

IS-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

ISP-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・高加減速仕様

タイプ / 小型X軸(幅90mm) ストローク / 100~600mm 可搬質量 / 水平50kg/垂直14kg

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP] -SXM- A - 60 - 16 - 600 - T1 - S - B



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注2)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格	最大	定格	最大		
						加速時	加速時	加速時	加速時		
IS[ISP]-SXM-A-60-16-***-T1-△□	アブソリュート	60	16	100~600	1~800	12	[3.5]	3	[2]	63.7	±0.02 【±0.01】
IS[ISP]-SXM-A-60-8-***-T1-△□			8		1~400	25	[12]	6	[5]	127.4	
IS[ISP]-SXM-A-60-4-***-T1-△□			4		1~200	50	[30]	14	[12]	254.8	
IS[ISP]-SXM-I-60-16-***-T1-△□	インクリメンタル		16		1~800	12	[3.5]	3	[2]	63.7	
IS[ISP]-SXM-I-60-8-***-T1-△□			8		1~400	25	[12]	6	[5]	127.4	
IS[ISP]-SXM-I-60-4-***-T1-△□			4		1~200	50	[30]	14	[12]	254.8	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下で使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

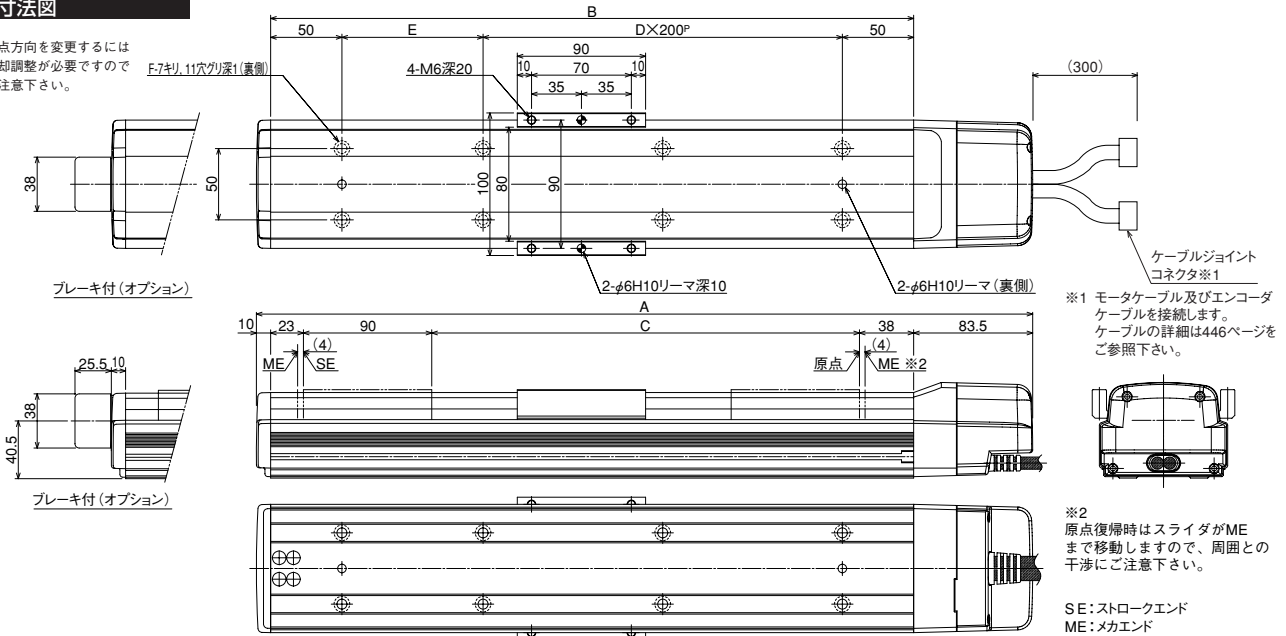
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注4)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注5)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



*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446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	100	200	300	400	500	600
A	344.5	444.5	544.5	644.5	744.5	844.5
B	251	351	451	551	651	751
C	100	200	300	400	500	600
D	0	0	1	1	2	2
E	151	251	151	251	151	251
F	4	4	6	6	8	8
質量(kg)	2.8	3.4	4.0	4.6	5.2	5.8
最高速度 (mm/s)	リード16	800				
	リード8	400				
	リード4	200				

対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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(注1) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注1.2,3,4) []内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注5) 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)

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-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
ISP-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・高加減速仕様

タイプ / 小型Y軸(幅90mm) ストローク / 100~600mm 可搬質量 / 水平50kg/垂直14kg

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
 (例) IS [ISP] -SYM- A - 60 - 16 - 600 - T1 - S - B



※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注2)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-SYM-A-60-16-***-T1-△□	アブソリュート	60	16	100~600	1~800	12	[3.5]	3	[2]	63.7	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-SYM-A-60-8-***-T1-△□			8		1~400	25	[12]	6	[5]	127.4	
IS[ISP]-SYM-A-60-4-***-T1-△□			4		1~200	50	[30]	14	[12]	254.8	
IS[ISP]-SYM-I-60-16-***-T1-△□	インクリメンタル	60	16	1~800	12	[3.5]	3	[2]	63.7		
IS[ISP]-SYM-I-60-8-***-T1-△□			8	1~400	25	[12]	6	[5]	127.4		
IS[ISP]-SYM-I-60-4-***-T1-△□			4	1~200	50	[30]	14	[12]	254.8		

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※ISシリーズは定格加速以下で使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

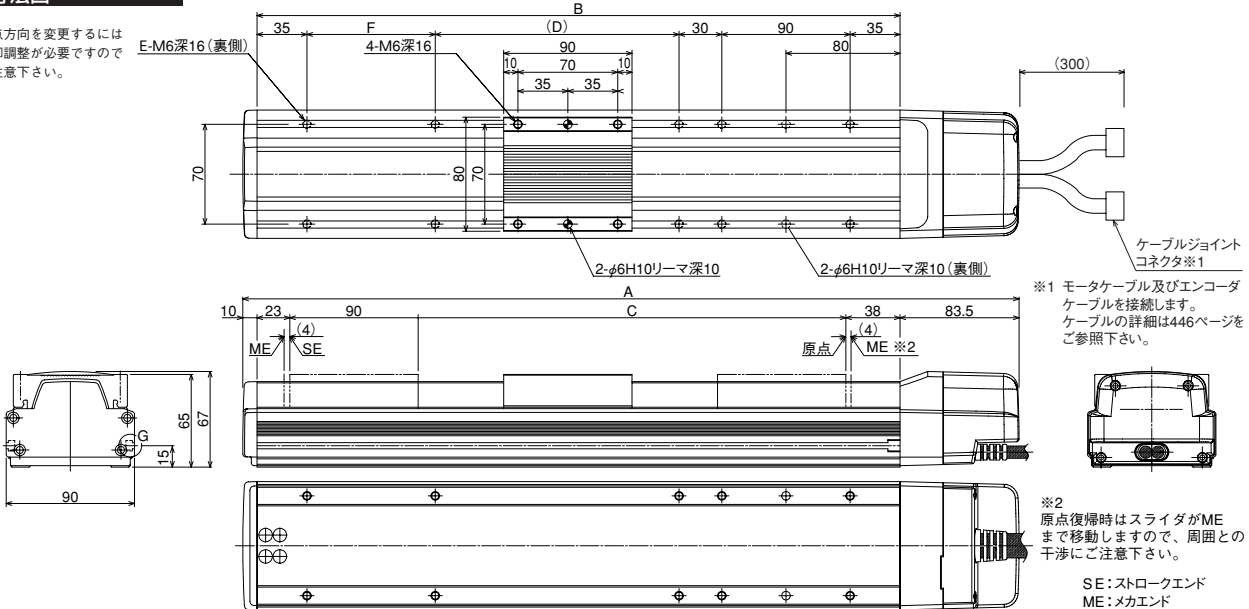
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 軌道C10【軌道C5相当】
バックラッシ(注4)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注5)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600
A	344.5	444.5	544.5	644.5	744.5	844.5
B	251	351	451	551	651	751
C	100	200	300	400	500	600
D	61	71	171	271	371	471
E	8	10	10	10	10	10
F	—	90	90	90	90	90
質量(kg)	2.8	3.5	4.2	4.9	5.6	6.3
最高速度 (mm/s)	リード16	800				
	リード8	400				
	リード4	200				

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	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(注1)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
 (注1,2,3,4)【 】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
 (注5)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)

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-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

ISP-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・高加減速仕様

タイプ/小型垂直軸(幅90mm) ストローク/100~600mm 垂直専用(ブレーキ標準装備) 14kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) IS [ISP] -SZM- 1 - 60 - 8 - 600 - T1 - S - B-L



※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注2)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-SZM-A-60-8-***-T1-△-B-□	アブソリュート	60	8	100~600	1~400	垂直専用	6	[5]	127.4	±0.02 [±0.01]	
IS[ISP]-SZM-A-60-4-***-T1-△-B-□			4		1~200		14	[12]	254.8		
IS[ISP]-SZM-I-60-8-***-T1-△-B-□	インクリメンタル	8	1~400	6	[5]		127.4				
IS[ISP]-SZM-I-60-4-***-T1-△-B-□		4	1~200	14	[12]		254.8				

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	標準装備
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

※SZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

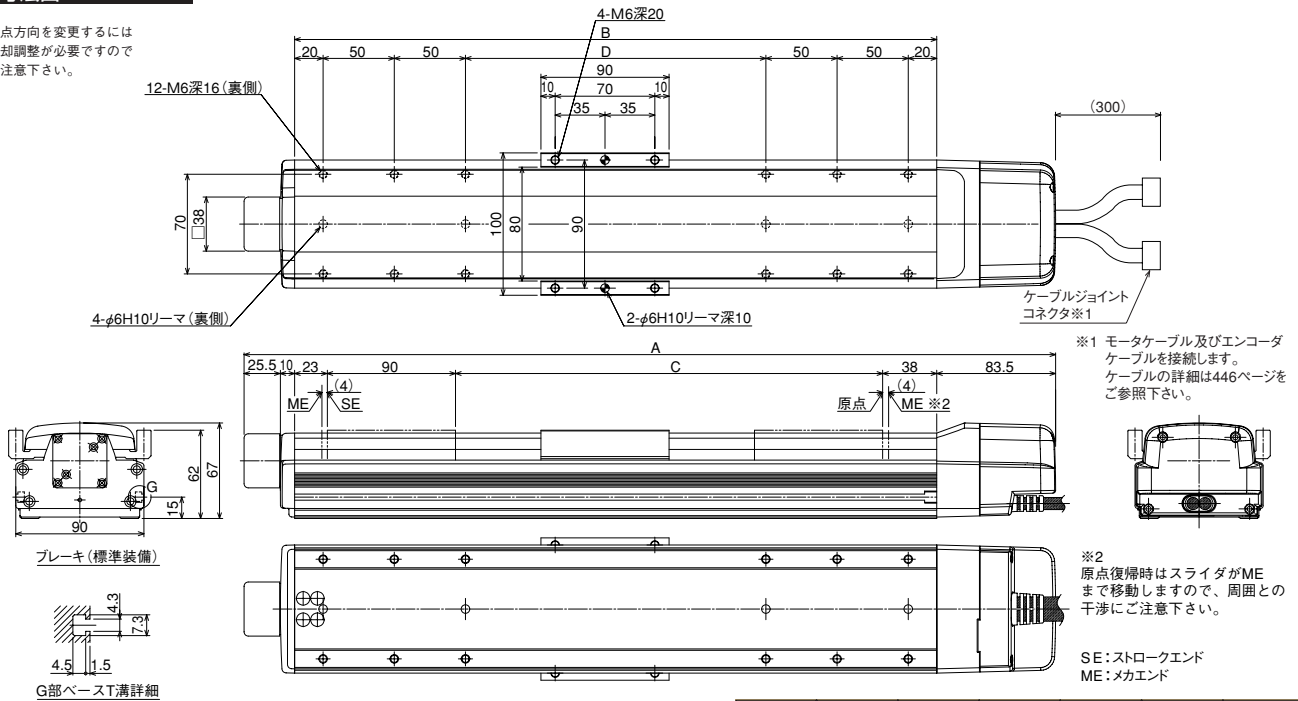
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注3)	ボールネジφ12mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注4)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注5)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600
A	370	470	570	670	770	870
B	251	351	451	551	651	751
C	100	200	300	400	500	600
D	11	111	211	311	411	511
質量(kg)	3.0	3.7	4.4	5.1	5.8	6.5
最高速度 (mm/s)	リ-D8	400				
	リ-D4	200				

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	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

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



(注1)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注1.2.3.4)【 】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注5)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)

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-MXS 単軸ロボット 中型X軸短スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレータ形状

ISP-MXS 単軸ロボット 中型X軸短スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレータ形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 中型X軸(幅120mm)短スライダタイプ ストローク 100~1000mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) IS [ISP] - MXS - A - 100 - 20 - 1000 - T1 - S - B



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-MXS-A-100-20-***-T1-△-□	アブソリュート	100	20	100~1000	1~1000	20 [6]	5 [2]	84.3	±0.02 [±0.01]		
IS[ISP]-MXS-A-100-10-***-T1-△-□			10		1~500	40 [20]	9 [7]	169.5			
IS[ISP]-MXS-A-100-5-***-T1-△-□			5		1~250	80 [45]	19 [15]	340.1			
IS[ISP]-MXS-I-100-20-***-T1-△-□	インクリメンタル	100	20	1~1000	20 [6]	5 [2]	84.3				
IS[ISP]-MXS-I-100-10-***-T1-△-□			10	1~500	40 [20]	9 [7]	169.5				
IS[ISP]-MXS-I-100-5-***-T1-△-□			5	1~250	80 [45]	19 [15]	340.1				

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下で使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

