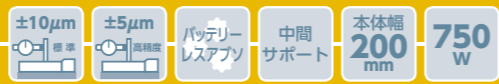


# ISB-WXMX-750 ISPB-WXMX-750



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
ISB 標準仕様 ISPB 高精度仕様	WXMX	WA バッテリーレスタイプ	750 750W	50 50mm 25 25mm	900 900mm 3000 3000mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	N 無し S 3m M 5m X□□ 長さ指定	下記オプション表参照



## ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	ISB	ISPB
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	-	-
2550/2600	-	-
2650/2700	-	-
2750/2800	-	-
2850/2900	-	-
2950/3000	-	-

## オプション価格表(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	A1	3-619	-
ケーブル右側面取出し	A3	3-619	-
AQシール(標準装備)(注1)	AQ	3-619	-
ブレーキ	B	3-619	-
吊り金具	EB	3-620	-
原点リミットスイッチ	L	3-622	-
マスター軸指定	LM	3-622	-
原点逆仕様	NM	3-623	-
スレーブ軸指定	S	3-622	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-626	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずご記入ください。  
(注2) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-474、3-476ページをご参照ください。

選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は、最大値を表示しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 垂直設置で使用する場合は、デューティ比50%以下で運転してください。その他の場合は、動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-328ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307ページをご参照ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向900mm以下(ダブルスライダ仕様時は、スライダ実スパン最小[35mm]:1975mm、最大[180mm]:2700mm以下)です。張出し負荷長については3-52ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-293ページをご参照ください。

## ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2		T4	
		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)~X15(15m)	-	-	-	-
	X16(16m)~X20(20m)	-	-	-	-

(注) ロボットケーブルです。  
(注) 20mを超え30mまでのケーブルを使用される場合、アクチュエーター型ケーブル長は「N」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型式は以下となります。  
□□□はケーブル長さを記入。(例)250=25m  
【モーターケーブル】  
T2: CB-X-MA□□□  
T4: CB-X2-MA□□□  
【エンコーダーケーブル】  
T2/T4(標準): CB-X1-PA□□□-AWG24  
T2/T4(LS付): CB-X1-PLA□□□-WG24

## メインスペック

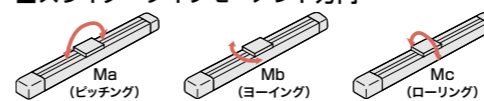
項目	内容			
リード	ボールねじリード(mm)	50 25		
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(注3) 最高速度(mm/s) 定格加減速度(G) 最高加減速度(G)	80 160 2500 1250 0.3 0.3 1.2 1.2	
	垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(注3) 最高速度(mm/s) 定格加減速度(G) 最高加減速度(G)	14 32 2500 1250 0.3 0.3 1.0 0.6
		推力	定格推力(N)	255 510
		ブレーキ	ブレーキ仕様 ブレーキ保持力(kgf)	無励磁作動電磁ブレーキ 14 32
ストローク		最小ストローク(mm)	900 900	
	最大ストローク(mm)	3000 3000		
	ストロークピッチ(mm)	50 50		

(注3) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご参照ください。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ25mm 転速C10【C5相当】
繰返し位置決め精度	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.05mm以下【0.02mm以下】
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント(シングルスライダ仕様)	Ma: 774 N・m
	Mb: 1106 N・m
	Mc: 2175 N・m
静的許容モーメント(ダブルスライダ仕様)(注4)	Ma: 3620 N・m
	Mb: 5170 N・m
	Mc: 4340 N・m
動的許容モーメント(シングルスライダ仕様)(注5)	Ma: 162 N・m
	Mb: 231 N・m
	Mc: 455 N・m
動的許容モーメント(ダブルスライダ仕様)(注5)	Ma: スライダ実スパン最小[35mm]616 N・m、最大[180mm]1130 N・m
	Mb: スライダ実スパン最小[35mm]880 N・m、最大[180mm]1610 N・m
	Mc: スライダ実スパン最小[35mm]739 N・m、最大[180mm]739 N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター(200V)
エンコーダ種類	バッテリーレスアップリケート(17bit)
エンコーダパルス数	131072 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) スライダ実スパンによる数値は一律です。  
(注5) 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。1-276ページにて走行寿命をご確認ください。  
(注) 【 】内はISPBの数値です。

## スライダタイプモーメント方向



## 速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢	最高速度 (mm/s)	水平										垂直									
			加速度(G)										加速度(G)									
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	80	80	60	48	40	34	30	27	23	18	15	14	14	14	14	12	10	9	8	7	
25	1250	160	160	120	96	80	68	60	54	46	36	30	32	32	32	26	21					

