

# ISB-SXM

# ISPB-SXM 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

小型  
X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
90  
mm

60  
W

型式項目  — SXM — WA — 60 —  —  — T2 —  —

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      WA:バッテリーレスアプン      60:60W      16:16mm  
8: 8mm      4: 4mm      100:100mm  
900:900mm (50mm毎)      T2:SCON      N:無し      下記オプション  
MSCON      S:3m      価格表参照  
SSEL      M:5m      ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。  
XSEL-P/Q      X□□:長さ指定      どれかの記号をご記入ください。  
XSEL-R/S

※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。



※垂直・横立で・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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。

(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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB【ISPB】-SXM-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	13	3.5	53.1	100~900 (50mm毎)
ISB【ISPB】-SXM-WA-60-8-①-T2-②-③		8	27	7		
ISB【ISPB】-SXM-WA-60-4-①-T2-②-③		4	55	14		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

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

(単位は mm/s)

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISB	ISPB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
ブレーキ	B	→B-253	—	スレーブ軸指定	S	→B-267	—
クリップセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	—
クリップセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~900)	ST	→B-275	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—

※ISPBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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)

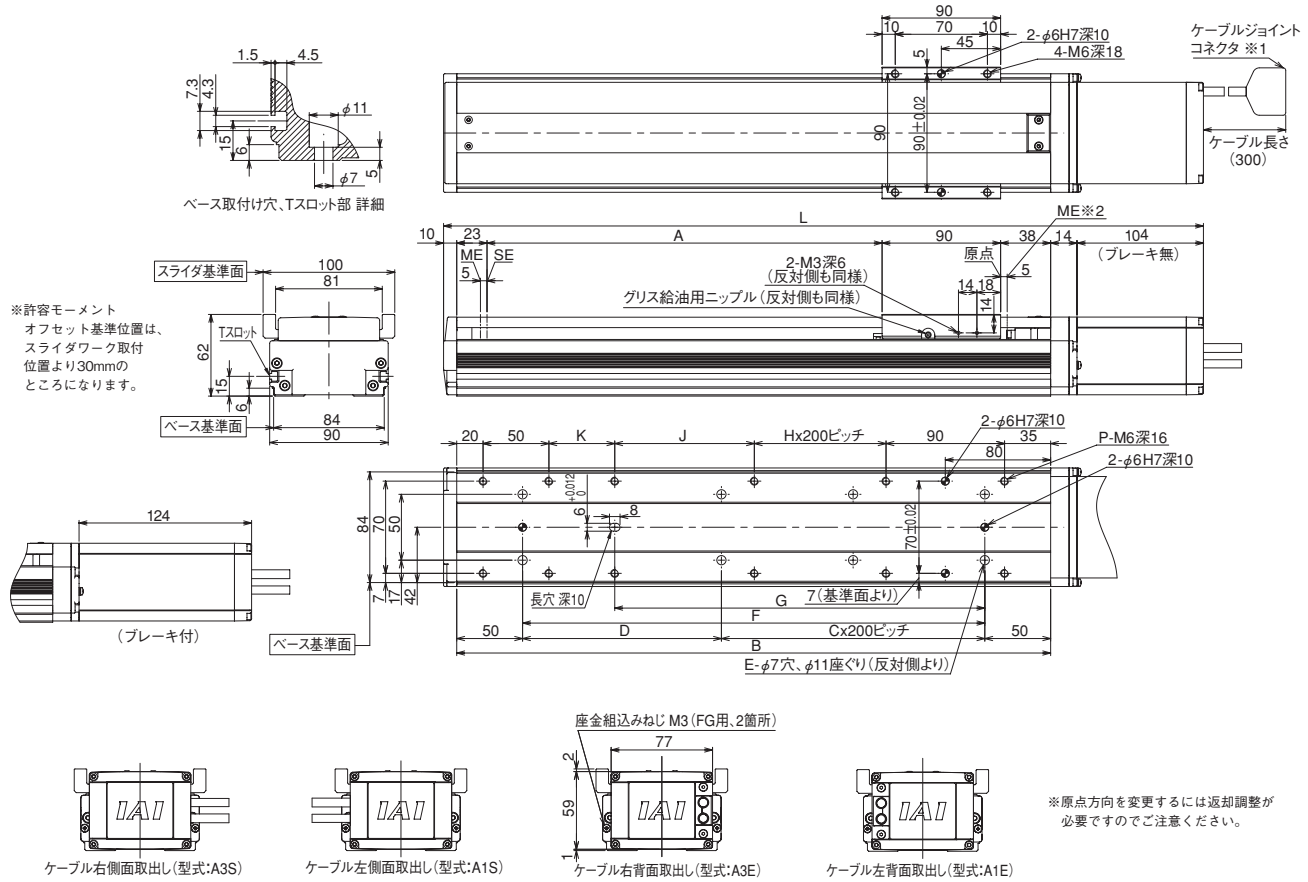
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 450mm 以下 Mb, Mc 方向 450mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■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。

L	ストローク	寸法																
		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
	ブレーキ無	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
	ブレーキ付	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
	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	4	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	12	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

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISB-SXL

# ISPB-SXL 高精度仕様

±10μm  
標準

バッテリーレス  
アプン

小型X軸  
タイプ

ロング  
スライダ

本体幅  
90mm

60W

■型式項目	□	— SXL —	WA —	60 —	□	□	— T2 —	□	□
	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		WA:バッテリーレス アプン	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	130:130mm ? 880:880mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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-171ページをご参照ください。

(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)を指定した場合の数値です。

(※) 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-69ページをご参照ください。

■型式スペック							■ストロークと最高速度				
■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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク / リード	130~580	630~680	730~780	830~880
			水平 (kg)	垂直 (kg)							
ISB[ISPB]-SXL-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	13	3.5	53.1	130~880 (50mm毎)	16	960	655	515	415
ISB[ISPB]-SXL-WA-60-8-①-T2-②-③		8	27	7	106.1		8	480	330	260	210
ISB[ISPB]-SXL-WA-60-4-①-T2-②-③		4	55	14	212.3		4	240	165	130	100

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### ①エンコーダ種類 / ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISB	ISPB
130/180	—	—
230/280	—	—
330/380	—	—
430/480	—	—
530/580	—	—
630/680	—	—
730/780	—	—
830/880	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	スレーブ軸指定	S	→B-267	—
ブレーキ	B	→B-253	—	真直度高精度仕様 (ストローク130~580)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク630~880)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—				

### 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 [±0.003mm]
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)

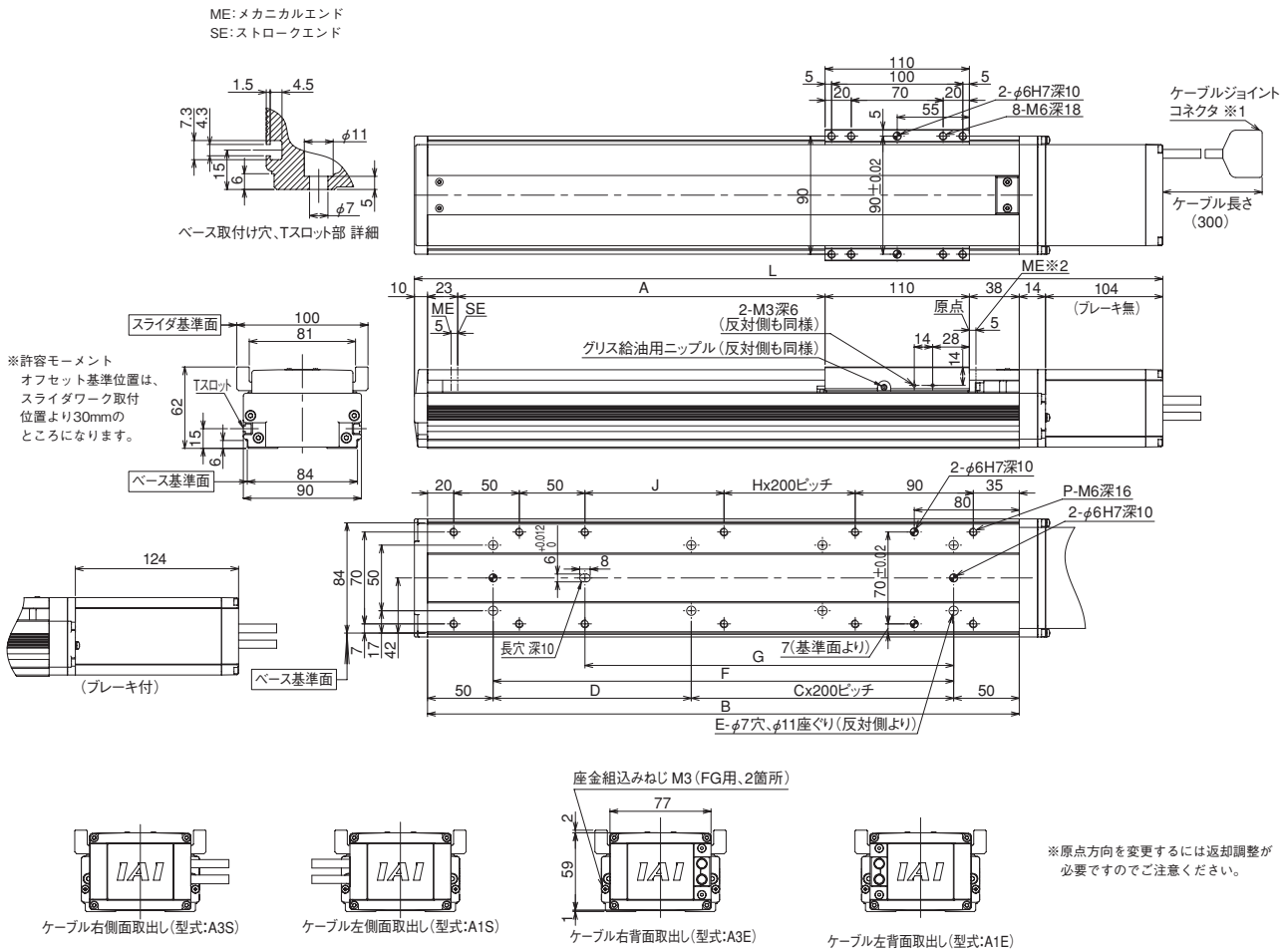
\*張出し負荷長の目安 / Ma 方向 550mm 以下 Mb, Mc 方向 550mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-5ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
L	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179
ブレーキ無	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199
ブレーキ付																
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	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951
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	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
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

※ブレーキ付は質量が0.3kg増加します。

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって  
対応しているネットワ  
ークの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISB-MXM-100

# ISPB-MXM-100 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

パッシブ  
レス  
アンプ

中型  
X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
120  
mm

100  
W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		WA:パッシブレス アンプ	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm { 1100:1100mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※垂直・横立で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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。  
(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)を指定した場合の数値です。  
(※) 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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB[ISPB]-MXM-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	15	2.5	56.6	100~1100 (50mm毎)
ISB[ISPB]-MXM-WA-100-20-①-T2-②-③		20	23	5	84.9	
ISB[ISPB]-MXM-WA-100-10-①-T2-②-③		10	45	10	169.8	
ISB[ISPB]-MXM-WA-100-5-①-T2-②-③		5	85	20	339.7	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	750 800	850 900	950 1000	1050 1100
	30	1800	1290	1045	860
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ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 パッシブレスアンプ	
	ISB	ISPB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準		LS付
		標準	LS付	
標準タイプ	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ	B	→B-253	-	スレーブ軸指定	S	→B-267	-
クリーブセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	-

※ISPBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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)

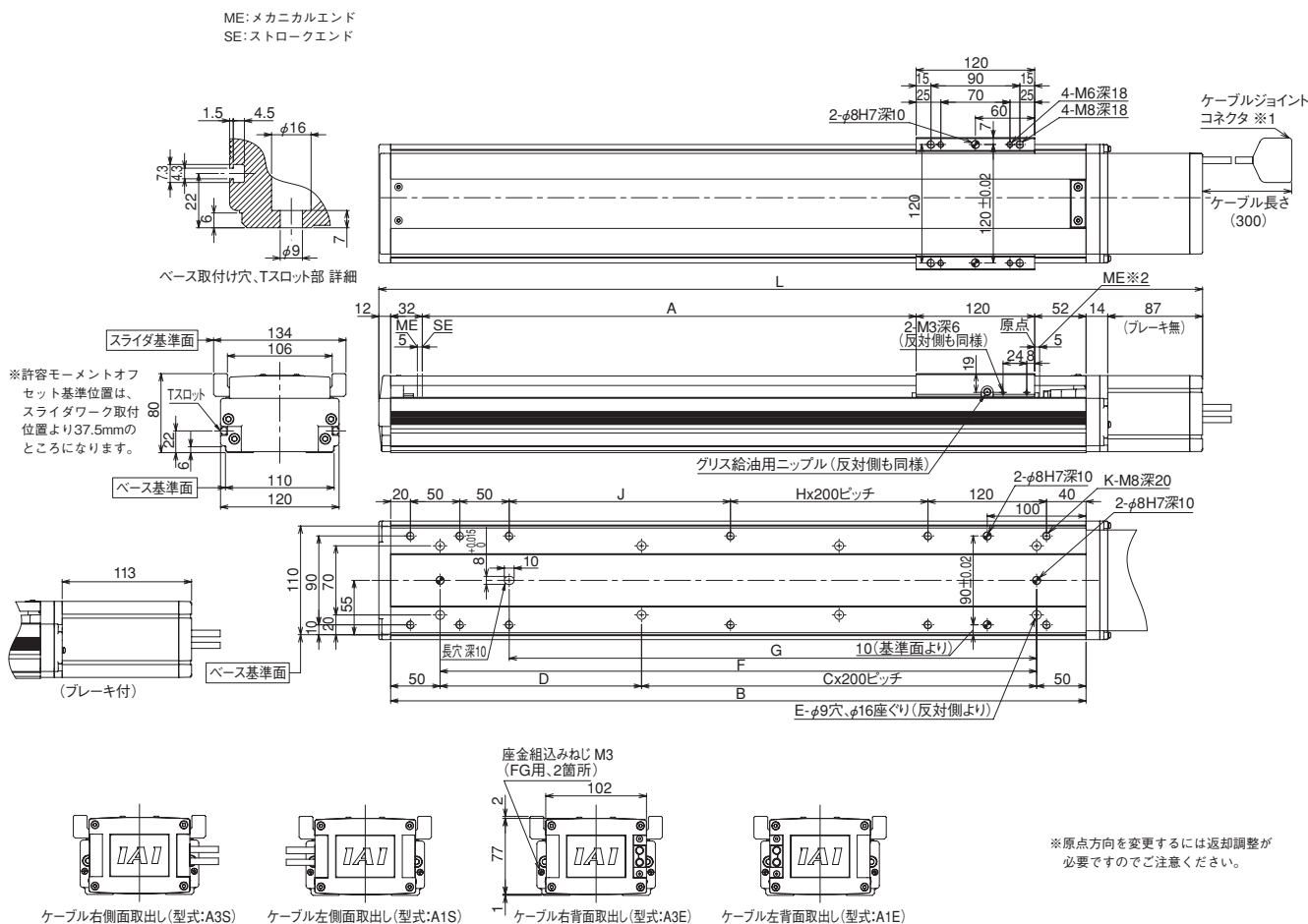
・張出し負荷長の目安/Ma方向600mm以下 Mb,Mc方向600mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■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
ブレーキ無	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
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	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
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	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
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

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISB-MXL-100

## ISPB-MXL-100 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

中型  
X軸  
タイプ

ロング  
スライダ

本体幅  
120mm

100W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		WA:バッテリーレスアプン	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	120:120mm 1070:1070mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※垂直・横立で・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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。  
(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)を指定した場合の数値です。  
(※) 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-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB【ISPB】-MXL-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	15	2.5	56.6	120~1070 (50mm毎)
ISB【ISPB】-MXL-WA-100-20-①-T2-②-③		20	23	5	84.9	
ISB【ISPB】-MXL-WA-100-10-①-T2-②-③		10	45	10	169.8	
ISB【ISPB】-MXL-WA-100-5-①-T2-②-③		5	85	20	339.7	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	120~670	720 770	820 870	920 970	1020 1070
	30	1800	1290	1045	860
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ストローク ②ケーブル長 ③オプション

#### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISB	ISPB
120/170	-	-
220/270	-	-
320/370	-	-
420/470	-	-
520/570	-	-
620/670	-	-
720/770	-	-
820/870	-	-
920/970	-	-
1020/1070	-	-

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

#### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	スレーブ軸指定	S	→B-267	-
ブレーキ	B	→B-253	-	真直度高精度仕様 (ストローク120~570)	ST	→B-275	-
クリーブセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク620~1070)	ST	→B-275	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-				

#### 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 [±0.003mm]
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)

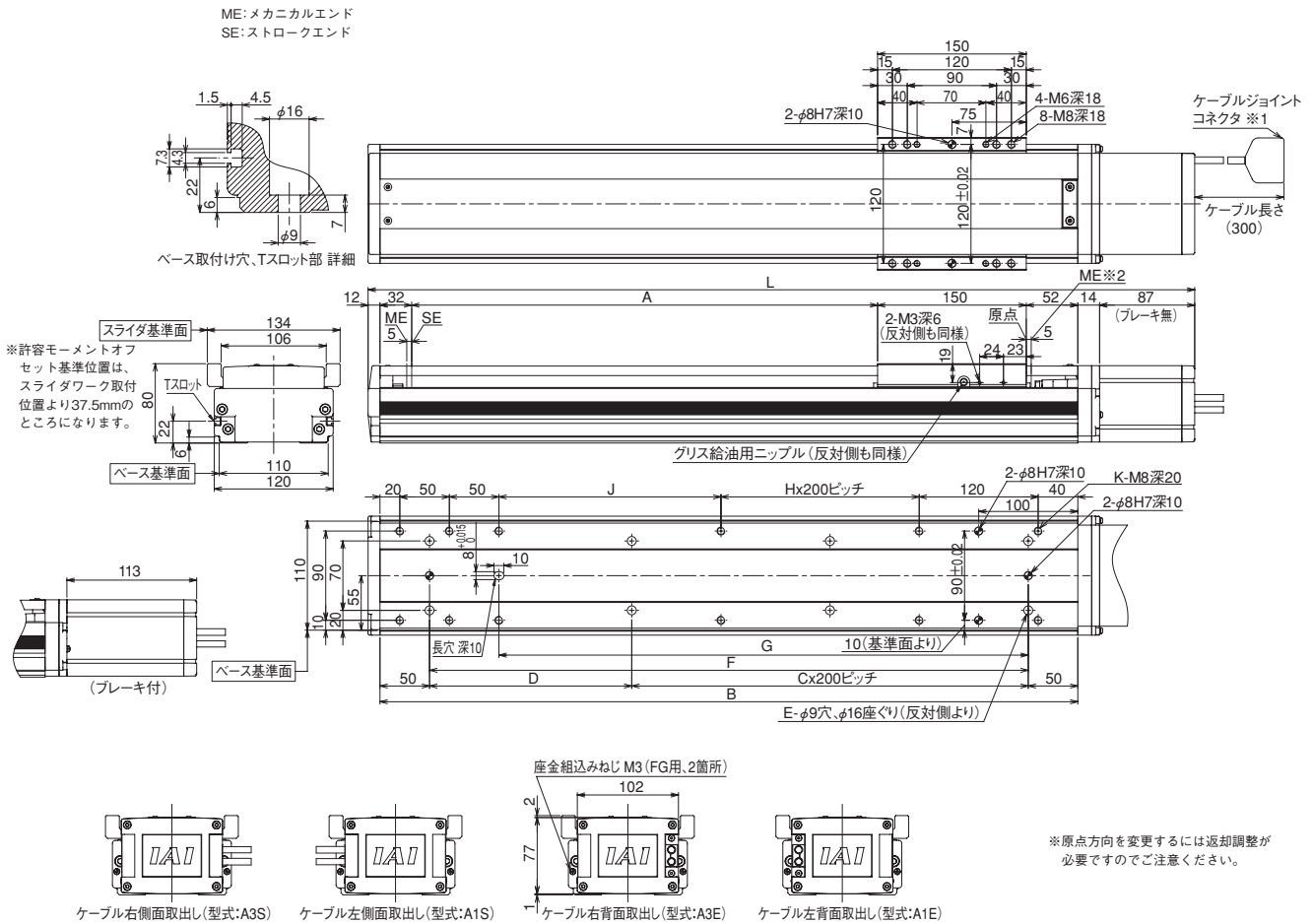
※張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	質量 (kg)																			
	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
L プレーキ無	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
L プレーキ付	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)	6.3	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

※プレーキ付は質量が0.5kg増加します。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS



# ISB-MXM-200

# ISPB-MXM-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

パッシブ  
レス  
アンプ

中型  
X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
120  
mm

200  
W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様	MXM	WA:パッシブレス アンプ	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm 1100:1100mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※垂直・横立で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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。  
(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)を指定した場合の数値です。  
(※) 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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB[ISPB]-MXM-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	6	113.9	100~1100 (50mm毎)
ISB[ISPB]-MXM-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10	170.9	
ISB[ISPB]-MXM-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	
ISB[ISPB]-MXM-WA-200-5-①-T2-②-③		5	110	40	683.6	

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	750 800	850 900	950 1000	1050 1100
	30	1800	1290	1045	860
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ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 パッシブレスアンプ	
	ISB	ISPB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準		LS付
		標準	LS付	
標準タイプ	S (3m)	-	-	-
	M (5m)	-	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ	B	→B-253	-	スレーブ軸指定	S	→B-267	-
クリーブセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	-

※ISPBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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)

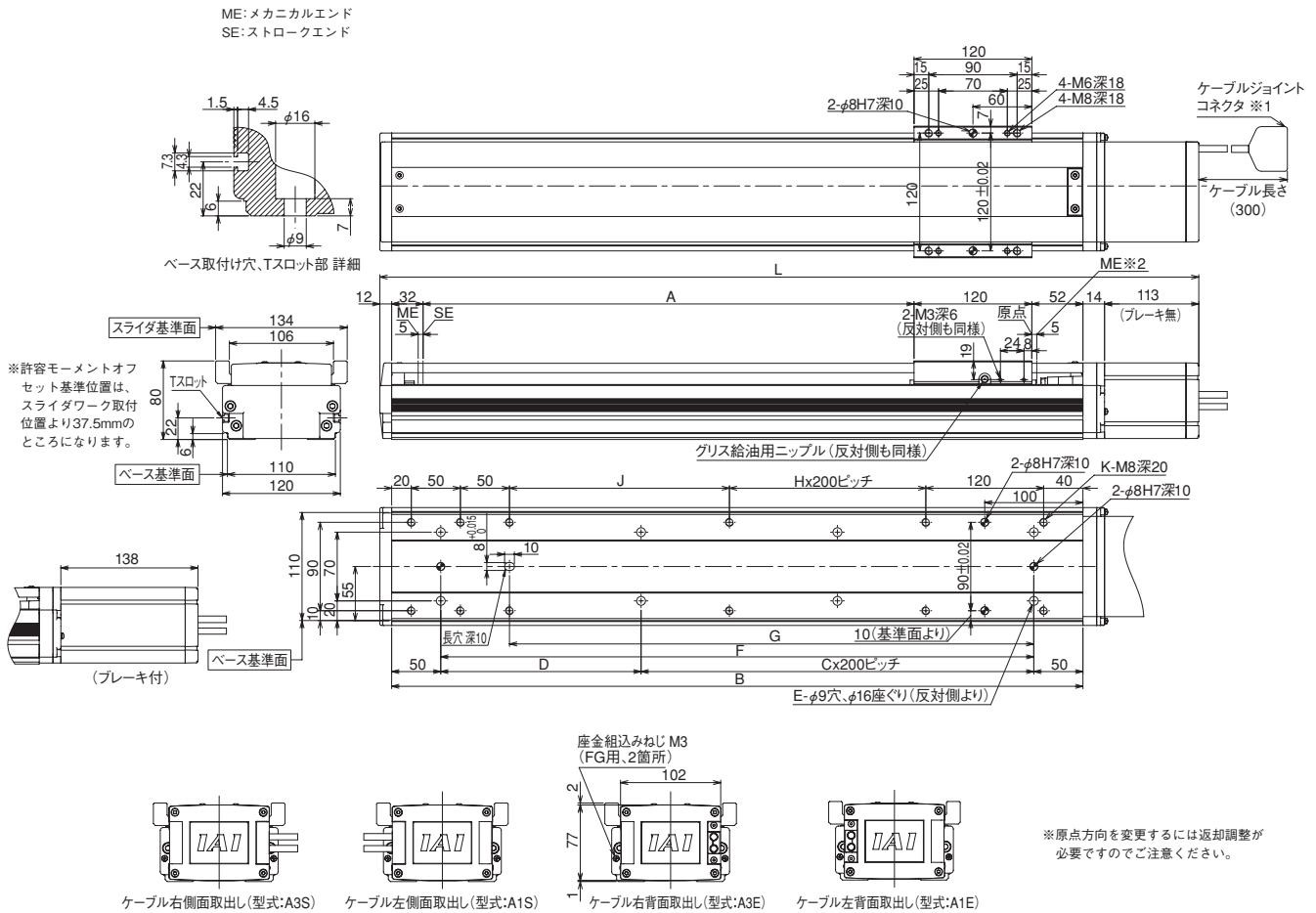
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 Mb, Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■ストローク別寸法・質量

	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
ストローク	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
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

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフック
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISB-MXL-200

## ISPB-MXL-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

中型  
X軸  
タイプ

ロング  
スライダ

本体幅  
120  
mm

200  
W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		WA:バッテリーレス アプン	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	120:120mm 1070:1070mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※垂直・横立で・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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。  
(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)を指定した場合の数値です。  
(※) 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-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB【ISPB】-MXL-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	6	113.9	120~1070 (50mm毎)
ISB【ISPB】-MXL-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10	170.9	
ISB【ISPB】-MXL-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	
ISB【ISPB】-MXL-WA-200-5-①-T2-②-③		5	110	40	683.6	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	120~670	720 770	820 870	920 970	1020 1070
	30	1800	1290	1045	860
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ストローク ②ケーブル長 ③オプション

#### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISB	ISPB
120/170	-	-
220/270	-	-
320/370	-	-
420/470	-	-
520/570	-	-
620/670	-	-
720/770	-	-
820/870	-	-
920/970	-	-
1020/1070	-	-

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

#### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	スレーブ軸指定	S	→B-267	-
ブレーキ	B	→B-253	-	真直度高精度仕様 (ストローク120~570)	ST	→B-275	-
クリップセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク620~1070)	ST	→B-275	-
クリップセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-				

#### 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 [±0.003mm]
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)

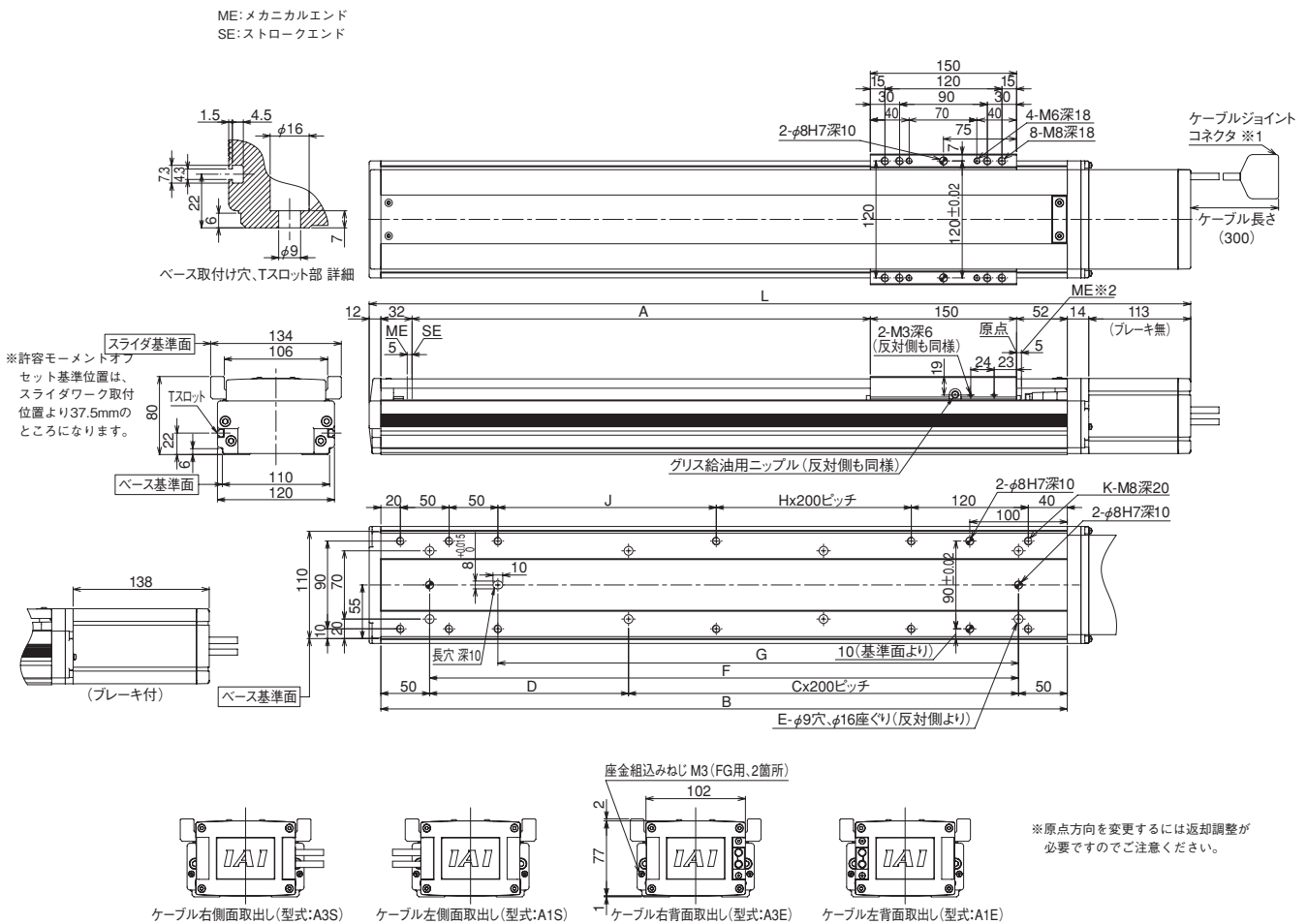
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク																		※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。		
	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
L	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
ブレーキ無	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468
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

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISB-MXXM-200

# ISPB-MXXM-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプソ

中型  
X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
**120mm**

**200W**

■型式項目	□	— <b>MXXM</b> —	□	— <b>WA</b> —	□	— <b>200</b> —	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	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		WA:バッテリーレスアプソ	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm ? 2000:2000mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。										

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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。詳細は巻末-171ページをご参照ください。  
(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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度										
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
ISB [ISPB]-MXXM-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	水平専用	113.9	800~2000 (50mm毎)	30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
ISB [ISPB]-MXXM-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45				20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類		
	バッテリーレスアプソ		
	ISB		ISPB
800	—		—
900	—		—
1000	—		—
1100	—		—
1200	—		—
1300	—		—
1400	—		—
1500	—		—
1600	—		—
1700	—		—
1800	—		—
1900	—		—
2000	—		—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	<b>S</b> (3m)		—
	<b>M</b> (5m)		—
長さ指定	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	—	—
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X20</b> (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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	<b>A1S</b>	→B-253	—	原点リミットスイッチ勝手違い	<b>LL</b>	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	<b>A1E</b>	→B-253	—	マスター軸指定	<b>LM</b>	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	<b>A3S</b>	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	<b>LLM</b>	→B-267	—
ケーブル右背面取出し	<b>A3E</b>	→B-253	—	原点逆仕様	<b>NM</b>	→B-271	—
AQシール (標準装備)	<b>AQ</b>	→B-253	—	ボール保持機構付きガイド	<b>RT</b>	→B-273	—
ブレーキ	<b>B</b>	→B-253	—	スレーブ軸指定	<b>S</b>	→B-267	—
クリープセンサ	<b>C</b>	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク800~1300)	<b>ST</b>	→B-275	—
クリープセンサ勝手違い	<b>CL</b>	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	<b>ST</b>	→B-275	—
原点リミットスイッチ	<b>L</b>	→B-267	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000)	<b>ST</b>	→B-275	—

※ISPBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

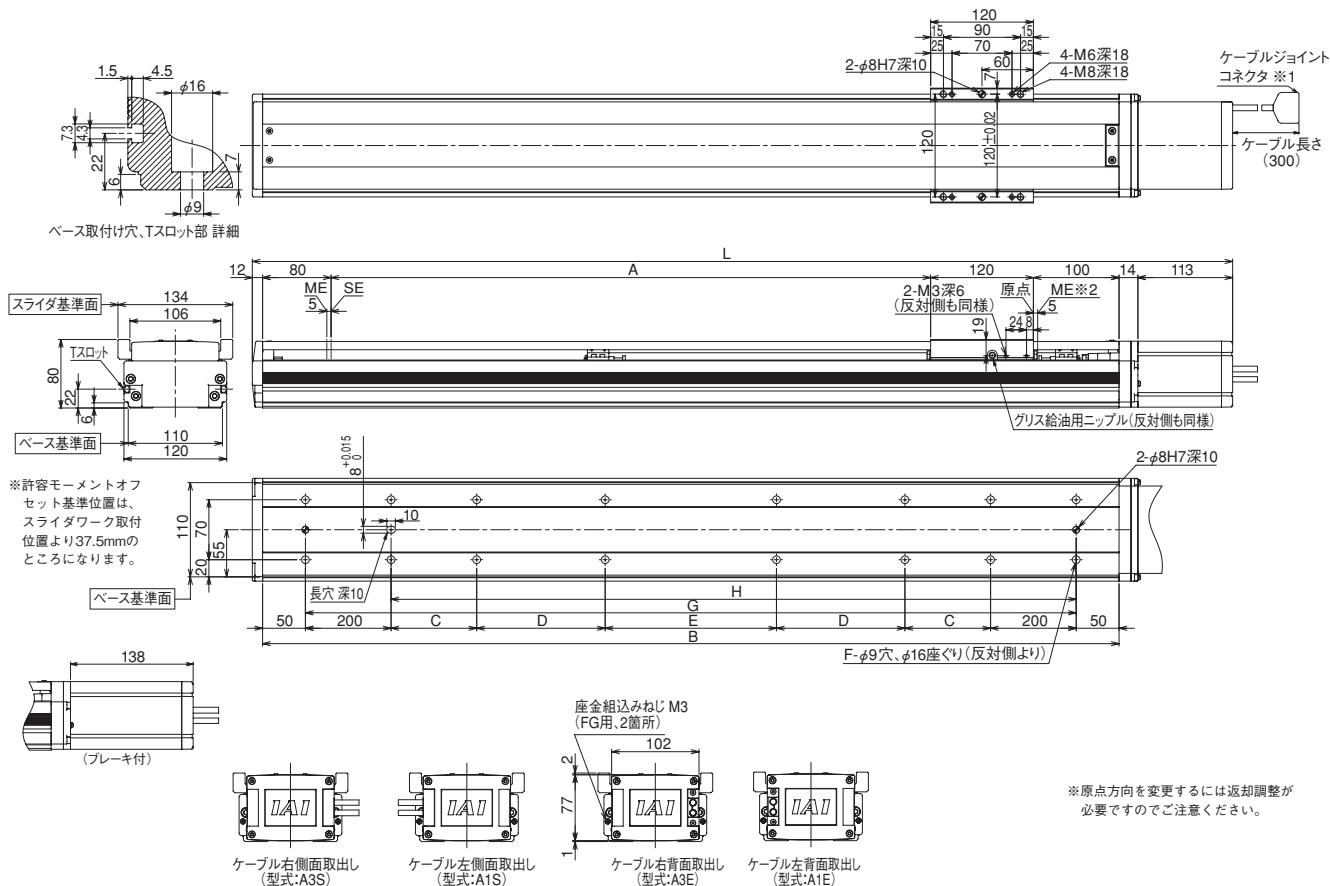
寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

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ください。

■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	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
ブレーキ無	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
ブレーキ付	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
A	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
B	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
C	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
D	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
E	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
F	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
G	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
H	16.5	17.2	17.8	18.4	19.1	19.9	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
質量 (kg)																									

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# ISB-LXM-200

# ISPB-LXM-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アブソ

大型  
X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
150  
mm

200  
W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様	LXM	WA:バッテリーレス アブソ	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※垂直・横立で・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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。  
(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)を指定した場合の数値です。  
(※) 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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB【ISPB】-LXM-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	4	85.5	100~1300 (50mm毎)
ISB【ISPB】-LXM-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10	170.9	
ISB【ISPB】-LXM-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	

### ストロークと最高速度

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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

## エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアブソ	
	ISB	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	-	-

## ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は【N】を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

## ③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	AIS	→B-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ	B	→B-253	-	スレーブ軸指定	S	→B-267	-
クリーブセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	-

※ISPBはRTを選択できません。

## 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 [±0.003mm]
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)

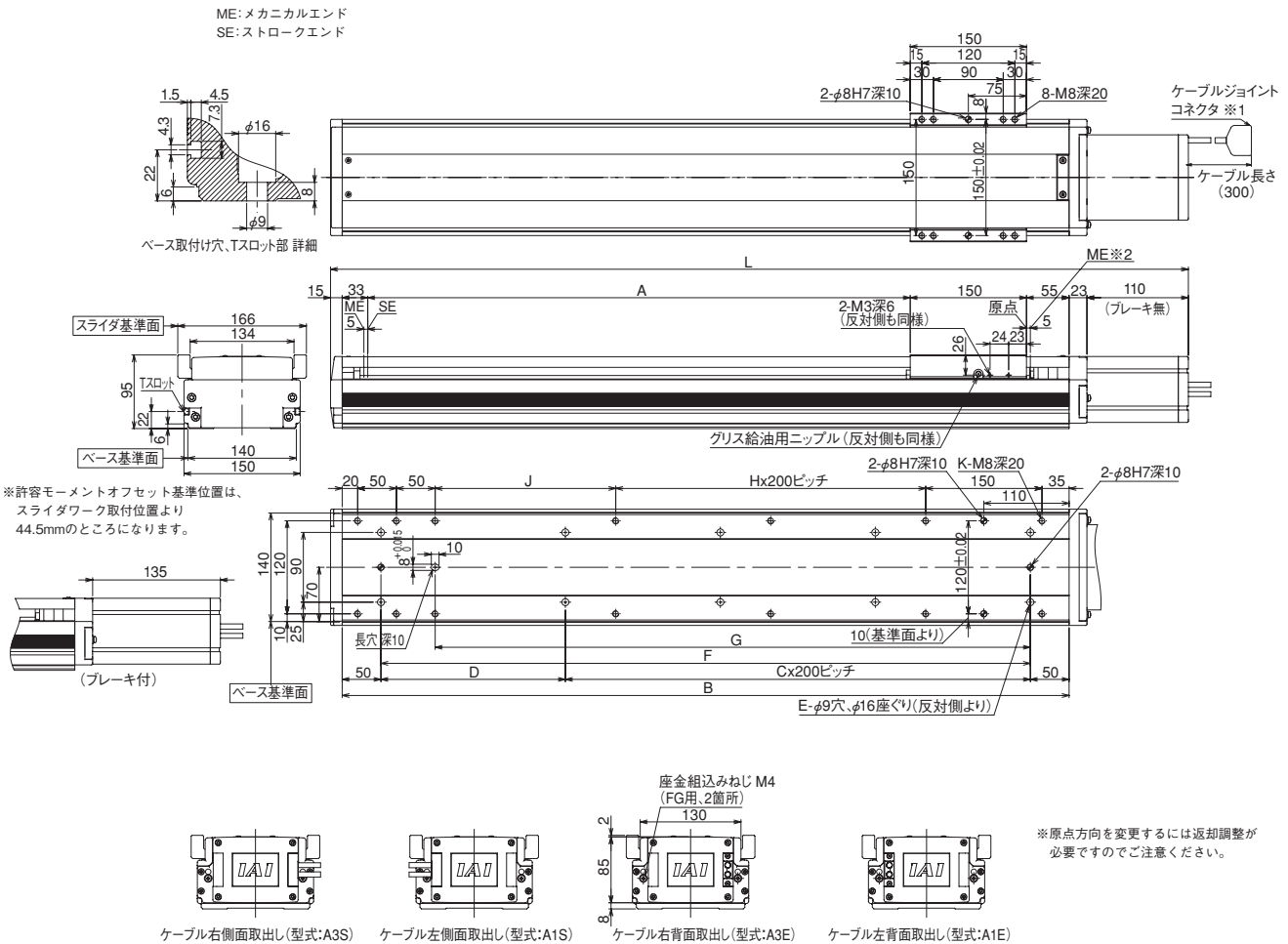
・張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



※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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク L	ストローク (mm)																				質量 (kg)					
	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
プレーキ無	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	*プレーキ付は質量が0.6kg増加します。
プレーキ付	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	
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	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	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	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	
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	

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



# ISB-LXL-200

# ISPB-LXL-200 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度

バッテリーレスアブソリュート

大型X軸タイプ

ロングスライダ

本体幅 150mm

200W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様	LXL	WA:バッテリーレスアブソ	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	120:120mm 1270:1270mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※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。



※垂直・横立で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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。

(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)を指定した場合の数値です。

(※) 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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB【ISPB】-LXL-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	4	85.5	120~1270 (50mm毎)
ISB【ISPB】-LXL-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10		
ISB【ISPB】-LXL-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20		

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度					
	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)

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	ISB	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	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は【N】を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	スレープ軸指定	S	→B-267	—
ブレーキ	B	→B-253	—	真直度高精度仕様 (20G-120~570)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (20G-120~1270)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—				

### 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 [±0.003mm]
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)

