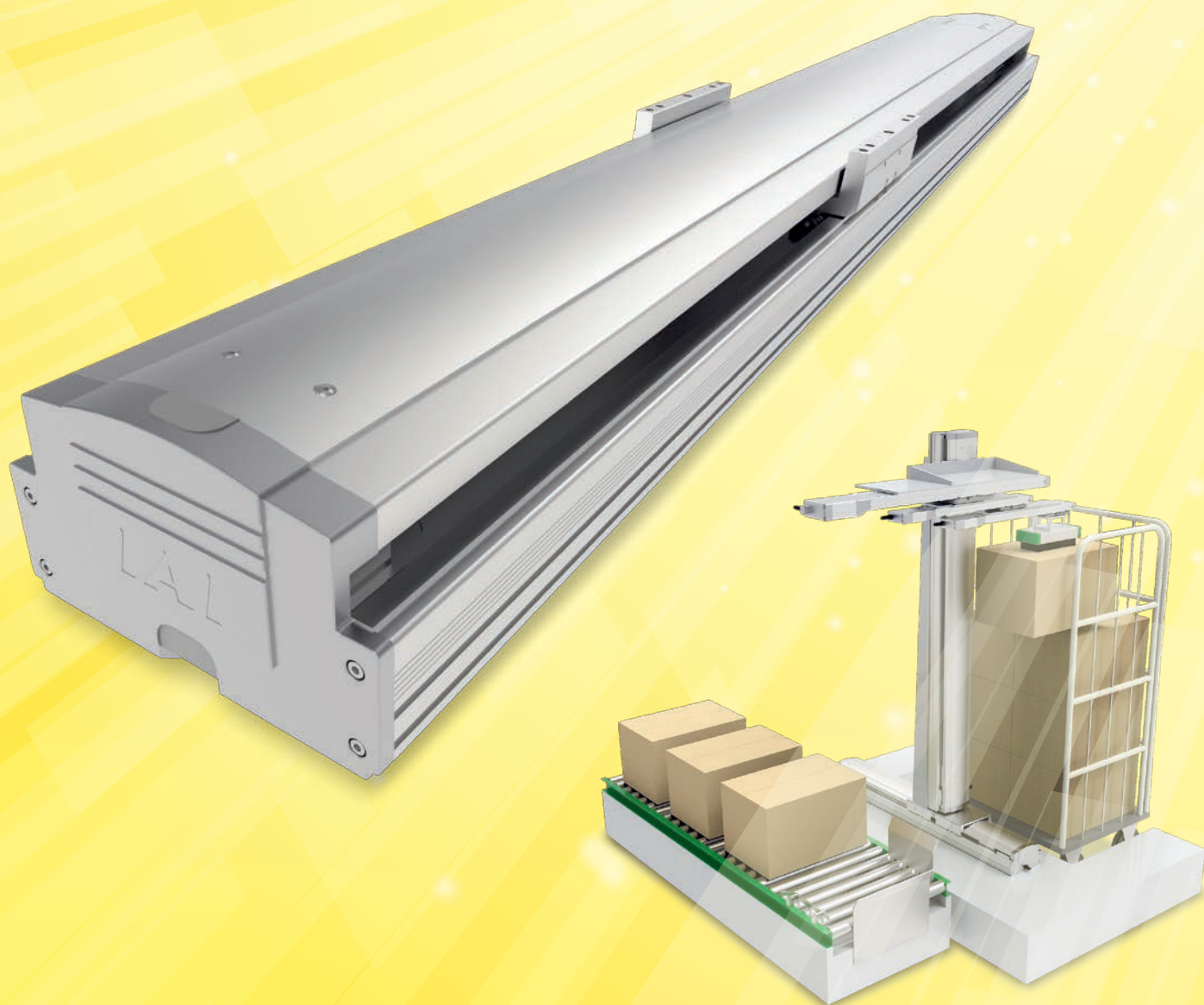


大型单轴机械手

# IS(P)B-WXM IS(P)B-WXMX



代理店

# 高性能、易使用

## 大型单轴机械手

# IS(P)B-WXM/WXMX

更先进的大型机械手  
适用于高速、高负载的搬运。

(例) 啤酒瓶箱转移装置

X轴: ISB-WXMX(双滑块规格)

Z轴: ISB-WXM(双滑块规格)

可从这里观看  
参考视频▶

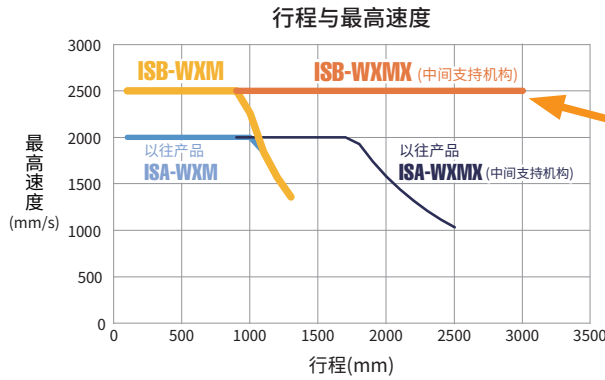


※ 各型号的最大值

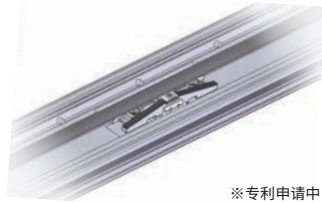
型号	行程	负载质量	速度	加减速度
IS(P)B-WXM	1300mm	水平400kg 垂直80kg	2500mm/s	1.2G
IS(P)B-WXMX	3000mm	水平160kg 垂直32kg	2500mm/s	1.2G

