

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

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

■型式項目

☐	-	SXL	-	☐	-	60	-	☐	-	☐	-	☐	-	☐	-	☐
シリーズ		タイプ		エンコーダ種類		モータ種類		リード		ストローク		過熱コントローラ		ケーブル長		オプション
ISB:標準仕様 ISP:B高精度仕様		A:アンプリユート仕様 I:インクリメンタル仕様		60:60W		16:16mm 8: 8mm 4: 4mm		130:130mm 880:880mm (50mm角)		T1:XSEL/J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/O		N:無し S:3m M:5m X:7m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

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB{ISPB}-SXL- 1 -60-16- 2 - 3 - 4 - 5	アブソリュート インクリメンタル	60	16	130 ~ 880	1 ~ 960	0.4	1.2	0.4	0.8	13	3.5	3.5	2	53.1
ISB{ISPB}-SXL- 1 -60-8- 2 - 3 - 4 - 5			8		1 ~ 480	0.4	0.7	0.4	0.6	27	12	7	5	106.1
ISB{ISPB}-SXL- 1 -60-4- 2 - 3 - 4 - 5			4		1 ~ 240	0.2	0.5	0.2	0.4	55	30	14	12	212.3

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

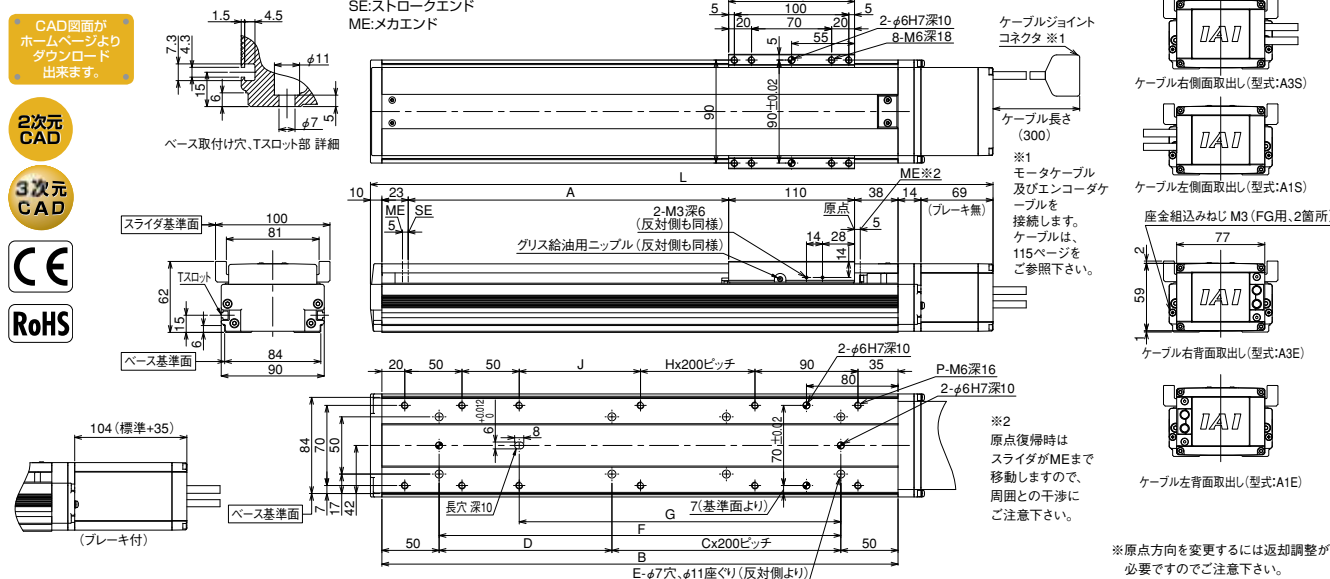
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	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2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:39.7N・m Mb:56.7N・m Mc:76.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向550mm以下 Mb、Mc方向550mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
対応コントローラ	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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880		
L	ブレーキ無	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144		
	ブレーキ付	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029	1079	1129	1179		
	A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880		
	B	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051		
	C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4		
	D	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951		
	E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12		
	F	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951		
	G	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881		
	H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3		
	J	56	106	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806		
	P	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16		
	質量(kg)	3.1	3.5	3.9	4.3	4.6	5.0	5.3	5.7	6.0	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5		
最高速度 (mm/s)	リード16												655			515			415
	リード8												330			260			210
	リード4												165			130			100

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 エンコード種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸				→P699
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P687
SCON	1軸		ポジションナ ーバルス列制御	→P665	



(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。

(注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(注7) ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
(例: XQ8=8m)

ロボットの
アクチュエータリニアサーボ
アクチュエータ

対応

クリーンルーム

防滴対応

直交
ロボットデールトランジ
ロボット1スキャン
ロボット

リニアローラー

技術資料

ダウンロード

2次元
CAD3次元
CAD

CE

RoHS

ISB
ISPB
SSPAISA
ISPAISDB
ISPDB

NS

IF

FS

RS

ZR

ISB-MXM-100

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

ISPB-MXM-100

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

■型式項目

□ - MXM - □ - 100 - □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg) ※		
						定格	最大	定格	最大	定格 加減速時	最大 加減速時	定格 加減速時	最大 加減速時	
ISB[ISPB]-MXM-□-100-30-□-□-□-□-□	アブソリュート インクリメンタル	100	30	100 ~ 1100	1 ~ 1800	0.4	1.2	0.4	1.2	15	3	2.5	1	56.6
ISB[ISPB]-MXM-□-100-20-□-□-□-□-□			20		1 ~ 1200	0.4	1.2	0.4	1	23	6	5	2.5	84.9
ISB[ISPB]-MXM-□-100-10-□-□-□-□-□			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8
ISB[ISPB]-MXM-□-100-5-□-□-□-□-□			5		1 ~ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7

