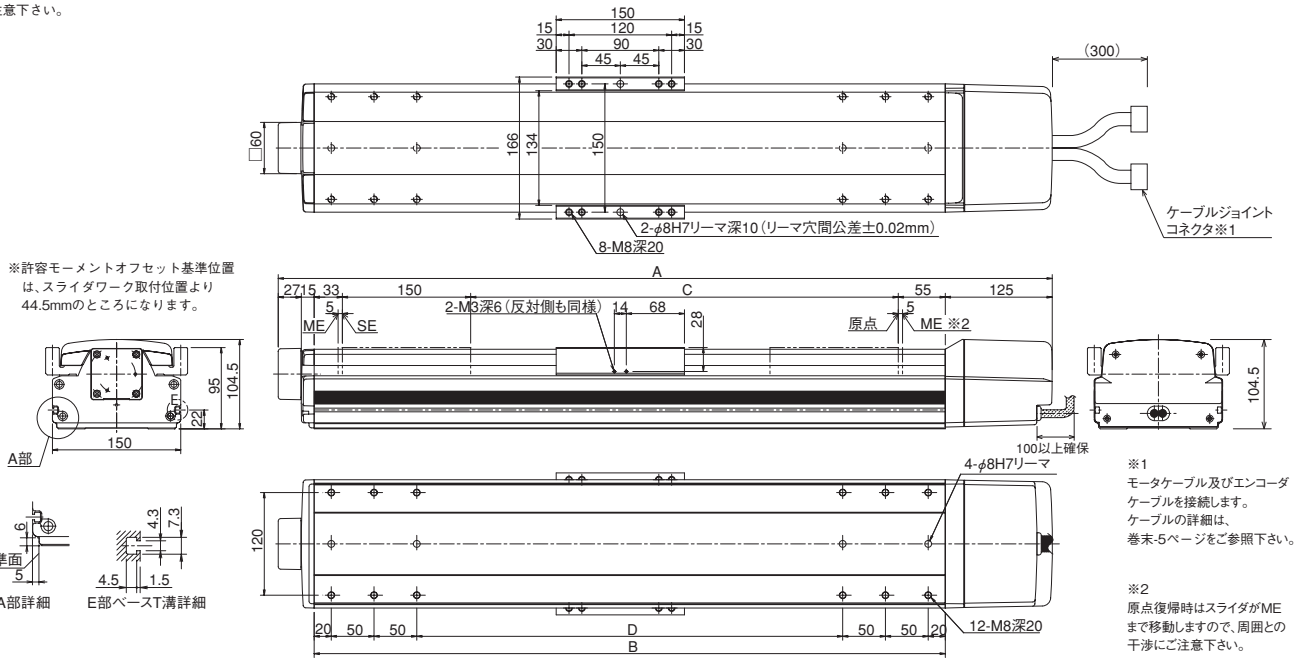
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

ご注意
垂直軸をベース固定で使用する場合は、LXM タイプのブレーキ付をご使用下さい。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	800	900	1000	1100	1200
A	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	700ストローク以上は、LXMタイプのベースを使用します。取付寸法はA-234ページの図面をご参照下さい。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888						
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650						
D	98	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648						
質量(kg)	12.4	13.2	13.9	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.2	21.0	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-J/K	4		単相 AC100/200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139

※ LZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

ISA-WXM-600 単軸ロボット 超大型X軸タイプ 本体幅198mm 600W ストレート形状

ISPA-WXM-600 単軸ロボット 超大型X軸タイプ 本体幅198mm 600W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — WXM — □ — 600 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	600：600W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1300：1300mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(注6)WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-WXM-①-600-40-②-③-④-L-⑤	600	40	60	14	255	100～1300(50mm毎)
ISA【ISPA】-WXM-①-600-20-②-③-④-L-⑤		20	120	29	510	
ISA【ISPA】-WXM-①-600-10-②-③-④-L-⑤		10	150	60	1020	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～800	850・900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
40	2400	1840	1530	1290	1100	950
20	1200	920	765	645	550	475
10	600	460	380	320	270	235

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				
1250/1300				

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**(3m)	お問い合わせください			
	M(5m)				
長さ特殊	**X06**(6m)～**X10**(10m)				
	X11(11m)～**X30**(30m)				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	**AQ**	→B-193	原点逆仕様	**NM**	→B-204
ブレーキ	**B**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
クリープセンサ	**C**	→B-194	ケーブル取出方向変更	**A1/A3**	→B-193
原点リミットスイッチ(標準装備)	**L**	→B-202	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

※WXMタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm 転造C10相当【C5相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m Mb：231N·m Mc：455N·m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85% RH以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma方向900mm以下 Mb、Mc方向900mm以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

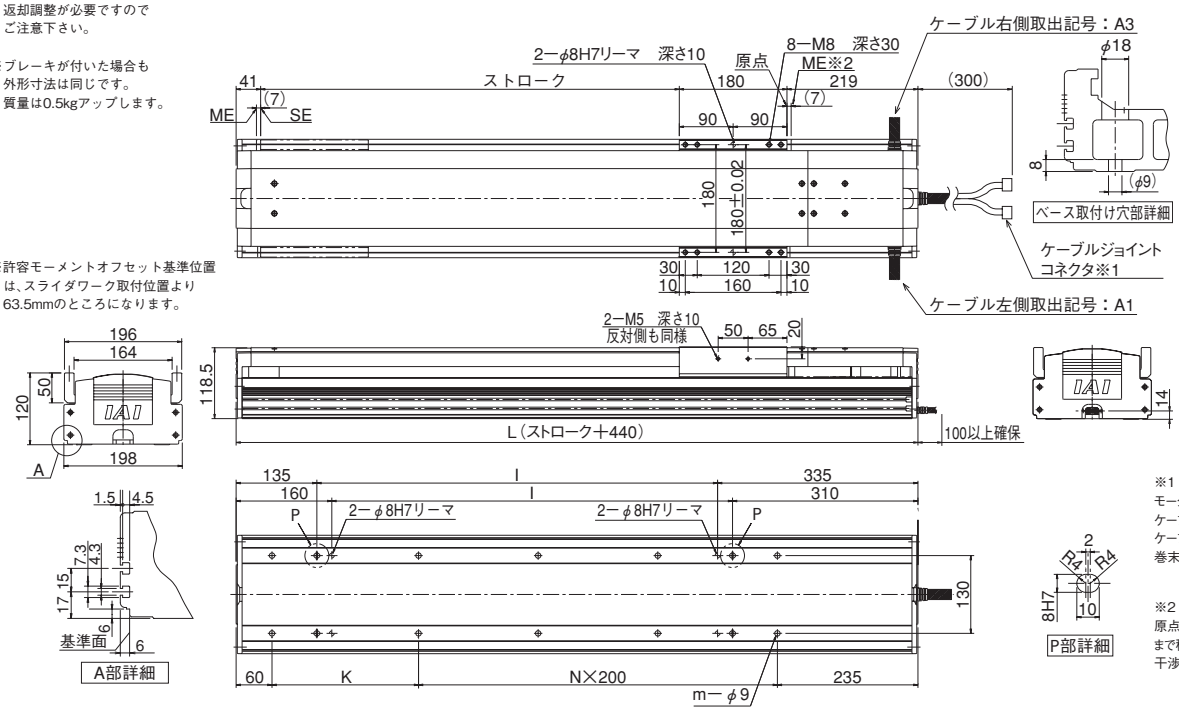
2次元CAD 3次元CAD

ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より63.5mmのところになります。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740
I	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
K	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
質量(kg)	18.1	19.1	20.1	21.1	22.1	23.1	24.1	25.0	26.1	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	34.9	35.9	36.9	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→ M-219
X-SEL-P/Q	6			→ M-219
X-SEL-K	4		単相 AC100/200V	→ M-219
X-SEL-J (注6)	4		単相 AC200V	→ M-219
SSEL	2			→ M-197
SCON-CA	1			→ M-139

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

ISA-WXM-750 単軸ロボット 超大型X軸タイプ 本体幅198mm 750W ストレート形状

ISPA-WXM-750 単軸ロボット 超大型X軸タイプ 本体幅198mm 750W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — WXM — □ — 750 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750：750W	50:50mm 25:25mm	100：100mm ～ 1300：1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-127ページをご参照下さい。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(注6)WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-WXM-①-750-50-②-③-④-L-⑤	750	50	60	14	255	100～1300(50mm毎)
ISA【ISPA】-WXM-①-750-25-②-③-④-L-⑤		25	120	29	510	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～900	950・1000	1050・1100	1150・1200	1250・1300
50	2000		1840	1570	1360
25	1250	1090	920	785	680

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	インクリメンタル ISPA	アブソリュート ISA	アブソリュート ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				
1250/1300				

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	お問い合わせください			
	M (5m)				
長さ特殊	**X06** (6m) ～ **X10** (10m)				
	X11 (11m) ～ **X30** (30m)				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→B-193	原点逆仕様	NM	→B-204
ブレーキ	B	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
クリープセンサ	C	→B-194	ケーブル取出方向変更	A1/A3	→B-193
原点リミットスイッチ(標準装備)	L	→B-202	ダブルスライダ仕様	W	→B-207
マスター軸指定	LM	→B-202			

※WXMタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ25mm 転造 C10 相当【C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m Mb：231N·m Mc：455N·m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下 (結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 900mm 以下 Mb、Mc 方向 900mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

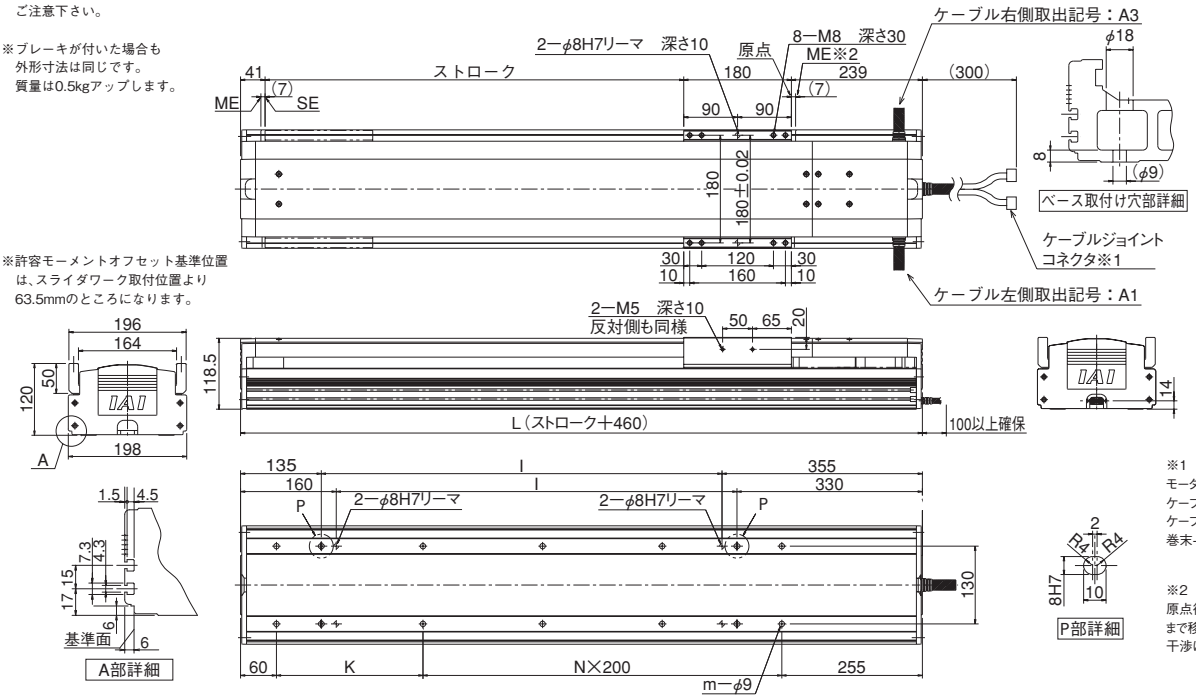
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。質量は0.5kgアップします。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より63.5mmのところになります。



※1
モータ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、巻末-5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。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
I	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270
K	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
N	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
m	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
質量(kg)	20.9	21.9	22.9	23.9	24.9	25.9	26.9	27.9	28.9	29.9	30.8	31.9	32.8	33.9	34.8	35.9	36.8	37.9	38.7	39.9	40.7	41.9	42.7	43.9	44.7

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-K	4		単相 AC100/200V	→M-219
X-SEL-J (注6)	4		単相 AC200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139

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

ISA-WXMX-600 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W ストレート形状

ISPA-WXMX-600 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 本体幅198mm 600W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — WXMX — □ — 600 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	600：600W	40：40mm 20：20mm	900：900mm 〜 2500：2500mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-WXMX-①-600-40-②-③-④-L-⑤	600	40	60	水平専用	255	900〜2500（50mm毎）
ISA【ISPA】-WXMX-①-600-20-②-③-④-L-⑤		20	120		510	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	900〜1200	1250・1300	1350・1400	1450・1500	1550・1600	1650・1700	1750・1800
40	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225
20	1200	1100	980	860	765	680	610

リード＼ストローク	1850・1900	1950・2000	2050・2100	2150・2200	2250・2300	2350・2400	2450・2500
40	1110	1005	915	840	770	710	695
20	555	500	455	420	385	355	325

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISPA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISPA
900	お問い合わせください			
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				
1250/1300				
1350/1400				
1450/1500				
1550/1600				
1650/1700				
1750/1800				
1850/1900				
1950/2000				
2050/2100				
2150/2200				
2250/2300				
2350/2400				
2450/2500				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	適応コントローラ T1 LS付	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	お問い合わせください			
標準タイプ	**M**（5m）				
長さ特殊	**X06**（6m）〜**X10**（10m）				
長さ特殊	**X11**（11m）〜**X30**（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	**AQ**	→B-193	原点逆仕様	**NM**	→B-204
ブレーキ	**B**	→B-194	スレーブ軸指定	**S**	→B-202
クリープセンサ	**C**	→B-194	ケーブル取出方向変更	**A1/A3**	→B-193
原点リミットスイッチ（標準装備）	**L**	→B-202			
マスター軸指定	**LM**	→B-202			

※WXMXタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ20mm C10 相当【C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m Mb：231N·m Mc：455N·m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 900mm 以下 Mb、Mc 方向 900mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

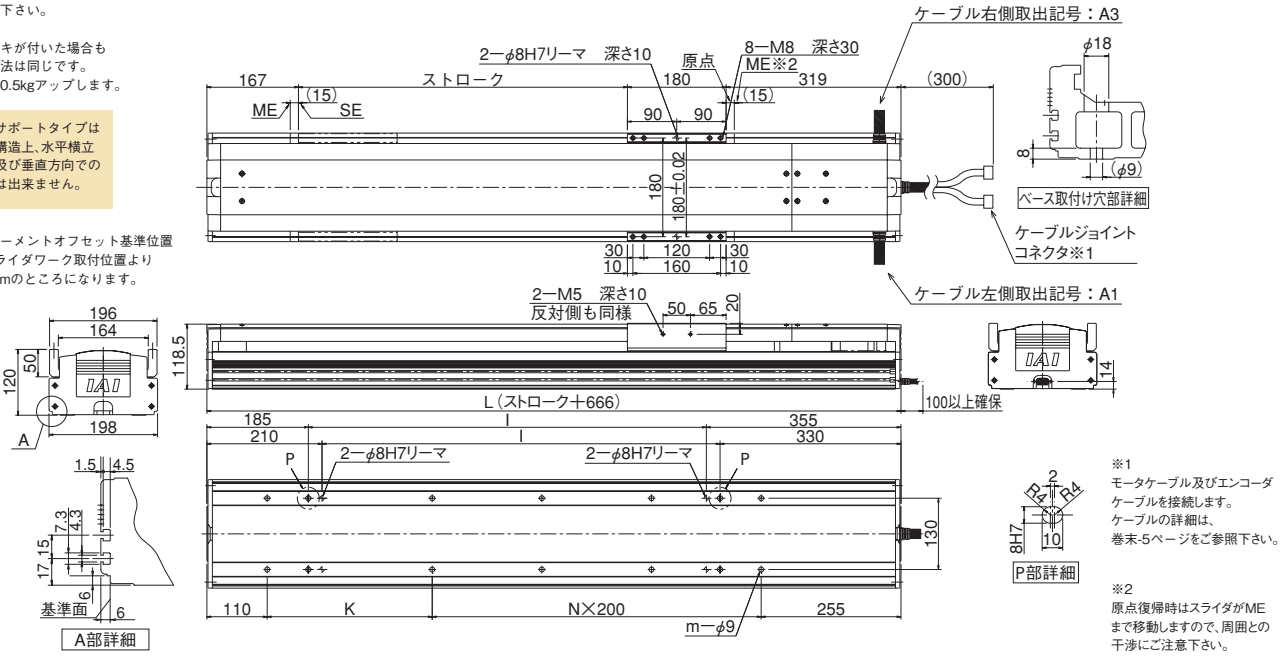
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は0.5kgアップします。

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

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より63.5mmのところになります。



※1
モータ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、
巻末-5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。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1566	1616	1666	1716	1766	1816	1866	1916	1966	2016	2066	2116	2166	2216	2266	2316	2366	2416	2466	2516	2566	2616	2666	2716	2766	2816	2866	2916	2966	3016	3066	3116	3166
I	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626
K	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
N	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
m	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
質量(kg)	38.6	39.6	40.6	41.6	42.6	43.6	44.6	45.6	46.6	47.5	48.5	49.5	50.5	51.5	52.5	53.5	54.5	55.5	56.5	57.4	58.4	59.4	60.4	61.4	62.4	63.4	64.4	65.3	66.3	67.3	68.3	69.3	70.3

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-K	4		単相 AC100/200V	→M-219
X-SEL-J	4		単相 AC200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139

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

ISA-WXMX-750 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W ストレート形状

ISPA-WXMX-750 単軸ロボット 超大型X軸中間サポートタイプ 本体幅198mm 750W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — WXMX — □ — 750 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA：標準仕様 ISPA：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	750：750W	50：50mm 25：25mm	900：900mm 〜 2500：2500mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は下記表参照)
(注2)加速度は、0.3Gが最大となります。
(注3、4、5)【 】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISA【ISPA】-WXMX-①-750-50-②-③-④-L-⑤	750	50	60	水平専用	255	900〜2500（50mm毎）
ISA【ISPA】-WXMX-①-750-25-②-③-④-L-⑤		25	120		510	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	900〜1500	1550・1600	1650・1700	1750・1800	1850・1900
50	2000			1930	1740
25	1250	1200	1075	965	870

リード＼ストローク	1950・2000	2050・2100	2150・2200	2250・2300	2350・2400	2450・2500
50	1580	1440	1320	1210	1115	1035
25	790	720	660	605	555	515

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISA	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISPA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISA	①エンコーダ種類 アブソリュート ISPA
900	お問い合わせください			
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				
1250/1300				
1350/1400				
1450/1500				
1550/1600				
1650/1700				
1750/1800				
1850/1900				
1950/2000				
2050/2100				
2150/2200				
2250/2300				
2350/2400				
2450/2500				

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	適応コントローラ T1 LS付	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	お問い合わせください			
標準タイプ	M（5m）				
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）				
長さ特殊	X11（11m）〜X30（30m）				

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→B-193	原点逆仕様	NM	→B-204
ブレーキ	B	→B-194	スレーブ軸指定	S	→B-202
クリープセンサ	C	→B-194	ケーブル取出方向変更	A1/A3	→B-193
原点リミットスイッチ（標準装備）	L	→B-202			
マスター軸指定	LM	→B-202			

※WXMXタイプは原点リミットスイッチ(L)が標準装備となりますので必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注3)	±0.02mm【±0.01mm】
駆動方式(注4)	ボールネジ φ25mm C10 相当【C5 相当】
ロストモーション(注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
動的許容モーメント(※)	Ma：162N·m Mb：231N·m Mc：455N·m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 900mm 以下 Mb、Mc 方向 900mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

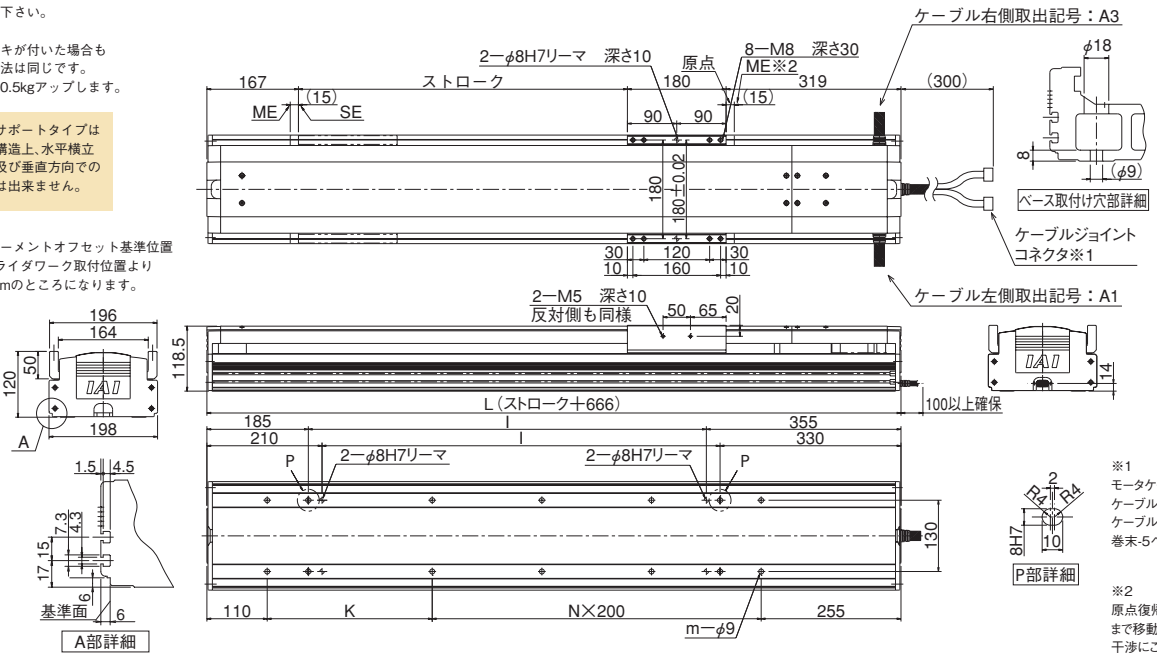
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は0.5kgアップします。

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

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より63.5mmのところになります。



※1
モータ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、巻末-5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。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1566	1616	1666	1716	1766	1816	1866	1916	1966	2016	2066	2116	2166	2216	2266	2316	2366	2416	2466	2516	2566	2616	2666	2716	2766	2816	2866	2916	2966	3016	3066	3116	3166
I	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076	2126	2176	2226	2276	2326	2376	2426	2476	2526	2576	2626
K	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201	251	301	351	201
N	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13
m	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30
質量(kg)	41.4	42.4	43.4	44.4	45.4	46.4	47.4	48.4	49.4	50.4	51.4	52.4	53.4	54.4	55.4	56.4	57.4	58.4	59.4	60.4	61.4	62.4	63.4	64.4	65.4	66.4	67.4	68.4	69.4	70.4	71.4	72.4	73.4

③適応コントローラ

ISA シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

適応コントローラ	最大接続可能軸数	接続可能エンコーダ種類	入力電源	参照ページ
X-SEL-R/S	8	アブソ／インクリ	単相／三相 AC200V	→M-219
X-SEL-P/Q	6			→M-219
X-SEL-K	4		単相 AC100/200V	→M-219
X-SEL-J	4		単相 AC200V	→M-219
SSEL	2			→M-197
SCON-CA	1			→M-139

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

ISDB-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状

ISPDB-S 単軸ロボット 小型防塵タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — S — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB：標準仕様 ISPDB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	60：60W	16：16mm 8：8mm 4：4mm	100：100mm 〜 800：800mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード4は0.2G)で動作させた時の値です。
加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISDB【ISPDB】-S-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	13	3	53.1	100〜800 (50mm毎)
ISDB【ISPDB】-S-①-60-8-②-③-④-⑤		8	27	6	106.1	
ISDB【ISPDB】-S-①-60-4-②-③-④-⑤		4	55	14	212.3	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100〜500	550	600	650	700	750	800
16	960	920	795	690	610	540	480
8	480	460	400	345	305	270	240
4	240	230	200	170	150	135	120

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDB	インクリメンタル ISPDB	アブソリュート ISDB	アブソリュート ISPDB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク100〜800）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク650〜800）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ12mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：32.9N·m Mb：47.0N·m Mc：76.8N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