## 长行程超高速

速度提升



搭载全新中间支持机构。  
长行程时速度也不会降低！

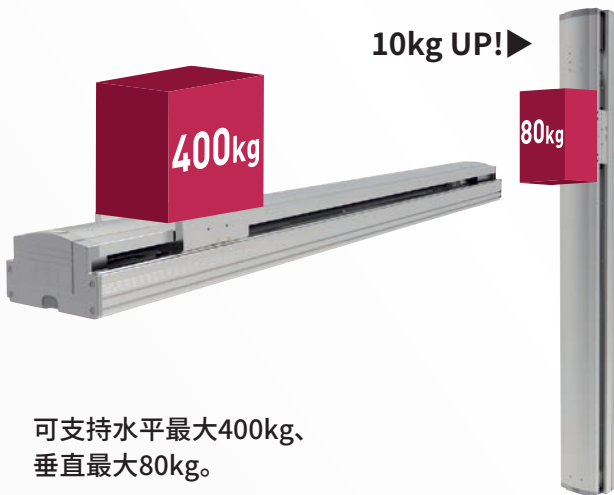


※专利申请中

中间支持机构：可抑制滚珠丝杆振动，实现长行程也可高速动作。

## 高负载质量

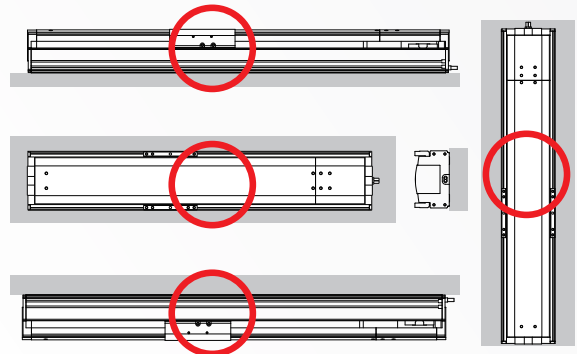
规格提升



可支持水平最大400kg、  
垂直最大80kg。

## 无安装姿势限制

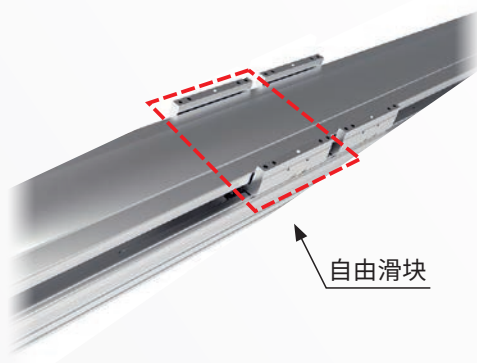
安装方法增加



长行程的IS(P)B-WXMX型也可垂直安装。

## 可选择双滑块规格

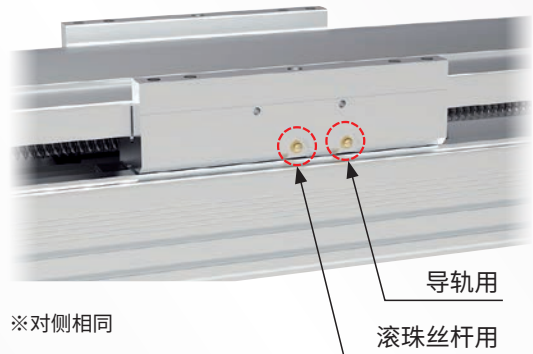
选项增加



力矩刚性提高，可对应较长的伸出。

## 轻松加注润滑脂

维护性提升



无需拆下本体罩盖及滑块上的安装部件即可对注油口注油。



## 安装姿势

○：可安装 ×：不可安装

		安装姿势			
系列	类型	水平安装	垂直安装	水平侧立安装	水平吊顶安装
IS(P)B	WXM	○	○(※1)	○(※2)	○(※3)
	WXMx	○	○(※1)	×	×

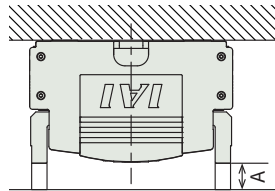
※1. 垂直安装时，请将安装方式为马达在上方。

如果安装方式是马达在下方时，润滑油会分离，基油会流入马达部，可能导致控制器或马达、编码器发生故障。为此，不推荐马达在下方的安装方式。

※2 从润滑油分离出来的油可能会从驱动轴侧面的开口部落落。此外，可能会有设备或者其他装置的部件从驱动轴侧面开口部掉入内部。所以请根据需要安装防护板。

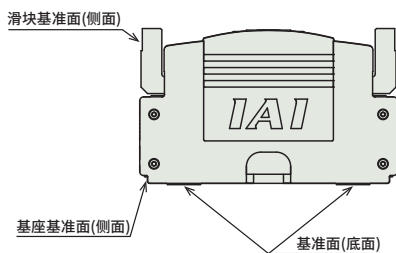
※3 吊顶安装时，可能会出现丝杆盖板挠曲，与工件产生干涉的现象。超出行程 600mm 时，请在与滑块承载面有一定距离的位置安装工件等。

型号	行程	距离A
IS(P)B-WXM	600mm以上~1000mm以内	5mm以上
	1000mm以上~1300mm以下	10mm以上

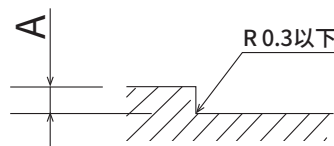


## 安装注意事项

- 请把本体安装面、工件安装面的平面度控制在 0.05mm/m 以内。平面度较差时，滑块的滑动阻力增大，会导致动作不良。
- 从马达的相反侧看，本体底面的基座安装面和左侧面为滑块移动精度对应的基准面。需要移动精度时，请以各自的面为基准进行安装。



