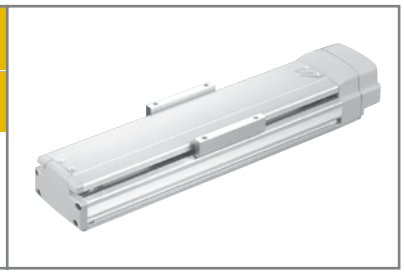
ISA-SXM 単軸ロボット 小型X軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状
ISPA-SXM 単軸ロボット 小型X軸タイプ 本体幅90mm 60W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目　□ − SXM − □ − 60 − □ − □ − □ − □ − □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)(注1)	速度(mm/s)	加速度(注2) 水平(G) 定格	水平(G) 最大	垂直(G) 定格	垂直(G) 最大	可搬質量(注2) 水平(kg) 定格加速時	水平(kg) 最大加速時	垂直(kg) 定格加速時	垂直(kg) 最大加速時	定格推力(N)
ISA[ISPA]-SXM-①-60-16-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100～600	1～960	0.3	1.0	0.3	0.7	12	3.5	3	2	63.7
ISA[ISPA]-SXM-①-60-8-②-③-④-⑤			8		1～480	0.3	0.6	0.3	0.5	25	12	6	5	127.4
ISA[ISPA]-SXM-①-60-4-②-③-④-⑤			4		1～240	0.15	0.5	0.15	0.3	50	30	14	12	254.8

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

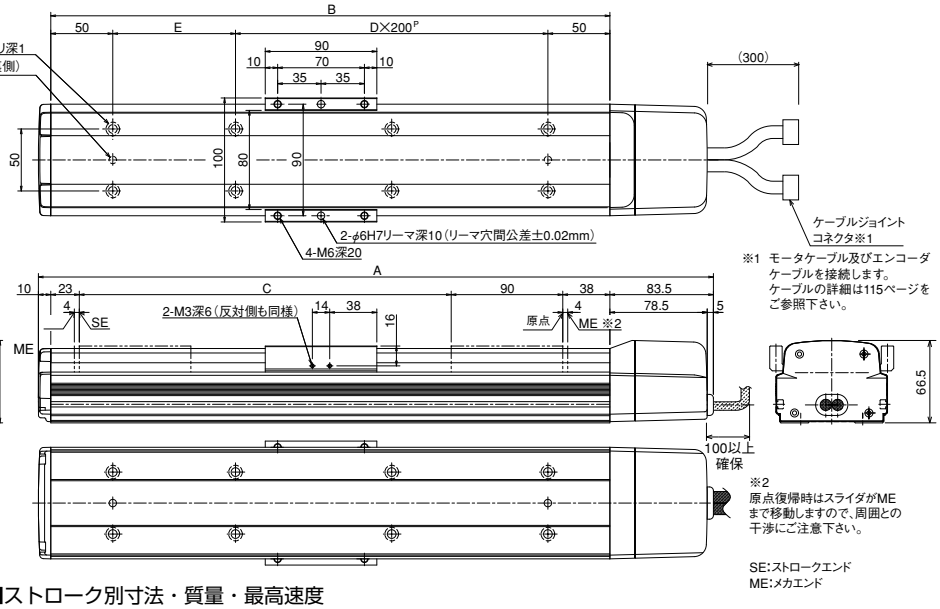
共通仕様

繰り返し位置決め精度(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】
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注6)	Ma:28.4N・m　Mb:40.2N・m　Mc:65.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下　Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K　T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

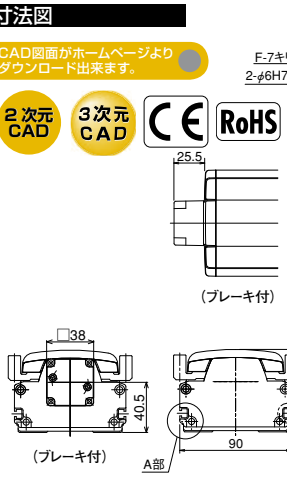
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS



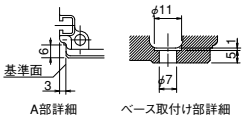
※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。



※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ ブレーキ付は全長(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。

G部ベースT溝詳細



A部詳細　ベース取付け部詳細

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

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。		
	リード16	960
	リード8	480
	リード4	240

適応コントローラ仕様

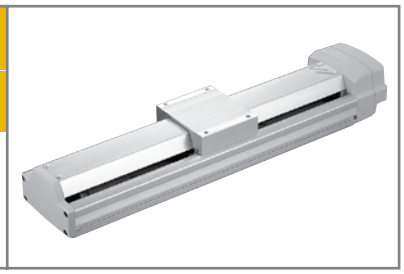
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→P665

ご注意

(注1) 50毎ストロークは準標準設定です。
(注2) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-13をご参照下さい。
(注3、4、5)【　】内はISPAシリーズの数値です。
　それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(注6) 10,000km走行寿命の場合です。
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
　(例. X08 = 8m)

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

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



■型式項目

□ − SYM − □ − 60 − □ − □ − □ − □ − □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)(注1)	速度(mm/s)	加速度(注2) 水平(G) 定格	水平(G) 最大	垂直(G) 定格	垂直(G) 最大	可搬質量(注2) 水平(kg) 定格加速時	水平(kg) 最大加速時	垂直(kg) 定格加速時	垂直(kg) 最大加速時	定格推力(N)
ISA[ISPA]-SYM-①-60-16-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	16	100～600	1～960	0.3	1.0	0.3	0.7	12	3.5	3	2	63.7
ISA[ISPA]-SYM-①-60-8-②-③-④-⑤			8		1～480	0.3	0.6	0.3	0.5	25	12	6	5	127.4
ISA[ISPA]-SYM-①-60-4-②-③-④-⑤			4		1～240	0.15	0.5	0.15	0.3	50	30	14	12	254.8

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁		型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(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】
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注6)	Ma:28.4N・m　Mb:40.2N・m　Mc:32.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下　Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K　T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

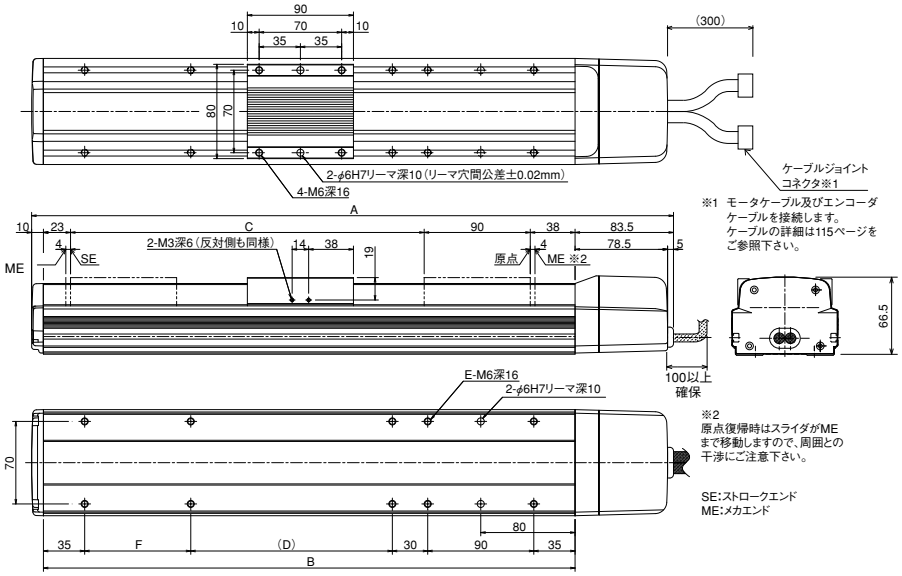
寸法図

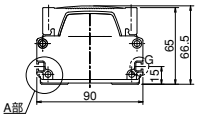
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

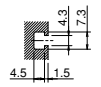
2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

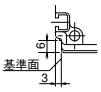
※ ブレーキ付は全長(L)が25.5mm、質量が0.3kgアップします。







G部ベースT溝詳細



A部詳細

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	−	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

最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。		
	リード16	960
	リード8	480
	リード4	240

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→P665

ご注意

(注1)50毎ストロークは準標準設定です。
(注2)加速度と可搬質量の関係については、巻末-13をご参照下さい。
(注3、4、5)【　】内はISPAシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(注6)10,000km走行寿命の場合です。
(注7)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
(例.X08=8m)

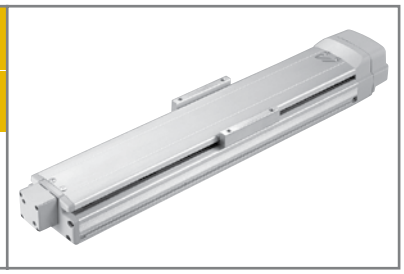
特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

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

■型式項目

□ − SZM − □ − 60 − □ − □ − □ − □ − □

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



※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (mm/s)	加速度 (注 2) 水平 (G) 定格	加速度 (注 2) 水平 (G) 最大	加速度 (注 2) 垂直 (G) 定格	加速度 (注 2) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 2) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 2) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注 2) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 2) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-SZM-①-60-8-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	60	8	100 ～ 600	1 ～ 480	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		6	5	127.4
ISA[ISPA]-SZM-①-60-4-②-③-④-⑤			4		1 ～ 240			0.15	0.3			14	12	254.8

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※ SZM タイプはブレーキ（B）が標準装備となります。

共通仕様

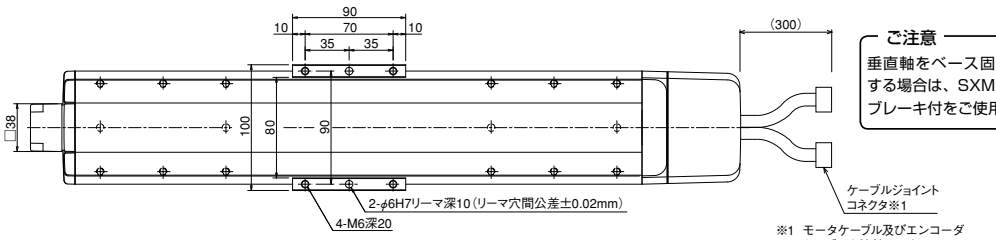
繰り返し位置決め精度 (注 3)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 4)	ボールネジφ 12mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション (注 5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 6)	Ma：28.4N・m　Mb：40.2N・m　Mc：33.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

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。

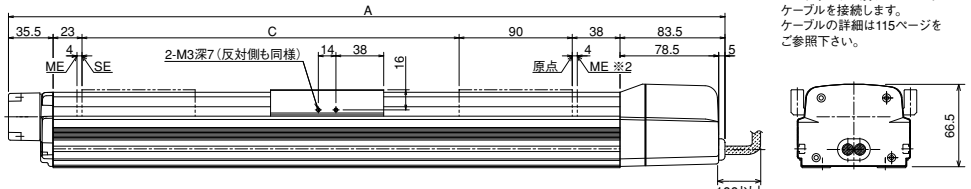
2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

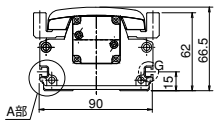
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