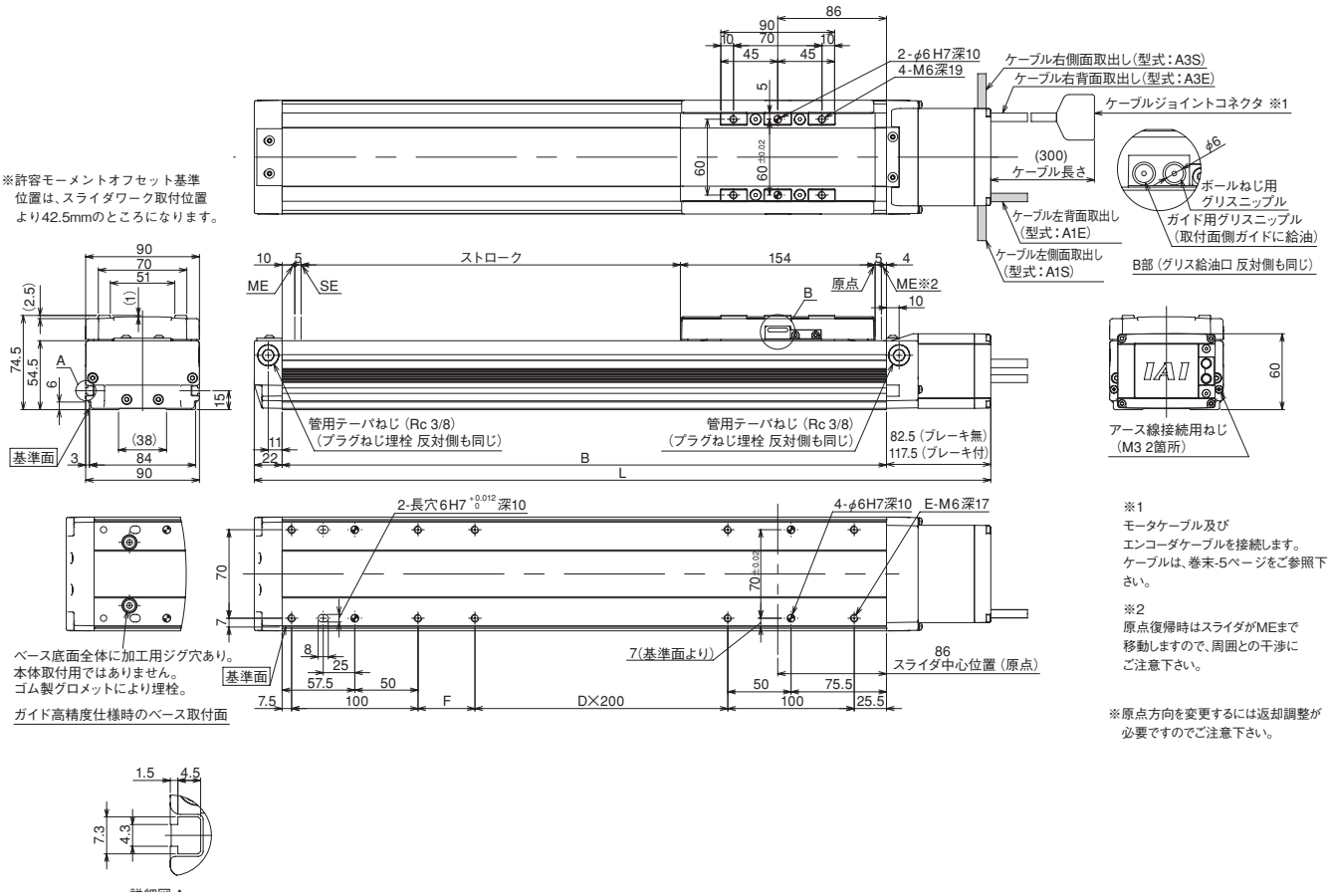
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.2kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
	ブレーキ付	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5	967.5	1017.5	1067.5	1117.5
B		278	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
D		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F		45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145	195	45	95	145
質量(kg)		4.1	4.4	4.8	5.1	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

③適応コントローラ

ISDB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅳ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⅴフィールドネットワーク記号

ISDB-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISPDB-M-100 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — M — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB：標準仕様 ISPDB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	100：100W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	100：100mm ～ 1100：1100mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISDB【ISPDB】-M-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	15	2	56.6	100～1100 (50mm毎)
ISDB【ISPDB】-M-①-100-20-②-③-④-⑤		20	23	4	84.9	
ISDB【ISPDB】-M-①-100-10-②-③-④-⑤		10	45	10	169.8	
ISDB【ISPDB】-M-①-100-5-②-③-④-⑤		5	85	20	339.7	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード＼ストローク	100～600	650	700	750	800
30	1800	1630	1440	1280	1150
20	1200	1085	960	855	765
10	600	545	480	430	380
5	300	270	240	215	190

リード＼ストローク	850	900	950	1000	1050	1100
30	1035	935	850	780	715	660
20	690	625	570	520	475	440
10	345	310	285	260	240	220
5	170	155	140	130	120	110

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDB	インクリメンタル ISPDB	アブソリュート ISDB	アブソリュート ISPDB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ～ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1100）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m Mb：116N·m Mc：189N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

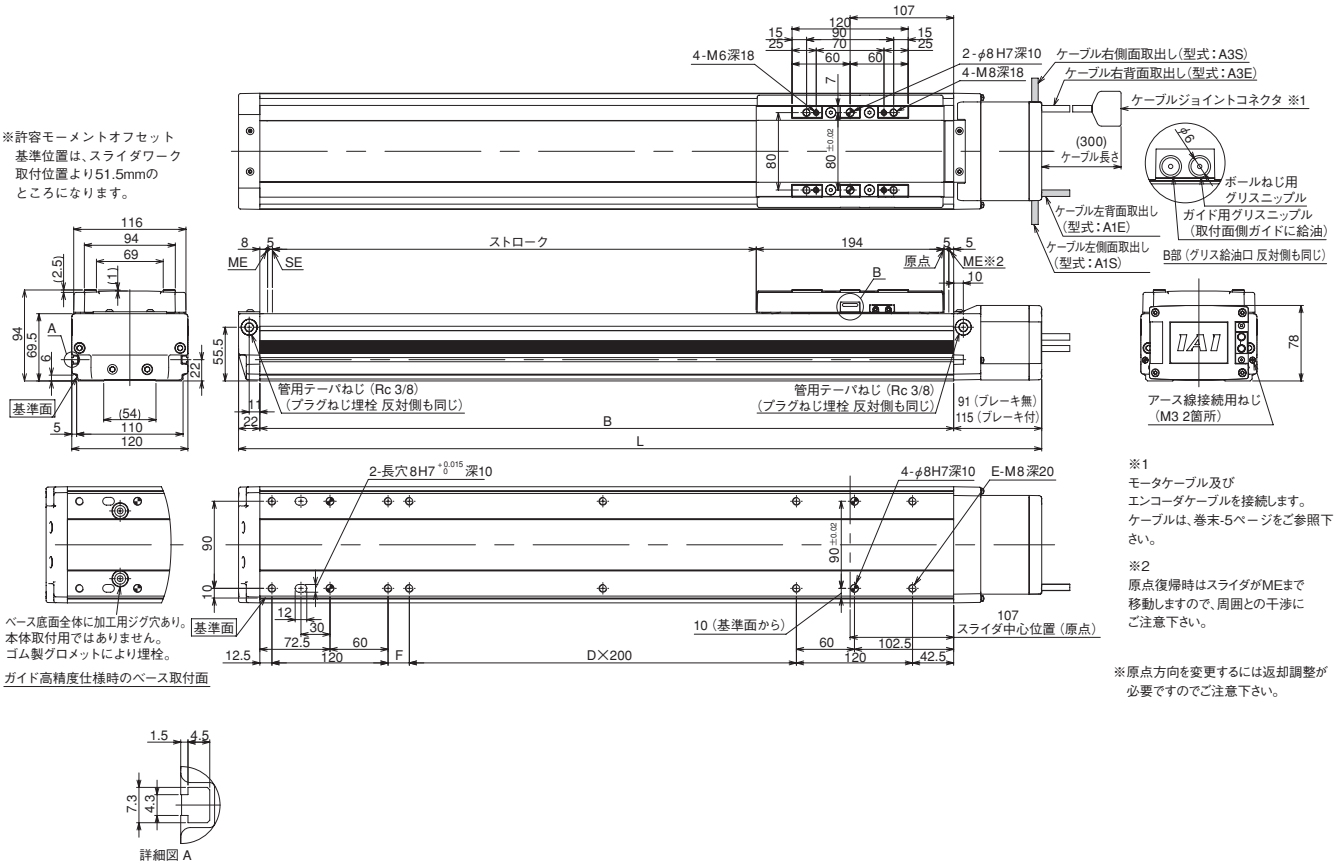
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット
基準位置は、スライダワーク取付位置より51.5mmのところになります。



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430
	ブレーキ付	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
B		317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F		22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)		7.5	8.1	8.8	9.4	10.0	10.7	11.3	11.9	12.6	13.2	13.8	14.5	15.1	15.7	16.4	17.0	17.6	18.3	18.9	19.5	20.2

③適応コントローラ

ISDB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-100Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⅳ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※Ⅴフィールドネットワーク記号

ISDB-M-200 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPDB-M-200 単軸ロボット 中型防塵タイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — M — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB：標準仕様 ISPDB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	100：100mm ～ 1100：1100mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISDB【ISPDB】-M-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	6	113.9	100～1100 (50mm毎)
ISDB【ISPDB】-M-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	10	170.9	
ISDB【ISPDB】-M-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	20	341.8	
ISDB【ISPDB】-M-①-200-5-②-③-④-⑤		5	110	40	683.6	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード＼ストローク	100～600	650	700	750	800
30	1800	1630	1440	1280	1150
20	1200	1085	960	855	765
10	600	545	480	430	380
5	300	270	240	215	190

リード＼ストローク	850	900	950	1000	1050	1100
30	1035	935	850	780	715	660
20	690	625	570	520	475	440
10	345	310	285	260	240	220
5	170	155	140	130	120	110

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDB	インクリメンタル ISPDB	アブソリュート ISDB	アブソリュート ISPDB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) ～ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール（標準装備）	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1100）	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m Mb：116N·m Mc：189N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

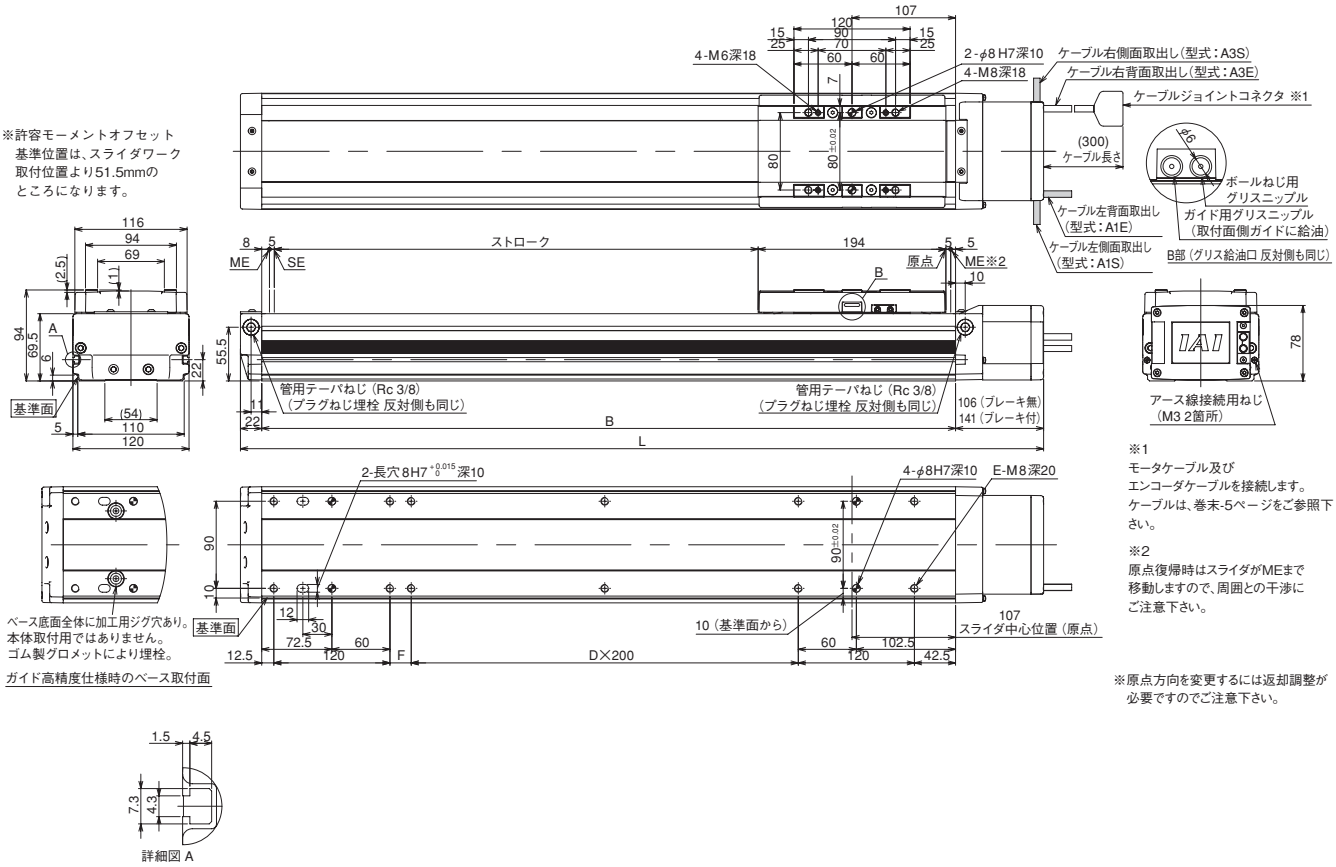
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット
基準位置は、スライダワーク取付位置より51.5mmのところになります。



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.4kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445
	ブレーキ付	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
B		317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
D		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
E		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
F		22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
質量(kg)		7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.1	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.6

③適応コントローラ

ISDB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⅳ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISDB-MX-200 単軸ロボット 中型防塵中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状

ISPDB-MX-200 単軸ロボット 中型防塵中間サポートタイプ 本体幅120mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — MX — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB：標準仕様 ISPDB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	30：30mm 20：20mm	800：800mm ～ 1600：1600mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-56ページをご参照ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISDB【ISPDB】-MX-①-200-30-②-③-④-⑤	200	30	30	水平専用	113.9	800～1600(50mm毎)
ISDB【ISPDB】-MX-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45		170.9	

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	800～1100	1200	1300	1400	1500	1600
30	1800	1650	1500	1425	1200	1050
20	1200	1100	1000	950	800	700

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDB	インクリメンタル ISPDB	アブソリュート ISDB	アブソリュート ISPDB
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
標準タイプ	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—	—	—	—
長さ特殊	X11 (11m) ～ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール(標準装備)	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク800～1300)	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク1400～1600)	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ16mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m Mb：116N·m Mc：189N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

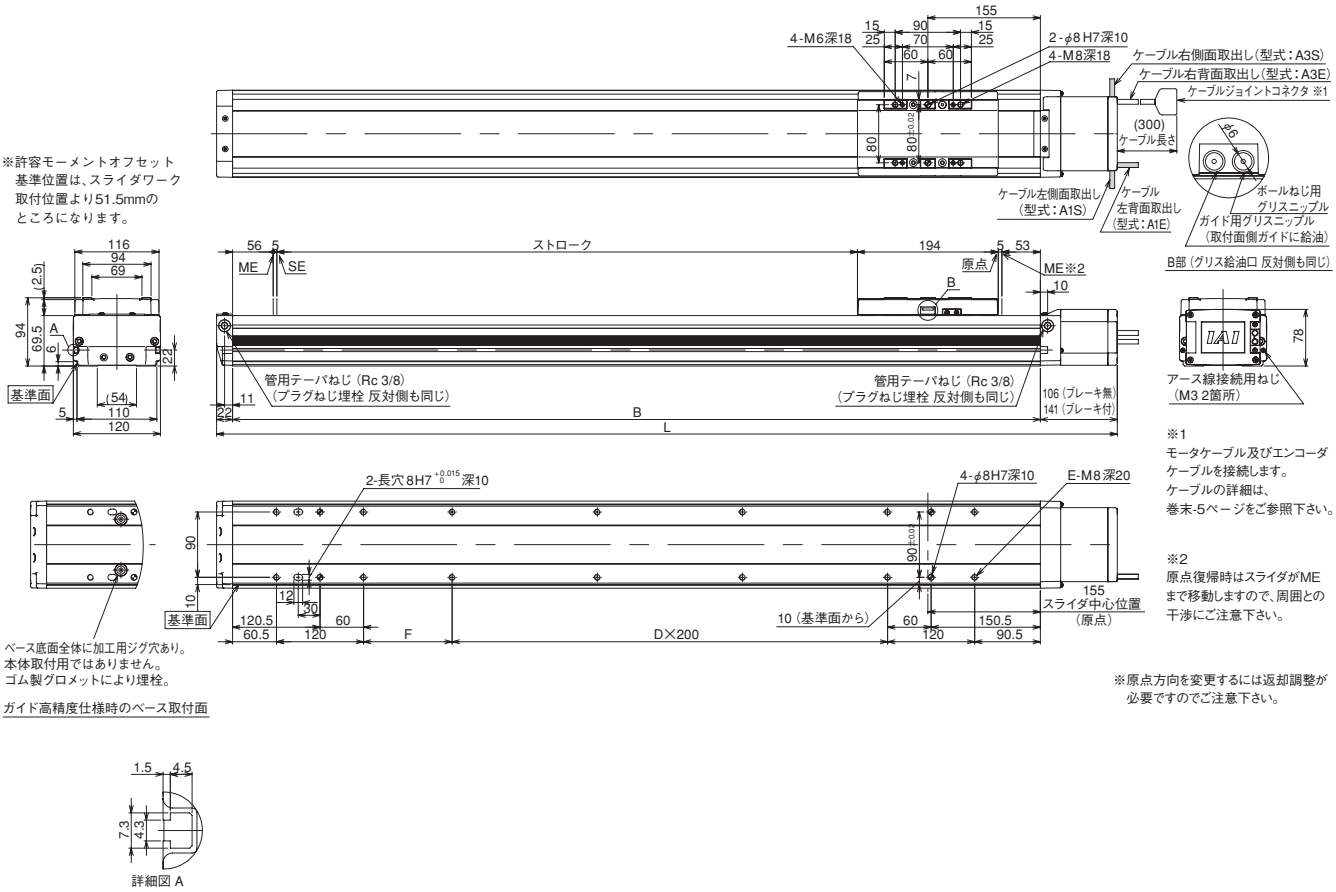
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1
モータ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、
巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	ブレーキ無	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	1741	1791	1841	1891	1941	1991	2041
	ブレーキ付	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076
B		1113	1163	1213	1263	1313	1363	1413	1463	1513	1563	1613	1663	1713	1763	1813	1863	1913
D		3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
E		14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22
F		122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122	172	222	272	122
質量(kg)		18.3	18.9	19.6	20.2	20.9	21.5	22.2	22.8	23.4	24.1	24.7	25.3	26.0	26.6	27.3	27.9	28.6

③適応コントローラ

ISDB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅲ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⅳ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※Ⅴフィールドネットワーク記号

ISDB-L-200 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPDB-L-200 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — L — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB：標準仕様 ISPDB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1300：1300mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISDB【ISPDB】-L-①-200-40-②-③-④-⑤	200	40	15	2.5	85.5	100～1300（50mm毎）
ISDB【ISPDB】-L-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45	9	170.9	
ISDB【ISPDB】-L-①-200-10-②-③-④-⑤		10	90	20	341.8	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～650	700	750	800	850	900	950
40	1800				1700	1540	1410
20	1200	1165	1045	940	850	770	705
10	600	585	520	470	425	385	350

リード＼ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDB	インクリメンタル ISPDB	アブソリュート ISDB	アブソリュート ISPDB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—
1150/1200	—	—	—	—
1250/1300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	**X06**（6m）～**X10**（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）～**X30**（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	マスター軸指定	**LM**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
AQシール（標準装備）	**AQ**	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1300）	**ST**	→B-206	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

※AQシール（AQ）は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向（A1S/A1E/A3S/A3E）は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

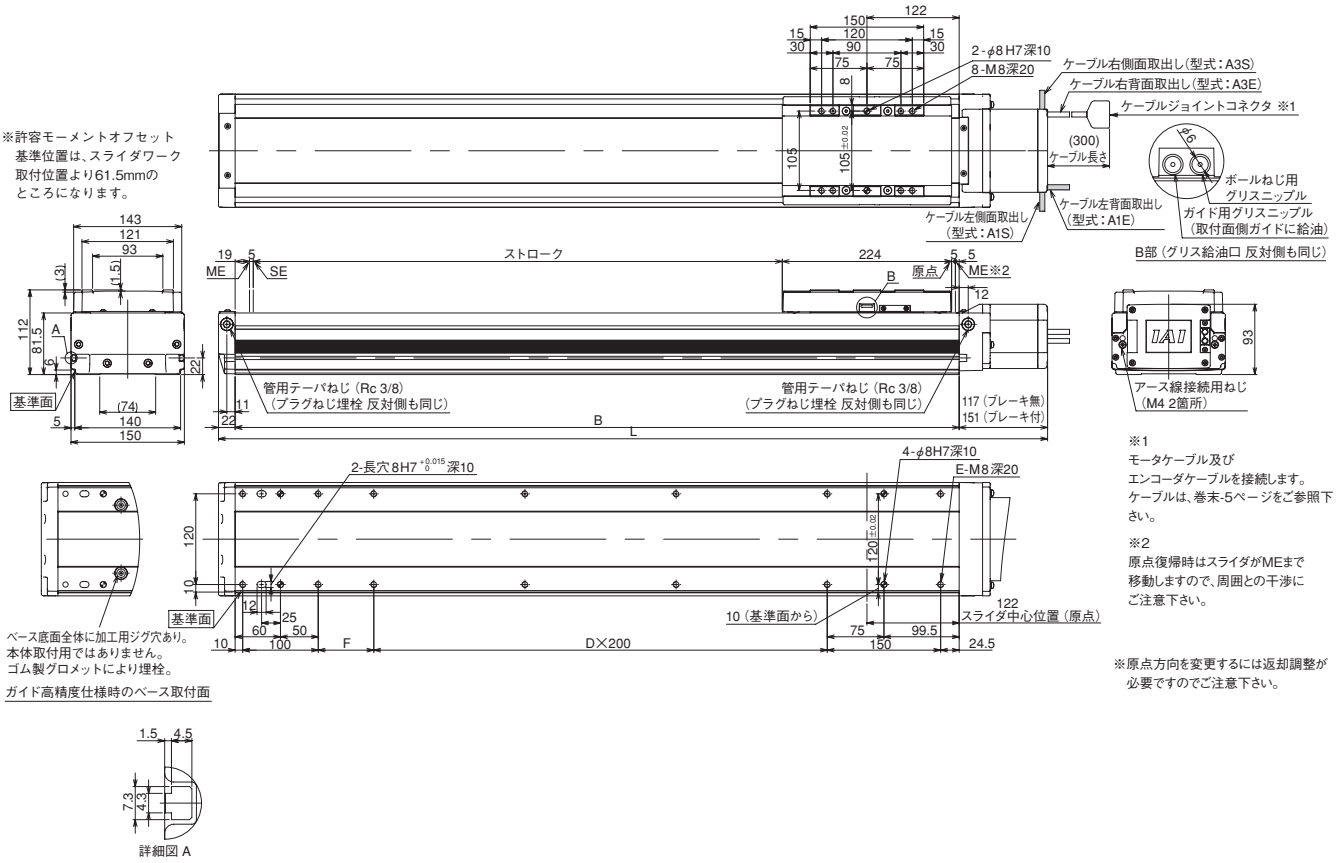
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※1
モータケーブル及び
エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	ブレーキ無	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697
	ブレーキ付	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731
B		358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F		73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)		11.8	12.7	13.6	14.4	15.3	16.2	17.0	17.9	18.8	19.6	20.5	21.4	22.3	23.1	24.0	24.9	25.7	26.6	27.5	28.3	29.2	30.1	31.0	31.8	32.7

③適応コントローラ

ISDB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISDB-L-400 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPDB-L-400 単軸ロボット 大型防塵タイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — L — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB：標準仕様 ISPDB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm 10：10mm	100：100mm ～ 1300：1300mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISDB【ISPDB】-L-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	8	169.6	100～1300（50mm毎）
ISDB【ISPDB】-L-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90	20	339.1	
ISDB【ISPDB】-L-①-400-10-②-③-④-⑤		10	120	40	678.3	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	100～650	700	750	800	850	900	950
40	1800				1700	1540	1410
20	1200	1165	1045	940	850	770	705
10	600	585	520	470	425	385	350