利用侧面的基准面进行安装时，安装面的加工请遵照下图。

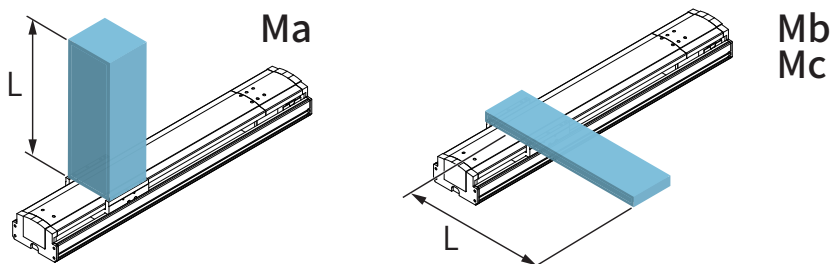


基准面	尺寸A(mm)
滑块基准面(侧面)	2~9
基座基准面(侧面)	2~5

## 负载伸出长

从驱动轴的滑块偏置安装工件或托架等时，为使驱动轴顺利动作的偏置量的标准。超过标准长度时，可能会因振动等导致故障。

请在标准长度以内使用。



# ISB-WXM-750

# ISPB-WXM-750

±10μm  
标准

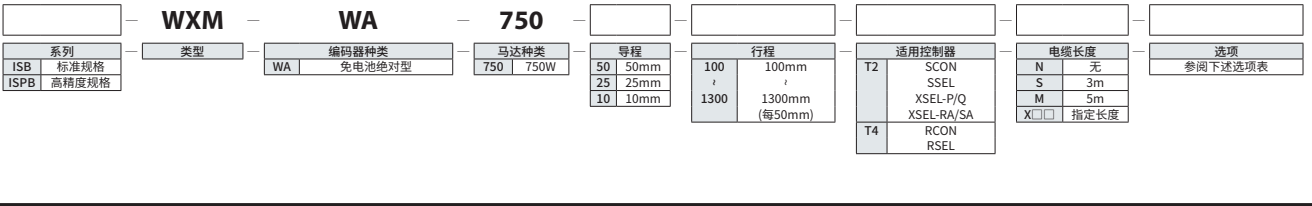
±5μm  
高精度

免电池  
绝对型

本体宽度  
200mm

750W

### 型号项目



水平

垂直

侧立

吊顶

CE

RoHS 10

### 行程

行程 (mm)	对应	
	ISB	ISPB
100	○	○
150/200	○	○
250/300	○	○
350/400	○	○
450/500	○	○
550/600	○	○
650/700	○	○
750/800	○	○
850/900	○	○
950/1000	○	○
1050/1100	○	○
1150/1200	○	○
1250/1300	○	○



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请确认“行程与最高速度”, 选择所需行程对应的最高速度。
- (2) “主要规格”中的负载质量表示为最大值。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(搬运质量、加减速等), 可使用的稼动率也会发生变化。详情请参阅第15页。
- (4) 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详情请参阅第4页。
- (5) 请将安装物体的重心位置置于伸出距离的1/2以下。即使伸出距离和负载力矩在允许值内, 如果动作中仍产生异常的振动或声响等情况, 请放宽动作条件使用。
- (6) 负载伸出长的标准为Ma·Mb·Mc方向900mm以下(双滑块规格时为滑块实际跨距最小[35mm]: 1975mm、最大[180mm]: 2700mm以下)。关于负载伸出长, 请确认第4页的说明。
- (7) 选择双滑块的规格时的注意事项请参考第14页。

### 选项

名称	型号	参考页
电缆左侧面出线	A1	13
电缆右侧面出线	A3	13
AQ封圈(标配)(注1)	AQ	13
刹车	B	13
吊顶安装件	EB	13
高负载质量设定(注2)	HLA	13
原点限位开关	L	13
主轴指定	LM	13
反原点规格	NM	13
从轴指定	S	13
双滑块规格(注3)	W	13

(注1) 请务必在型号项目的选项栏中记入此选项。  
 (注2) 仅ISPB导程10可选择。  
 (注3) 选择双滑块规格(W)时, 负载质量、尺寸和本体质量会发生变化。详情请参阅第6、8页。

### 电缆长度

种类	电缆记号	T2		T4	
		标准	带LS	标准	带LS
标准型	S(3m)	○	○	○	○
	M(5m)	○	○	○	○
指定长度	X06(6m) - X10(10m)	○	○	○	○
	X11(11m) - X15(15m)	○	○	○	○
	X16(16m) - X20(20m)	○	○	○	○
		○	○	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。  
 (注) 使用20m~30m的电缆时, 驱动轴型号的电缆长度请指定“N”, 并另行购买电缆。订购型号如下所示。  
 □□□填写电缆长度。(例)250=25m  
**【马达电缆】**  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
**【编码器电缆】**  
 T2/T4(标准): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(带LS): CB-X1-PLA□□□□-WG24

主要规格

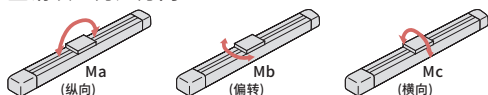
项目		内容				
水平	滚珠丝杆导程(mm)	50	25	10	10 (高负载质量设定)	
	负载质量	最大负载质量(kg)(注4)	80	160	200	100~400(注5)
	速度/加减速	最高速度(mm/s)	2500	1250	600	600
	额定加减速(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.2
垂直	负载质量	最大负载质量(kg)(注4)	14	32	65	40~80(注5)
	速度/加减速	最高速度(mm/s)	2500	1250	600	600
	额定加减速(G)	0.3	0.3	0.3	0.2	0.2
	最高加减速(G)	1	1	0.5	0.5	0.5
推力	额定推力(N)	255	510	1021	1021	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车				
	刹车保持力(kgf)	14	32	80	80	
行程	最小行程(mm)	100	100	100	100	
	最大行程(mm)	1300	1300	1300	1300	
	行程间距(mm)	50	50	50	50	

(注4) 选择双滑块规格(W)时, 最大负载质量会降低。详情请参阅下表。  
(注5) 为实现稳定运行, 请在水平负载质量100kg以上、垂直负载质量40kg以上时选择该选项。