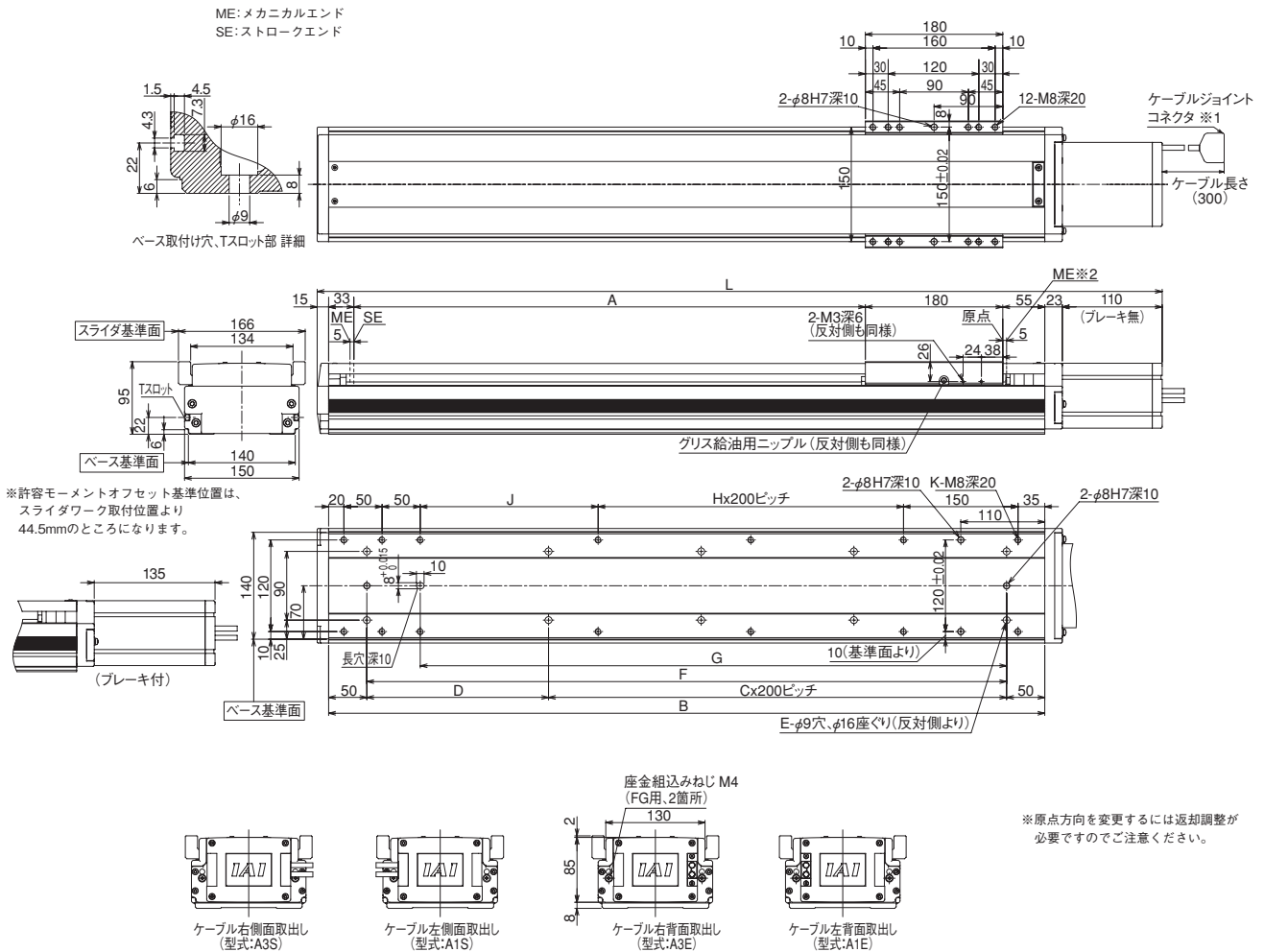
・張出し負荷長の目安/Ma方向900mm以下 Mb, Mc方向900mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■ストローク別寸法・質量

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	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
	ブレーキ付	561	611	661	711	761	811	861	911	961	1011	1061	1111	1161	1211	1261	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711
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	

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリップ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISB-LXM-400

# ISPB-LXM-400 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アブソ

大型X軸  
タイプ

標準  
スライダ

本体幅  
150mm

400  
W

■型式項目

シリーズ	LXM	タイプ	WA	エンコーダ種類	400	モータ種類	400W	リード	40:40mm 20:20mm 10:10mm	ストローク	100:100mm 1300:1300mm (50mm 毎)	適応コントローラ	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	ケーブル長	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。
------	-----	-----	----	---------	-----	-------	------	-----	-------------------------------	-------	--------------------------------------	----------	-----------------------------------------	-------	----------------------------------	-------	---------------------------------------------------------------------

※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。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。

(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)を指定した場合の数値です。

(※) 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-69ページをご参照ください。

■型式スペック

※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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度						
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	100~800	850~900	950~1000	1050~1100	1150~1200	1250~1300
ISB【ISPB】-LXM-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	10	169.6	100~1300 (50mm毎)	40	2400	1840	1530	1290	1100	880
ISB【ISPB】-LXM-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90	20	339.1		20	1200	920	765	645	550	440
ISB【ISPB】-LXM-WA-400-10-①-T2-②-③		10	120	40	678.3		10	600	460	380	320	270	220

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

■エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアブソ	
	ISB	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	-	-

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	->B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	->B-253	-	マスター軸指定	LM	->B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	->B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	->B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	->B-253	-	原点逆仕様	NM	->B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	->B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	->B-273	-
ブレーキ	B	->B-253	-	スレーブ軸指定	S	->B-267	-
グリップセンサ	C	->B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	->B-275	-
グリップセンサ勝手違い	CL	->B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	->B-275	-
原点リミットスイッチ	L	->B-267	-	ダブルスライダ仕様	W	->B-276	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

■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 [±0.003mm]
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)

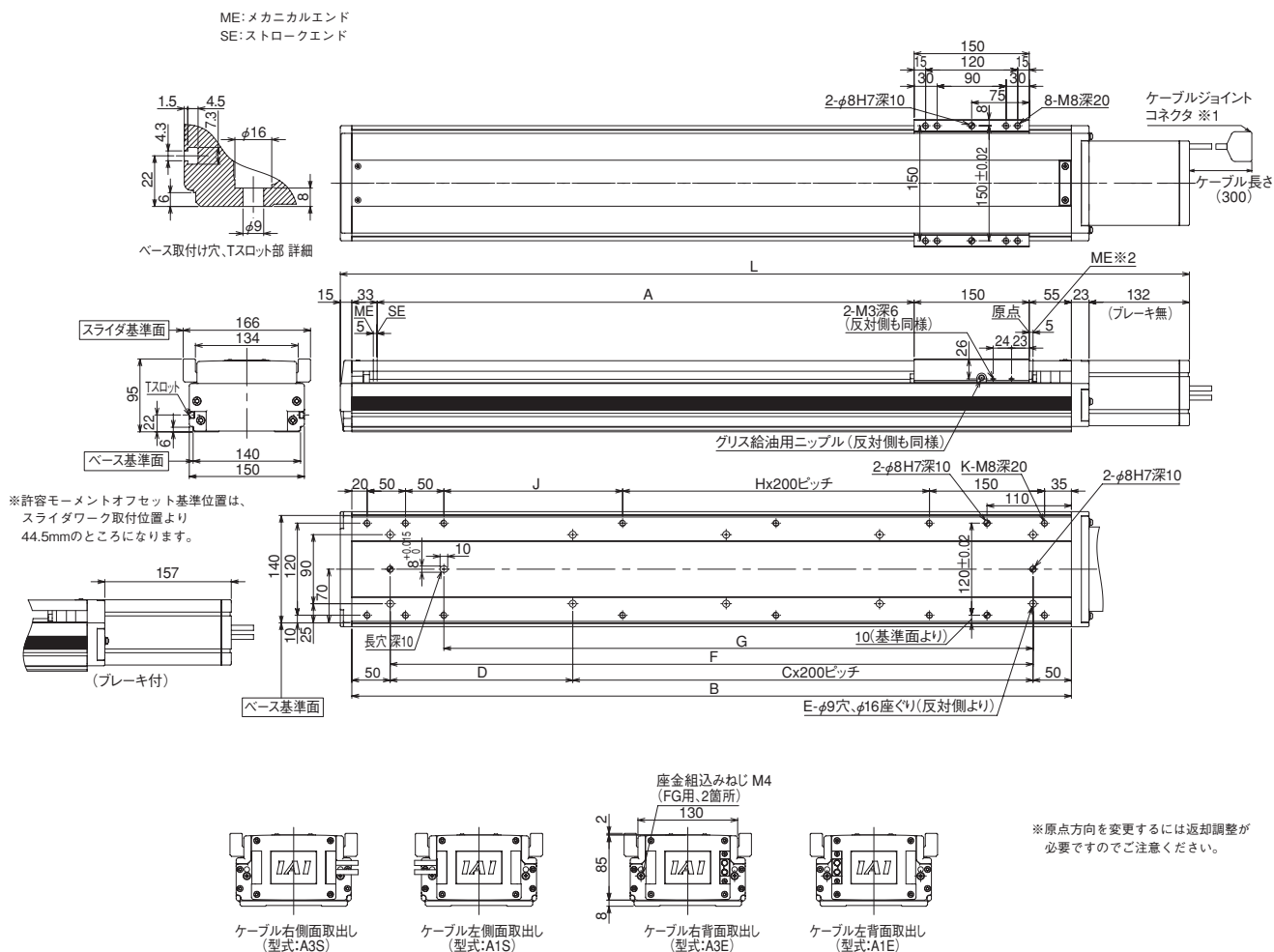
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



※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。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・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
ブレーキ無	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
ブレーキ付	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
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	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
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	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
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

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISB-LXL-400

## ISPB-LXL-400 高精度仕様

±10μm 標準  
±3μm 高精度

バッテリーレスアプン  
大型X軸タイプ  
ロングスライダ  
本体幅 150mm  
400W

■型式項目    - LXL - WA - 400 -    -    -    - T2 -    -   

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		WA: バッテリーレスアプン	400: 400W	40: 40mm 20: 20mm 10: 10mm	120: 120mm ? 1270: 1270mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。  
(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)を指定した場合の数値です。  
(※) 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-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPB]-LXL-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	10	169.6	120~1270 (50mm毎)
ISB [ISPB]-LXL-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90	20	339.1	
ISB [ISPB]-LXL-WA-400-10-①-T2-②-③		10	120	40	678.3	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度					
	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

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

#### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	バッテリーレスアプン	
	ISB	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	—	—

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は【N】を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

#### ③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-253	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	スレープ軸指定	S	→B-267	—
ブレーキ	B	→B-253	—	真直度高精度仕様 (25G-120~570)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (25G-120~1270)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—				

#### 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 [±0.003mm]
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。	

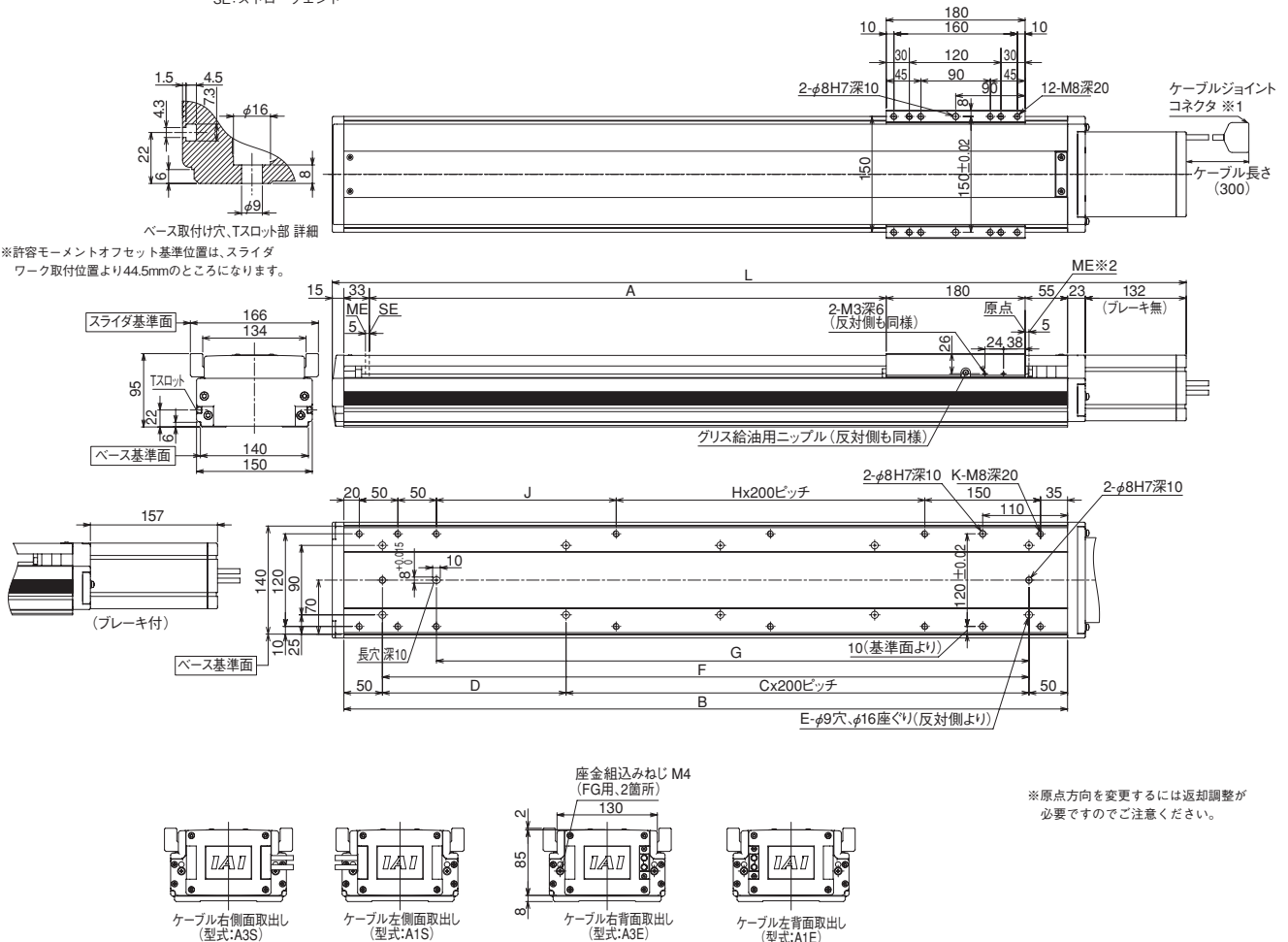
寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

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ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク																					※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。			
	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 プレーキ無	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508	1558	1608	1658	1708
L プレーキ付	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	1583	1633	1683	1733
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

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISB-LXMX-200

# ISPB-LXMX-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプソ

大型X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
**150mm**

**200W**

■型式項目		□	—	<b>LXMX</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>200</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
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	WA:バッテリーレスアプソ		200:200W	20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。								

※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。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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。詳細は巻末-171ページをご参照ください。  
(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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度														
			水平 (kg)	垂直 (kg)			リード	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800							
ISB[ISPB]-LXMX-WA-200-20-①-T2-②-③	200	20	45	水平専用	170.9	1000~2500 (50mm毎)	20	1200	1150	1000	950	830	740	650	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類		
	バッテリーレスアプソ		
	ISB		ISPB
1000	—		—
1100	—		—
1200	—		—
1300	—		—
1400	—		—
1500	—		—
1600	—		—
1700	—		—
1800	—		—
1900	—		—
2000	—		—
2100	—		—
2200	—		—
2300	—		—
2400	—		—
2500	—		—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)		—
	M (5m)		—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
ブレーキ	B	→B-253	—	スレーブ軸指定	S	→B-267	—
クリーブセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	→B-275	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	→B-275	—

※ISPBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

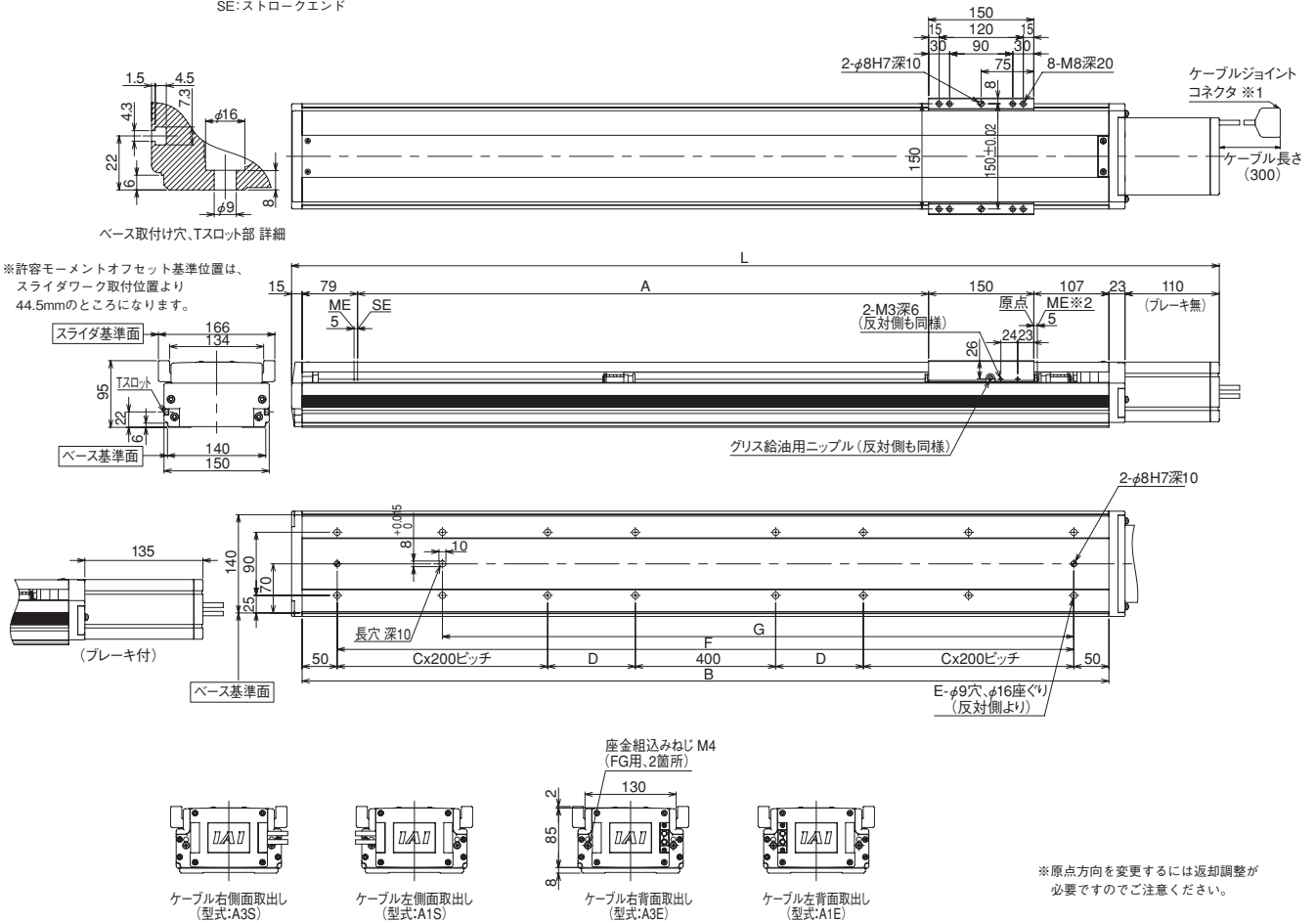
寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

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ください。

■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	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	
ブレーキ無	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023	
ブレーキ付	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	
A	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	
B	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	
C	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875	900	925	950	975	
D	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	
E	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	
F	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	
G	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	
質量 (kg)																																

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (ネットワーク仕様は768)	—	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	—	→M-203
SSEL-CS		2		●	—	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	—	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		—	—	●		53332 (タイプにより異なります)	—	→M-255

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローグリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS



# ISB-LXMX-400

## ISPB-LXMX-400 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

パッシブ  
レス  
アプン

大型  
X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
150  
mm

400  
W

型式項目

シリーズ	LXMX	タイプ	WA	エンコーダ種類	400	モータ種類	400:400W	リード	40:40mm 20:20mm	ストローク	1000:1000mm 2500:2500mm (50mm毎)	適応コントローラ	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	ケーブル長	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	オプション	下記オプション 価格表参照 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。
------	------	-----	----	---------	-----	-------	----------	-----	--------------------	-------	---------------------------------------	----------	-----------------------------------------	-------	----------------------------------	-------	-------------------------------------------------------------------------

※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。



※垂直・横立で・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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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。詳細は巻末-171ページをご参照ください。  
(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、仕様は数値は、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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPB]-LXMX-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	水平専用	169.6	1000~2500 (50mm毎)
ISB [ISPB]-LXMX-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③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	最高速度							
	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)

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類		
	パッシブレスアプン		
	ISB		ISPB
1000	-	-	-
1100	-	-	-
1200	-	-	-
1300	-	-	-
1400	-	-	-
1500	-	-	-
1600	-	-	-
1700	-	-	-
1800	-	-	-
1900	-	-	-
2000	-	-	-
2100	-	-	-
2200	-	-	-
2300	-	-	-
2400	-	-	-
2500	-	-	-

### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ	B	→B-253	-	スレーブ軸指定	S	→B-267	-
クリーブセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	→B-275	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	→B-275	-

※ISPBはRTを選択できません。

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### 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 [±0.003mm]
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)

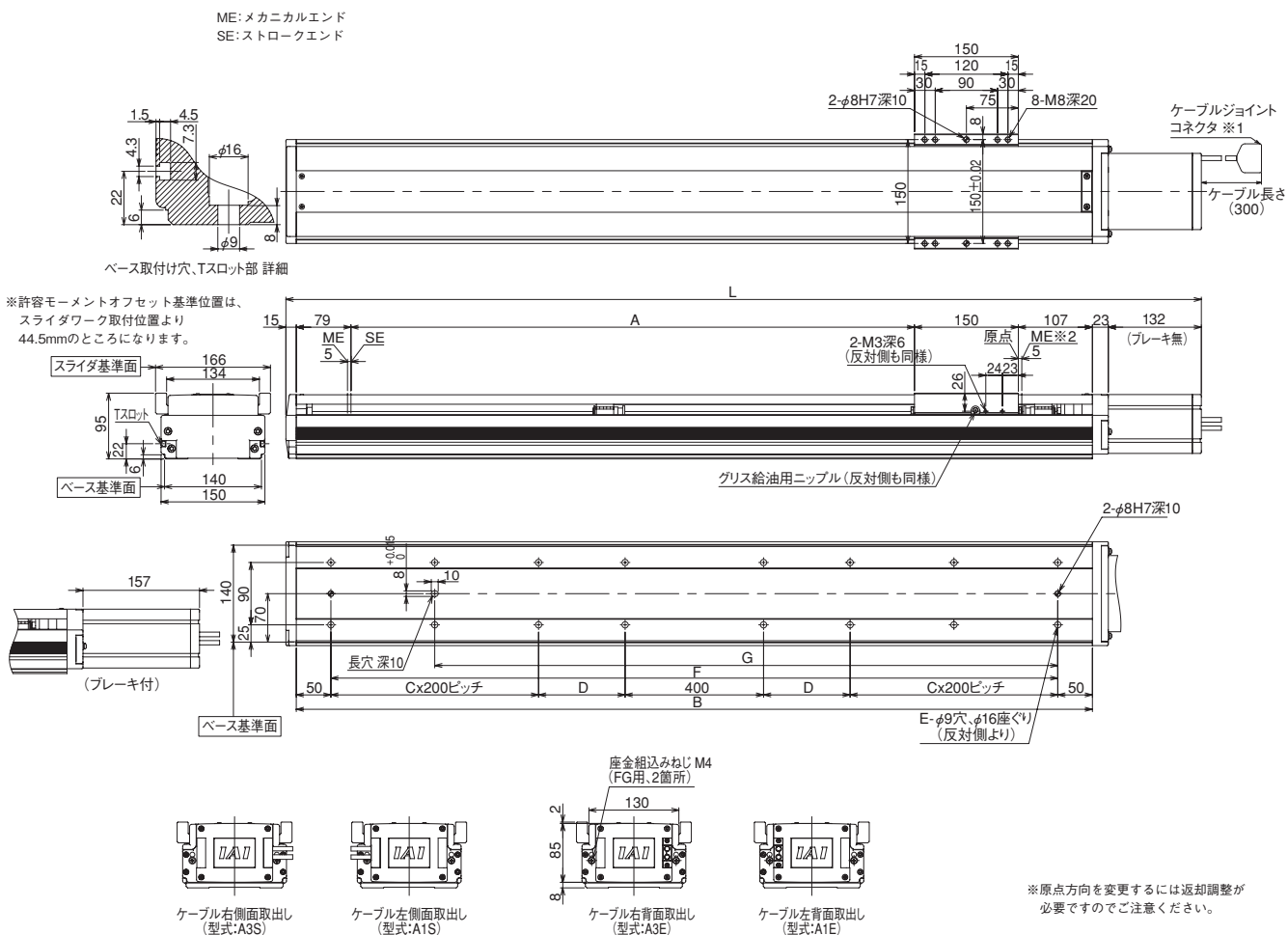
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■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	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	
ブレーキ無	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	
ブレーキ付	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	
A	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	
B	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	
C	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	
D	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	
E	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	
F	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	
G	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	
質量 (kg)																																

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP-B
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISB-LXUWX-200

## ISPB-LXUWX-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレスアプン

大型X軸タイプ

中間サポートタイプ

ダブルスライダ

本体幅 150mm

200W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様	LXUWX	WA:バッテリーレスアプン	200:200W	20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。 ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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。詳細は巻末-171ページをご参照ください。  
(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				■ストロークと最高速度		
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)	定格推力 (N)	ストローク (mm)	リード
ISB [ISPB]-LXUWX-WA-200-20-①-T2-②-③	200	20	45	170.1	1000~2500 (50mm毎)	1000~1800
			水平 (kg)			1200 1300 1400 1500 1600 1700 1800
			垂直 (kg)			20 1200 1150 1000 950 830 740 650
			水平専用			1900 2000 2100 2200 2300 2400 2500
						20 590 540 490 440 410 370 340

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

①ストローク種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	ISB	ISPB
1000	—	—
1100	—	—
1200	—	—
1300	—	—
1400	—	—
1500	—	—
1600	—	—
1700	—	—
1800	—	—
1900	—	—
2000	—	—
2100	—	—
2200	—	—
2300	—	—
2400	—	—
2500	—	—

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

③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-253	—	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	マスター軸指定 (セリサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
ブレーキ	B	→B-253	—	スレーブ軸指定	S	→B-267	—
クリーブセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	→B-275	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	→B-275	—

※ISPBはRTを選択できません。

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 [±0.003mm]
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)

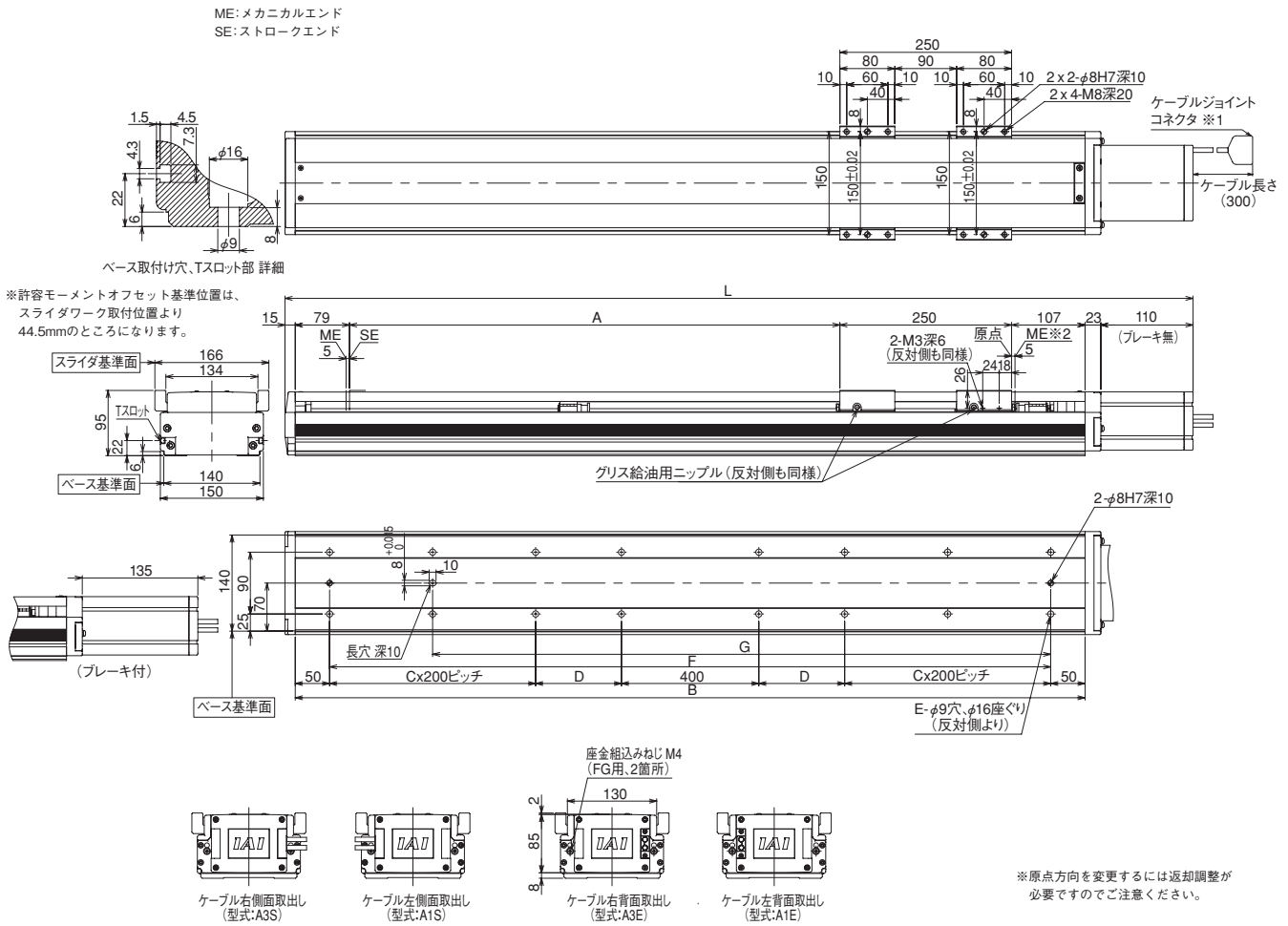
・張出し負荷の目安/Ma方向1250mm以下 Mb, Mc方向1250mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



■ストローク別寸法・質量

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	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
ブレーキ無	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073	2123	2173	2223	2273	2323	2373	2423	2473	2523	2573	2623	2673	2723	2773	2823	2873	2923	2973	3023	3073	3123
ブレーキ付	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
A	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
B	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
C	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
D	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
E	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
F	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
G	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

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# ISB-LXUWX-400

## ISPB-LXUWX-400 高精度仕様

±10μm ±3μm バッテリーレスアプン 大型X軸タイプ 中間サポートタイプ ダブルスライダ 本体幅 150mm 400W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		WA:バッテリーレスアプン	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。 ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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。  
詳細は巻末-171ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISB [ISPB]-LXUWX-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	水平専用	169.6	1000~2500 (50mm毎)
ISB [ISPB]-LXUWX-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90			

#### ■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

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	バッテリーレスアプン	
	ISB	ISPB
1000	-	-
1100	-	-
1200	-	-
1300	-	-
1400	-	-
1500	-	-
1600	-	-
1700	-	-
1800	-	-
1900	-	-
2000	-	-
2100	-	-
2200	-	-
2300	-	-
2400	-	-
2500	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え 30m までのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は「N」を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブルLS付 (CB-X1-PLA □□□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ	B	→B-253	-	スレーブ軸指定	S	→B-267	-
クリップセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	→B-275	-
クリップセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1900)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-	真直度高精度仕様 (ストローク2000~2500)	ST	→B-275	-

※ISPBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

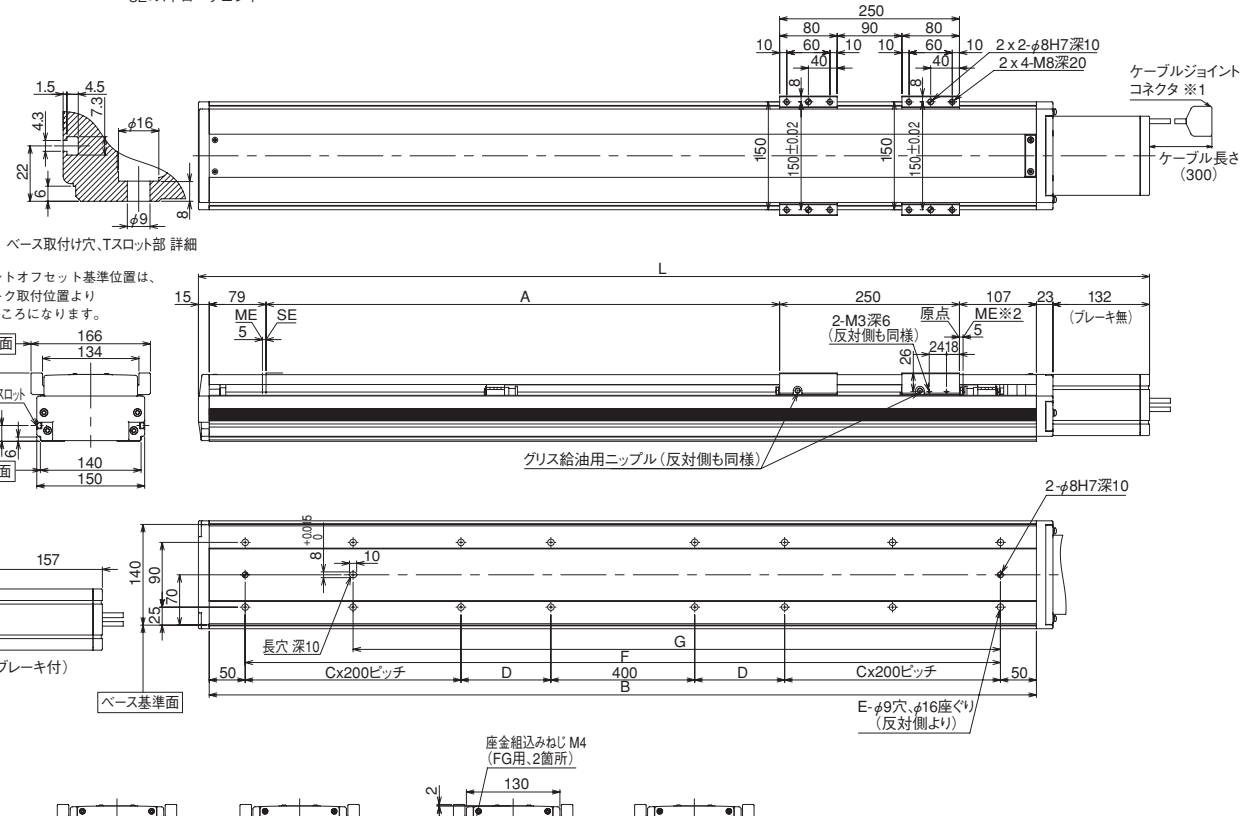
寸法図

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

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ください。

■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	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
L ブレーキ付	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095	2145	2195	2245	2295	2345	2395	2445	2495	2545	2595	2645	2695	2745	2795	2845	2895	2945	2995	3045	3095	3145
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	2	2	3	3	3	3	3	3	3
D	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575	600	625	650	675	700	725	750	775	800	825	850	875	900	925	950	975	1000	
E	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16	16
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

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝達 自由伝達	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# SSPA-SXM-200 高精度仕様

±5μm 高精度  
小型 X軸 タイプ  
高剛性 タイプ  
本体幅 100mm  
200W

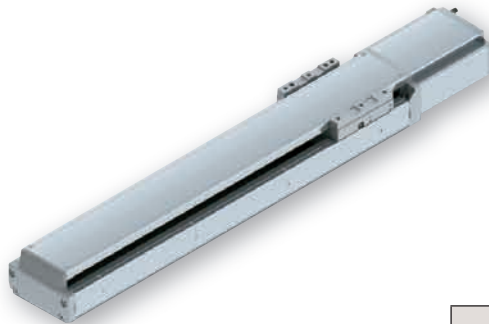
型式項目	SSPA	SXM		200			T2		
シリーズ	高精度仕様								
タイプ									
エンコーダ種類		I:インクリメンタル A:アブソリュート							
モータ種類			200:200W						
リード			30:30mm 20:20mm 10:10mm						
ストローク			100:100mm ?		1100:1100mm (50mm 毎)				
適応コントローラ					T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S				
ケーブル長					N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定				
オプション			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

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず  
どれかの記号をご記入ください。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。

(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
SSPA-SXM-①-200-30-②-T2-③-④	200	30	30	4	113.9	100~1100 (50mm毎)
SSPA-SXM-①-200-20-②-T2-③-④		20	45	6	170.9	
SSPA-SXM-①-200-10-②-T2-③-④		10	90	12	341.8	

### ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)										
	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

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	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	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク100~300)	MD	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク350~600)	MD	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク650~900)	MD	→B-267	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク950~1100)	MD	→B-267	-
ブレーキ	B	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
クレープセンサ	C	→B-254	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
クレープセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	スレープ軸指定	S	→B-267	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	→B-275	-
マスター軸指定	LM	→B-267	-				

### 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°C、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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

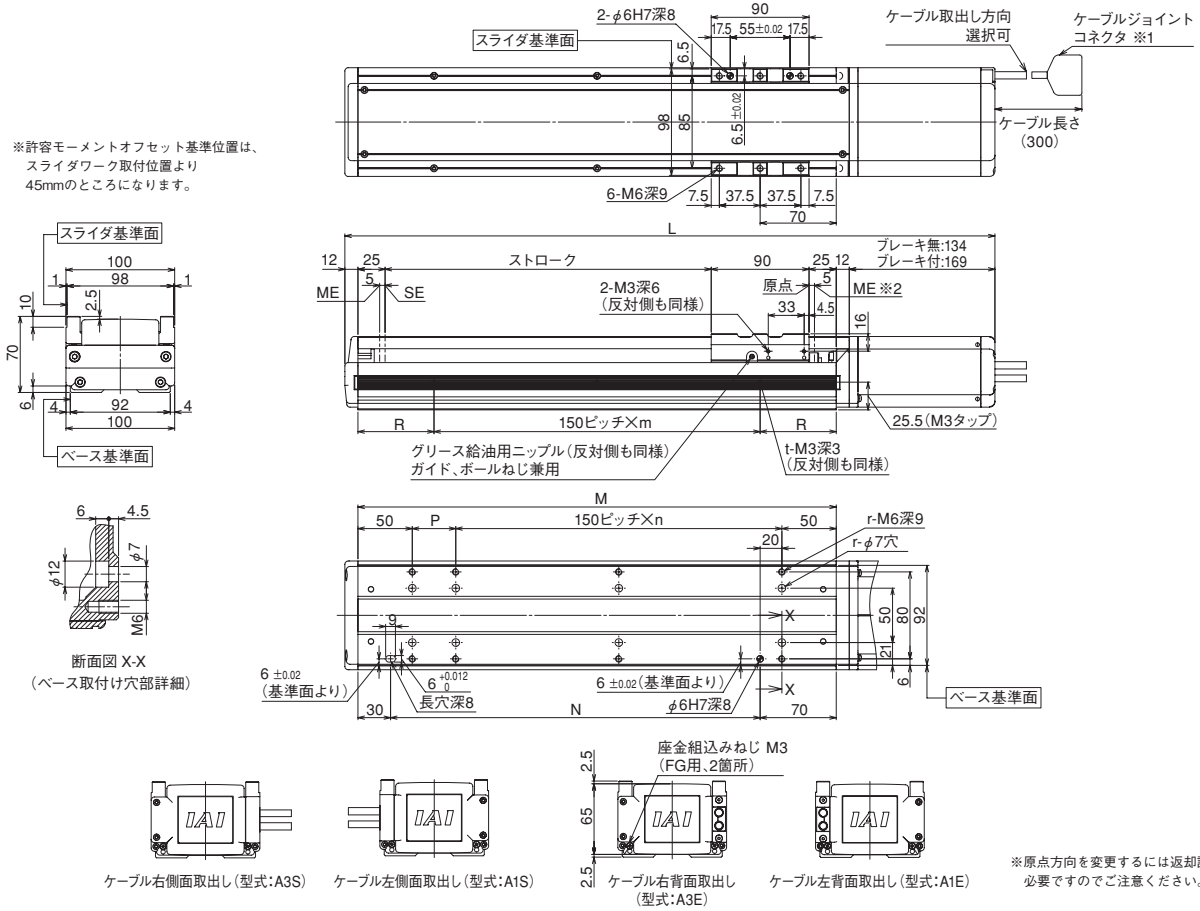
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

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  
45mmのところになります。



■ストローク別寸法・質量

L	ストローク																			質量(kg)	
	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
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	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	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	5	5	5	6	6	6	7	7	7	8	8	8	9	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

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。

■適応コントローラ

SSPA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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって  
対応しているネットワ  
ークの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



# SSPA-MXM-400 高精度仕様

±5μm 高精度	中型 X軸 タイプ	高剛性 タイプ	本体幅 130 mm	400 W
-------------	-----------------	------------	------------------	----------

■型式項目	SSPA	-	MXM	-	□	-	400	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
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		I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ↓ 1300:1300mm (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	※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。								

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。

(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
SSPA-MXM-①-400-40-②-T2-③-④	400	40	45	6	169.6	100~1300 (50mm 毎)
SSPA-MXM-①-400-20-②-T2-③-④		20	90	12	339.1	
SSPA-MXM-①-400-10-②-T2-③-④		10	120	25	678.3	

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	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	
ストローク リード	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		②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	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	-	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク100~300)	MD	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク350~600)	MD	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク650~900)	MD	→B-267	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク950~1300)	MD	→B-267	-
ブレーキ	B	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
クリープセンサ	C	→B-254	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	スレープ軸指定	S	→B-267	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	→B-275	-
マスター軸指定	LM	→B-267	-				

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

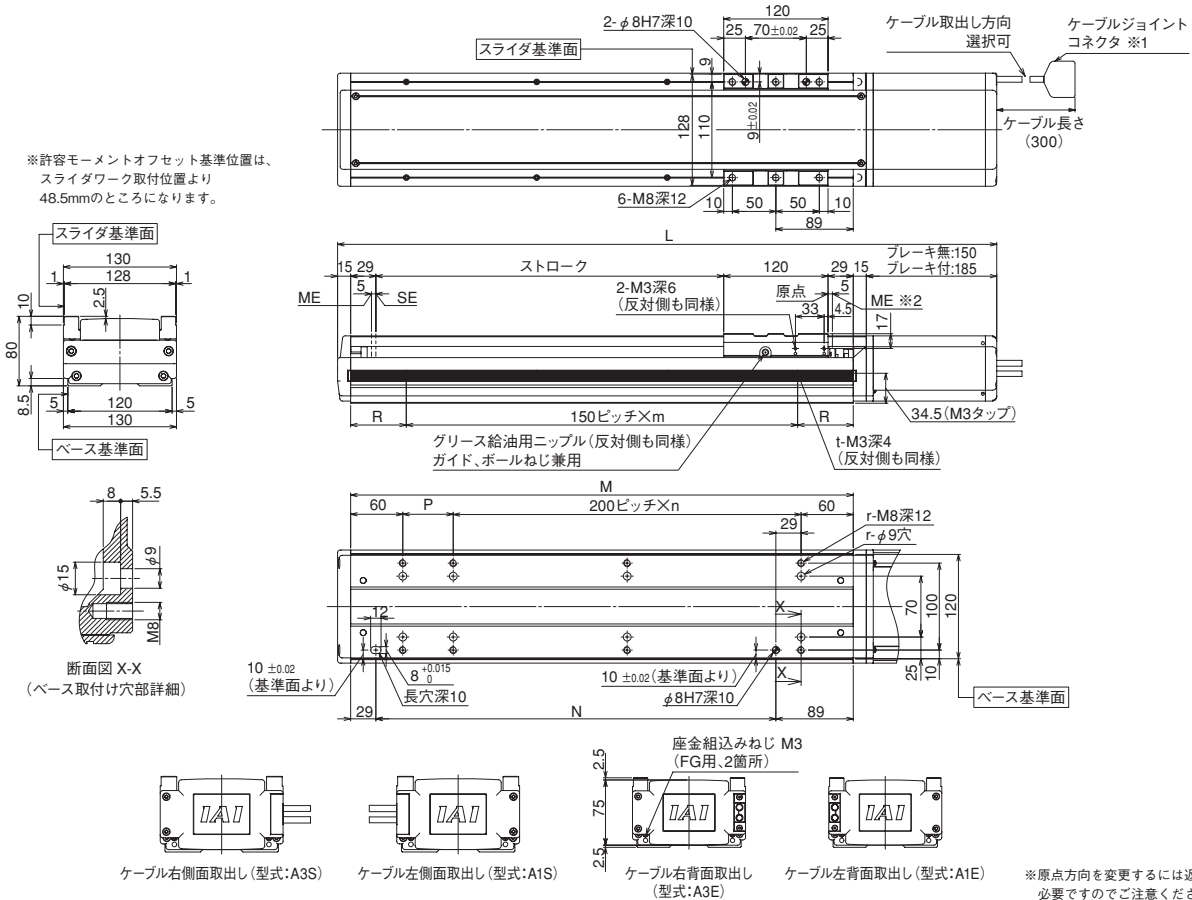
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