リード＼ストローク	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
40	1290	1185	1095	1015	940	875	815
20	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDB	インクリメンタル ISPDB	アブソリュート ISDB	アブソリュート ISPDB
100	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—
1150/1200	—	—	—	—
1250/1300	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	**S**（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	**X06**（6m）～**X10**（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）～**X30**（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	**A1S**	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	**LL**	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	**A1E**	→B-193	—	マスター軸指定	**LM**	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	**A3S**	→B-193	—	マスター軸指定（センサ勝手違い）	**LLM**	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	**A3E**	→B-193	—	原点逆仕様	**NM**	→B-204	—
AQシール（標準装備）	**AQ**	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—
ブレーキ	**B**	→B-194	—	スレーブ軸指定	**S**	→B-202	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク100～600）	**ST**	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	**CL**	→B-194	—	真直度高精度仕様（ストローク650～1300）	**ST**	→B-206	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—	ダブルスライダ仕様	**W**	→B-207	—

※AQシール（AQ）は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向（A1S/A1E/A3S/A3E）は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

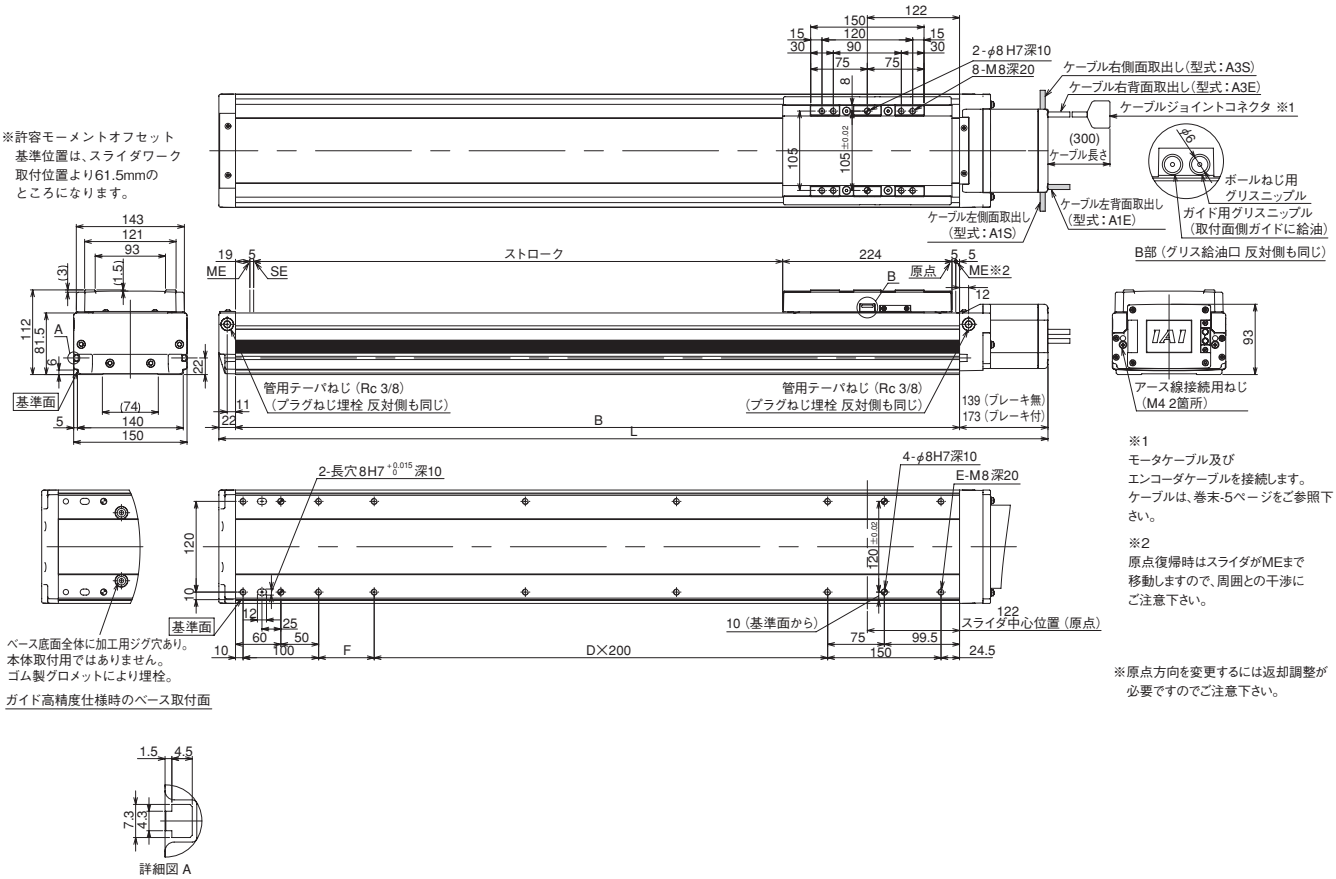
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■ストロークと寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	ブレーキ無	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719
	ブレーキ付	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753
B		358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558
D		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
E		8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
F		73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5	123.5	173.5	23.5	73.5
質量(kg)		12.2	13.1	14.0	14.8	15.7	16.6	17.4	18.3	19.2	20.0	20.9	21.8	22.7	23.5	24.4	25.3	26.1	27.0	27.9	28.7	29.6	30.5	31.4	32.2	33.1

③適応コントローラ

ISDB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSEL のみ) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘⅱ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⓘⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⓘⅱ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISDB-LX-200 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状

ISPDB-LX-200 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm 200W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LX — □ — 200 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB：標準仕様 ISPDB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	40：40mm 20：20mm	1000：1000mm ～ 1600：1600mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISDB【ISPDB】-LX-①-200-40-②-③-④-⑤	200	40	15	水平専用	85.5	1000～1600(50mm毎)
ISDB【ISPDB】-LX-①-200-20-②-③-④-⑤		20	45		170.9	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	1000～1200	1300	1400	1500	1600
40	1800				1660
20	1200	1150	1000	950	830

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDB	インクリメンタル ISPDB	アブソリュート ISDB	アブソリュート ISPDB
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m)～X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m)～X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール(標準装備)	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク1000～1300)	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク1400～1600)	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

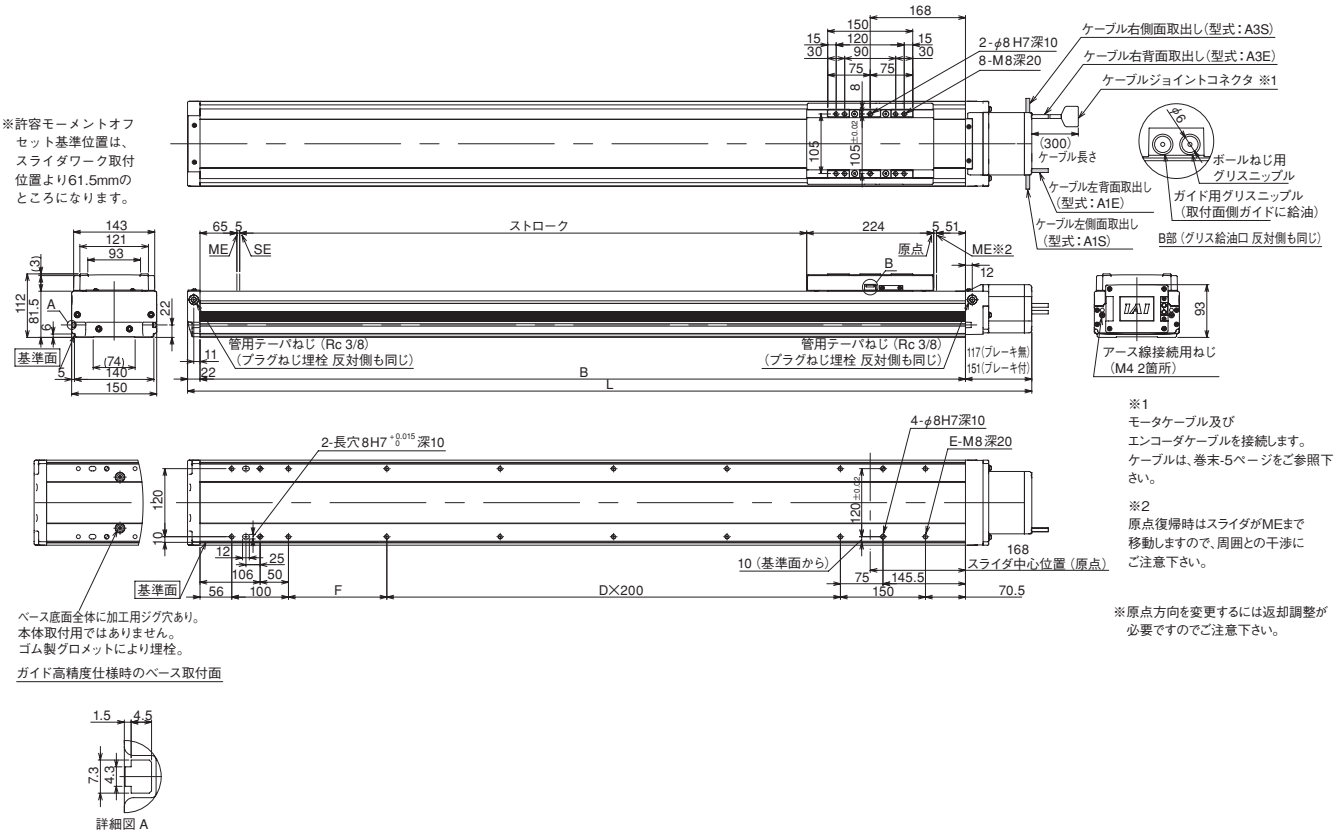
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より61.5mmのところになります。



※1
モータケーブル及び
エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。
本体取付用ではありません。
ゴム製グロメットにより埋栓。

ガイド高精度仕様時のベース取付面

詳細図 A

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	ブレーキ無	1489	1539	1589	1639	1689	1739	1789	1839	1889	1939	1989	2039	2089
	ブレーキ付	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123
B		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
D		4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
E		16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
F		173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5
質量(kg)		29.7	30.6	31.5	32.3	33.2	34.1	35.0	35.8	36.7	37.6	38.5	39.3	40.2

③適応コントローラ

ISDB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V(XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ(安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相AC200V(XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

ISDB-LX-400 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISPDB-LX-400 単軸ロボット 大型防塵中間サポートタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度仕様

■型式項目 □ — LX — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB：標準仕様 ISPDB：高精度仕様		A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	40：40mm 20：20mm	1000：1000mm ～ 1600：1600mm （50mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※設置方法の詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-126ページをご参照下さい。
(注2、3、4)【 】内はISPDBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISDB、ISPDB共通です。
(注5)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
ISDB【ISPDB】-LX-①-400-40-②-③-④-⑤	400	40	40	水平専用	169.6	1000～1600(50mm毎)
ISDB【ISPDB】-LX-①-400-20-②-③-④-⑤		20	90		339.1	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	1000～1200	1300	1400	1500	1600
40	1800				1660
20	1200	1150	1000	950	830

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル ISDB	インクリメンタル ISPDB	アブソリュート ISDB	アブソリュート ISPDB
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—

④ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
標準タイプ	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) ～ X10 (10m)	—	—	—	—
長さ特殊	X11 (11m) ～ X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-193	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-193	—	マスター軸指定	LM	→B-202	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-193	—	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→B-202	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-193	—	原点逆仕様	NM	→B-204	—
AQシール(標準装備)	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
ブレーキ	B	→B-194	—	スレーブ軸指定	S	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク1000～1300)	ST	→B-206	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	真直度高精度仕様(ストローク1400～1600)	ST	→B-206	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—				

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。ケーブル取出し方向(A1S/A1E/A3S/A3E)は必ずどれかの記号をご記入下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm【±0.005mm】
駆動方式(注3)	ボールネジ φ20mm 転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm【0.02mm】以下
動的許容モーメント(※)	Ma：123N·m Mb：176N·m Mc：291N·m
運動真直度(注5)	0.02mm/m 以下
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
保護構造	IP30
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

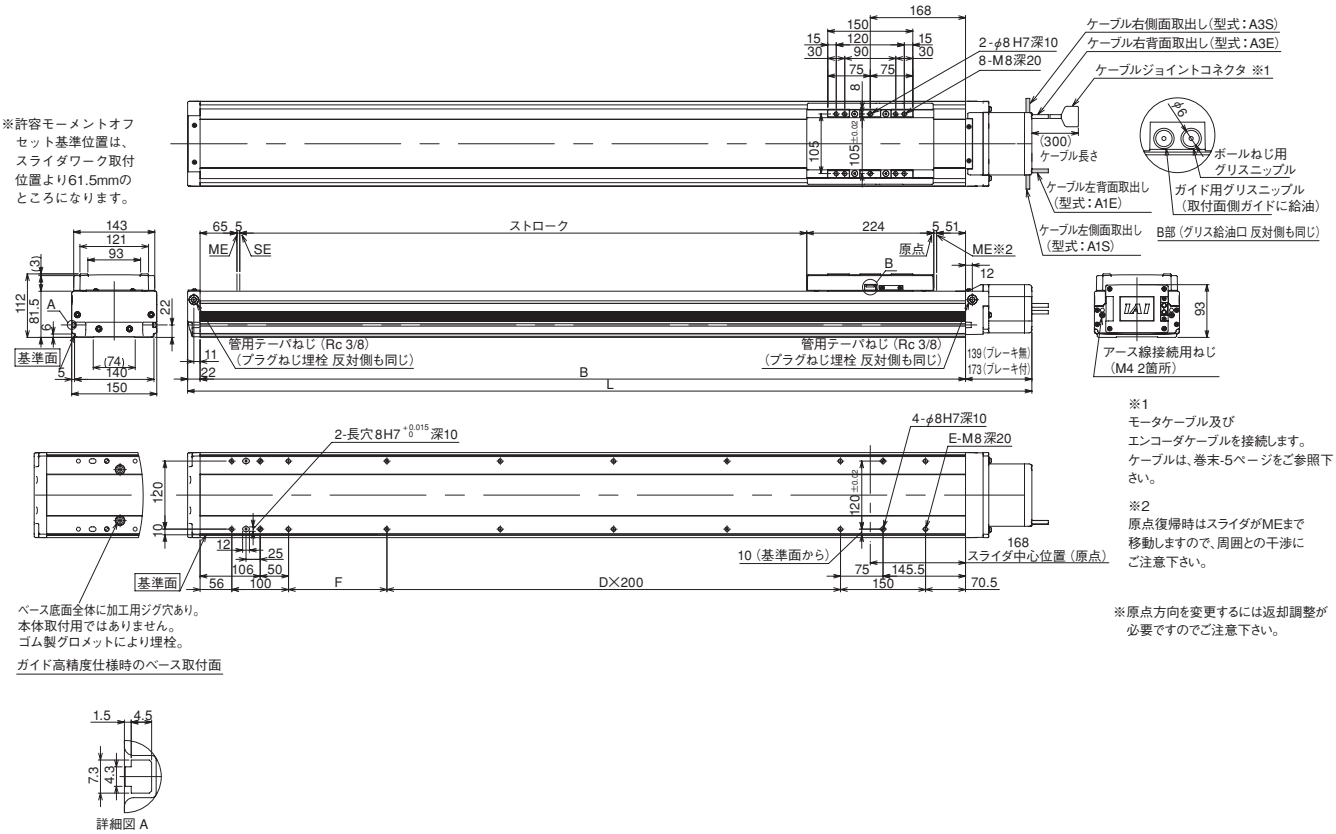
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より61.5mmのところになります。



※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルは、巻末-5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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

ベース底面全体に加工用ジグ穴あり。
本体取付用ではありません。
ゴム製グロメットにより埋栓。

ガイド高精度仕様時のベース取付面

詳細図 A

■ストローク別寸法・質量

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

ストローク		1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	ブレーキ無	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911	1961	2011	2061	2111
	ブレーキ付	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145
B		1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
D		4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
E		16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
F		173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5	223.5	73.5	123.5	173.5
質量(kg)		30.1	31.0	31.9	32.7	33.6	34.5	35.4	36.2	37.1	38.0	38.9	39.7	40.6

③適応コントローラ

ISDB シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相 AC 100V (SSEL のみ) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓙ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓘ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⓙ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

NS-SXMS

単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅94mm 60W
水平仕様 シングルスライダ

■型式項目 NS — SXMS — □ — 60 — □ — □ — T2 — □ — AQ — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	SXMS	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	12:12mm	400:400mm 〜 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-SXMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-④-RT	60	12	15	水平専用	70.8	400〜800(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	400 〜 800 (50mm毎)
12	720

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	S (3m)	—
標準タイプ	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—
長さ特殊	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—
	CT2		
	CT3		
	CT4		
ボールガイド保持機構付きガイド	RT	→B-205	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。
※標準ケーブルベア取付方向は、CT1〜CT4のいずれかを必ずお選び下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:32.9N·m Mb:47.0N·m Mc:76.8N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

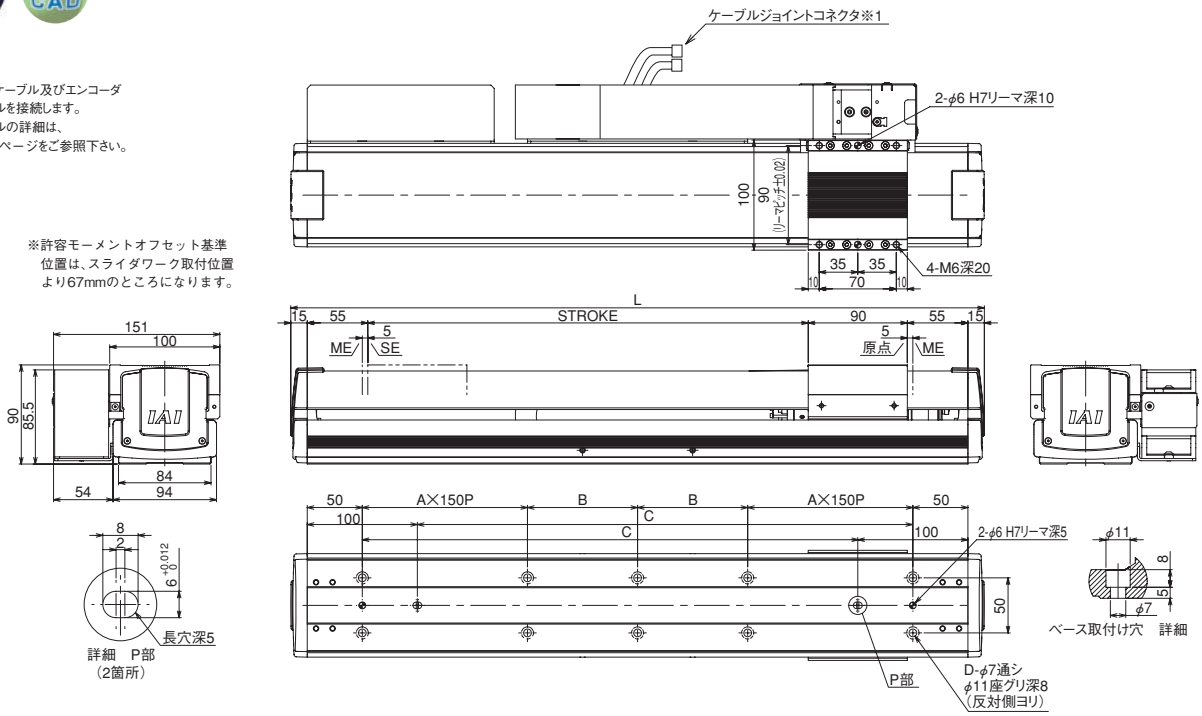
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

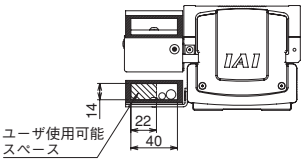
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1
モータ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、
巻末-5ページをご参照下さい。





収納するケーブル・ホースの外径、本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2
B	100	125	150	175	200	225	100	125	150
C	450	500	550	600	650	700	750	800	850
D	10	10	10	10	10	10	14	14	14
質量(kg)	5.8	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60A-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V (XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60A-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ(安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60A-NP-2-Ⅱ		512点	三相AC200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60A-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⅳ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅲ XSELのタイプ名(P／Q／R／S)
※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL、MSCON、XSEL-P/Qの5,6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⅳ電源電圧の種類(2:単相200V／3:三相200V)

NS-SXMM

単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅94mm 60W
水平仕様 マルチスライダ

■型式項目 NS — SXMM — □ — 60 — □ — □ — T2 — □ — AQ — CT1 — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	SXMM	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	12:12mm	200:200mm 〜 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-SXMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-CT1-RT	60	12	15	水平専用	70.8	200〜800(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	200〜800(50mm毎)
12	720

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	S(3m)	—
標準タイプ	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m)〜X10(10m)	—
長さ特殊	X11(11m)〜X30(30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—				

※マルチスライダタイプでケーブルベアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。
※AQシール(AQ)、標準ケーブルベア取付方向(CT1)は必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:32.9N·m Mb:47.0N·m Mc:76.8N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

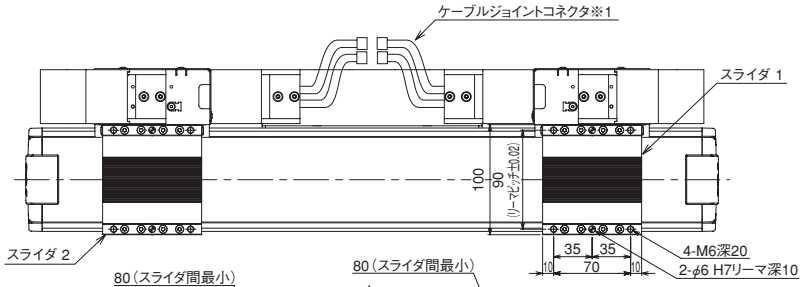
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

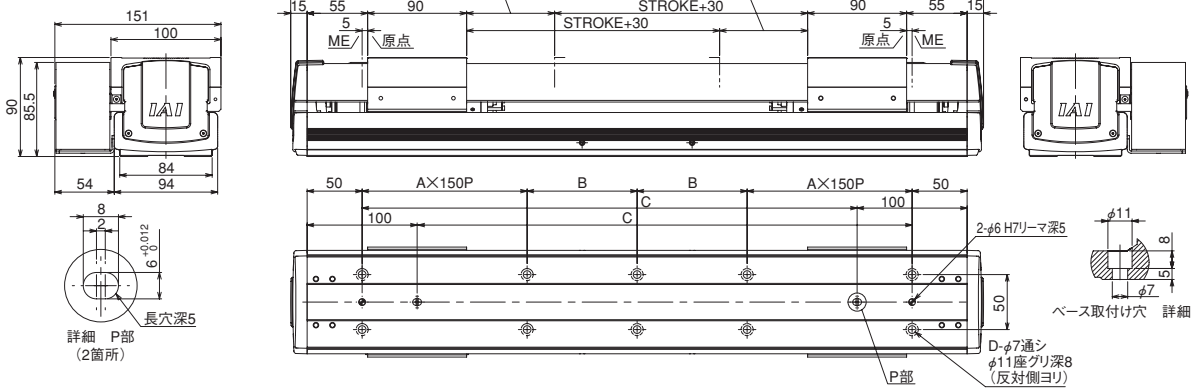
2次元CAD 3次元CAD

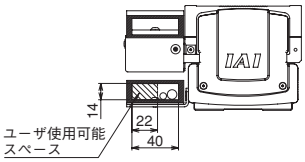
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1
モータ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、
巻末-5ページをご参照下さい。



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より67mmのところになります。





収納するケーブル・ホースの外径、本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3
B	100	125	150	175	200	225	100	125	150	175	200	225	100
C	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
D	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	18
質量(kg)	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.3

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60A-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60A-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ(安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60A-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-2-60A-60A-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-60Ⅰ□-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-2-60Ⅰ□-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⅳ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V) ※ⅢXSELのタイプ名(P/Q/R/S) ※Ⅳ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)
※Ⅴフィールドネットワーク記号 ※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL、MSCON、XSEL-P/Qの5,6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

NS-SZMS

単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅94mm 60W
垂直仕様 シングルスライダ

■型式項目 NS — SZMS — □ — 60 — □ — □ — T2 — □ — AQ — B — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	SZMS	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	12:12mm	400:400mm 〜 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-SZMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-④-RT	60	12	垂直専用	3	70.8	400〜800(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	400 〜 800 (50mm毎)
12	600

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	S (3m)	—
標準タイプ	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—
長さ特殊	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—
ブレーキ(標準装備)	B	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—
	CT2		
	CT3		
	CT4		

名称	型式	参照頁	標準価格
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—

※NS-SZMSは、ブレーキが標準装備ですがブレーキボックスは不要です。
(NS-M/Lタイプはブレーキボックスが必要です)
※AQシール(AQ)、ブレーキ(B)は必ず記入して下さい。
※標準ケーブルベア取付方向は、CT1〜CT4のいずれかを必ずお選び下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:32.9N·m Mb:47.0N·m Mc:76.8N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