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 导程10: φ20、导程25, 50: φ25mm 滚珠C10 【相当于C5】
重复定位精度	±0.01mm 【±0.005mm】
空转	0.05mm以下 【0.02mm以下】
基座	材质: 铝 白色耐酸铝处理
直线导轨	直线运动无限循环型
静态允许负载力矩 (单滑块规格)	Ma: 774 N·m
	Mb: 1106 N·m
	Mc: 2175 N·m
静态允许负载力矩 (双滑块规格) (注6)	Ma: 3620 N·m
	Mb: 5170 N·m
	Mc: 4340 N·m
动态允许负载力矩 (单滑块规格) (注7)	Ma: 162 N·m
	Mb: 231 N·m
	Mc: 455 N·m
动态允许负载力矩 (双滑块规格) (注7)	Ma: 滑块实际跨距最小[35mm]616 N·m、最大[180mm]1130 N·m
	Mb: 滑块实际跨距最小[35mm]880 N·m、最大[180mm]1610 N·m
	Mc: 滑块实际跨距最小[35mm]739 N·m、最大[180mm]739 N·m
使用环境温度与湿度	0~40°C、85% RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振动、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
对应国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达(200V)
编码器种类	免电池绝对型(17bit)
编码器分辨率	131072 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

(注6) 与单滑块数值相同, 且与滑块跨距无关。  
(注7) 基准额定寿命为10,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请参考综合产品目录2020·1-180页确认行走寿命。  
(注) 【】内为ISPB的数值。

滑块型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量的单位为kg。空白栏表示不可动作。

姿势		水平											垂直								
导程 (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	80	80	60	48	40	34	30	27	23	18	15	14	14	14	14	14	13	12	11	10
25	1250	160	160	120	96	80	68	60	54	46	36	30	32	32	32	31	29	26	24	22	20
10	600	200	200	150	120	100							65	65	60	50					
10 (高负载质量设定)	600	400	265	200	160	135							80	80	68	64					

不同速度·加速度下的负载质量表(双滑块规格)

负载质量的单位为kg。空白栏表示不可动作。

姿势		水平											垂直								
导程 (mm)	最高速度 (mm/s)	加速度(G)																			
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
50	2500	70	70	50	38	30	24	20	17	14	8	5	10	10	8	6	4	3	2.5	2	1
25	1250	150	150	110	86	70	58	50	44	36	26	20	25	25	22	20	19	15	12	9	7
10	600	190	190	140	110	90							56	56	50	40					
10 (高负载质量设定)	600	390	255	190	150	125							70	70	58	54					

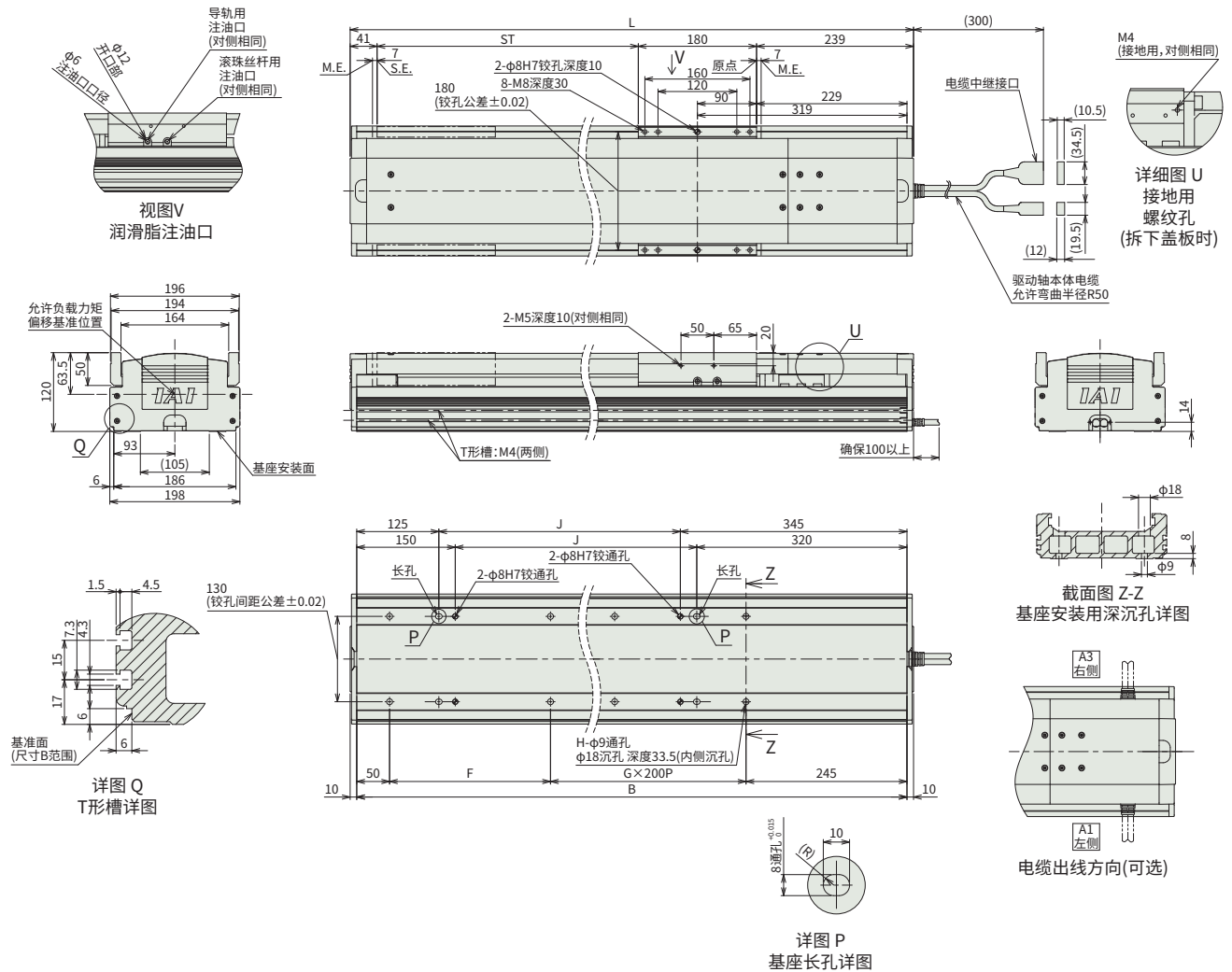
行程与最高速度

导程	行程	100~800 (每50mm)	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
	50		2500			2260		1840		1570		1360
25		1250			1130		920		785		680	
10		600	460		380		320		270		235	