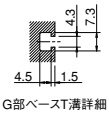


ご注意
垂直軸をベース固定で使用する場合は、SXM タイプのブレーキ付をご使用下さい。

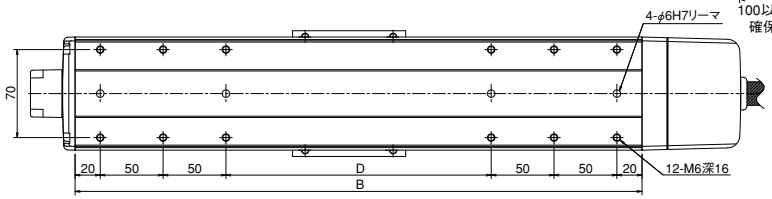
※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。





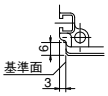


G部ベースT溝詳細



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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド



A部詳細

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード8	480										
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード4	240										

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

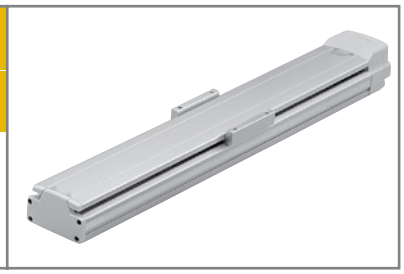
※ SZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

⚠ ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 3、4、5)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 6) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。
(例. X08 = 8m)

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

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



■型式項目

□ － MXM － □ － 100 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 水平 (G) 最大	加速度 垂直 (G) 定格	加速度 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-MXM-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100 ～ 1000	1 ～ 1800	0.3	1.0	–	–	12	4	–	–	56.2
ISA[ISPA]-MXM-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1 ～ 1200	0.3	1.0	0.3	0.8	20	6	3.5	2	84.3
ISA[ISPA]-MXM-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1 ～ 600	0.3	0.6	0.3	0.5	40	20	9	7	169.5
ISA[ISPA]-MXM-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1 ～ 300	0.15	0.5	0.15	0.3	80	45	19	15	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ＡＱシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 16mm　転造Ｃ 10【転造Ｃ５相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：69.6N・m　Mb：99.0N・m　Mc：161.7N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 600mm 以下　Mb・Mc 方向 600mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

寸法図

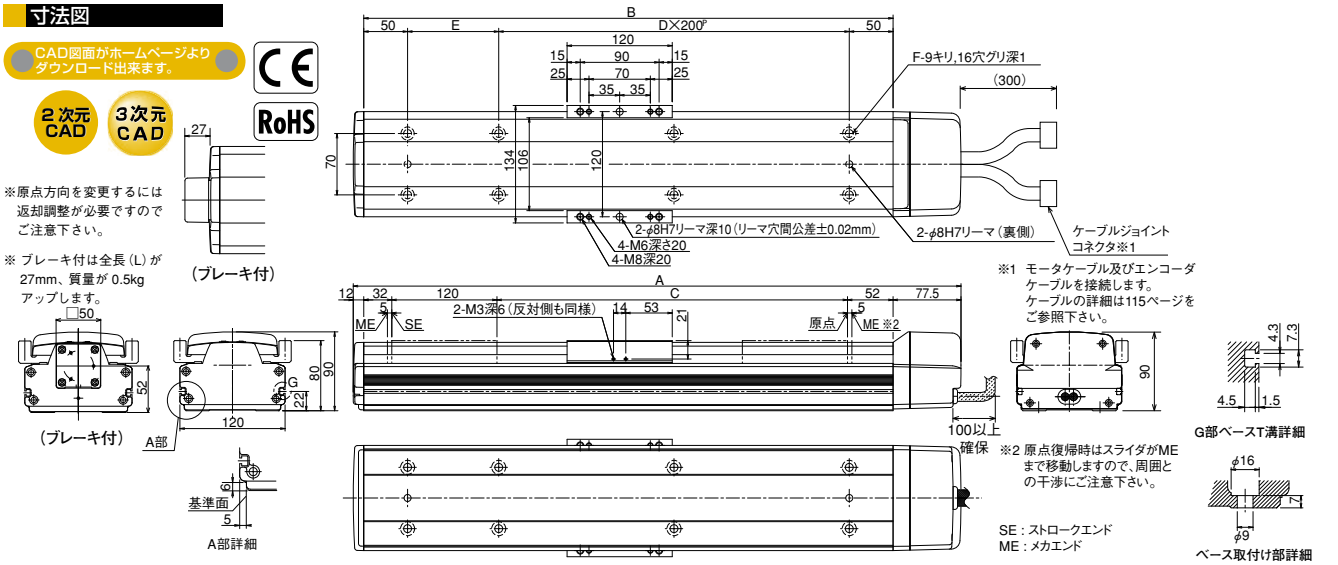
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD

CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ ブレーキ付は全長 (L) が 27mm、質量が 0.5kg アップします。



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

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

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。				
リード 30	1800	1290	1045	860
リード 20	1200	860	695	570
リード 10	600	430	345	280
リード 5	300	215	170	140

適応コントローラ仕様

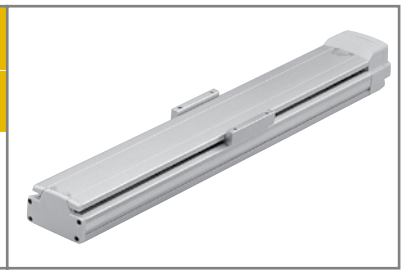
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。
(例. X08 = 8m)

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

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



■型式項目

□ － MXM － □ － 200 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	水平 (G) 最大	垂直 (G) 定格	垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	水平 (kg) 最大加速時	垂直 (kg) 定格加速時	垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-MXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100～1000	1～1800	0.3	1.0	0.3	1.0	25	10	6	2	113
ISA[ISPA]-MXM-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	5	169.5
ISA[ISPA]-MXM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	15	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 16mm　転造C 10【転造C 5 相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：69.6N・m　Mb：99.0N・m　Mc：161.7N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 600mm 以下　Mb・Mc 方向 600mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

寸法図

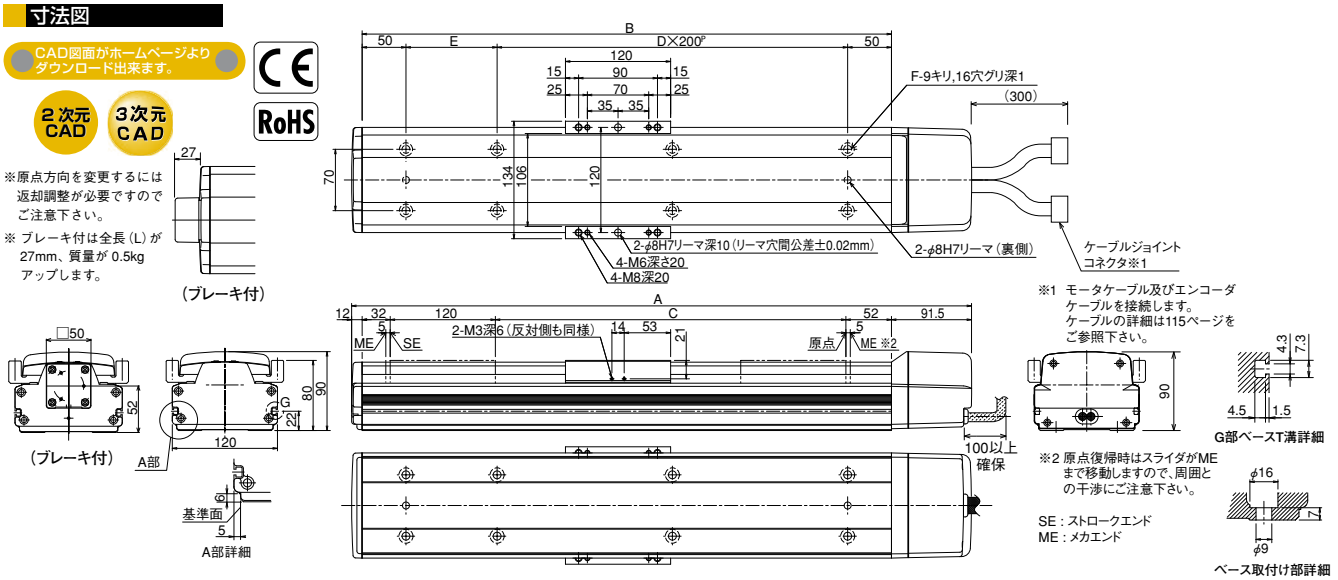
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD

CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ ブレーキ付は全長 (L) が 27mm、質量が 0.5kg アップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。																		
リード 30	1800													1290		1045		860
リード 20	1200													860		695		570
リード 10	600													430		345		280

適応コントローラ仕様

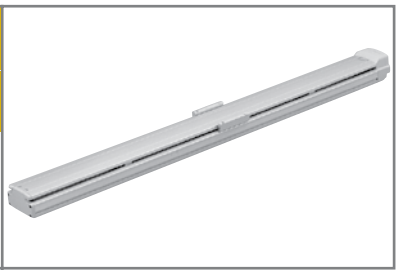
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

⚠ ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

メンテナンス部品 → P.114　寿命とモーメントについて → 巻末-5

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



■型式項目　□ － MXMX － □ － 200 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm 単位(mm)	速度 (注 1) (mm/s)	加速度 (注 2) 水平 (G) 定格	加速度 (注 2) 水平 (G) 最大	加速度 (注 2) 垂直 (G) 定格	加速度 (注 2) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 2) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 2) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注 2) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 2) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-MXMX-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	800～2000	1～1800	0.3		水平専用		25		水平専用		113
ISA[ISPA]-MXMX-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.3				40				169.5

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ＡＱシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 3)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 4)	ボールネジφ 16mm　転造Ｃ 10【転造Ｃ５相当】
ロストモーション (注 5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 6)	Ma：69.6N・m　Mｂ：99.0N・m　Mｃ：161.7N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 600mm 以下　Mｂ・Mｃ方向 600mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5ｍ　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

寸法図

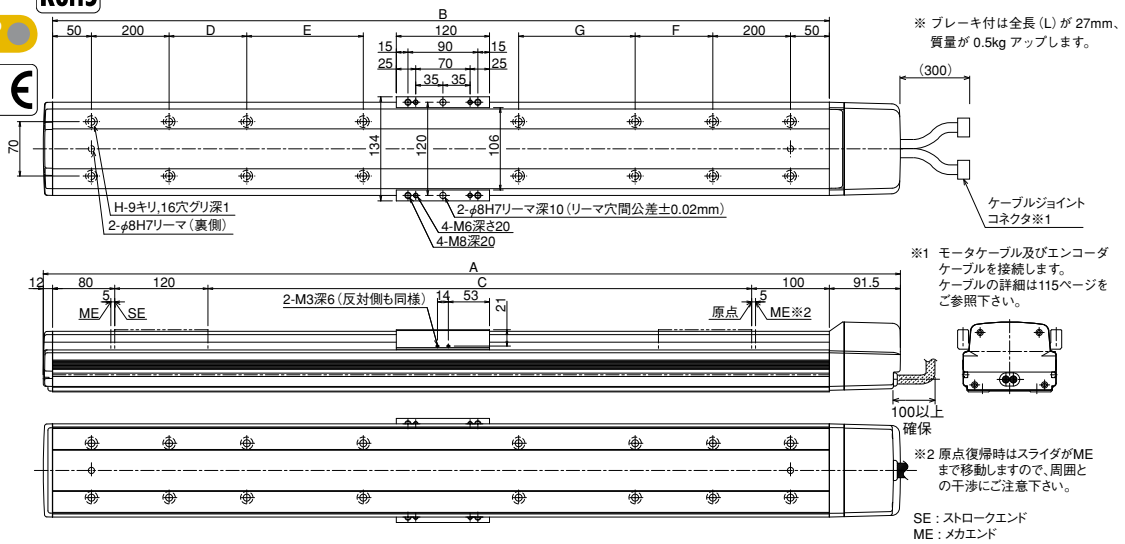
RoHS

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD　CE

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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