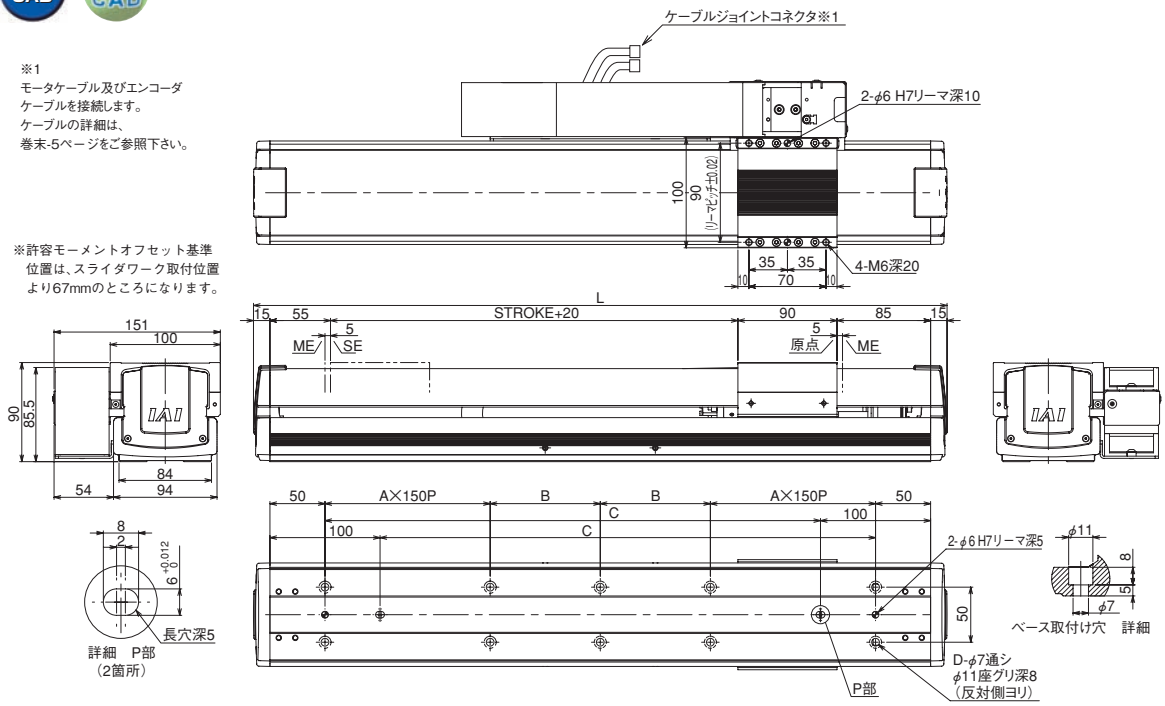
特注対応のご案内 巻末-67

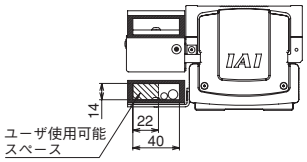
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1
モータ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、
巻末-5ページをご参照下さい。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より67mmのところになります。





収納するケーブル・ホースの外径、本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2
B	125	150	175	200	225	100	125	150	175
C	500	550	600	650	700	750	800	850	900
D	10	10	10	10	10	14	14	14	14
質量(kg)	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.1	8.4	8.7

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60A-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60A-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60A-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60A-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⅲ XSELのタイプ名(P／Q／R／S)
※Ⓦ電源電圧の種類(2:単相200V／3:三相200V)
※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL、MSCON、XSEL-P/Qの5,6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

NS-SZMM

単軸ロボット 小型ナット回転型タイプ 本体幅94mm 60W
垂直仕様 マルチスライダ

■型式項目 NS — SZMM — □ — 60 — □ — □ — T2 — □ — AQ — B — CT1 — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	SZMM	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	60:60W	12:12mm	200:200mm ～ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-SZMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-CT1-RT	60	12	垂直専用	3	70.8	200～800(50mm毎)

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	200～800(50mm毎)
12	600

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	**S** (3m)	—
標準タイプ	**M** (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m)～**X10** (10m)	—
長さ特殊	**X11** (11m)～**X30** (30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	**AQ**	→B-193	—
ブレーキ(標準装備)	**B**	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	**CT1**	→B-194	—
ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—

※マルチスライダタイプでケーブルベアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。
※NS-SZMMは、ブレーキが標準装備ですがブレーキボックスは不要です。
(NS-M/Lタイプはブレーキボックスが必要です)
※AQシール(AQ)、ブレーキ(B)、標準ケーブルベア取付方向(CT1)は必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ10mm 転造 C10 相当
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.05mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:32.9N·m Mb:47.0N·m Mc:76.8N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 450mm 以下 Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

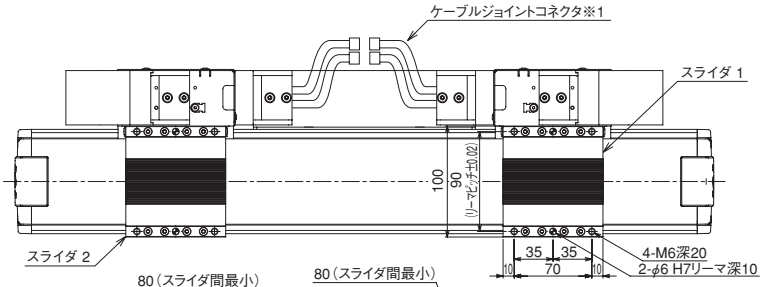
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

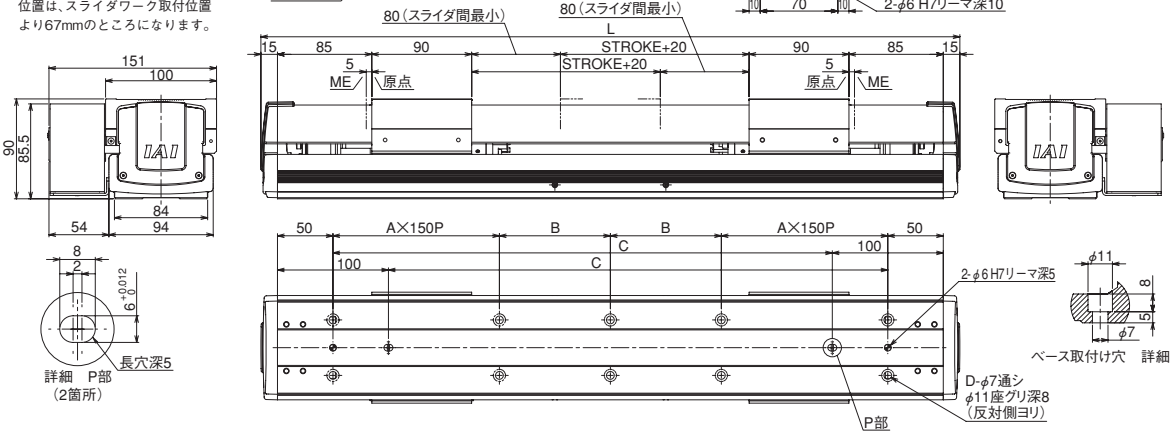
2次元CAD 3次元CAD

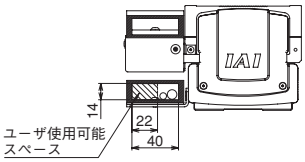
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1
モータ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、
巻末-5ページをご参照下さい。



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より67mmのところになります。





収納するケーブル・ホースの外径、本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3
B	125	150	175	200	225	100	125	150	175	200	225	100	125
C	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
D	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	18	18
質量(kg)	7.7	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3	10.6	10.9	11.3	11.6

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60A-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60A-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ(安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60A-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-2-60A-60A-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-60Ⅰ□-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-2-60Ⅰ□-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⅳ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V) ※ⅢXSELのタイプ名(P/Q/R/S) ※Ⅳ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)
※Ⅴフィールドネットワーク記号 ※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL、MSCON、XSEL-P/Qの5,6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

NS-MXMS

単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅125mm 200W
水平仕様 シングルスライダ

■型式項目 NS — MXMS — □ — 200 — □ — □ — T2 — □ — AQ — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	MXMS	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm	500:500mm 〜 1500:1500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-MXMS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④-RT	200	30	25	水平専用	113.9	500〜1500 (50mm毎)
NS-MXMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④-RT		20	40		170.9	

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	500〜1500 (50mm毎)
30	1800
20	1200

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—
	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—
	CT2		
	CT3		
	CT4		

名称	型式	参照頁	標準価格
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。
※標準ケーブルベア取付方向は、CT1〜CT4のいずれかを必ずお選び下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N·m Mb:116N·m Mc:189N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

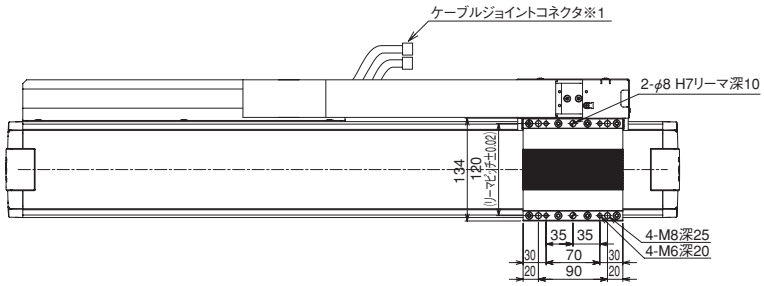
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

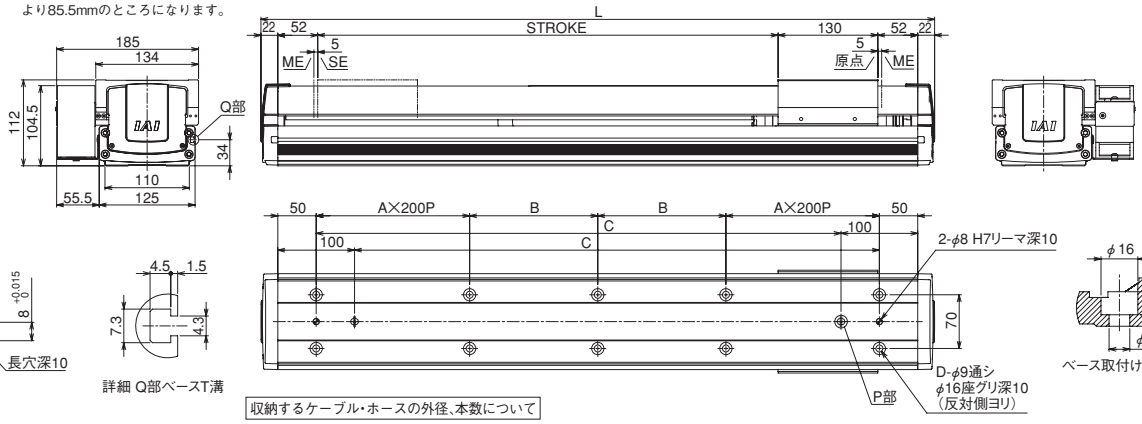
2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1
モータ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、
巻末-5ページをご参照下さい。

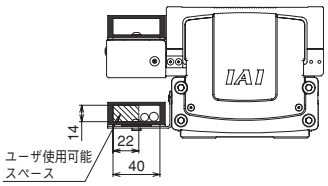


※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より85.5mmのところになります。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
A	0	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3
B	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217
C	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584
D	6	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18
質量(kg)	11.9	12.5	13.1	13.7	14.4	15.0	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.7	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7	22.3	23.0	23.6	24.2

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。※①エンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(P/Q/R/S)
※Ⅴ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

NS-MXMM

単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅125mm 200W
水平仕様 マルチスライダ

■型式項目 NS — MXMM — □ — 200 — □ — □ — T2 — □ — AQ — CT1 — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	MXMM	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm	300:300mm 〜 1500:1500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-MXMM-①-200-30-②-T2-③-AQ-CT1-RT	200	30	25	水平専用	113.9	300〜1500 (50mm毎)
NS-MXMM-①-200-20-②-T2-③-AQ-CT1-RT		20	40		170.9	

■ストローク と最高速度

リード \ ストローク	300 〜 1500 (50mm毎)
30	1800
20	1200

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—
1150/1200	—	—
1250/1300	—	—
1350/1400	—	—
1450/1500	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	**S** (3m)	—
	M (5m)	—
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	—
	X11 (11m) 〜 **X30** (30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	**AQ**	→B-193	—	ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—
標準ケーブルベア取付方向	**CT1**	→B-194	—				

※マルチスライダタイプでケーブルベアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。
※AQシール(AQ)、標準ケーブルベア取付方向(CT1)は必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N·m Mb:116N·m Mc:189N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

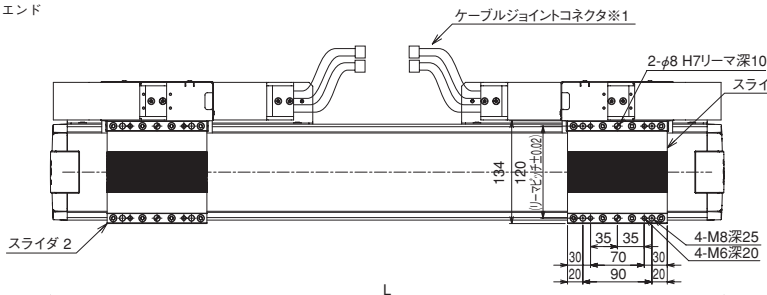
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

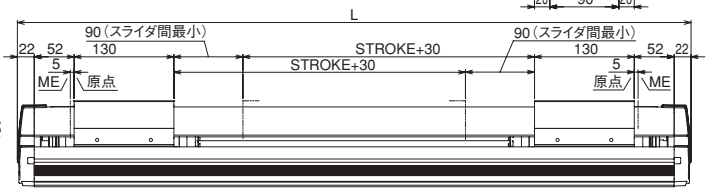
2次元CAD 3次元CAD

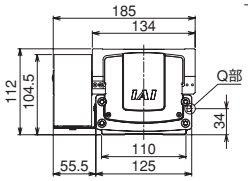
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

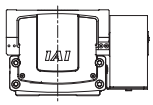
※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、
巻末-5ページをご参照下さい。

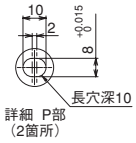


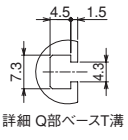
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より85.5mmのところになります。

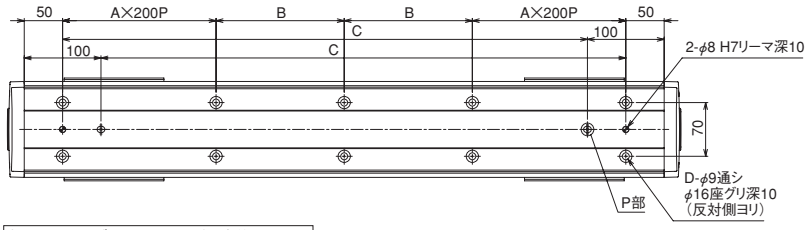


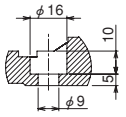




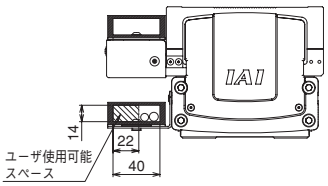








収納するケーブル・ホースの外径、本数について
①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028
A	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
B	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217	242	267	292	317	142
C	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184	1234	1284	1334	1384	1434	1484	1534	1584	1634	1684	1734	1784	1834
D	10	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22
質量(kg)	15.6	16.2	16.8	17.4	18.0	18.6	19.3	19.9	20.5	21.1	21.7	22.3	22.9	23.6	24.2	24.8	25.4	26.0	26.6	27.2	27.9	28.5	29.1	29.7	30.3

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V (XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】 →M-153 【SCON-CA】 →M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ(安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相AC200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-2-200Ⅰ-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-200Ⅰ□-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-2-200Ⅰ□-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅲ XSELのタイプ名(P／Q／R／S)
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⓥ電源電圧の種類(2:単相200V／3:三相200V)

NS-MXMXS

単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅125mm 200W
水平仕様 中間サポート付 シングルスライダ

■型式項目 NS — MXMXS — □ — 200 — □ — □ — T2 — □ — AQ — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm	1600:1600mm 〜 2200:2200mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)加速度は最大が0.3Gとなります。
加速度と可搬質量の関係については巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-MXMXS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④-RT	200	30	25	水平専用	113.9	1600〜2200 (50mm毎)
NS-MXMXS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④-RT		20	40		170.9	

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	1600〜2200 (50mm毎)
30	1800
20	1200

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
1600	—	—
1650/1700	—	—
1750/1800	—	—
1850/1900	—	—
1950/2000	—	—
2050/2100	—	—
2150/2200	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	S (3m)	—
標準タイプ	M (5m)	—
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—
長さ特殊	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—
	CT2		
	CT3		
	CT4		

名称	型式	参照頁	標準価格
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。
※標準ケーブルベア取付方向は、CT1〜CT4のいずれかを必ずお選び下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N·m Mb:116N·m Mc:189N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

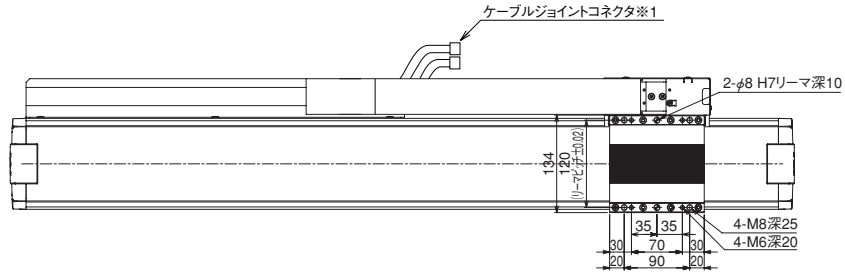
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

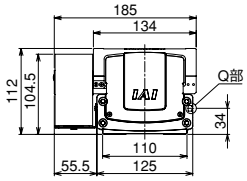
2次元CAD 3次元CAD

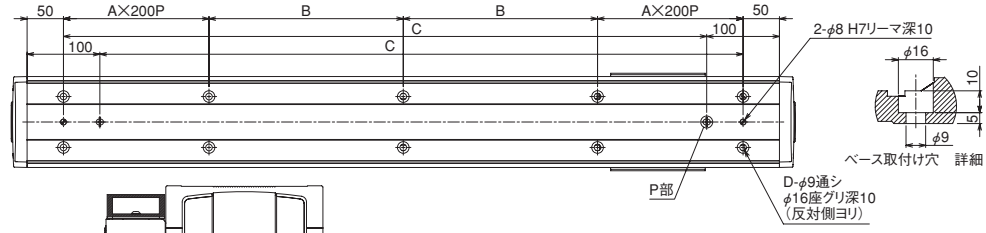
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

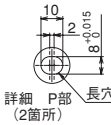
※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、
巻末-5ページをご参照下さい。

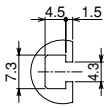


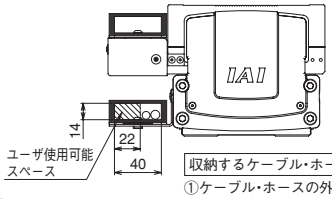
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より85.5mmのところになります。






詳細 P部 (2箇所) 長穴深10


詳細 Q部ベースT溝


ユーザ使用可能スペース

注 中間サポート付きはその構造上、水平横立て方向及び垂直方向での使用は出来ません。

収納するケーブル・ホースの外径、本数について
①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
L	1978	2078	2178	2278	2378	2478	2578
A	3	4	4	4	4	5	5
B	317	167	217	267	317	167	217
C	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
D	18	22	22	22	22	26	26
質量(kg)	26.2	27.5	28.7	29.9	31.2	32.4	33.6

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V (XSEL-P/Q/R/S以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相AC200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅲ XSELのタイプ名(P／Q／R／S)
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⓥ電源電圧の種類(2:単相200V／3:三相200V)

NS-MZMS

単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅125mm 200W
垂直仕様 シングルスライダ

■型式項目 NS — MZMS — □ — 200 — □ — □ — T2 — □ — AQ — B — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	MZMS	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	20:20mm	500:500mm 〜 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-MZMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	200	20	垂直専用	6	170.9	500〜800(50mm毎)

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	500 〜 800(50mm毎)
20	1000

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	S(3m)	—
標準タイプ	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m)〜X10(10m)	—
長さ特殊	X11(11m)〜X30(30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—
ブレーキ(標準装備)	B	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—
	CT2		
	CT3		
	CT4		
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—

※AQシール(AQ)、ブレーキ(B)は必ず記入して下さい。
※標準ケーブルベア取付方向は、CT1〜CT4のいずれかを必ずお選び下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N·m Mb:116N·m Mc:189N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

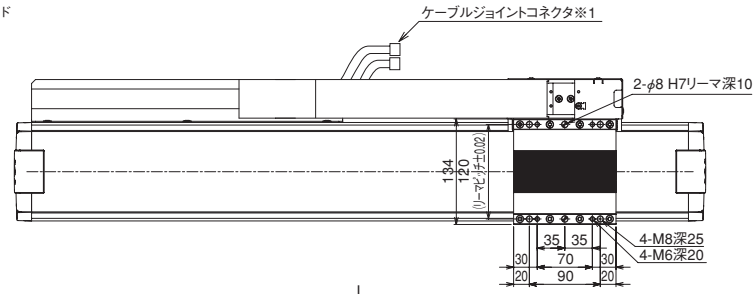
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

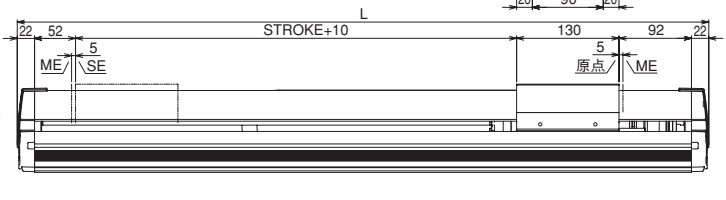
2次元CAD 3次元CAD

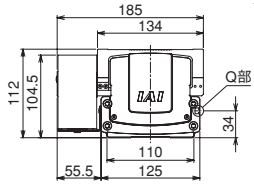
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

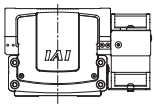
※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、
巻末-5ページをご参照下さい。

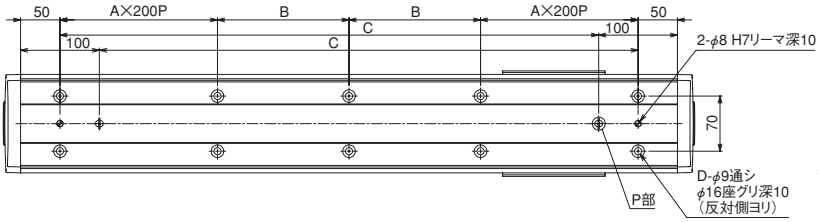


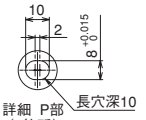
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より85.5mmのところになります。

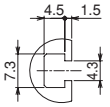


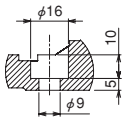






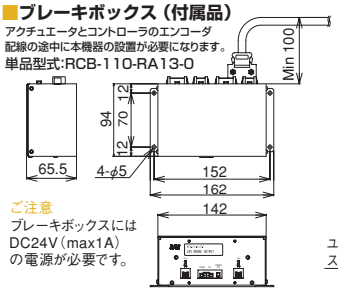




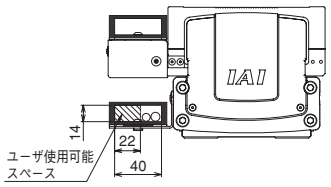


■ブレーキボックス（付属品）

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスにはDC24V（max1A）の電源が必要です。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800
L	828	878	928	978	1028	1078	1128
A	1	1	1	1	1	1	1
B	142	167	192	217	242	267	292
C	634	684	734	784	834	884	934
D	10	10	10	10	10	10	10
質量(kg)	13.5	14.1	14.8	15.4	16.0	16.6	17.2

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V（XSEL-P/Q/R/S以外） 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Q/R/S のみ）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ（安全カテゴリ対応タイプ）		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点（タイプにより異なります）		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。※Ⅰエンコーダ種類（I:インクリ／A:アブソ）
※Ⅱ電源電圧の種類（1:100V／2:単相200V）
※Ⅲ XSELのタイプ名（P／Q／R／S）
※Ⓥ電源電圧の種類（2:単相200V／3:三相200V）
※Ⓥフィールドネットワーク記号

NS-MZMM

単軸ロボット 中型ナット回転型タイプ 本体幅125mm 200W
垂直仕様 マルチスライダ

■型式項目 NS — MZMM — □ — 200 — □ — □ — T2 — □ — AQ — B — CT1 — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	MZMM	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	20:20mm	300:300mm 〜 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-MZMM-①-200-20-②-T2-③-AQ-B-CT1-RT	200	20	垂直専用	6	170.9	300〜800(50mm毎)