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48.5mmのところになります。



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ください。

■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	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
ブレーキ無	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
ブレーキ付	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
M	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
N	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358
P	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
R	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
m	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	6
n	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
r	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
t	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
質量 (kg)																									

■適用コントローラ

SSPA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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISP/B
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# SSPA-LXM-750 高精度仕様

±5μm  
高精度

大型  
X軸  
タイプ

高剛性  
タイプ

本体幅  
**155mm**

**750W**

■型式項目	SSPA	LXM	750	T2		
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
SSPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm ↓ 1500:1500mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S
						ケーブル長
						N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定
						オプション
						下記オプション 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。

※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-171ページをご参照ください。

(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
SSPA-LXM-①-750-50-②-T2-③-④	750	50	60	12	255	100~1500 (50mm毎)
SSPA-LXM-①-750-25-②-T2-③-④		25	120	25		

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	100~900						950 1000 1050 1100					
	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500				
50	2500						2320 1950					
25	1250						1160 970					
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		②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	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	-	-		-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	
		標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### 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
ケーブル左側面取出し	A1S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク100~300)	MD	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク350~600)	MD	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク650~900)	MD	→B-267	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク950~1200)	MD	→B-267	-
ブレーキ	B	→B-253	-	防錆皮膜処理 (ストローク1250~1500)	MD	→B-267	-
ク립センサ	C	→B-254	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
ク립センサ勝手違い	CL	→B-254	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-	スレーブ軸指定	S	→B-267	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	-
マスター軸指定	LM	→B-267	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1300)	ST	→B-275	-
				真直度高精度仕様 (ストローク1350~1500)	ST	→B-275	-

#### 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)

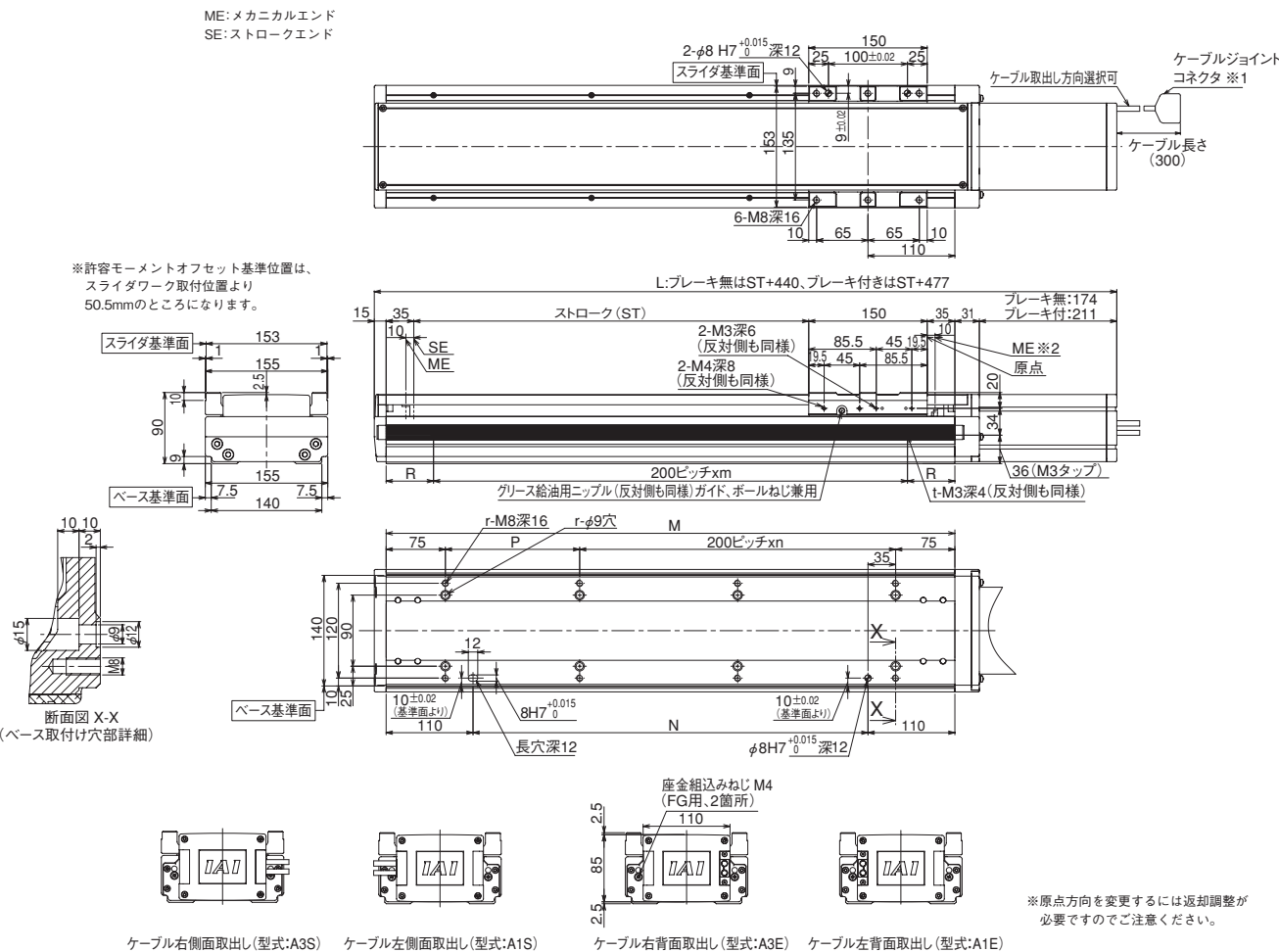
・張出し負荷長の目安/Ma方向750mm以下 Mb、Mc方向750mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。



- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

■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
L 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	270	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
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	1	2	2	2	2	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

■適応コントローラ

SSPA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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISA-SXM

## ISPA-SXM 高精度仕様

±20μm  
標準

小型  
X軸  
タイプ

本体幅  
90  
mm

60  
W

±10μm  
高精度

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm ? 600:600mm (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。



※垂直・横立で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-76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-219ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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-69ページをご参照ください。

■型式スペック

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)		最大可搬質量(注2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	■ストロークと最高速度	
		水平 (kg)	垂直 (kg)	ストローク	100 ~ 600 (50mm毎)				
ISA [ISPA]-SXM-[①]-60-16-[②]-T2-[③]-[④]	60	16	12	3	63.7	16	960		
ISA [ISPA]-SXM-[①]-60-8-[②]-T2-[③]-[④]		8	25	6	127.4	8	480		
ISA [ISPA]-SXM-[①]-60-4-[②]-T2-[③]-[④]		4	50	14	254.8	4	240		

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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				

③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付キガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267	ダブルスライダ仕様	W	→B-276
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

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-60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

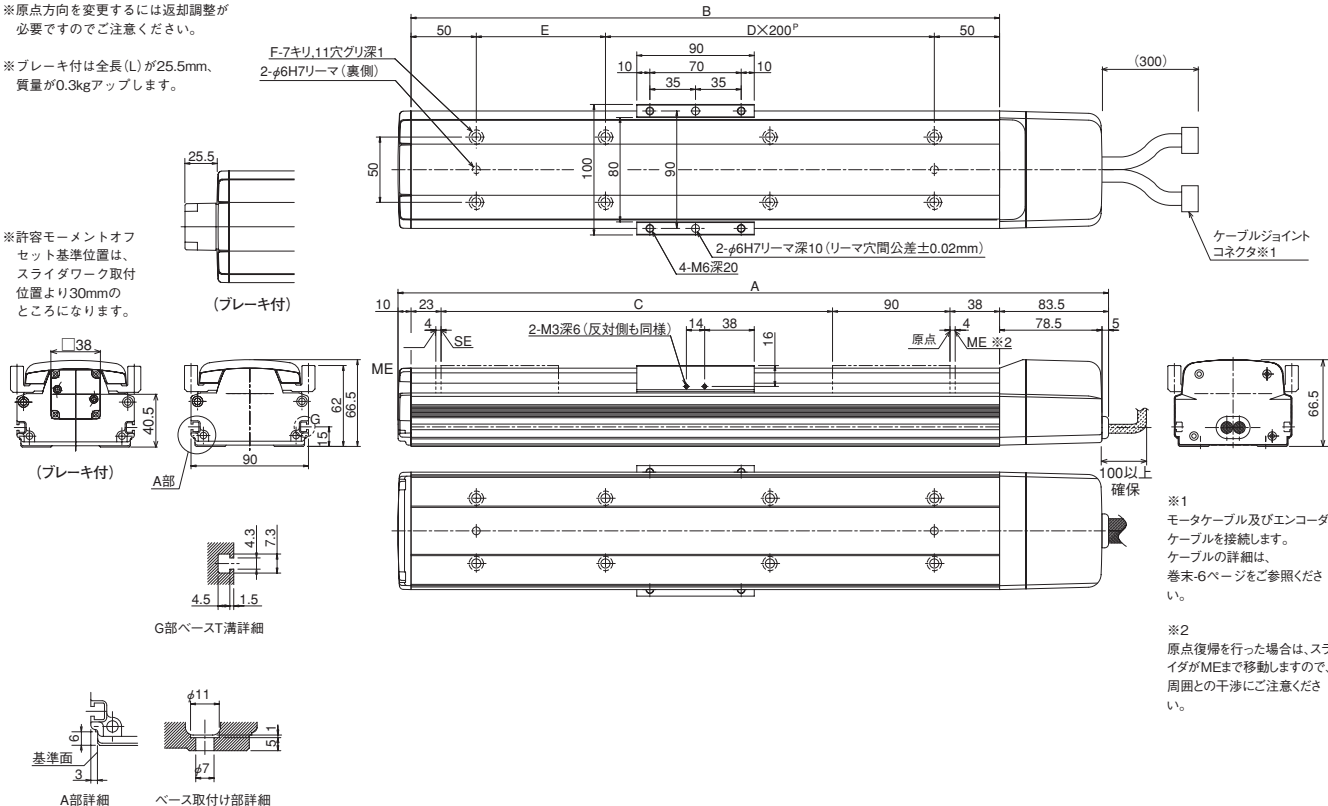


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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ください。

※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。



※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6ページをご参照ください。

※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

■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

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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISA-SYM

## ISPA-SYM 高精度仕様

±20µm  
標準

小型  
Y軸  
タイプ

本体幅  
90  
mm

60  
W

±10µm  
高精度

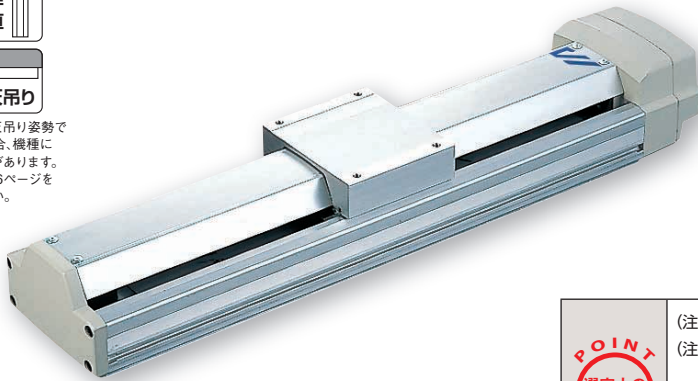
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	60:60W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	100:100mm ? 600:600mm (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。



※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-76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-219ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-SYM-①-60-16-②-T2-③-④	60	16	12	3	63.7	100~600 (50mm毎)
ISA [ISPA]-SYM-①-60-8-②-T2-③-④		8	25	6	127.4	
ISA [ISPA]-SYM-①-60-4-②-T2-③-④		4	50	14	254.8	

#### ストロークと最高速度

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

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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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°C、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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

■ 寸法図

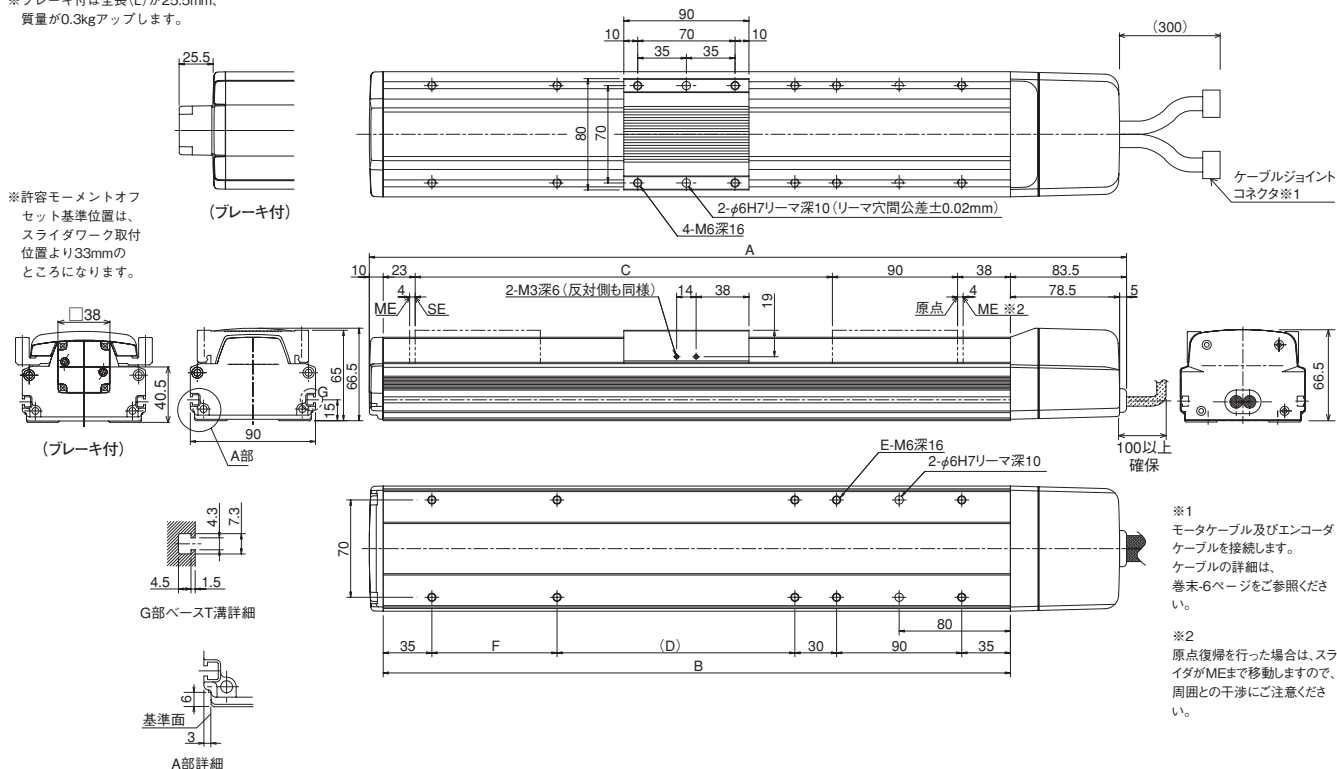
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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ください。

※ブレーキ付は全長(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、巻末-6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

■ 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

■ 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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# ISA-SZM

# ISPA-SZM 高精度仕様

±20µm 標準

小型垂直軸タイプ

本体幅 90mm

60W

±10µm 高精度

■型式項目 □ — SZM — □ — 60 — □ — □ — T2 — □ — □

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 I:インクリメンタル A:アブソリュート 60:60W 8:8mm 4:4mm 100:100mm 600:600mm (50mm毎) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

※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。

下記オプション表参照  
※ブレーキ(B)は必ずご記入ください。



※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-76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-219ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-SZM-①-60-8-②-T2-③-④	60	8	垂直専用	6	127.4	100~600 (50mm毎)
ISA [ISPA]-SZM-①-60-4-②-T2-③-④		4		14		

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	100 ~ 600 (50mm毎)	
	8	480
4	240	

(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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
100	お問い合わせください			
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

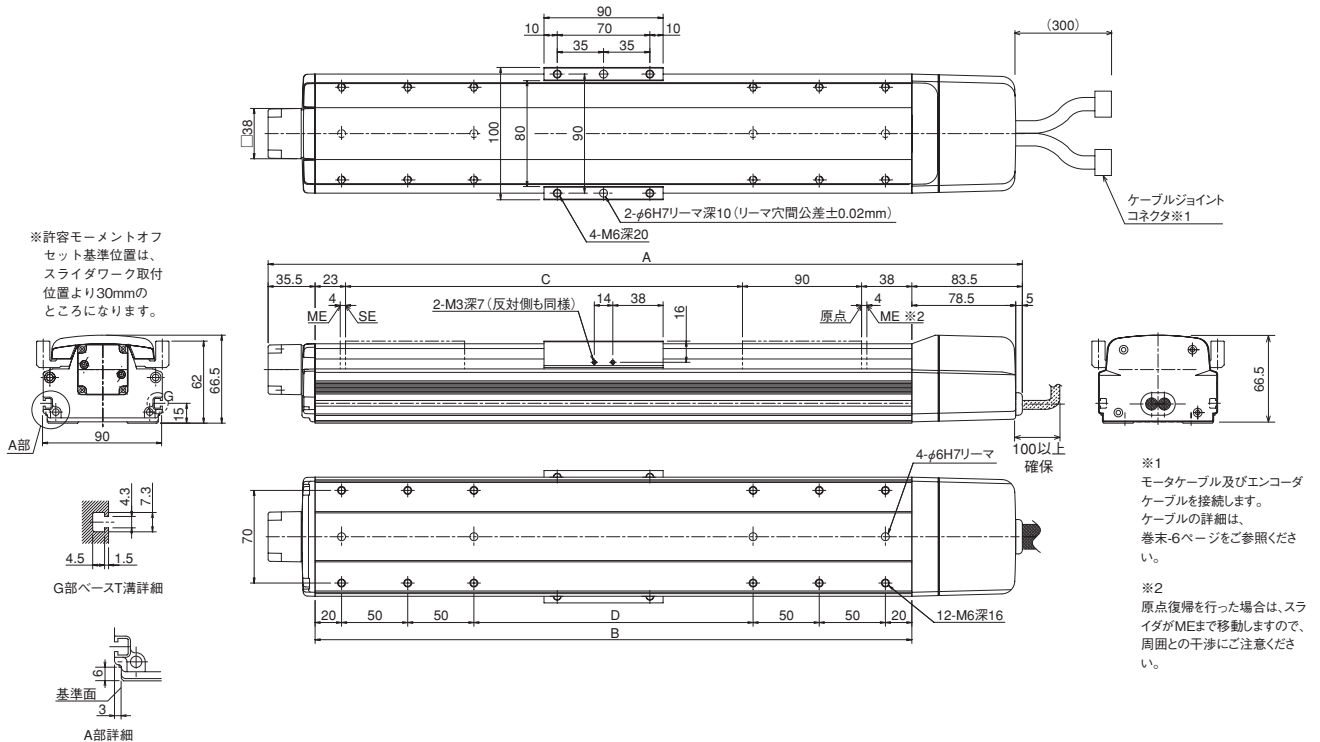
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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ください。

**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ください。



■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

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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

※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ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISA-MXM-100

## ISPA-MXM-100 高精度仕様

±20μm  
標準

中型  
X軸  
タイプ

本体幅  
120mm

100W

±10μm  
高精度

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA: 標準仕様 ISPA: 高精度仕様		I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: 100W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	100: 100mm 1000: 1000mm (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。



※垂直・横立で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-76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性能な新シリーズ【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-223ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-MXM-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	12	-	56.2	100~1000 (50mm毎)
ISA [ISPA]-MXM-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	3.5	84.3	
ISA [ISPA]-MXM-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	9	169.5	
ISA [ISPA]-MXM-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	19	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

ストローク リード	100~700	(750) 800	(850) 900	(950) 1000
	30	1800	1290	1045
20	1200	860	695	570
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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クレープセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クレープセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレープ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267	ダブルスライダ仕様	W	→B-276
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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-60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

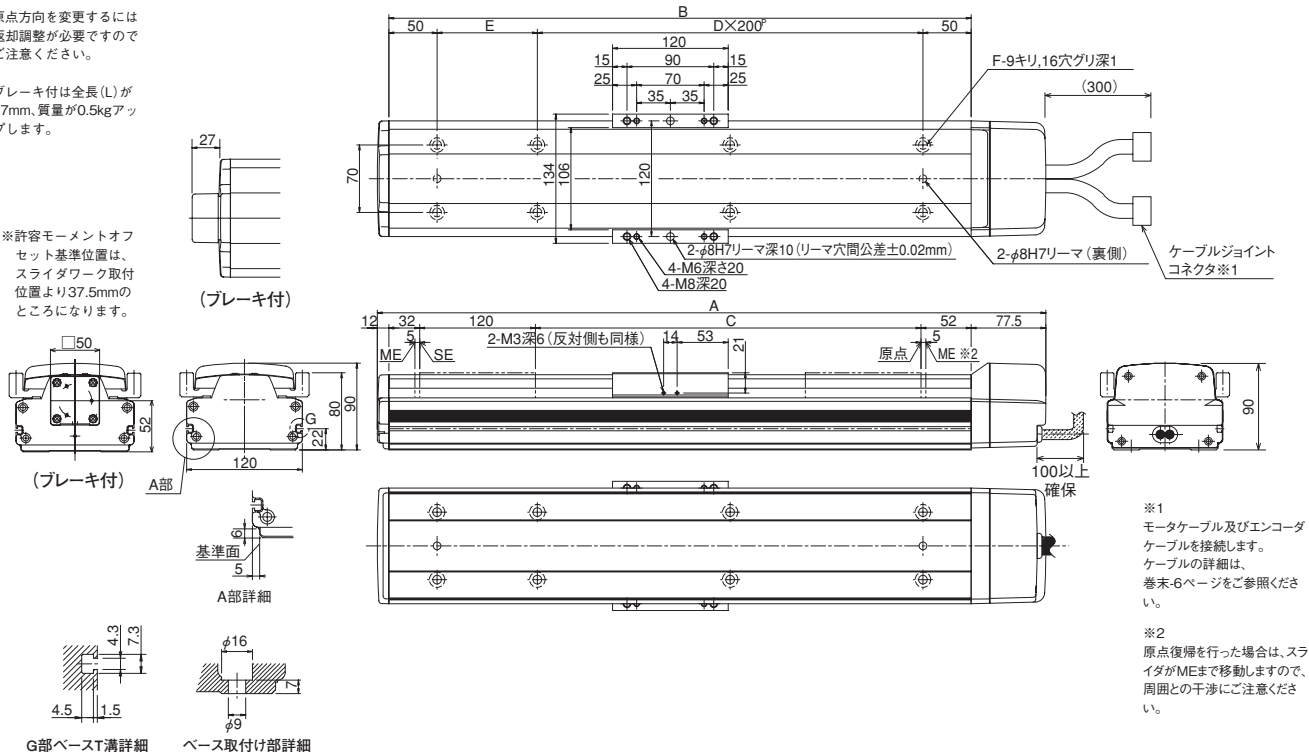


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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ください。

※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  
モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、巻末6ページをご参照ください。

※2  
原点復帰を行った場合は、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ください。

■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

■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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-MXM-200

## ISPA-MXM-200 高精度仕様

±20μm  
標準

中型  
X軸  
タイプ

本体幅  
120  
mm

200  
W

±10μm  
高精度

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm } 1000:1000mm (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。



※垂直・横立で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-76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・同価格で高性能な新シリーズ「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-227ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-MXM-①-200-30-②-T2-③-④	200	30	25	6	113	100~1000 (50mm毎)
ISA [ISPA]-MXM-①-200-20-②-T2-③-④		20	40	9	169.5	
ISA [ISPA]-MXM-①-200-10-②-T2-③-④		10	80	19	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

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

(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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリープセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267	ダブルスライダ仕様	W	→B-276
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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-60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

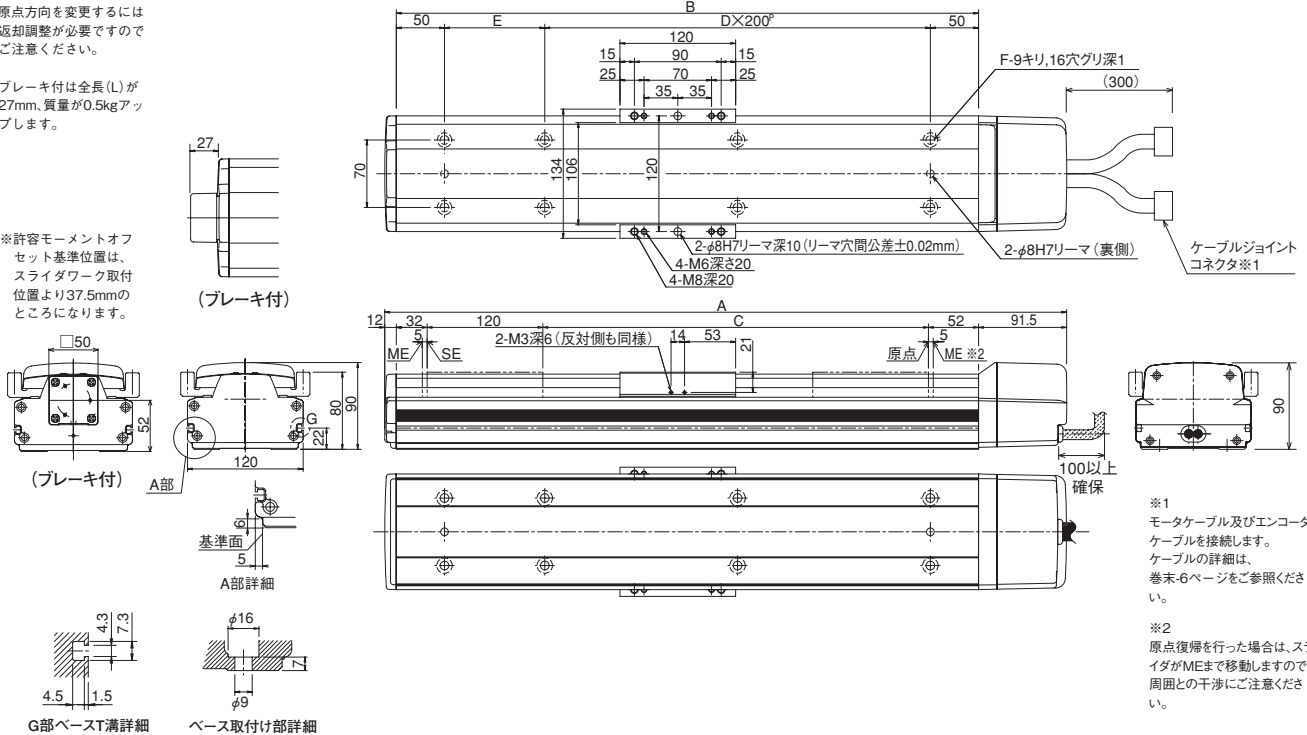


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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	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

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって  
対応しているネットワ  
ークの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-MXXMX

## ISPA-MXXMX 高精度仕様

±20μm 標準

±10μm 高精度

中型 X軸タイプ

中間 サポートタイプ

本体幅 120mm

200W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	30:30mm 20:20mm	800:800mm 2000:2000mm (100mm 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。



※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-76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・同価格で高性能な新シリーズ「ISB-MXXMX-200」のご使用(切替)を推奨いたします。ISB-MXXMX-200の詳細はA-231ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-MXXMX-①-200-30-②-T2-③-④	200	30	25	水平専用	113	800~2000 (100mm毎)
ISA [ISPA]-MXXMX-①-200-20-②-T2-③-④		20	40			

#### 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	1700	1800	1900	2000
	30	1800	1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750
20	1200	1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

(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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
800	お問い合わせください			
900				
1000				
1100				
1200				
1300				
1400				
1500				
1600				
1700				
1800				
1900				
2000				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

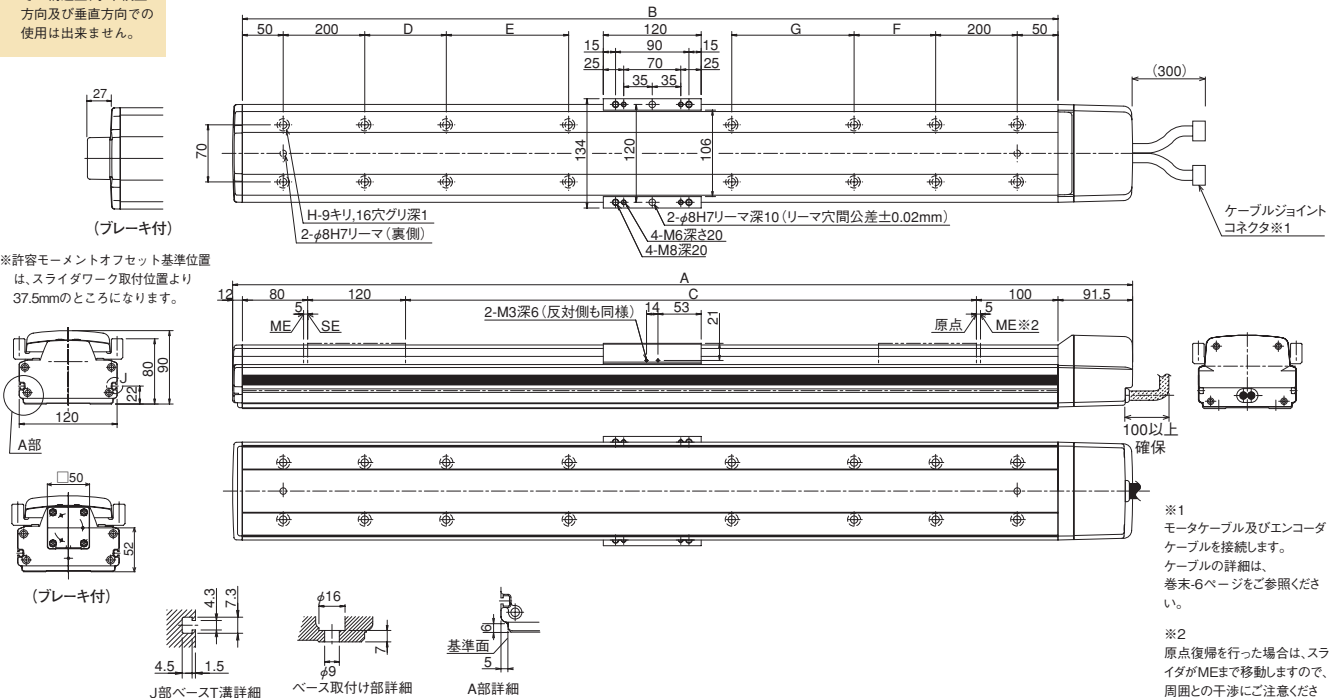
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですご注意ください。  
※ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.5kgアップします。

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、水平横立方向及び垂直方向での使用は出来ません。



■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

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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISA-MYM-100

## ISPA-MYM-100 高精度仕様

±20μm  
標準

±10μm  
高精度

中型  
Y軸  
タイプ

本体幅  
120mm

100  
W

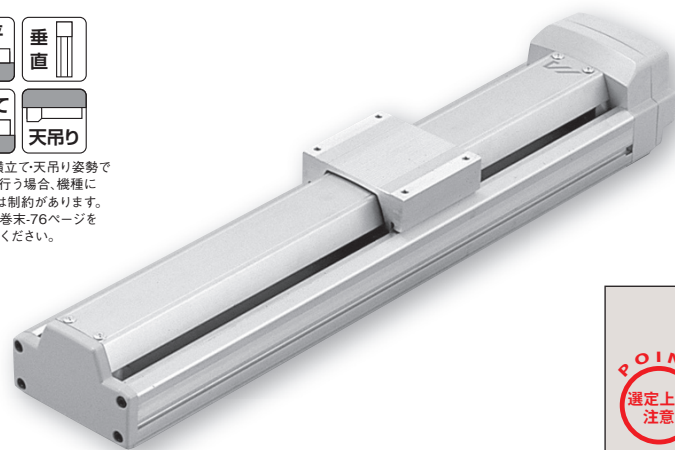
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA: 標準仕様 ISPA: 高精度仕様		I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: 100W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	100: 100mm 1000: 1000mm (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。



※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-76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・同価格で高性能な新シリーズ「**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-223ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の  
注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。

(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-173ページをご参照ください。

(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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)		最大可搬質量(注3)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度				
		水平 (kg)	垂直 (kg)	水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	100~700	(750) 800	(850) 900	(950) 1000
ISA [ISPA]-MYM-①-100-30-②-T2-③-④	100	30	12	-	56.2	100~1000 (50mm毎)	30	1800	1290	1045	860	
ISA [ISPA]-MYM-①-100-20-②-T2-③-④		20	20	3.5	84.3		20	1200	860	695	570	
ISA [ISPA]-MYM-①-100-10-②-T2-③-④		10	40	9	169.5		10	600	430	345	280	
ISA [ISPA]-MYM-①-100-5-②-T2-③-④		5	80	19	340.1		5	300	215	170	140	

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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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-60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

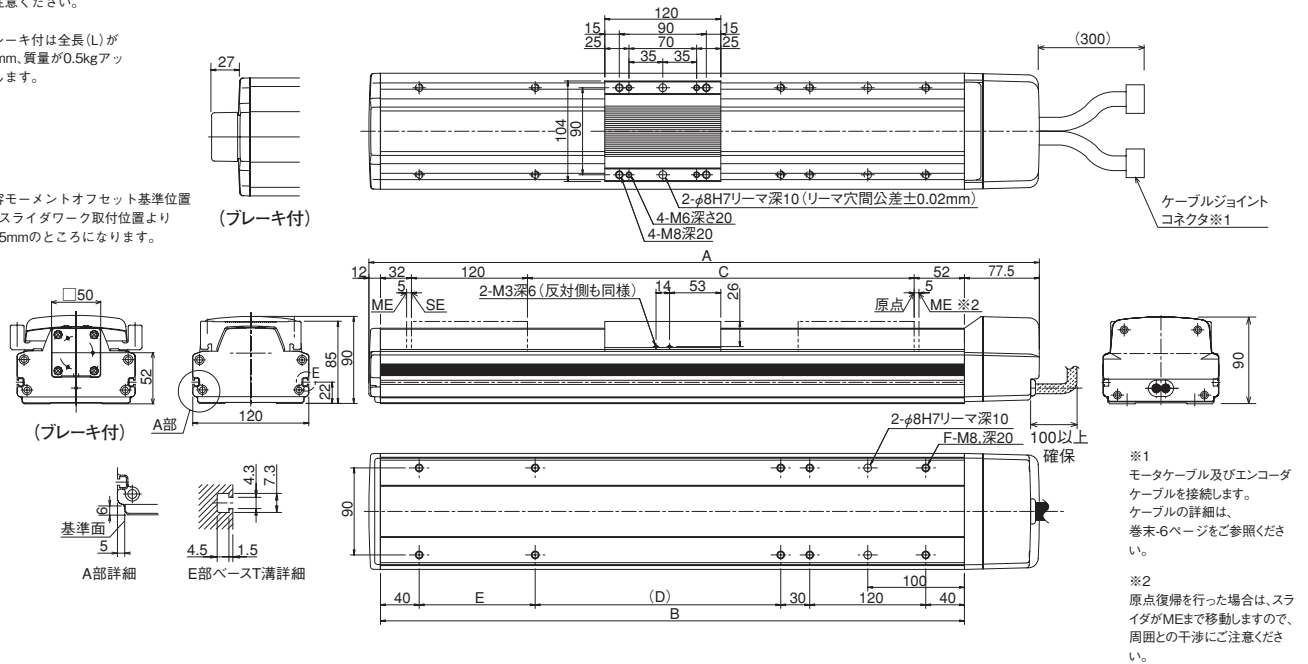


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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  
42.5mmのところになります。



※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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	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

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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって  
対応しているネットワ  
ークの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-MYM-200

# ISPA-MYM-200 高精度仕様

±20μm  
標準

中型  
Y軸  
タイプ

本体幅  
120mm

200W

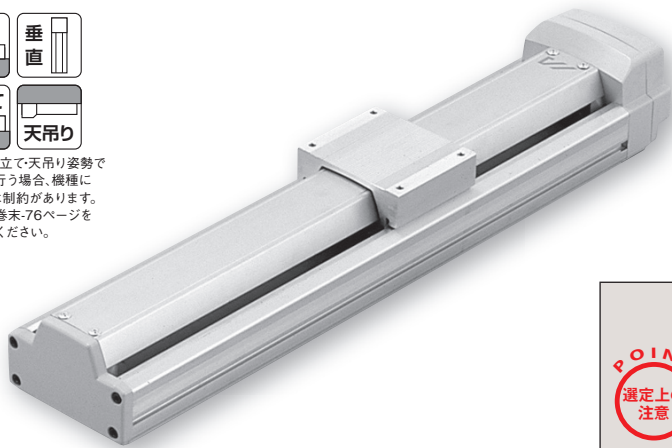
型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 200:200mm 1000:1000mm (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。



※垂直・横立で・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-76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-227ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-MYM-①-200-30-②-T2-③-④	200	30	25	6	113	100~1000 (50mm毎)
ISA [ISPA]-MYM-①-200-20-②-T2-③-④		20	40	9	169.5	
ISA [ISPA]-MYM-①-200-10-②-T2-③-④		10	80	19	340.1	

#### ストロークと最高速度

ストローク リード	100~700	(750) 800	(850) 900	(950) 1000
	30	1800	1290	1045
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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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、取付状態によって異なります。巻末-60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

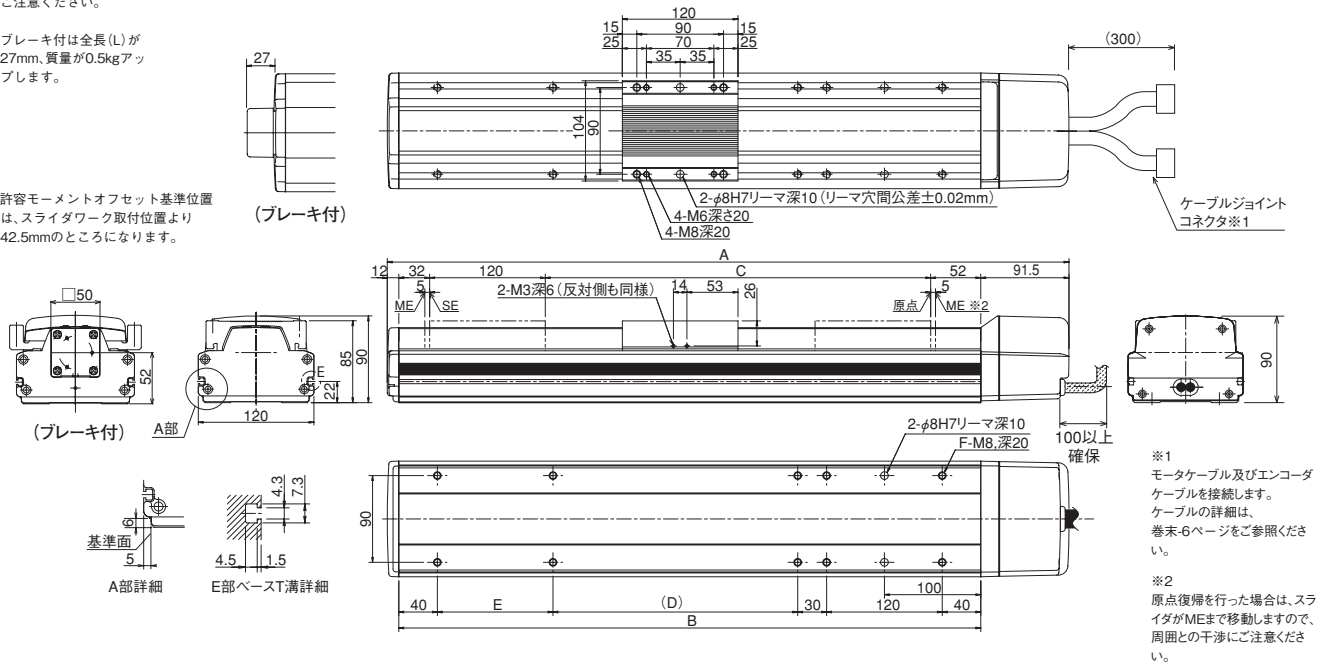


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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  
42.5mmのところにります。



※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-MZM-100

# ISPA-MZM-100 高精度仕様

±20μm  
標準

中型  
垂直軸  
タイプ

本体幅  
120  
mm

100  
W

■型式項目 □ — MZM — □ — 100 — □ — □ — T2 — □ — □

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

I: インクリメンタル

A: アブソリュート

100: 100W

10: 10mm

5: 5mm

100: 100mm

1000: 1000mm

(50mm 毎)

T2: SCON

MSCON

SSEL

XSEL-P/Q

XSEL-R/S

N: 無し

S: 3m

M: 5m

X □ □: 長さ指定

下記オプション表

参照

※ブレーキ(B)は必ず  
ご記入ください。

※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。



※垂直・横立で・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-76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-223 ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 50毎ストロークは標準設定です。
- (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-173ページをご参照ください。
- (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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-MZM-①-100-10-②-T2-③-④	100	10	9	169.5	100~1000 (50mm毎)	
ISA [ISPA]-MZM-①-100-5-②-T2-③-④		5	19	340.1		

#### ■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
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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