(单位为mm/s)

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参阅第18页。  
(注) 进行原点复位时, 滑块会移动至M.E., 请注意不要与周围产生干涉。  
(注) 如要变更原点方向, 需返厂调整, 敬请注意。  
(注) 有刹车规格的外形尺寸也相同。

ST: 行程  
M.E.: 机械终端  
S.E.: 行程终端



■各行程尺寸

行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
L	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760
B	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740
F	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245
G	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
H	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
J	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270

■各行程质量

行程	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
质量 (kg)	18.3	19.3	20.4	21.5	22.5	23.6	24.6	25.7	26.8	27.8	28.9	29.9	31.0	32.0	33.1	34.2	35.2	36.3	37.3	38.4	39.5	40.5	41.6	42.6	43.7
有刹车	18.8	19.8	20.9	22.0	23.0	24.1	25.1	26.2	27.3	28.3	29.4	30.4	31.5	32.5	33.6	34.7	35.7	36.8	37.8	38.9	40.0	41.0	42.1	43.1	44.2



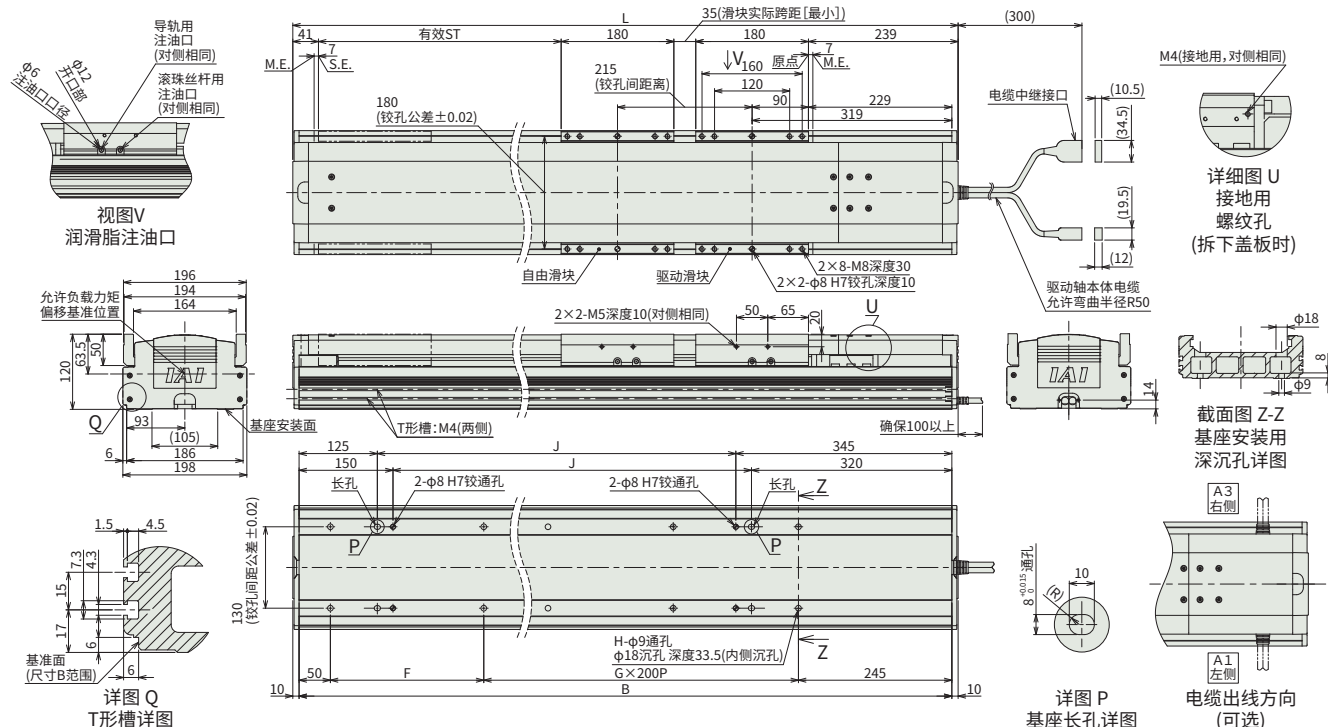
尺寸图(双滑块规格)

CAD图纸可通过主页下载。  
www.iai-robot.com



(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参阅第18页。  
(注) 进行原点复位时, 滑块会移动至M.E., 请注意不要与周围产生干涉。  
(注) 如要变更原点方向, 需返厂调整, 敬请注意。  
(注) 有刹车规格的外形尺寸也相同。  
(注) 下图所示为滑块实际跨距最小时的尺寸。

ST: 行程  
M.E.: 机械终端  
S.E.: 行程终端



各行程尺寸

有效行程	公称行程		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
	滑块实际跨距最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135
滑块实际跨距最大[180mm]	—	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040
L	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760	1810	1860
B	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840
F	295	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145
G	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	6
H	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16
J	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370

(注) 公称行程: 型号中记载的行程  
有效行程: 实际可动作的行程

各行程质量

有效行程	公称行程		350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
	滑块实际跨距最小[35mm]	135	185	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135
滑块实际跨距最大[180mm]	—	—	—	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040
质量 (kg)	无刹车	26.6	27.6	28.7	29.8	30.8	31.9	32.9	34.0	35.0	36.1	37.2	38.2	39.3	40.3	41.4	42.5	43.5	44.6	45.6	46.7	47.7
	有刹车	27.1	28.1	29.2	30.3	31.3	32.4	33.4	34.5	35.5	36.6	37.7	38.7	39.8	40.8	41.9	43.0	44.0	45.1	46.1	47.2	48.2