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	300〜800(50mm毎)
20	1000

(単位は mm/s)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準
標準タイプ	S(3m)	—
標準タイプ	M(5m)	—
長さ特殊	X06(6m)〜X10(10m)	—
長さ特殊	X11(11m)〜X30(30m)	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—
ブレーキ(標準装備)	B	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—

※マルチスライダタイプでケーブルベアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。
※AQシール(AQ)、ブレーキ(B)、標準ケーブルベア取付方向(CT1)は必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ16mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N·m Mb:116N·m Mc:189N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 600mm 以下 Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

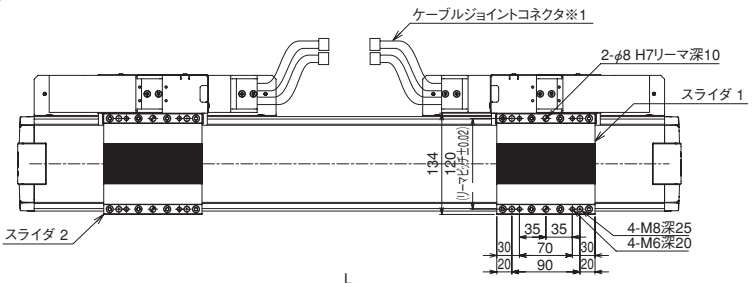
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

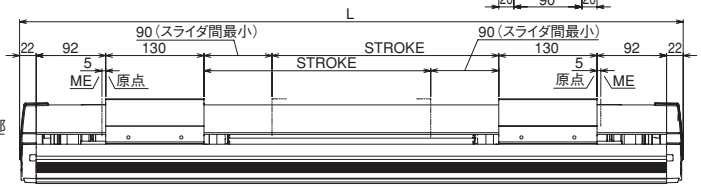
2次元CAD 3次元CAD

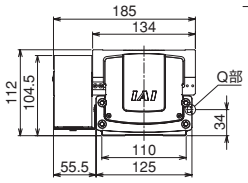
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

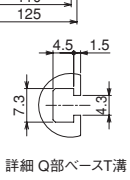
※1
モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は、
巻末-5ページをご参照下さい。

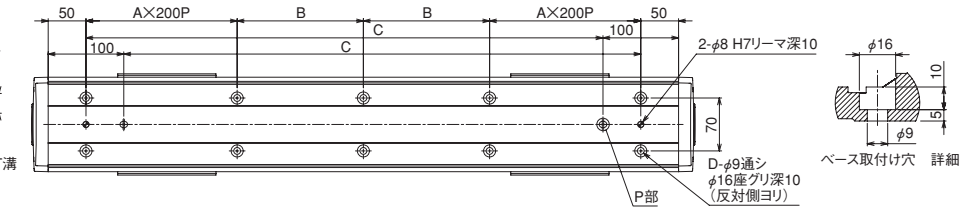


※許容モーメントオフセット基準
位置は、スライダワーク取付位置より85.5mmのところになります。



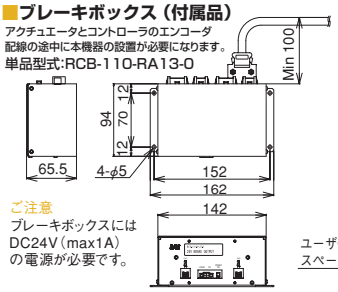




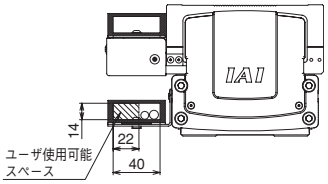


■ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスには
DC24V(max1A)
の電源が必要です。



収納するケーブル・ホースの外径、本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ12以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2
B	167	192	217	242	267	292	317	142	167	192	217
C	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	1184
D	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14
質量(kg)	17.2	17.8	18.4	19.1	19.7	20.3	20.9	21.5	22.1	22.7	23.4

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外) 単相 AC 200V 三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)		–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点		–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-2-200Ⅰ-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-200Ⅰ□-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-2-200Ⅰ□-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。
※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V／2:単相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅲ XSELのタイプ名(P／Q／R／S)
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ／A:アブソ)
※Ⓥ電源電圧の種類(2:単相200V／3:三相200V)

NS-LXMS

単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W
水平仕様 シングルスライダ

■型式項目 NS — LXMS — □ — 400 — □ — □ — T2 — □ — AQ — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm	500:500mm 〜 2200:2200mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-LXMS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	400	40	40	水平専用	170	500〜2200 (50mm毎)
NS-LXMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT		20	80		340.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

■ストローク と最高速度

リード \ ストローク	500〜2200 (50mm毎)
40	2400
20	1300

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート	②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
500	—	—	1350/1400	—	—
550/600	—	—	1450/1500	—	—
650/700	—	—	1550/1600	—	—
750/800	—	—	1650/1700	—	—
850/900	—	—	1750/1800	—	—
950/1000	—	—	1850/1900	—	—
1050/1100	—	—	1950/2000	—	—
1150/1200	—	—	2050/2100	—	—
1250/1300	—	—	2150/2200	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—	
標準タイプ	M (5m)	—	
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—	—
長さ特殊	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—
クリープセンサ	C	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	CT2	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	CT3	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	CT4	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	ET1	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	ET2	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	ET3	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	ET4	→B-194	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。
※標準ケーブルベア取付方向は、CT1〜CT4のいずれかを必ずお選び下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:123N·m Mb:176N·m Mc:291N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

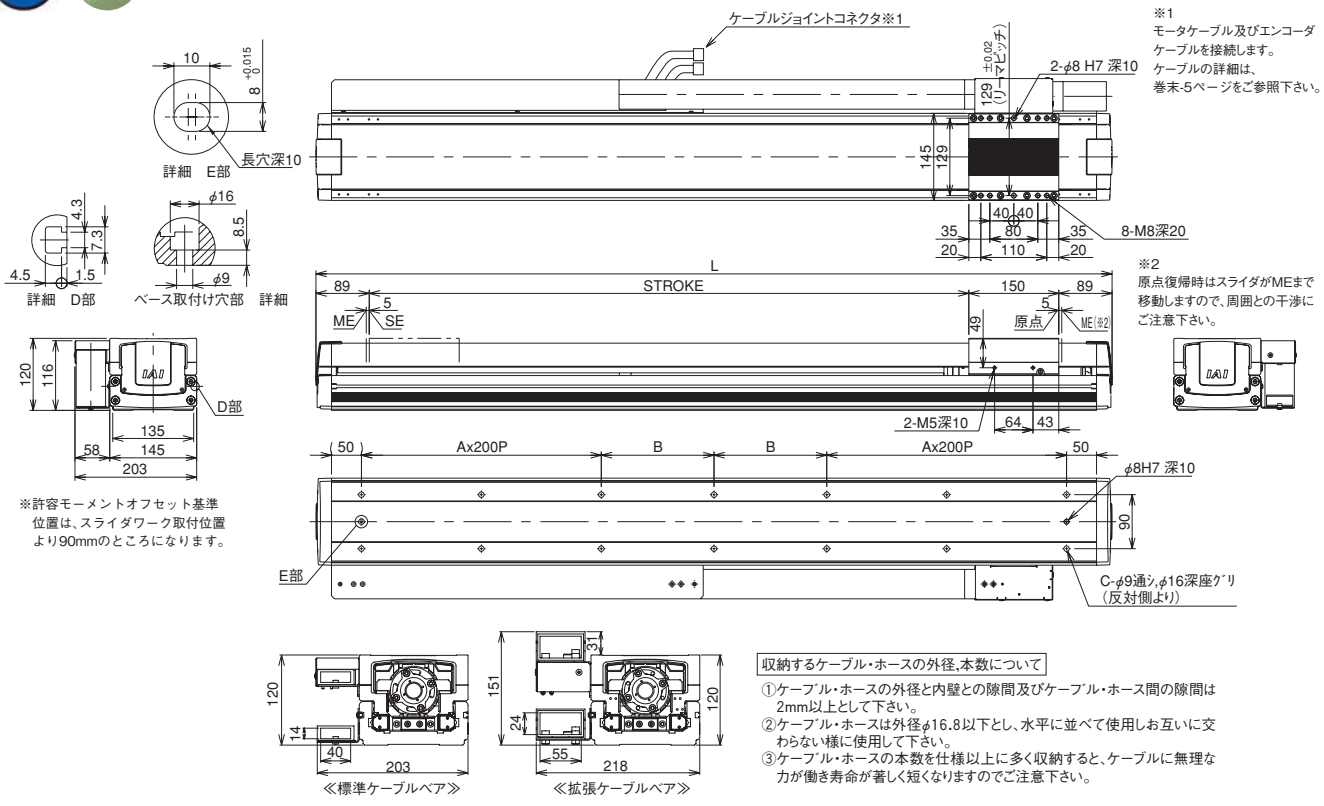
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



収納するケーブル・ホースの外径,本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストロークと寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028	2078	2128	2178	2228	2278	2328	2378	2428	2478	2528
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26
質量(kg)	18.6	19.3	20.1	20.8	21.6	22.3	23.1	23.8	24.5	25.3	26.0	26.8	27.5	28.3	29.0	29.8	30.5	31.3	32.0	32.8	33.5	34.2	35.0	35.7	36.5	37.2	38.0	38.7	39.5	40.2	41.0	41.7	42.5	43.2	43.9

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V(SSELのみ) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。 ※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓘ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V) ※Ⓘ XSELのタイプ名(P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

NS-LXMM

単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W
水平仕様 マルチスライダ

■型式項目 NS — LXMM — □ — 400 — □ — □ — T2 — □ — AQ — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm	250:250mm 〜 2250:2250mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-LXMM-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	400	40	40	水平専用	170	250〜2250 (50mm毎)
NS-LXMM-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT		20	80		340.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

■ストローク と最高速度

リード \ ストローク	250 〜 2250 (50mm毎)
40	2400
20	1300

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート	②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
250	—	—	1300/1350	—	—
300/350	—	—	1400/1450	—	—
400/450	—	—	1500/1550	—	—
500/550	—	—	1600/1650	—	—
600/650	—	—	1700/1750	—	—
700/750	—	—	1800/1850	—	—
800/850	—	—	1900/1950	—	—
900/950	—	—	2000/2050	—	—
1000/1050	—	—	2100/2150	—	—
1100/1150	—	—	2200/2250	—	—
1200/1250	—	—			

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	**S** (3m)	—	
	M (5m)	—	
長さ特殊	**X06** (6m) 〜 **X10** (10m)	—	—
	X11 (11m) 〜 **X30** (30m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	**AQ**	→B-193	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	**CT1**	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	**ET1**	→B-194	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—
ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—

※マルチスライダタイプでケーブルベアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。
※AQシール(AQ)、標準ケーブルベア取付方向(CT1)は必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:123N·m Mb:176N·m Mc:291N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

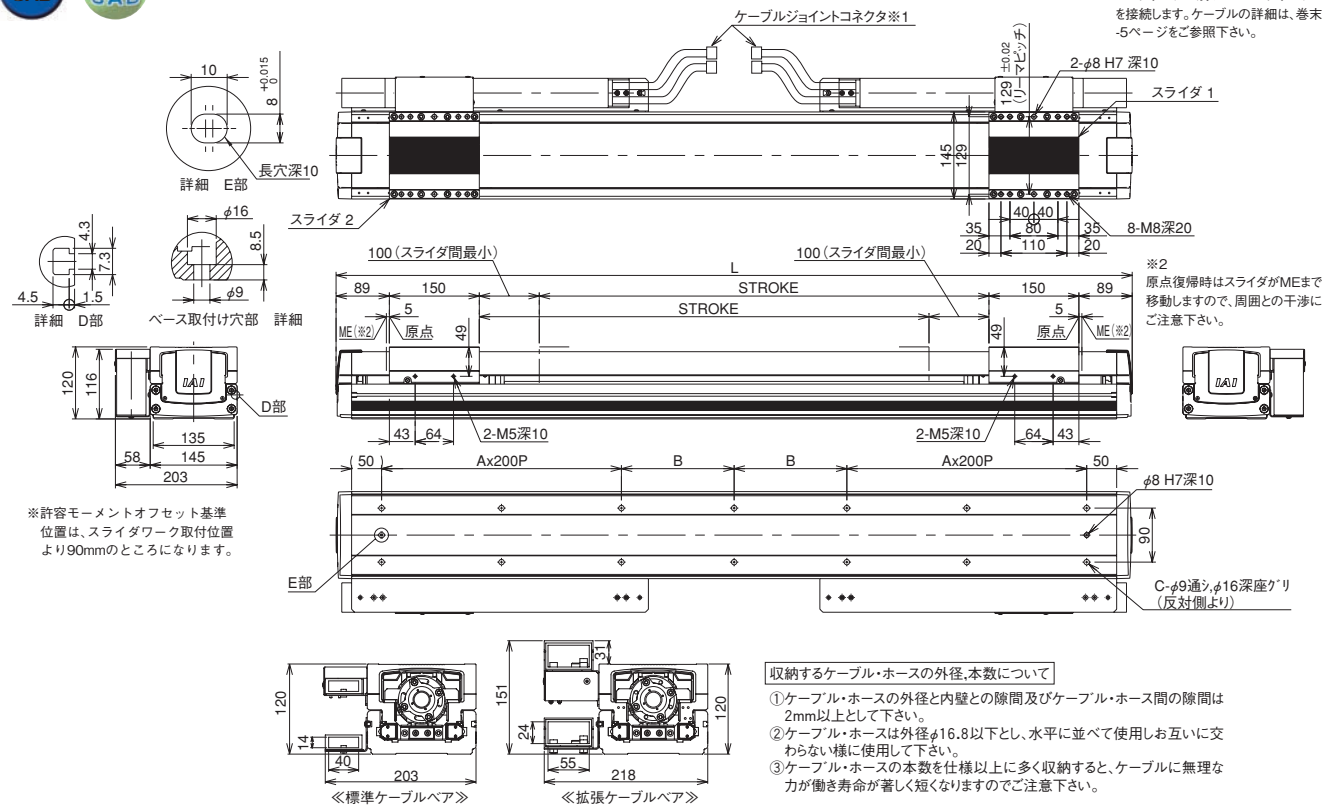
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1
モータ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、巻末-5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。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より90mmのところになります。

収納するケーブル・ホースの外径,本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250
L	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778	1828	1878	1928	1978	2028	2078	2128	2178	2228	2278	2328	2378	2428	2478	2528	2578	2628	2678	2728	2778	2828
A	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	5	5	5	5	5	5	6
B	138	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163	188	213	238	263	288	313	138	163
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18	18	18	18	18	18	18	18	22	22	22	22	22	22	22	22	26	26	26	26	26	26	26	26	26	30
質量(kg)	24.7	25.6	26.4	27.3	28.2	29.0	29.9	30.8	31.6	32.5	33.4	34.2	35.1	36.0	36.8	37.7	38.6	39.4	40.3	41.2	42.0	42.9	43.8	44.6	45.5	46.3	47.2	48.1	48.9	49.8	50.7	51.5	52.4	53.3	54.1	55.0	55.9	56.7	57.6	58.5	59.3

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V(SSELのみ) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-400Ⓘ□-400Ⓘ□-NP-2-2	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-2-400Ⓘ□-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。 ※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※ⒾXSELのタイプ名(P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

NS-LXMXS

単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W
水平仕様 中間サポート付 シングルスライダ

■型式項目 NS — LXMXS — □ — 400 — □ — □ — T2 — □ — AQ — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	LXMXS	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm	2300:2300mm 〜 3000:3000mm (100mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)加速度は最大が0.3Gとなります。
加速度と可搬質量の関係については巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-LXMXS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④-RT	400	40	40	水平専用	170	2300~3000 (50mm毎)
NS-LXMXS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④-RT		20	80		340.1	

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

■ストローク と最高速度

リード \ ストローク	2300 ~ 3000 (100mm毎)
40	2400
20	1300

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
2300	—	—
2350/2400	—	—
2450/2500	—	—
2550/2600	—	—
2650/2700	—	—
2750/2800	—	—
2850/2900	—	—
2900/3000	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—	
	M (5m)	—	
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQ シール(標準装備)	AQ	→B-193	—
クリープセンサ	C	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—
	CT2		
	CT3		
	CT4		
拡張ケーブルベア取付方向	ET1	→B-194	—
	ET2		
	ET3		
	ET4		
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。
※標準ケーブルベア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選び下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:123N·m Mb:176N·m Mc:291N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

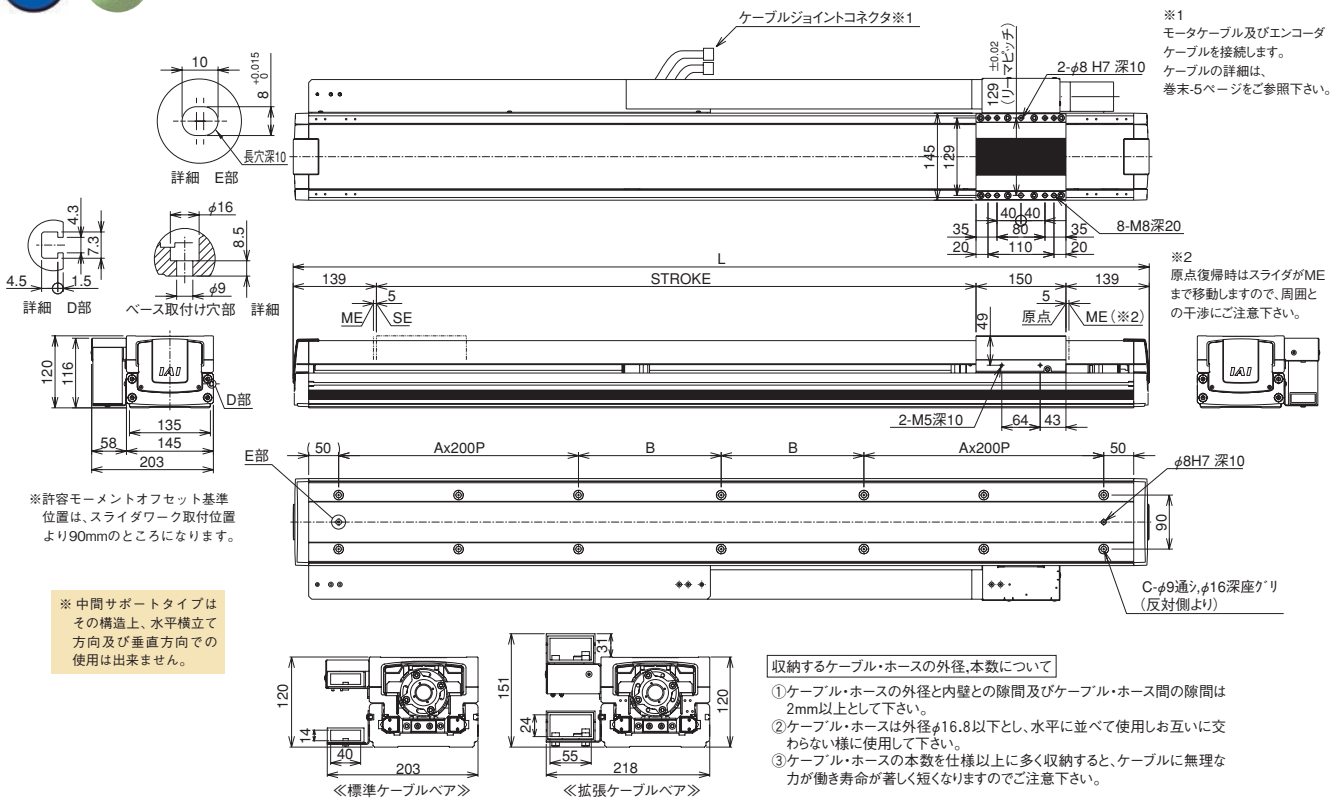
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



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

収納するケーブル・ホースの外径,本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
L	2728	2828	2928	3028	3128	3228	3328	3428
A	5	6	6	6	6	7	7	7
B	288	138	188	238	288	138	188	238
C	26	30	30	30	30	34	34	34
質量(kg)	46.4	47.9	49.4	50.9	52.3	53.8	55.3	56.8

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V (SSELのみ) 単相AC200V 三相AC200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓘ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⓘ XSELのタイプ名(P/Q/R/S)
※Ⓥ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

NS-LZMS

単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W
垂直仕様 シングルスライダ

■型式項目 NS — LZMS — □ — 400 — □ — □ — T2 — □ — AQ — B — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	LZMS	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	20:20mm	500:500mm ～ 1000:1000mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-LZMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	400	20	垂直専用	16	340.1	500～1000(50mm毎)

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	500～1000(50mm毎)
20	1000

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	**S**(3m)	—	
標準タイプ	**M**(5m)	—	
長さ特殊	**X06**(6m)～**X10**(10m)	—	—
長さ特殊	**X11**(11m)～**X30**(30m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール(標準装備)	**AQ**	→B-193	—
ブレーキ(標準装備)	**B**	→B-194	—
クリープセンサ	**C**	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	**CT1**	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	**CT2**	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	**CT3**	→B-194	—
標準ケーブルベア取付方向	**CT4**	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	**ET1**	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	**ET2**	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	**ET3**	→B-194	—
拡張ケーブルベア取付方向	**ET4**	→B-194	—
原点リミットスイッチ	**L**	→B-202	—
ボール保持機構付きガイド	**RT**	→B-205	—

※AQシール(AQ)は必ず記入して下さい。
※標準ケーブルベア取付方向は、CT1～CT4のいずれかを必ずお選び下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:123N·m Mb:176N·m Mc:291N·m
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

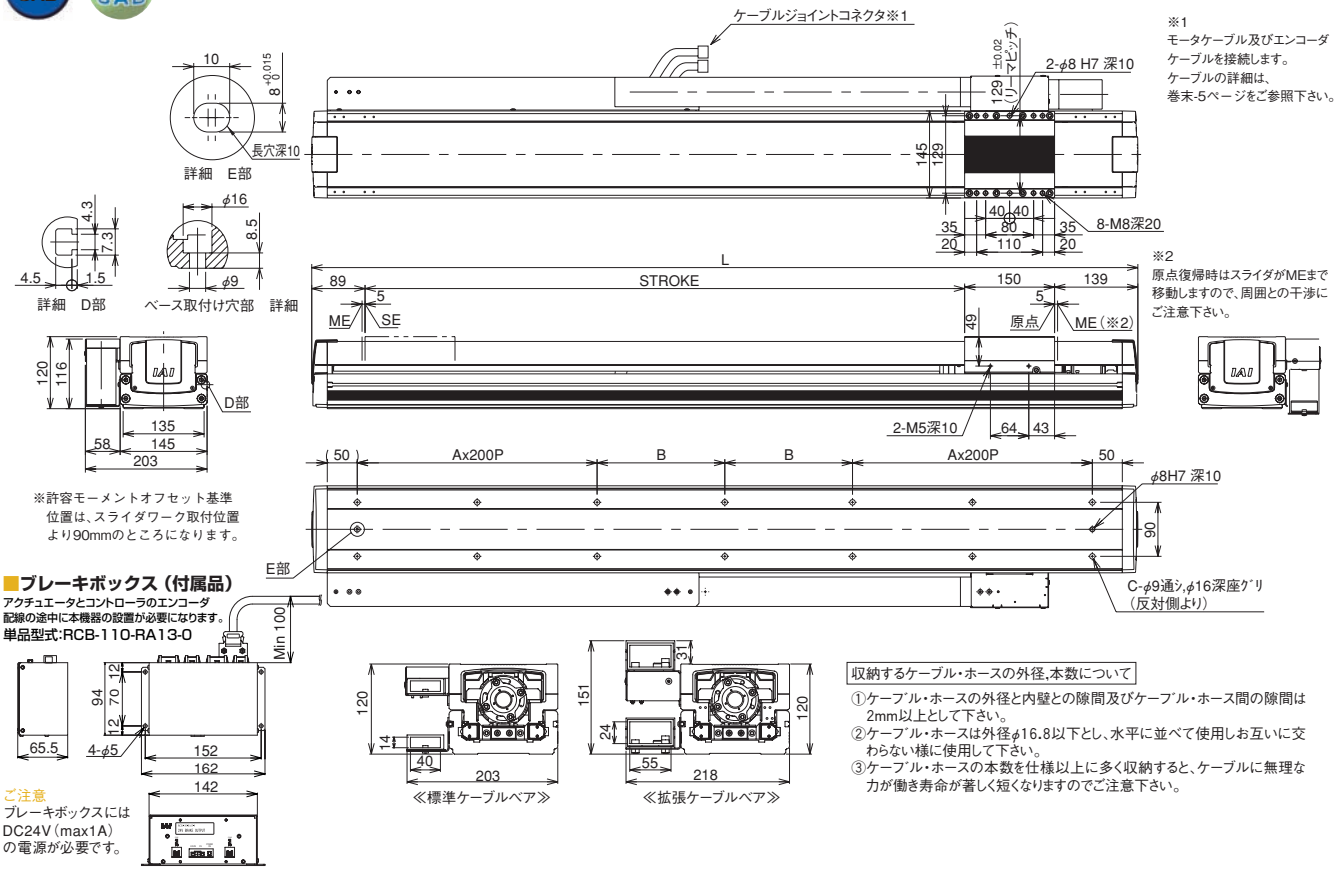
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