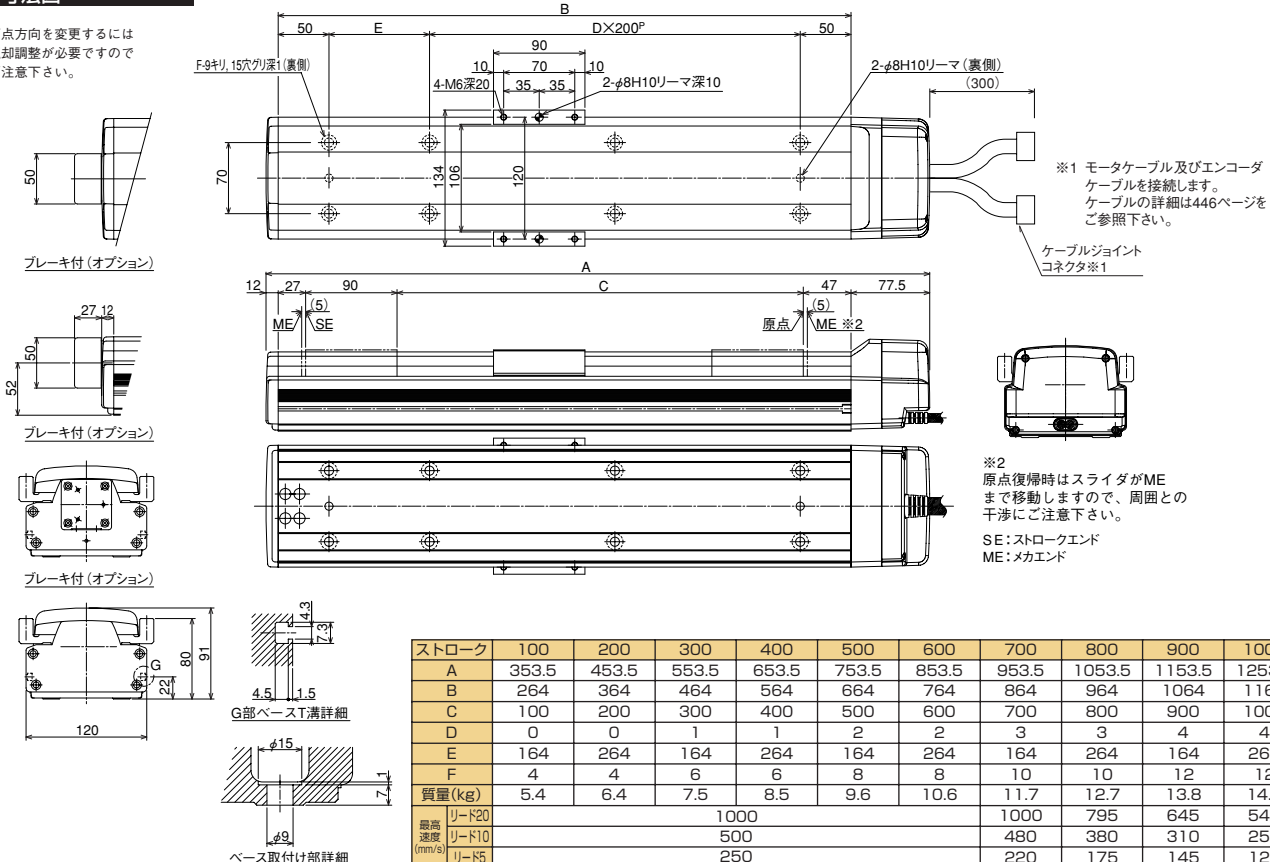
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 軌造C10【軌造C5相当】
バックラジ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 45.1N・m Mb: 64.7N・m Mc: 134.3N・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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	プログラム運転	ポジショナー運転	バルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。

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

(注6)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位をお願いします。(例. X08=8m)

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸長スライダタイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状

ISP-MXM-100 単軸ロボット 中型X軸長スライダタイプ 本体幅120mm 100W ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 中型X軸(幅120mm)長スライダタイプ ストローク 100~1000mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適用コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP]-MXM - A - 100 - 20 - 1000 - T1 - S - B



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
IS [ISP]-MXM-A-100-20-***-T1-△-□	アブソリュート	100	20	100~1000	1~1000	20	[6]	5	[2]	84.3	±0.02 [±0.01]
IS [ISP]-MXM-A-100-10-***-T1-△-□			10		1~500	40	[20]	9	[7]	169.5	
IS [ISP]-MXM-A-100-5-***-T1-△-□			5		1~250	80	[45]	19	[15]	340.1	
IS [ISP]-MXM-I-100-20-***-T1-△-□	インクリメンタル		20		1~1000	20	[6]	5	[2]	84.3	
IS [ISP]-MXM-I-100-10-***-T1-△-□			10		1~500	40	[20]	9	[7]	169.5	
IS [ISP]-MXM-I-100-5-***-T1-△-□			5		1~250	80	[45]	19	[15]	340.1	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下で使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリーブセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

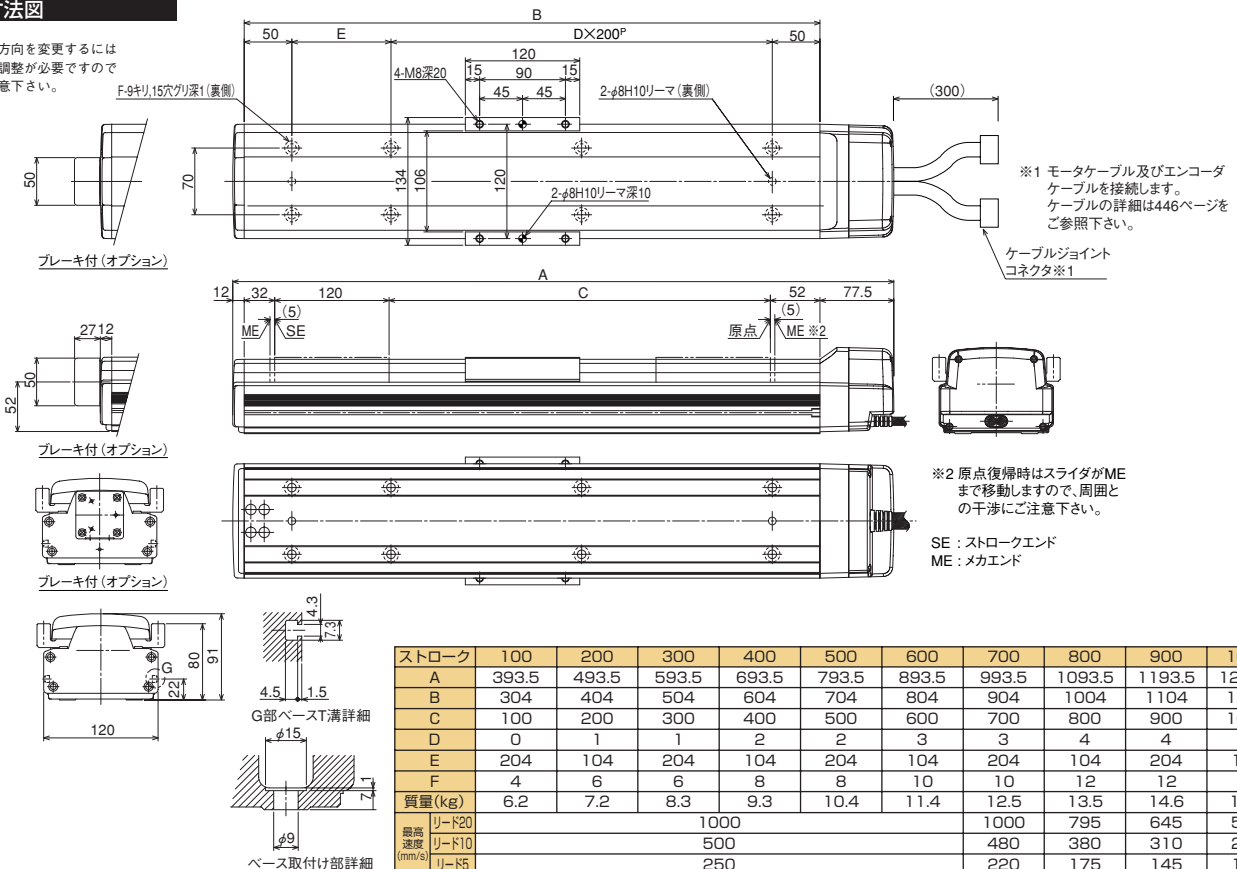
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



適用コントローラ仕様

適用コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注2.3.4.5)【】内はISPシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6)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

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W
ストレート形状

ISP-MXM-200 単軸ロボット 中型X軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 中型X軸(幅120mm)長スライダタイプ ストローク 100~1000mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP]-MXM - A - 200 - 30 - 1000 - T1 - S - B



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力 (N)	繰り返し位置決め精度 (mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-MXM-A-200-30-***-T1-△-□	アブソリュート	200	30	100~1000	1~1500	25	[10]	6	[2]	113	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-MXM-A-200-20-***-T1-△-□			20		1~1000	40	[12]	9	[5]	169.5	
IS[ISP]-MXM-A-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[15]	340.1	
IS[ISP]-MXM-I-200-30-***-T1-△-□	インクリメンタル		30		1~1500	25	[10]	6	[2]	113	
IS[ISP]-MXM-I-200-20-***-T1-△-□			20		1~1000	40	[12]	9	[5]	169.5	
IS[ISP]-MXM-I-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[15]	340.1	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下で使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

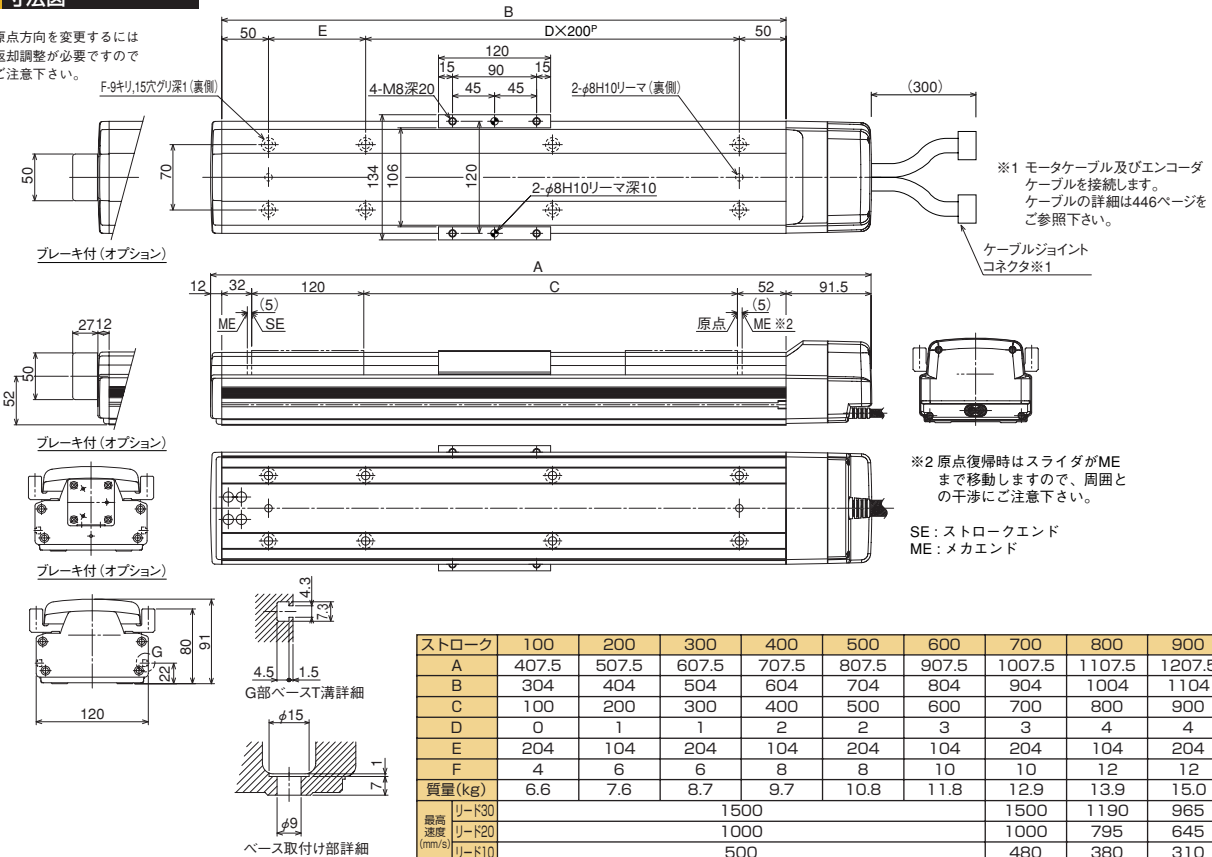
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 軌造C10【軌造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



対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	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注3,4,5)【 】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6)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)

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-MXXMX 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

ISP-MXXMX 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・高加減速仕様

タイプ 中型X軸(幅120mm) 中間サポートタイプ ストローク 800~2000mm 可搬質量 水平40kg

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) IS [ISP] -MXXMX- A - 200 - 30 - 2000 - T1 - S - NM



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)	
						水平(kg)		垂直(kg)				
IS[ISP]-MXXMX-A-200-30-***-T1-△□	アブソリュート	200	30	800~2000	1~1500	25	水平専用	最大	最大	113	±0.02	
IS[ISP]-MXXMX-A-200-20-***-T1-△□			20		1~1000							40
IS[ISP]-MXXMX-I-200-30-***-T1-△□	インクリメンタル		30		1~1500	25						113
IS[ISP]-MXXMX-I-200-20-***-T1-△□			20		1~1000	40						

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

共通仕様

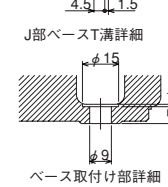
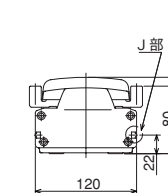
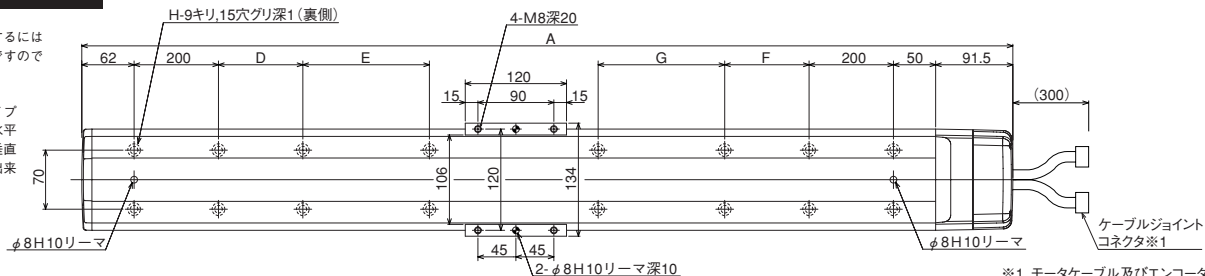
*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

*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。



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	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
 (注3, 3.4, 5) 【】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
 (注6) 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)。