(注) 垂直設置において、低速かつ搬送質量が無負荷に近い条件で運転した場合、動作が不安定になることがあります。

## 速度・加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	姿勢	最高速度 (mm/s)	水平										垂直									
			加速度(G)										加速度(G)									
			0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	70	70	50	38	30	24	20	17	14	8	5	10	10	8	6	4					
25	1250	150	150	110	86	70	58	50	44	36	26	20	25	25	22	20	19					

(注) 垂直設置において、低速かつ搬送質量が無負荷に近い条件で運転した場合、動作が不安定になることがあります。

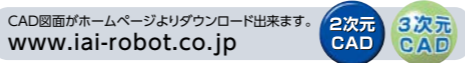
## ストロークと最高速度

リード	ストローク	最高速度
	900~3000 (50mmごと)	2500
50		2500
25		1250

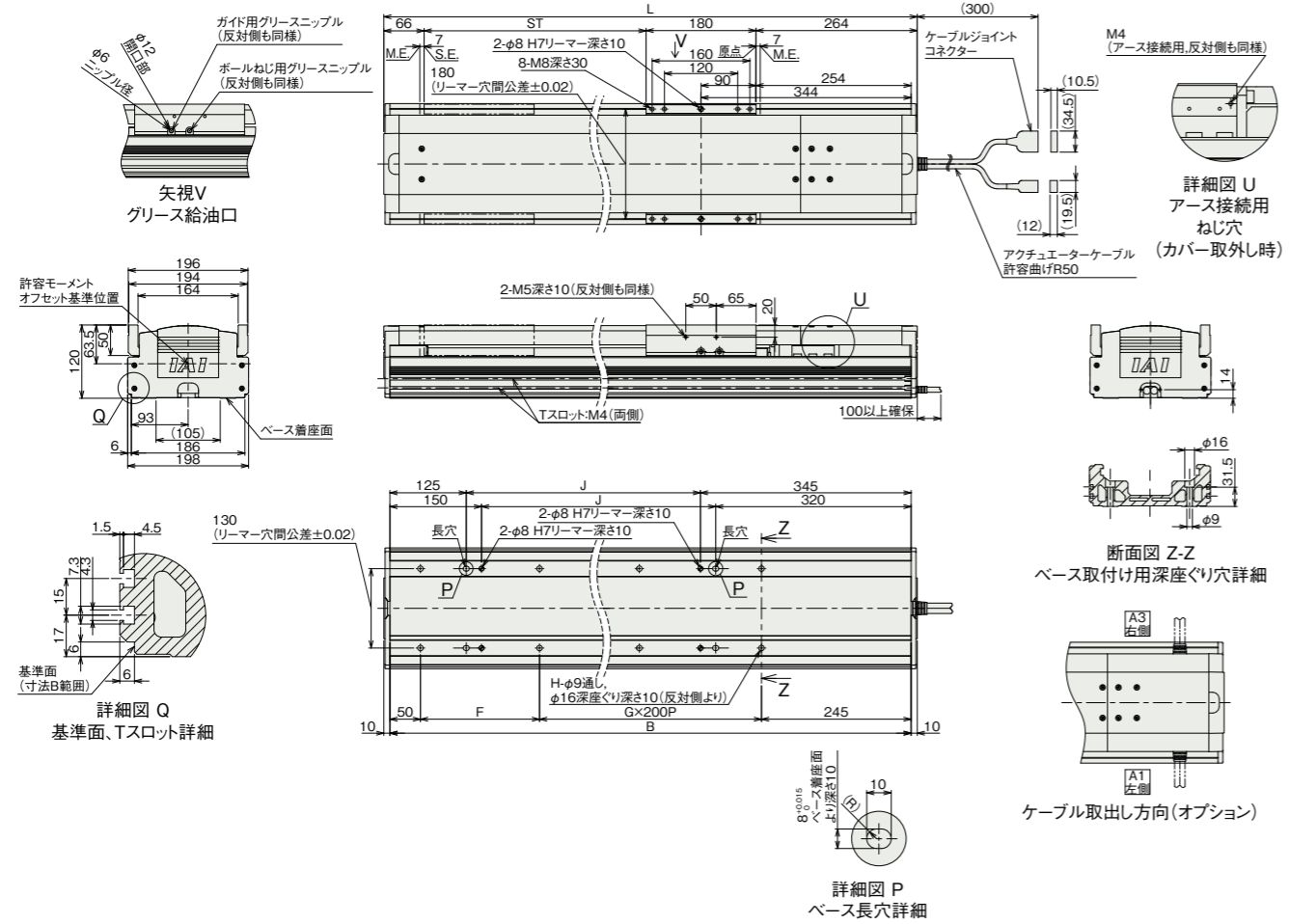
(単位はmm/s)

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



(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-711ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。
(注) プレーキ有りの場合も外形寸法は同じです。



■ストローク別寸法

Table with 20 columns (stroke lengths 900-1950) and 9 rows (types L, B, F, G, H, J).