■ブレーキボックス（付属品）

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0

ご注意
ブレーキボックスにはDC24V（max1A）の電源が必要です。

収納するケーブル・ホースの外径,本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2
B	163	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213
C	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14
質量(kg)	19.9	20.7	21.4	22.1	22.9	23.6	24.4	25.1	25.9	26.6	27.4

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V（SSELのみ） 単相AC200V 三相AC200V（XSEL-P/Q/R/Sのみ）	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓤ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓜ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点（タイプにより異なります）		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※Ⓤ電源電圧の種類（1:100V／2:単相200V）
※Ⓥフィールドネットワーク記号
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓜ XSELのタイプ名（P／Q／R／S）
※Ⓘエンコーダ種類（I:インクリ／A:アブソ）
※Ⓥ電源電圧の種類（2:単相200V／3:三相200V）

NS-LZMM

単軸ロボット 大型ナット回転型タイプ 本体幅145mm 400W
垂直仕様 マルチスライダ

■型式項目 NS — LZMM — □ — 400 — □ — □ — T2 — □ — AQ — B — □ — RT

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
NS	LZMM	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	20:20mm	250:250mm ～ 950:950mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は巻末-128ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は最高速度で動作させた時の値です。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量(注1、2) 水平(kg)	最大可搬質量(注1、2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
NS-LZMM-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-④-RT	400	20	垂直専用	16	340.1	250～950(50mm毎)

■ストロークと最高速度

リード＼ストローク	250～950(50mm毎)
20	1000

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③ケーブル長 ④オプション

(単位は mm/s)

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表(標準価格)

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル	①エンコーダ種類 アブソリュート
250	—	—
300/350	—	—
400/450	—	—
500/550	—	—
600/650	—	—
700/750	—	—
800/850	—	—
900/950	—	—

③ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T2 標準	適応コントローラ T2 LS付
標準タイプ	S(3m)	—	
標準タイプ	M(5m)	—	
長さ特殊	X06(6m)～X10(10m)	—	—
長さ特殊	X11(11m)～X30(30m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

④オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	名称	型式	参照頁	標準価格
AQシール(標準装備)	AQ	→B-193	—	拡張ケーブルベア取付方向	ET1	→B-194	—
ブレーキ(標準装備)	B	→B-194	—	原点リミットスイッチ	L	→B-202	—
クリープセンサ	C	→B-194	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-194	—				

※マルチスライダタイプでケーブルベアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させて下さい。
※AQシール(AQ)、標準ケーブルベア取付方向(CT1)は必ず記入して下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ φ20mm 転造 C5 相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.02mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:123N·m Mb:176N·m Mc:291N·m
ブレーキ	無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

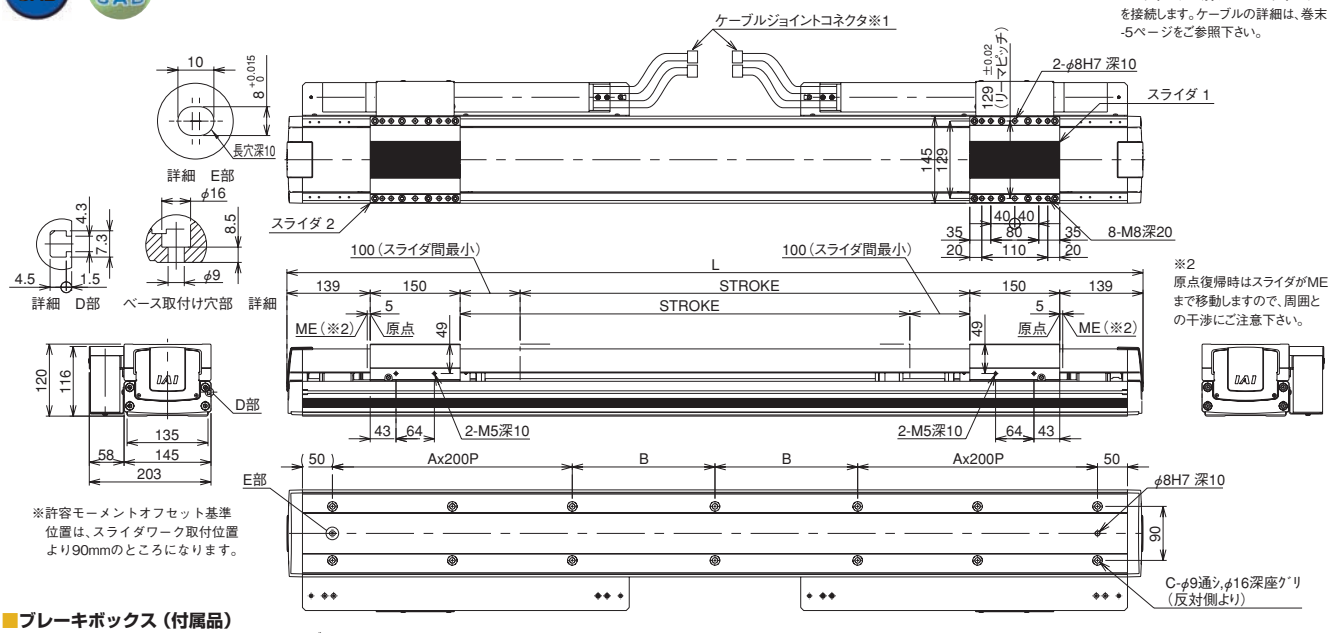
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※1
モータ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、巻末-5ページをご参照下さい。

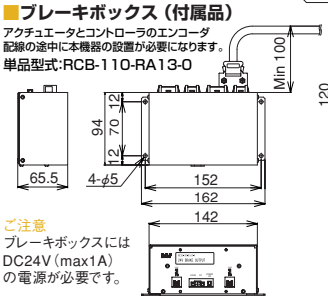


※2
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

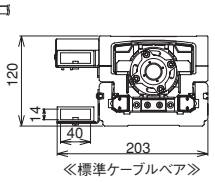
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より90mmのところになります。

■ブレーキボックス(付属品)

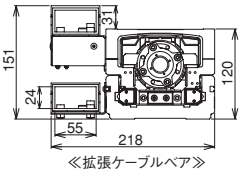
アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要になります。
単品型式:RCB-110-RA13-0



ご注意
ブレーキボックスには
DC24V(max1A)
の電源が必要です。



≪標準ケーブルベア≫



≪拡張ケーブルベア≫

収納するケーブル・ホースの外径,本数について

①ケーブル・ホースの外径と内壁との隙間及びケーブル・ホース間の隙間は2mm以上として下さい。
②ケーブル・ホースは外径φ16.8以下とし、水平に並べて使用しお互いに交わらない様に使用して下さい。
③ケーブル・ホースの本数を仕様以上に多く収納すると、ケーブルに無理な力が働き寿命が著しく短くなりますのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950
L	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628
A	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3
B	188	213	238	263	288	113	138	163	188	213	238	263	288	313	138
C	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	18
質量(kg)	27.1	27.9	28.8	29.7	30.5	31.4	32.2	33.1	34.0	34.8	35.7	36.6	37.4	38.3	39.2

適応コントローラ

NS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V(SSELのみ) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-2-400Ⓘ□-400Ⓘ□-NP-2-2	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘ-2-400Ⓘ□-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は2軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。 ※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※ⒾXSELのタイプ名(P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号
※マルチスライダは2軸コントローラか、SCON2台での制御になります。

IF-SA-60 単軸ロボット 小型ベルトタイプ 本体幅90mm 60W

■型式項目 IF — □ — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
IF	SA1L：標準 SA2L：モータ横付き SA3L：モータ下付き SA1R：モータ勝手違い SA2R：モータ水平勝手違い SA3R：モータ下付き勝手違い	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	60：60W	200：200mm 〜 2000：2000mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)モータ取付姿勢の詳細は、巻末-59ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意下さい。(詳細は巻末-59ページ参照)
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	モータ取付姿勢(注1)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
IF-SA1 ①-②-60-③-④-⑤-⑥	60	標準	5	水平専用	25.8	200〜2000（100mm毎）
IF-SA2 ①-②-60-③-④-⑤-⑥		横付き				
IF-SA3 ①-②-60-③-④-⑤-⑥		下付き				

■ストロークと最高速度

200 〜 2000（100mm毎）
1750

記号説明 ①モータ取付方向(L:標準、R:勝手違い) ②エンコーダ種類 ③ストローク ④適応コントローラ ⑤ケーブル長 ⑥オプション

（単位は mm/s）

②エンコーダ種類／③ストローク別価格表（標準価格）

③ストローク(mm)	②エンコーダ種類 インクリメンタル	②エンコーダ種類 アブソリュート	③ストローク(mm)	②エンコーダ種類 インクリメンタル	②エンコーダ種類 アブソリュート
200	—	—	1200	—	—
300	—	—	1300	—	—
400	—	—	1400	—	—
500	—	—	1500	—	—
600	—	—	1600	—	—
700	—	—	1700	—	—
800	—	—	1800	—	—
900	—	—	1900	—	—
1000	—	—	2000	—	—
1100	—	—			

⑤ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m) 〜 X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m) 〜 X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑥オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 SA1L/2L/3L	標準価格 SA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→B-193	—	
クリープセンサ	C	→B-194	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—	
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—	
ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—	

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：32.9N·m Mb：47.0N·m Mc：76.8N·m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

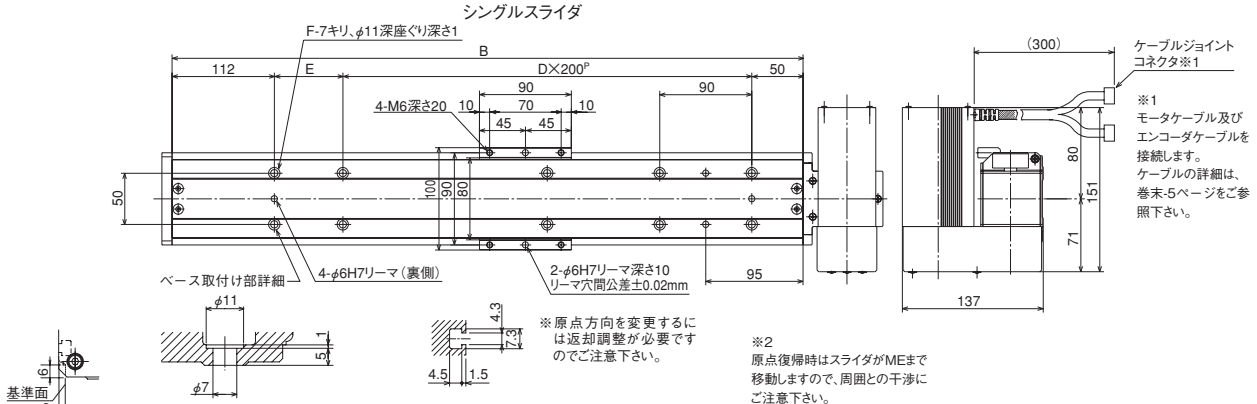
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

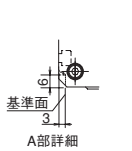
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

シングルスライダ

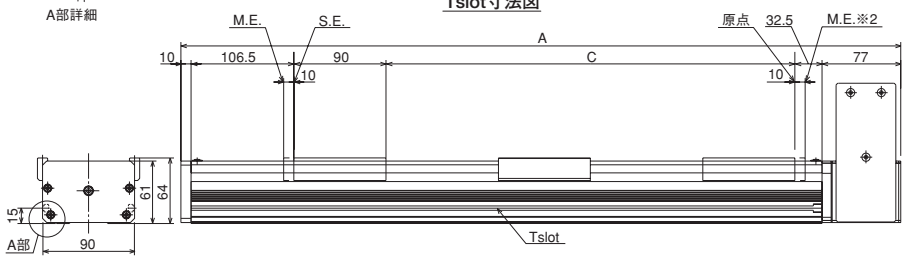




※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

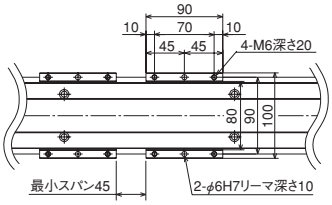
※2
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

Tslot寸法図



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より32mmのところになります。

ダブルスライダ



※ダブルスライダの場合、ストロークはスライダの長さ＋スライダ間のスパンの分だけ短くなります。

■ストローク別寸法・質量

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

④適応コントローラ

IF シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-60Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※ⅢXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

IF-SA-100

単軸ロボット 小型ベルトタイプ 本体幅90mm 100W

■型式項目 IF — □ — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
IF	SA1L：標準 SA2L：モータ横付き SA3L：モータ下付き SA1R：モータ勝手違い SA2R：モータ水平勝手違い SA3R：モータ下付き勝手違い	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	100：100W	200：200mm 〜 2000：2000mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)取付姿勢の詳細は、巻末-59ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意下さい。(詳細は巻末-59ページ参照)
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	モータ取付姿勢(注1)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
IF-SA1 ①-②-100-③-④-⑤-⑥	100	標準	10	水平専用	43.0	200〜2000（100mm毎）
IF-SA2 ①-②-100-③-④-⑤-⑥		横付き				
IF-SA3 ①-②-100-③-④-⑤-⑥		下付き				

■ストロークと最高速度

200〜2000（100mm毎）
1750

記号説明 ①モータ取付方向(L:標準、R:勝手違い) ②エンコーダ種類 ③ストローク ④適応コントローラ ⑤ケーブル長 ⑥オプション

（単位は mm/s）

②エンコーダ種類／③ストローク別価格表（標準価格）

③ストローク(mm)	②エンコーダ種類 インクリメンタル	②エンコーダ種類 アブソリュート	③ストローク(mm)	②エンコーダ種類 インクリメンタル	②エンコーダ種類 アブソリュート
200	—	—	1200	—	—
300	—	—	1300	—	—
400	—	—	1400	—	—
500	—	—	1500	—	—
600	—	—	1600	—	—
700	—	—	1700	—	—
800	—	—	1800	—	—
900	—	—	1900	—	—
1000	—	—	2000	—	—
1100	—	—			

⑤ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑥オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 SA1L/2L/3L	標準価格 SA1R/2R/3R
AQシール	AQ	→B-193	—	
クリープセンサ	C	→B-194	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—	
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—	
ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—	

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

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：32.9N·m Mb：47.0N·m Mc：76.8N·m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 450mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

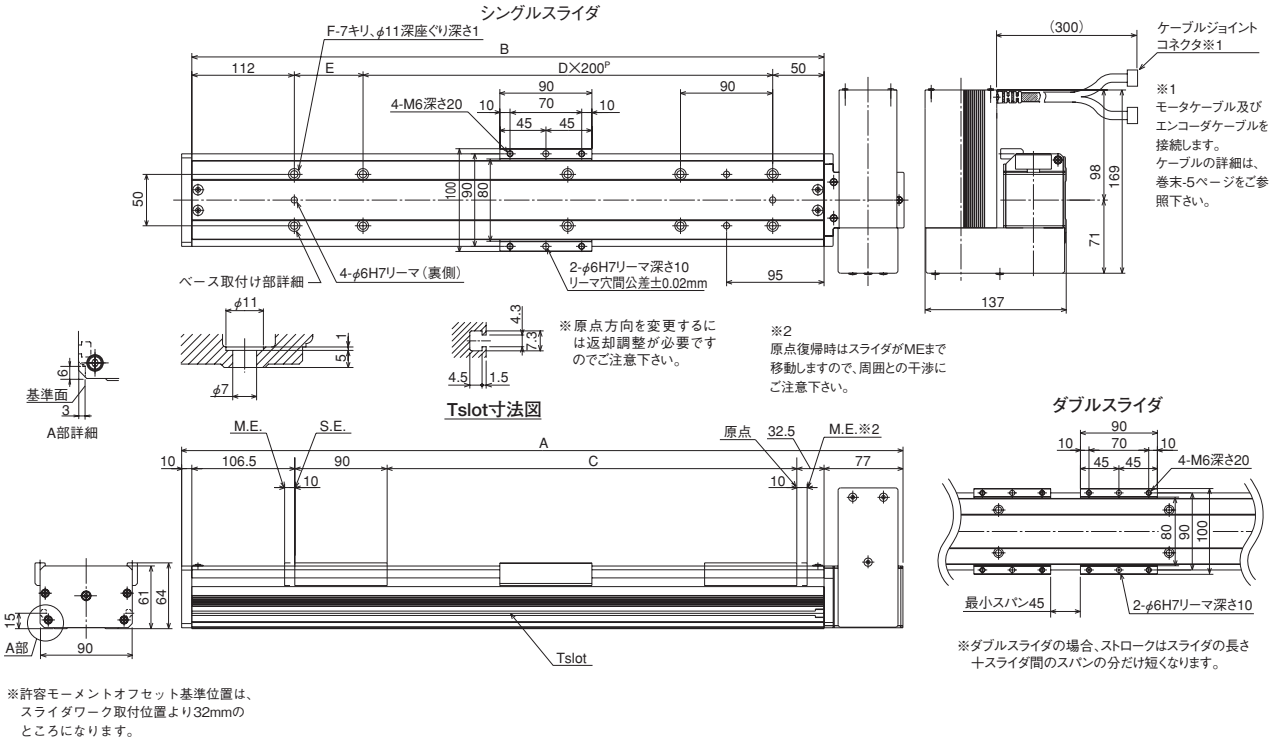
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド



※ダブルスライダの場合、ストロークはスライダの長さ
十スライダ間のスパンの分だけ短くなります。

※許容モーメントオフセット基準位置は、
スライダワーク取付位置より32mmの
ところになります。

■ストローク別寸法・質量

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

④適応コントローラ

IF シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅲ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-100Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※ⅢXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

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

■型式項目 IF — □ — □ — 200 — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
IF	MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き MA1R:モータ勝手違い MA2R:モータ水平勝手違い MA3R:モータ下付き勝手違い	A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	200:200mm 〜 2500:2500mm (100mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)モータ取付姿勢の詳細は、巻末-59ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意下さい。(詳細は巻末-59ページ参照)
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	モータ取付姿勢(注1)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
IF-MA1①-②-200-③-④-⑤-⑥	200	標準	20	水平専用	85.7	200〜2500 (100mm毎)
IF-MA2①-②-200-③-④-⑤-⑥		横付き				
IF-MA3①-②-200-③-④-⑤-⑥		下付き				

■ストロークと最高速度

200〜2500 (100mm毎)
1750

(単位は mm/s)

記号説明 ①モータ取付方向(L:標準、R:勝手違い) ②エンコーダ種類 ③ストローク ④適応コントローラ ⑤ケーブル長 ⑥オプション

②エンコーダ種類／③ストローク別価格表(標準価格)

③ストローク(mm)	②エンコーダ種類 インクリメンタル	②エンコーダ種類 アブソリュート	③ストローク(mm)	②エンコーダ種類 インクリメンタル	②エンコーダ種類 アブソリュート
200	—	—	1400	—	—
300	—	—	1500	—	—
400	—	—	1600	—	—
500	—	—	1700	—	—
600	—	—	1800	—	—
700	—	—	1900	—	—
800	—	—	2000	—	—
900	—	—	2100	—	—
1000	—	—	2200	—	—
1100	—	—	2300	—	—
1200	—	—	2400	—	—
1300	—	—	2500	—	—

⑤ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S (3m)	—		—	
	M (5m)	—		—	
長さ特殊	X06 (6m)〜X10 (10m)	—	—	—	—
	X11 (11m)〜X30 (30m)	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑥オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格 SA1L/2L/3L	標準価格 SA1R/2R/3R
AQシール	AQ	→B-193	—	
クリープセンサ	C	→B-194	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—	
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—	
ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—	

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma:81.0N·m Mb:116N·m Mc:189N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下(結露無きこと)

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

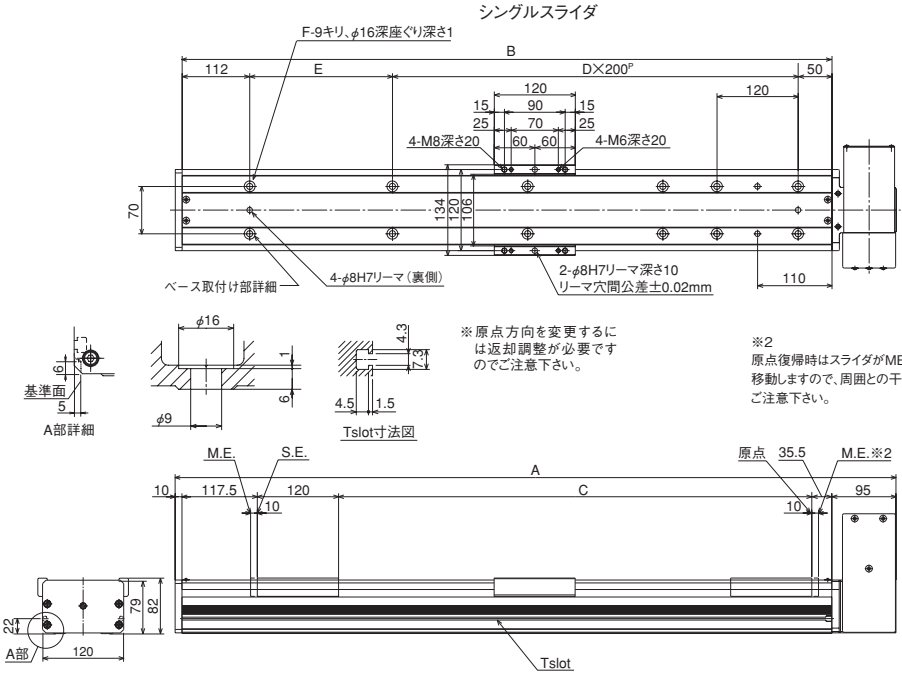
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

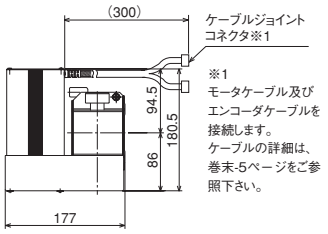
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

シングルスライダ





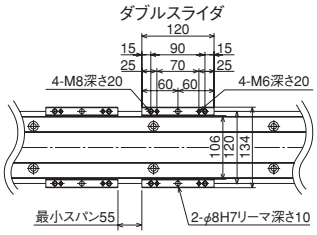
※1
モータケーブル及び
エンコーダケーブルを
接続します。
ケーブルの詳細は、
巻末-5ページをご参照下さい。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※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。

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より39.5mmのところになります。

ダブルスライダ



※ダブルスライダの場合、ストロークはスライダの長さ＋スライダ間のスパンの分だけ短くなります。

■ストローク別寸法・質量

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

④適応コントローラ

IF シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⓘ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⓘ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-200Ⓘ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⓘ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⓘ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

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

■型式項目 IF — □ — □ — 400 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	MA1L：標準 MA2L：モータ横付き MA3L：モータ下付き MA1R：モータ勝手違い MA2R：モータ水平勝手違い MA3R：モータ下付き勝手違い	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	200：200mm 〜 2500：2500mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)モータ取付姿勢の詳細は、巻末-59ページをご参照下さい。
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意下さい。(詳細は巻末-59ページ参照)
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	モータ取付姿勢(注1)	最大可搬質量(注2) 水平(kg)	最大可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
IF-MA1①-②-400-③-④-⑤-⑥	400	標準	40	水平専用	171.5	200〜2500（100mm毎）
IF-MA2①-②-400-③-④-⑤-⑥		横付き				
IF-MA3①-②-400-③-④-⑤-⑥		下付き				

■ストロークと最高速度

200 〜 2500（100mm毎）
1750

記号説明 ①モータ取付方向(L:標準、R:勝手違い) ②エンコーダ種類 ③ストローク ④適応コントローラ ⑤ケーブル長 ⑥オプション

（単位は mm/s）

②エンコーダ種類／③ストローク別価格表（標準価格）

③ストローク(mm)	②エンコーダ種類 インクリメンタル	②エンコーダ種類 アブソリュート	③ストローク(mm)	②エンコーダ種類 インクリメンタル	②エンコーダ種類 アブソリュート
200	—	—	1400	—	—
300	—	—	1500	—	—
400	—	—	1600	—	—
500	—	—	1700	—	—
600	—	—	1800	—	—
700	—	—	1900	—	—
800	—	—	2000	—	—
900	—	—	2100	—	—
1000	—	—	2200	—	—
1100	—	—	2300	—	—
1200	—	—	2400	—	—
1300	—	—	2500	—	—

⑤ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑥オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 SA1L/2L/3L	標準価格 SA1R/2R/3R
AQシール	AQ	→B-193	—	
クリープセンサ	C	→B-194	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-194	—	—
原点リミットスイッチ	L	→B-202	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-202	—	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—	
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-205	—	
ダブルスライダ仕様	W	→B-207	—	