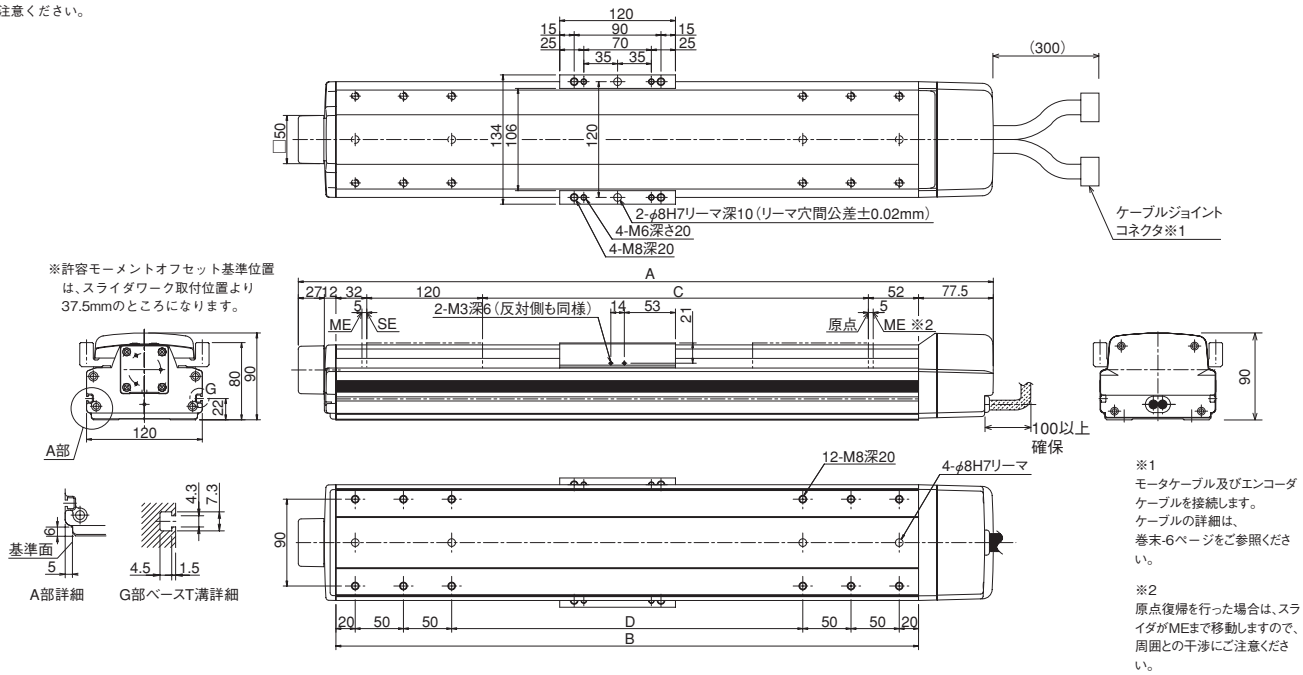
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



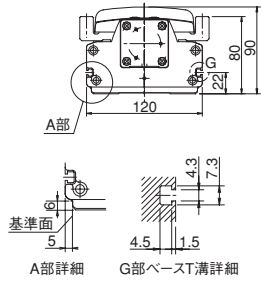
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

**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  
レーキ付をご使用ください。



※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  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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	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ください。			
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

■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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

※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ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# ISA-MZM-200

# ISPA-MZM-200 高精度仕様

±20μm  
標準

中型  
垂直軸  
タイプ

本体幅  
120mm

200W

±10μm  
高精度

■型式項目 □ — MZM — □ — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

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 I: インクリメンタル 200: 200W 10: 10mm 100: 100mm T2: SCON ケーブル長 N: 無し 下記オプション表  
 ISPA: 高精度仕様 A: アブソリュート 1000: 1000mm } M: 5m S: 3m 参照  
 (50mm 毎) XSEL-P/Q XSEL-R/S X □: 長さ指定 ※ブレーキ(B)は必ずご記入ください。

※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。



※垂直・横立で・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-76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・同価格で高性能な新シリーズ【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-227ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
 (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-173ページをご参照ください。  
 (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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-MZM-①-200-10-②-T2-③-④	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

(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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

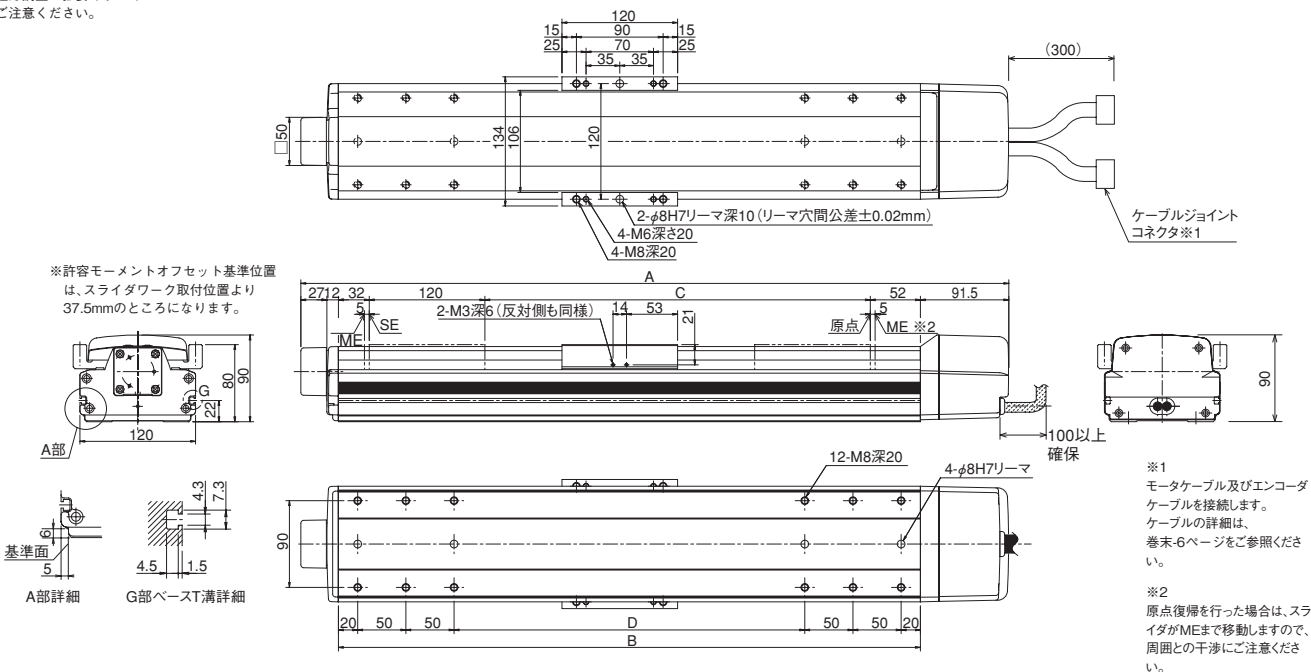
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



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  
ご注意ください。

**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  
レーキ付をご使用ください。



※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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ください。			
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

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

※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ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



# ISA-LXM-200

# ISPA-LXM-200 高精度仕様

±20μm  
標準

大型  
X軸  
タイプ

本体幅  
150  
mm

200  
W

±10μm  
高精度

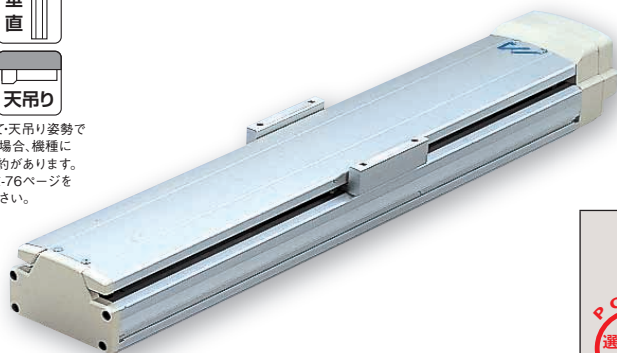
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 1200:1200mm (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。



※垂直・横立で・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-76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-233 ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55

特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 50毎ストロークは標準設定です。
- (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-173ページをご参照ください。
- (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-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-LXM-①-200-20-②-T2-③-④	200	20	40	9	170.5	100~1200 (50mm毎)
ISA [ISPA]-LXM-①-200-10-②-T2-③-④		10	80	19		

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	100~800	(850) 900	(950) 1000	(1050) 1100	(1150) 1200
	20	1200	920	765	645
10	600	460	380	320	270

(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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267	ダブルスライダ仕様	W	→B-276
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

### 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-60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

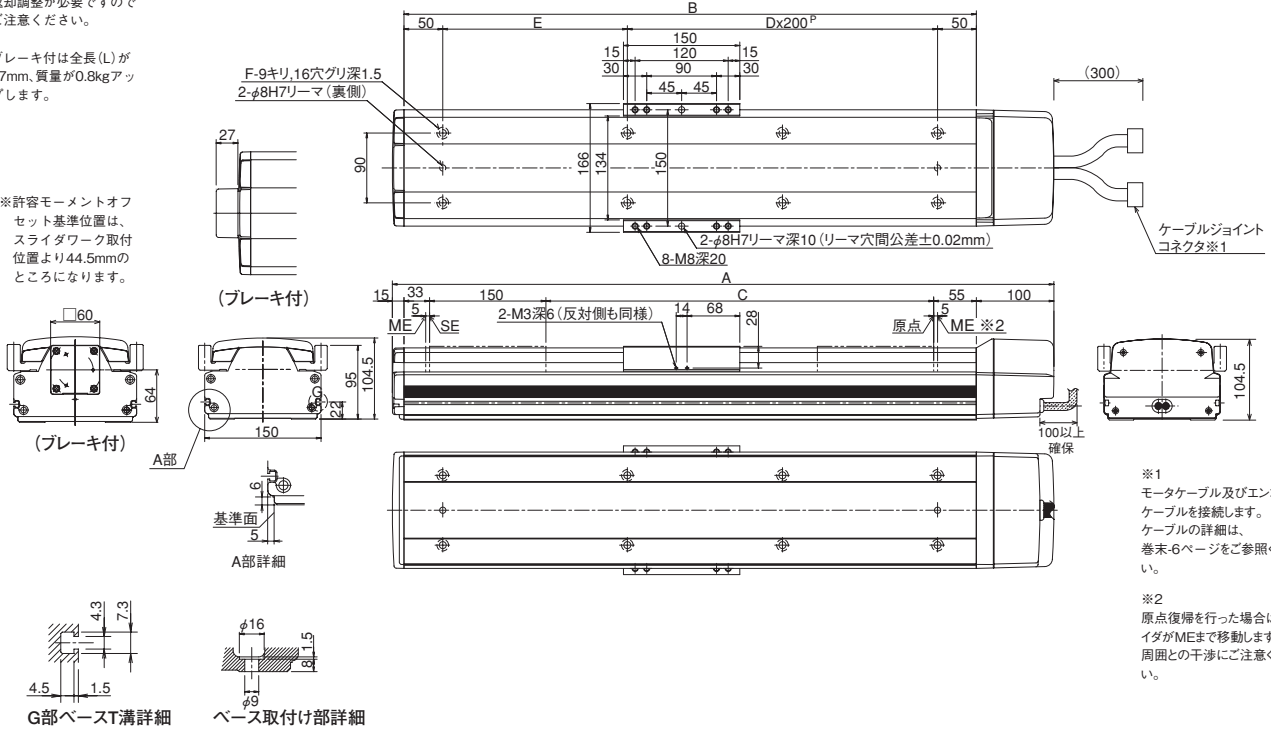


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

\*原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

\*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  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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	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	5	5	5	5	6	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

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって  
対応しているネットワ  
ークの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

- A スライダー  
タイプ
- B ロッド  
タイプ
- C テーブル・  
アームフラット
- D グリッパ・  
ロータリ
- E リニア  
サーボ
- F その他
- G 直交  
ロボット
- H テーブル  
トップ
- J スカラ  
ロボット
- K クリーン  
仕様
- L 防塵・  
防滴仕様
- M コント  
ローラ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISA-LXM-400

# ISPA-LXM-400 高精度仕様

±20μm  
標準

大型  
X軸  
タイプ

本体幅  
150  
mm

400  
W

±10μm  
高精度

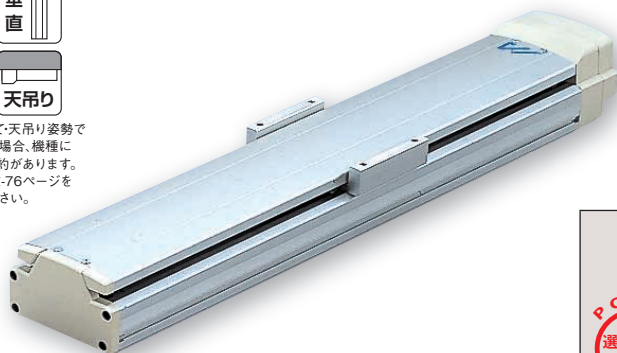
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	40:40mm 20:20mm	100:100mm 1200:1200mm (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。



※垂直・横立で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-76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-237 ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 50毎ストロークは標準設定です。
- (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-173ページをご参照ください。
- (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-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-LXM-①-400-40-②-T2-③-④	400	40	40	9	170.0	100~1200 (50mm毎)
ISA [ISPA]-LXM-①-400-20-②-T2-③-④		20	80	19		

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	100~800	(850) 900	(950) 1000	(1050) 1100	(1150) 1200
	40	2400	1840	1530	1290
20	1200	920	765	645	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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267	ダブルスライダ仕様	W	→B-276
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

### 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-60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

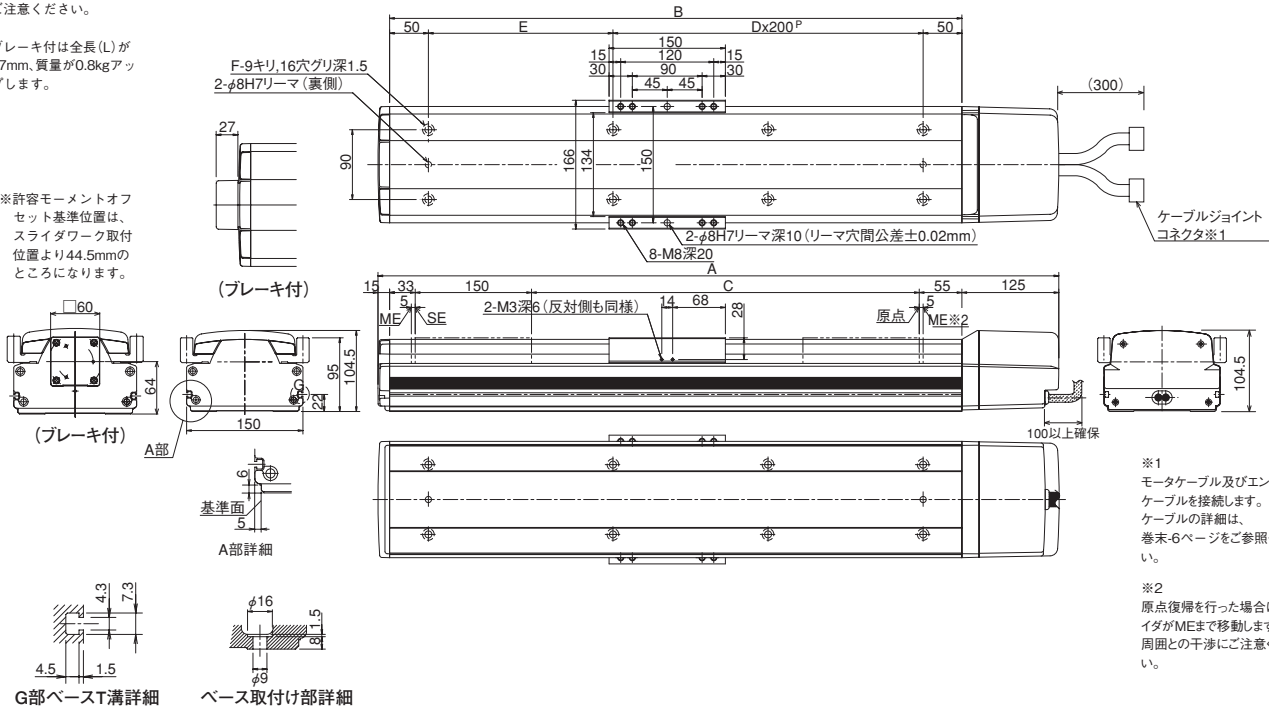


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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。



- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

■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	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

■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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	自由伝送 自由伝送 自由伝送	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/  
ISPB
- SSPA
- ISA/  
ISPA
- ISDB/  
ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-LXMX-200

# ISPA-LXMX-200 高精度仕様

±20μm  
標準

大型  
X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
150  
mm

200  
W

±10μm  
高精度

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA: 標準仕様 ISPA: 高精度仕様		I: インクリメンタル A: アブソリュート	200: 200W	20: 20mm	1000: 1000mm 2500: 2500mm (100mm 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。



※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-76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・同価格で高性能な新シリーズ「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-241ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-LXMX-①-200-20-②-T2-③-④	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 (mm)	最高速度 (mm/s)							
	1000	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	
ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)							
	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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
1000				
1100				
1200				
1300				
1400				
1500				
1600				
1700				
1800				
1900				
2000				
2100				
2200				
2300				
2400				
2500				

お問い合わせください

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリープセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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-60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



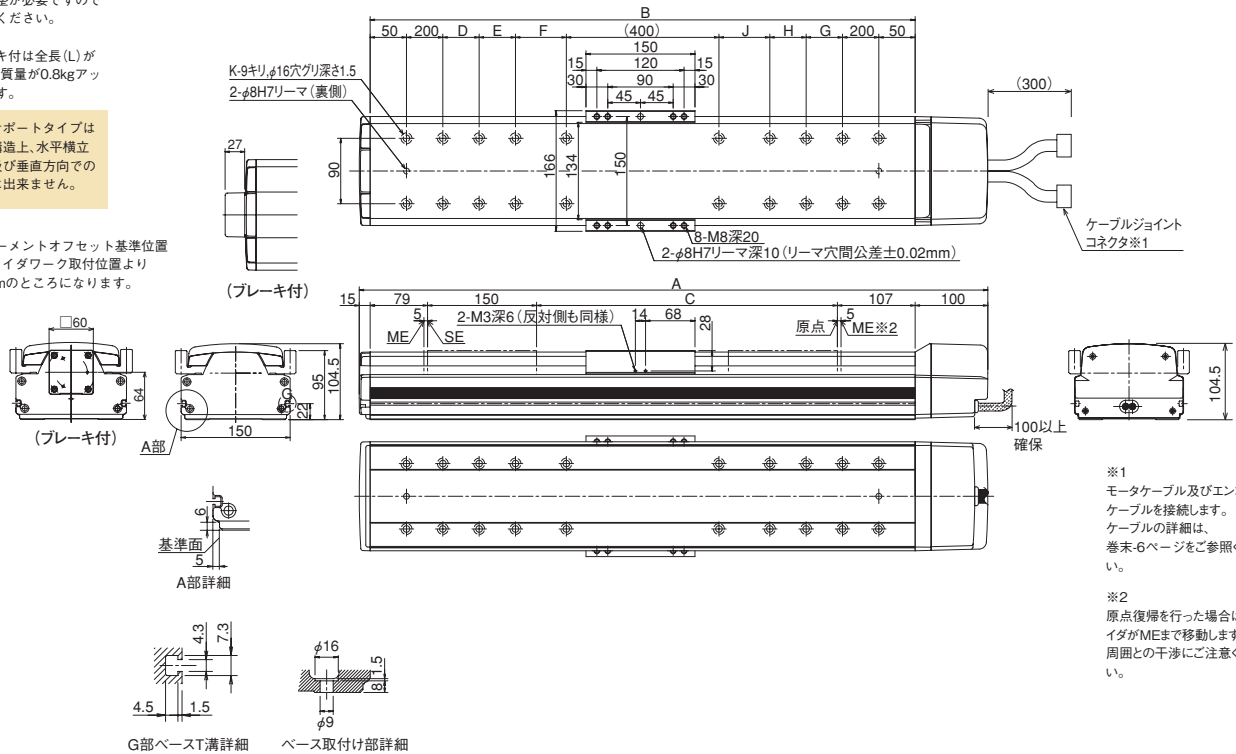
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-LXMX-400

# ISPA-LXMX-400 高精度仕様

±20μm  
標準

大型  
X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
150  
mm

400  
W

±10μm  
高精度

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (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。



※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-76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・同価格で高性能な新シリーズ「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-243ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-LXMX-①-400-40-②-T2-③-④	400	40	40	水平専用	170.0	1000~2500 (100mm毎)
ISA [ISPA]-LXMX-①-400-20-②-T2-③-④		20	80			

#### ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)							
	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900
40	2400	2300	2000	1900	1660	1480	1300	
20	1200	1150	1000	950	830	740	650	
ストローク リード	最高速度 (mm/s)							
	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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m) M (5m)	お問い合わせください	
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### 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 [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-60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



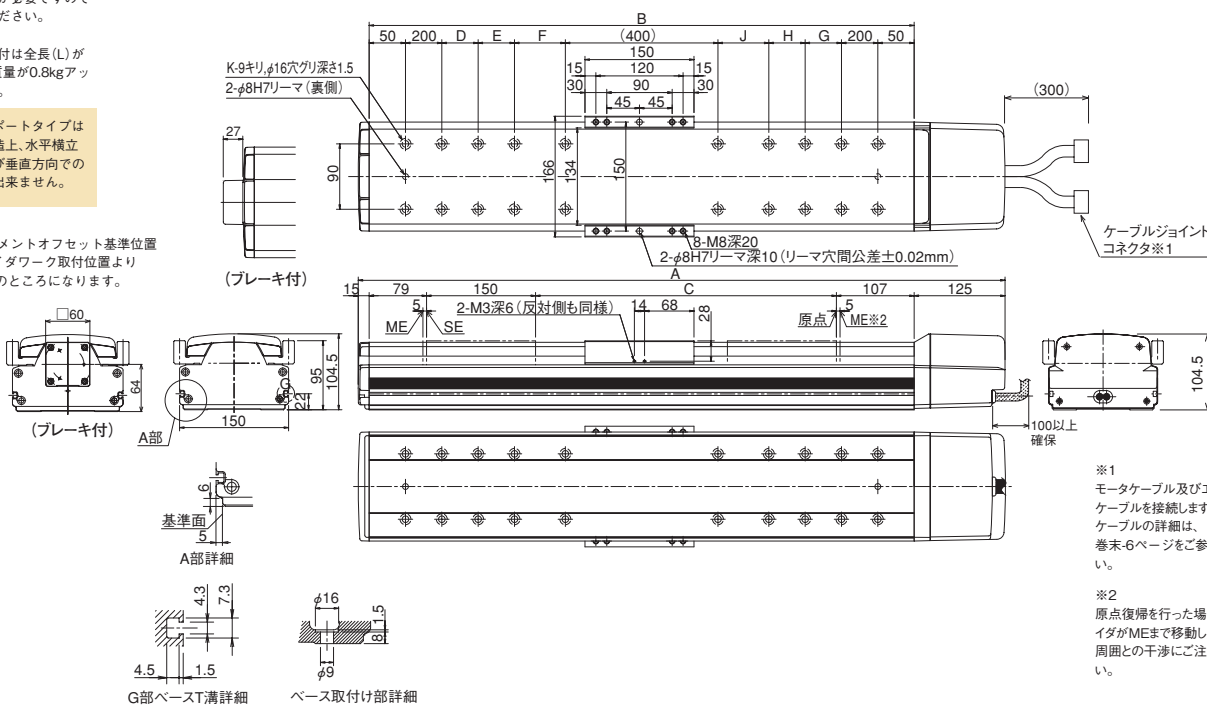
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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ください。

※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。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、巻末6ページをご参照ください。

※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

■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

■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。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



# ISA-LXUWX-200

## ISPA-LXUWX-200 高精度仕様

±20μm 標準  
±10μm 高精度

大型 X軸 タイプ   中間 サポート タイプ   ダブル スライダ

本体幅 150mm   200W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (100mm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。



※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-76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・同価格で高性能な新シリーズ「**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-245ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA[ISPA]-LXUWX-①-200-20-②-T2-③-④	200	20	40	水平専用	170.5	1000~2500 (100mm毎)

#### ■ストロークと最高速度

リード	ストローク (mm)						
	1000~1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
20	1200	1150	1000	950	830	740	650

リード	最高速度 (mm/s)						
	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
1000				
1100				
1200				
1300				
1400				
1500				
1600				
1700				
1800				
1900				
2000				
2100				
2200				
2300				
2400				
2500				

お問い合わせください

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NT	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RM	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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-60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

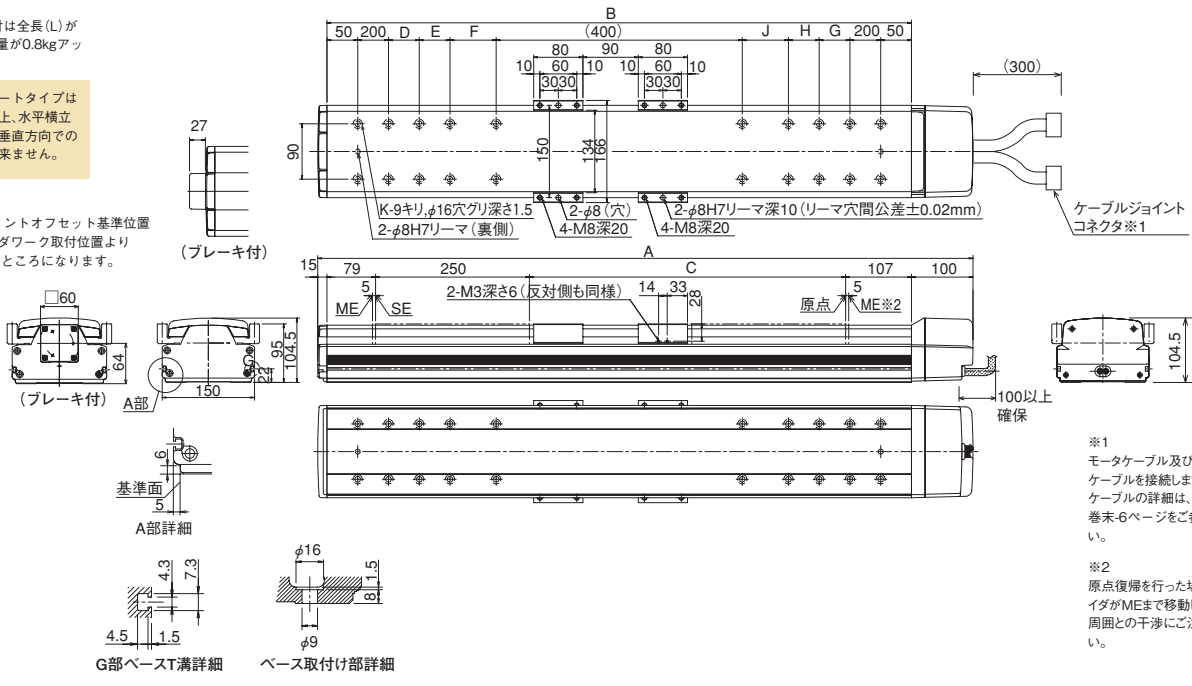
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※ブレーキ付は全長(L)が  
27mm、質量が0.8kgアッ  
プします。

※中間サポータタイプは  
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。



※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-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ				
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択							
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163				
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-								
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです							256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●					20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-					●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって  
対応しているネットワ  
ークの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-LXUWX-400

## ISPA-LXUWX-400 高精度仕様

±20μm

±10μm

大型X軸タイプ

中間サポートタイプ

ダブルスライダ

本体幅 150mm

400W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 2500:2500mm (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。



※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-76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・同価格で高性能な新シリーズ「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-247ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-LXUWX-①-400-40-②-T2-③-④	400	40	40	水平専用	170.0	1000~2500 (100mm毎)
ISA [ISPA]-LXUWX-①-400-20-②-T2-③-④		20	80			

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	最高速度 (mm/s)						
	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	最高速度 (mm/s)						
	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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### 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 [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-60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



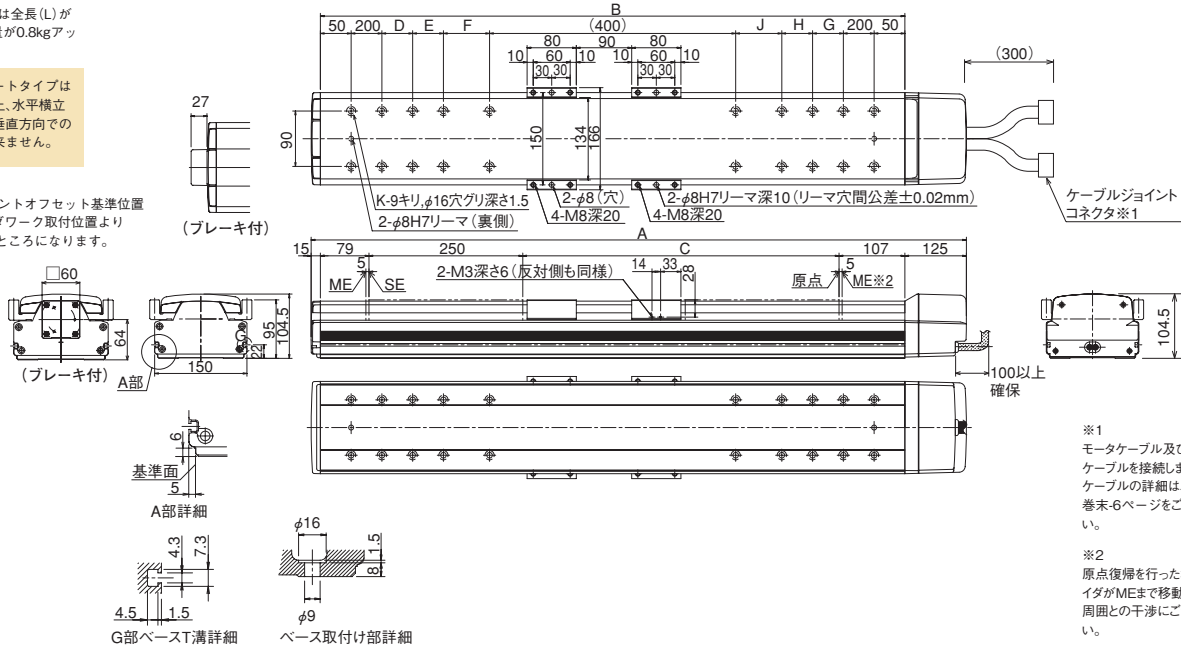
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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。



※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-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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

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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-LYM-200

## ISPA-LYM-200 高精度仕様

±20μm  
標準

大型  
Y軸  
タイプ

本体幅  
150  
mm

200  
W

±10μm  
高精度

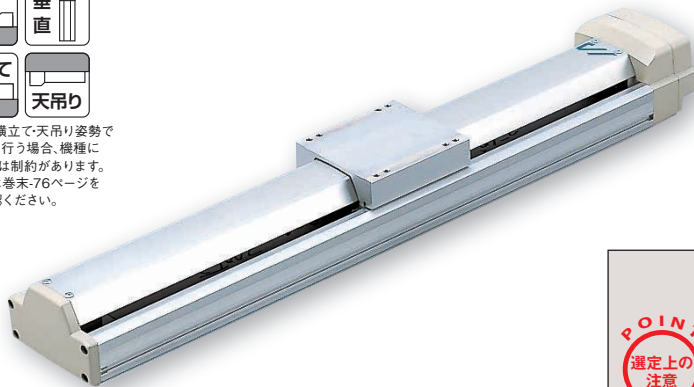
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	20:20mm 10:10mm	100:100mm 1200:1200mm (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。



※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-76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-233 ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



- (注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-LYM-①-200-20-②-T2-③-④	200	20	40	9	170.5	100~1200 (50mm毎)
ISA [ISPA]-LYM-①-200-10-②-T2-③-④		10	80	19		

#### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	100~800	(850) 900	(950) 1000	(1050) 1100	(1150) 1200
	20	1200	920	765	645
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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

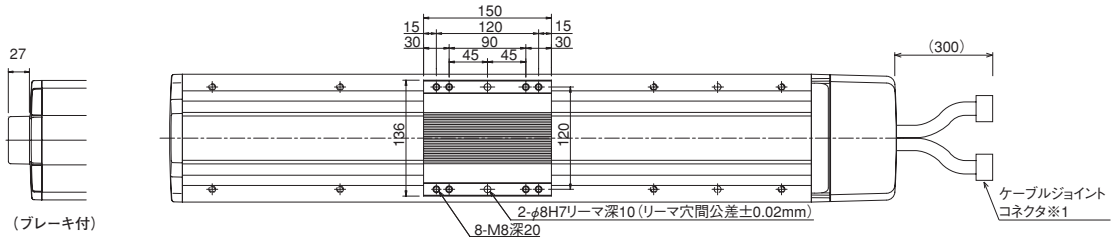
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



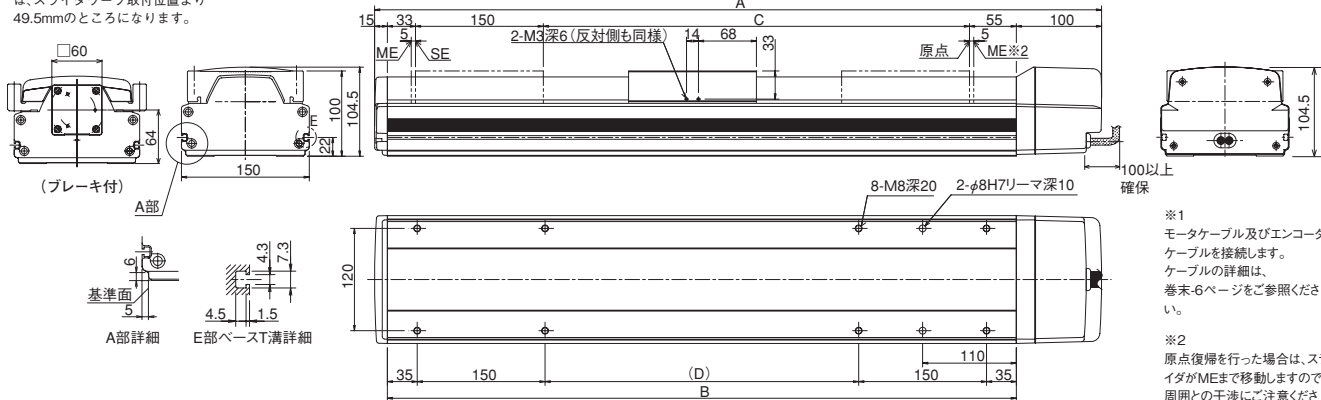
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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	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

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-LYM-400

## ISPA-LYM-400 高精度仕様

±20μm  
標準

大型  
Y軸  
タイプ

本体幅  
150  
mm

400  
W

±10μm  
高精度

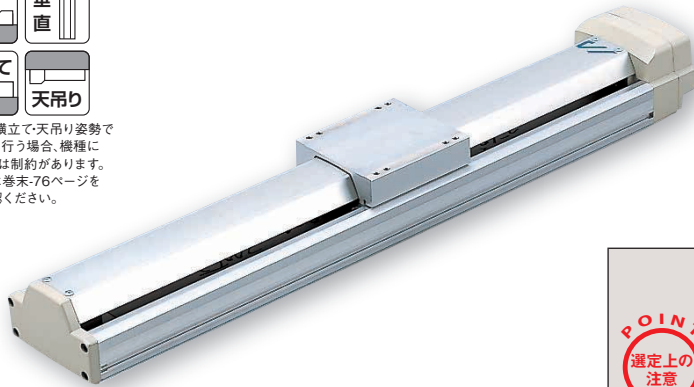
■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	40:40mm 20:20mm	100:100mm 1200:1200mm (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。



※垂直・横立で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-76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-237ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-LYM-①-400-40-②-T2-③-④	400	40	40	9	170.0	100~1200 (50mm毎)
ISA [ISPA]-LYM-①-400-20-②-T2-③-④		20	80	19		

#### ■ストロークと最高速度

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

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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
クリーブセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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-60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

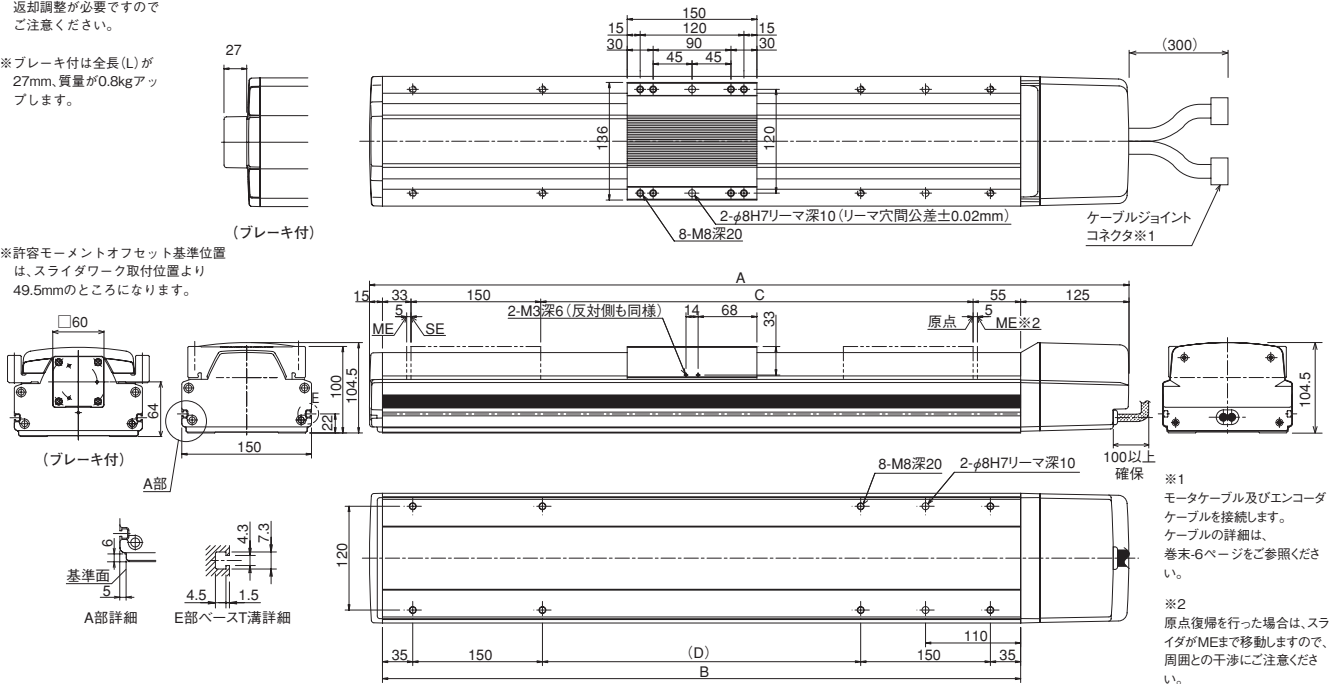


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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	25.3	26.1	26.9	27.7	28.5	29.2

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



# ISA-LZM-200

## ISPA-LZM-200 高精度仕様

±20μm  
標準

大型  
垂直軸  
タイプ

本体幅  
150  
mm

200  
W

±10μm  
高精度

■型式項目 □ — LZM — □ — 200 — 10 — □ — T2 — □ — □

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

I: インクリメンタル  
A: アブソリュート

200: 200W  
10: 10mm

100: 100mm  
1200: 1200mm  
(50mm 毎)

T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

N: 無し  
S: 3m  
M: 5m  
X □: 長さ指定

下記オプション表  
参照

※ブレーキ(B)は必ず  
ご記入ください。

※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。



※垂直・横立で・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-76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-233 ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の  
注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。  
(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-173ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA[ISPA]-LZM-①-200-10-②-T2-③-④	200	10	垂直 専用	19	340.1	100~1200 (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	100~ 800	900	1000	1100	1200
	10	600	460	380	320

(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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	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				

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	お問い合わせください	
	M (5m)		
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
グリップセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
グリップセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

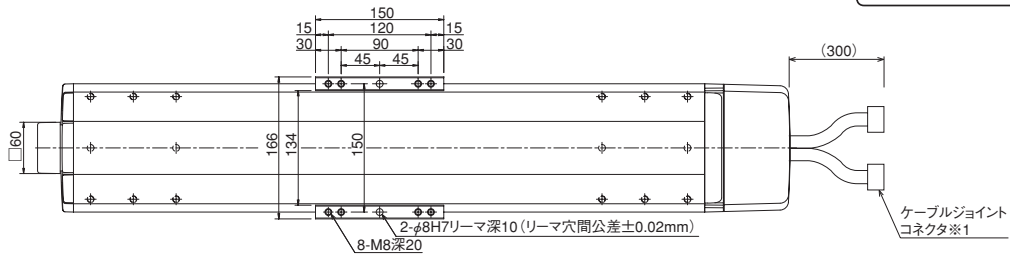
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



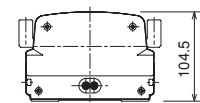
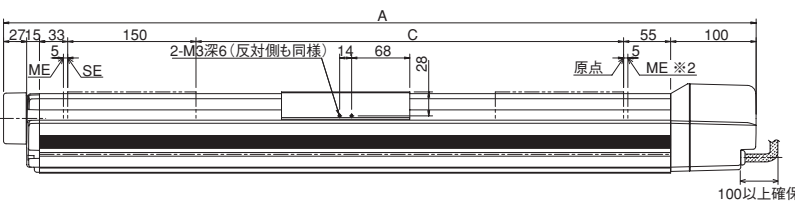
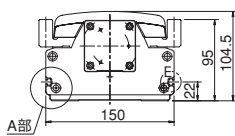
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

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  
レーキ付をご使用ください。

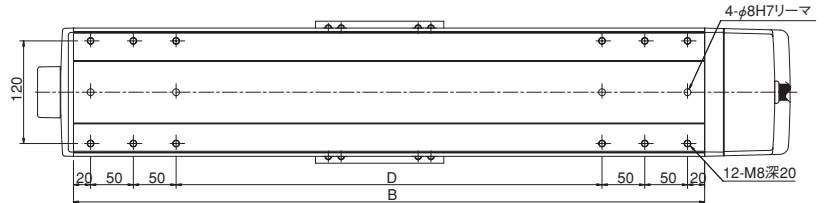
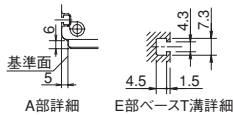


※許容モーメントオフセット基準位置  
は、スライダワーク取付位置より  
44.5mmのところになります。



※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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ください。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
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

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

※LXM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ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-LZM-400

# ISPA-LZM-400 高精度仕様

±20μm  
標準

大型  
垂直軸  
タイプ

本体幅  
150mm

400W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	10:10mm	100:100mm } 1200:1200mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照  ※ブレーキ(B)は必ず ご記入ください。

※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。



※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-76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-237 ページをご確認ください。

技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT  
選定上の注意

(注1) 50毎ストロークは標準設定です。

(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-173ページをご参照ください。

(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							■ストロークと最高速度					
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注3)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク					
			水平 (kg)	垂直 (kg)			100~800	900	1000	1100	1200	
ISA[ISPA]-LZM-①-400-10-②-T2-③-④	400	10	垂直専用	39	680.2	100~1200 (50mm毎)	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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
100				
150/200				
250/300				
350/400				
450/500				
550/600				
650/700				
750/800				
850/900				
950/1000				
1050/1100				
1150/1200				