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

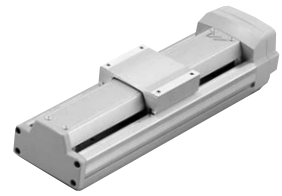
IS-MYS 単軸ロボット 中型Y軸短スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレータ形状

ISP-MYS 単軸ロボット 中型Y軸短スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレータ形状 高精度・高加減速仕様

タイプ / 中型Y軸(幅120mm)短スライダタイプ ストローク / 100~1000mm 可搬質量 / 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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

(例) IS [ISP] - MYS - A - 100 - 20 - 1000 - T1 - S - NM



*上記型式の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-MYS-A-100-20-***-T1-△-□	アブソリュート	100	20	100~1000	1~1000	20	[6]	5	[2]	84.3	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-MYS-A-100-10-***-T1-△-□			10		1~500	40	[20]	9	[7]	169.5	
IS[ISP]-MYS-A-100-5-***-T1-△-□			5		1~250	80	[45]	19	[15]	340.1	
IS[ISP]-MYS-I-100-20-***-T1-△-□	インクリメンタル	100	20	1~1000	20	[6]	5	[2]	84.3		
IS[ISP]-MYS-I-100-10-***-T1-△-□			10	1~500	40	[20]	9	[7]	169.5		
IS[ISP]-MYS-I-100-5-***-T1-△-□			5	1~250	80	[45]	19	[15]	340.1		

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下で使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付位置勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付位置勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

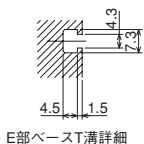
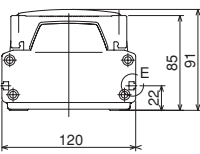
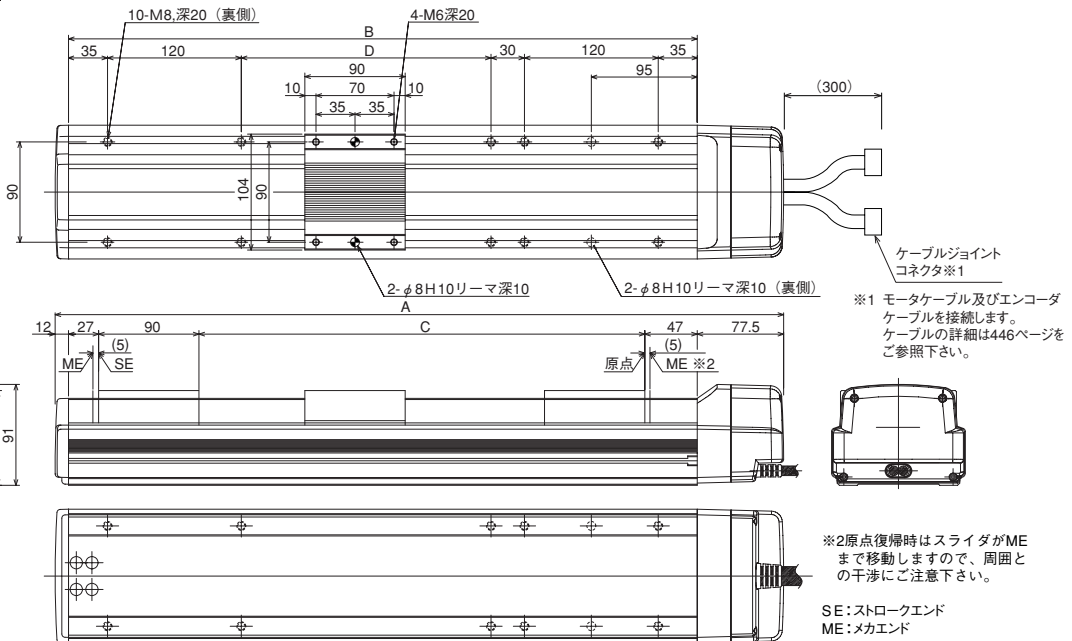
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 軌道C10【軌道C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 45.1N・m Mb: 64.7N・m Mc: 67.6N・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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
A	353.5	453.5	553.5	653.5	753.5	853.5	953.5	1053.5	1153.5	1253.5	
B	264	364	464	564	664	764	864	964	1064	1164	
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
D	—	24	124	224	324	424	524	624	724	824	
質量(kg)	5.6	6.6	7.6	8.6	9.6	10.6	11.6	12.6	13.7	14.7	
最高速度 (mm/s)	リード20	1000						1000	795	645	540
	リード10	500						480	380	310	255
	リード5	250						220	175	145	120

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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。

(注2,3,4,5) 【】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。

(注6) 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)。

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

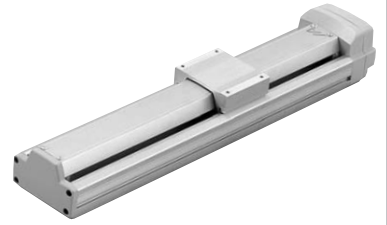
RS

IS-MYM-100 単軸ロボット 中型Y軸長スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレート形状

ISP-MYM-100 単軸ロボット 中型Y軸長スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 中型Y軸(幅120mm)長スライダタイプ ストローク 100~1000mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP]-MYM-A-100-20-1000-T1-S-NM



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
IS[ISP]-MYM-A-100-20-***-T1-△-□	アブソリュート	100	20	100~1000	1~1000	20	[6]	5	[2]	84.3	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-MYM-A-100-10-***-T1-△-□			10		1~500	40	[20]	9	[7]	169.5	
IS[ISP]-MYM-A-100-5-***-T1-△-□			5		1~250	80	[45]	19	[15]	340.1	
IS[ISP]-MYM-I-100-20-***-T1-△-□	インクリメンタル		20		1~1000	20	[6]	5	[2]	84.3	
IS[ISP]-MYM-I-100-10-***-T1-△-□			10		1~500	40	[20]	9	[7]	169.5	
IS[ISP]-MYM-I-100-5-***-T1-△-□			5		1~250	80	[45]	19	[15]	340.1	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下で使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

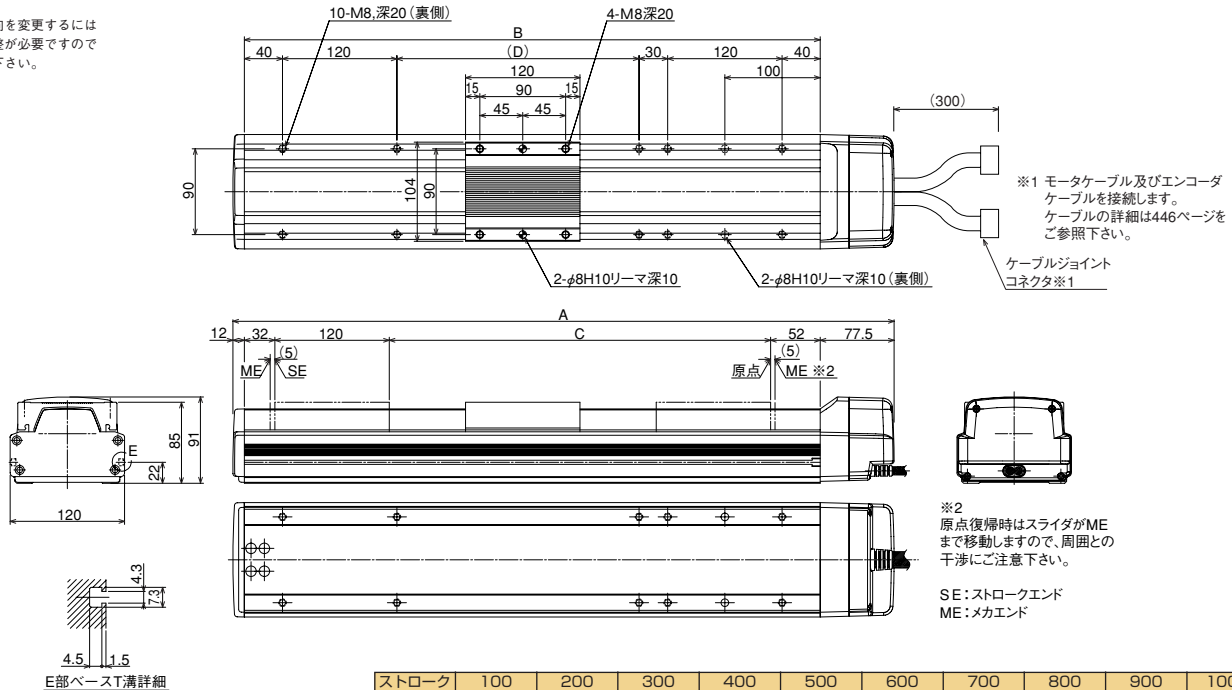
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10 【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 81.3N・m
張り出し荷重長	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
ケーブル長(注5)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	393.5	493.5	593.5	693.5	793.5	893.5	993.5	1093.5	1193.5	1293.5
B	304	404	504	604	704	804	904	1004	1104	1204
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	—	54	154	254	354	454	554	654	754	854
質量(kg)	6.3	7.3	8.3	9.3	10.4	11.4	12.4	13.4	14.4	15.4
最高速度 (mm/s)	リード20	1000					1000	795	645	540
	リード10	500					480	380	310	255
	リード5	250					220	175	145	120

対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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。

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

(注6)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)

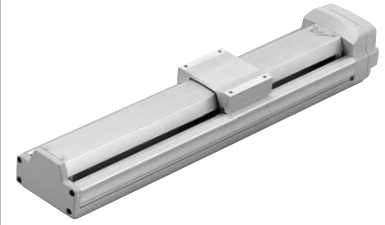
*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-MYM-200 単軸ロボット 中型Y軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W
ストレート形状

ISP-MYM-200 単軸ロボット 中型Y軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 中型Y軸(幅120mm)長スライダタイプ ストローク 100~1000mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP]-MYM- A - 200 - 30 - 1000 - T1 - S - NM



※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-MYM-A-200-30-***-T1-△-□	アブソリュート	200	30	100~1000	1~1500	25	[10]	6	[2]	113	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-MYM-A-200-20-***-T1-△-□			20		1~1000	40	[12]	9	[5]	169.5	
IS[ISP]-MYM-A-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[15]	340.1	
IS[ISP]-MYM-I-200-30-***-T1-△-□	インクリメンタル	200	30	100~1000	1~1500	25	[10]	6	[2]	113	
IS[ISP]-MYM-I-200-20-***-T1-△-□			20		1~1000	40	[12]	9	[5]	169.5	
IS[ISP]-MYM-I-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[15]	340.1	

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※ISシリーズは定格加速以下で使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

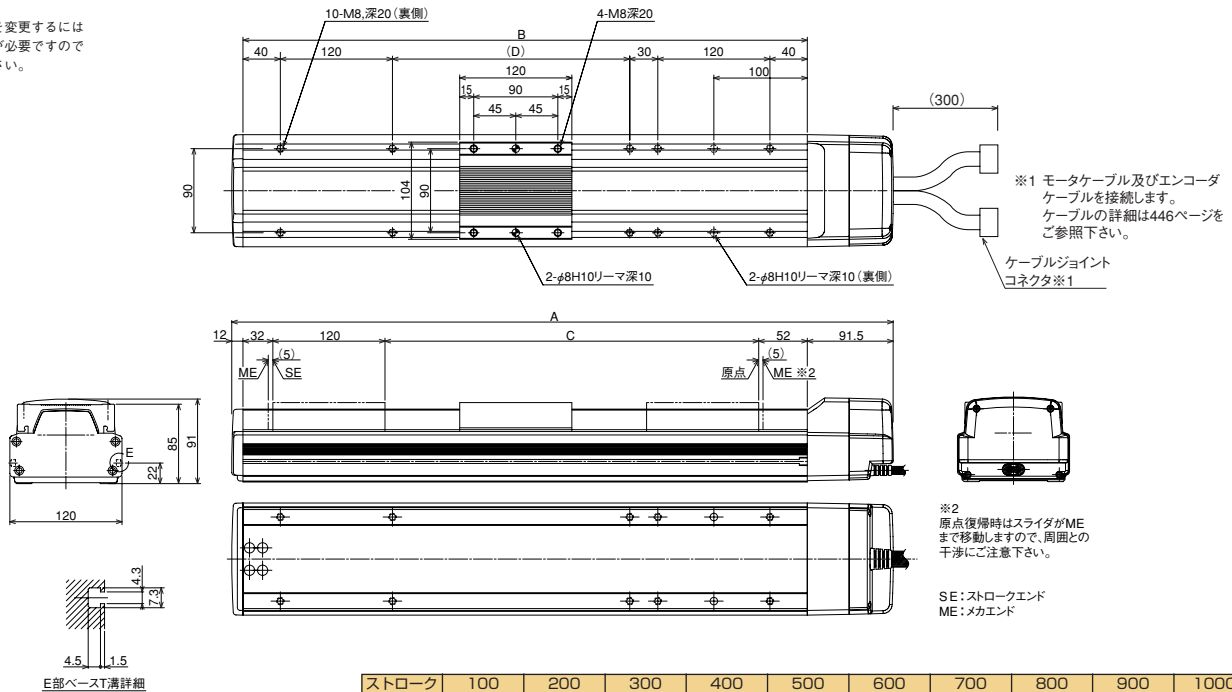
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
A	407.5	507.5	607.5	707.5	807.5	907.5	1007.5	1107.5	1207.5	1307.5	
B	304	404	504	604	704	804	904	1004	1104	1204	
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
D	—	54	154	254	354	454	554	654	754	854	
質量(kg)	6.8	7.8	8.8	9.8	10.9	11.9	12.9	13.9	14.9	15.9	
最高速度 (mm/s)	リード30	1500					1500	1190	965	810	
	リード20	1000					1000	795	645	540	
	リード10	500					480	380	310	255	

対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	プログラム運転	ポジショナー運転	バルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注2.3.4.5)【 】内はISPシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6)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)

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-MZS 単軸ロボット 中型垂直軸短スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレート形状

ISP-MZS 単軸ロボット 中型垂直軸短スライダタイプ 本体幅120mm 100W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 中型垂直軸(幅120mm)短スライダタイプ ストローク 100~1000mm 垂直専用(ブレーキ標準装備) 19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適用コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP] -MZS- I - 100 - 10 - 1000 - T1 - S - B-L