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：81.0N·m　Mb：116N·m　Mc：189N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

・張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 600mm 以下
(※)基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

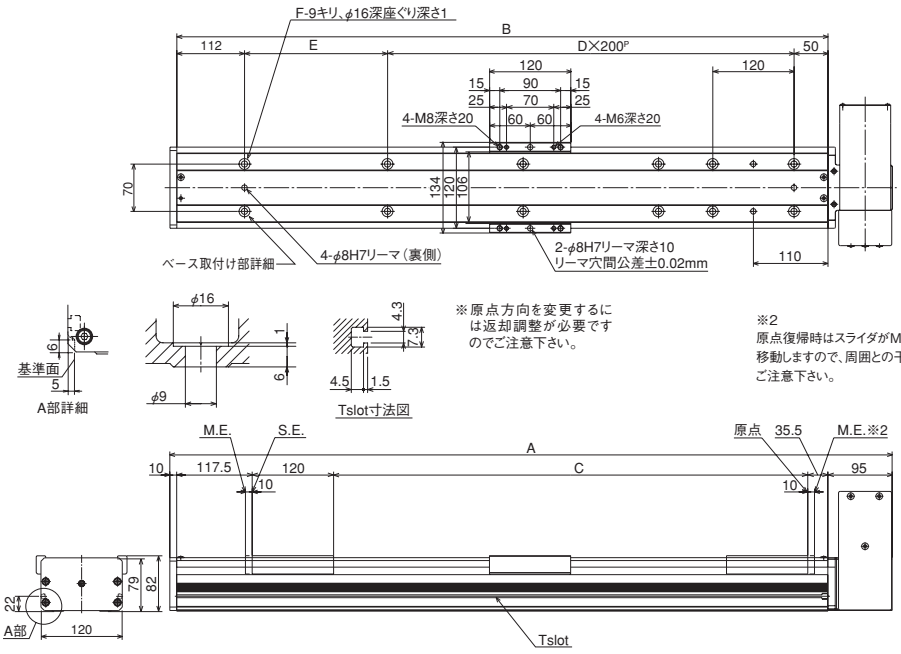
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD 3次元CAD

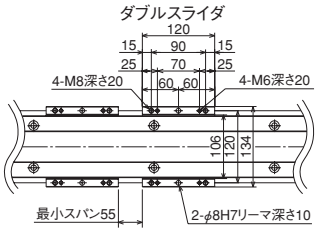
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

シングルスライダ



※許容モーメントオフセット基準位置は、
スライダワーク取付位置より39.5mmの
ところになります。

ダブルスライダ



※ダブルスライダの場合、ストロークはスライダの長さ
＋スライダ間のスパンの分だけ短くなります。

■ストローク別寸法・質量

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

④適応コントローラ

IF シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V(SSELのみ) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘⅲ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⓘⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※ⒾⅲXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

FS-NM-60 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅40mm 60W

■型式項目 FS — □ — □ — 60 — □ — □ — □ — □ — □

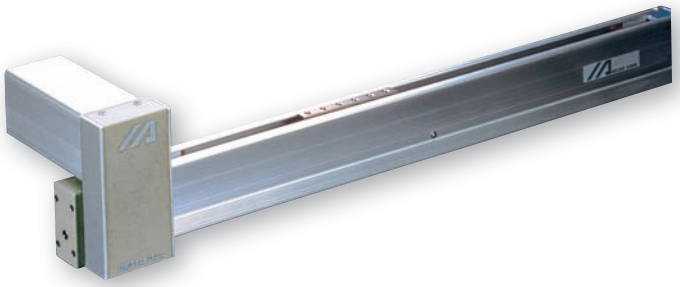
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	11NM：シングルスライダ仕様 12NM：ダブルスライダ仕様	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	60：60W	300：300mm 〜 1000：1000mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意下さい。
（ストローク別の可搬質量は右記表参照）。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	スライダ	最大可搬質量(注1) 水平（kg）	最大可搬質量(注1) 垂直（kg）	定格推力(N)	ストローク(mm)
FS-11NM-①-60-②-③-④-⑤	60	シングル	2	水平専用	29	300〜1000（100mm毎）
FS-12NM-①-60-②-③-④-⑤		ダブル	9（注2）			

■ストロークと最高速度

300 〜 1000（100mm毎）
1250

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル 11NM	インクリメンタル 12NM	アブソリュート 11NM	アブソリュート 12NM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 11NM	標準価格 12NM
ステンレスシート仕様（スライダ長 200mm）	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様（スライダ長 300mm）	D2	—	—	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—	
モータなし（モータのみなしカバー付）	NQ	—	—	
モータ位置勝手違い	R	—	—	
モータ下付き	U	—	—	

※D1、D2選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：2.9N·m　Mb：2.9N·m　Mc：4.5N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 200mm 以下
(※)基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

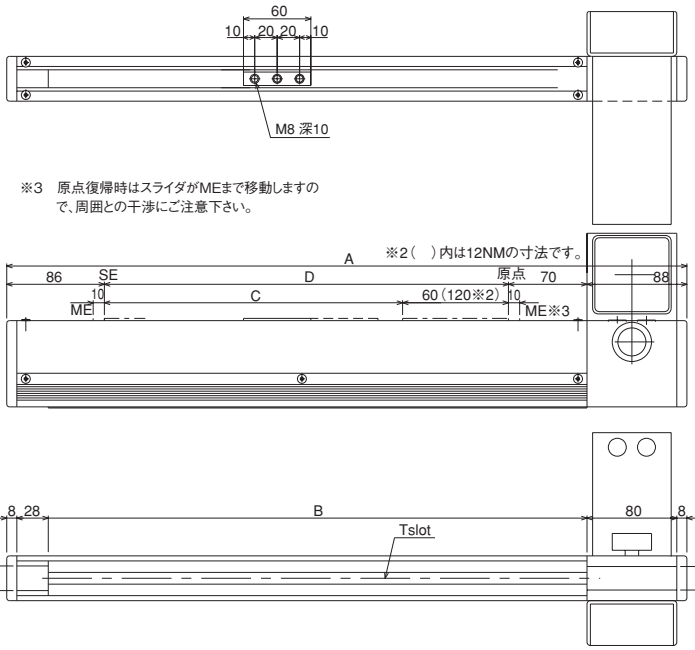
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD

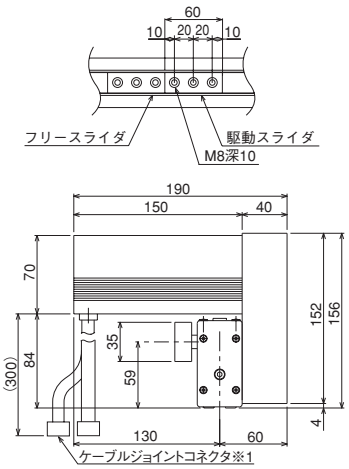
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

11NM(シングルスライダ)

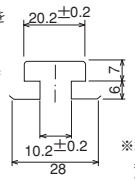


※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より39mmのところになります。

12NM(ダブルスライダ)



※1
モータ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、巻末-5ページをご参照下さい。



※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

Tslot 寸法図

■ストローク別寸法・質量

FS-11NM-60

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	480	580	680	780	880	980	1080	1180
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量(kg)	5.0	5.4	5.8	6.2	6.6	7.0	7.4	7.8
可搬質量(kg)	2							

FS-12NM-60

ストローク	300	400	500	600	700	800	900
A	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	580	680	780	880	980	1080	1180
C	340	440	540	640	740	840	940
D	460	560	660	760	860	960	1060
質量(kg)	5.7	6.0	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1
可搬質量(kg)	9				7		5

③適応コントローラ

FS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-60Ⓘ-NP-2-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-NP-2-Ⓘ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ SCON-CA-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-60I-NP-2-Ⓘ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-60Ⓘ-NP-2-Ⓘ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-60Ⓘ-Ⓥ-0-Ⓘ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-60Ⓘ□-NP-2-Ⓘ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⓙ-1-60Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⓘ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※ⒿXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

FS-NM-100 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅40mm 100W

■型式項目 FS — □ — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □

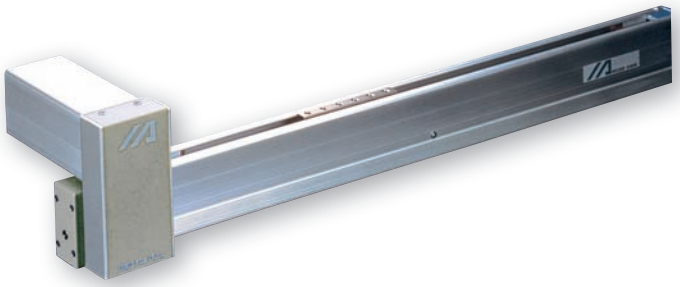
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	11NM：シングルスライダ仕様 12NM：ダブルスライダ仕様	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	100：100W	300：300mm 〜 1000：1000mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意下さい。
（ストローク別の可搬質量は右記表参照）。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	スライダ	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
FS-11NM-①-100-②-③-④-⑤	100	シングル	3	水平専用	49	300〜1000（100mm毎）
FS-12NM-①-100-②-③-④-⑤		ダブル	15（注2）			

■ストロークと最高速度

300〜1000（100mm毎）
1250

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル 11NM	インクリメンタル 12NM	アブソリュート 11NM	アブソリュート 12NM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 11NM	標準価格 12NM
ステンレスシート仕様（スライダ長 200mm）	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様（スライダ長 300mm）	D2	—	—	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—	
モータなし（モータのみなしカバー付）	NQ	—	—	
モータ位置勝手違い	R	—	—	
モータ下付き	U	—	—	

※D1、D2選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：2.9N·m　Mb：2.9N·m　Mc：4.5N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 200mm 以下
(※)基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

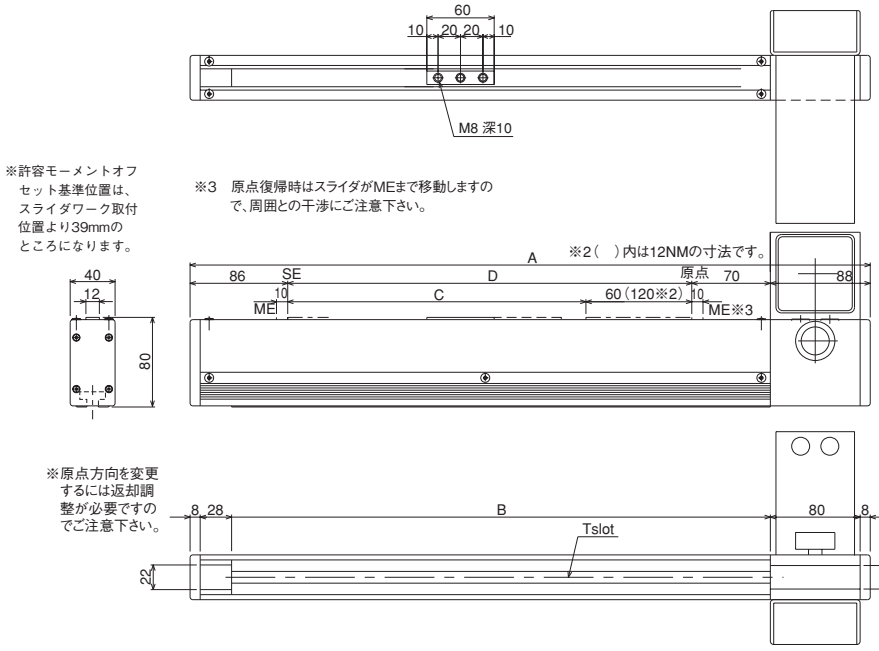
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

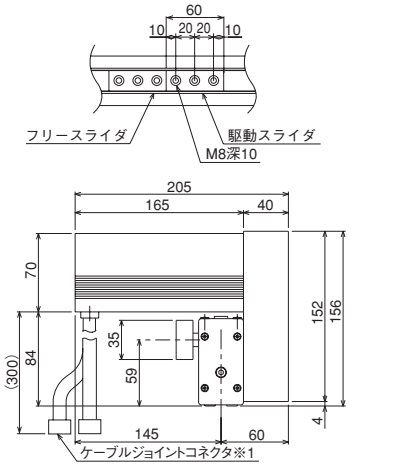
2次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

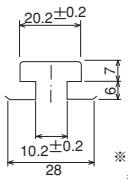
11NM（シングルスライダ）



12NM（ダブルスライダ）



※1
モータ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、巻末-5ページをご参照下さい。



Tslot 寸法図

※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

FS-11NM-100

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	604	704	804	904	1004	1104	1204	1304
B	480	580	680	780	880	980	1080	1180
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量(kg)	5.0	5.4	5.8	6.2	6.6	7.0	7.4	7.8
可搬質量(kg)	3							

FS-12NM-100

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	704	804	904	1004	1104	1204	1304	1404
B	580	680	780	880	980	1080	1180	1280
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量(kg)	5.7	6.0	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5
可搬質量(kg)	15				11		9	

③適応コントローラ

FS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ ※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版	1	512点	単相AC100V（XSEL-P/Q/R/S以外）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ（安全カテゴリ対応タイプ）		SCON-CGAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相AC200V（XSEL-P/Q/R/Sのみ）	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅲ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-100Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点（タイプにより異なります）		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類（I:インクリ／A:アブソ） ※Ⅱ電源電圧の種類（1:100V／2:単相200V）
※Ⅲ XSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S） ※Ⅴ電源電圧の種類（1:100V／2:単相200V／3:三相200V） ※Ⓥフィールドネットワーク記号

FS-NO 単軸ロボット 本体幅40mm ガイドモジュール

■型式項目 FS — □ — 0 — □ — □

シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク	オプション
FS	11NO：シングルスライダ仕様 12NO：ダブルスライダ仕様	0：モータ無し	300：300mm 〜 1000：1000mm （100mm毎）	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

（※）ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力（W）	スライダ	最大可搬質量 水平（kg）	最大可搬質量 垂直（kg）	定格推力（N）	ストローク（mm）
FS-11NO-0-①-②	—	シングル	—	—	—	300〜1000（100mm毎）
FS-12NO-0-①-②		ダブル				

記号説明 ①ストローク ②オプション

■ストロークと最高速度

300 〜 1000（100mm毎）
—

（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク（mm）	11NO	12NO
300	—	—
400	—	—
500	—	—
600	—	—
700	—	—
800	—	—
900	—	—
1000	—	—

②オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 11NO	標準価格 12NO
ステンレスシート仕様（スライダ長 200mm）	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様（スライダ長 300mm）	D2	—	—	—

※D1、D2選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	—
駆動方式	—
ロストモーション	—
動的許容モーメント（※）	Ma：2.9N·m　Mb：2.9N·m　Mc：4.5N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 200mm 以下
（※）基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

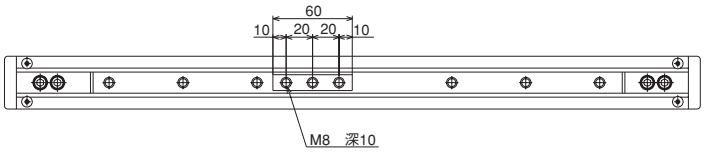
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

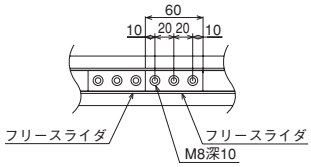
2次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

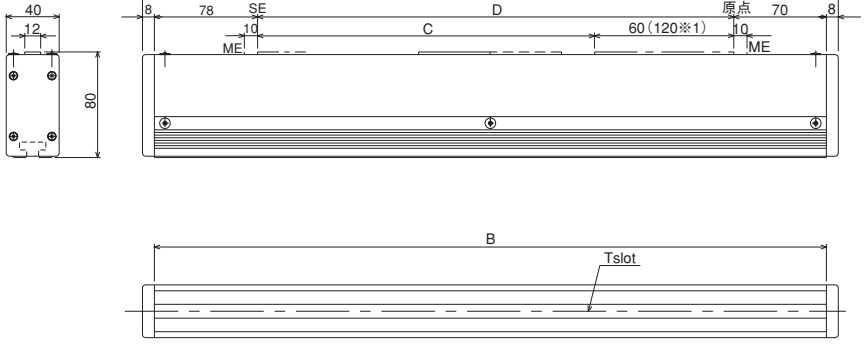
11NO（シングルスライダ）

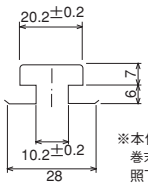


12NO（ダブルスライダ）



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より39mmのところになります。





※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

Tslot 寸法図

■ストローク別寸法・質量

FS-11NO-0

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	524	624	724	824	924	1024	1124	1224
B	508	608	708	808	908	1008	1108	1208
C	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	360	460	560	660	760	860	960	1060
質量(kg)	2.4	2.8	3.2	3.6	4.1	4.4	4.8	5.2
可搬質量(kg)	–							

FS-12NO-0

ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	624	724	824	924	1024	1124	1224	1324
B	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308
C	340	440	540	640	740	840	940	1040
D	460	560	660	760	860	960	1060	1160
質量(kg)	3.1	3.5	3.9	4.3	4.8	5.1	5.5	5.9
可搬質量(kg)	–							

FS-WM-100 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅52mm 100W

■型式項目 FS — □ — □ — 100 — □ — □ — □ — □ — □

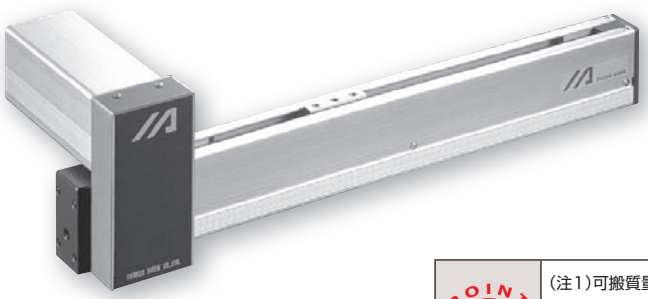
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	11WM：シングルスライダ仕様 12WM：ダブルスライダ仕様	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	100：100W	300：300mm 〜 2500：2500mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※コントローラは付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意下さい。（ストローク別の可搬質量は右記表参照）。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	スライダ	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
FS-11WM-①-100-②-③-④-⑤	100	シングル	3	水平専用	49	300〜2500（100mm毎）
FS-12WM-①-100-②-③-④-⑤		ダブル	15（注2）			

■ストロークと最高速度

300〜2500（100mm毎）
1250

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル 11WM	インクリメンタル 12WM	アブソリュート 11WM	アブソリュート 12WM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 11WM	標準価格 12WM
ステンレスシート仕様（スライダ長200mm）	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様（スライダ長300mm）	D2	—	—	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—	
モータなし（モータのみなしカバー付）	NQ	—	—	
モータ位置勝手違い	R	—	—	
モータ下付き	U	—	—	

※D1、D2選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：4.4N·m　Mb：3.9N·m　Mc：5.8N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 240mm 以下
(※)基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

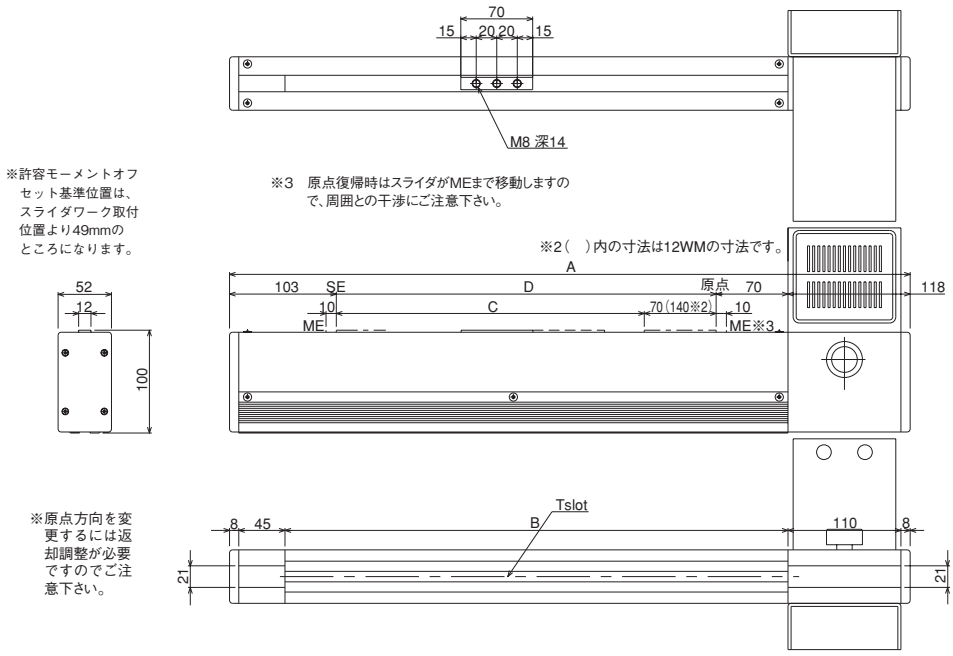
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

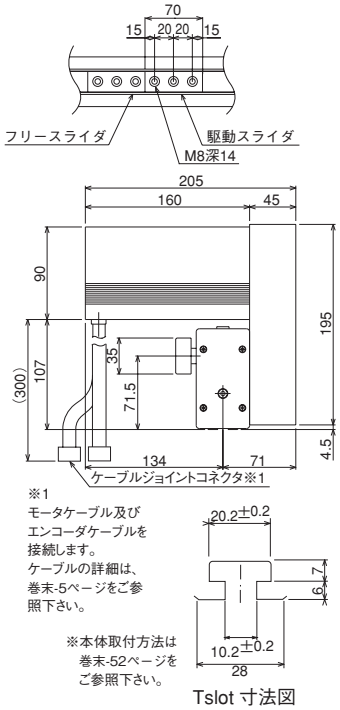
2次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

11WM(シングルスライダ)



12WM(ダブルスライダ)



※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

Tslot 寸法図

■ストローク別寸法・質量

FS-11WM-100

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	661	761	961	1161	1361	1861	2361	2861
B	490	590	790	990	1190	1690	2190	2690
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量(kg)	8.7	9.3	10.5	11.7	12.9	15.9	18.9	21.9
可搬質量(kg)	3							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WM-100

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	761	861	1061	1261	1461	1961	2461	2961
B	590	690	890	1090	1290	1790	2290	2790
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量(kg)	9.9	10.5	11.7	12.9	14.1	17.1	20.1	23.1
可搬質量(kg)	15						11	9

※ストロークは100mmごとに用意しております。

③適応コントローラ

FS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512 点	単相 AC 100V (XSEL-P/Q/R/S 以外)	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7 点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768 点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-100I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相 AC 200V	–	→M-139
グローバルタイプ (安全カテゴリ対応タイプ)		SCON-CGAL-100Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相 AC 200V (XSEL-P/Q/R/S のみ)	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-100Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256 点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-100Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000 点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-100Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332 点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ) ※Ⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※Ⅲ XSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S) ※Ⅴ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V) ※Ⓥフィールドネットワーク記号

FS-WM-200

単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅52mm 200W

■型式項目 FS — □ — □ — 200 — □ — □ — □ — □

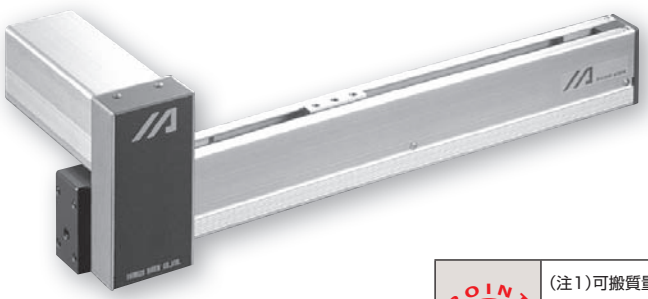
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	11WM：シングルスライダ仕様 12WM：ダブルスライダ仕様	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	200：200W	300：300mm 〜 2500：2500mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q/R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。



技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意下さい。
（ストローク別の可搬質量は右記表参照）。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	スライダ	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
FS-11WM-①-200-②-③-④-⑤	200	シングル	6	水平専用	98	300〜2500（100mm毎）
FS-12WM-①-200-②-③-④-⑤		ダブル	30（注2）			

■ストロークと最高速度

300 〜 2500（100mm毎）
1250

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル 11WM	インクリメンタル 12WM	アブソリュート 11WM	アブソリュート 12WM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 11WM	標準価格 12WM
ステンレスシート仕様（スライダ長 200mm）	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様（スライダ長 300mm）	D2	—	—	—
原点逆仕様	NM	→B-204	—	
モータなし（モータのみなしカバー付）	NQ	—	—	
モータ位置勝手違い	R	—	—	
モータ下付き	U	—	—	

※D1、D2選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：4.4N·m Mb：3.9N·m Mc：5.8N·m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0 〜 40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 240mm 以下
(※)基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