Table with 20 columns (stroke lengths 2000-3000) and 9 rows (types L, B, F, G, H, J).

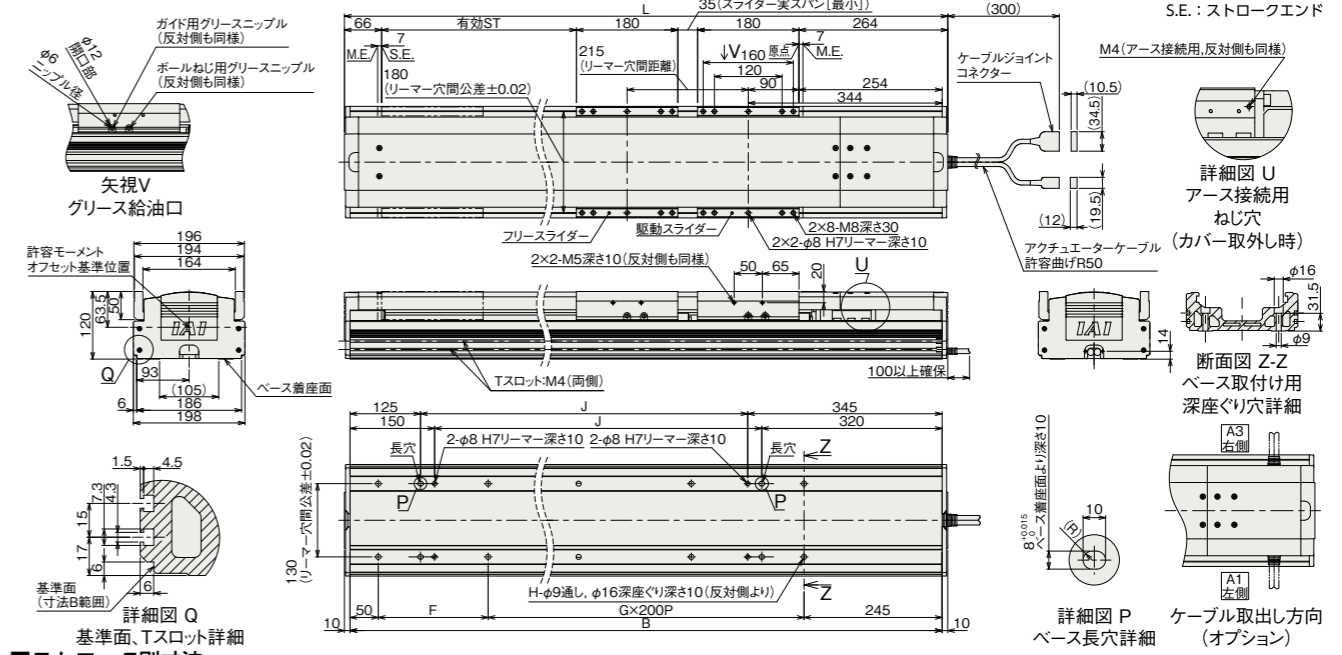
■ストローク別質量

Table with 20 columns (stroke lengths 900-1950) and 2 rows (masses with/without brake).

Table with 20 columns (stroke lengths 2000-3000) and 2 rows (masses with/without brake).

寸法図(ダブルスライダ仕様)

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は3-711ページをご参照ください。
(注) 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要です。
(注) プレーキ有りの場合も外形寸法は同じです。
(注) 下図はスライダ実スパンが最小の場合の寸法を示しています。



■ストローク別寸法

Table with 20 columns (stroke lengths 900-1950) and 9 rows (types L, B, F, G, H, J) for double slider.

■ストローク別質量

Table with 20 columns (stroke lengths 900-1950) and 2 rows (masses with/without brake) for double slider.

(注) シングルスライダ仕様にはフリースライダ3kgを加えた質量です。

■適用コントローラ

本ページのアクチュエーター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。

Controller compatibility table with columns for name, appearance, power voltage, control method (network, bus, program), max position points, and reference page.

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。
(注) SCON2のML3とECLは、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに[IM]が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