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)			
						水平(kg)		垂直(kg)						
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時					
IS[ISP]-MZS-A-100-10-***-T1-△-B-□	アブソリュート	100	10	100~1000	1~500	垂直専用	9	[7]	169.5	±0.02	[±0.01]			
IS[ISP]-MZS-A-100-5-***-T1-△-B-□			5		1~250							19	[15]	340.1
IS[ISP]-MZS-I-100-10-***-T1-△-B-□	インクリメンタル		10		1~500							9	[7]	169.5
IS[ISP]-MZS-I-100-5-***-T1-△-B-□			5		1~250							19	[15]	340.1

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	標準装備
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

*MZSタイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

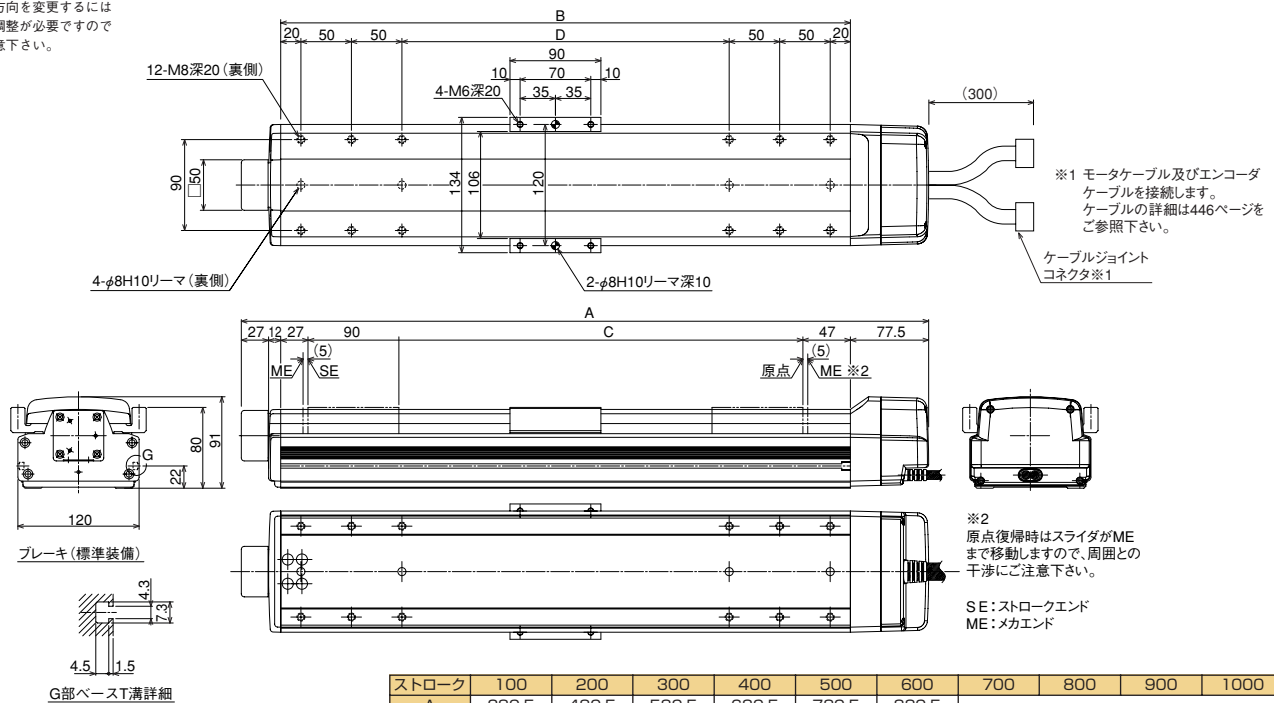
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 45.1N・m Mb: 64.7N・m Mc: 67.6N・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
ケーブル長(注5)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
A	380.5	480.5	580.5	680.5	780.5	880.5	700ストローク以上は、MXSタイプのベースを使用します。				
B	264	364	464	564	664	764	取付寸法は130ページの図面をご参照下さい。				
C	100	200	300	400	500	600					
D	24	124	224	324	424	524					
質量(kg)	5.9	6.9	7.9	8.9	9.9	10.9	11.9	12.9	14.0	15.0	
最高速度 (mm/s)	リード10	500					480	380	310	255	
	リード5	250					220	175	145	120	

適用コントローラ仕様

適用コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

*MZSタイプは標準でブレーキが付いているのでコントローラはブレーキ仕様をご使用下さい。

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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
 (注3,4,5)【 】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
 (注6)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)

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-MZM 単軸ロボット 中型垂直軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W
ストレート形状

ISP-MZM 単軸ロボット 中型垂直軸長スライダタイプ 本体幅120mm 200W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ / 中型垂直軸(幅120mm)長スライダタイプ ストローク / 100~1000mm 垂直専用(ブレーキ標準装備) / 19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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

(例) IS [ISP] - MZM - I - 200 - 10 - 1000 - T1 - S - B-L



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-MZM-A-200-10-***-T1-△-B-□	アブソリュート	200	10	100~1000	1~500	19		[15]		340.1	±0.02
IS[ISP]-MZM-I-200-10-***-T1-△-B-□	インクリメンタル				1~500	19		[15]			

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	標準装備
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

*MZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

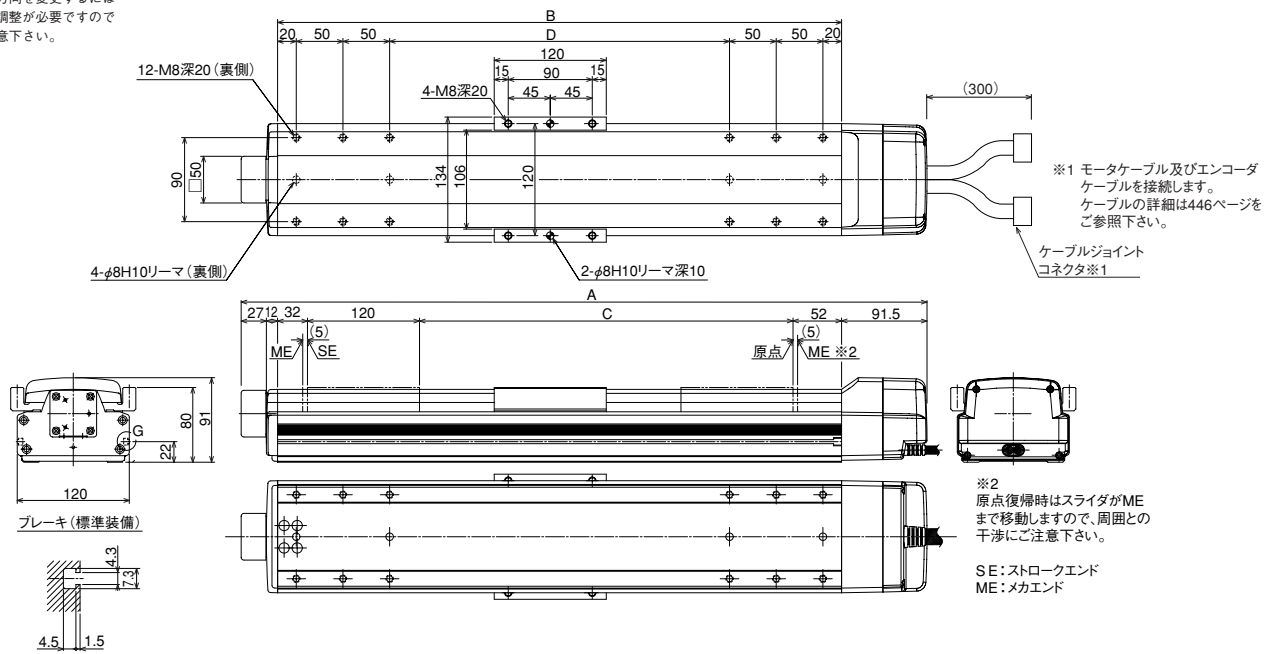
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ16mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



G部ベース溝詳細

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	434.5	534.5	634.5	734.5	834.5	934.5	700ストローク以上は、MXMタイプのベースを使用します。			
B	304	404	504	604	704	804	取付寸法は132ページの図面をご参照下さい。			
C	100	200	300	400	500	600				
D	64	164	264	364	464	564				
質量(kg)	7.1	8.1	9.1	10.1	11.2	12.2	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度(mm/s)	500						480	380	310	255

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	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

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

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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
 (注3,4,5) [] 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
 (注6) 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)

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交型ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-LXS-200 単軸ロボット 大型X軸短スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状

ISP-LXS-200 単軸ロボット 大型X軸短スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 大型X軸(幅150mm)短スライダタイプ ストローク 100~1200mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP] - LXS - A - 200 - 20 - 1200 - T1 - S - B



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-LXS-A-200-20-***-T1-△-□	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1000	40	[12]	9	[4]	170.5	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-LXS-A-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[14]	340.1	
IS[ISP]-LXS-I-200-20-***-T1-△-□	インクリメンタル		20		1~1000	40	[12]	9	[4]	170.5	
IS[ISP]-LXS-I-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[14]	340.1	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

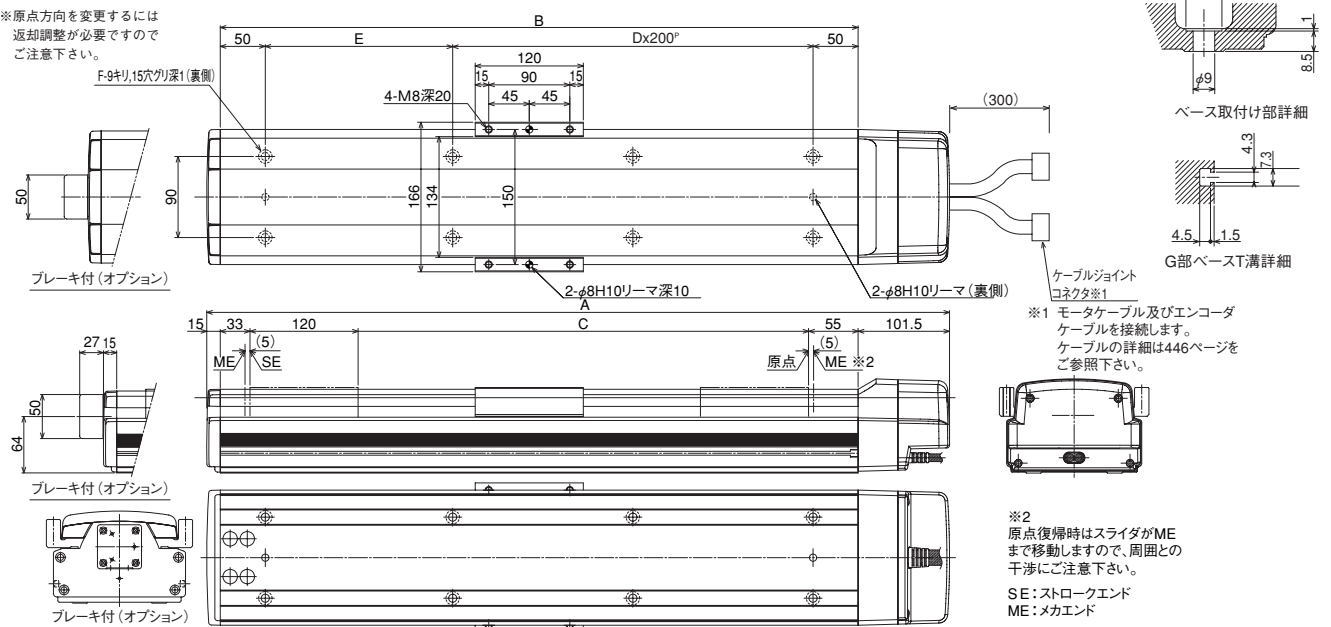
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 207.8N・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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は446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: マカエンド

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
A	424.5	524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5
B	308	408	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
E	208	108	208	108	208	108	208	108	208	108	208	108
F	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
質量(kg)	10.1	11.6	13.1	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6
最高速度 (mm/s)	1000						1000					
リード	F20						F10					
リード(mm/s)	500						470					

対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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注2.3.4.5)【 】内はISPシリーズの数値です。
それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6)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)

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状

ISP-LXM-200 単軸ロボット 大型X軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 大型X軸(幅150mm)長スライダタイプ ストローク 100~1200mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) IS [ISP] - LXM - A - 200 - 20 - 1200 - T1 - S - B



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-LXM-A-200-20-***-T1-△-□	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1000	40	[12]	9	[4]	170.5	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-LXM-A-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[14]	340.1	
IS[ISP]-LXM-I-200-20-***-T1-△-□	インクリメンタル	200	20	100~1200	1~1000	40	[12]	9	[4]	170.5	
IS[ISP]-LXM-I-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[14]	340.1	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