※上記型式の□はエンコーダ種類、□はストローク、□は適応コントローラ、□はケーブル長、□はオプションが入ります。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が0.5kgとなります。

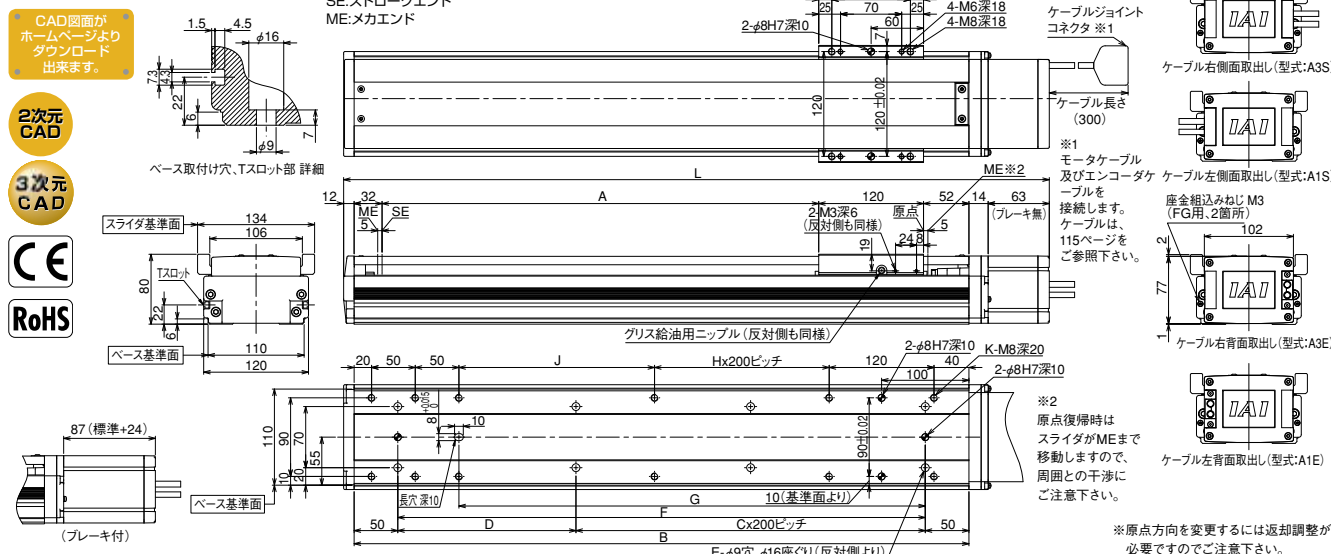
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.5kg増加します。 ※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393
ブレーキ付	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
D	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
J	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
K	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	6.0	6.6	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.4	11.0	11.7	12.3	13.0	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7
最高速度																					
リード30																					
リード20																					
リード10																					
リード5																					

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		ポジション ナバルス列制御		→P687
SCON	1軸				→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注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)

ISB-MXL-100

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

ISPB-MXL-100

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

■型式項目

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	100:100W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	120:120mm 1070:1070mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加減速時	最大 加減速時	定格 加減速時	最大 加減速時	
ISB[ISPB]-MXL-①-100-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	30	120 ~ 1070	1 ~ 1800	0.4	1.2	0.4	1.2	15	3	2.5	1	56.6
ISB[ISPB]-MXL-①-100-20-②-③-④-⑤			1 ~ 1200		0.4	1.2	0.4	1	23	6	5	2.5	84.9	
ISB[ISPB]-MXL-①-100-10-②-③-④-⑤			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	45	20	10	7	169.8	
ISB[ISPB]-MXL-①-100-5-②-③-④-⑤			1 ~ 300		0.2	0.5	0.2	0.4	85	45	20	15	339.7	