(注) 为单滑块规格的质量上增加一个自由滑块(3kg)的质量。

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※ 可选											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECM为8)	DC24V 单相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	—	—	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECM无位置数据)	请参考综合产品目录 2020·7-25
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	请参考综合产品目录 2020·7-27
SCON-CB/ CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	●	—	512 (现场网络规格为768)	请参考综合产品目录 2020·7-187
SSEL-CS		2	—	●	—	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	请参考综合产品目录 2020·7-243
XSEL-P/Q		6	单相 AC200V	—	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	请参考综合产品目录 2020·7-271
XSEL-RA/ SA		8	三相 AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (因型号而异)	请参考综合产品目录 2020·7-271

(注) 关于DV、CC等现场网络简称, 请参阅综合产品目录2020·7-17页。

# ISB-WXMX-750

# ISPB-WXMX-750

±10μm  
标准

±5μm  
高精度

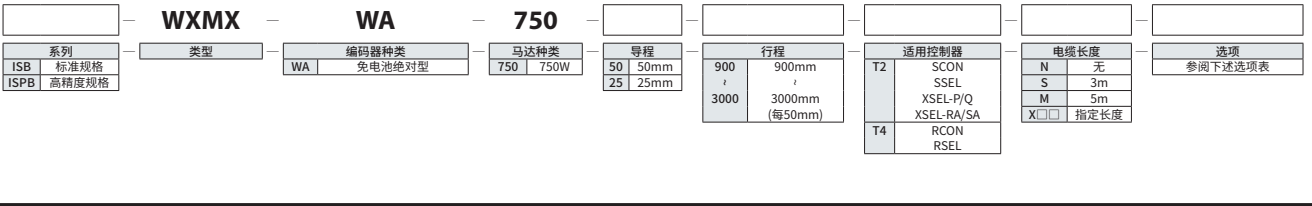
免电池  
绝对型

中间  
支持机构

本体宽度  
**200**  
mm

**750**  
W

## 型号项目



## 行程

行程 (mm)	对应	
	ISB	ISPB
900	○	○
950/1000	○	○
1050/1100	○	○
1150/1200	○	○
1250/1300	○	○
1350/1400	○	○
1450/1500	○	○
1550/1600	○	○
1650/1700	○	○
1750/1800	○	○
1850/1900	○	○
1950/2000	○	○
2050/2100	○	○
2150/2200	○	○
2250/2300	○	○
2350/2400	○	○
2450/2500	○	○
2550/2600	○	○
2650/2700	○	○
2750/2800	○	○
2850/2900	○	○
2950/3000	○	○



- (1) “主要规格”中的负载质量表示为最大值。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 垂直安装使用时，请在移动率50%以下运转。其他情况下，根据动作条件(搬运质量、加减速速度等)，可使用的移动率也会发生变化。详情请参阅第15页。
- (3) 根据不同的安装姿势，需要加以注意。详情请参阅第4页。
- (4) 请将安装物体的重心位置置于伸出距离的1/2以下。即使伸出距离和负载力矩在允许值内，如果动作中仍产生异常的振动或声响等情况，请放宽动作条件使用。
- (5) 负载伸出长的标准为Ma · Mb · Mc方向900mm以下(双滑块规格时为滑块实际跨距最小[35mm]: 1975mm、最大[180mm]: 2700mm以下)。关于负载伸出长，请确认第4页的说明。
- (6) 选择双滑块的规格时的注意事项请参考第14页。

## 电缆长度

种类	电缆记号	T2		T4	
		标准	带LS	标准	带LS
标准型	S(3m)	○	○	○	○
	M(5m)	○	○	○	○
指定长度	X06(6m) ~ X10(10m)	○	○	○	○
	X11(11m) ~ X15(15m)	○	○	○	○
	X16(16m) ~ X20(20m)	○	○	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。  
 (注) 使用20m~30m的电缆时，驱动轴型号的电缆长度请指定“N”，并另行购买电缆。订购型号如下所示。

□□□填写电缆长度。(例)250=25m  
**【马达电缆】**  
 T2: CB-X-MA□□□□  
 T4: CB-X2-MA□□□□  
**【编码器电缆】**  
 T2/T4(标准): CB-X1-PA□□□□-AWG24  
 T2/T4(带LS): CB-X1-PLA□□□□□-WG24

## 选项

名称	型号	参考页
电缆左侧面出线	A1	13
电缆右侧面出线	A3	13
AQ封圈(标配)(注1)	AQ	13
刹车	B	13
吊顶安装件	EB	13
原点限位开关	L	13
主轴指定	LM	13
反原点规格	NM	13
从轴指定	S	13
双滑块规格(注2)	W	13

(注1) 请务必在型号项目的选项栏中记入此选项。  
 (注2) 选择双滑块规格(W)时，负载质量、尺寸和本体质量会发生变化。详情请参阅第10、12页。

主要规格

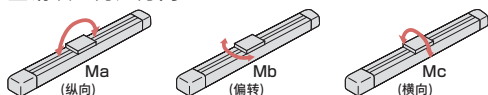
项目		内容	
导程	滚珠丝杆导程(mm)	50	25
	负载质量	最大负载质量(kg)(注3)	80 160
水平	速度/加减速度	最高速度(mm/s)	2500 1250
		额定加减速度(G)	0.3 0.3
		最高加减速度(G)	1.2 1.2
垂直	速度/加减速度	最高速度(mm/s)	2500 1250
		额定加减速度(G)	0.3 0.3
		最高加减速度(G)	1.0 0.6
推力	额定推力(N)	255	510
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持力(kgf)	14	32
行程	最小行程(mm)	900	900
	最大行程(mm)	3000	3000
	行程间距(mm)	50	50