※ ブレーキ付は全長（L）が 27mm、質量が 0.5kg アップします。

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

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

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード 30	1800				1650	1500	1425	1200	1050	900	825	750	675
リード 20	1200				1100	1000	950	800	700	600	550	500	450

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

ご注意

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

（注 2）加速度は、0.3G が最大となります。

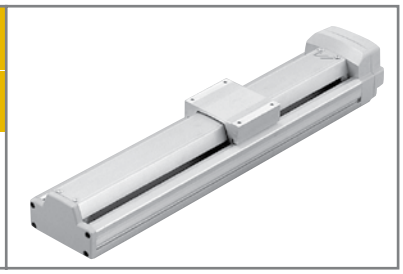
（注 3、4、5）【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

（注 6）10,000km 走行寿命の場合です。

（注 7）ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
（例. X08 = 8m）。

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

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



■型式項目　□ － MYM － □ － 100 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 水平 (G) 最大	加速度 垂直 (G) 定格	加速度 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-MYM-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100～1000	1～1800	0.3	1.0	–	–	12	4	–	–	56.2
ISA[ISPA]-MYM-①-100-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.3	1.0	0.3	0.8	20	6	3.5	2	84.3
ISA[ISPA]-MYM-①-100-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.3	0.6	0.3	0.5	40	20	9	7	169.5
ISA[ISPA]-MYM-①-100-5-②-③-④-⑤			5		1～300	0.15	0.5	0.15	0.3	80	45	19	15	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 16mm　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】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：69.6N・m　Mb：99.0N・m　Mc：81.3N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 600mm 以下　Mb・Mc 方向 600mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

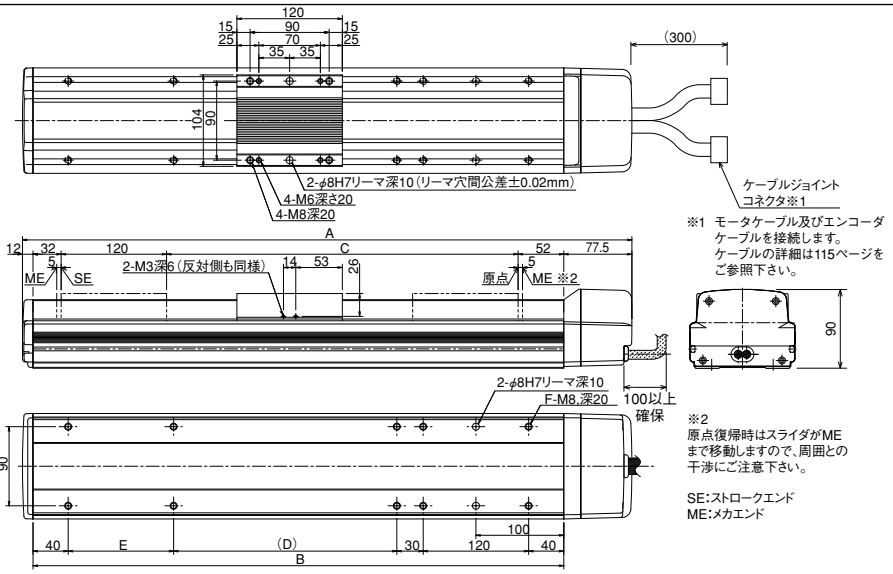
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

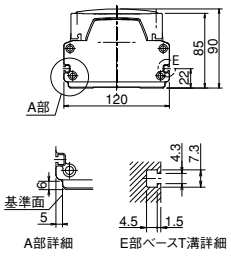
※ ブレーキ付は全長 (L) が 27mm、質量が 0.5kg アップします。



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	–	–	54	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
E	120	–	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

最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。				
リード 30	1800	1290	1045	860
リード 20	1200	860	695	570
リード 10	600	430	345	280
リード 5	300	215	170	140

適応コントローラ仕様

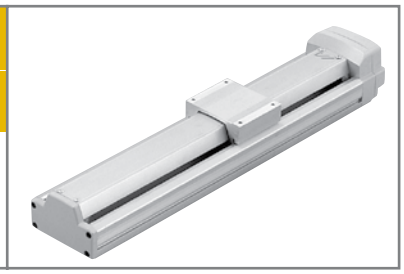
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

メンテナンス部品 → P.114　寿命とモーメントについて → 巻末-5

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



■型式項目　□ － MYM － □ － 200 － □ － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 水平 (G) 最大	加速度 垂直 (G) 定格	加速度 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-MYM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100 ～ 1000	1 ～ 1800	0.3	1.0	0.3	1.0	25	10	6	2	113
ISA[ISPA]-MYM-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1 ～ 1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	5	169.5
ISA[ISPA]-MYM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1 ～ 600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	15	340.1

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ＡＱシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度（注 4）	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式（注 5）	ボールネジφ 16mm　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】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント（注 7）	Ma：69.6N・m　Mb：99.0N・m　Mc：81.3N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 600mm 以下　Mb・Mc 方向 600mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長（注 8）	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

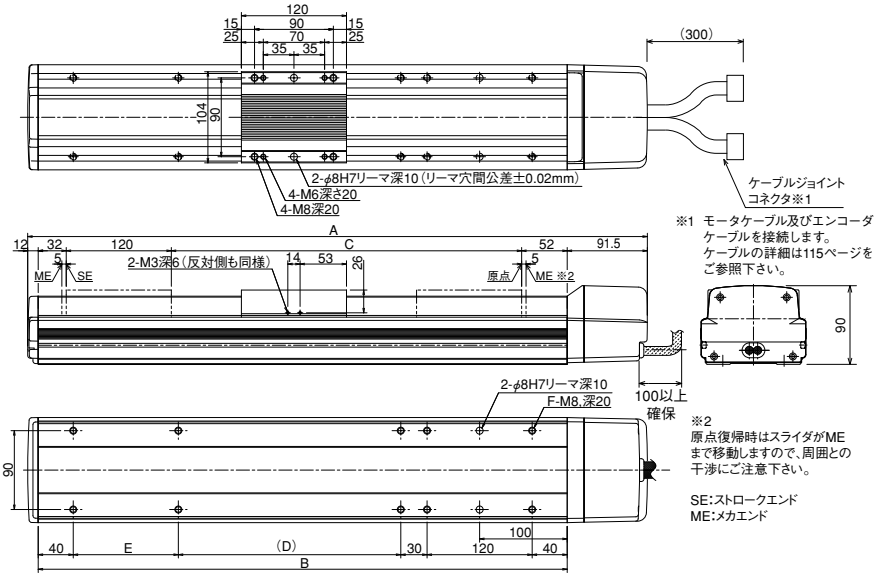
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

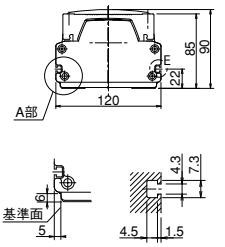
※ ブレーキ付は全長 (L) が 27mm、質量が 0.5kg アップします。



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	–	–	54	104	154	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854
E	120	–	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
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード 30	1800													1290		1045		860	
リード 20	1200													860		695		570	
リード 10	600													430		345		280	

適応コントローラ仕様

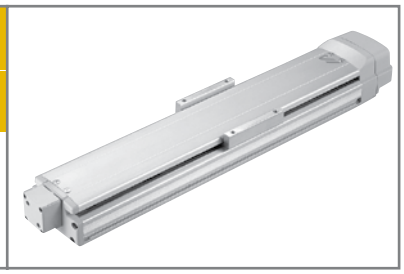
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

ご注意

（注 1）50 毎ストロークは準標準設定です。
（注 2）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別の最高速度は上記表参照）
（注 3）加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
（注 4、5、6）【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
（注 7）10,000km 走行寿命の場合です。
（注 8）ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。
（例．X08 ＝ 8m）

特注品のご案内 → 巻末-33　サポート体制 → 巻末-45

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



■型式項目

□ － MYM － □ － 100 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 (注 3) 水平 (G) 最大	加速度 (注 3) 垂直 (G) 定格	加速度 (注 3) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注 3) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 3) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-MZM-①-100-10-②-③-④-B-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	10	100～1000	1～600	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		9	7	169.5
ISA[ISPA]-MZM-①-100-5-②-③-④-B-⑤			5		1～300			0.15	0.3			19	15	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※ MZM タイプはブレーキ（B）が標準装備となります。

共通仕様

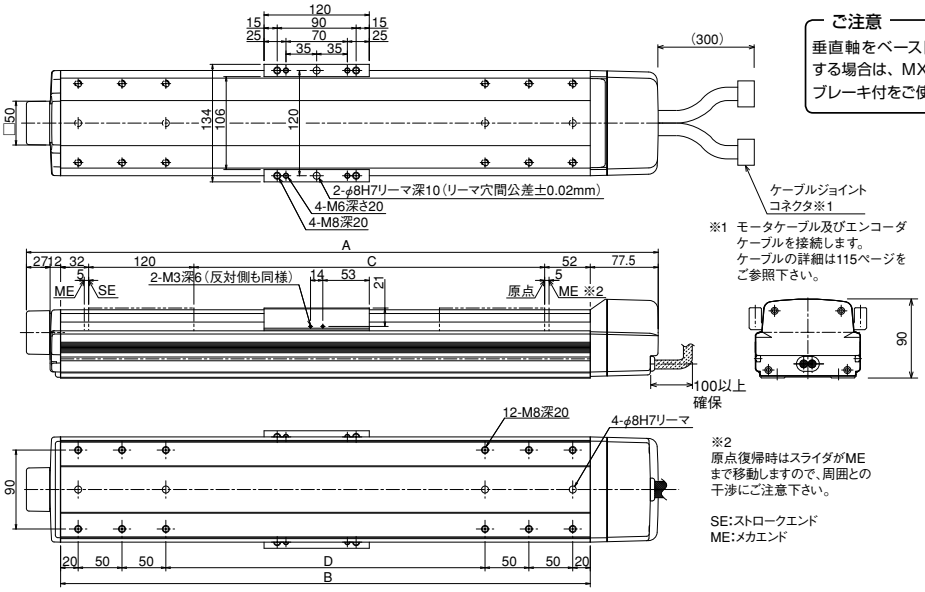
繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：69.6N・m　Mb：99.0N・m　Mc：81.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電極ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

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。

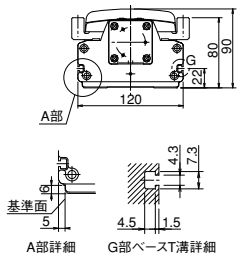
2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。



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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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 40 ページの図面をご参照下さい。			
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854				
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				
D	64	114	164	214	264	314	364	414	464	514	564	614				
質量 (kg)	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード 10	600													430	345	280
リード 5	300													215	170	140

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

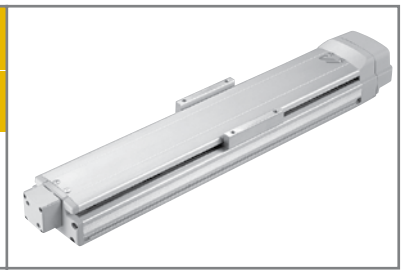
※ MZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