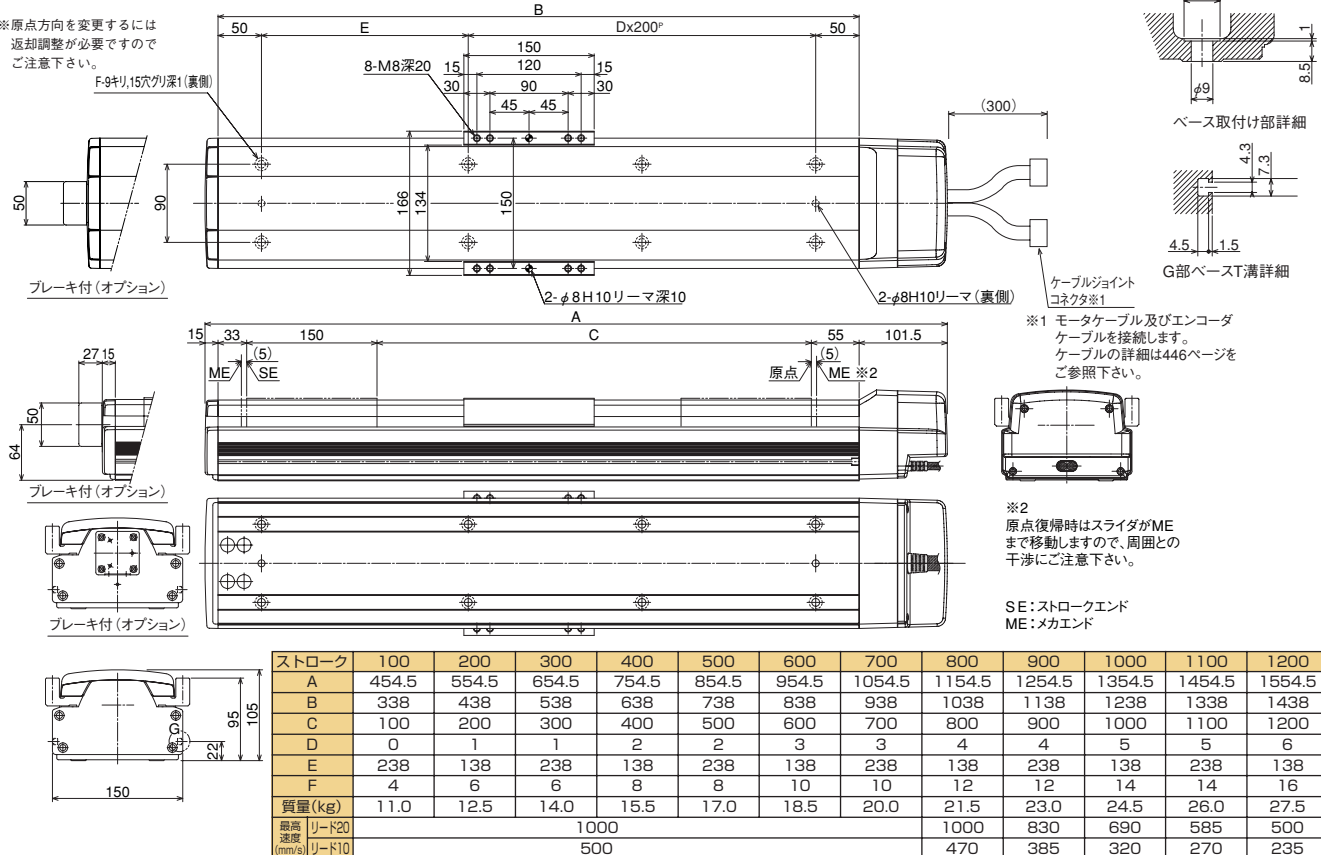
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 軌造C10【軌造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注3,4,5)【 】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6)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)

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

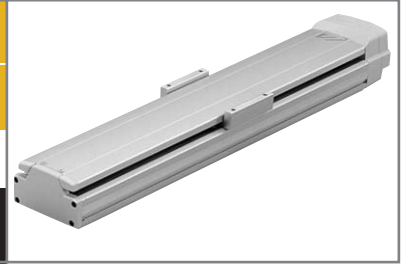
RS

IS-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状

ISP-LXM-400 単軸ロボット 大型X軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 大型X軸(幅150mm)長スライダタイプ ストローク 100~1200mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
 (例) IS [ISP] - LXM - A - 400 - 40 - 1200 - T1 - S - B



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
IS[ISP]-LXM-A-400-40-***-T1-△-□	アブソリュート	400	40	100~1200	1~2000	40	[15]	9	[4]	170.0	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-LXM-A-400-20-***-T1-△-□			20		1~1000	80	[24]	19	[10]	340.1	
IS[ISP]-LXM-I-400-40-***-T1-△-□	インクリメンタル	400	40	100~1200	1~2000	40	[15]	9	[4]	170.0	
IS[ISP]-LXM-I-400-20-***-T1-△-□			20		1~1000	80	[24]	19	[10]	340.1	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリーブセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

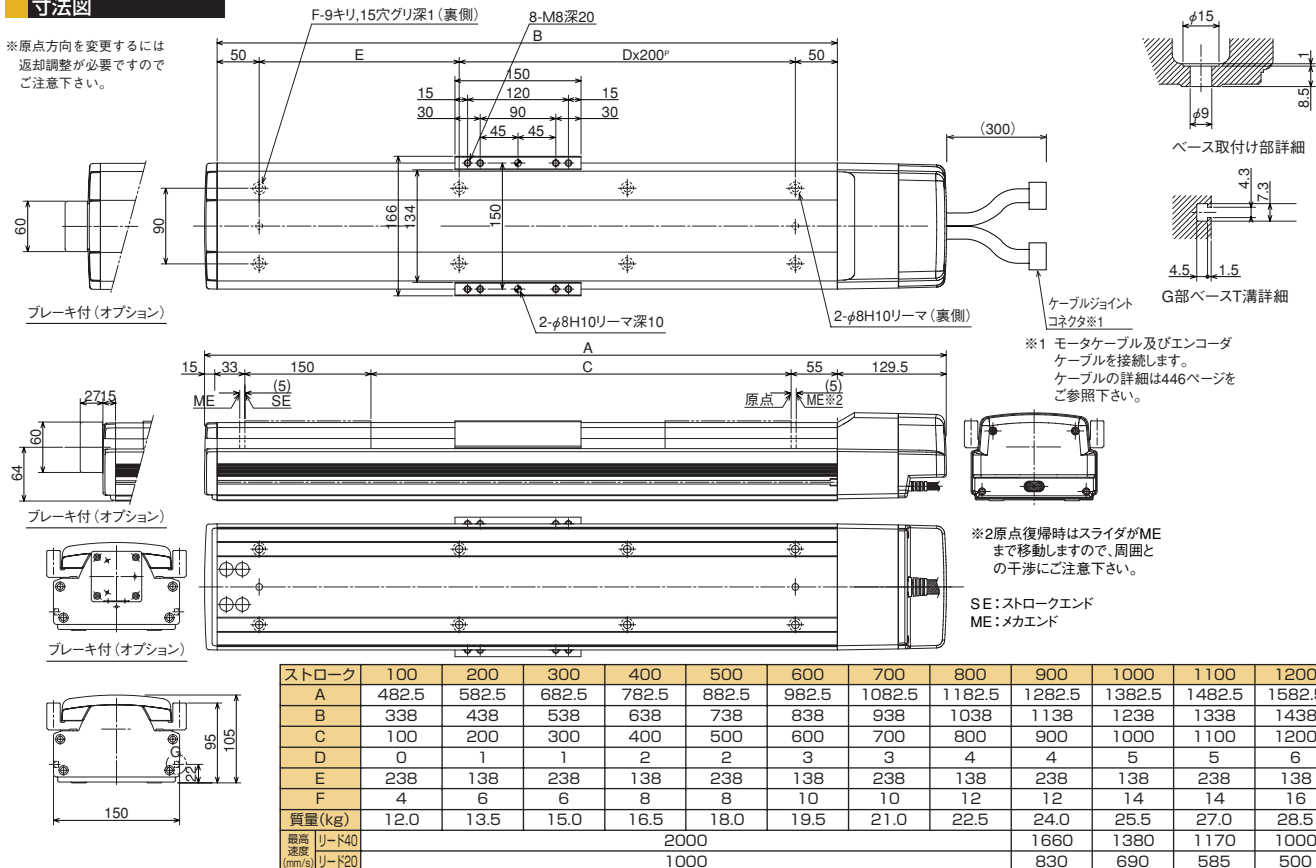
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 104.7N・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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



対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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
 (注2,3,4,5) 【 】 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
 (注6) 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)

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-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

ISP-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・高加減速仕様

タイプ 大型X軸(幅150mm) 中間サポートタイプ ストローク 1000~2500mm 可搬質量 水平40kg



型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) IS [ISP] - LXMX - A - 200 - 20 - 2500 - T1 - S - NM

※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
IS[ISP]-LXMX-A-200-20-***-T1-△□	アブソリュート	200	20	1000~2500	1~1000	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	170.5	±0.02
IS[ISP]-LXMX-I-200-20-***-T1-△□	インクリメンタル		20			1~1000	水平専用		170.5		

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

共通仕様

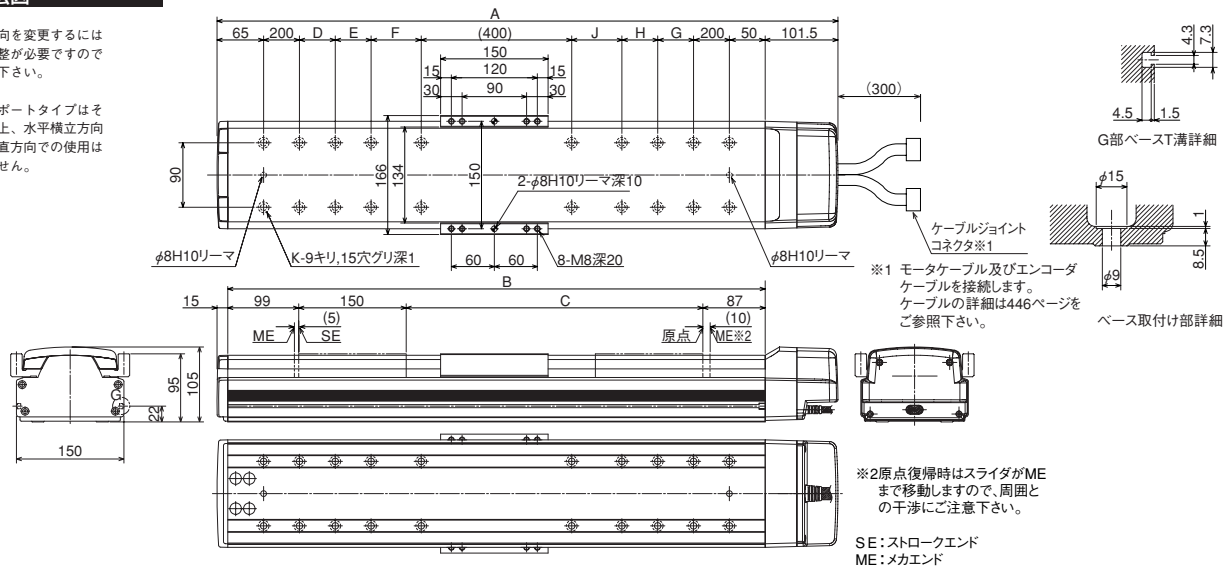
※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※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 モーターケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は446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	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500		
A	1466.5	1566.5	1666.5	1766.5	1866.5	1966.5	2066.5	2166.5	2266.5	2366.5	2466.5	2566.5	2666.5	2766.5	2866.5	2966.5		
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)	1000			950			830			740			650			590		

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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
 (注2.3.4.5)【 】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
 (注6) 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)。

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交型ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-LXM-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

ISP-LXM-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・高加減速仕様

タイプ 大型X軸(幅150mm) 中間サポートタイプ ストローク 1000~2500mm 可搬質量 水平80kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適用コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP] - LXM - A - 400 - 40 - 2500 - T1 - S - NM



*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
IS [ISP]-LXM-A-400-40-***-T1-△□	アブソリュート	400	40	1000~2500	1~2000	40	最大	最大	最大	170.0	±0.02 【±0.01】
IS [ISP]-LXM-A-400-20-***-T1-△□			20		1~1000						
IS [ISP]-LXM-I-400-40-***-T1-△□	インクリメンタル	40	1~2000	40							
IS [ISP]-LXM-I-400-20-***-T1-△□		20	1~1000	80							

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

共通仕様

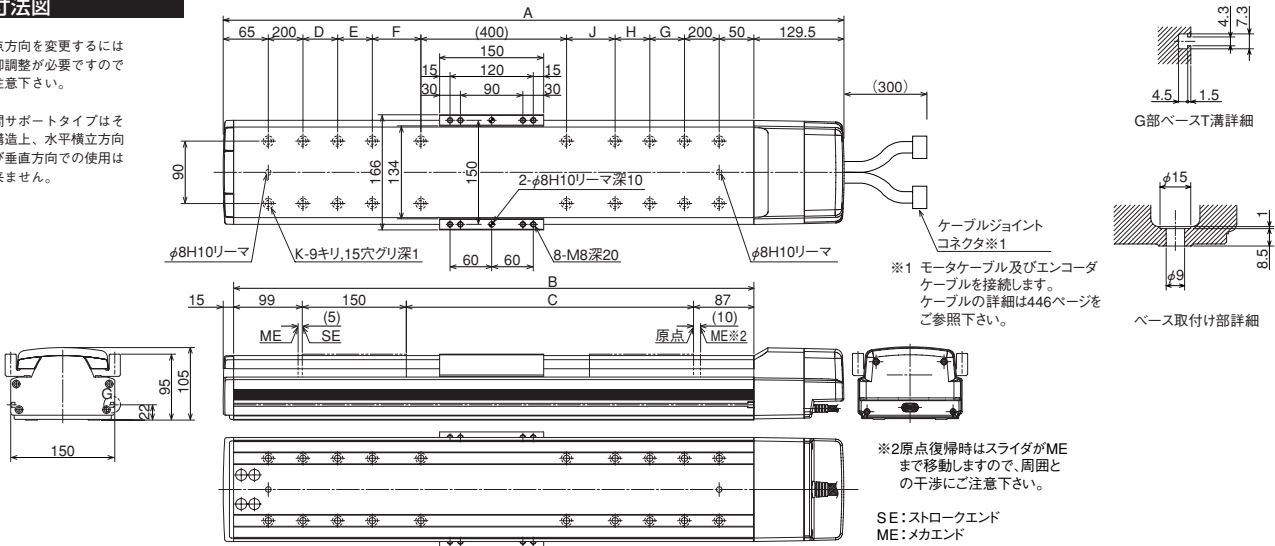
*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。

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



ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
A	1494.5	1594.5	1694.5	1794.5	1894.5	1994.5	2094.5	2194.5	2294.5	2394.5	2494.5	2594.5	2694.5	2794.5	2894.5	2994.5	
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)	リ-D40	2000					1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
リ-D20	1000					950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340	

適用コントローラ仕様

適用コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注2,3,4,5) 【 】 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6) 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)。

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-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

ISP-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・高加速仕様

タイプ 大型X軸(幅150mm) 中間サポートダブルスライダタイプ ストローク 1000~2500mm 可搬質量 水平40kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) IS [ISP] - LXUWX - A - 200 - 20 - 2500 - T1 - S - NM



※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
IS[ISP]-LXUWX-A-200-20-***-T1-△□	アブソリュート	200	20	1000~2500	1~1000	40	最大	40	水専専用	170.5	±0.02
IS[ISP]-LXUWX-I-200-20-***-T1-△□	インクリメンタル		20		1~1000						