(注3) 选择双滑块规格(W)时, 最大负载质量会降低。详情请参阅下表。

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ25mm 滚轧C10 【相当于C5】
重复定位精度	±0.01mm 【±0.005mm】
空转	0.05mm以下 【0.02mm以下】
基座	材质: 铝 白色耐酸铝处理
直线导轨	直线运动无限循环型
静态允许负载力矩 (单滑块规格)	Ma: 774 N·m
	Mb: 1106 N·m
	Mc: 2175 N·m
静态允许负载力矩 (双滑块规格)	Ma: 3620 N·m
	Mb: 5170 N·m
	Mc: 4340 N·m
动态允许负载力矩 (单滑块规格)	Ma: 162 N·m
	Mb: 231 N·m
	Mc: 455 N·m
动态允许负载力矩 (双滑块规格)	Ma: 滑块实际跨距最小[35mm]616 N·m、最大[180mm]1130 N·m
	Mb: 滑块实际跨距最小[35mm]880 N·m、最大[180mm]1610 N·m
	Mc: 滑块实际跨距最小[35mm]739 N·m、最大[180mm]739 N·m
使用环境温度与湿度	0~40°C、85% RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振动、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
对应国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达(200V)
编码器种类	免电池绝对型(17bit)
编码器分辨率	131072 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

(注4) 与单滑块数值相同, 且与滑块跨距无关。  
 (注5) 基准额定寿命为10,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请参考综合产品目录2020·1-180页确认行走寿命。  
 (注) 【】内为ISPB的数值。

■ 滑块型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量的单位为kg。空白栏表示不可动作。

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

(注) 垂直安装使用时, 低速且以低至无负载质量的状况下运行, 可能会导致动作不定。

不同速度·加速度下的负载质量表(双滑块规格)

负载质量的单位为kg。空白栏表示不可动作。

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

(注) 垂直安装使用时, 低速且以低至无负载质量的状况下运行, 可能会导致动作不定。

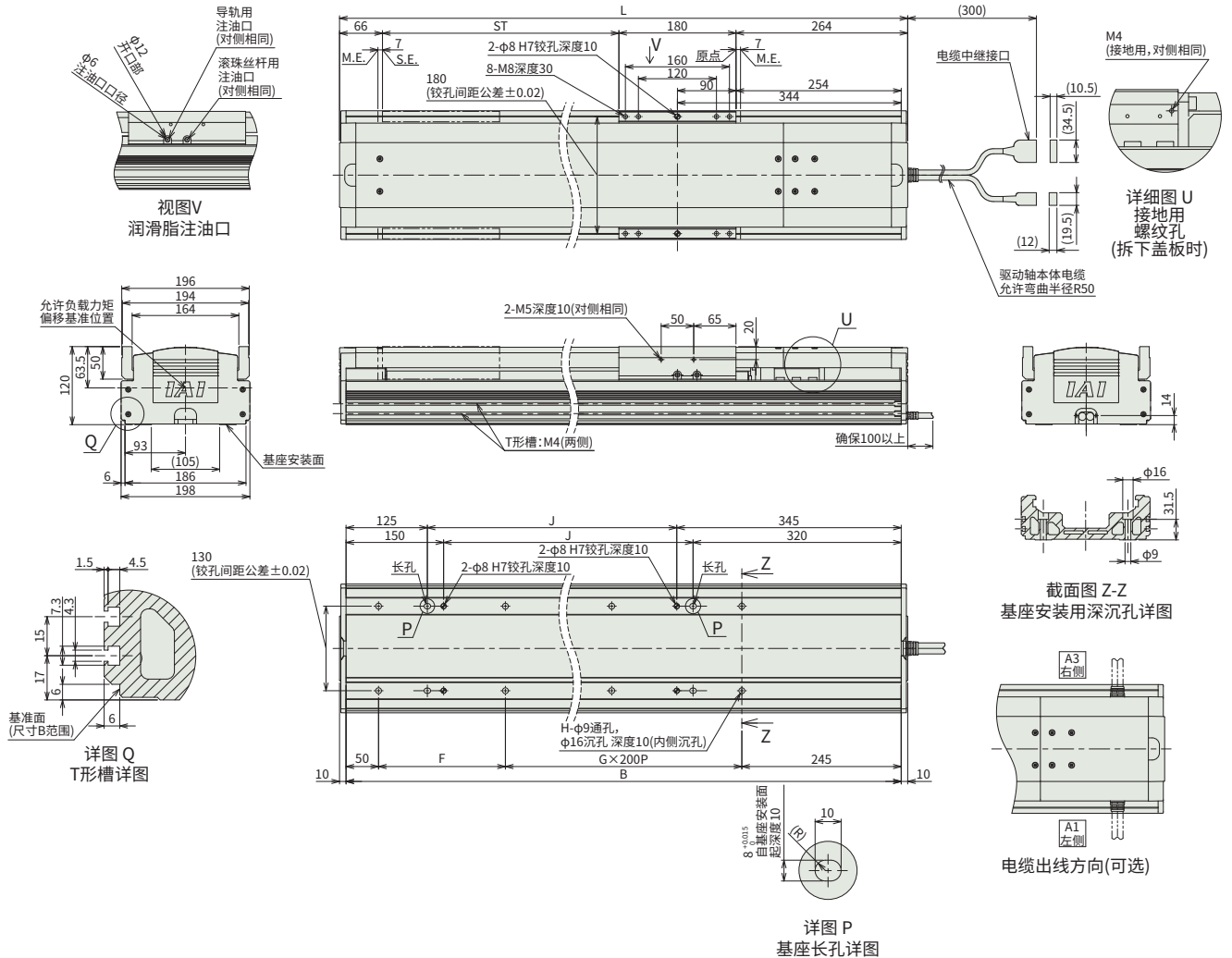
行程与最高速度

导程	行程	最高速度 (mm/s)
	900~3000 (每50mm)	
50		2500
25		1250

(单位为mm/s)