⚠ ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。
(例. X08 = 8m)

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

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



■型式項目　□ － MZM － □ － 200 － □ － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 水平 (G) 最大	加速度 垂直 (G) 定格	加速度 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-MZM-①-200-10-②-③-④-B-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	10	100 ～ 1000	1 ～ 600	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		19	15	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※ MZM タイプはブレーキ（B）が標準装備となります。

共通仕様

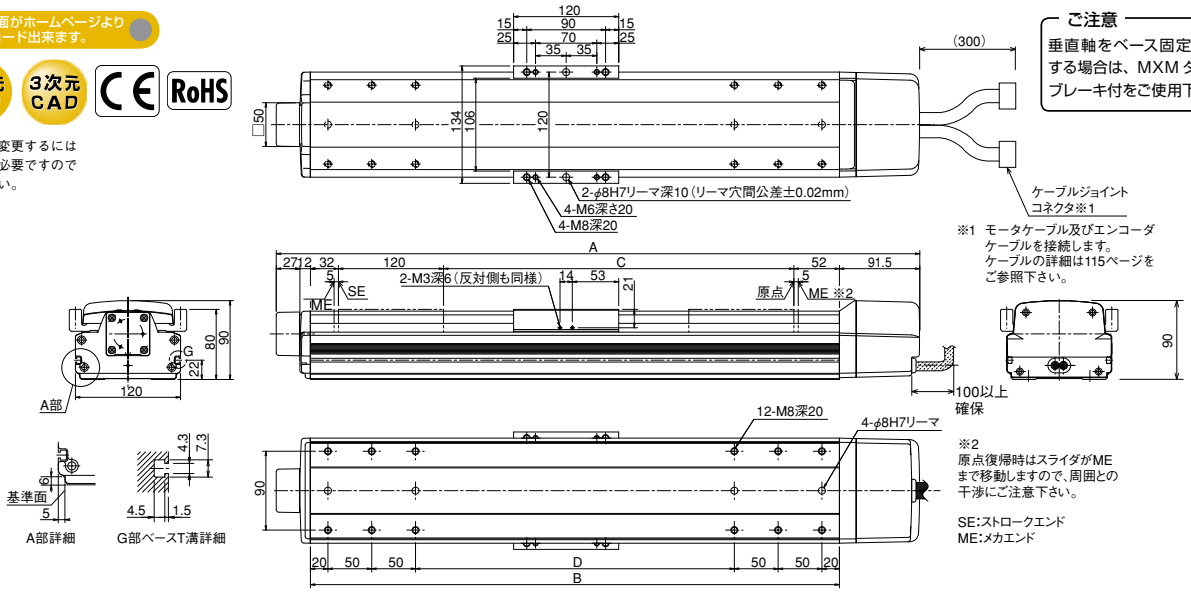
繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 16mm　転造 C10【転造 C5 相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：69.6N・m　Mb：99.0N・m　Mc：81.3N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電極ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

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。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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 41 ページの図面をご参照下さい。			
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854				
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				
D	64	114	164	214	264	314	364	414	464	514	564	614				
質量 (kg)	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	600													430	345	280

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

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

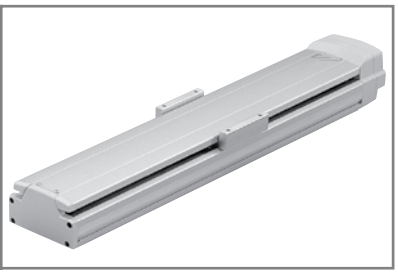
ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。
(例. X08 = 8m)

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

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

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



■型式項目

□ − LXM − □ − 200 − □ − □ − □ − □ − □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 (注 3) 水平 (G) 最大	加速度 (注 3) 垂直 (G) 定格	加速度 (注 3) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注 3) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 3) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-LXM-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	100～1200	1～1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	4	170.5
ISA[ISPA]-LXM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	14	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 20mm　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】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：104.9N・m　Mb：149.9N・m　Mc：248.9N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 750mm 以下　Mb・Mc 方向 750mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

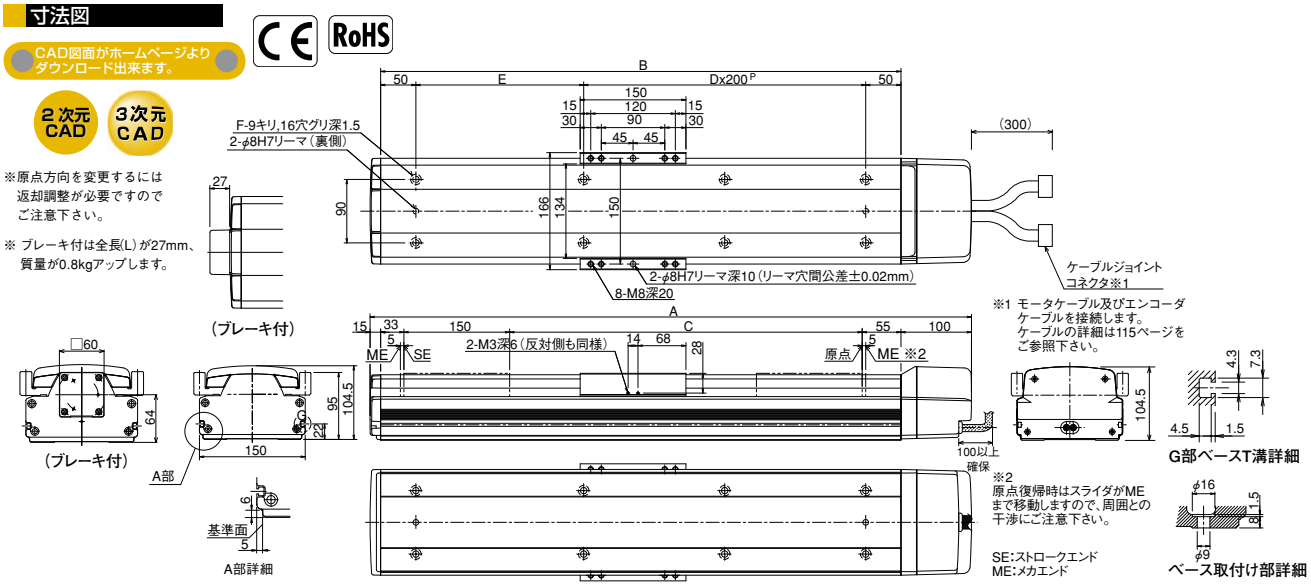
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ ブレーキ付は全長(L)が27mm、質量が0.8kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。																							
	リード 20	1200														920		765		645		550	
	リード 10	600														460		380		320		270	

適応コントローラ仕様

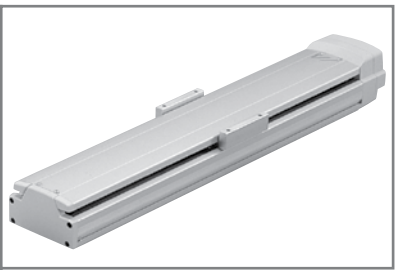
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別の最高速度は上記表参照)
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でお願いします。(例. X08 = 8m)

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

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



■型式項目

□ － LXM － □ － 400 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 水平 (G) 最大	加速度 垂直 (G) 定格	加速度 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA【ISPA】-LXM-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	100～1200	1～2400	0.3	1.0	0.3	1.0	40	15	9	4	170.0
ISA【ISPA】-LXM-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 20mm　転造C 10【転造C 5 相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：104.9N・m　Mb：149.9N・m　Mc：248.9N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 750mm 以下　Mb・Mc 方向 750mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5 m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

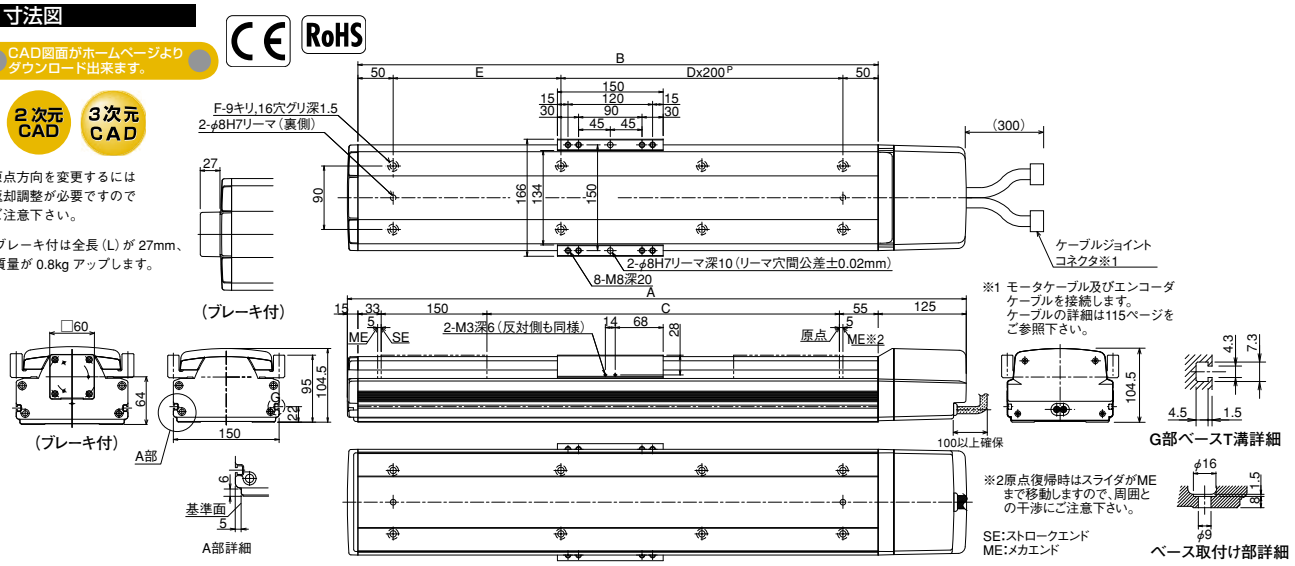
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。																							
リード 40	2400															1840	1530		1290		1100		
リード 20	1200															920	765		645		550		

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御	単相 AC 200V	→ P665

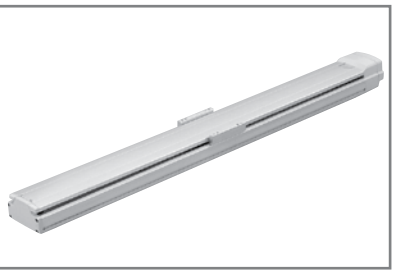
ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
（例．X08 = 8m）。

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

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

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



■型式項目

□ － LXMX － □ － 200 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm 単位(mm)	速度 (注 1) (mm/s)	加速度 (注 2) 水平 (G) 定格	加速度 (注 2) 水平 (G) 最大	加速度 (注 2) 垂直 (G) 定格	加速度 (注 2) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 2) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 2) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注 2) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 2) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA【ISPA】-LXMX-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000～2500	1～1200	0.3		水平専用		40		水平専用		170.5

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ＡＱシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 3)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 4)	ボールネジφ 20mm　転造Ｃ 10【転造Ｃ５相当】
ロストモーション (注 5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 6)	Ma：104.9N・m　Mb：149.9N・m　Mc：248.9N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 750mm 以下　Mb・Mc 方向 750mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