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

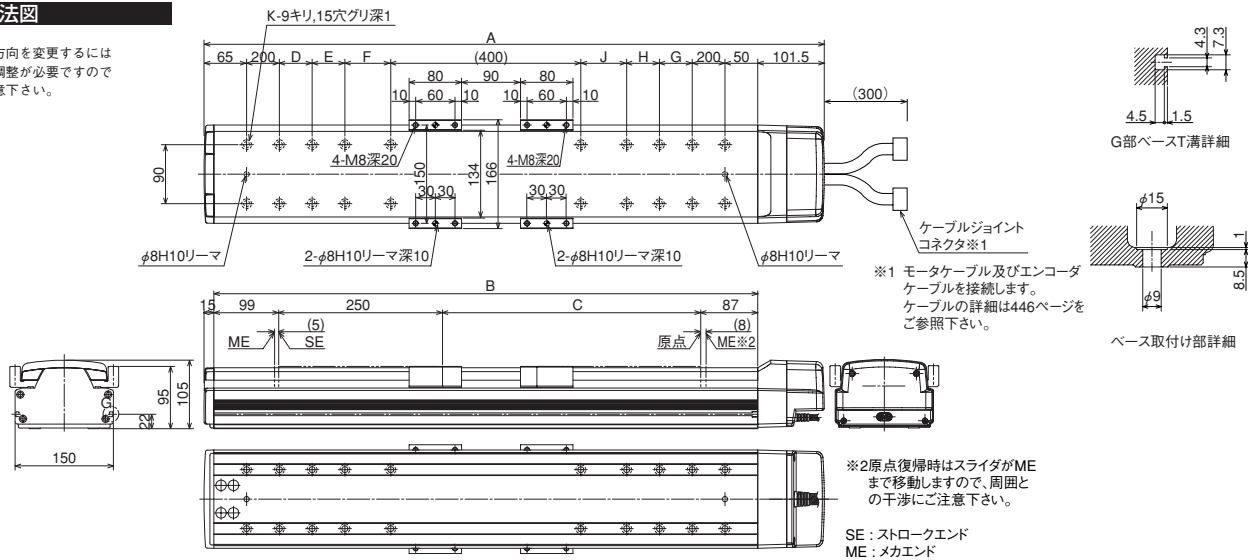
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500																				
A	1566.5	1666.5	1766.5	1866.5	1966.5	2066.5	2166.5	2266.5	2366.5	2466.5	2566.5	2666.5	2766.5	2866.5	2966.5	3066.5																				
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	425	475	525	575	625	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	425	475	525	575	625	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)	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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注2.3.4.5)【 】内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6) 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)。

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交型ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-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

ISP-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

タイプ 大型X軸(幅150mm) 中間サポートダブルスライダタイプ ストローク 1000~2500mm 可搬質量 水平80kg



型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP] - LXUWX - A - 400 - 40 - 2500 - T1 - S - NM

*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-LXUWX-A-400-40-***-T1-△□	アブソリュート	400	40	1000~2500	1~2000	40	80	水平専用	170.0	±0.02	【±0.01】
IS[ISP]-LXUWX-A-400-20-***-T1-△□			20		1~1000						
IS[ISP]-LXUWX-I-400-40-***-T1-△□	インクリメンタル	400	40	1000~2500	1~2000	40	80	水平専用	170.0	±0.02	【±0.01】
IS[ISP]-LXUWX-I-400-20-***-T1-△□			20		1~1000						

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*中間サポートタイプは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

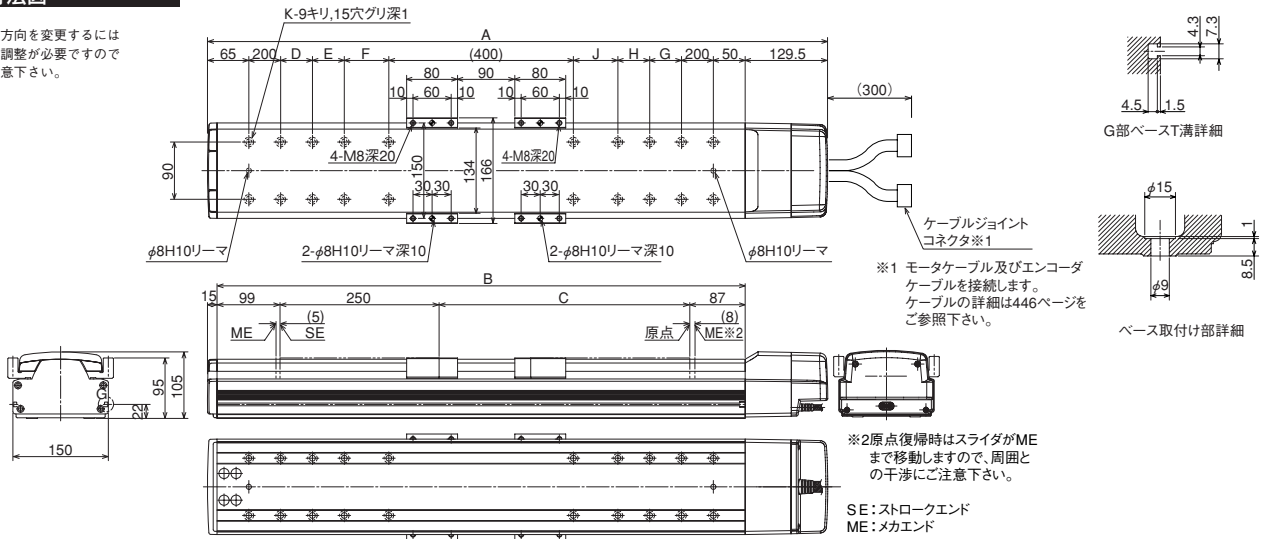
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	
A	1594.5	1694.5	1794.5	1894.5	1994.5	2094.5	2194.5	2294.5	2394.5	2494.5	2594.5	2694.5	2794.5	2894.5	2994.5	3094.5	
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)	リ-D40	2000					1900	1660	1480	1300	1180	1080	980	880	820	740	680
最低速度 (mm/s)	リ-D20	1000					950	830	740	650	590	540	490	440	410	370	340

対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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

⚠️ 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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。

(注2,3,4,5) 【 】 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。

(注6) 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)。

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

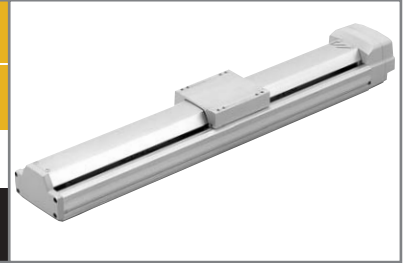
IS-LYS 単軸ロボット 大型Y軸短スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状

ISP-LYS 単軸ロボット 大型Y軸短スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ / 大型Y軸(幅150mm)短スライダタイプ ストローク / 100~1200mm 可搬質量 / 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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

(例) IS [ISP] - LYS - A - 200 - 20 - 1200 - T1 - S - NM



※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-LYS-A-200-***-T1-△-□	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1000	40	[12]	9	[4]	170.5	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-LYS-A-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[14]	340.1	
IS[ISP]-LYS-I-200-20-***-T1-△-□	インクリメンタル	20	1~1000		40	[12]	9	[4]	170.5		
IS[ISP]-LYS-I-200-10-***-T1-△-□		10	1~500		80	[40]	19	[14]	340.1		

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

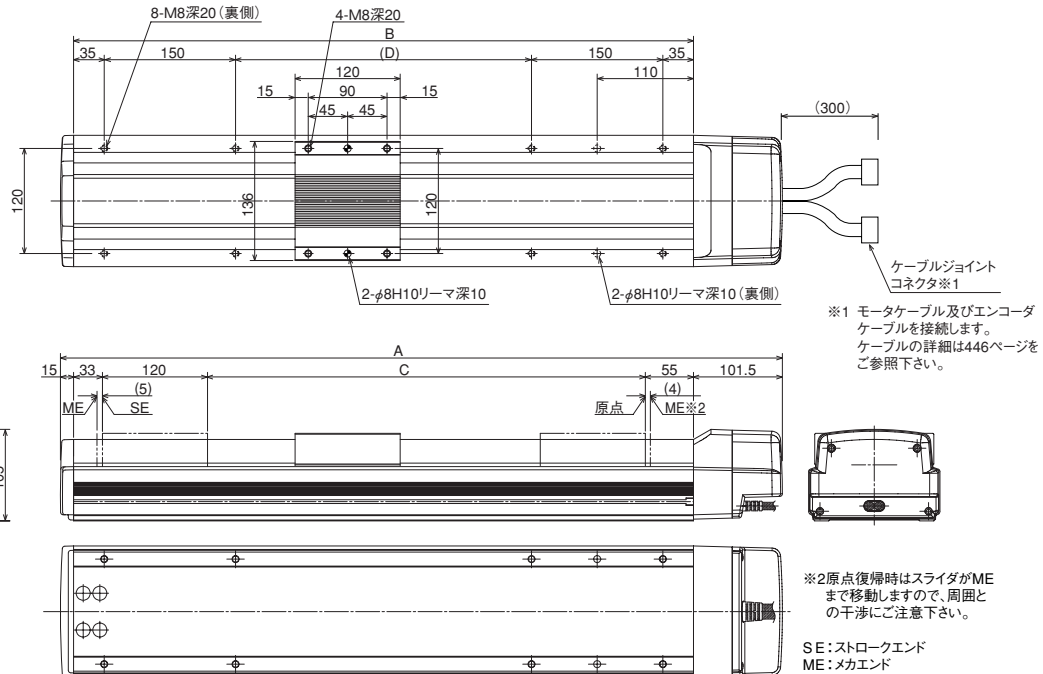
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 軌造C10【軌造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 103.9N・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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
A	424.5	524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5
B	308	408	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
D	—	38	138	238	338	438	538	638	738	838	938	1038
質量(kg)	10.0	11.5	13.1	14.7	16.3	17.8	19.4	21.0	22.5	24.1	25.7	27.2
最高速度 (mm/s)	リード20	1000					1000					
	リード10	500					470					

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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

⚠️ 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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。

(注2.3.4.5) [] 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。

(注6) 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)。

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-LYM-200 単軸ロボット 大型Y軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状

ISP-LYM-200 単軸ロボット 大型Y軸長スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 大型Y軸(幅150mm)長スライダタイプ ストローク 100~1200mm 可搬質量 水平80kg/垂直19kg



■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) IS [ISP] -LYM- A - 200 - 20 - 1200 - T1 - S - NM

*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-LYM-A-200-20-***-T1-△-□	アブソリュート	200	20	100~1200	1~1000	40	[12]	9	[4]	170.5	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-LYM-A-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[14]	340.1	
IS[ISP]-LYM-I-200-20-***-T1-△-□	インクリメンタル		20		1~1000	40	[12]	9	[4]	170.5	
IS[ISP]-LYM-I-200-10-***-T1-△-□			10		1~500	80	[40]	19	[14]	340.1	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

*ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

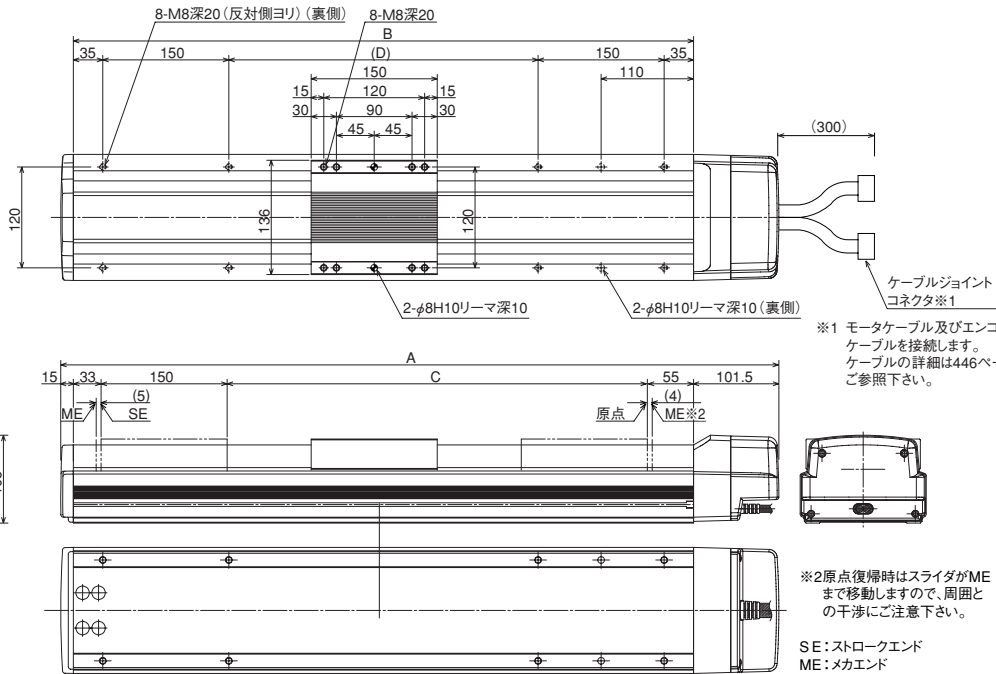
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下 [0.02mm以下]
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



*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446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	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
A	454.5	554.5	654.5	754.5	854.5	954.5	1054.5	1154.5	1254.5	1354.5	1454.5	1554.5
B	338	438	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
D	—	68	168	268	368	468	568	668	768	868	968	1068
質量(kg)	11.0	12.5	14.1	15.7	17.3	18.8	20.4	22.0	23.5	25.1	26.7	28.2
最高速度 (mm/s)	1000							1000				
リード (mm/s)	500							470				

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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注2,3,4,5) 【 】 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6) 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)。

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-LYM-400 単軸ロボット 大型Y軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W
ストレータ形状

ISP-LYM-400 単軸ロボット 大型Y軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W
ストレータ形状 高精度・高加減速仕様

タイプ / 大型Y軸(幅150mm)長スライダタイプ ストローク / 100~1200mm 可搬質量 / 水平80kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) IS [ISP] -LYM- A - 400 - 40 - 1200 - T1 - S - NM



※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-LYM-A-400-40-***-T1-△-□	アブソリュート	400	40	100~1200	1~2000	40	[15]	9	[4]	170.0	±0.02 [±0.01]
IS[ISP]-LYM-A-400-20-***-T1-△-□			20		1~1000	80	[24]	19	[10]	340.1	
IS[ISP]-LYM-I-400-40-***-T1-△-□	インクリメンタル		40		1~2000	40	[15]	9	[4]	170.0	
IS[ISP]-LYM-I-400-20-***-T1-△-□			20		1~1000	80	[24]	19	[10]	340.1	