お問い合わせください

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m) M (5m)	お問い合わせください	
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④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-253	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	原点逆仕様	NM	→B-271
グリープセンサ	C	→B-254	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273
グリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	スレーブ軸指定	S	→B-267
原点リミットスイッチ	L	→B-267			
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

### 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-60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

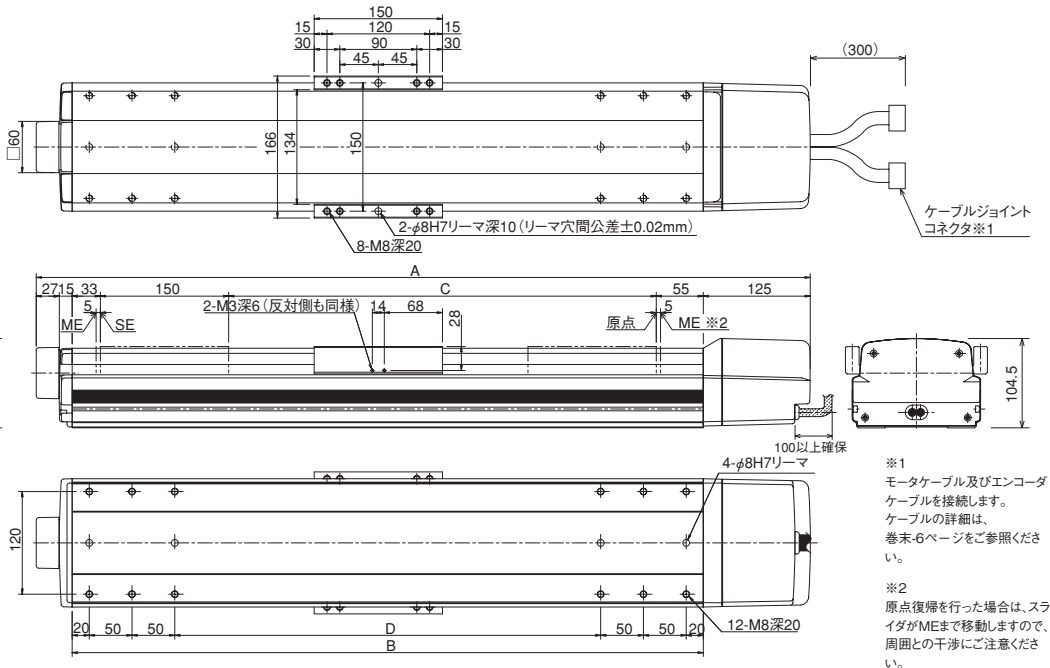
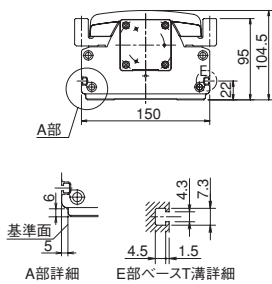


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

\*原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

**ご注意**  
垂直軸をベース固定で使用  
する場合は、LXMタイプのプ  
レーキ付をご使用ください。

\*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6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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	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ください。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
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						

■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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

\*LXMタイプは標準でプレーキが付いていますのでコントローラはプレーキ仕様をご使用ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-WXM-600

## ISPA-WXM-600 高精度仕様

±20μm  
標準

超大型  
X軸  
タイプ

本体幅  
198  
mm

600  
W

±10μm  
高精度

■型式項目 □ — **WXM** — □ — **600** — □ — □ — **T2** — □ — □

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

I:インクリメンタル  
A:アブソリュート

600:600W

40:40mm  
20:20mm  
10:10mm

100:100mm  
?  
1300:1300mm  
(50mm毎)

T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

N:無し  
S:3m  
M:5m  
X□□:長さ指定

下記オプション表  
参照

※原点リミットスイッチ(L)は  
必ずご記入ください。

※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。



※垂直・横立で・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-76ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-173ページをご参照ください。  
(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ください。  
(※) ダブルスライダ選択時の動的許容モーメント、張出し負荷は巻末-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-WXM-①-600-40-②-T2-③-④	600	40	60	14	255	100~1300 (50mm毎)
ISA [ISPA]-WXM-①-600-20-②-T2-③-④		20	120	29		
ISA [ISPA]-WXM-①-600-10-②-T2-③-④		10	150	60		

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	最高速度 (mm/s)					
	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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
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-253	原点逆仕様	NM	→B-271
ブレーキ	B	→B-253	スレーブ軸指定	S	→B-267
クリープセンサ	C	→B-254	ケーブル取出方向変更	A1/A3	→B-253
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→B-267	ダブルスライダ仕様	W	→B-276
マスター軸指定	LM	→B-267			

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-60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

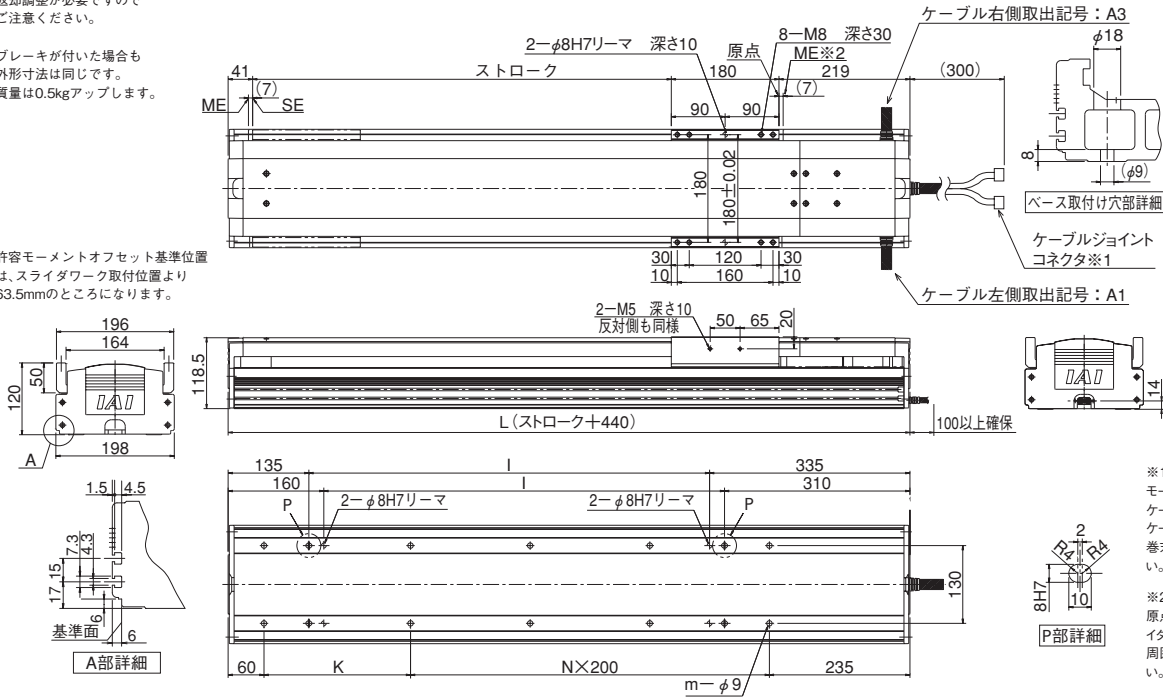


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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。



■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

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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※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ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-WXM-750

# ISPA-WXM-750 高精度仕様

±20μm  
標準

超大型  
X軸  
タイプ

本体幅  
198  
mm

750  
W

±10μm  
高精度

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA:標準仕様 ISPA:高精度仕様		I:インクリメンタル A:アブソリュート	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm ? 1300:1300mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照 ※原点リミットスイッチ(L)は 必ずご記入ください。

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-173ページをご参照ください。  
(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ください。  
(※) 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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-WXM-[①]-750-50-[②]-T2-[③]-[④]	750	50	60	14	255	100~1300 (50mm毎)
ISA [ISPA]-WXM-[①]-750-25-[②]-T2-[③]-[④]		25	120	29		

### ストロークと最高速度

ストローク リード	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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
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-253	原点逆仕様	NM	→B-271
ブレーキ	B	→B-253	スレーブ軸指定	S	→B-267
クリーブセンサ	C	→B-254	ケーブル取出方向変更	A1/A3	→B-253
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→B-267	ダブルスライダ仕様	W	→B-276
マスター軸指定	LM	→B-267			

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m) M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-60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

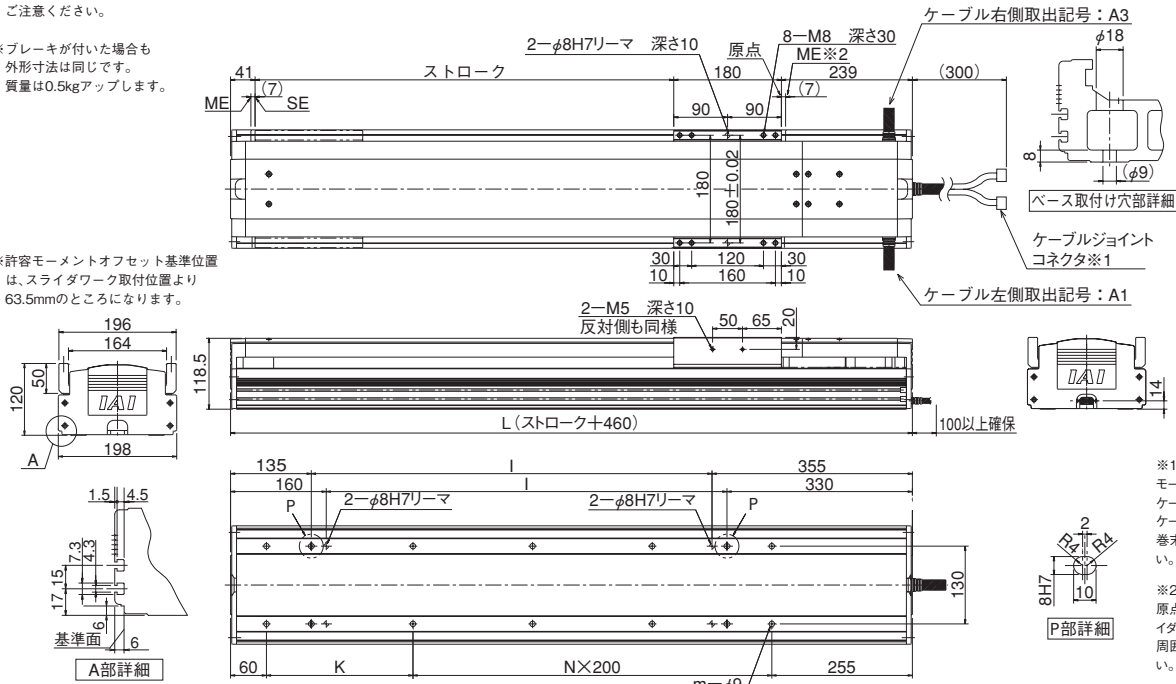


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
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

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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

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

- A スライダー  
タイプ
- B ロッド  
タイプ
- C テーブル・  
アームフラット
- D グリッパ・  
ロータリ
- E リニア  
サーボ
- F その他
- G 直交  
ロボット
- H テーブル  
トップ
- J スカラ  
ロボット
- K クリーン  
仕様
- L 防塵・  
防滴仕様
- M コント  
ローラ

- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/  
ISPB
- SSPA
- ISA/  
ISPA
- ISDB/  
ISPDB
- NS
- IF
- FS



# ISA-WXM-600

## ISPA-WXM-600 高精度仕様

±20μm  
標準

±10μm  
高精度

超大型  
X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
198  
mm

600  
W

■型式項目	□	—	<b>WXM</b>	—	□	—	<b>600</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
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		I:インクリメンタル A:アブソリュート	600:600W	40:40mm 20:20mm	900:900mm ? 2500:2500mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表 参照 ※原点リミットスイッチ(L)は 必ずご記入ください。									

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-WXM-①-600-40-②-T2-③-④	600	40	60	水平専用	255	900~2500 (50mm毎)
ISA [ISPA]-WXM-①-600-20-②-T2-③-④		20	120			

#### ストロークと最高速度

ストローク (mm)	900	1250	1350	1450	1550	1650	1750
40	2400	2200	1965	1725	1530	1365	1225
20	1200	1100	980	860	765	680	610

ストローク (mm)	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
40	1110	1005	915	840	770	710	695
20	555	500	455	420	385	355	325

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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
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	-	-	-	-

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### ④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-253	原点逆仕様	NM	→B-271
ブレーキ	B	→B-253	スレーブ軸指定	S	→B-267
クリーブセンサ	C	→B-254	ケーブル取出方向変更	A1/A3	→B-253
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### 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-60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



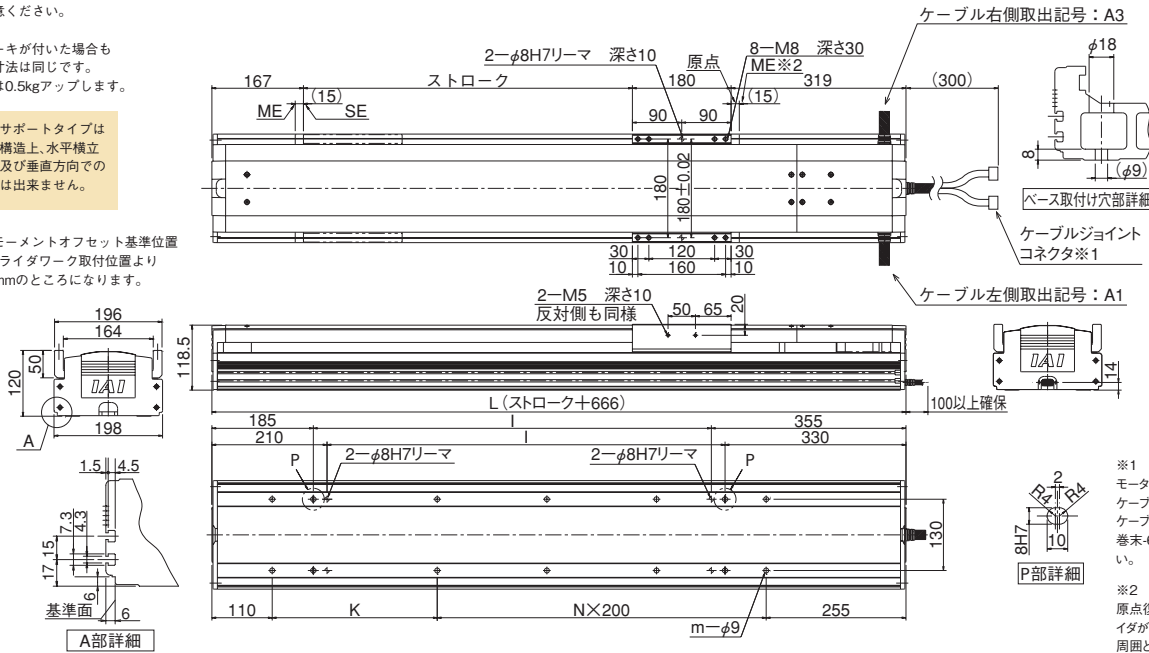
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
い。

■ストローク別寸法・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

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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※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ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISA-WXXM-750

## ISPA-WXXM-750 高精度仕様

±20μm  
標準

超大型  
X軸  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
198  
mm

750  
W

±10μm  
高精度

■型式項目 □ — **WXXM** — □ — **750** — □ — □ — **T2** — □ — □

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 I:インクリメンタル 750:750W 50:50mm 900:900mm T2:SCON N:無し 下記オプション表

ISPA:高精度仕様 A:アブソリュート 25:25mm 2500:2500mm SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S S:3m M:5m X□□:長さ指定 ※原点リミットスイッチ(L)は

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISA [ISPA]-WXXM-①-750-50-②-T2-③-④	750	50	60	水平専用	255	900~2500 (50mm毎)
ISA [ISPA]-WXXM-①-750-25-②-T2-③-④		25	120			

#### ストロークと最高速度

ストローク / リード	900~1500		1550・1600	1650・1700	1750・1800	1850・1900
	50	2000			1930	1740
25	1250	1200	1075	965	870	
ストローク / リード	1950・2000	2050・2100	2150・2200	2250・2300	2350・2400	2450・2500
	50	1580	1440	1320	1210	1115
25	790	720	660	605	555	515

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		アブソリュート	
	ISA	ISPA	ISA	ISPA
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	-	-	-	-

#### ④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-253	原点逆仕様	NM	→B-271
ブレーキ	B	→B-253	スレーブ軸指定	S	→B-267
クリーブセンサ	C	→B-254	ケーブル取出方向変更	A1/A3	→B-253
原点リミットスイッチ (標準装備)	L	→B-267			
マスター軸指定	LM	→B-267			

#### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

#### 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-60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



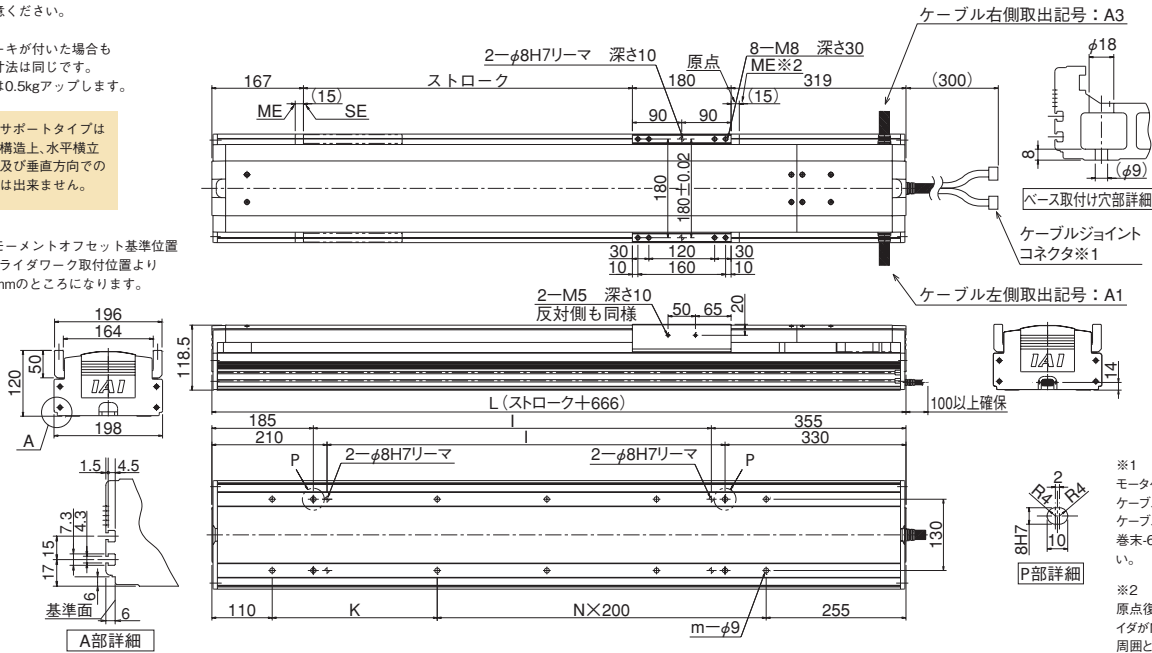
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※原点方向を変更するには  
返却調整が必要ですので  
ご注意ください。

※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  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照くださ  
い。

※2  
原点復帰を行った場合は、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くださ  
い。

■ストローク別寸法・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

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。

名称	外観	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※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ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISDB-S

## ISPDB-S 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

小型  
タイプ

本体幅  
90mm

60W

■型式項目	□	S	WA	60	□	□	T2	□	□
	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		WA:バッテリーレス アプン	60:60W	16:16mm 8:8mm 4:4mm	100:100mm ? 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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。 ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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-172ページをご参照ください。

(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)を指定した場合の数値です。

(※) 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-69ページをご参照ください。

■型式スペック							■ストロークと最高速度							
■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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク リード	100~500	550	600	650	700	750	800
			水平 (kg)	垂直 (kg)										
ISDB [ISPDB]-S-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	13	3	53.1	100~800 (50mm毎)	16	960	920	795	690	610	540	480
ISDB [ISPDB]-S-WA-60-8-①-T2-②-③		8	27	6	106.1		8	480	460	400	345	305	270	240
ISDB [ISPDB]-S-WA-60-4-①-T2-②-③		4	55	14	212.3		4	240	230	200	170	150	135	120

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

■エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISDB	ISPDB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

■②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
 ※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
 ※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
 (ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

■③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-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	スレーブ軸指定	S	→B-267	—
ブレーキ	B	→B-253	—	スライダ部ローラ仕様	SR	→B-274	—
クリーブセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~800)	ST	→B-275	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

■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 [±0.003mm]
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

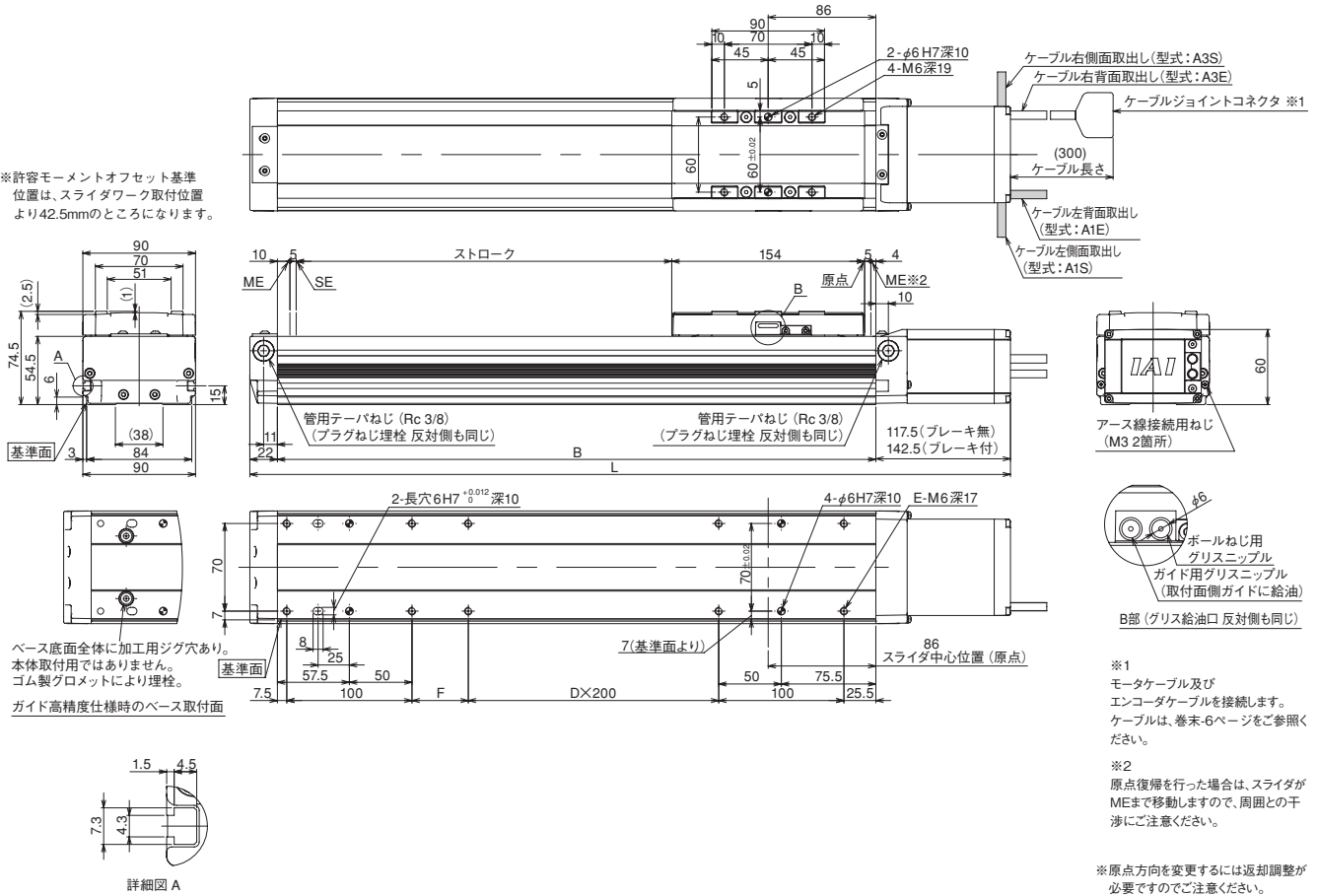
寸法図

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

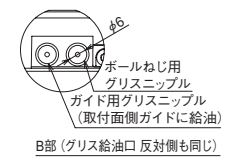
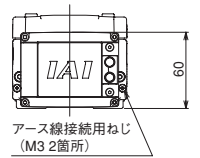
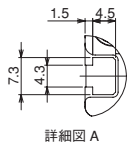


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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42.5mmのところになります。



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



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは、巻末6ページをご参照ください。  
※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が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	プレーキ無	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
	プレーキ付	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
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	

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISDB-M-100

# ISPDB-M-100 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

中型  
タイプ

本体幅  
120mm

100W

型式項目  — **M** — **WA** — **100** —  —  — **T2** —  —

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      WA: バッテリーレスアプン      100: 100W      30: 30mm      20: 20mm      10: 10mm      5: 5mm      100: 100mm      ?      1100: 1100mm (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      ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-172ページをご参照ください。  
(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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB [ISPDB]-M-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	15	2	56.6	100~1100 (50mm毎)
ISDB [ISPDB]-M-WA-100-20-①-T2-②-③		20	23	4	84.9	
ISDB [ISPDB]-M-WA-100-10-①-T2-②-③		10	45	10	169.8	
ISDB [ISPDB]-M-WA-100-5-①-T2-②-③		5	85	20	339.7	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③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	650	700	750	800
30	100	1800	1630	1440	1280	1150
	20	1200	1085	960	855	765
	10	600	545	480	430	380
	5	300	270	240	215	190
20	850	900	950	1000	1050	1100
	30	1035	935	850	780	715
	20	690	625	570	520	475
	10	345	310	285	260	240
5	170	155	140	130	120	110

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	ISDB	ISPDB
100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—
850/900	—	—
950/1000	—	—
1050/1100	—	—

### ③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-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	スレーブ軸指定	S	→B-267	—
ブレーキ	B	→B-253	—	スライダ部ローラ仕様	SR	→B-274	—
グリップセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	→B-275	—
グリップセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	→B-275	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。

※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。

※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### 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 [±0.003mm]
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
ベアス	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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

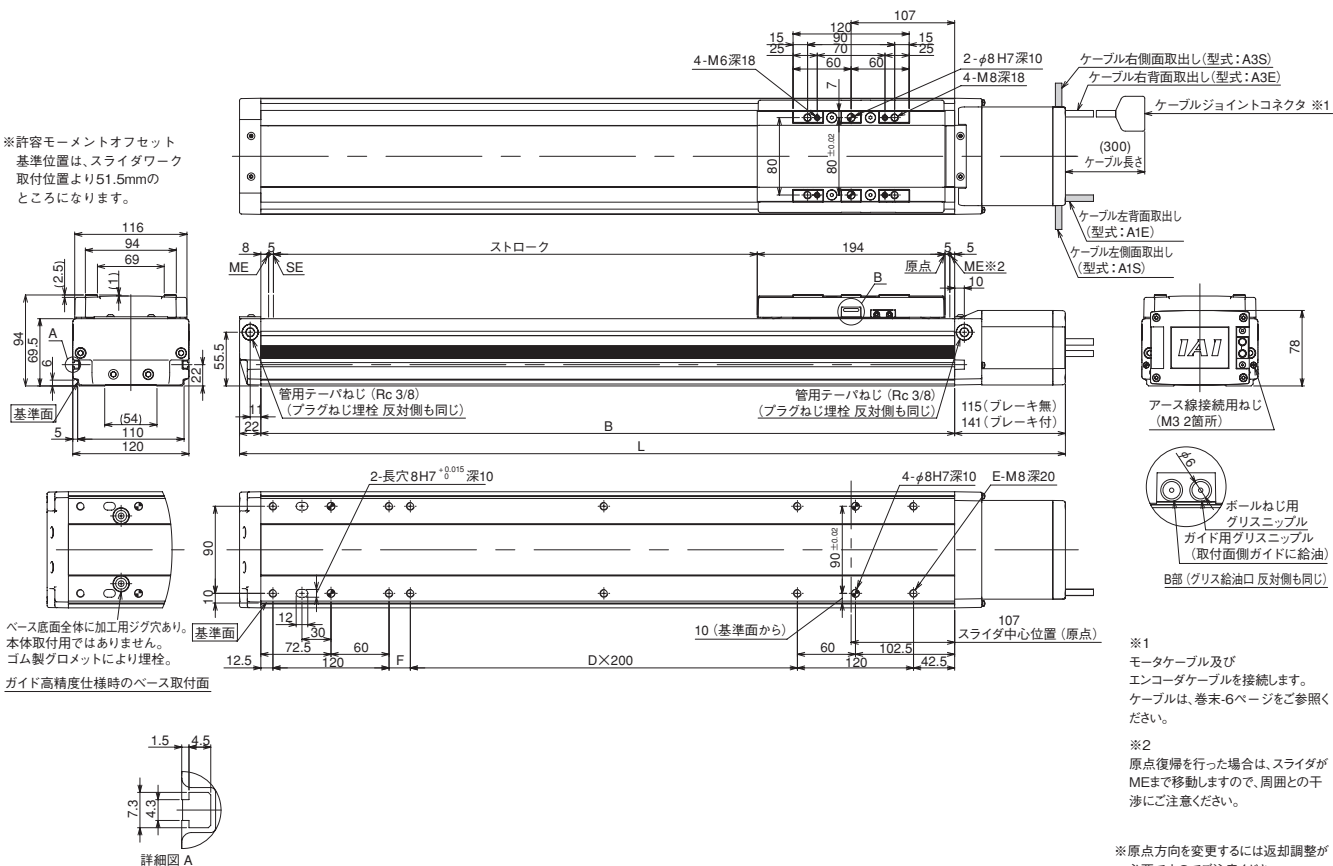
寸法図

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



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。



■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が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	プレーキ無	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
	プレーキ付	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)	7.5	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	

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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって  
対応しているネットワ  
ークの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

- A スライダー  
タイプ
- B ロッド  
タイプ
- C テーブル・  
アームフラク
- D グリッパ・  
ロータリ
- E リニア  
サーボ
- F その他
- G 直交  
ロボット
- H テーブル  
トップ
- J スカラ  
ロボット
- K クリーン  
仕様
- L 防塵・  
防滴仕様
- M コント  
ローラ
- RCP6/  
RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/  
ISPDB
- SSPA
- ISA/  
ISPA
- ISDB/  
ISPDB
- NS
- IF
- FS



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISDB-M-200

# ISPDB-M-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

中型  
タイプ

本体幅  
120mm

200  
W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB: 標準仕様 ISPDB: 高精度仕様	M	WA: バッテリーレスアプン	200: 200W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	100: 100mm ? 1100: 1100mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。 ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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-172ページをご参照ください。

(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。

(※) ダブルスライド選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

■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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB [ISPDB]-M-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	6	113.9	100~1100 (50mm毎)
ISDB [ISPDB]-M-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	10	170.9	
ISDB [ISPDB]-M-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	
ISDB [ISPDB]-M-WA-200-5-①-T2-②-③		5	110	40	683.6	

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード	ストローク	100	650	700	750	800
30	100	1800	1630	1440	1280	1150
	20	1200	1085	960	855	765
	10	600	545	480	430	380
	5	300	270	240	215	190
20	850	900	950	1000	1050	1100
	30	1035	935	850	780	715
	20	690	625	570	520	475
	10	345	310	285	260	240
5	170	155	140	130	120	110

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	ISDB	ISPDB
100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1000	-	-
1050/1100	-	-

■②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

■③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-253	-	マスター軸指定	LM	->B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	->B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	->B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	->B-253	-	原点逆仕様	NM	->B-271	-
ケーブル右背面取出し	A3E	->B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	->B-273	-
AQシール (標準装備)	AQ	->B-253	-	スレーブ軸指定	S	->B-267	-
ブレーキ	B	->B-253	-	スライダー部ローラ仕様	SR	->B-274	-
グリップセンサ	C	->B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク100~600)	ST	->B-275	-
グリップセンサ勝手違い	CL	->B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク650~1100)	ST	->B-275	-
原点リミットスイッチ	L	->B-267	-	ダブルスライダー仕様	W	->B-276	-
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	->B-267	-				

※ISPDBはRTを選択できません。

■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 [±0.003mm]
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

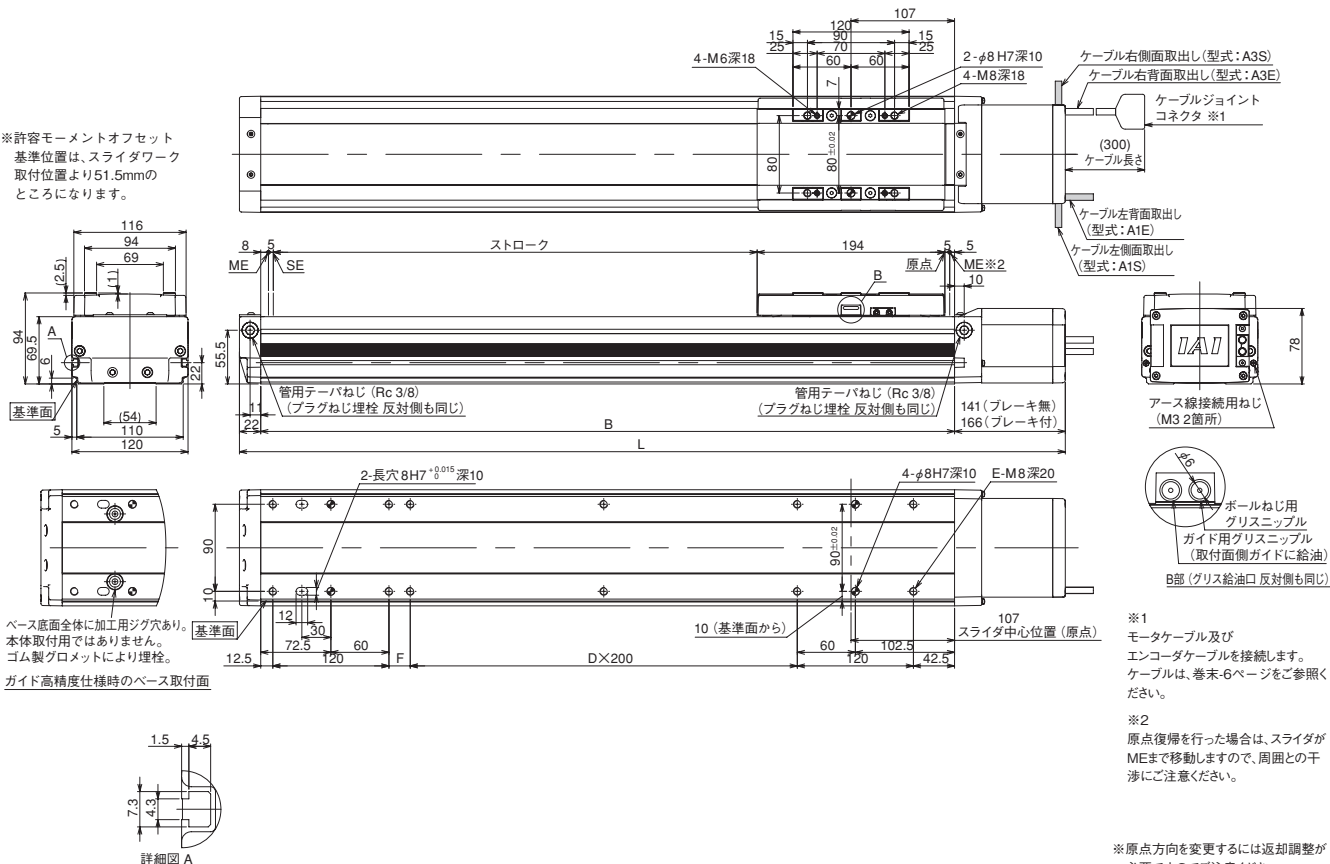
寸法図

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



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6ページをご参照  
ください。

※2  
原点復帰を行った場合は、スライダが  
MEまで移動しますので、周囲との干  
渉にご注意ください。

※原点方向を変更するには返却調整が  
必要ですのでご注意ください。

■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	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	1330	1380	1430	1480
ブレーキ無	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
ブレーキ付	317	367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317
B	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
D	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
E	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22	72	122	172	22
F	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
質量 (kg)																					

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISDB-MX-200

# ISPDB-MX-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

中型  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
120mm

200  
W

■型式項目	□	MX	WA	200	□	□	T2	□	□
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		WA: バッテリーレス アプン	200: 200W	30: 30mm 20: 20mm	800: 800mm ? 1600: 1600mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どちらかの記号をご記入ください。	

※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-76ページをご参照ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特対対応 ▶ 巻末-87

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。詳細は巻末-172ページをご参照ください。

(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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度						
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	800~1100	1200	1300	1400	1500	1600
ISDB [ISPDB]-MX-WA-200-30-①-T2-②-③	200	30	30	水平専用	113.9	800~1600 (50mm毎)	30	1800	1650	1500	1425	1200	1050
ISDB [ISPDB]-MX-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45				20	1200	1100	1000	950	800	700

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	ISDB	ISPDB
800	-	-
900	-	-
1000	-	-
1100	-	-
1200	-	-
1300	-	-
1400	-	-
1500	-	-
1600	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ	B	→B-253	-	スレープ軸指定	S	→B-267	-
クリープセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク800~1300)	ST	→B-275	-
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1600)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-				

※ISPDBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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)

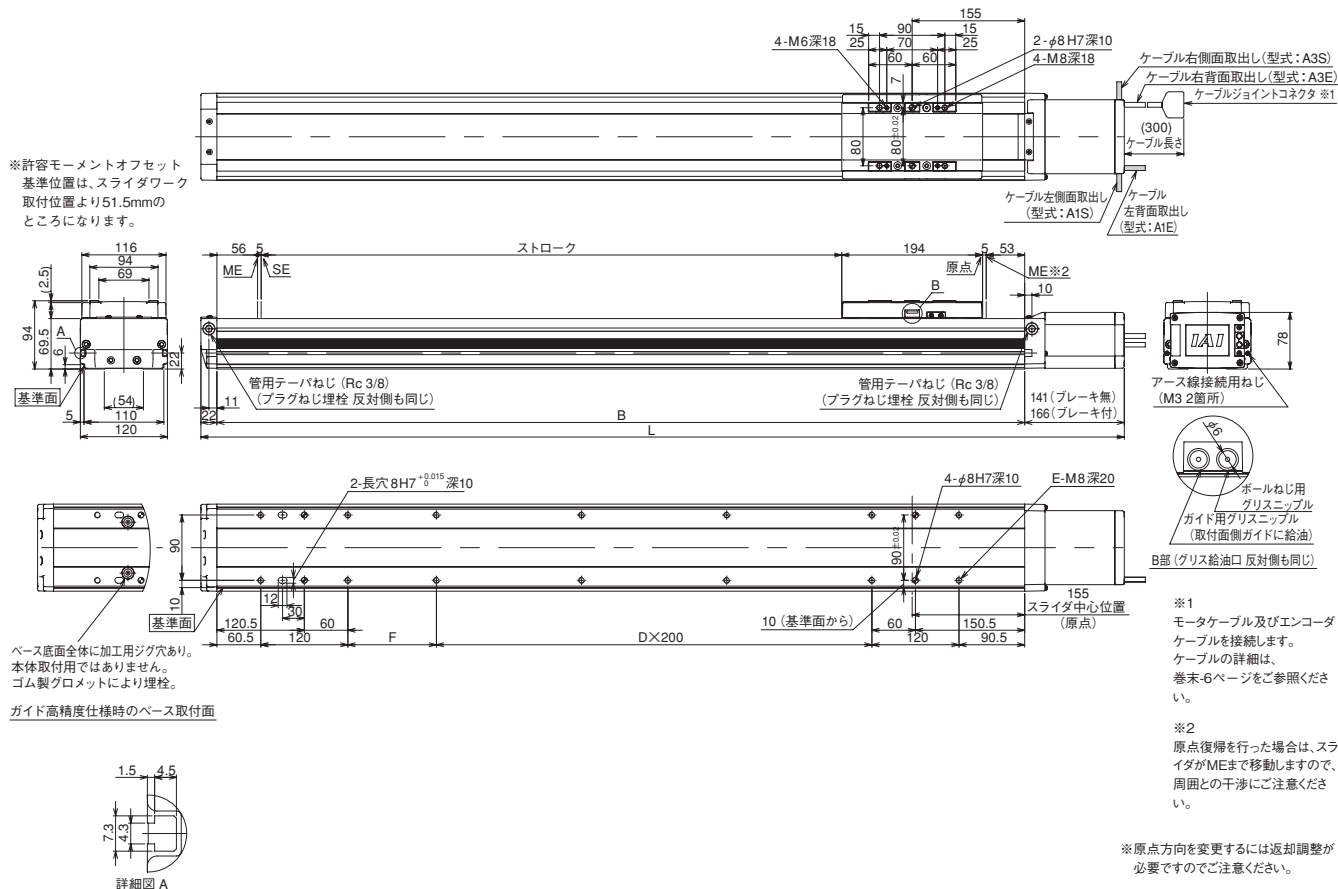
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 600mm 以下 / Mb, Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■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	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976	2026	2076
ブレーキ付	1301	1351	1401	1451	1501	1551	1601	1651	1701	1751	1801	1851	1901	1951	2001	2051	2101
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

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラック
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISDB-L-200

# ISPDB-L-200 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

大型  
タイプ

本体幅  
**150mm**

**200W**

■型式項目	□	—	<b>L</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>200</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
	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			WA:バッテリーレスアプン	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。							

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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-172ページをご参照ください。

(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。

(※) ダブルスライド選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB[ISPDB]-L-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	2.5	85.5	100~1300 (50mm毎)
ISDB[ISPDB]-L-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45	9	170.9	
ISDB[ISPDB]-L-WA-200-10-①-T2-②-③		10	90	20	341.8	

### ストロークと最高速度

ストローク / リード	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
1000	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)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISDB	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	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)		—
	M (5m)		—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
AQシール(標準装備)	AQ	→B-253	—	スレープ軸指定	S	→B-267	—
ブレーキ	B	→B-253	—	スライダー部ローラ仕様	SR	→B-274	—
クリーブセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (2xG-7 100~600)	ST	→B-275	—
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	真直度高精度仕様 (2xG-7 650~1300)	ST	→B-275	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	ダブルスライド仕様	W	→B-276	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