※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。

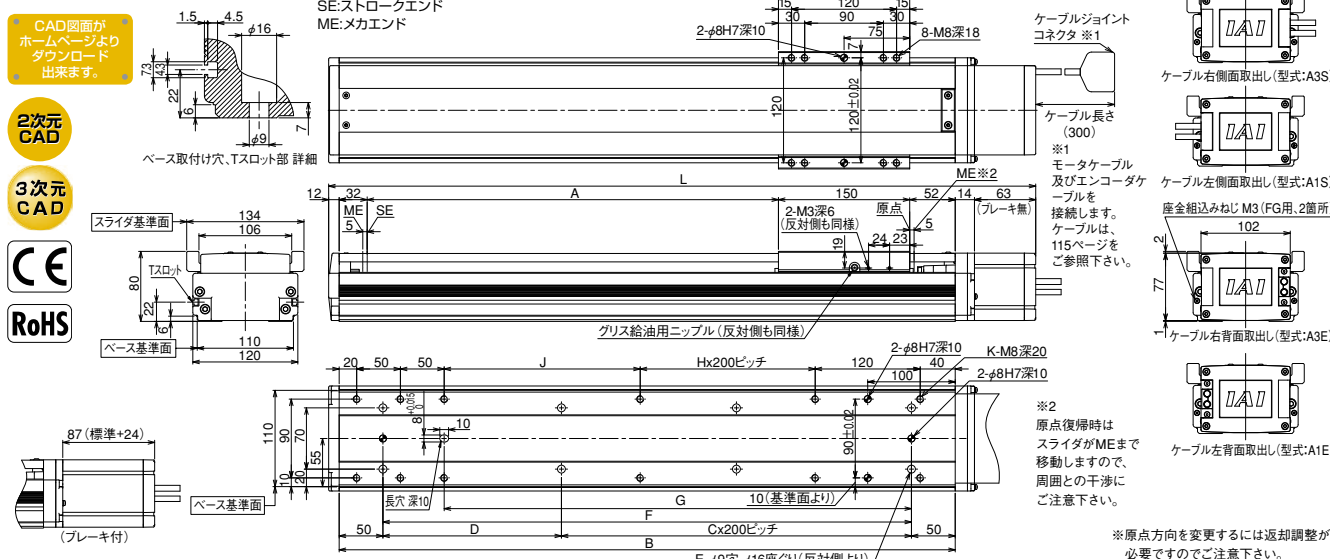
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	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	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	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2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:105.3N・m Mb:150.4N・m Mc:193.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
L	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393
ブレーキ付	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
J	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	6.3	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.7	11.3	12.0	12.6	13.3	13.9	14.5	15.1	15.8	16.4	17.1	17.7	18.4
最高速度(mm/s)																				
リード30							1800							1290		1045		860		690
リード20							1200							860		695		570		460
リード10							600							430		345		280		230
リード5							300							215		170		140		115

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			単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジションナバルス列制御		→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
(注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5) 10,000km走行寿命の場合です。
(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注7) ケーブル長は最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。
(例: X08=8m)

ISB-MXM-200

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

ISPB-MXM-200

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

■型式項目

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	コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	100:100mm 200:200mm 500:500mm 1100:1100mm (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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-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 ~ 1100	1 ~ 1800	0.4	1.2	0.4	1.2	30	9	6	2	113.9
ISB[ISPB]-MXM-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.2	0.4	1	45	12	10	5	170.9
ISB[ISPB]-MXM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8
ISB[ISPB]-MXM-①-200-5-②-③-④-⑤			5		1 ~ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6

※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。

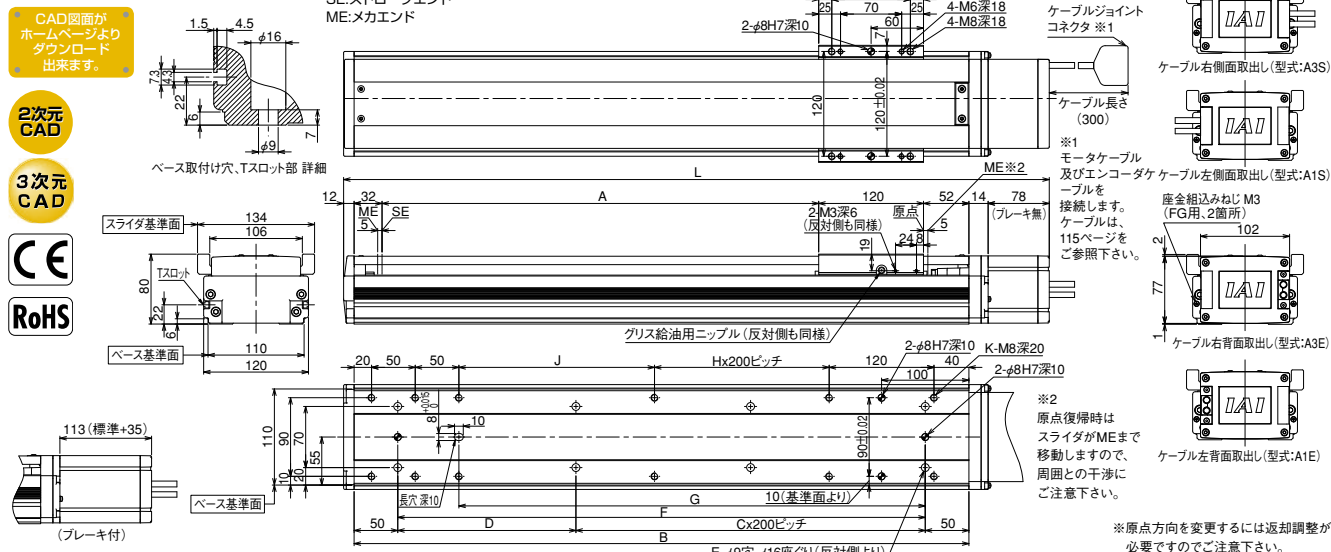
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→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	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
ブレーキ無	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
ブレーキ付	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
B	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
D	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14
F	204	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
G	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
H	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
J	24	74	124	174	224	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
K	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
質量(kg)	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.6	10.2	10.9	11.5	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	16.0	16.6	17.3	17.9	18.5	19.1
最高速度(mm/s)	1800	1200	860	695	570	460	360	280	215	170	140	115	95	80	68	58	50	43	37	32	28