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

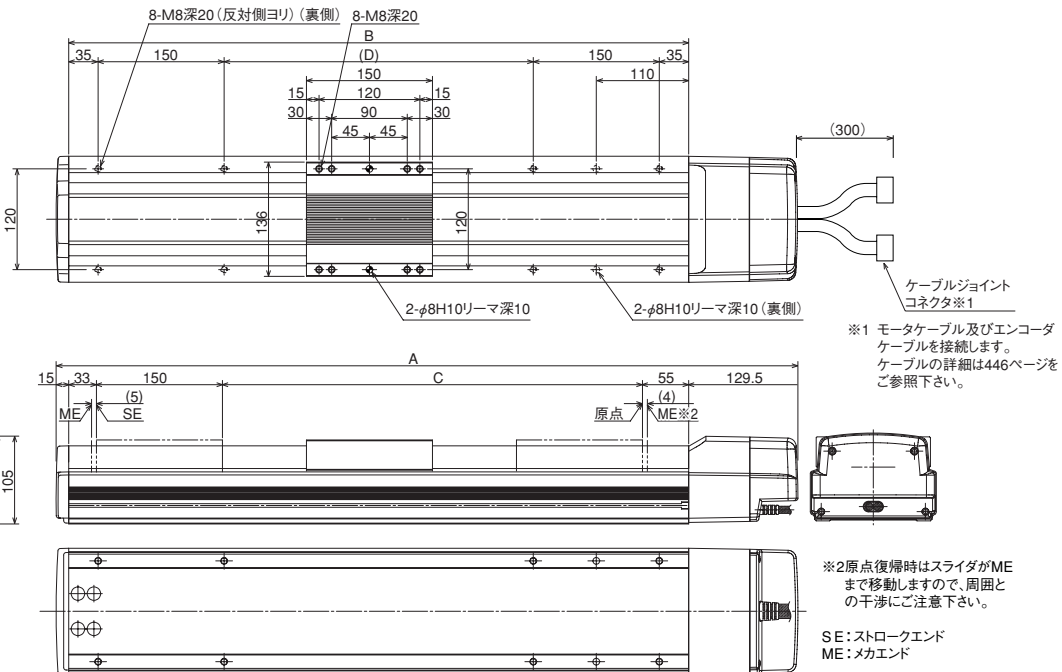
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 軌造C10【軌造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



※1 モータ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446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	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
A	482.5	582.5	682.5	782.5	882.5	982.5	1082.5	1182.5	1282.5	1382.5	1482.5	1582.5
B	338	438	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
D	—	68	168	268	368	468	568	668	768	868	968	1068
質量(kg)	12.0	13.5	15.1	16.7	18.3	19.8	21.4	23.0	24.5	26.1	27.7	29.2
最高速度 (mm/s)	リ-F40 2000								1660		1380	
	リ-F20 1000								830		690	

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	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425



(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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注2.3.4.5) [] 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6) 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)。

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

IS-LZS 単軸ロボット 大型垂直軸短スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状

ISP-LZS 単軸ロボット 大型垂直軸短スライダタイプ 本体幅150mm 200W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ 大型垂直軸(幅150mm)短スライダタイプ ストローク 100~1200mm 垂直専用(ブレーキ標準装備) 19kg

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) IS [ISP]-LZS - I - 200 - 10 - 1200 - T1 - S - B-L



※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS [ISP]-LZS-A-200-10-***-T1-△-B-□	アブソリュート	200	10	100~1200	1~500	垂直専用	19	[14]	340.1	±0.02	
IS [ISP]-LZS-I-200-10-***-T1-△-B-□	インクリメンタル		10								19

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	標準装備
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

※LZSタイプはブレーキが標準装備となります。

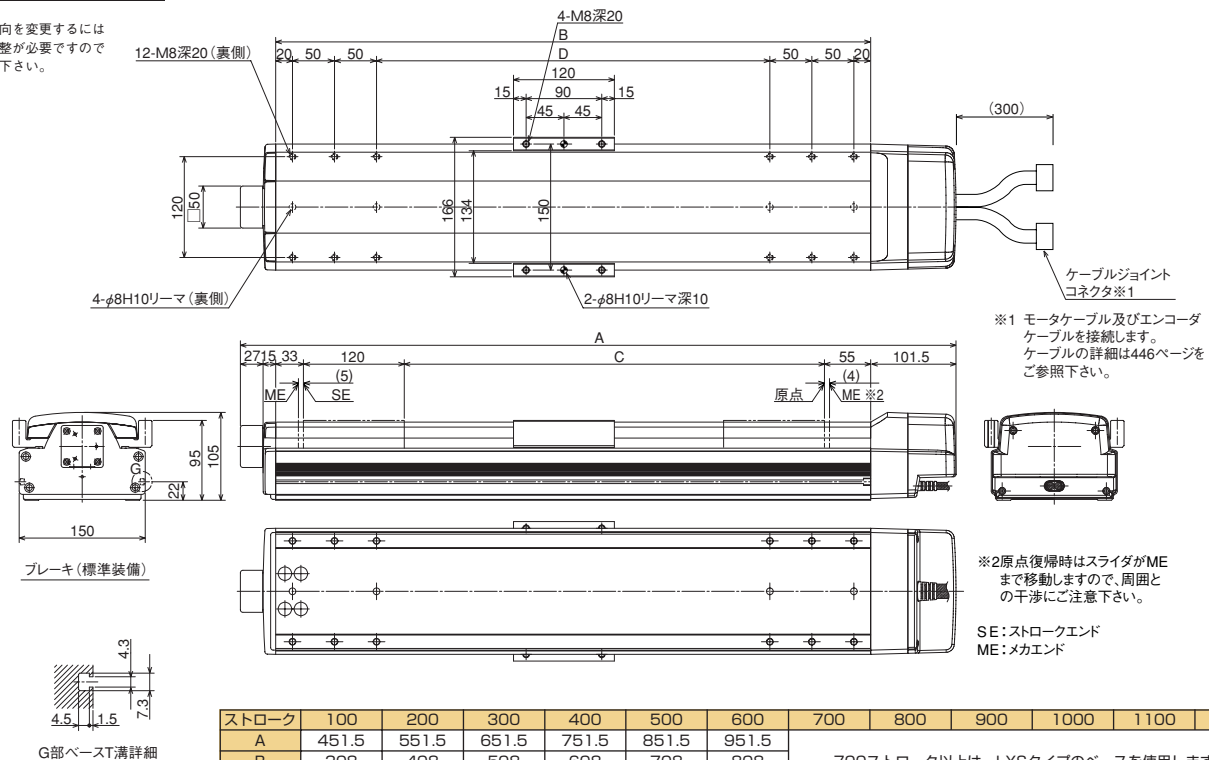
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 転造C10【転造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 69.6N・m Mb: 99.0N・m Mc: 103.9N・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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



※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446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

対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	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

※LZSタイプは標準でブレーキが付いている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) 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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注2,3,4,5) 【 】 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。
(注6) 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)

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

IS-LZM 単軸ロボット 大型垂直軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状

ISP-LZM 単軸ロボット 大型垂直軸長スライダタイプ 本体幅150mm 400W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様

タイプ / 大型垂直軸(幅150mm)長スライダタイプ ストローク / 100~1200mm 垂直専用(ブレーキ標準装備) / 39kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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

(例) IS [ISP] - LZM - I - 400 - 10 - 1200 - T1 - S - B-L



※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm) (注3)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
IS[ISP]-LZM-A-400-10-***-T1-△-B-□	アブソリュート	400	10	100~1200	1~500	垂直専用		39	[28]	680.2	±0.02
IS[ISP]-LZM-I-400-10-***-T1-△-B-□	インクリメンタル		10			39	[28]	680.2	[±0.01]		

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※ISシリーズは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	標準装備
クリープセンサ	C	→P466	CL: 取付側勝手違い
原点リミットスイッチ	L	→P467	LL: 取付側勝手違い
原点逆仕様	NM	→P467	
ボール保持機構付ガイド	RT	→P468	

※LZMタイプはブレーキ(B)が標準装備となります。

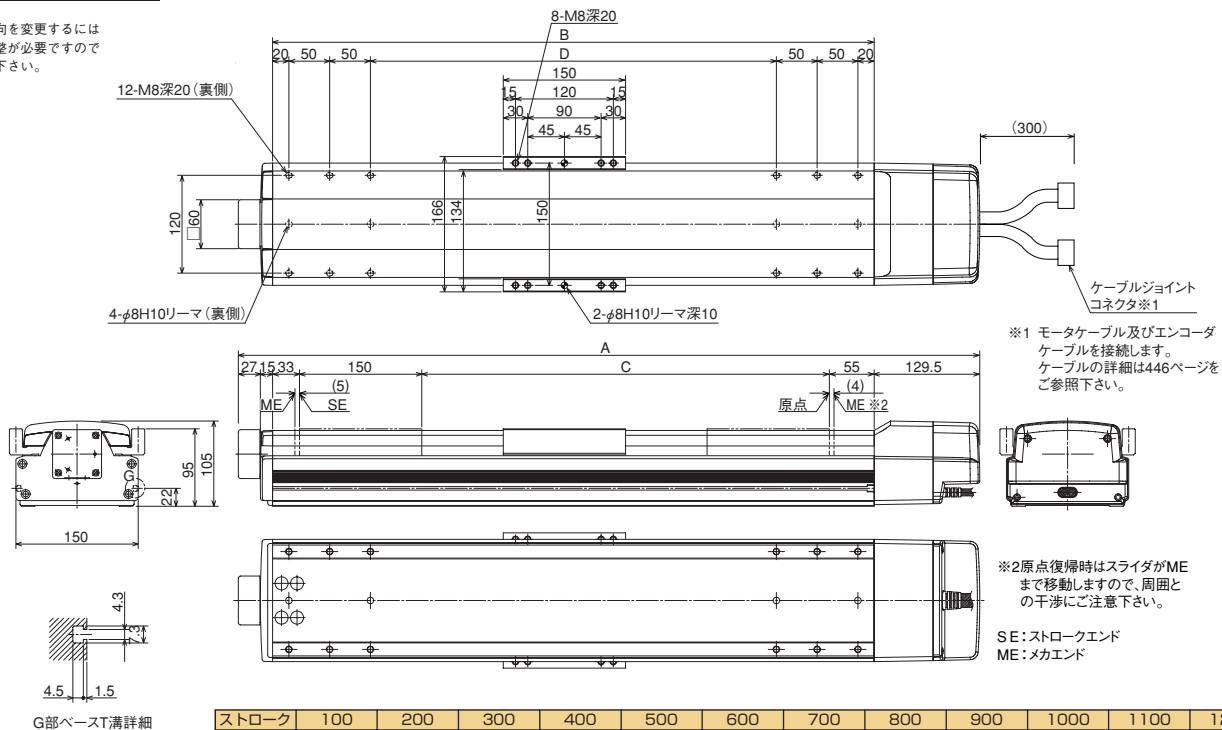
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式(注4)	ボールネジφ20mm 軌造C10【軌造C5相当】
バックラッシ(注5)	0.05mm以下【0.02mm以下】
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注6)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	
A	509.5	609.5	709.5	809.5	909.5	1009.5	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141ページの図面をご参照下さい。	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6
B	338	438	538	638	738	838							
C	100	200	300	400	500	600							
D	98	198	298	398	498	598							
質量(kg)	12.4	13.9	15.5	17.1	18.7	20.2	21.8	23.4	24.9	26.5	28.1	29.6	
最高速度 (mm/s)	500						470	385	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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

※LZMタイプは標準でブレーキが付いているので、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) 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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。

(注2.3.4.5) [] 内はISPシリーズの数値です。それ以外のスペック、仕様の数値は、IS、ISP共通です。

(注6) 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)。

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS

ISP-WXM-600

単軸ロボット 超大型X軸長スライダタイプ 本体幅198mm 600W
ストレータ形状 高精度・高加減速仕様



タイプ 超大型X軸(幅198mm)長スライダタイプ ストローク 100~1300mm 可搬質量 水平150kg/垂直60kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISP -WXM- I - 600 - 40 - 1300 - T1 - S - C-L

※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
ISP-WXM-A-600-40-***-T1-△-L-□	アブソリュート	600	40	100~1300	1~2000	60	18	14	5	255	±0.01
ISP-WXM-A-600-20-***-T1-△-L-□			20		1~1000	120	36	29	15	510	
ISP-WXM-A-600-10-***-T1-△-L-□			10		1~500	150	75	60	40	1020	
ISP-WXM-I-600-40-***-T1-△-L-□	インクリメンタル		40		1~2000	60	18	14	5	255	
ISP-WXM-I-600-20-***-T1-△-L-□			20		1~1000	120	36	29	15	510	
ISP-WXM-I-600-10-***-T1-△-L-□			10		1~500	150	75	60	40	1020	

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリーブセンサ	C	→P466	
原点リミットスイッチ	L	→P467	標準装備
原点逆仕様	NM	→P467	

※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。

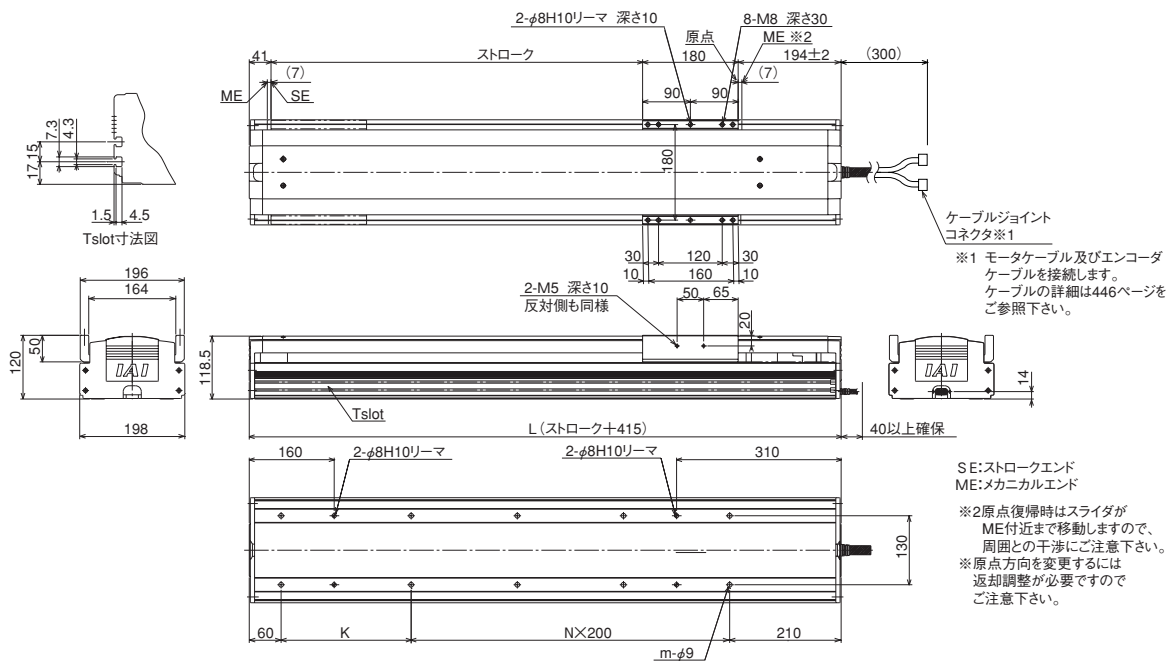
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ20mm	転造C5相当
バックラッシュ	0.02mm以下	
ガイド	ベアス一体型	
許容負荷モーメント	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	
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	