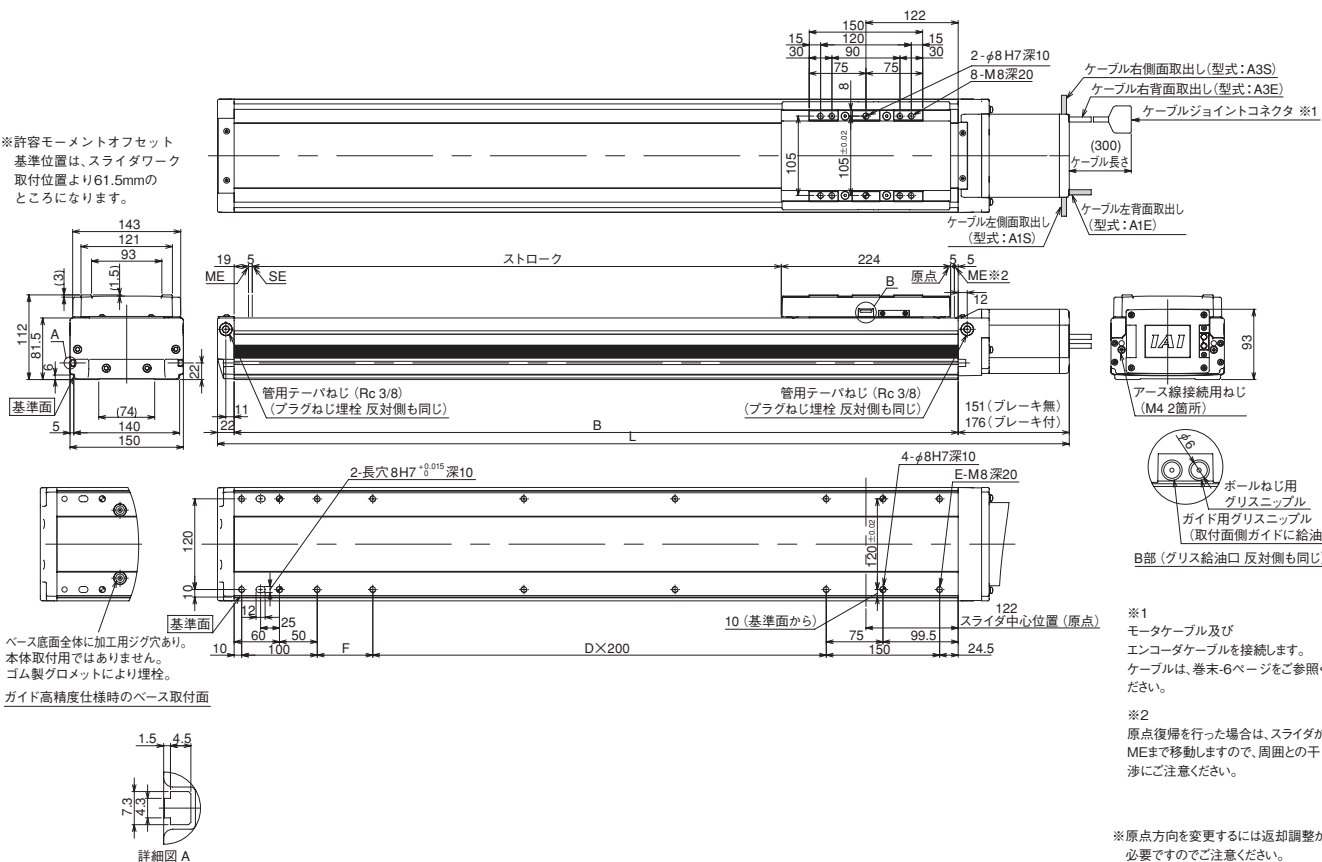
寸法図

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



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。



■ストローク別寸法・質量

※プレーキ付は質量が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 プレーキ無	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
プレーキ付	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	1656	1706	1756
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	5	5	5	5	6	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

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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		-	-	●		53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラフ
- D グリッパ・ローグリー
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISDB-L-400

# ISPDB-L-400 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

大型  
タイプ

本体幅  
**150mm**

**400W**

■型式項目	□	—	<b>L</b>	—	<b>WA</b>	—	<b>400</b>	—	□	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
	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			WA:バッテリーレス アプン	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1300:1300mm (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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

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-172ページをご参照ください。

(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。

(※) ダブルスライド選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

### 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB[ISPDB]-L-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	8	169.6	100~1300 (50mm毎)
ISDB[ISPDB]-L-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90	20	339.1	
ISDB[ISPDB]-L-WA-400-10-①-T2-②-③		10	120	40	678.3	

#### ■ストロークと最高速度

ストローク (mm)	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
40	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
20	1290	1185	1095	1015	940	875	815
10	645	595	545	505	470	440	410
10	320	295	275	255	235	220	205

(単位は mm/s)

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類 バッテリーレスアプン	
	ISDB	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	—	—

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—	—
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	—	—

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	—	マスター軸指定	LM	→B-267	—
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	—	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	—
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	—	原点逆仕様	NM	→B-271	—
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	—	スレープ軸指定	S	→B-267	—
ブレーキ	B	→B-253	—	スライダー部ローラ仕様	SR	→B-274	—
クリープセンサ	C	→B-254	—	真直度高精度仕様 (2xG-7 100~600)	ST	→B-275	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	真直度高精度仕様 (2xG-7 650~1300)	ST	→B-275	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	ダブルスライド仕様	W	→B-276	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—				

※ISPDBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

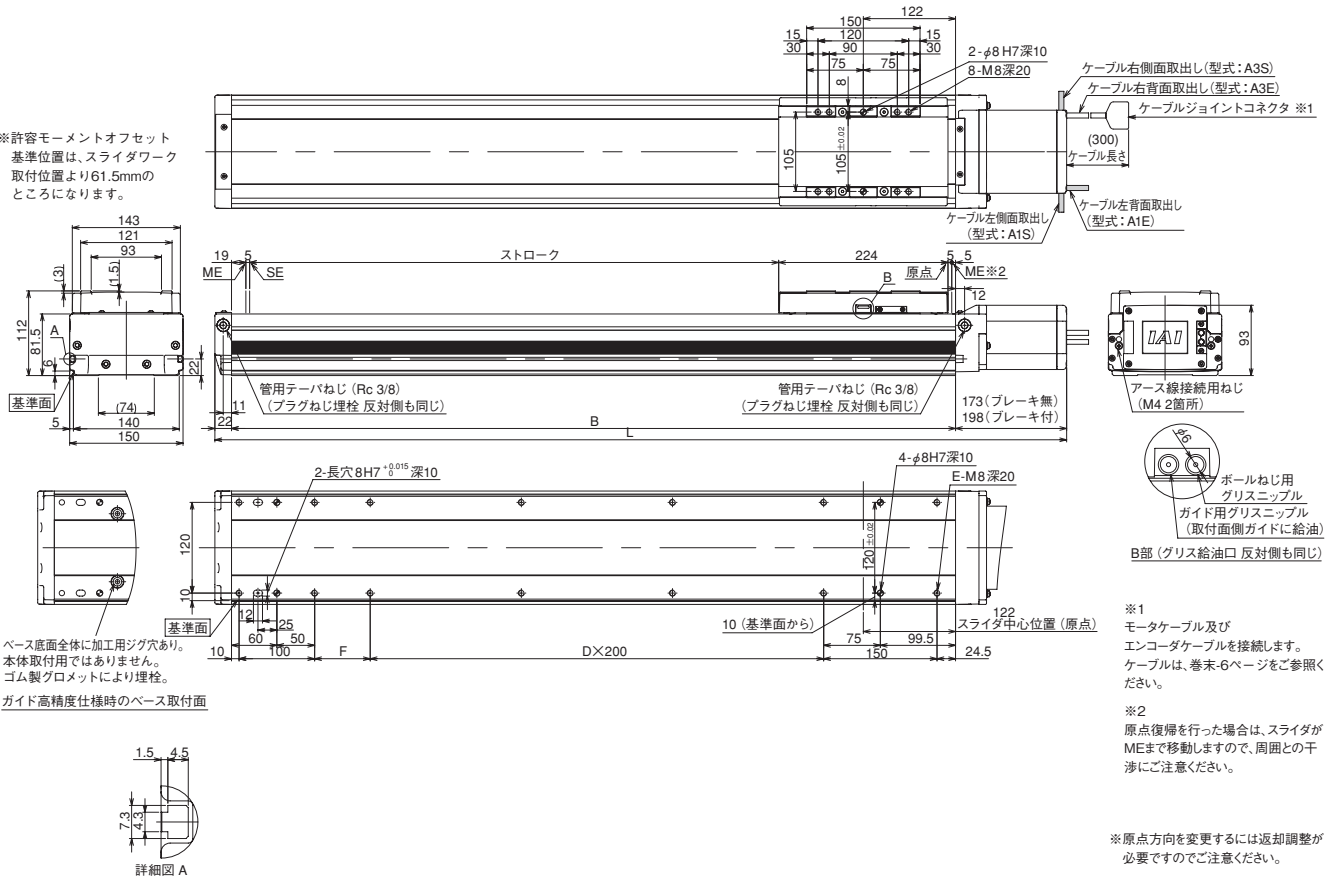
寸法図

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

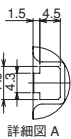


ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※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。



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



■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	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	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
L ブレーキ付	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
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

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームワラフ
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS



- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# ISDB-LX-200

# ISPDB-LX-200 高精度仕様



型式項目	□	LX	WA	200	□	□	T2	□	□
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		WA:バッテリーレス アプソ	200:200W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm ? 1600:1600mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ず どれかの記号をご記入ください。	

※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。



※設置方法の詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87



(注1) 可搬質量は、加速度0.4Gで動作させた時の値です。詳細は巻末-172ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
ISDB [ISPDB]-LX-WA-200-40-①-T2-②-③	200	40	15	水平専用	85.5	1000~1600 (50mm毎)
ISDB [ISPDB]-LX-WA-200-20-①-T2-②-③		20	45			

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

### ストロークと最高速度

ストローク リード	1000~1200	1300	1400	1500	1600
	40	1800			
20	1200	1150	1000	950	830

(単位は mm/s)

### エンコーダ種類/①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	ISDB	ISPDB
1000	-	-
1100	-	-
1200	-	-
1300	-	-
1400	-	-
1500	-	-
1600	-	-

### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ	B	→B-253	-	スレープ軸指定	S	→B-267	-
クリーブセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク1000~1300)	ST	→B-275	-
クリーブセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	真直度高精度仕様 (ストローク1400~1600)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-				

※ISPDBはRTを選択できません。

### 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 [±0.003mm]
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

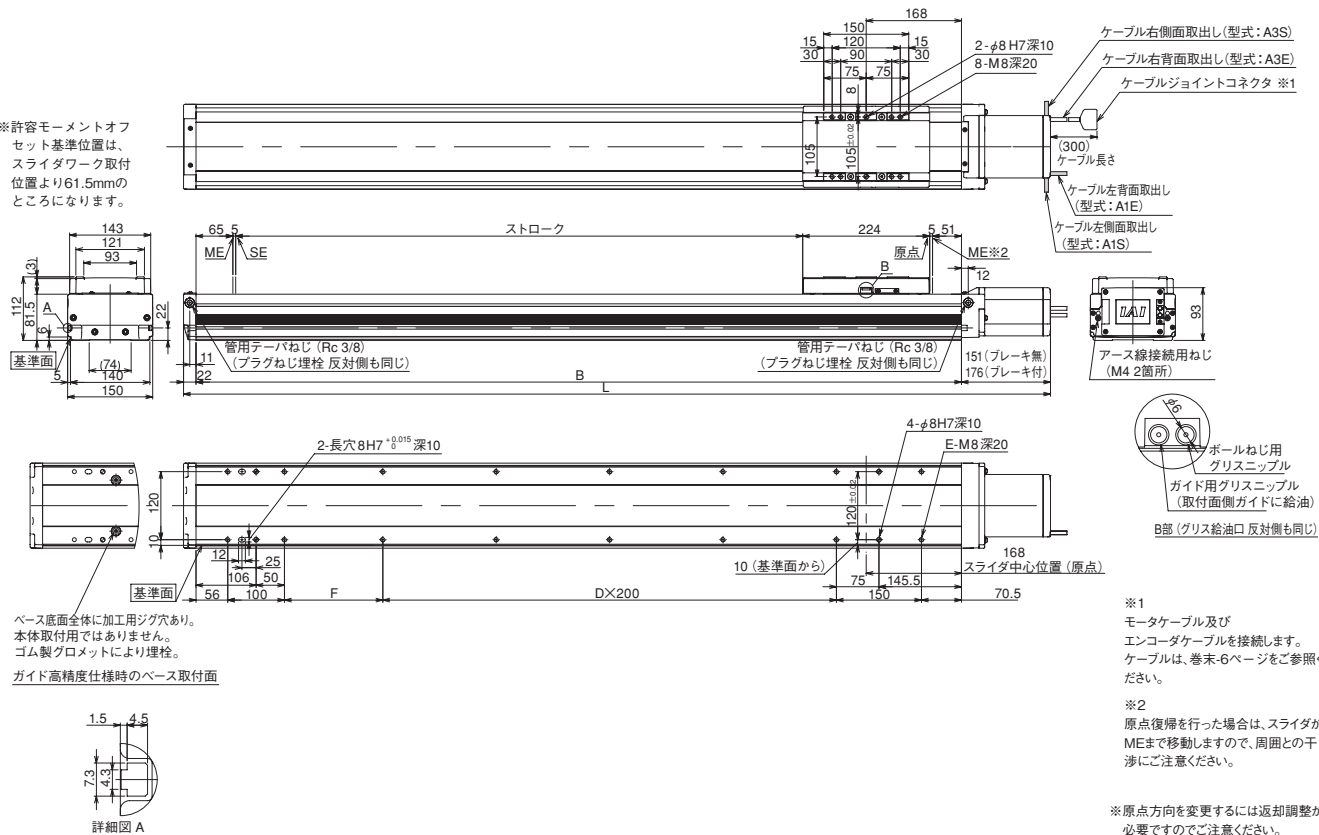
寸法図

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



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。



■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	1523	1573	1623	1673	1723	1773	1823	1873	1923	1973	2023	2073
	ブレーキ付	1548	1598	1648	1698	1748	1798	1848	1898	1948	1998	2048	2098
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

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# ISDB-LX-400

## ISPDB-LX-400 高精度仕様

±10μm  
標準

±3μm  
高精度

バッテリーレス  
アプン

簡易防塵  
仕様

大型  
タイプ

中間  
サポート  
タイプ

本体幅  
**150mm**

**400W**

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISDB:標準仕様 ISPDB:高精度仕様	LX	WA:バッテリーレスアプン	400:400W	40:40mm 20:20mm	1000:1000mm 1600:1600mm (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 ※AQシール(AQ)は必ずご記入ください。ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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。詳細は巻末-172ページをご参照ください。  
(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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度					
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク / リード	1000~1200	1300	1400	1500	1600
ISDB [ISPDB]-LX-WA-400-40-①-T2-②-③	400	40	40	水平専用	169.6	1000~1600 (50mm毎)	40	1800				1660
ISDB [ISPDB]-LX-WA-400-20-①-T2-②-③		20	90		339.1		20	1200	1150	1000	950	830

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション (単位は mm/s)

#### エンコーダ種類 / ①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク (mm)	エンコーダ種類	
	ISDB	ISPDB
1000	-	-
1100	-	-
1200	-	-
1300	-	-
1400	-	-
1500	-	-
1600	-	-

#### ②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-	-
	X11 (11m) ~ X20 (20m)	-	-

※標準がロボットケーブルです。  
※保守用のケーブルは巻末-6ページをご参照ください。  
※20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合は、アクチュエータ型式のケーブル長は『N』を指定し、モータケーブル (CB-X-MA □□□) とエンコーダケーブル (CB-X1-PA □□□-AWG24)、もしくはエンコーダケーブル LS付 (CB-X1-PLA □□□-AWG24) を別途手配してください。  
(ケーブルの詳細は各適応コントローラのページをご参照ください。)

#### ③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-253	-	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	-
ケーブル左背面取出し	A1E	→B-253	-	マスター軸指定	LM	→B-267	-
ケーブル右側面取出し	A3S	→B-253	-	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→B-267	-
ケーブル右背面取出し	A3E	→B-253	-	原点逆仕様	NM	→B-271	-
AQシール (標準装備)	AQ	→B-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ	B	→B-253	-	スレープ軸指定	S	→B-267	-
クリープセンサ	C	→B-254	-	真直度高精度仕様 (200~1000~1300)	ST	→B-275	-
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	-	真直度高精度仕様 (200~1400~1600)	ST	→B-275	-
原点リミットスイッチ	L	→B-267	-				

※ISPDBはRTを選択できません。

#### 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 [±0.003mm]
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)

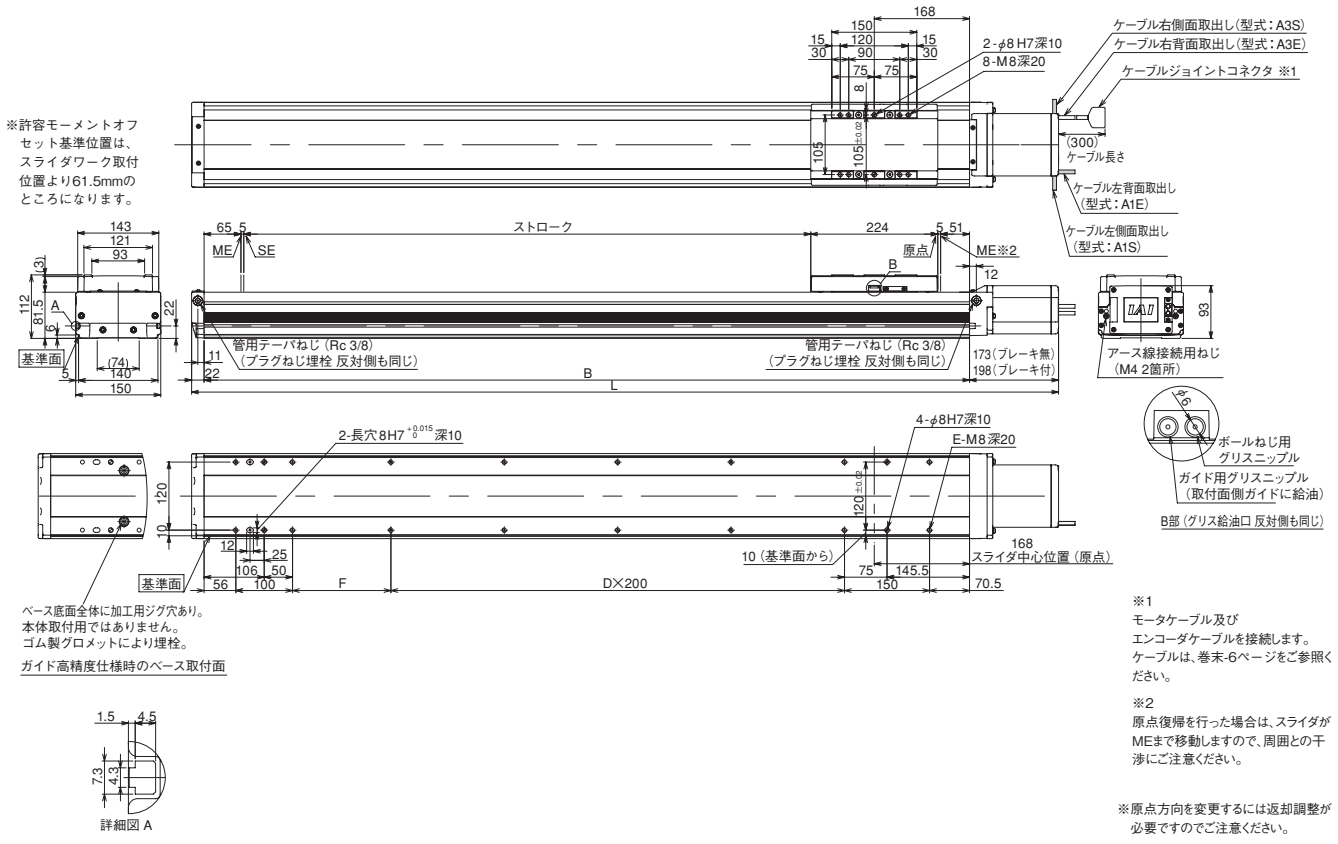
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■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	1545	1595	1645	1695	1745	1795	1845	1895	1945	1995	2045	2095
	ブレーキ付	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120
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

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPDB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# NS-SXMS

小型タイプ

本体幅 94mm

60W

■型式項目	NS	-	SXMS	-	□	-	60	-	12	-	□	-	T2	-	□	-	AQ	-	□
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											
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。

(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							■ストロークと最高速度	
■リードと可搬質量							■ストロークと最高速度	
型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク/リード	400 ~ 800 (50mm毎)
NS-SXMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-④	60	12	15	水平専用	70.8	400~800 (50mm毎)	12	720

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	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	標準
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

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-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→B-254	-				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

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°C、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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

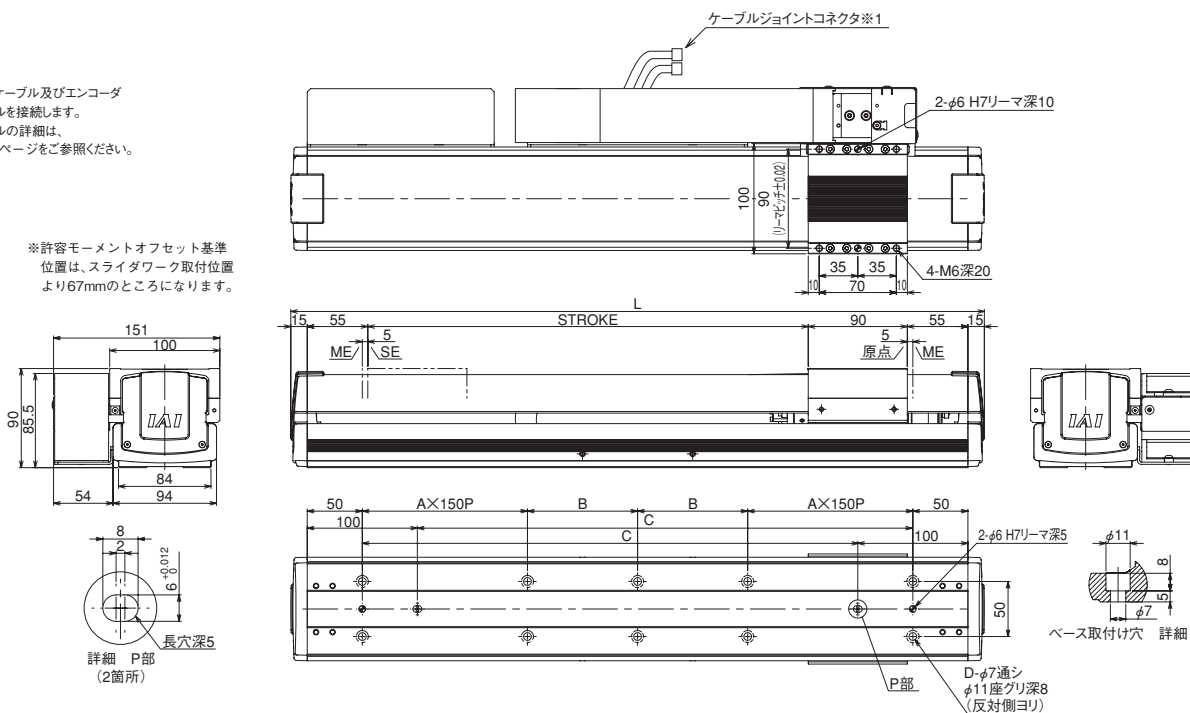
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照ください。

※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以上としてください。
- 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ならない様に使用してください。
- 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ください。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332	-	→M-255		

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# NS-SXMM

小型タイプ マルチスライダ 本体幅 94mm 60W

■型式項目	NS	-	SXMM	-		-	60	-	12	-		-	T2	-		-	AQ	-	CT1	-	
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				下記オプション 価格表参照									
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	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														

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-SXMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-CT1-④	60	12	15	水平専用	70.8	200~800 (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	最高速度	
	200 ~ 800 (50mm毎)	720
12	720	

(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	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	標準
標準タイプ	S (3m) M (5m)	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→B-254	-				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

### 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°C、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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

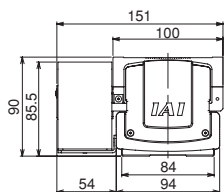
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



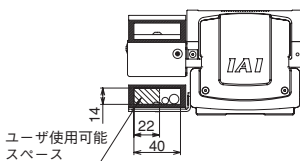
ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照ください。

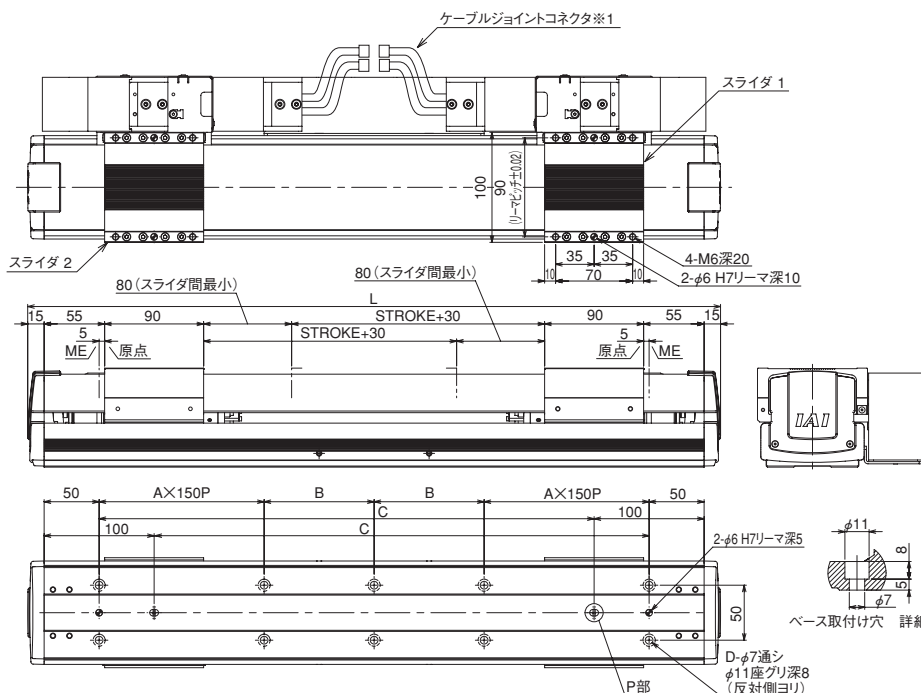
※許容モーメントオフセット基準  
位置は、スライダワーク取付位置  
より67mmのところになります。



詳細 P部  
(2箇所)



ユーザ使用可能  
スペース



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以上としてください。
- 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ください。
- 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ください。

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、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。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



- A スライドタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# NS-SZMS

小型タイプ
本体幅 94mm
60W

**型式項目** NS — SZMS —   — 60 — 12 —   — T2 —   — AQ — B —  

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 — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル    A:アブソリュート    60:60W    12:12mm    400:400mm ↓ 800:800mm (50mm毎)    T2:SCON MSON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S    N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定    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。

CE RoHS

水平

垂直

横立て

天吊り

※詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

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-174ページをご参照ください。

(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							ストロークと最高速度	
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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク/リード	最高速度
NS-SZMS-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-④	60	12	水平 (kg)	垂直 (kg)	70.8	400~800 (50mm毎)	12	400 ~ 800 (50mm毎) 600
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	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	標準
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

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-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	—				
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→B-254	—				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※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-MM/Lタイプはブレーキボックスが必要です)  
 ※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

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、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

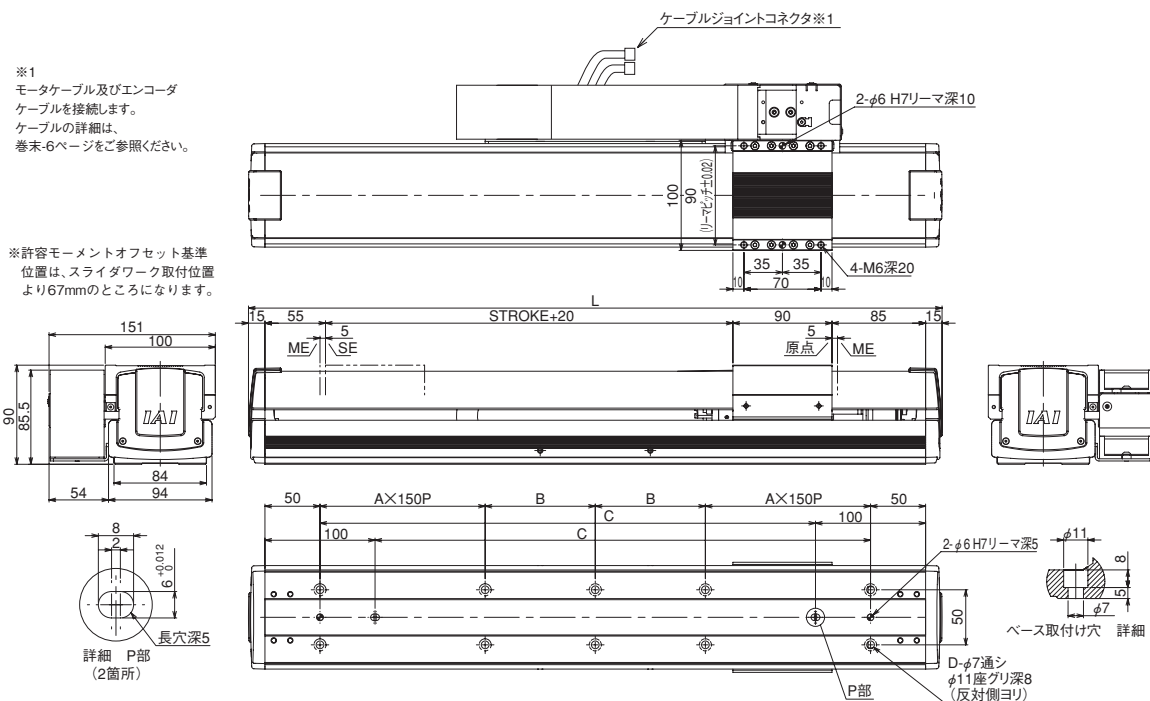
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照ください。

※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以上としてください。
- 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ならない様に使用してください。
- 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ください。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332	-	→M-255

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-R/Sには接続できません。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# NS-SZMM

小型タイプ マルチスライダ 本体幅 94mm 60W

■型式項目 NS - SZMM - [ ] - 60 - 12 - [ ] - T2 - [ ] - AQ - B - CT1 - [ ]

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 - 対応コントローラ - ケーブル長

オプション  
下記オプション  
価格表参照

1:インクリメンタル  
A:アブソリュート

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

※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。



※詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。  
(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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク	最高速度
NS-SZMM-①-60-12-②-T2-③-AQ-B-CT1-④	60	12	垂直専用	3	70.8	200~800 (50mm毎)	12	200 ~ 800 (50mm毎) 600

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	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	標準
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	-				
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→B-254	-				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。  
※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)

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

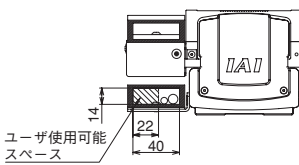
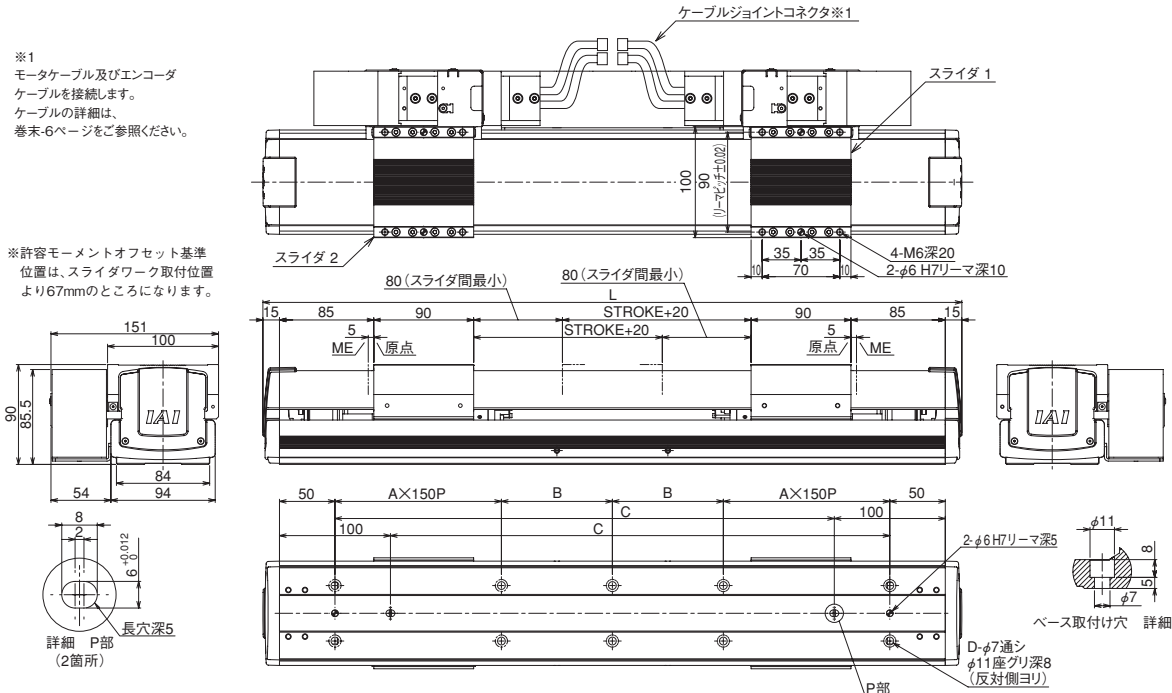
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照ください。

※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以上としてください。
- 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ください。
- 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ください。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、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。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# NS-MXMS

中型タイプ
本体幅 125mm
200W

**型式項目** NS — MXMS —  — 200 —  —  — **T2** —  — **AQ** —

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 — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル A:アブソリュート      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      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。

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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
 特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。

(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							ストロークと最高速度	
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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストローク / リード	500 ~ 1500 (50mm毎)
NS-MXMS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④	200	30	25	水平 (kg)	113.9	500~1500 (50mm毎)	30	1800
NS-MXMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④		20	40	垂直 (kg)			20	1200

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	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	標準
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

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-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
標準ケーブルベア取付方向	CT1	→B-254	—				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※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ください。

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、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

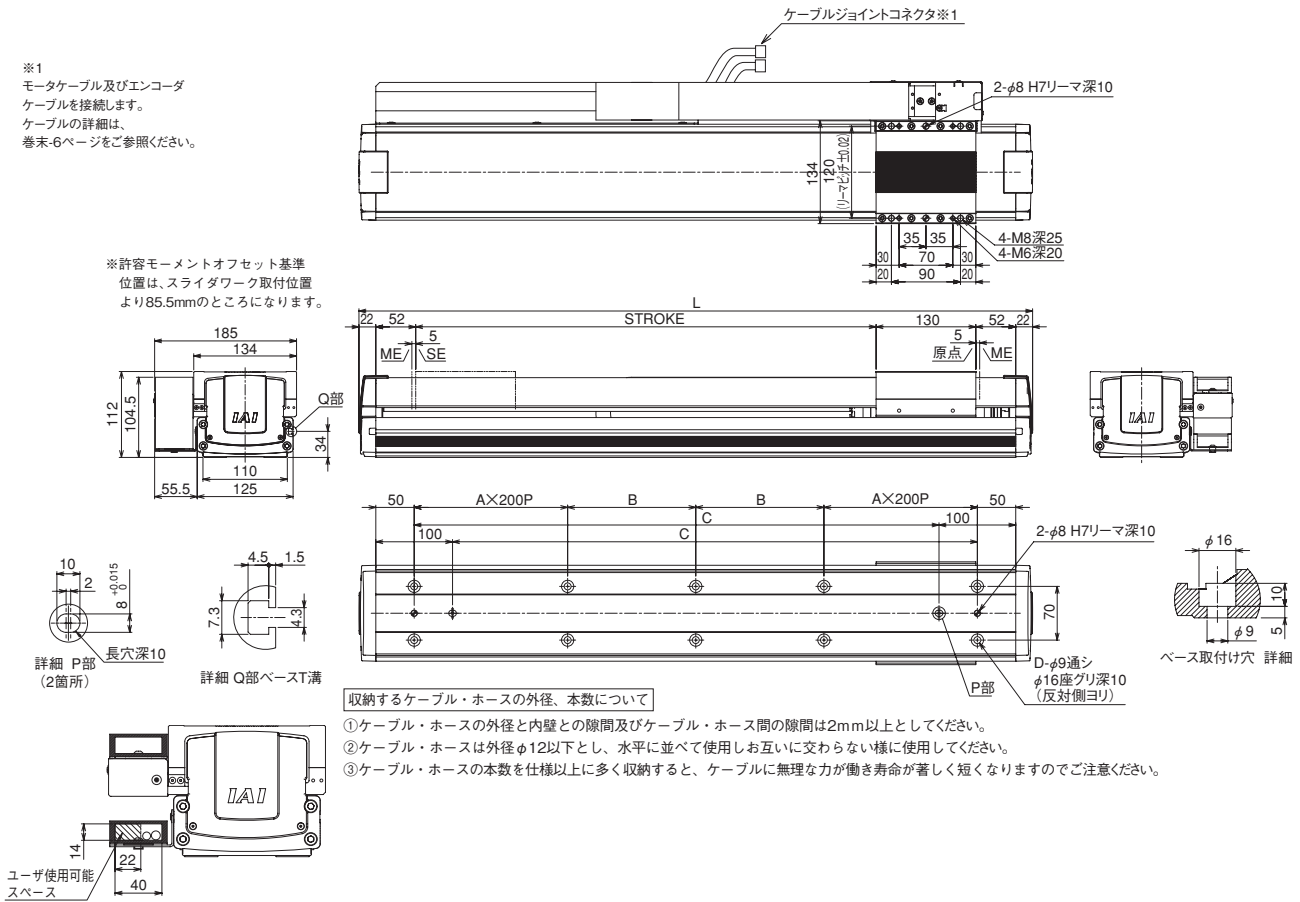
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照ください。

※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。



■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# NS-MXMM

中型タイプ マルチスライダ 本体幅 125mm 200W

型式項目	NS	MXMM		200			T2		AQ	CT1	
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			
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。  
(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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク/リード	300 ~ 1500 (50mm毎)
NS-MXMM-①-200-30-②-T2-③-AQ-CT1-④	200	30	25	水平専用	113.9	300~1500 (50mm毎)	30	1800
NS-MXMM-①-200-20-②-T2-③-AQ-CT1-④		20	40				170.9	20

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	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	標準
標準タイプ	S (3m) M (5m)	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→B-254	-				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

### 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°C、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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

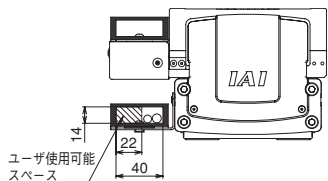
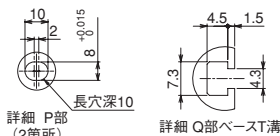
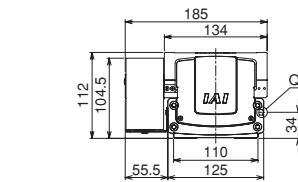
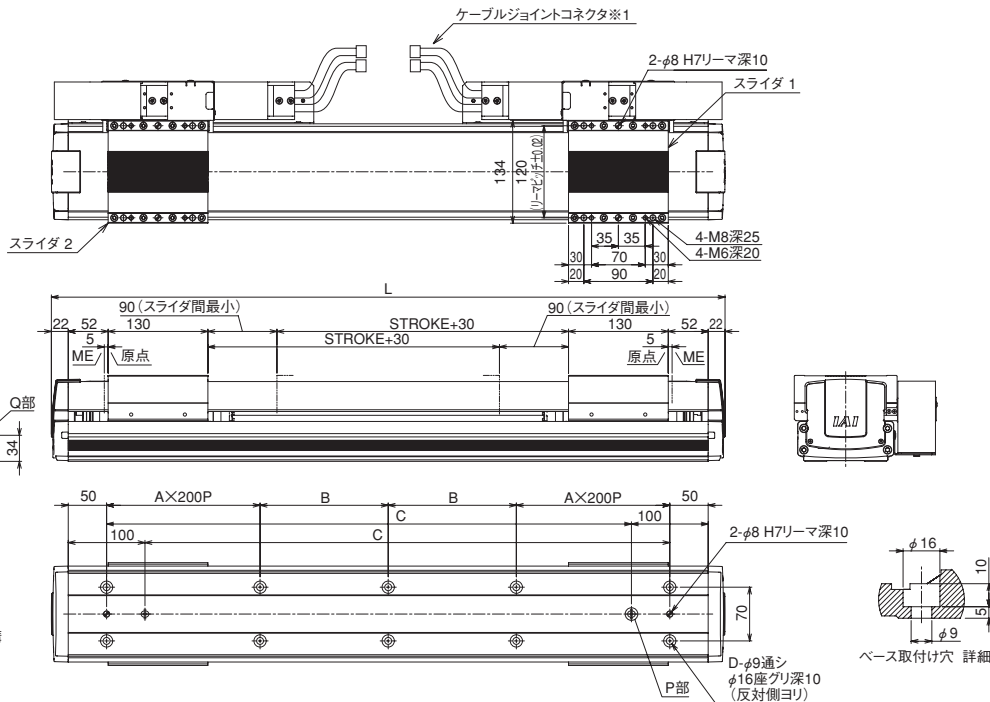
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照ください。

※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以上としてください。
- 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ください。
- 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ください。

■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	10	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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワー クの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

※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。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS



# NS-MXMXS

中型  
タイプ

中間  
サポート  
付

本体幅  
125  
mm

200  
W

■型式項目 **NS** — **MXMXS** —  — **200** —  —  — **T2** —  — **AQ** —

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 — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I : インクリメンタル  
A : アブソリュート

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

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。



\*詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。

(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-MXMXS-①-200-30-②-T2-③-AQ-④	200	30	25	水平専用	113.9	1600~2200 (50mm毎)
NS-MXMXS-①-200-20-②-T2-③-AQ-④		20	40			

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	1600 ~ 2200 (50mm毎)
	30
20	1200

(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	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	標準
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→B-254	—				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

\*標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### 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、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

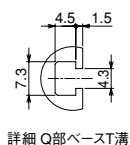
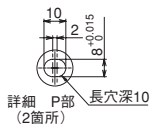
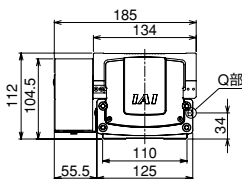
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