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 AC100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。

(注2, 3, 4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB, ISPB共通です。

(注5) 10,000km 走行寿命の場合です。

(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(注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)

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

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

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコード種類	モータ種類	リード	ストローク	通孔コントロール	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様		A:アプシユートリ仕様	200:200W	30:30mm	120:120mm	T1:XSEL/J-K	N:無し	下記オプション参照
ISP:B高精度仕様		I:インクリメンタル仕様		20:20mm		T2:S-CON	S:3m	
				10:10mm	1070:1070mm	SSEL	M:5m	
				5:5mm	(S50mm 単位)	SSEL-P/O	L:長さ指定	



※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

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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-MXL-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	120 ~ 1070	1 ~ 1800	0.4	1.2	0.4	1.2	30	9	6	2	113.9
ISB[ISPB]-MXL-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.2	0.4	1	45	12	10	5	170.9
ISB[ISPB]-MXL-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	15	341.8
ISB[ISPB]-MXL-①-200-5-②-③-④-⑤			5		1 ~ 300	0.2	0.5	0.2	0.4	110	80	40	30	683.6

※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。

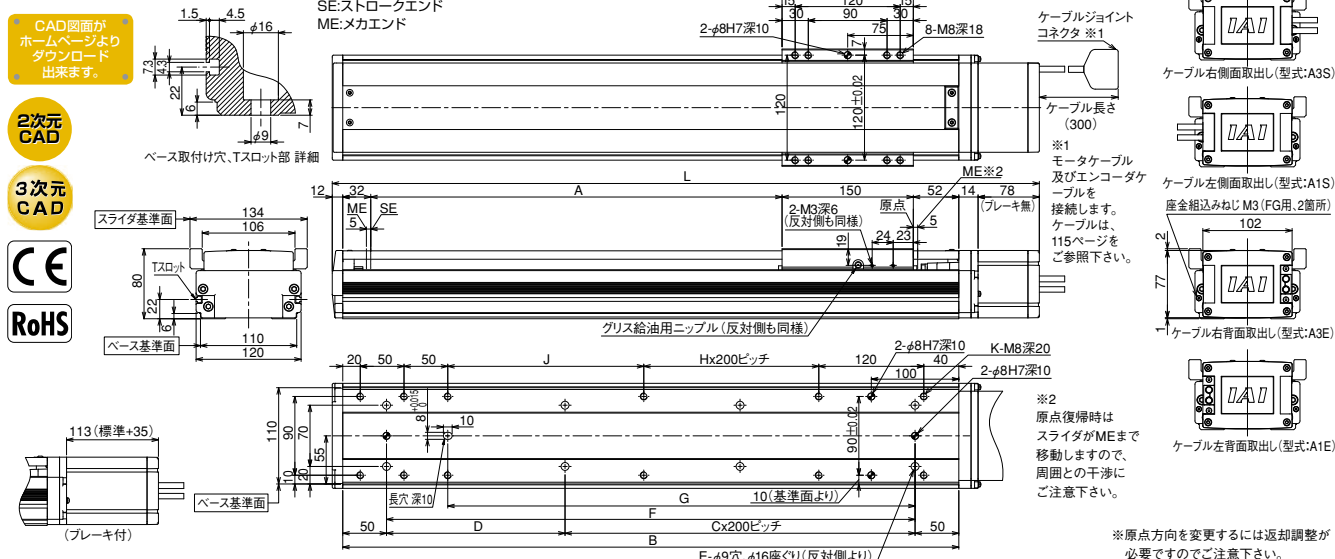
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	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2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:105.3N・m Mb:150.4N・m Mc:193.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb、Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ペース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントロール	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	N:ケーブルなし S3m 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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	
L	プレーキ無	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408
	プレーキ付	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443
A	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	
B	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	
C	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
D	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	254	104	154	204	
E	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	
F	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	
G	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
H	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	
J	74	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	274	124	174	224	
K	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
質量(kg)	6.7	7.4	8.0	8.7	9.3	9.9	10.5	11.2	11.8	12.5	13.1	13.7	14.3	15.0	15.6	16.3	16.9	17.6	18.2	18.9	
最高速度 (mm/s)	リード30	1800											1290		1045		860		690		
	リード20	1200											860		695		570		460		
	リード10	600											430		345		280		230		
	リード5	300											215		170		140		115		

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	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸				→P699
SSEL	2軸			単相AC 100/200V	→P687
SCON	1軸		ポジショナー パルス列制御	→P665	



ご注意

(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。

(注2, 3, 4)【 】内はSPBシリーズの数値です。

それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(注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)

ISB-MXMX-200

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

ISPB-MXMX-200

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

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W I:インクリメンタル仕様	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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-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	0.4	水平専用		30		水平専用		113.9	
ISB[ISPB]-MXMX-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4			45				170.9	