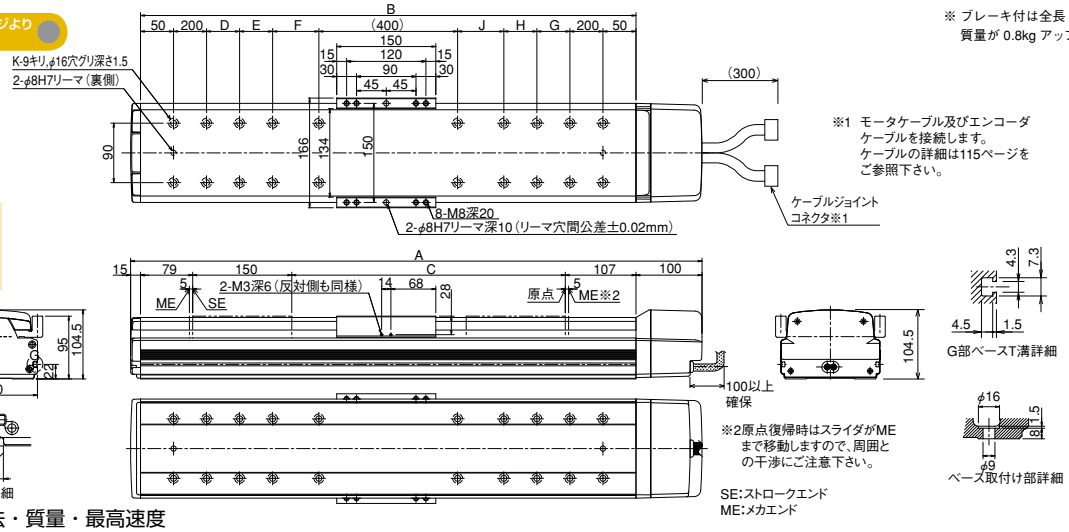
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※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。



※ ブレーキ付は全長（L）が 27mm、質量が 0.8kg アップします。

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

ケーブルジョイントコネクタ※1

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	1200			1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

ご注意

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

（注 2）加速度は、0.3G が最大となります。

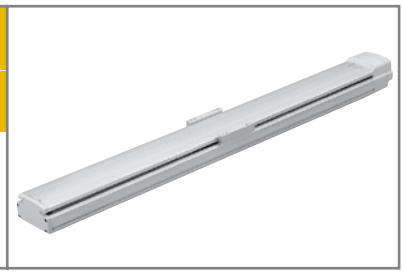
（注 3、4、5）【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

（注 6）10,000km 走行寿命の場合です。

（注 7）ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
（例．X08 = 8m）。

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

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



■型式項目　□ － LXMX － □ － 400 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm 単位(mm)	速度 (注 1) (mm/s)	加速度 (注 2) 水平 (G) 定格	加速度 (注 2) 水平 (G) 最大	加速度 (注 2) 垂直 (G) 定格	加速度 (注 2) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 2) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 2) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注 2) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 2) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-LXMX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	1000～2500	1～2400	0.3		水平専用		40		水平専用		170.0
ISA[ISPA]-LXMX-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.3				80				340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ＡＱシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 3)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 4)	ボールネジφ 20mm　転造Ｃ 10【転造Ｃ５相当】
ロストモーション (注 5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 6)	Ma：104.9N・m　Mb：149.9N・m　Mc：248.9N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 750mm 以下　Mb・Mc 方向 750mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

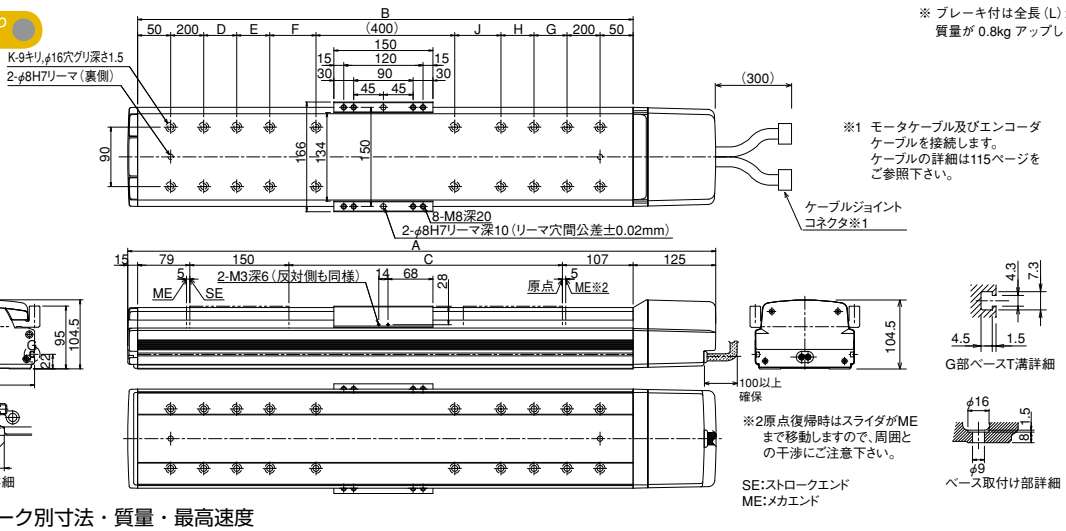
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※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。



※ ブレーキ付は全長（L）が 27mm、質量が 0.8kg アップします。

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

ケーブルジョイントコネクタ※1

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

CE　RoHS

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード 40	2400			2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード 20	1200			1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御	単相 AC 200V	→ P665

ご注意

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

(注 2) 加速度は、0.3G が最大となります。

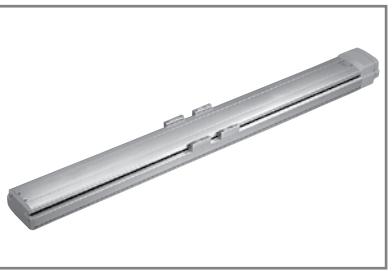
(注 3、4、5)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。

(注 6) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注 7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
（例. X08 = 8m）。

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

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



■型式項目

□ − LXUWX − □ − 200 − □ − □ − □ − □ − □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度 (注1) (mm/s)	加速度 (注2) 水平 (G) 定格	加速度 (注2) 水平 (G) 最大	加速度 (注2) 垂直 (G) 定格	加速度 (注2) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注2) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注2) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-LXUWX-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	1000 〜 2500	1 〜 1200	0.3		水平専用		40		水平専用		170.5

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定 (センサ勝手違い)	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注3)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注4)	ボールネジφ 20mm　転造C 10【転造C 5 相当】
ロストモーション (注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注6)	Ma：179.3N・m　Mb：254.8N・m　Mc：247.0N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 1250mm 以下　Mb・Mc 方向 1250mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 〜 40℃、85%RH 以下 (結露無きこと)

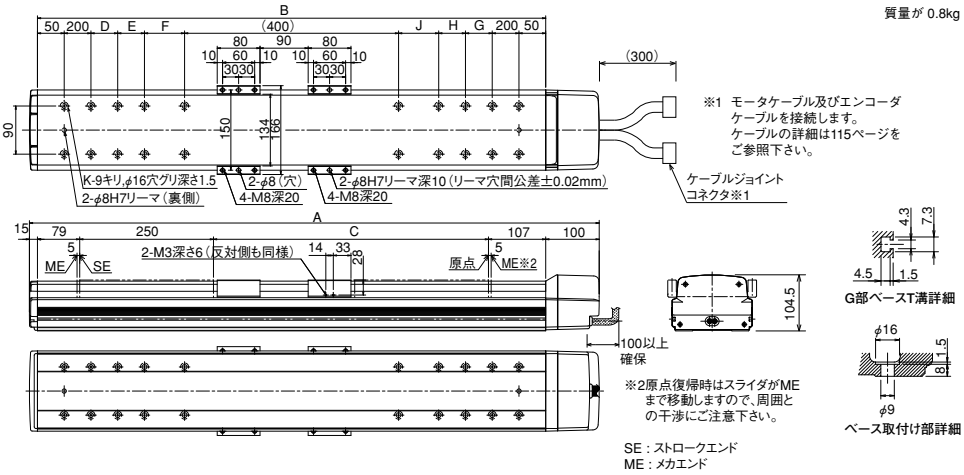
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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

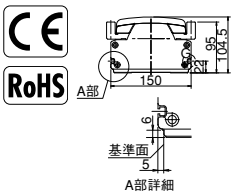


※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

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

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

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	1200			1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

適応コントローラ仕様

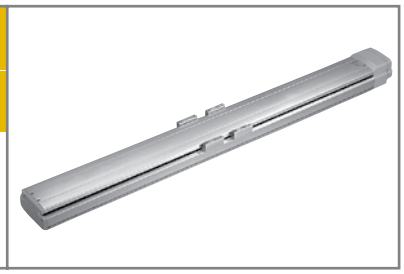
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します (ストローク別の最高速度は上記表参照)
(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。
(注6) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
(例. X08 = 8m)。

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

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



■型式項目　□ －LXUWX－ □ － 400 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度 (注1) (mm/s)	加速度 (注2) 水平 (G) 定格	加速度 (注2) 水平 (G) 最大	加速度 (注2) 垂直 (G) 定格	加速度 (注2) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注2) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注2) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-LXUWX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	1000～2500	1～2400	0.3		水平専用		40		水平専用		170.0
ISA[ISPA]-LXUWX-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.3				80				340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ＡＱシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注3)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注4)	ボールネジφ 20mm　転造Ｃ 10【転造Ｃ５相当】
ロストモーション (注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注6)	Ma：179.3N・m　Mb：254.8N・m　Mc：247.0N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 1250mm 以下　Mb・Mc 方向 1250mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

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。

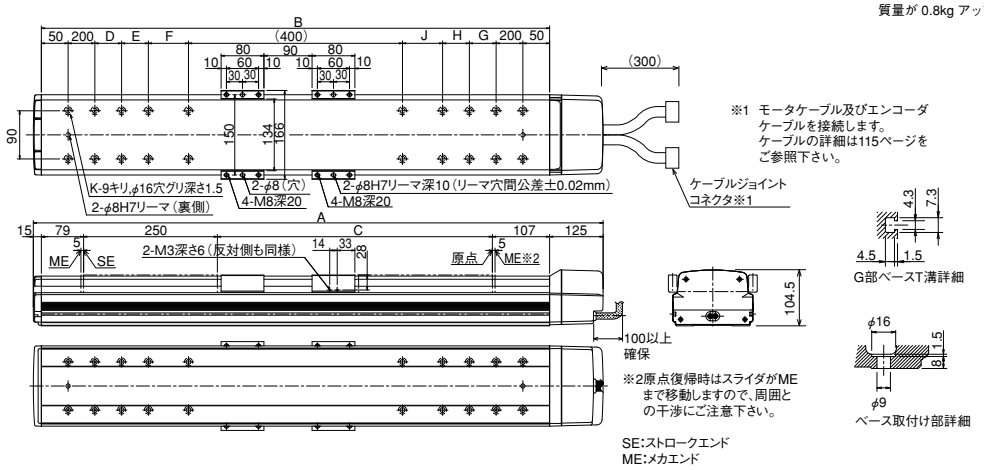
2次元CAD　3次元CAD

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

※ 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。

CE　RoHS

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



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード40	2400			2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード20	1200			1150	1000	950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御	単相 AC 200V	→ P665