寸法図

※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
L	515	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	1715
K	245	145	245	145	245	145	245	145	245	145	245	145	245
N	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
m	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量(kg)	17.0	19.0	21.0	23.0	25.0	26.9	28.9	30.9	32.9	34.8	36.8	38.8	40.8
最高速度 (mm/s)	リード40	2000							1670	1390	1170	1000	865
	リード20	1000							835	695	585	500	430
	リード10	500							415	345	290	250	215

対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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

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



(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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注3)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)。

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

ISP-WXM-750

単軸ロボット 超大型X軸長スライダタイプ 本体幅198mm 750W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様



タイプ 超大型X軸(幅198mm)長スライダタイプ ストローク 100~1300mm 可搬質量 水平150kg/垂直37kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 対応コントローラ ケーブル長 オプション
(例) ISP -WXM- I - 750 - 40 - 1300 - T1 - S - C-L

*型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
ISP-WXM-A-750-40-***-T1-△-L-□	アブソリュート	750	40	100~1300	1~2000	75	22	18	7	319	±0.01
ISP-WXM-A-750-20-***-T1-△-L-□			20		1~1000	150	45	37	20	638	
ISP-WXM-I-750-40-***-T1-△-L-□	インクリメンタル		40		1~2000	75	22	18	7	319	
ISP-WXM-I-750-20-***-T1-△-L-□			20		1~1000	150	45	37	20	638	

*上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリーブセンサ	C	→P466	
原点リミットスイッチ	L	→P467	標準装備
原点逆仕様	NM	→P467	

*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。

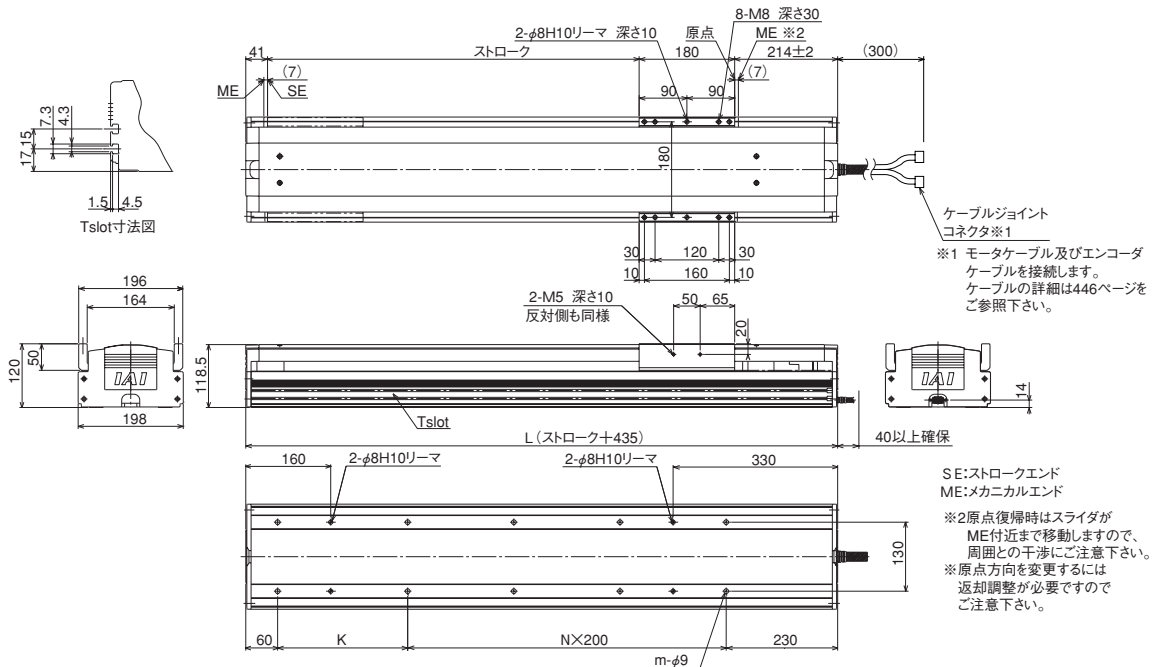
共通仕様

*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
バックラッシ	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定

寸法図

*ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。



ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
L	535	635	735	835	935	1035	1135	1235	1335	1435	1535	1635	1735
K	245	145	245	145	245	145	245	145	245	145	245	145	245
N	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
m	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量(kg)	18.0	20.0	22.0	24.0	26.0	27.9	29.9	31.9	33.9	35.8	37.8	39.8	41.8
最高速度 (mm/s)	リード40	2000						1670		1390	1170	1000	865
リード20	1000						835		695	585	500	430	

対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	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

*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。



(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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注3) 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)。

*その他注意事項は108ページをご参照下さい。

ISP-WXXM-600

単軸ロボット 超大型X軸中間サポータタイプ 本体幅198mm 600W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様



タイプ 超大型X軸(幅198mm) 中間サポータタイプ ストローク 900~2500mm 可搬質量 水平120kg

■型式項目 シリーズ I タイプ - エンコーダ種類 - モータ出力 - 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
(例) ISP-WXXM - I - 600 - 40 - 2500 - T1 - S - C-L

※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し 位置決め精度(mm)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時		
ISP-WXXM-A-600-40-***-T1-△-L-□	アブソリュート	600	40	900~2500	1~2000	60	水平専用	510	255	±0.01	
ISP-WXXM-A-600-20-***-T1-△-L-□			20		1~1000	120					510
ISP-WXXM-I-600-40-***-T1-△-L-□	インクリメンタル	600	40	900~2500	1~2000	60	水平専用	510	255		
ISP-WXXM-I-600-20-***-T1-△-L-□			20		1~1000	120					510

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※中間サポータタイプは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリーブセンサ	C	→P466	
原点リミットスイッチ	L	→P467	標準装備
原点逆仕様	NM	→P467	

※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。

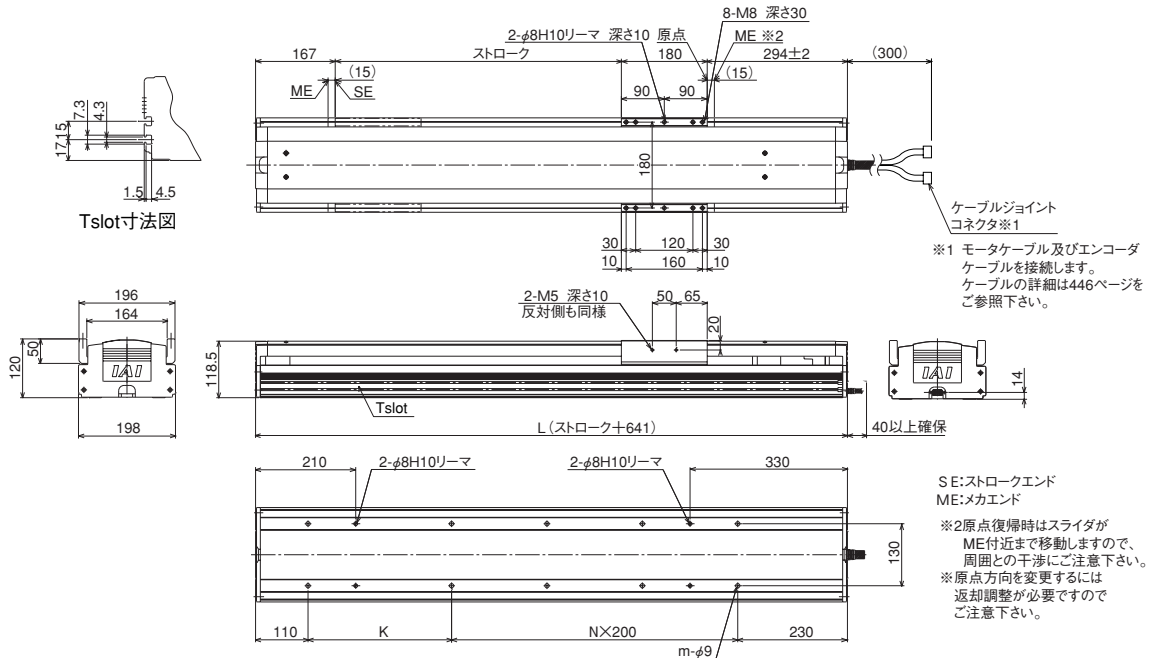
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ20mm	転造C5相当
バックラッシュ	0.02mm以下	
ガイド	ベアス一体型	
許容負荷モーメント	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	
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	

寸法図

※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は446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。
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。

ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	1541	1641	1741	1841	1941	2041	2141	2241	2341	2441	2541	2641	2741	2841	2941	3041	3141
K	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201
N	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13
m	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30
質量(kg)	37.5	39.5	41.5	43.5	45.5	47.4	49.4	51.4	53.4	55.4	57.3	59.3	61.3	63.3	65.2	67.2	69.2
最高速度 (mm/s)	リード40	2000		1965		1725	1530	1365	1225	1110	1005	915	840	770	710	655	
	リード20	1000		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	プログラム運転	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

※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。



(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) 可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注3) 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)。

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

ISP-WXMX-750

単軸ロボット 超大型X軸中間サポータタイプ 本体幅198mm 750W
ストレート形状 高精度・高加減速仕様



タイプ 超大型X軸(幅198mm) 中間サポータタイプ ストローク 900~2000mm 可搬質量 水平150kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 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
(例) ISP-WXMX - I - 750 - 40 - 2000 - T1 - S - C-L

※型式項目の内容は109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 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)				定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)		垂直(kg)			
						定格加速時	最大加速時	定格加速時	最大加速時		
ISP-WXMX-A-750-40-***-T1-△-L-□	アブソリュート	750	40	900~2000	1~2000	75	水平専用	319	±0.01		
ISP-WXMX-A-750-20-***-T1-△-L-□			20		1~1000	150				638	
ISP-WXMX-I-750-40-***-T1-△-L-□	インクリメンタル	750	40	900~2000	1~2000	75	水平専用	319	±0.01		
ISP-WXMX-I-750-20-***-T1-△-L-□			20		1~1000	150				638	

※上記型式の***はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※中間サポータタイプは定格加速以下でご使用下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P465	
ブレーキ	B	→P466	
クリーブセンサ	C	→P466	
原点リミットスイッチ	L	→P467	標準装備
原点逆仕様	NM	→P467	

※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。

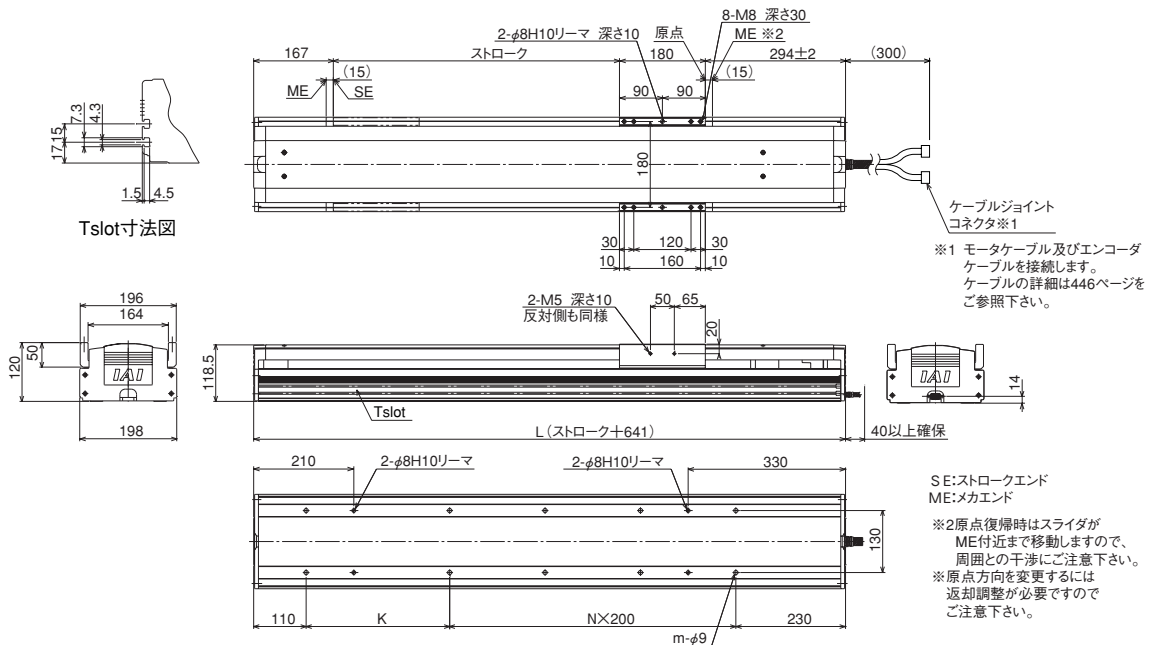
共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ20mm 転造C5相当
バックラッシ	0.02mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	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
ケーブル長(注3)	S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定

寸法図

※ブレーキが付いた場合も外形寸法は同じです。



ストローク	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	1541	1641	1741	1841	1941	2041	2141	2241	2341	2441	2541	2641
K	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301	201	301
N	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
m	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
質量(kg)	38.5	40.5	42.5	44.5	46.5	48.4	50.4	52.4	54.4	56.4	58.3	60.3
最高速度 (mm/s)	リ-D40	2000					1965	1725	1530	1365	1225	1110
	リ-D20	1000					980	860	765	680	610	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	プログラム運転	ポジションナー運転	バルス列制御	電源電圧	参照頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	→P432
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P412
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	→P425

※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。



(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)可搬質量については、454ページをご参照下さい。
(注3)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)。

※その他注意事項は108ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

DS

SS

IS

ISD

IF

FS

RS