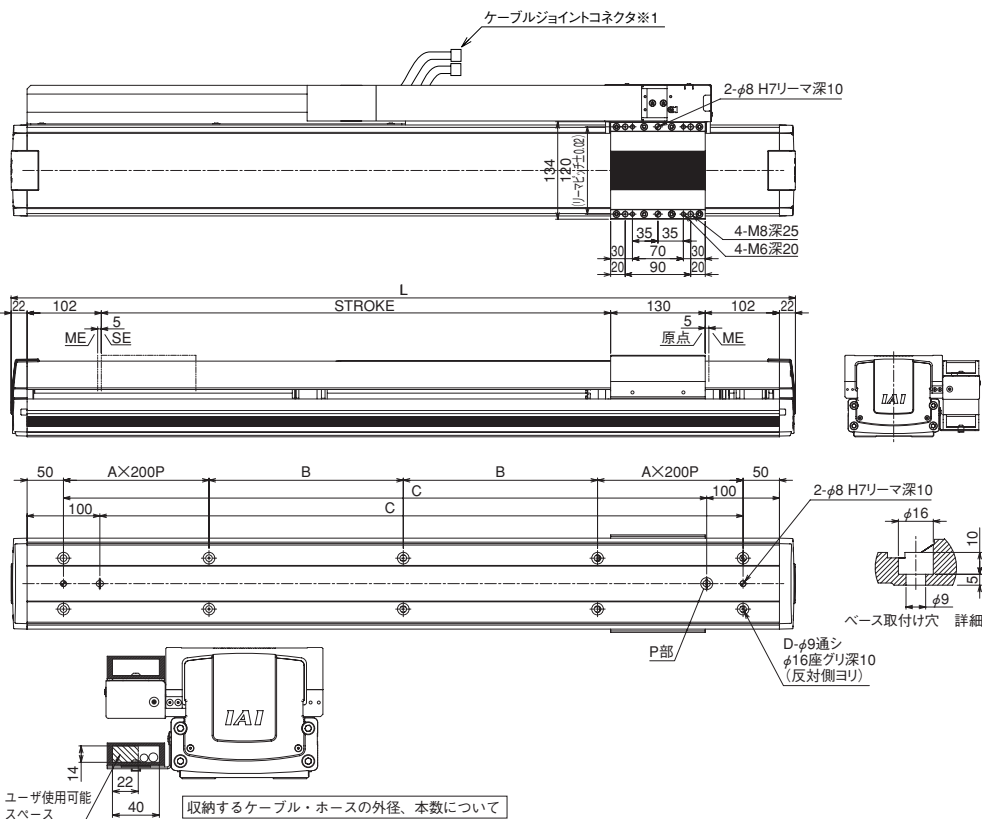
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照ください。

※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。



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以上としてください。
- 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ください。
- 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ください。

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

注 コントローラによって  
対応しているネットワー  
クの種類が異なります。  
詳細は参照ページを  
ご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# NS-MZMS

中型タイプ 本体幅 125mm 200W

■型式項目 **NS** - **MZMS** -  - **200** - **20** -  - **T2** -  - **AQ** - **B** -

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 - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

I:インクリメンタル 200:200W 20:20mm 500:500mm T2:SCON N:無し  
A:アブソリュート 800:800mm M:5m S:3m  
(50mm毎) XSEL-P/Q X:長さ指定  
M:5m  
S:3m  
X:長さ指定

※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。



※詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-MZMS-①-200-20-②-T2-③-AQ-B-④	200	20	垂直専用	6	170.9	500~800 (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 ~ 800 (50mm毎)
	20

(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	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	標準
標準タイプ	S (3m)	-
	M (5m)	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	-	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	-
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	-				
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→B-254	-				
	CT2						
	CT3						
	CT4						

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### 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°C、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、取付状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

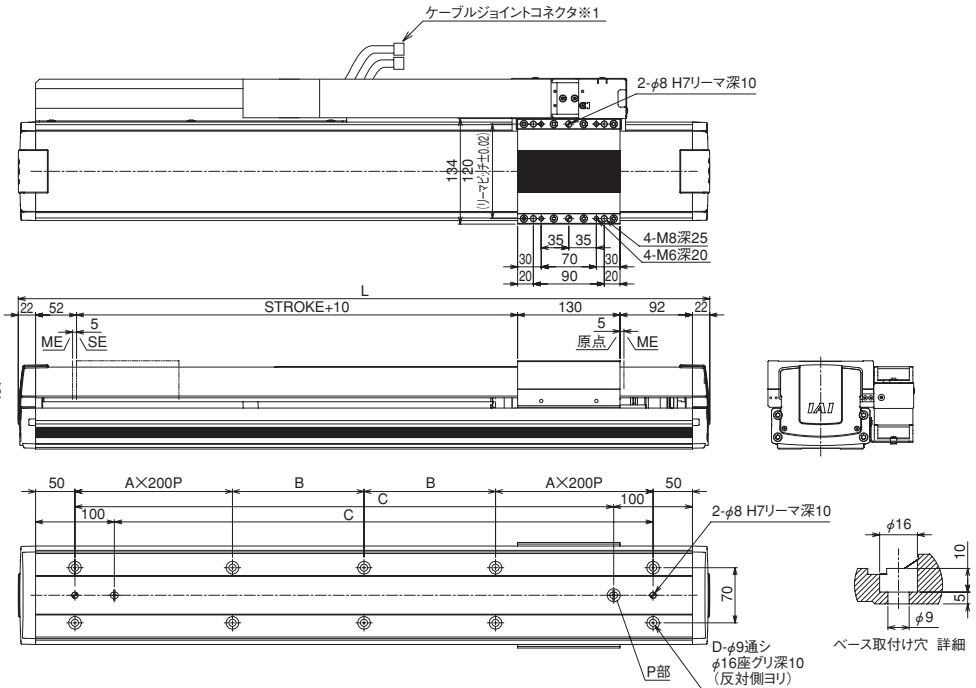
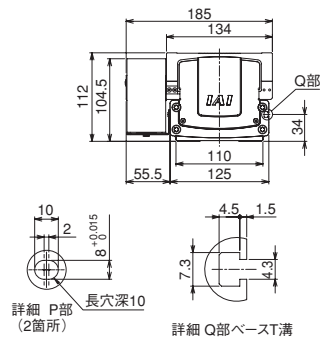
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

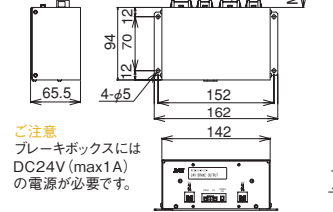
※1  
モータケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末6ページをご参照ください。

※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  
ください。
- 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  
してください。
- 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ください。

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet MECHATROLINK	512	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# NS-MZMM

中型  
タイプ

マルチ  
スライダ

本体幅  
125  
mm

200  
W

■型式項目 **NS** — **MZMM** —  — **200** — **20** —  — **T2** —  — **AQ** — **B** — **CT1** —

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 — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル  
A:アブソリュート

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

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。



※詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。

(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-MZMM-①-200-20-②-T2-③-AQ-B-CT1-④	200	20	垂直専用	6	170.9	300~800 (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	300 ~ 800 (50mm毎)
	20

(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	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	標準
標準タイプ	S (3m)	—
	M (5m)	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	—	ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	—				
標準ケーブルペア取付方向	CT1	→B-254	—				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

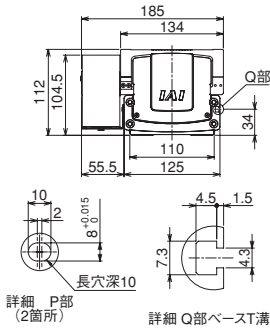
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

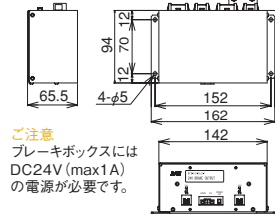
※1  
モーターケーブル及びエンコーダ  
ケーブルを接続します。  
ケーブルの詳細は、  
巻末-6ページをご参照ください。

※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。

ユーザー使用可能  
スペース

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以上としてください。
- 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ならない様に使用してください。
- 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ください。

■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	最大接続 可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照 ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって 対応しているネットワ ークの種類が異なります。 詳細は参照ページを ご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

※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。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ローダリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# NS-LXMS

大型タイプ 本体幅 145mm 400w

■型式項目 NS — LXMS —  — 400 —  —  — T2 —  — AQ —

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 — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル A:アブソリュート 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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-LXMS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④	400	40	40	水平専用	170	500~2200 (50mm毎)
NS-LXMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④		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

ストローク リード	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		②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	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	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	-	拡張ケーブルベア 取付方向	ET1	→B-254	-
クリーブセンサ	C	→B-254	-		ET2		
標準ケーブルベア 取付方向	CT1	→B-254	-		ET3		
	CT2				ET4		
	CT3			L	→B-267	-	
	CT4			RT	→B-273	-	

※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ください。

### 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)

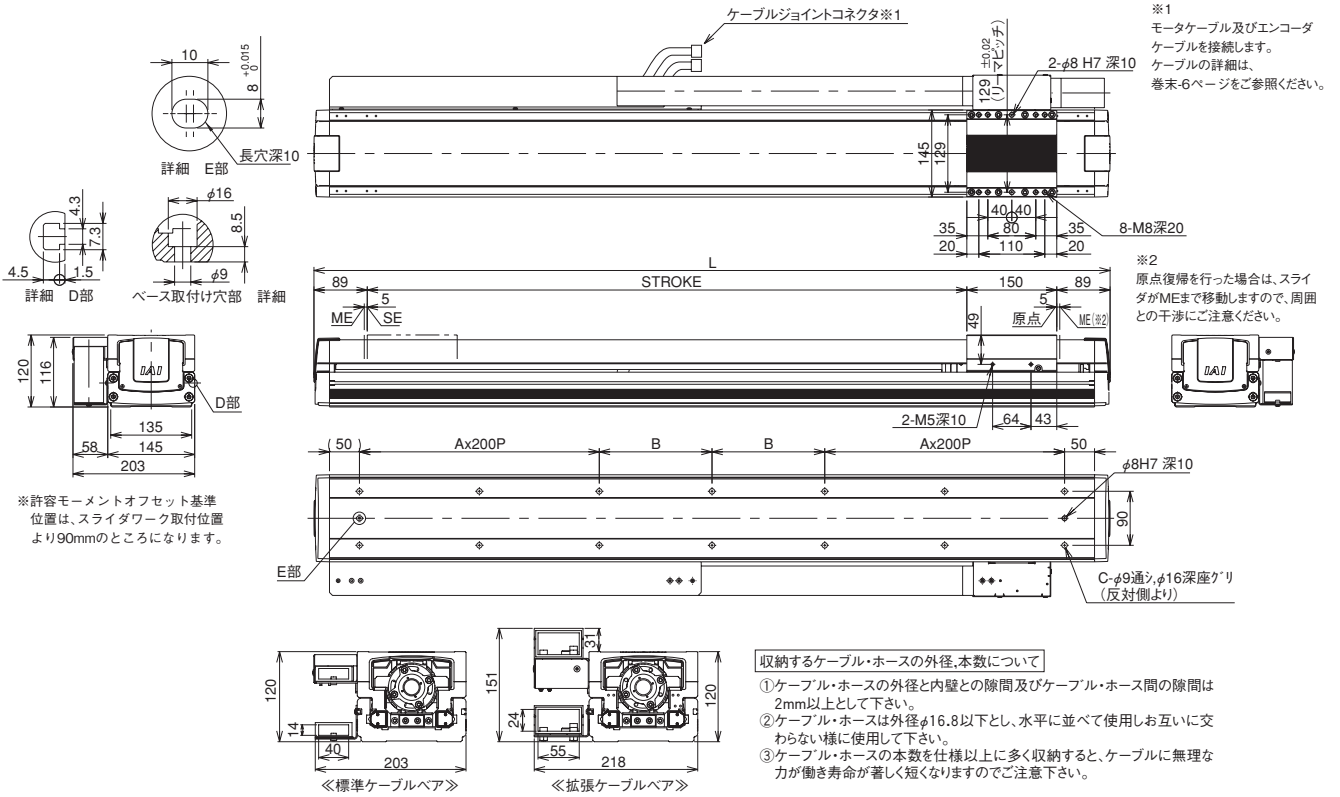
※張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 / Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命 10,000km の場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

■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	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	4	4	4	4	4	4	4	4	5	5	5	
B	138	163	188	213	238	263	288	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	14	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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP 自由伝送 自由伝送	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255



# NS-LXMM

大型  
タイプ

マルチ  
スライダ

本体幅  
145  
mm

400  
W

■型式項目 **NS** - **LXMM** -  - **400** -  -  - **T2** -  - **AQ** - **CT1** -

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 - 対応コントローラ - ケーブル長 - オプション

1:インクリメンタル A:アブソリュート 400:400W 40:40mm 20:20mm 250:250mm 2250:2250mm (50mm 毎) T2:S/CON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定

※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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。  
(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-LXMM-①-400-40-②-T2-③-AQ-CT1-④	400	40	40	水平専用	170 340.1	250~2250 (50mm毎)
NS-LXMM-①-400-20-②-T2-③-AQ-CT1-④		20	80			

### ■ストロークと最高速度

ストローク リード	250 ~ 2250 (50mm毎)
	40
20	1300

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		②ストローク (mm)	①エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	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	-	-	-	-	-

### 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-253	-	拡張ケーブルペア	ET1	→B-254	-
クリープセンサ	C	→B-254	-	取付方向	L	→B-267	-
標準ケーブルペア	CT1	→B-254	-	原点リミットスイッチ	RT	→B-273	-
取付方向				ポール保持機構付き			
				ガイド			

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度回転させてください。

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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°C、85% RH 以下 (結露無きこと)

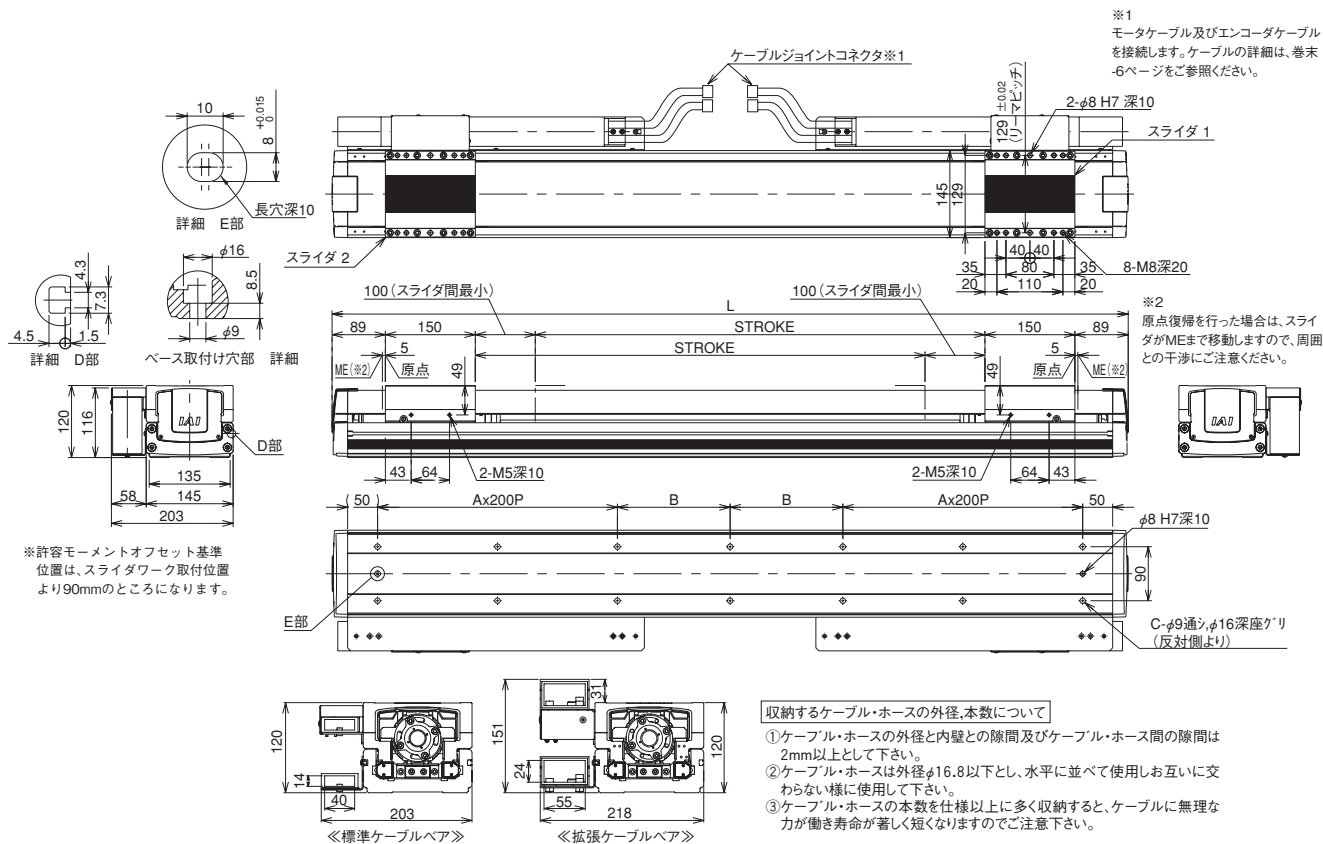
・張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■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	3	3	3	3	3	3	3	3	3	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	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538	563	588	613	638	663	688	713	738	763	788	813	838	863	888	913	938	963	988	1013	1038	1063	1088	1113	1138	
C	10	10	10	10	10	10	10	14	14	14	14	14	14	14	14	18	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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link CANopen CompoNet MECHATROLINK	512	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※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。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K グリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# NS-LXMXS

大型タイプ 中間サポーター付 本体幅 145mm 400W

型式項目	NS	LXMXS		400			T2		AQ	
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		
		I:インクリメンタル A:アブソリュート	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。



\*詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。

(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-LXMXS-①-400-40-②-T2-③-AQ-④	400	40	40	水平専用	170	2300~3000 (50mm毎)
NS-LXMXS-①-400-20-②-T2-③-AQ-④		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

ストローク リード	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	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	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	-	拡張ケーブルペア 取付方向	ET1	→B-254	-
クリーブセンサ	C	→B-254	-		ET2		
標準ケーブルペア 取付方向	CT1	→B-254	-		ET3		
	CT2				ET4		
	CT3			L	→B-267	-	
	CT4			RT	→B-273	-	

\*標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### 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°C、85% RH 以下 (結露無きこと)

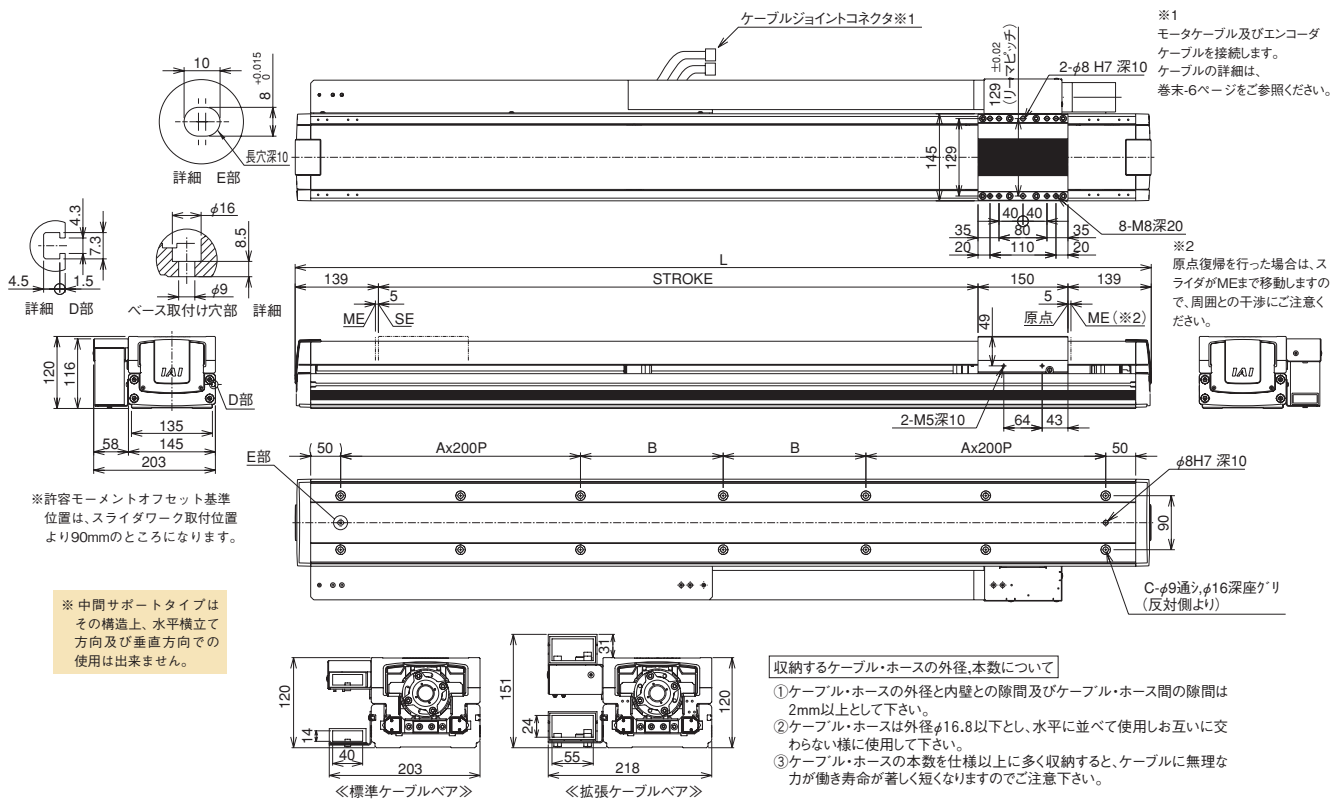
\*張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm 以下 Mb、Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK CompoNet	512	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPБ
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# NS-LZMS

大型タイプ 本体幅 145mm 400w

■型式項目 **NS** - **LZMS** -  - **400** - **20** -  - **T2** -  - **AQ** - **B** -

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

I:インクリメンタル 400:400W 20:20mm 500:500mm T2:SCON N:無し  
A:アブソリュート 1000:1000mm S:3m  
(50mm毎) XSEL-P/Q M:5m  
XSEL-R/S X:長さ指定

※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。



※詳細は巻末-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。  
(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

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量(注1,2)		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度	
			水平 (kg)	垂直 (kg)			ストローク/リード	500 ~ 1000 (50mm毎)
NS-LZMS-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-④	400	20	垂直専用	16	340.1	500~1000 (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	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	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	-	拡張ケーブルペア取付方向	ET1	->B-254	-
ブレーキ (標準装備)	B	->B-253	-		ET2		
クリーブセンサ	C	->B-254	-		ET3		
					ET4		
標準ケーブルペア取付方向	CT1	->B-254	-	原点リミットスイッチ	L	->B-267	-
	CT2				RT	->B-273	-
	CT3						
	CT4						

※標準ケーブルペア取付方向は、CT1~CT4のいずれかを必ずお選びください。

### 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)

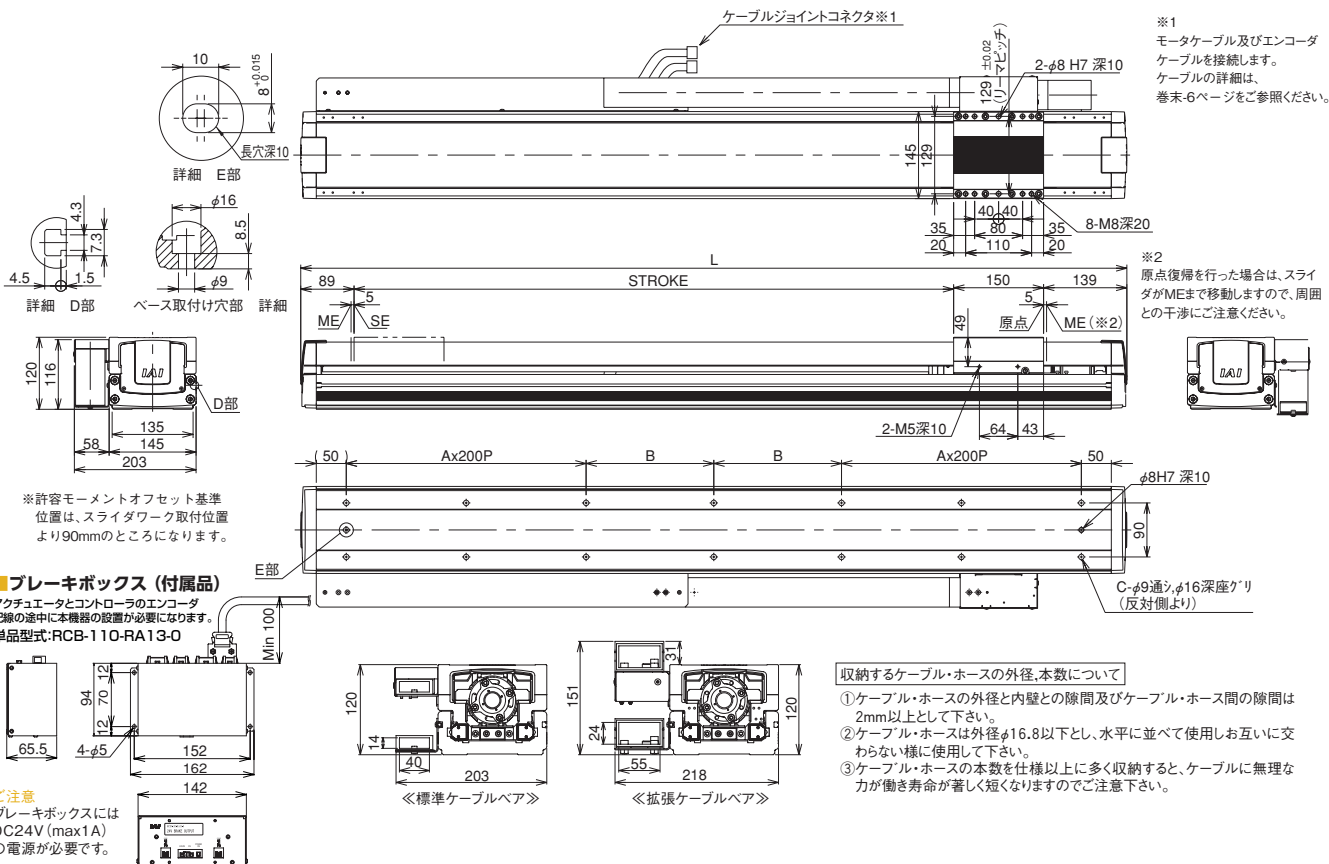
※張出し負荷長の目安/Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド



■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	313	338	363	388	413
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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# NS-LZMM

大型  
タイプ

マルチ  
スライダ

本体幅  
145  
mm

400  
W

■型式項目 **NS** - **LZMM** -  - **400** - **20** -  - **T2** -  - **AQ** - **B** - **CT1** -

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 — 対応コントローラ — ケーブル長 — オプション

I:インクリメンタル  
A:アブソリュート

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

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。



※詳細は巻末-76ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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-174ページをご参照ください。

(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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
NS-LZMM-①-400-20-②-T2-③-AQ-B-CT1-④	400	20	垂直 専用	16	340.1	250~950 (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	250 ~ 950 (50mm毎)
	20

(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	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	標準	LS付
標準 タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-253	—	拡張ケーブルペア 取付方向	ET1	→B-254	—
ブレーキ (標準装備)	B	→B-253	—	原点リミットスイッチ	L	→B-267	—
クリップセンサ	C	→B-254	—	ボール保持機構付き ガイド	RT	→B-273	—
標準ケーブルペア 取付方向	CT1	→B-254	—				

※マルチスライダタイプでケーブルペアの位置を勝手違い側にしたい場合は、本体を180度  
回転させてください。

### 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)

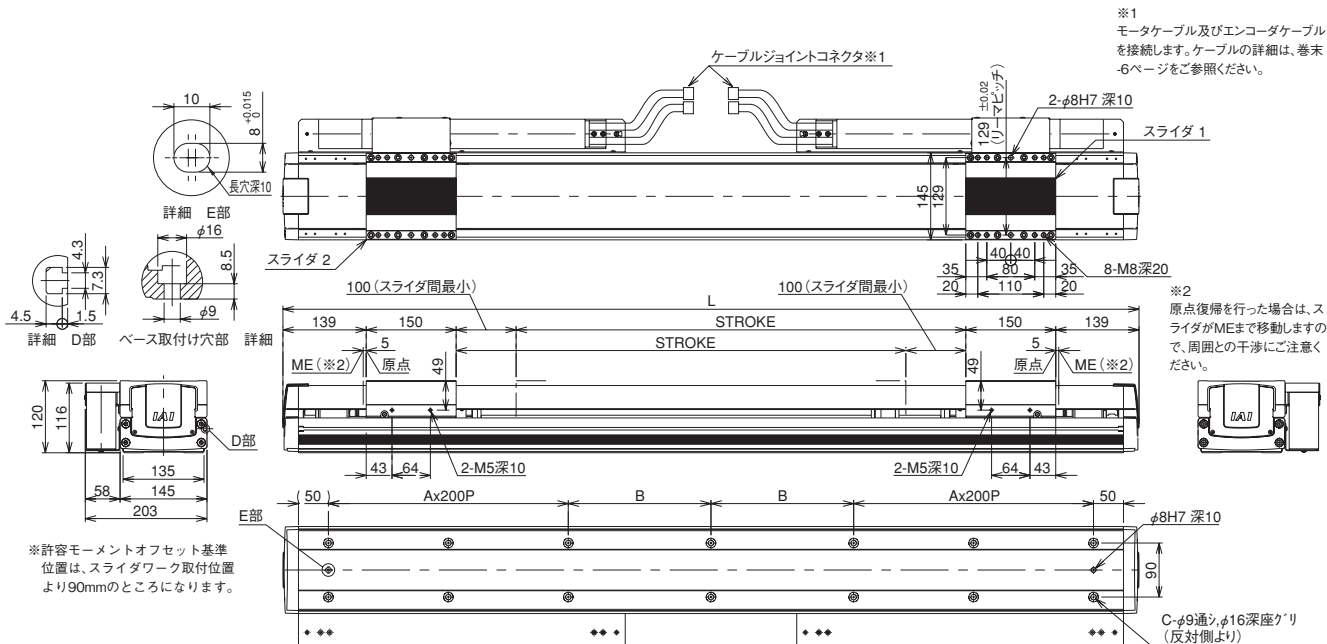
・張出し負荷長の目安 / Ma 方向 750mm 以下 Mb, Mc 方向 750mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なり  
ます。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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

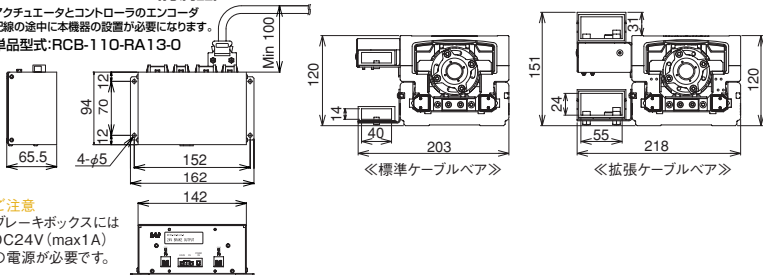


ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■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な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	313	338	363	388	413	438	463	488	513	538
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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

※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。

A	スライダタイプ
B	ロッドタイプ
C	テーブル・アームワラック
D	グリッパ・ロータリ
E	リニアサーボ
F	その他
G	直交ロボット
H	テーブルトップ
J	スカラロボット
K	グリーン仕様
L	防塵・防滴仕様
M	コントローラ
RCP6/RCP6S	
RCP5	
RCP4	
RCP3	
RCP2	
ERC3	
ERC2	
RCA2	
RCA	
RCS3	
RCS2	
ISB/ISPB	
SSPA	
ISA/ISPA	
ISDB/ISDPB	
NS	
IF	
FS	



# IF-SA-60

小型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**90**  
mm

**60**  
W

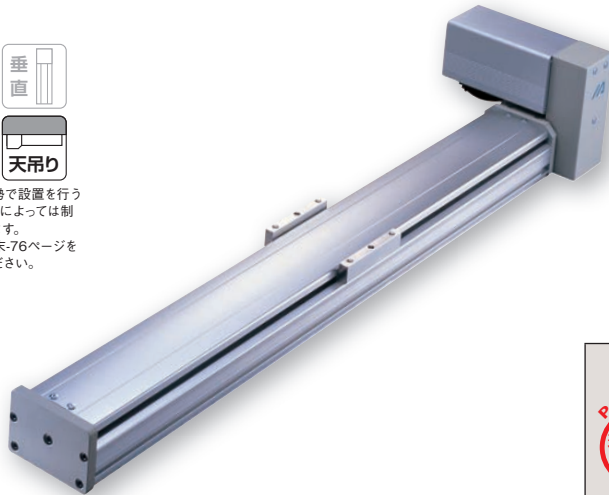
■型式項目	IF	—	□	—	□	—	60	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	60:60W	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
SA1L:標準	SA2L:モータ横付き	SA3L:モータ下付き	SA1R:モータ勝手違い	SA2R:モータ水平勝手違い	SA3R:モータ下付き勝手違い	I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200mm ↓ 2000:2000mm (100mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照					

※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。

RoHS



※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-76ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の  
注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、巻末-79ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ  
取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は  
巻末-79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-69  
ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
IF-SA1 ①-②-60-③-T2-④-⑤	60	標準	—	—	25.8	200~2000 (100mm毎)
IF-SA2 ①-②-60-③-T2-④-⑤		横付き	5	水平専用		
IF-SA3 ①-②-60-③-T2-④-⑤		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ケーブル長 ⑤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		③ストローク (mm)	②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	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	—	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			SA1L/2L/3L	SA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→B-253	—	—
クリープセンサ	C	→B-254	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—	—
原点逆仕様	NM	→B-271	—	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—	—
ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—	—

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

### 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

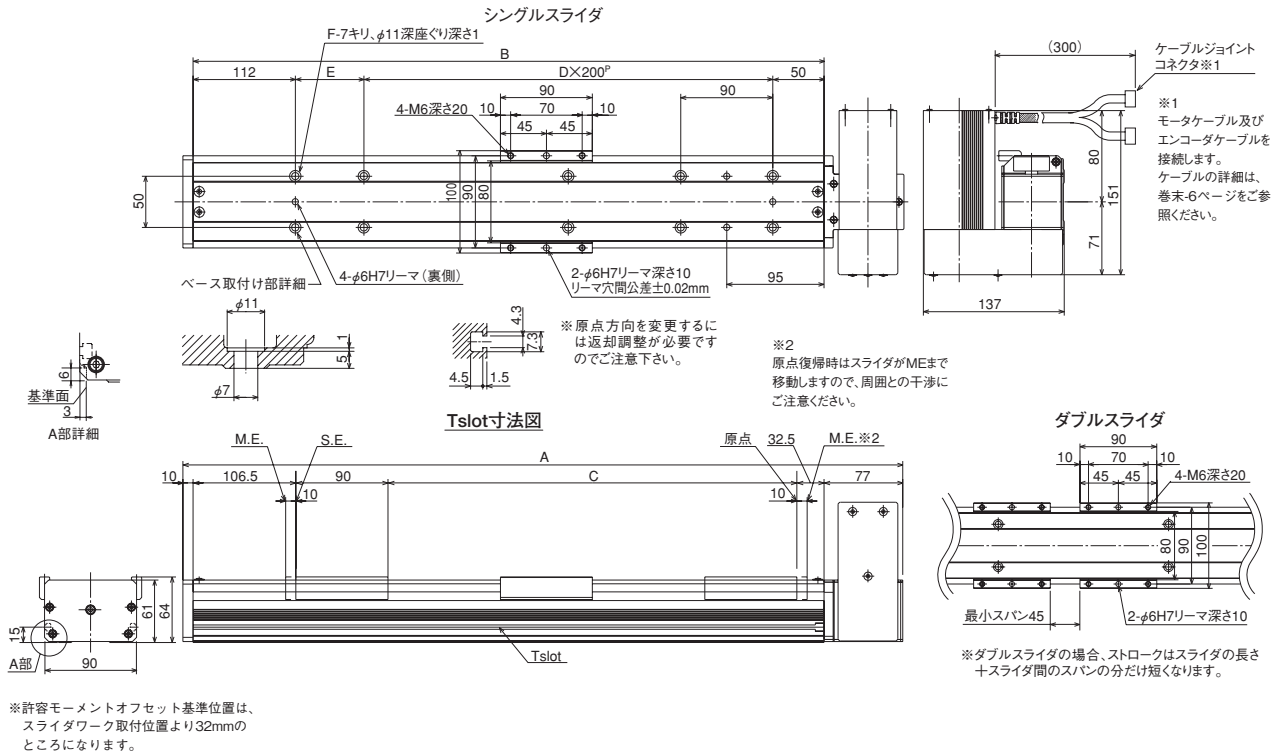
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

■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

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

# IF-SA-100

小型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**90**  
mm

**100**  
W

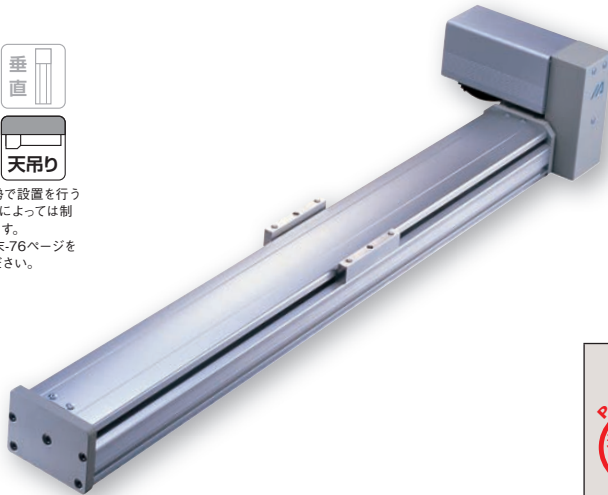
■型式項目	IF	—	□	—	□	—	100	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
SA1L:標準	SA2L:モータ横付き	SA3L:モータ下付き	SA1R:モータ勝手違い	SA2R:モータ水平勝手違い	SA3R:モータ下付き勝手違い	I:インクリメンタル A:アブソリュート	100:100W	200:200mm ↓ 2000:2000mm (100mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 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。

RoHS



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) 取付姿勢の詳細は、巻末-79ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は巻末-79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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
IF-SA1 ①-②-100-③-T2-④-⑤	100	標準	10	水平専用	43.0	200~2000 (100mm毎)
IF-SA2 ①-②-100-③-T2-④-⑤		横付き				
IF-SA3 ①-②-100-③-T2-④-⑤		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ケーブル長 ⑤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		③ストローク (mm)	②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	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	—	—	—	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			SA1L/2L/3L	SA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→B-253	—	—
クリープセンサ	C	→B-254	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—	—
原点逆仕様	NM	→B-271	—	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—	—
ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—	—

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

### 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)

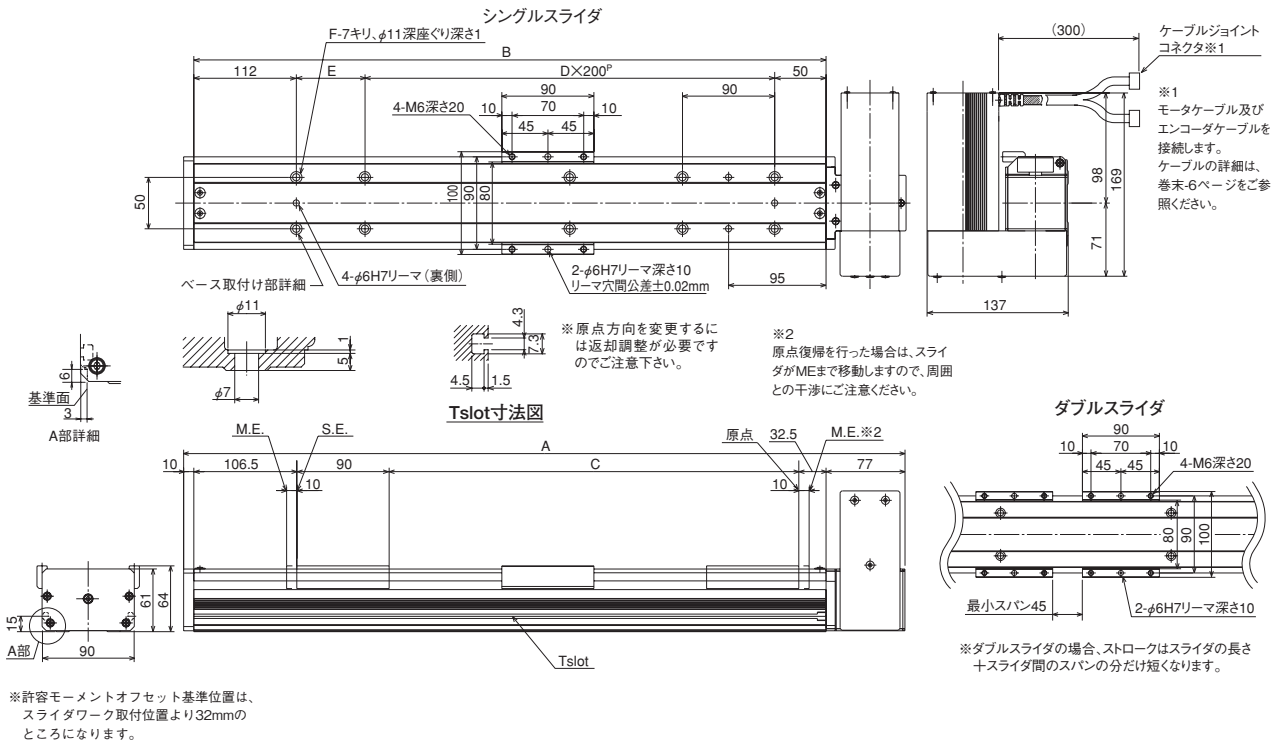
・張出し負荷長の目安/Ma、Mb、Mc 方向 450mm以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■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	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	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

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255	

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# IF-MA-200

中型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**120**  
mm

**200**  
W

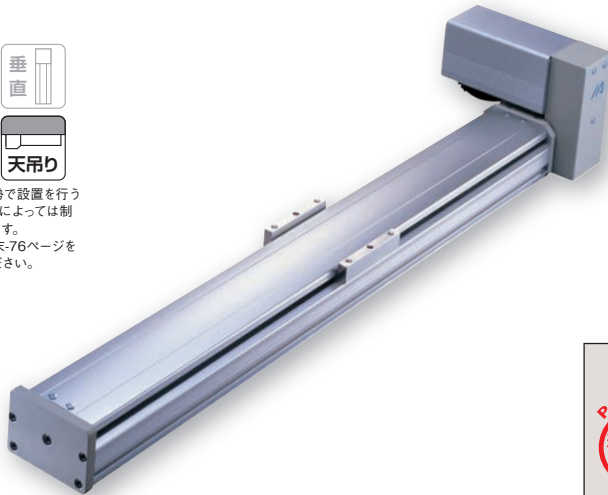
■型式項目	IF	—	□	—	□	—	<b>200</b>	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き	I:インクリメンタル A:アブソリュート	200:200W	200:200mm ↓ 2500:2500mm (100mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照									

※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。

RoHS



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、巻末-79ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は巻末-79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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
IF-MA1 ①-②-200-③-T2-④-⑤	200	標準	20	水平専用	85.7	200~2500 (100mm毎)
IF-MA2 ①-②-200-③-T2-④-⑤		横付き				
IF-MA3 ①-②-200-③-T2-④-⑤		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ケーブル長 ⑤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		③ストローク (mm)	②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	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	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			SA1L/2L/3L	SA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→B-253	—	—
クリープセンサ	C	→B-254	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—	—
原点逆仕様	NM	→B-271	—	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—	—
ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—	—