ご注意

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

(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。

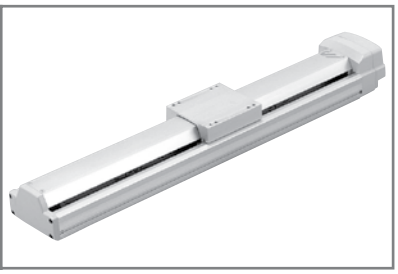
(注 6) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注 7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
(例. X08 = 8m)。

IA単軸ロボット　リニアサーボアクチュエータ　クリーンルーム対応　防滴対応　直交ロボット　テーブルトップ型ロボット　IXスカラロボット　コントローラ　技術資料インフォメーション
ISB ISPB SSPA　ISA ISPA　ISDB ISPDB　NS　IF　FS　RS　ZR

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

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



■型式項目

□ － LYM － □ － 200 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	水平 (G) 最大	垂直 (G) 定格	垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	水平 (kg) 最大加速時	垂直 (kg) 定格加速時	垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-LYM-①-200-20-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	20	100～1200	1～1200	0.3	1.0	0.3	0.8	40	12	9	4	170.5
ISA[ISPA]-LYM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1～600	0.3	0.6	0.3	0.5	80	40	19	14	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 20mm　転造C 10【転造C 5 相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：104.9N・m　Mb：149.9N・m　Mc：124.5N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 750mm 以下　Mb・Mc 方向 750mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5 m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

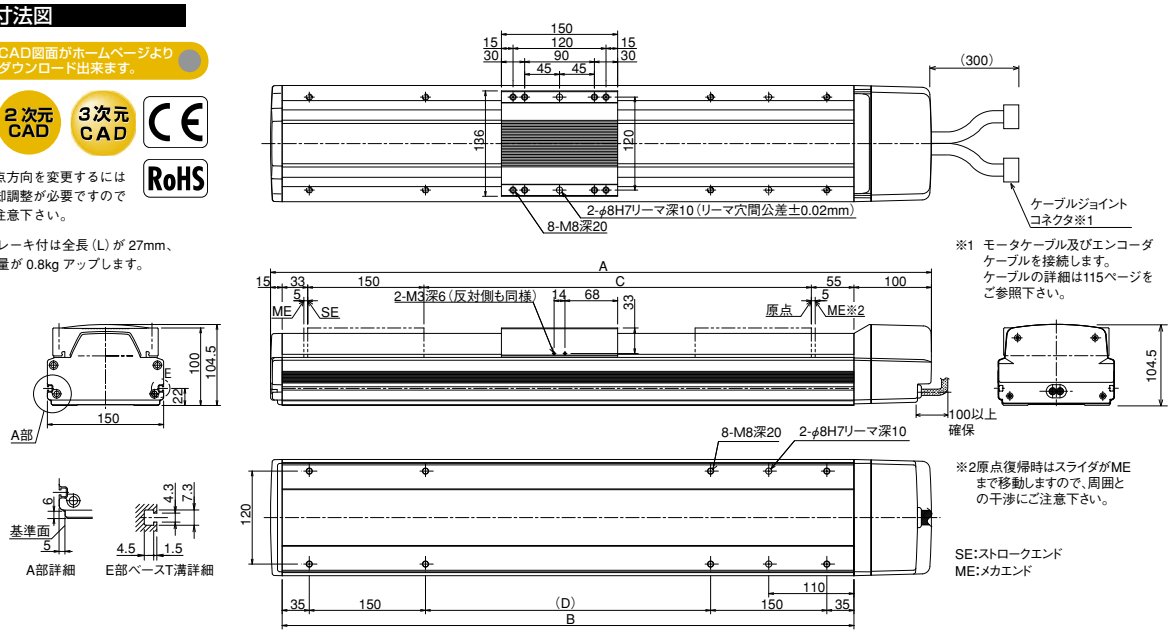
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	－	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	12.3	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

最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。																							
リード 20	1200															920		765		645		550	
リード 10	600															460		380		320		270	

適応コントローラ仕様

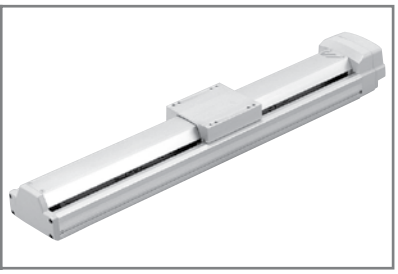
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
（例．X08 = 8m）。

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

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



■型式項目　□ － LYM － □ － 400 － □ － □ － □ － □ － □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 水平 (G) 最大	加速度 垂直 (G) 定格	加速度 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-LYM-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	40	100～1200	1～2400	0.3	1.0	0.3	1.0	40	15	9	4	170.0
ISA[ISPA]-LYM-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1～1200	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ＡＱシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 20mm　転造Ｃ 10【転造Ｃ５相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：104.9N・m　Mb：149.9N・m　Mc：124.5N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 750mm 以下　Mb・Mc 方向 750mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

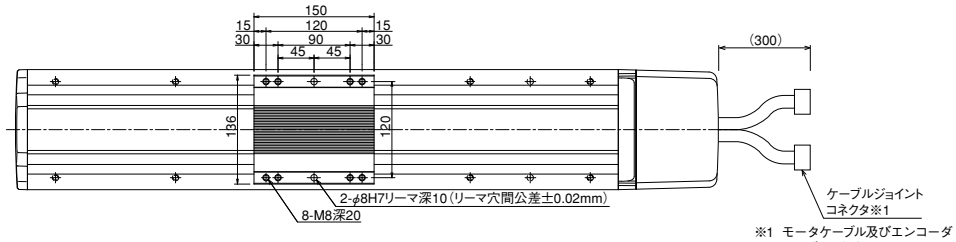
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

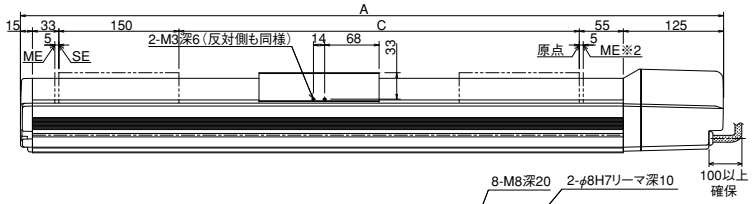
2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

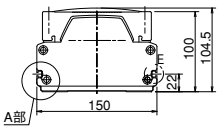
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

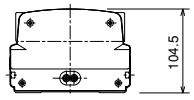
※ ブレーキ付は全長 (L) が 27mm、質量が 0.8kg アップします。



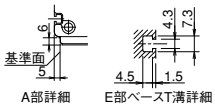
※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

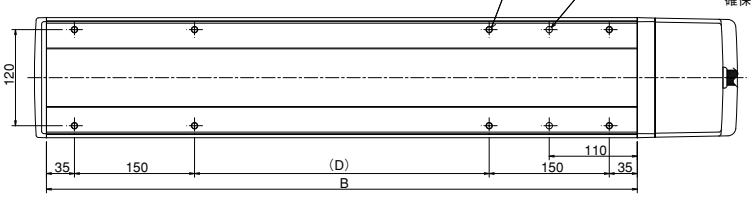






※2原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。





SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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	－	18	68	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068
質量 (kg)	12.0	12.8	13.5	14.3	15.1	15.9	16.7	17.5	18.3	19.1	19.8	20.6	21.4	22.2	23.0	23.8	24.5	23.3	26.1	26.9	27.7	28.5	29.2

最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。																						
リード 40	2400															1840	1530			1290		1100
リード 20	1200															920	765			645		550

適応コントローラ仕様

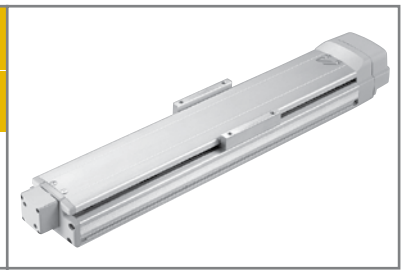
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御	単相 AC 200V	→ P665

ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
（例．X08 = 8m）。

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

ISA-LZM-200 単軸ロボット　大型垂直軸タイプ　本体幅150mm　200W ストレート形状
ISPA-LZM-200 単軸ロボット　大型垂直軸タイプ　本体幅150mm　200W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

□ − LZM − □ − 200 − □ − □ − □ − □ − □

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

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 (注 3) 水平 (G) 最大	加速度 (注 3) 垂直 (G) 定格	加速度 (注 3) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注 3) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 3) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-LZM-①-200-10-②-③-④-B-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	10	100 ～ 1200	1 ～ 600	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		19	14	340.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※ LZM タイプはブレーキ (B) が標準装備となります。

共通仕様

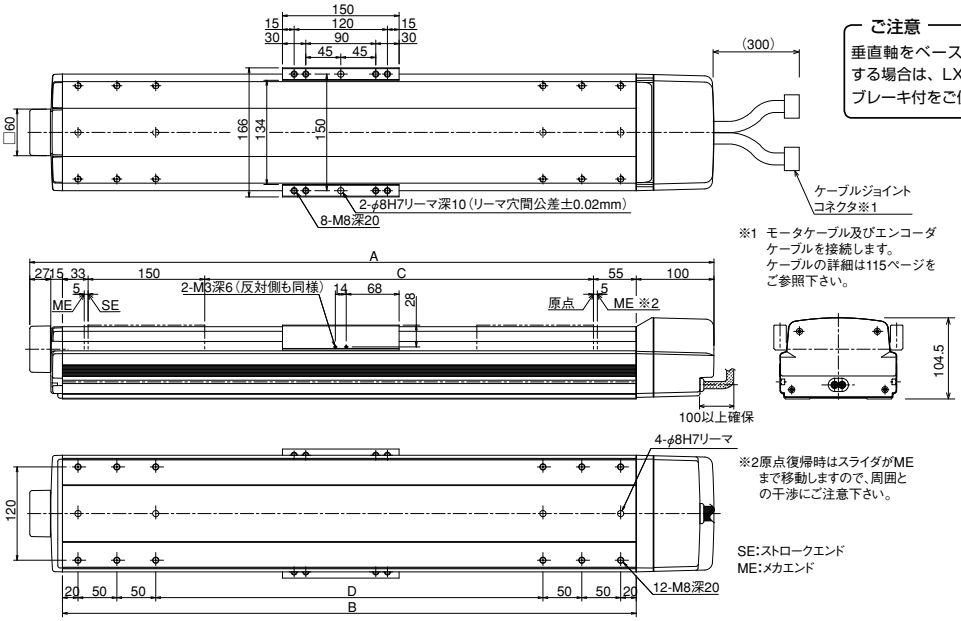
繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 20mm　転造C 10【転造C 5 相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：104.9N・m　Mb：149.9N・m　Mc：124.5N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5 m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0 ～ 40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

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。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

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

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

■ストロークの別寸法・質量・最高速度

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 47 ページの図面をご参照下さい。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888						
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650						
D	98	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648						
質量 (kg)	12.4	13.2	13.9	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.2	21.0	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	600														460	380	320	270

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

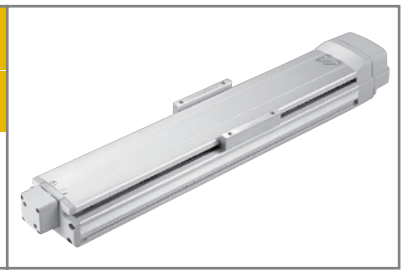
※ LZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
（例．X08 = 8m）。