※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。

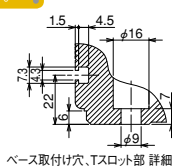
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

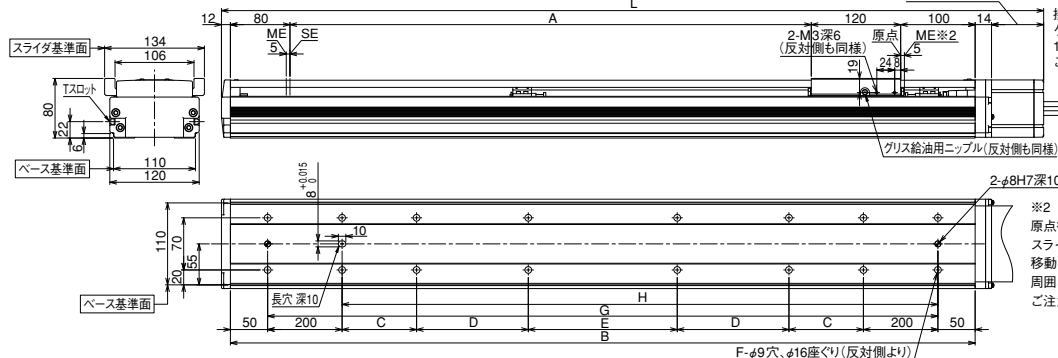
共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ16mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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。SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ベース取付け穴、Tスロット部 詳細

ケーブルジョイント
コネクタ ※1ケーブル長さ
(300)

※1

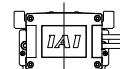
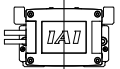
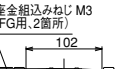
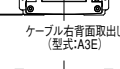
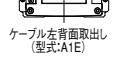
モーターケーブル
及びエンコーダケ
ーブルを

接続します。

ケーブルは、

115ページを

ご参照下さい。

ケーブル右側面取出し
(型式:A3S)ケーブル左側面取出し
(型式:A1S)座金組み込みねじ M3
(FG用、2箇所)ケーブル右背面取出し
(型式:A3E)ケーブル左背面取出し
(型式:A1E)※原点方向を変更するには返却調整が
必要ですのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L													
ブレーキ無	1204	1304	1404	1504	1604	1704	1804	1904	2004	2104	2204	2304	2404
ブレーキ付	1239	1339	1439	1539	1639	1739	1839	1939	2039	2139	2239	2339	2439
A	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
B	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
C	200	200	200	250	300	350	400	450	500	550	200	200	200
D	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	400	450	500
E	200	300	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
F	12	12	12	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16
G	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200
H	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
質量(kg)	16.5	17.8	19.1	20.3	21.6	22.9	24.1	25.4	26.7	28.0	29.2	30.5	31.8
最高速度 (mm/s)													
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		ポジション ナール系列制御		→P687
SCON	1軸				→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。

(注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。

それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(注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)

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

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

■型式項目

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	駆動コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON 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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg) ※		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-LXM-①-200-40-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	40	100 ~ 1300	1 ~ 2400	0.4	1.2	0.4	1.2	15	6	4	1.6	85.5
ISB[ISPB]-LXM-①-200-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.2	0.4	1	45	12	10	5	170.9
ISB[ISPB]-LXM-①-200-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	90	40	20	14	341.8

※上記型式の□はエンコーダ種類、□はストローク、□は適応コントローラ、□はケーブル長、□はオプションが入ります。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が1.0kgとなります。

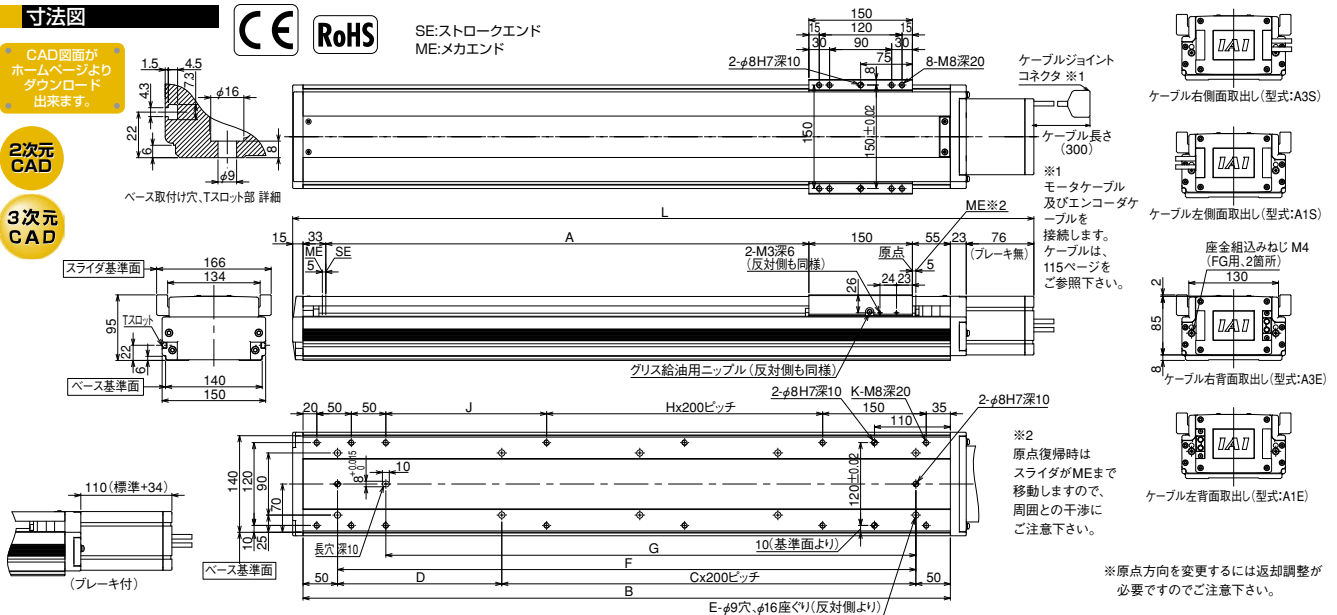
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→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	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm (±0.005mm)
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド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
CAD3次元
CAD