### 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)

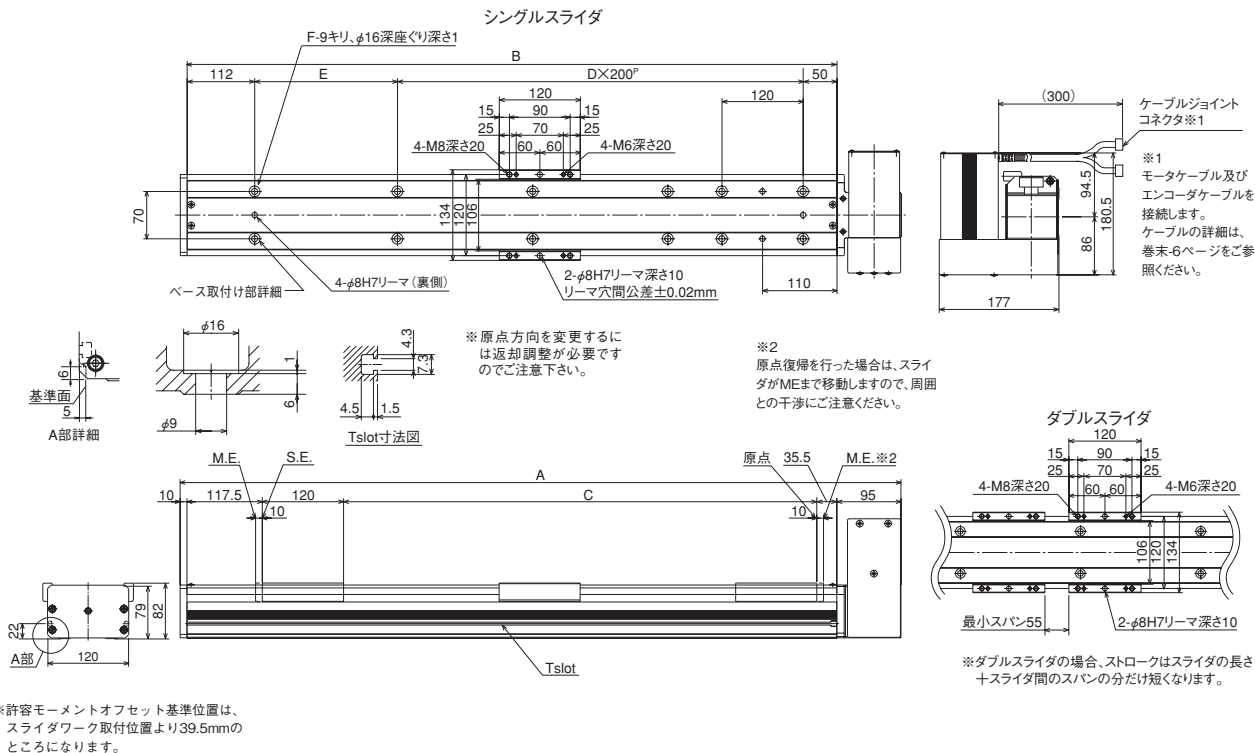
・張出し負荷長の目安 / Ma、Mb、Mc 方向 600mm 以下  
(※) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド



■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

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# IF-MA-400

中型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**120**  
mm

**400**  
W

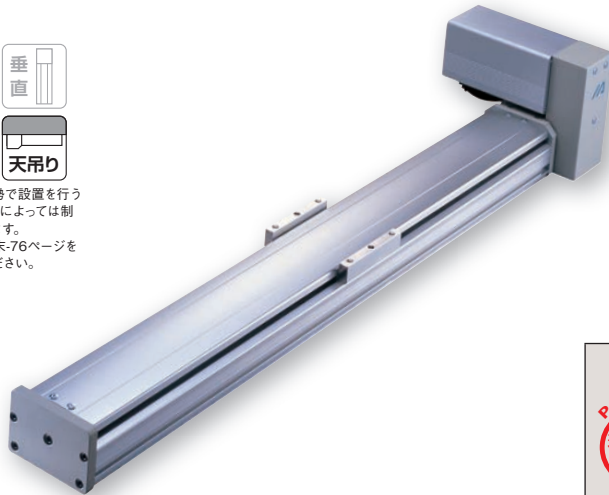
■型式項目	IF	—	□	—	□	—	<b>400</b>	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
MA1L:標準 MA2L:モータ横付き MA3L:モータ下付き	I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	200:200mm ↓ 2500:2500mm (100mm 毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照									

※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。

RoHS



※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-76ページを  
ご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の  
注意

(注1) モータ取付姿勢の詳細は、巻末-79ページをご参照ください。  
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3) クリープセンサと原点リミットスイッチを追加する場合、構造上モータ  
取付方向でセンサの取付側が決定しますのでご注意ください。(詳細は  
巻末-79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-69  
ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
IF-MA1 ①-②-400-③-T2-④-⑤	400	標準	40	水平専用	171.5	200~2500 (100mm毎)
IF-MA2 ①-②-400-③-T2-④-⑤		横付き				
IF-MA3 ①-②-400-③-T2-④-⑤		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ケーブル長 ⑤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		③ストローク (mm)	②エンコーダ種類	
	インクリメンタル	アブソリュート		インクリメンタル	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	—	—

### ④ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ⑤オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			SA1L/2L/3L	SA1R/2R/3R
AQ シール	AQ	→B-253	—	—
クリープセンサ	C	→B-254	—	—
クリープセンサ勝手違い	CL	→B-254	—	—
原点リミットスイッチ	L	→B-267	—	—
原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→B-267	—	—
原点逆仕様	NM	→B-271	—	—
ボール保持機構付きガイド	RT	→B-273	—	—
ダブルスライダ仕様	W	→B-276	—	—

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

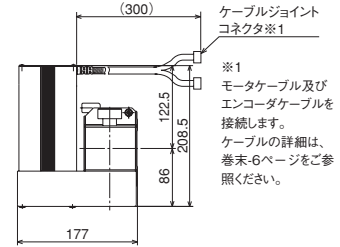
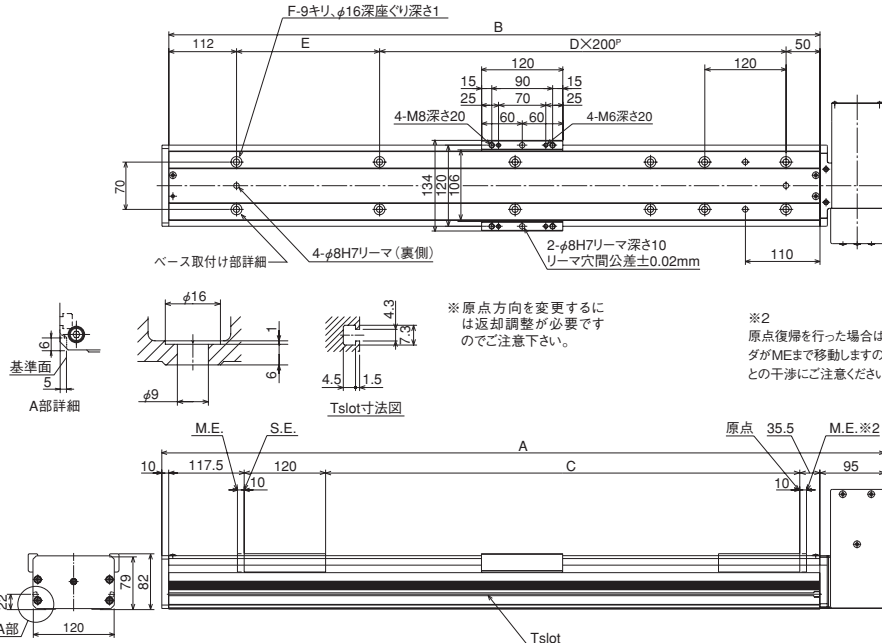
寸法図

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



ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

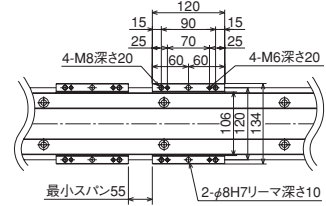
シングルスライダ



※ 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ください。

※2 原点復帰を行った場合は、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ください。

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。

※許容モータ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。

■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

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



# FS-NM-60

薄型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**40**  
mm

**60**  
W

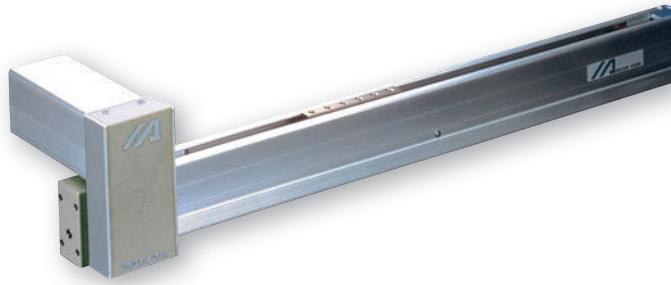
■型式項目	<b>FS</b>	—	□	—	□	—	<b>60</b>	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—
	11NM:シングルスライダ仕様 12NM:ダブルスライダ仕様	I:インクリメンタル A:アブソリュート	60:60W	300:300mm ↓ 1000:1000mm (100mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照								

※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。

RoHS



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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ください。(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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11NM-①-60-②-T2-③-④	60	シングル	2	水平専用	29	300~1000 (100mm毎)
FS-12NM-①-60-②-T2-③-④		ダブル	9 (注2)			

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 (mm)	最高速度 (mm/s)
300 ~ 1000 (100mm毎)	1250

(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		アブソリュート	
	11NM	12NM	11NM	12NM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11NM	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-271	—	—
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。詳細はお問合せください。

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

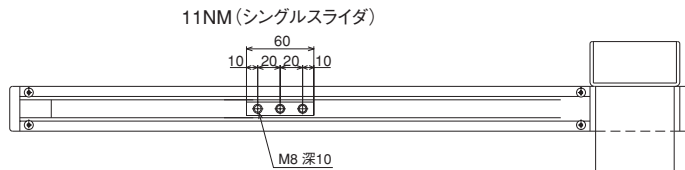
寸法図

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

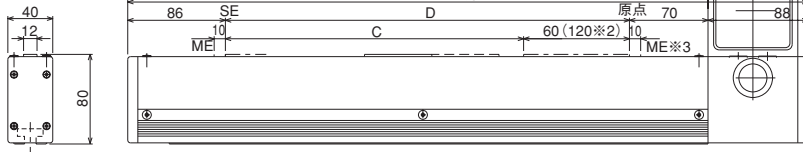
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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39mmのところになります。

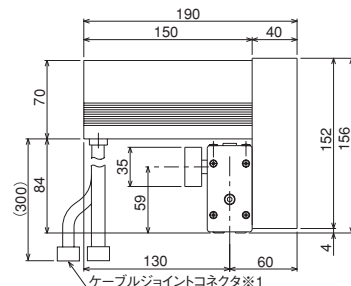


※3 原点復帰を行った場合は、スライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意ください。

※2 ( )内は12NMの寸法です。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、巻末-6ページをご参照ください。



※本体取付方法は巻末-72ページをご参照ください。

Tslot 寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・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			

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# FS-NM-100

薄型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**40**  
mm

**100**  
W

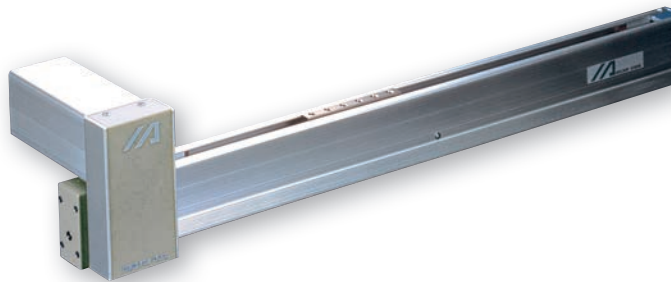
■型式項目	<b>FS</b>	—	□	—	□	—	<b>100</b>	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
11NM:シングルスライダ仕様 12NM:ダブルスライダ仕様	I:インクリメンタル A:アブソリュート	100:100W	300:300mm ↓ 1000:1000mm (100mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション 価格表参照									

※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。

RoHS



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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ください。(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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11NM-①-100-②-T2-③-④	100	シングル	3	水平専用	49	300~1000 (100mm毎)
FS-12NM-①-100-②-T2-③-④		ダブル	15 (注2)			

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

300 ~ 1000 (100mm毎)
1250

(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		アブソリュート	
	11NM	12NM	11NM	12NM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11NM	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-271	—	—
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。詳細はお問合せください。

### 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-60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

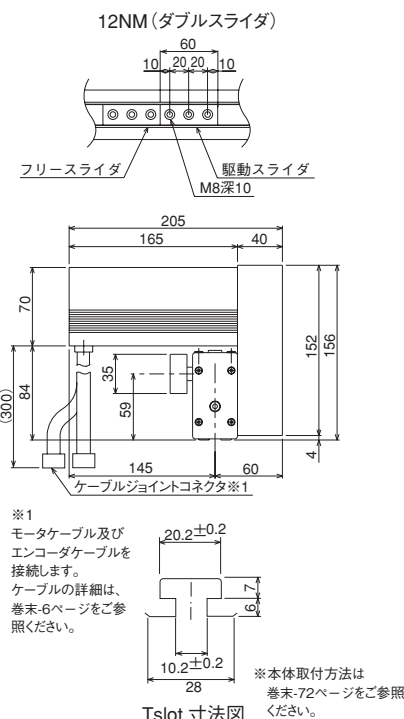
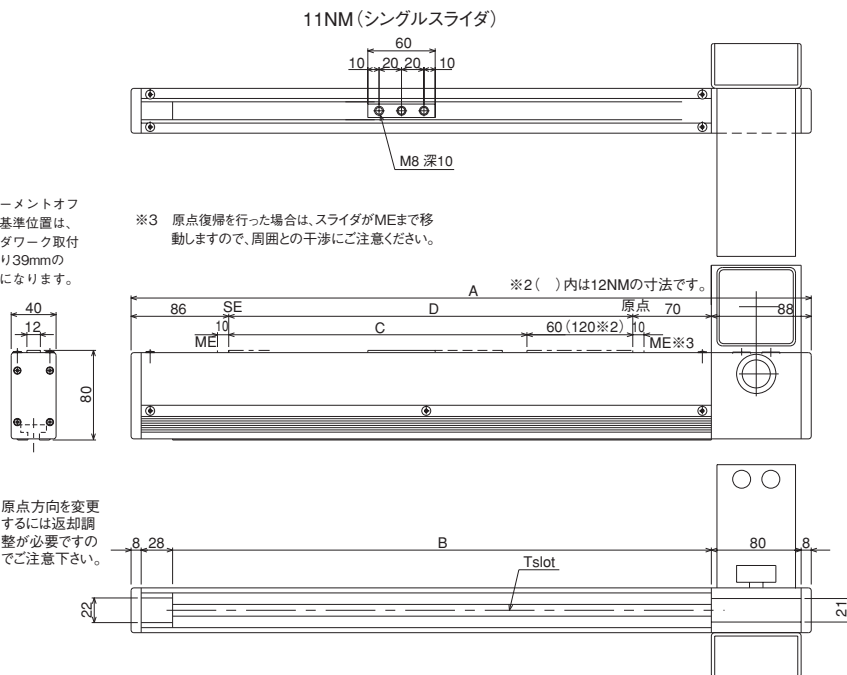
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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39mmのところになります。

※3 原点復帰を行った場合は、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ください。

※2( )内は12NM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。ご注意ください。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、巻末-6ページをご参照ください。

※本体取付方法は巻末-72ページをご参照ください。

Tslot 寸法図

■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	

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-		●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ
- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS

# FS-NO

ガイドモジュール **40mm** 本体幅

■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
	11NO:シングルスライダー仕様 12NO:ダブルスライダー仕様	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**



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(※)ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック									
型式	モータ出力 (W)	スライダー	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			300 ~ 1000 (100mm毎)		
FS-11NO-0-①-②	-	シングル	-	-	-	300~1000 (100mm毎)	-		
FS-12NO-0-①-②		ダブル	-	-	-	100~1000 (100mm毎)			

記号説明 ①ストローク ②オプション (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	12NO
ステンレスシート仕様 (スライダー長 200mm)	D1	-	-	-
ステンレスシート仕様 (スライダー長 300mm)	D2	-	-	-

※D1、D2 選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せください。

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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

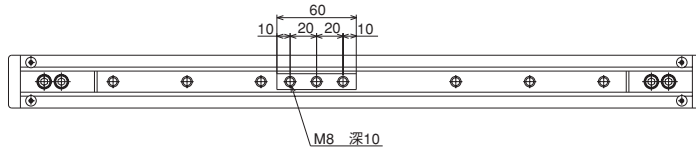
寸法図

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

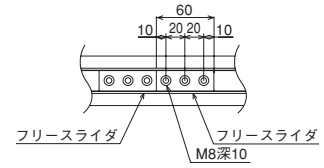
2次元  
CAD

ME: メカニカルエンド  
SE: ストロークエンド

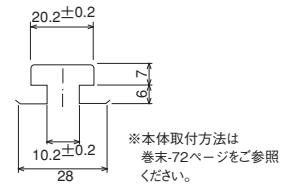
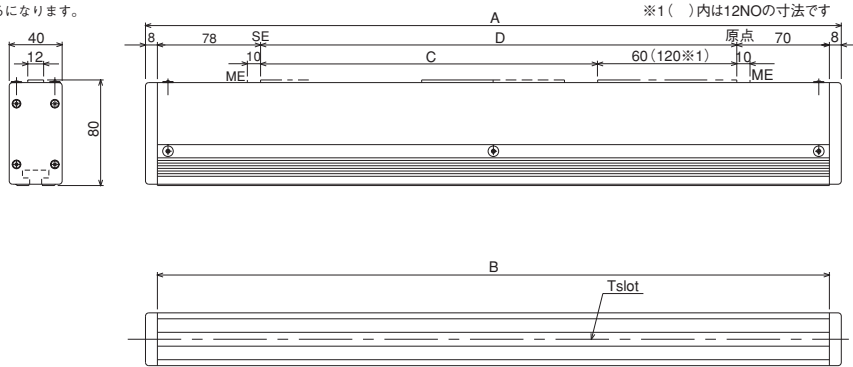
11NO (シングルスライダ)



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。



Tslot 寸法図

※本体取付方法は  
巻末-72ページをご参照  
ください。

■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)	-							

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# FS-WM-100

薄型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**52**  
mm

**100**  
W

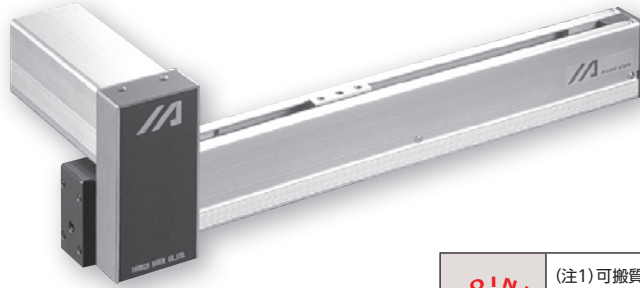
型式項目	FS	—	□	—	□	—	100	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—	—	—
	11WM: シングルスライダ仕様 12WM: ダブルスライダ仕様	I: インクリメンタル A: アブソリュート	100: 100W	300: 300mm ↓ 2500: 2500mm (100mm 毎)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N: 無し S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定	下記オプション 価格表参照										

※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。

RoHS



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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ください。  
(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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11WM-①-100-②-T2-③-④	100	シングル	3	水平専用	49	300~2500 (100mm 毎)
FS-12WM-①-100-②-T2-③-④		ダブル	15 (注2)			

### ストロークと最高速度

300 ~ 2500 (100mm 毎)
1250

(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		アブソリュート	
	11WM	12WM	11WM	12WM
300	—	—	—	—
400	—	—	—	—
500	—	—	—	—
600	—	—	—	—
700	—	—	—	—
800	—	—	—	—
900	—	—	—	—
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11WM	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-271	—	—
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。詳細はお問合せください。

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

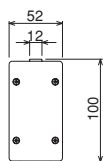
寸法図

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

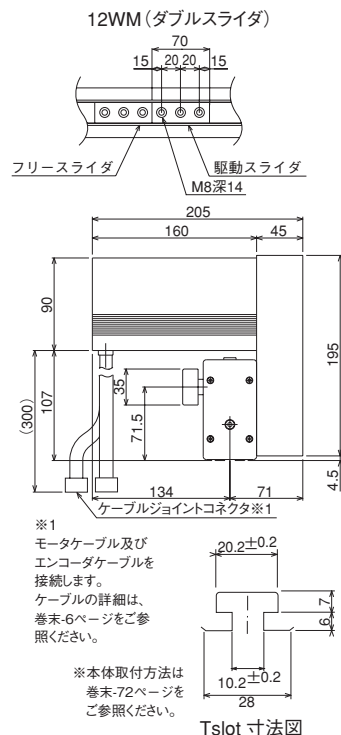
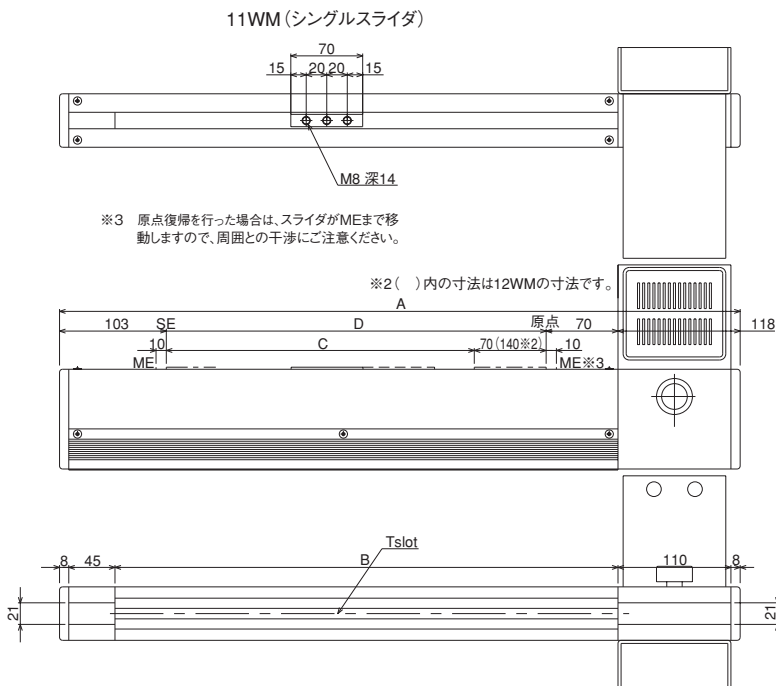


ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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。



※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



■ストローク別寸法・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							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ	
				ポジションA	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択				
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	-	→M-233	
XSEL-P/Q/R/S		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255		

注  
コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISDPB
- NS
- IF
- FS



# FS-WM-200

薄型  
ベルト  
タイプ

本体幅  
**52**  
mm

**200**  
W

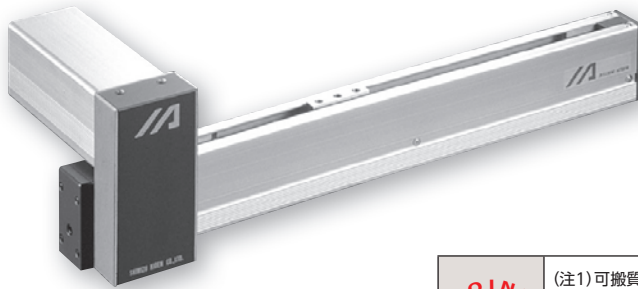
型式項目	FS	—	□	—	□	—	200	—	□	—	T2	—	□	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	エンコーダ種類	—	モータ種類	—	ストローク	—	適応コントローラ	—	ケーブル長	—	オプション	—
	11WM: シングルスライダ仕様 12WM: ダブルスライダ仕様	I: インクリメンタル A: アブソリュート	200: 200W	300: 300mm ↓ 2500: 2500mm (100mm 毎)	T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N: 無し S: 3m M: 5m X □ □: 長さ指定	下記オプション 価格表参照								

※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。

RoHS



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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ください。  
(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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11WM-①-200-②-T2-③-④	200	シングル	6	水平専用	98	300~2500 (100mm毎)
FS-12WM-①-200-②-T2-③-④		ダブル	30 (注2)			

### ストロークと最高速度

300 ~ 2500 (100mm毎)
1250

(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		アブソリュート	
	11WM	12WM	11WM	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オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11WM	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-271	—	—
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。詳細はお問合せください。

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

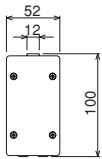
寸法図

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

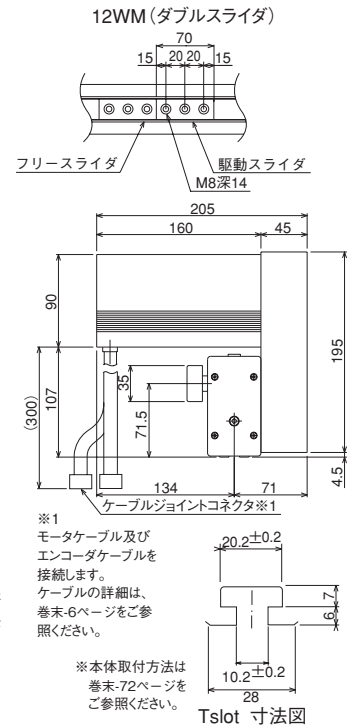
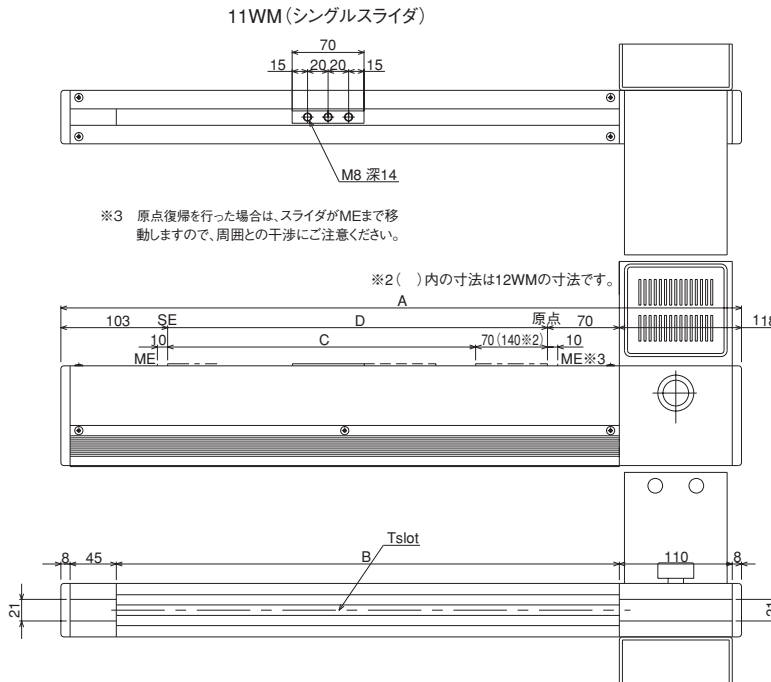
2次元  
CAD

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。



※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意下さい。



■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							

※ストロークは100mmごとに用意しております。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	CompoNet MECHATROLINK	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-189
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	-	→M-203
SSEL-CS		2		●	-	●	EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8		単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-

- A スライダタイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

ガイドモジュール 本体幅 52mm

# FS-WO

■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
		11WO:シングルスライダー仕様 12WO:ダブルスライダー仕様		0:モータ無し		300:300mm 2500:2500mm (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



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**POINT**  
選定上の注意

(※)ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

### 型式スペック

#### リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	スライダー	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
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

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
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	12WO
ステンレスシート仕様 (スライダー長 200mm)	D1	-	-	-
ステンレスシート仕様 (スライダー長 300mm)	D2	-	-	-

※D1、D2 選択時は、全長が変更になります。詳細はお問合せください。

#### 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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

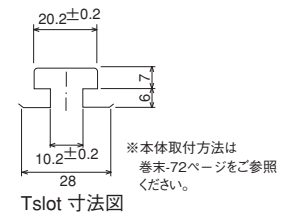
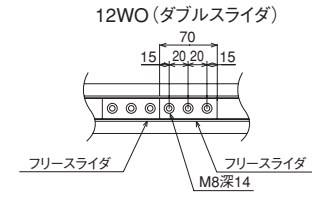
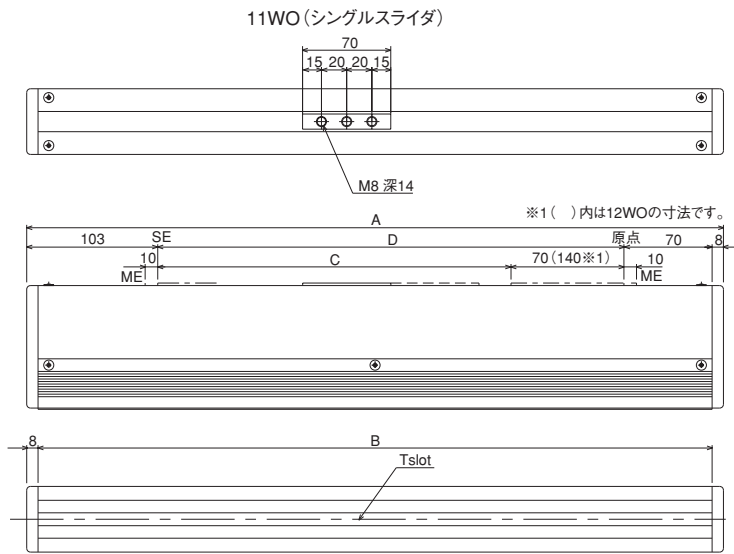
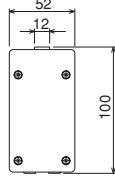
寸法図

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

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。



■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。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# FS-LM-400

薄型  
ベルト  
タイプ

高可搬  
仕様

本体幅  
75  
mm

400  
w

■型式項目	<b>FS</b>	—	□	—	□	—	<b>400</b>	—	□	—	<b>T2</b>	—	□	—	□
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	I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	1000:1000mm ↓ 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。

RoHS



\*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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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ください。(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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11LM-①-400-②-T2-③-④	400	シングル	15	水平専用	196	1000~3000 (100mm毎)
FS-12LM-①-400-②-T2-③-④		ダブル	60 (注2)			

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 (mm)	最高速度 (mm/s)
1000 ~ 3000 (100mm毎)	1250

(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		アブソリュート	
	11LM	12LM	11LM	12LM
1000	-	-	-	-
1100	-	-	-	-
1200	-	-	-	-
1300	-	-	-	-
1400	-	-	-	-
1500	-	-	-	-
1600	-	-	-	-
1700	-	-	-	-
1800	-	-	-	-
1900	-	-	-	-
2000	-	-	-	-
2100	-	-	-	-
2200	-	-	-	-
2300	-	-	-	-
2400	-	-	-	-
2500	-	-	-	-
2600	-	-	-	-
2700	-	-	-	-
2800	-	-	-	-
2900	-	-	-	-
3000	-	-	-	-

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	-	-
	M (5m)	-	-
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11LM	12LM
原点逆仕様	NM	--B-271	-	-
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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

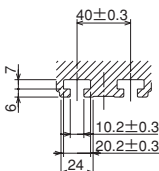
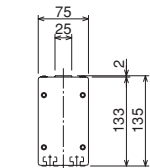
寸法図

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

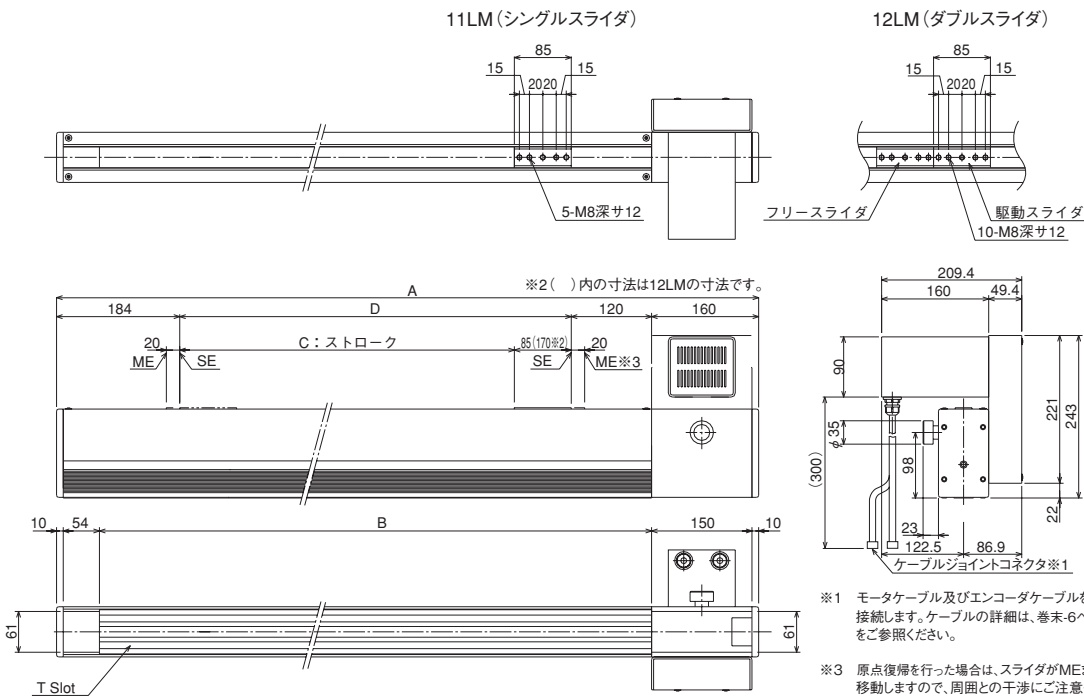
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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-72ページをご参照ください。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は、巻末-6ページをご参照ください。  
※3 原点復帰を行った場合は、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ください。

■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

※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。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジションナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝達 自由伝達	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC 100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS

# FS-HM-400

薄型  
ベルト  
タイプ

高速  
仕様

本体幅  
75  
mm

400  
W

型式項目	FS	—	□	—	□	—	400	—	□	—	T2	—	□	—	□
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	I:インクリメンタル A:アブソリュート	400:400W	1000:1000mm ↓ 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。

RoHS



\*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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

**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ください。(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-69ページをご参照ください。

## 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)		定格推力 (N)	ストローク (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
FS-11HM-①-400-②-T2-③-④	400	シングル	10	水平専用	127	1000~3000 (100mm毎)
FS-12HM-①-400-②-T2-③-④		ダブル	40 (注2)			

### ストロークと最高速度

ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)
1000 ~ 3000 (100mm毎)	2000

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		アブソリュート	
	11HM	12HM	11HM	12HM
1000	—	—	—	—
1100	—	—	—	—
1200	—	—	—	—
1300	—	—	—	—
1400	—	—	—	—
1500	—	—	—	—
1600	—	—	—	—
1700	—	—	—	—
1800	—	—	—	—
1900	—	—	—	—
2000	—	—	—	—
2100	—	—	—	—
2200	—	—	—	—
2300	—	—	—	—
2400	—	—	—	—
2500	—	—	—	—
2600	—	—	—	—
2700	—	—	—	—
2800	—	—	—	—
2900	—	—	—	—
3000	—	—	—	—

### ③ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準	LS付
標準タイプ	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
長さ指定	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-6ページをご参照ください。

### ④オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格	
			11HM	12HM
原点逆仕様	NM	--B-271	—	—
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)

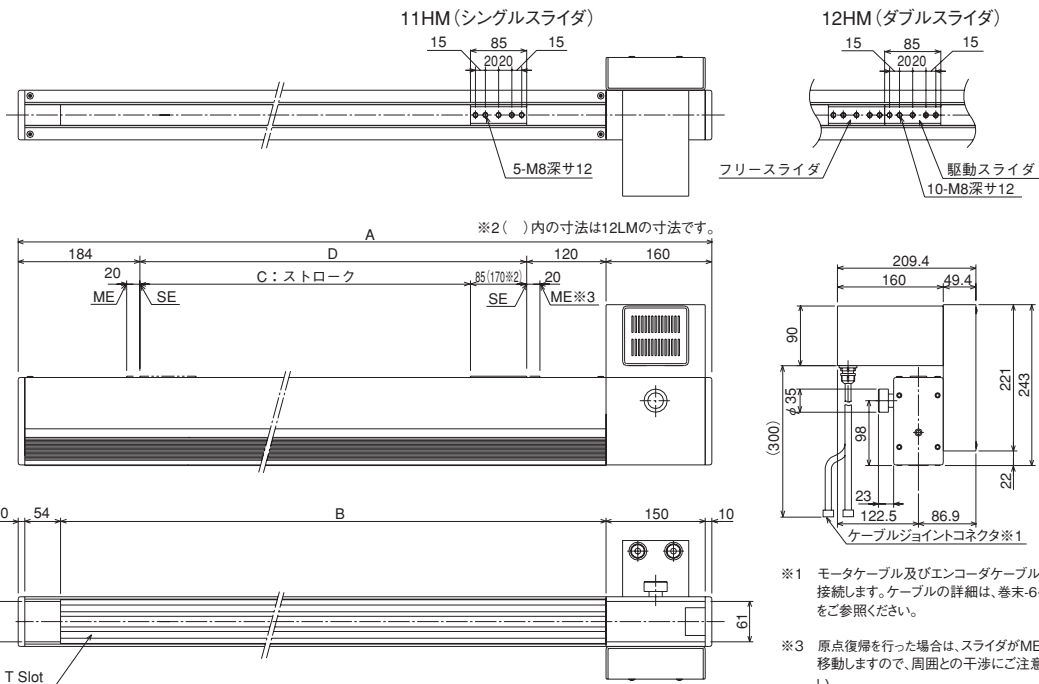
\*張出し負荷長の目安 / Ma、Mb、Mc 方向 300mm 以下  
(※) 基準定格寿命20,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。巻末-60ページにて走行寿命をご確認ください。

寸法図

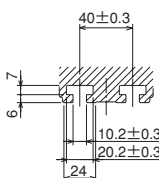
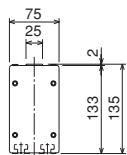
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。  
www.iai-robot.co.jp

2次元  
CAD

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-72ページをご参照ください。

■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				

※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。

■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	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法				最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジション	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link 自由伝送 自由伝送	512 (ネットワーク仕様は768)	-	→M-163
SSEL-CS		2	単相 AC100V/200V	●	-	●	CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	20000	-	→M-233
XSEL-P/Q/R/S		8	単相 AC200V 三相 AC200V	-	-	●	注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	53332 (タイプにより異なります)	-	→M-255

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

- RCP6/RCP6S
- RCP5
- RCP4
- RCP3
- RCP2
- ERC3
- ERC2
- RCA2
- RCA
- RCS3
- RCS2
- ISB/ISPB
- SSPA
- ISA/ISPA
- ISDB/ISPDB
- NS
- IF
- FS



- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームブラケット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

# FS-LO

ガイドモジュール 75mm

■型式項目

<b>FS</b>	□	<b>0</b>	□
シリーズ	タイプ	モータ種類	ストローク
	11LO:シングルスライダー仕様 12LO:ダブルスライダー仕様	0:モータ無し	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。



※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-76ページをご確認ください。



技術資料 ▶ 巻末-55  
特注対応 ▶ 巻末-87

POINT  
選定上の注意

(※)ダブルスライダー選択時の動的許容モーメント、張出し負荷長は巻末-69ページをご参照ください。

型式スペック									
型式	モータ出力 (W)	スライダー	最大可搬質量		定格推力 (N)	ストローク (mm)	ストロークと最高速度		
			水平 (kg)	垂直 (kg)			1000 ~ 3000 (100mm毎)		
FS-11LO-0-①	-	シングル	-	-	-	1000~3000 (100mm毎)	-		
FS-12LO-0-①		ダブル	-	-	-	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-60ページにて走行寿命をご確認ください。

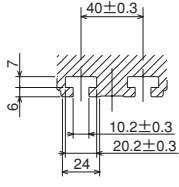
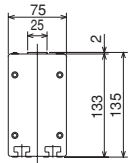
寸法図

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

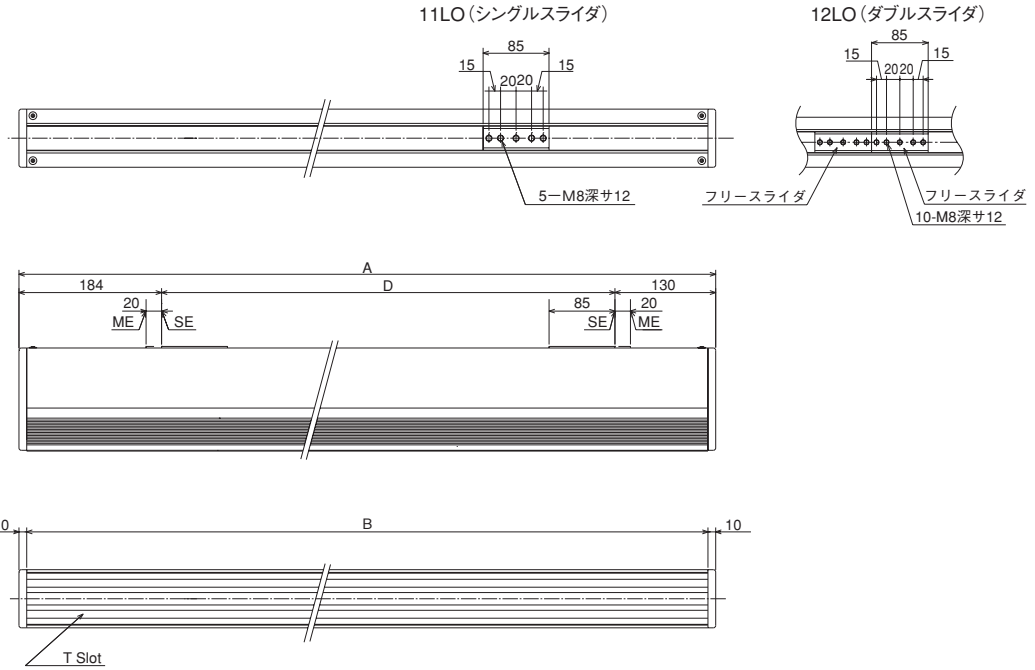
ME:メカニカルエンド  
SE:ストロークエンド

※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-72ページをご参照  
ください。



■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。

- A スライダータイプ
- B ロッドタイプ
- C テーブル・アームフラット
- D グリッパ・ロータリ
- E リニアサーボ
- F その他
- G 直交ロボット
- H テーブルトップ
- J スカラロボット
- K クリーン仕様
- L 防塵・防滴仕様
- M コントローラ

RCP6/  
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

ISB/  
ISPB

SSPA

ISA/  
ISPA

ISDB/  
ISPDB

NS

IF

FS