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

ISA-LZM-400 単軸ロボット　大型垂直軸タイプ　本体幅150mm　400W ストレート形状
ISPA-LZM-400 単軸ロボット　大型垂直軸タイプ　本体幅150mm　400W ストレート形状　高精度仕様



■型式項目

□ － LZM － □ － 400 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA: 標準仕様 ISPA: 高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	10:10mm	100:100mm ～ 1200:1200mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm) (注 1)	速度 (注 2) (mm/s)	加速度 (注 3) 水平 (G) 定格	加速度 (注 3) 水平 (G) 最大	加速度 (注 3) 垂直 (G) 定格	加速度 (注 3) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 3) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注 3) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注 3) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-LZM-①-400-10-②-③-④-B-⑤	アブソリュート インクリメンタル	400	10	100～1200	1～600	垂直専用		0.3	0.5	垂直専用		39	28	680.2

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	マスター軸指定（センサ勝手違い）	LLM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ取付側勝手違い	CL	→P111	ボール保持機構付ガイド	RT	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ取付側勝手違い	LL	→P112			

※ LZM タイプはブレーキ (B) が標準装備となります。

共通仕様

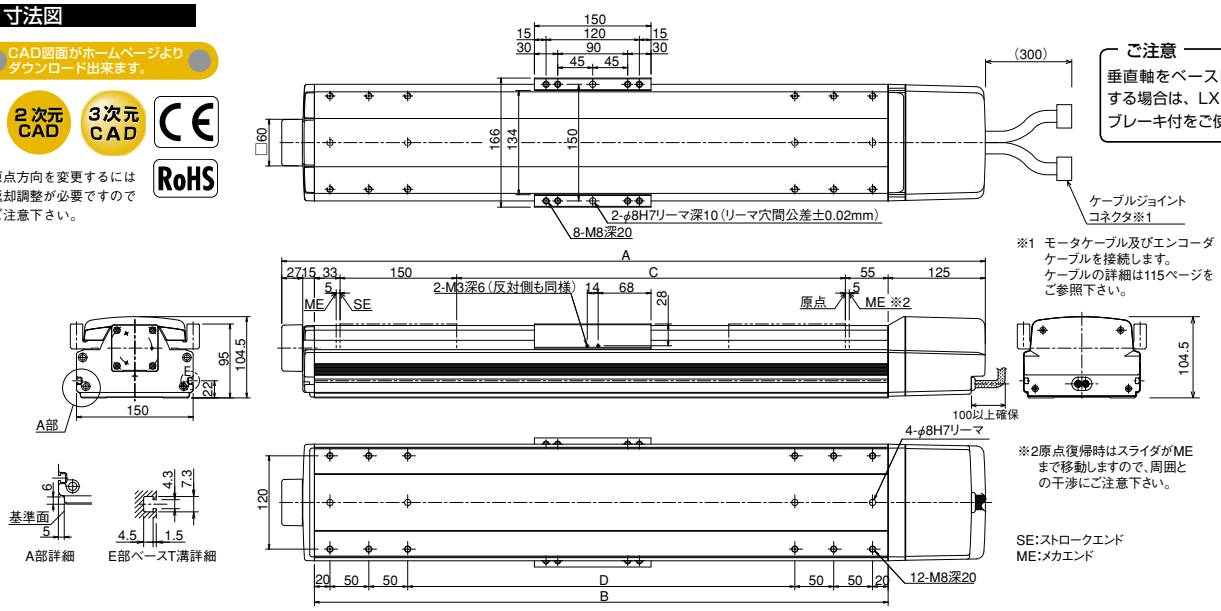
繰り返し位置決め精度 (注 4)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注 5)	ボールネジφ 20mm　転造C 10【転造C 5 相当】
ロストモーション (注 6)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注 7)	Ma：104.9N・m　Mb：149.9N・m　Mc：124.5N・m
ブレーキ	乾式単板無励磁作動電磁ブレーキ標準装備
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注 8)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5 m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

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。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



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

※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストロークの別寸法・質量・最高速度

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 48 ページの図面をご参照下さい。					
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888						
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650						
D	98	148	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648						
質量 (kg)	12.4	13.2	13.9	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.2	21.0	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	600														460	380	320	270

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御	単相 AC 200V	→ P665

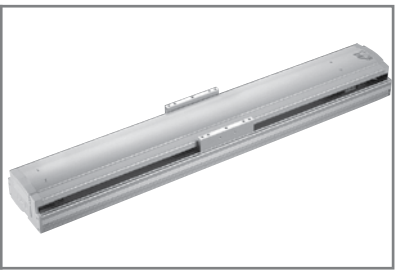
※ LZM タイプは標準でブレーキが付いていますのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

ご注意

(注 1) 50 毎ストロークは準標準設定です。
(注 2) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
(注 3) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注 4、5、6)【　】内は ISPA シリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注 7) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注 8) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。
（例．X08 = 8m）。

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

ISA-WXM-600 単軸ロボット　超大型X軸タイプ　本体幅198mm　600W ストレート形状
ISPA-WXM-600 単軸ロボット　超大型X軸タイプ　本体幅198mm　600W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目

□ － WXM － □ － 600 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA: 標準仕様 ISPA: 高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	600:600W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ～ 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	加速度(注2) 水平(G) 定格	水平(G) 最大	垂直(G) 定格	垂直(G) 最大	可搬質量(注2) 水平(kg) 定格加速時	水平(kg) 最大加速時	垂直(kg) 定格加速時	垂直(kg) 最大加速時	定格推力(N)
ISA[ISPA]-WXM-①-600-40-②-③-④-L-⑤	アブソリュート インクリメンタル	600	40	100～1300	1～2400	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255
ISA[ISPA]-WXM-①-600-20-②-③-④-L-⑤			20		1～1200	0.3	1.0	0.3	0.8	120	36	29	15	510
ISA[ISPA]-WXM-①-600-10-②-③-④-L-⑤			10		1～600	0.3	0.6	0.3	0.5	150	75	60	40	1020

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照
原点リミットスイッチ	L	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113
マスター軸指定	LM	→P112			

※ WXM タイプは原点リミットスイッチ（L）が標準装備となります。

共通仕様

繰り返し位置決め精度(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】
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント(注6)	Ma：139.2N・m　Mb：199.9N・m　Mc：391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下　Mb・Mc方向900mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

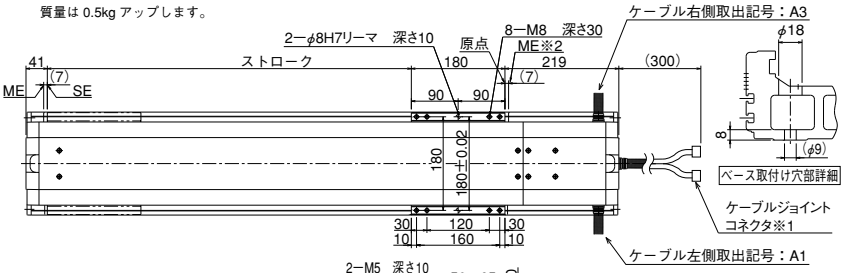
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

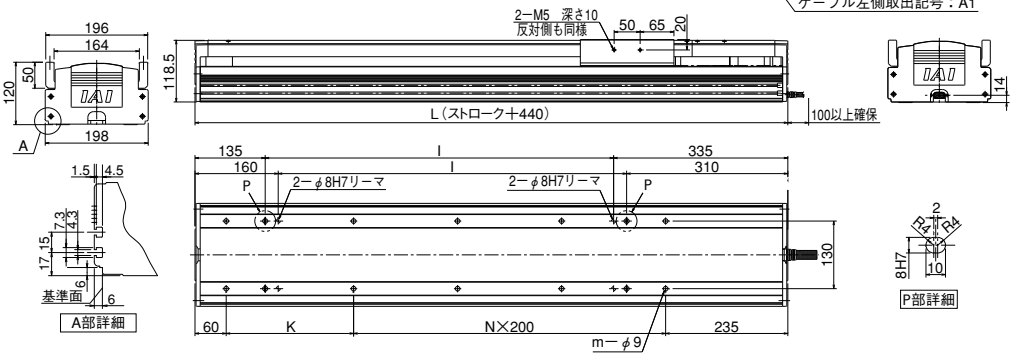
※ ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は0.5kgアップします。



※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115ページをご参照下さい。

SE:ストロークエンド
ME:メカニカルエンド

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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード40	2400															1840		1530		1290		1100		950	
リード20	1200															920		765		645		550		475	
リード10	600															460		380		320		270		235	

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J(注8)	4軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

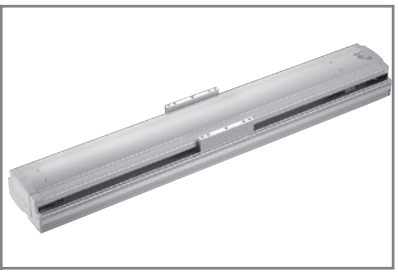
※ WXM タイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
(注2) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-13をご参照下さい。
(注3、4、5)【　】内はISPAシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA共通です。
(注6) 10,000km走行寿命の場合です。
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例. X08 = 8m）。
(注8) WXMタイプを垂直で使用される場合はXSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

ISA-WXM-750 単軸ロボット　超大型X軸タイプ　本体幅 198mm　750W ストレート形状
ISPA-WXM-750 単軸ロボット　超大型X軸タイプ　本体幅 198mm　750W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目　□ － WXM － □ － 750 － □ － □ － □ － □ － □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA: 標準仕様 ISPA: 高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm ～ 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度 (注1) (mm/s)	加速度 (注2) 水平 (G) 定格	加速度 水平 最大	加速度 垂直 (G) 定格	加速度 垂直 最大	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 定格加速時	水平 最大加速時	垂直 (kg) 定格加速時	垂直 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-WXM-①-750-50-②-③-④-L-⑤	アブソリュート インクリメンタル	750	50	100～1300	1～2000	0.3	1.0	0.3	1.0	60	18	14	5	255
ISA[ISPA]-WXM-①-750-25-②-③-④-L-⑤			25		1～1250	0.3	1.0	0.3	0.8	120	36	29	15	510

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ	C	→P111	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照
原点リミットスイッチ	L	→P112	ダブルスライダ仕様	W	→P113
マスター軸指定	LM	→P112			

※ WXM タイプは原点リミットスイッチ（L）が標準装備となります。

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (注3)	± 0.02mm【± 0.01mm】
駆動方式 (注4)	ボールネジφ 25mm　転造C 10 相当【C 5 相当】
ロストモーション (注5)	0.05mm 以下【0.02mm 以下】
静的許容モーメント	巻末 -6 をご参照下さい
動的許容モーメント (注6)	Ma：139.2N・m　Mb：199.9N・m　Mc：391N・m
張り出し負荷長	Ma 方向 900mm 以下　Mb・Mc 方向 900mm 以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH 以下（結露無きこと）