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L																									
ブレーキ無	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	1502	1552	1602	1652
ブレーキ付	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	1136	1186	1236	1286	1336	1386	1436	1486	1536	1586	1636	1686
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
D	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
E	4	4	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
K	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)	9.4	10.3	11.1	12.0	12.8	13.7	14.6	15.5	16.3	17.2	18.0	18.9	19.8	20.7	21.5	22.4	23.2	24.1	25.0	25.9	26.7	27.6	28.4	29.3	30.2
最高速度(mm/s)																									
リード40																									
リード20																									
リード10																									

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				→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。

(注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。

それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(注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)

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

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

■型式項目

	—	LXM	—		—	400	—		—		—		—		—	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	選好コントローラ	ケーブル長	オプション								
ISB:標準仕様 ISP:B高精度仕様		A:アナログレバー仕様 I:インクリメンタル仕様	400:400W	40:40mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm 1300:1300mm (50:500 単位)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/O	N:無し 5:3m L:5m M:長 X:1.5m指定	下記オプション 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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-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 ~ 1300	1 ~ 2400	0.4	1.2	0.4	1.2	40	15	10	4	169.6
ISB[ISPB]-LXM-①-400-20-②-③-④-⑤			20		1 ~ 1200	0.4	1.2	0.4	1	90	24	20	10	339.1
ISB[ISPB]-LXM-①-400-10-②-③-④-⑤			10		1 ~ 600	0.4	0.7	0.4	0.6	120	60	40	30	678.3

※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
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
ブレーキ	B	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	ダブルスライダ仕様	W	→P113
原点リミットスイッチ	L	→P112			

共通仕様

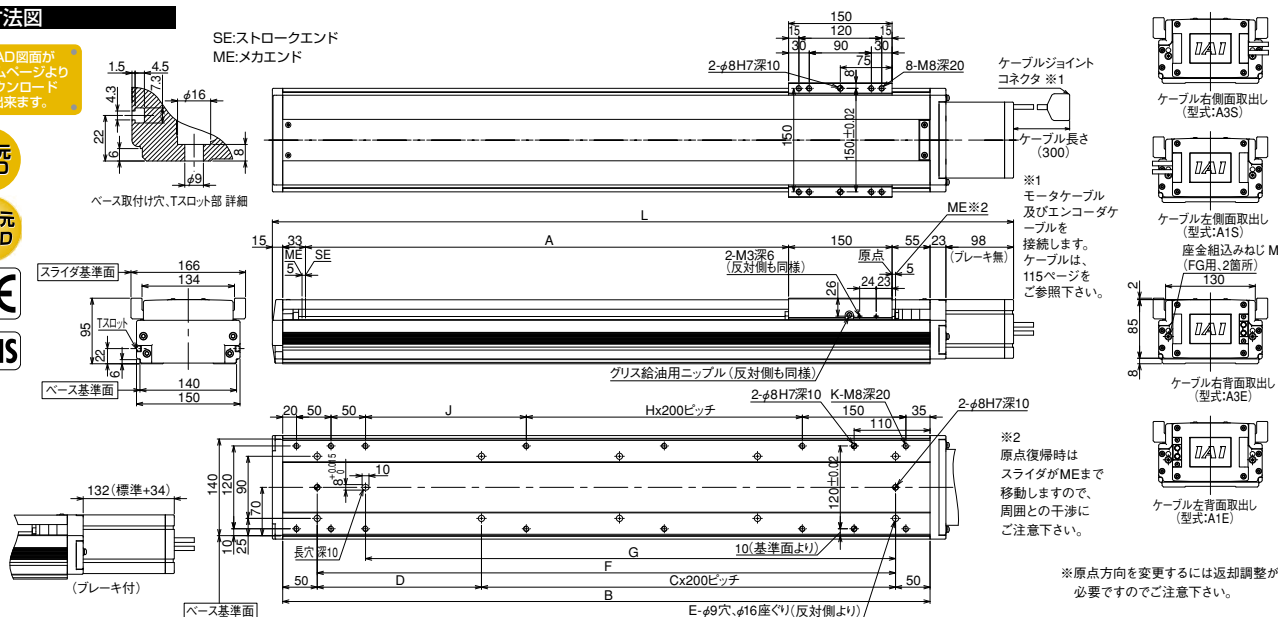
繰返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	Ma:104.9N・m Mb:149.9N・m Mc:248.9N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb、Mc方向750mm以下
運動真直度(注6)	0.02mm/m以下
ペース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
適応コントロール	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q、SSEL、SCON
ケーブル長(注7)	ケーブル無し S3m M:5m X□□: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
ダウンロード
出来ます。