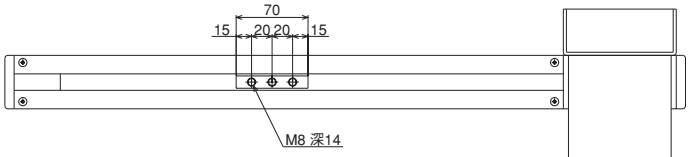
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

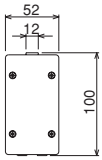
2次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

11WM（シングルスライダ）

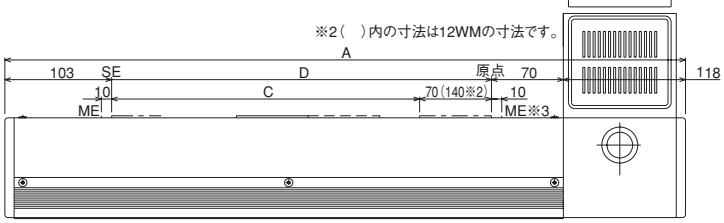


※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より49mmのところになります。

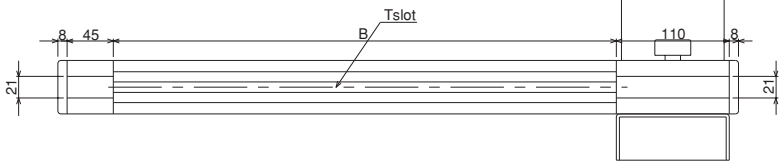


※3 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

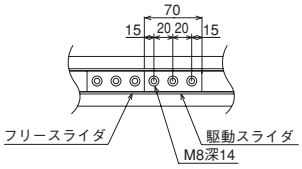
※2（ ）内の寸法は12WMの寸法です。

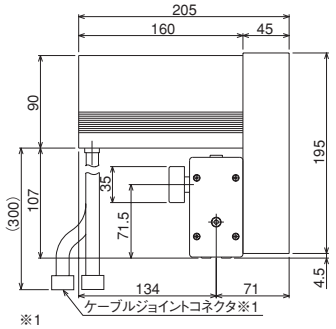


※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

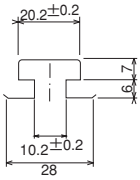


12WM（ダブルスライダ）





※1
モータ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、巻末-5ページをご参照下さい。



※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

Tslot 寸法図

■ストローク別寸法・質量

FS-11WM-200

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	661	761	961	1161	1361	1861	2361	2861
B	490	590	790	990	1190	1690	2190	2690
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量(kg)	9.8	10.4	11.6	12.8	14.0	17.0	20.0	23.0
可搬質量(kg)	6							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WM-200

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	761	861	1061	1261	1461	1961	2461	2961
B	590	690	890	1090	1290	1790	2290	2790
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量(kg)	11.0	11.6	12.8	14.0	15.2	18.2	21.2	24.2
可搬質量(kg)	30						22	18

※ストロークは100mmごとに用意しております。

③適応コントローラ

FS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ	1	512点	単相AC100V（XSEL-P/Q/R/S以外）	–	【SCON-CAL】→M-153 【SCON-CA】→M-139
電磁弁モード		※SCON-CA…高機能版 SCON-CAL…小型版		7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CAL-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ SCON-CA-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-200I-NP-2-Ⅱ		(–)	単相AC200V	–	→M-139
グローバルタイプ（安全カテゴリ対応タイプ）		SCON-CGAL-200Ⅰ-NP-2-Ⅱ		512点	三相AC200V（XSEL-P/Q/R/S のみ）	–	→M-153
ポジショナ多軸仕様ネットワークタイプ		MSCON-C-1-200Ⅰ-Ⓥ-0-Ⅱ	6	256点		–	→M-167
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-200Ⅰ□-NP-2-Ⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⅲ-1-200Ⅰ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点（タイプにより異なります）		–	→M-219

※MSCON、SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。 ※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⅰエンコーダ種類（I:インクリ／A:アブソ） ※Ⅱ電源電圧の種類（1:100V／2:単相200V）
※Ⅲ XSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S） ※Ⅴ電源電圧の種類（1:100V／2:単相200V／3:三相200V） ※Ⅵフィールドネットワーク記号

FS-WO 単軸ロボット 本体幅52mm ガイドモジュール

■型式項目 FS — □ — 0 — □ — □

- FS：シリーズ
- □：タイプ　11WO：シングルスライダ仕様　12WO：ダブルスライダ仕様
- 0：モータ種類　0：モータ無し
- □：ストローク　300：300mm ～ 2500：2500mm（100mm毎）
- □：オプション　下記オプション価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

（※）ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	スライダ	最大可搬質量 水平（kg）	最大可搬質量 垂直（kg）	定格推力(N)	ストローク(mm)
FS-11WO-0-①-②	—	シングル	—	—	—	300～2500（100mm毎）
FS-12WO-0-①-②		ダブル				

記号説明　①ストローク　②オプション

■ストロークと最高速度

300～2500（100mm毎）
—

（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク(mm)	11WO	12WO	①ストローク(mm)	11WO	12WO
300	—	—	1500	—	—
400	—	—	1600	—	—
500	—	—	1700	—	—
600	—	—	1800	—	—
700	—	—	1900	—	—
800	—	—	2000	—	—
900	—	—	2100	—	—
1000	—	—	2200	—	—
1100	—	—	2300	—	—
1200	—	—	2400	—	—
1300	—	—	2500	—	—
1400	—	—			

②オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 11WO	標準価格 12WO
ステンレスシート仕様（スライダ長 200mm）	D1	—	—	—
ステンレスシート仕様（スライダ長 300mm）	D2	—	—	—

※D1、D2選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せ下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	—
駆動方式	—
ロストモーション	—
動的許容モーメント(※)	Ma：4.4N·m　Mb：3.9N·m　Mc：5.8N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 240mm 以下
（※）基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

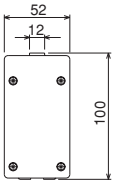
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

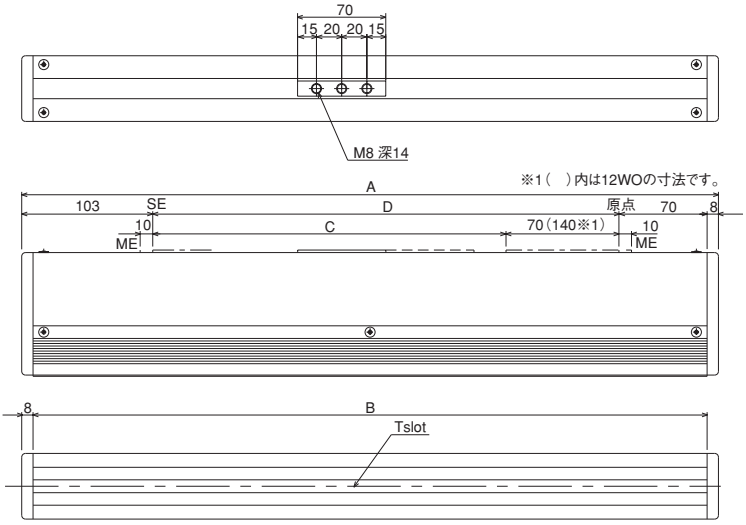
2次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

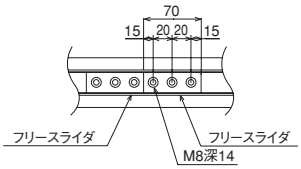
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より49mmのところになります。

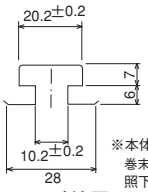


11WO(シングルスライダ)



12WO(ダブルスライダ)





※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

Tslot 寸法図

■ストローク別寸法・質量

FS-11WO-0

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	551	651	851	1051	1251	1751	2251	2751
B	535	635	835	1035	1235	1735	2235	2735
C	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
D	370	470	670	870	1070	1570	2070	2570
質量(kg)	4.9	5.6	6.7	8.3	9.6	12.9	16.3	19.6
可搬質量(kg)	–							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-12WO-0

ストローク	300	400	600	800	1000	1500	2000	2500
A	651	751	951	1151	1351	1851	2351	2851
B	635	735	935	1135	1335	1835	2335	2835
C	330	430	630	830	1030	1530	2030	2530
D	470	570	770	970	1170	1670	2170	2670
質量(kg)	5.6	6.2	7.6	8.9	10.2	13.6	16.9	20.3
可搬質量(kg)	–							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

FS-LM-400 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅75mm 400W 高可搬仕様

■型式項目 FS — □ — □ — 400 — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	11LM：シングルスライダ仕様 12LM：ダブルスライダ仕様	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	1000：1000mm 〜 3000：3000mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意下さい。
（ストローク別の可搬質量は右記表参照）。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	スライダ	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
FS-11LM-①-400-②-③-④-⑤	400	シングル	15	水平専用	196	1000〜3000（100mm毎）
FS-12LM-①-400-②-③-④-⑤		ダブル	60（注2）			

■ストロークと最高速度

1000〜3000（100mm毎）
1250

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル 11LM	インクリメンタル 12LM	アブソリュート 11LM	アブソリュート 12LM
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—
2600	—	—	—	—
2700	—	—	—	—
2800	—	—	—	—
2900	—	—	—	—
3000	—	—	—	—

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 11LM	標準価格 12LM
原点逆仕様	NM	→B-204	—	—
モータなし（モータのみなしカバー付）	NQ	—	—	
モータ位置勝手違い	R	—	—	
モータ下付き	U	—	—	

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：8.8N·m　Mb：7.8N·m　Mc：12.7N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 300mm 以下
(※)基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

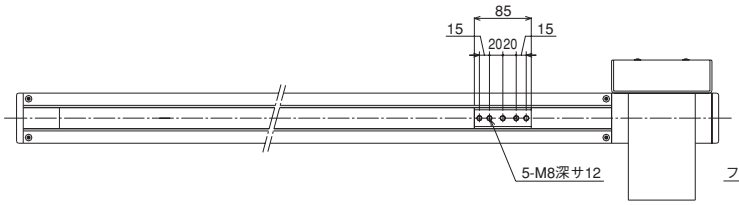
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

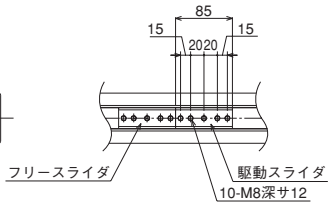
2次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

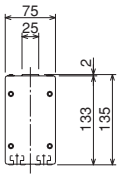
11LM(シングルスライダ)

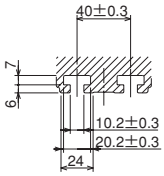


12LM(ダブルスライダ)



※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より65mmのところになります。

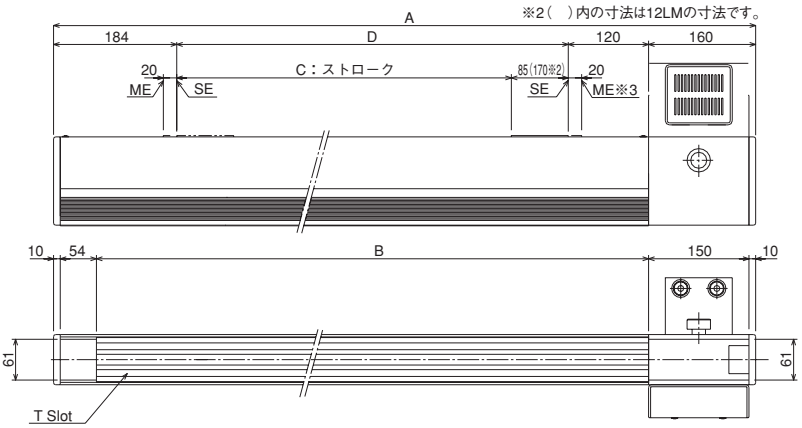


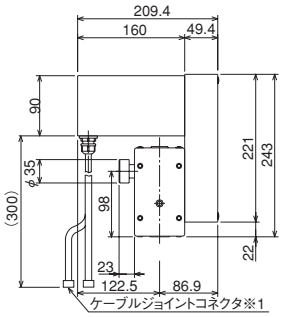


Tslot 寸法図

※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

※2( )内の寸法は12LMの寸法です。





※1 モータ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、巻末-5ページをご参照下さい。

※3 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。

■ストローク別寸法・質量

FS-11LM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1549	2049	2549	3049	3549
B	1325	1825	2325	2825	3325
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量(kg)	28	34	40	47	53
可搬質量(kg)	15				

FS-12LM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1649	2149	2649	3149	3649
B	1425	1925	2425	2925	3425
C	1015	1515	2015	2515	3015
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量(kg)	31	37	43	49	56
可搬質量(kg)	60		44	36	28

※ストロークは1000～3000mmまで100mmピッチでご用意しております。
A～D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm毎長くなります。

③適応コントローラ

FS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC100V(SSELのみ) 単相AC200V 三相AC200V(XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘⅲ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点(タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類(I:インクリ/A:アブソ)
※Ⓘⅱ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V)
※ⅢXSELのタイプ名(J/K/P/Q/R/S)
※Ⓥ電源電圧の種類(1:100V/2:単相200V/3:三相200V)
※Ⓥフィールドネットワーク記号

FS-HM-400 単軸ロボット 薄型ベルトタイプ 本体幅75mm 400W 高速仕様

■型式項目 FS — □ — □ — 400 — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	11HM：シングルスライダ仕様 12HM：ダブルスライダ仕様	A：アブソリュート仕様 I：インクリメンタル仕様	400：400W	1000：1000mm 〜 3000：3000mm （100mm毎）	T1：XSEL-J/K T2：SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N：無し S：3m M：5m X□□：長さ指定	下記オプション 価格表参照

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注2)ストロークが長くなると、可搬質量は低下しますのでご注意下さい。
（ストローク別の可搬質量は右記表参照）。
(※)ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	スライダ	最大可搬質量(注1) 水平(kg)	最大可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
FS-11HM-①-400-②-③-④-⑤	400	シングル	10	水平専用	127	1000〜3000（100mm毎）
FS-12HM-①-400-②-③-④-⑤		ダブル	40（注2）			

■ストロークと最高速度

1000〜3000（100mm毎）
2000

記号説明 ①エンコーダ種類 ②ストローク ③適応コントローラ ④ケーブル長 ⑤オプション

（単位は mm/s）

①エンコーダ種類／②ストローク別価格表（標準価格）

②ストローク(mm)	①エンコーダ種類 インクリメンタル 11HM	インクリメンタル 12HM	アブソリュート 11HM	アブソリュート 12HM
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—
2600	—	—	—	—
2700	—	—	—	—
2800	—	—	—	—
2900	—	—	—	—
3000	—	—	—	—

⑤オプション価格表（標準価格）

名称	型式	参照頁	標準価格 11LM	標準価格 12LM
原点逆仕様	NM	→B-204	—	—
モータなし（モータのみなしカバー付）	NQ	—	—	
モータ位置勝手違い	R	—	—	
モータ下付き	U	—	—	

④ケーブル長価格表（標準価格）

種類	ケーブル記号	適応コントローラ T1 標準	T1 LS付	T2 標準	T2 LS付
標準タイプ	S（3m）	—		—	
	M（5m）	—		—	
長さ特殊	X06（6m）〜X10（10m）	—	—	—	—
	X11（11m）〜X30（30m）	—	—	—	—

※標準がロボットケーブルです。
※保守用のケーブルは巻末-5ページをご参照下さい。

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	±0.08mm
駆動方式	タイミングベルト
ロストモーション	0.1mm 以下
動的許容モーメント(※)	Ma：8.8N·m　Mb：7.8N·m　Mc：12.7N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0〜40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 300mm 以下
(※)基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

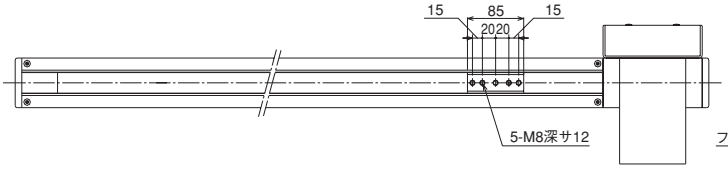
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内 巻末-67

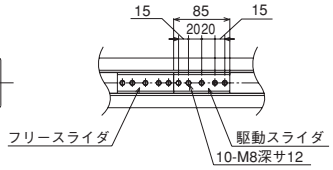
2次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

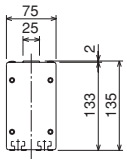
11HM（シングルスライダ）



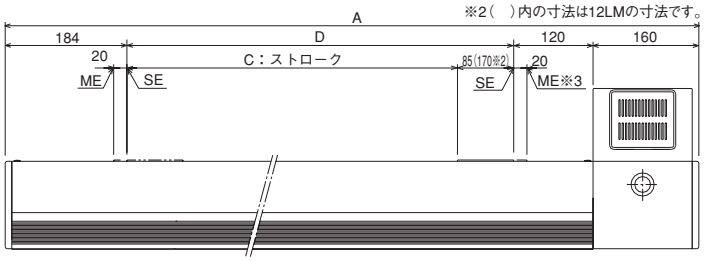
12HM（ダブルスライダ）

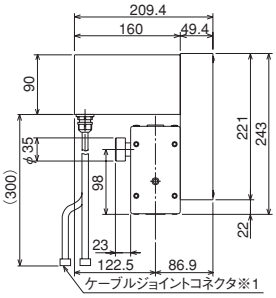


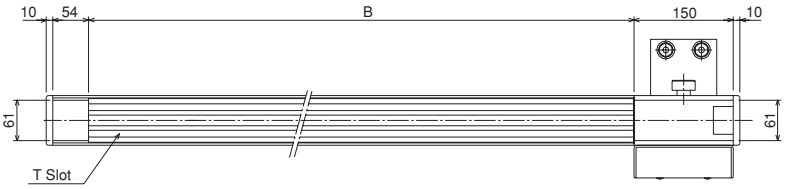
※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より65mmのところになります。

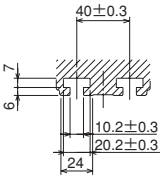


※2（ ）内の寸法は12LMの寸法です。









Tslot 寸法図

※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

※1 モータ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、巻末-5ページをご参照下さい。

※3 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。

■ストローク別寸法・質量

FS-11HM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1549	2049	2549	3049	3549
B	1325	1825	2325	2825	3325
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量(kg)	28	34	40	47	53
可搬質量(kg)	10				

FS-12HM-400

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1649	2149	2649	3149	3649
B	1425	1925	2425	2925	3425
C	1015	1515	2015	2515	3015
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量(kg)	31	37	43	49	56
可搬質量(kg)	40		30	25	20

※ストロークは1000～3000mmまで100mmピッチでご用意しております。
A～D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm毎長くなります。

③適応コントローラ

FS シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
ポジショナモード		SCON-CA-400Ⓘ-NP-2-2	1	512点	単相AC 100V (SSELのみ) 単相AC 200V 三相AC 200V (XSEL-P/Q/R/Sのみ)	–	→M-139
電磁弁モード				7点			
フィールドネットワークタイプ		SCON-CA-400Ⓘ-Ⓥ-0-2		768点		–	
パルス列入力制御タイプ		SCON-CA-400I-NP-2-2		(–)		–	
プログラム制御タイプ		SSEL-CS-1-400Ⓘ□-NP-2-Ⓘⅱ	2	20000点		–	→M-197
		XSEL-Ⓘⅲ-1-400Ⓘ□-N1-EEE-2-Ⓥ	8	53332点 (タイプにより異なります)		–	→M-219

※SSEL、XSELの型式は1軸仕様の場合です。
※□アクチュエータのオプションで、B、C、HA、L、M、Sを選択した場合に型式記入が必要です。
※Ⓘエンコーダ種類（I:インクリ／A:アブソ）
※Ⓘⅱ電源電圧の種類（1:100V／2:単相200V）
※Ⓘⅲ XSELのタイプ名（J／K／P／Q／R／S）
※Ⓥ電源電圧の種類（1:100V／2:単相200V／3:三相200V）
※Ⓥフィールドネットワーク記号

FS-LO 単軸ロボット 本体幅75mm ガイドモジュール

■型式項目 FS — □ — 0 — □

- FS：シリーズ
- —
- □：タイプ（11LO：シングルスライダ仕様 / 12LO：ダブルスライダ仕様）
- —
- 0：モータ種類（0：モータ無し）
- —
- □：ストローク（1000：1000mm ～ 3000：3000mm（100mm毎））

※**コントローラ**は付属しません。
※型式項目の内容は前-245ページをご参照ください。

RoHS

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

※天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。
詳細は巻末-56ページをご確認ください。

技術資料 巻末-39

POINT 選定上の注意

（※）ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-49ページをご参照下さい。

型式スペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力（W）	スライダ	最大可搬質量 水平（kg）	最大可搬質量 垂直（kg）	定格推力（N）	ストローク（mm）
FS-11LO-0-①	–	シングル	–	–	–	1000～3000（100mm毎）
FS-12LO-0-①		ダブル				

■ストロークと最高速度

1000～3000（100mm毎）
–

記号説明 ①ストローク

（単位は mm/s）

①ストローク別価格表（標準価格）

①ストローク（mm）	11LO	12LO
1000	—	—
1100	—	—
1200	—	—
1300	—	—
1400	—	—
1500	—	—
1600	—	—
1700	—	—
1800	—	—
1900	—	—
2000	—	—
2100	—	—
2200	—	—
2300	—	—
2400	—	—
2500	—	—
2600	—	—
2700	—	—
2800	—	—
2900	—	—
3000	—	—

アクチュエータ仕様

項目	内容
繰返し位置決め精度	–
駆動方式	–
ロストモーション	–
動的許容モーメント（※）	Ma：8.8N·m　Mb：7.8N·m　Mc：12.7N·m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
使用周囲温度·湿度	0～40℃、85% RH 以下（結露無きこと）

·張出し負荷長の目安／Ma、Mb、Mc 方向 300mm 以下
（※）基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-44ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

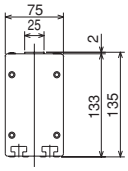
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp

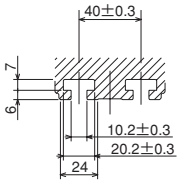
特注対応のご案内 巻末-67

2次元CAD

ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド

※許容モーメントオフセット基準位置は、スライダワーク取付位置より65mmのところになります。

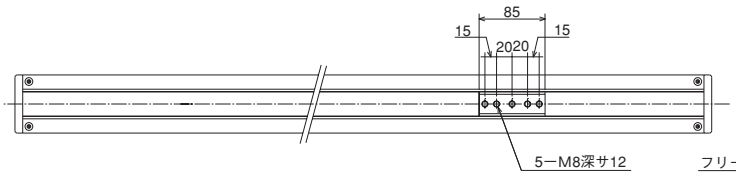




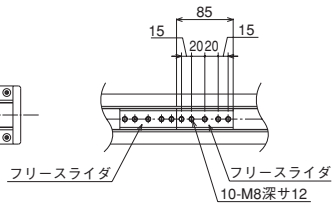
Tslot 寸法図

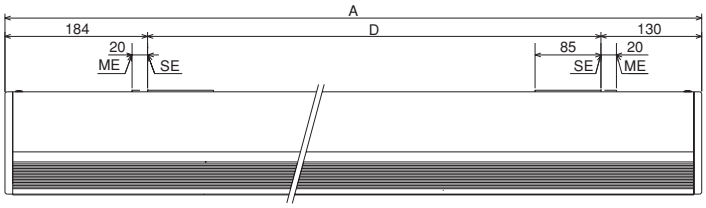
※本体取付方法は巻末-52ページをご参照下さい。

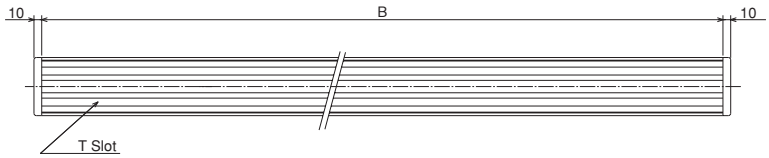
11LO(シングルスライダ)



12LO(ダブルスライダ)







■ストローク別寸法・質量

FS-11LO-0

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1399	1899	2399	2899	3399
B	1379	1879	2379	2879	3379
C	1000	1500	2000	2500	3000
D	1085	1585	2085	2585	3085
質量(kg)	19	25	31	38	44
可搬質量(kg)	−				

FS-12LO-0

ストローク	1000	1500	2000	2500	3000
A	1499	1999	2499	2999	3499
B	1479	1979	2479	2979	3479
C	1015	1515	2015	2525	3025
D	1185	1685	2185	2685	3185
質量(kg)	22	28	34	40	46
可搬質量(kg)	−				

※ストロークは1000〜3000mmまで100mmピッチでご用意しております。
A〜D寸法はストロークが100mm長くなる毎に同様に100mm毎長くなります。