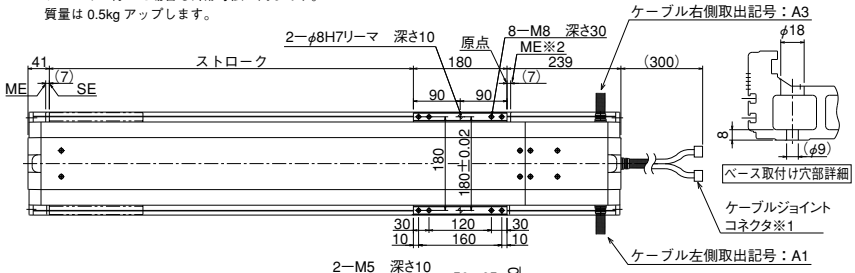
寸法図

CAD図面がホームページより ダウンロード出来ます。

2次元 CAD　3次元 CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

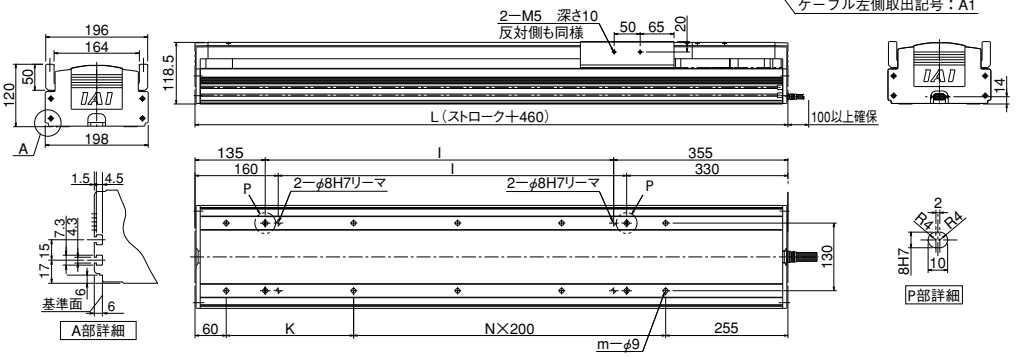
※ ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は 0.5kg アップします。



※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115ページをご参照下さい。

SE:ストロークエンド
ME:メカニカルエンド

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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

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

最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。		
リード50	2000	1840　1570　1360
リード25	1250　1090	920　785　680

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6 軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-K	4 軸			単相 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J (注8)	4 軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2 軸				→ P687
SCON	1 軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

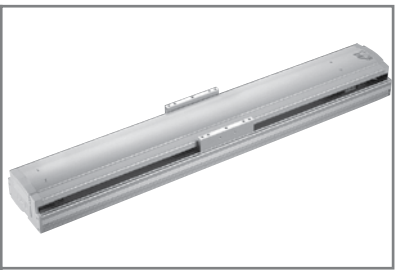
※ WXM タイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
(注2) 加速度と可搬質量の関係については、巻末 -13 をご参照下さい。
(注3、4、5)【　】内は ISPA シリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISA、ISPA 共通です。
(注6) 10,000km 走行寿命の場合です。
(注7) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。（例. X08 = 8m）。
(注8) WXM タイプを垂直で使用される場合は XSEL-J タイプ以外のコントローラをご使用下さい。

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45

ISA-WXMX-600 単軸ロボット　超大型X軸中間サポートタイプ　本体幅198mm　600W ストレート形状
ISPA-WXMX-600 単軸ロボット　超大型X軸中間サポートタイプ　本体幅198mm　600W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目　□ — WXMX — □ — 600 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA: 標準仕様 ISPA: 高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	600:600W	40:40mm 20:20mm	900:900mm / 2500:2500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度 (注1) (mm/s)	加速度 (注2) 水平 (G) 定格	加速度 (注2) 水平 (G) 最大	加速度 (注2) 垂直 (G) 定格	加速度 (注2) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注2) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注2) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-WXMX-①-600-40-②-③-④-L-⑤	アブソリュート インクリメンタル	600	40	900～2500	1～2400	0.3		水平専用		60		水平専用		255
ISA[ISPA]-WXMX-①-600-20-②-③-④-L-⑤			20		1～1200	0.3				120				510

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照

※ WXMX タイプは原点リミットスイッチ（L）が標準装備となります。

共通仕様

繰り返し位置決め精度 (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】
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント (注6)	Ma：139.2N・m　Mb：199.9N・m　Mc：391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下　Mb・Mc方向900mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長 (注7)	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

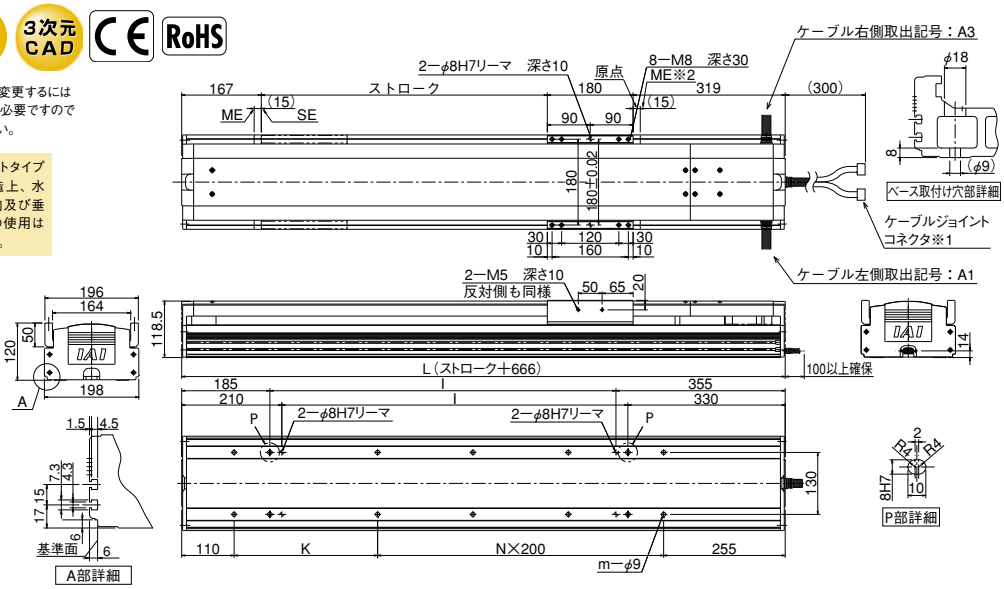
※ ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は0.5kgアップします。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

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

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード40	2400							2200		1965		1725		1530		1365		1225		1110		1005		915		840		770		710		655	
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード20	1200							1100		980		860		765		680		610		555		500		455		420		385		355		325	

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J	4軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

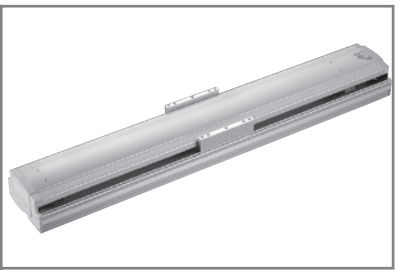
※ WXMXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
(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。
(注6) 10,000km走行寿命の場合です。
(注7) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08 = 8m)。

メンテナンス部品 →P.114　寿命とモーメントについて →巻末-5

ISA-WXMX-750 単軸ロボット　超大型X軸中間サポートタイプ　本体幅198mm　750W ストレート形状
ISPA-WXMX-750 単軸ロボット　超大型X軸中間サポートタイプ　本体幅198mm　750W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目　□ — WXMX — □ — 750 — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISA: 標準仕様 ISPA: 高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750:750W	50:50mm 25:25mm	900:900mm / 2500:2500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照

※型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=9800mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度 (注1) (mm/s)	加速度 (注2) 水平 (G) 定格	加速度 (注2) 水平 (G) 最大	加速度 (注2) 垂直 (G) 定格	加速度 (注2) 垂直 (G) 最大	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注2) 水平 (kg) 最大加速時	可搬質量 (注2) 垂直 (kg) 定格加速時	可搬質量 (注2) 垂直 (kg) 最大加速時	定格推力 (N)
ISA[ISPA]-WXMX-①-750-50-②-③-④-L-⑤	アブソリュート インクリメンタル	750	50	900～2500	1～2000	0.3		水平専用		60		水平専用		255
ISA[ISPA]-WXMX-①-750-25-②-③-④-L-⑤			25		1～1250	0.3				120				510

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
AQシール	AQ	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆指定	NM	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
原点リミットスイッチ	L	→P112	ケーブル取出方向変更	A1/A3	下図参照

※ WXMX タイプは原点リミットスイッチ（L）が標準装備となります。

共通仕様

繰り返し位置決め精度（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】
静的許容モーメント	巻末-6をご参照下さい
動的許容モーメント（注6）	Ma：139.2N・m　Mb：199.9N・m　Mc：391N・m
張り出し負荷長	Ma方向900mm以下　Mb・Mc方向900mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
適応コントローラ	T1：XSEL-J/K　T2：XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長（注7）	N：ケーブルなし　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

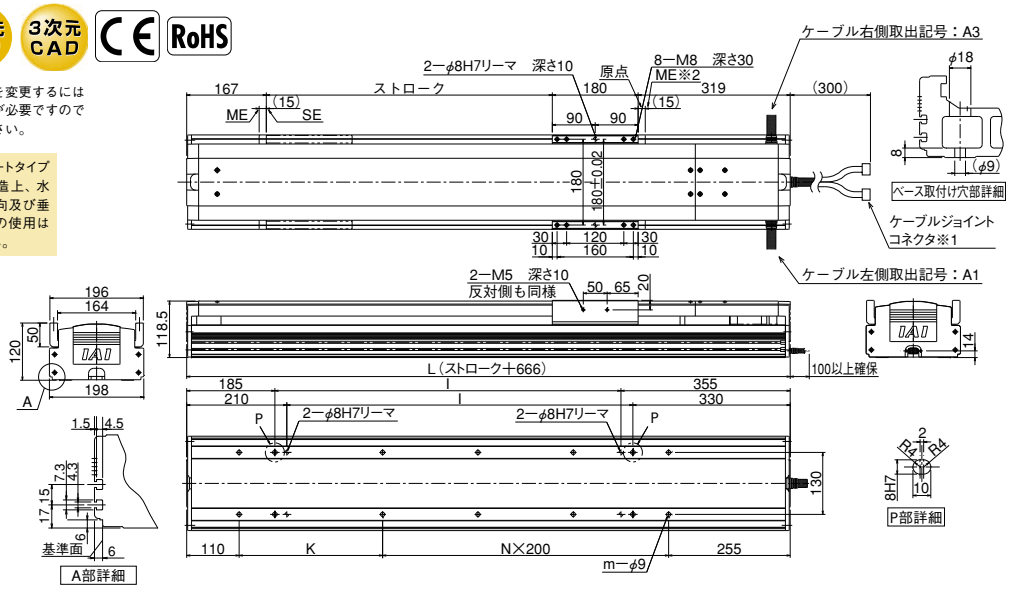
※ ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。
質量は0.5kgアップします。

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元CAD　3次元CAD　CE　RoHS

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

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



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

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

■ストローク別寸法・質量・最高速度

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
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード50	2000																	1930		1740		1580		1440		1320		1210		1115		1035	
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。 リード25	1250													1200		1075		965		870		790		720		660		605		555		515	

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ / インクリ	プログラム	単相 / 三相 AC200V	→ P699
X-SEL-K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
X-SEL-J	4軸			単相 AC 200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御		→ P665

※ WXMXタイプは標準で原点リミットスイッチが付いていますのでコントローラはリミットスイッチ仕様をご使用下さい。

ご注意

（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します（ストローク別の最高速度は上記表参照）
（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。
（注6）10,000km走行寿命の場合です。
（注7）ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例. X08＝8m）。

特注品のご案内 →巻末-33　サポート体制 →巻末-45