2次元
CAD

3次元
CAD



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L ブレーキ無 ブレーキ付	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324	1374	1424	1474	1524	1574	1624	1674
A	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538
C	0	0	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
D	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
E	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
F	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
G	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368
H	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
J	33	83	133	183	233	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
K	10	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
質量(kg)	9.8	10.7	11.6	12.5	13.3	14.2	15.0	15.9	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	22.0	22.9	23.7	24.6	25.4	26.3	27.2	28.1	28.9	29.8	30.6
最速 速度 (mm/s)	リード40	2400										1840					1530					1290			880
	リード20	1200										920					765					550			440
	リード10	600										460					380					270			220

適応コントローラ仕様

対応 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	アプソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC	→P699
SSEL	2軸			100/200V	→P687
SCON	1軸		ポジションナ ーバル、フル制御	単相AC 200V	→P665



(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。

(注2、3、4)【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。

(注5) 10,000km走行寿命の場合です。

(注6)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。

(注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)

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

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

■型式項目	□ - LXUWX - □ - 200 - □ - □ - □ - □ - □
シリーズ	ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様
タイプ	A:アプソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様
エンコーダ種類	200:200W I:インクリメンタル仕様
モータ種類	
リード	20:20mm
ストローク	1000:1000mm ? : 2500:2500mm (100mm毎)
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q
ケーブル長	N:無し S:3m M:5m X:□□長さ指定
オプション	下記オプション表 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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-LXUWX-①-200-20-②-③-④-⑤	アプソリュート インクリメンタル	200	20	1000～2500	1 ～ 1200	0.4	水平専用		45		水平専用		170.1	

※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。

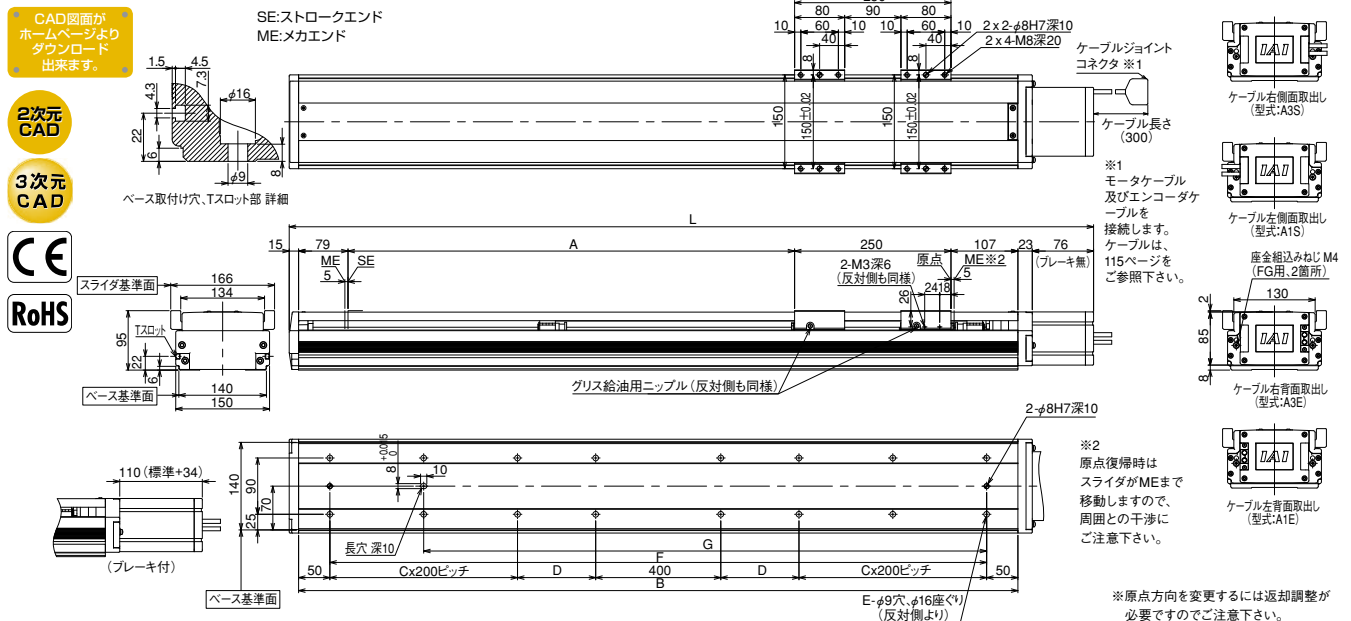
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L																
ブレーキ無	1564	1664	1764	1864	1964	2064	2164	2264	2364	2464	2564	2664	2764	2864	2964	3064
ブレーキ付	1598	1698	1798	1898	1998	2098	2198	2298	2398	2498	2598	2698	2798	2898	2998	3098
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
D	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
E	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
F	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
G	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
質量(kg)	30.4	32.1	33.9	35.6	37.4	39.1	40.9	42.6	44.4	46.1	47.9	49.7	51.4	53.2	54.9	56.7
最高速度(mm/s) 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	アプソ/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				→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
(注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
(注5) 10,000km走行寿命の場合です。
(注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
(注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)

ISB-LXUWX-400

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

ISPB-LXUWX-400

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

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
ISB:標準仕様 ISPB:高精度仕様		A:アブソリュート I:インクリメンタル仕様	400:400W I:インクリメンタル仕様	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 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
ISB[ISPB]-LXUWX-①-400-40-②-③-④-⑤	アブソリュート	400	40	1000～2500	1～2400	0.4	水平専用		40	水平専用		169.6		
ISB[ISPB]-LXUWX-①-400-20-②-③-④-⑤	インクリメンタル		20		1～1200	0.4			90			339.1		

※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。

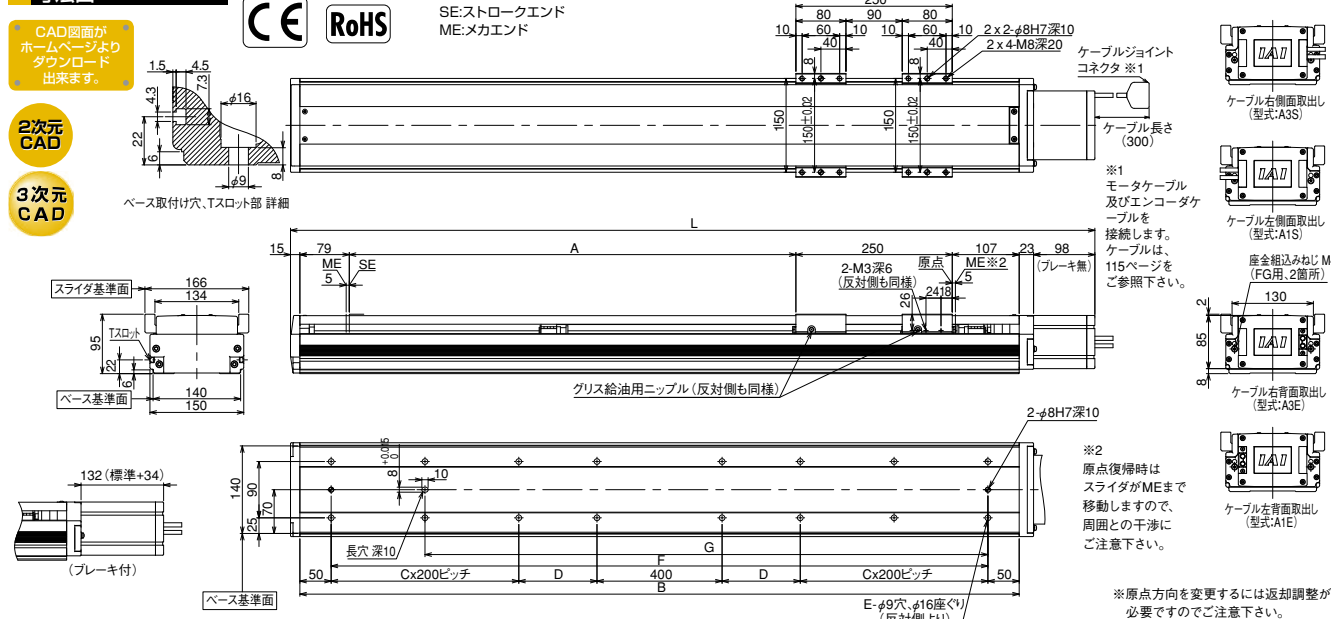
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル左背面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右背面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
ブレーキ	B	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリープセンサ	C	→P111	スレープ軸指定	S	→P112
クリープセンサ勝手違い	CL	→P111	真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰り返し位置決め精度(注2)	±0.01mm [±0.005mm]
駆動方式(注3)	ボールネジφ20mm 転造C10 [転造C5相当]
ロストモーション(注4)	0.05mm [0.02mm]以下
動的許容負荷モーメント(注5)	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
運動真直度(注6)	0.02mm/m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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L																
ブレーキ無	1586	1686	1786	1886	1986	2086	2186	2286	2386	2486	2586	2686	2786	2886	2986	3086
ブレーキ付	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820	2920	3020	3120
A	1014	1114	1214	1314	1414	1514	1614	1714	1814	1914	2014	2114	2214	2314	2414	2514
B	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950
C	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3
D	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025
E	12	12	12	12	12	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	20
F	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850
G	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
質量(kg)	30.8	32.6	34.3	36.1	37.8	39.6	41.4	43.1	44.9	46.6	48.4	50.1	51.9	53.6	55.4	57.1
最高速度 (mm/s)																
リード40		2400		2300	2000	1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
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	→P699
SSEL	2軸		ポジション パルス列制御	100/200V	→P687
SCON	1軸			単相AC 200V	→P665



ご注意

(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2、3、4) 【 】内はISPBシリーズの数値です。
 それ以外のスペック、仕様の数値は、ISB、ISPB共通です。
 (注5) 10,000km走行寿命の場合です。
 (注6) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注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)