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参阅第18页。  
(注) 进行原点复位时, 滑块会移动至M.E., 请注意不要与周围产生干涉。  
(注) 如要变更原点方向, 需返厂调整, 敬请注意。  
(注) 有刹车规格的外形尺寸也相同。

ST: 行程  
M.E.: 机械终端  
S.E.: 行程终端



■各行程尺寸

行程	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
L	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460
B	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440
F	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145
G	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10
H	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24
J	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970

行程	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
L	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960	3010	3060	3110	3160	3210	3260	3310	3360	3410	3460	3510
B	2490	2540	2590	2640	2690	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140	3190	3240	3290	3340	3390	3440	3490
F	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195	245	295	145	195
G	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
H	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34
J	2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020

■各行程质量

行程	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	
质量 (kg)	无刹车	38.4	39.5	40.5	41.6	42.7	43.7	44.8	45.8	46.9	48.0	49.0	50.1	51.2	52.2	54.2	55.3	56.4	57.4	58.5	59.6	60.6	61.7
有刹车	38.9	40.0	41.0	42.1	43.2	44.2	45.3	46.3	47.4	48.5	49.5	50.6	51.7	52.7	54.7	55.8	56.9	57.9	59.0	60.1	61.1	62.2	

行程	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	
质量 (kg)	无刹车	62.7	63.8	64.9	65.9	67.0	68.1	69.1	70.2	71.3	72.3	73.4	74.5	76.5	77.5	78.6	79.7	80.7	81.8	82.8	83.9	85.0
有刹车	63.2	64.3	65.4	66.4	67.5	68.6	69.6	70.7	71.8	72.8	73.9	75.0	77.0	78.0	79.1	80.2	81.2	82.3	83.3	84.4	85.5	

尺寸图(双滑块规格)

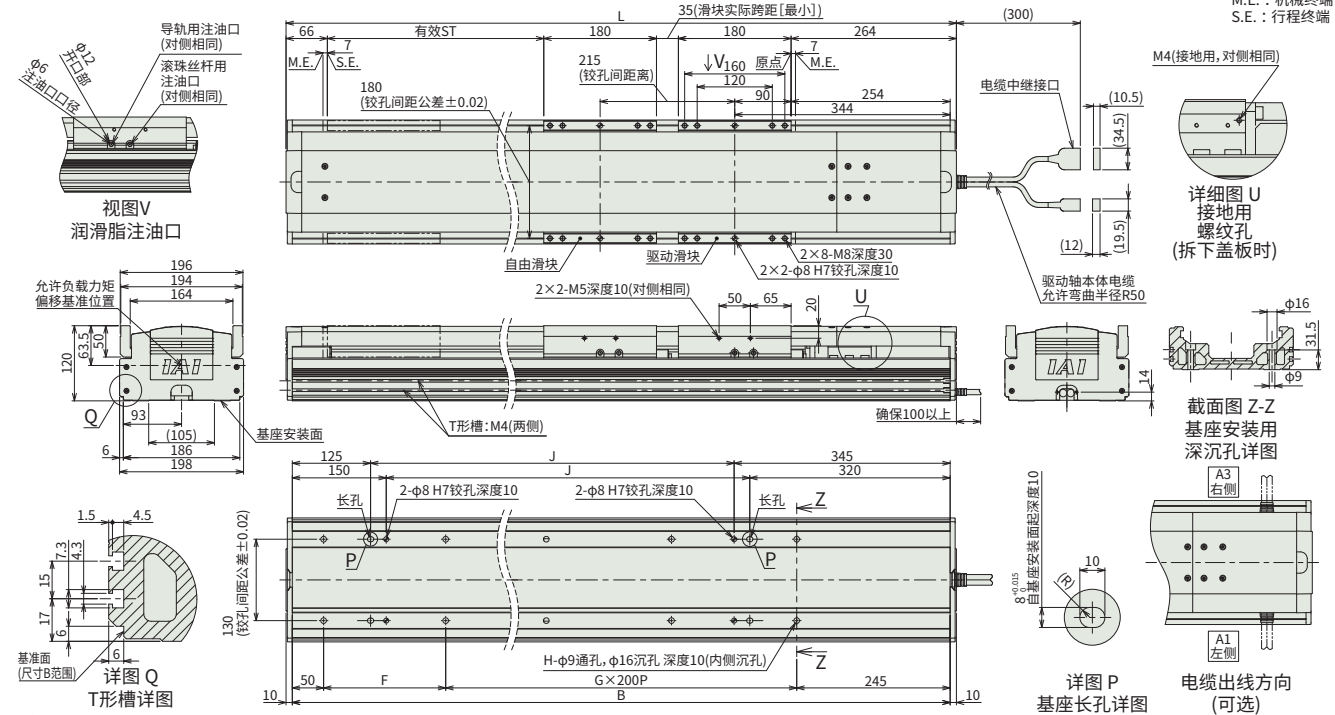
(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参阅第18页。  
 (注) 进行原点复位时, 滑块会移动至M.E., 请注意不要与周围产生干涉。  
 (注) 如要变更原点方向, 需返厂调整, 敬请注意。  
 (注) 有刹车规格的外形尺寸也相同。  
 (注) 下图所示为滑块实际跨距最小时的尺寸。

CAD图纸可通过主页下载。

www.iai-robot.com



ST: 行程  
M.E.: 机械终端  
S.E.: 行程终端



各行程尺寸

公称行程		900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
有效行程	滑块实际跨距最小[35mm]	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635	1685	1735
	滑块实际跨距最大[180mm]	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590
L		1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460
B		1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440
F		295	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145
G		4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10
H		12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24
J		920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970

公称行程		2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
有效行程	滑块实际跨距最小[35mm]	1785	1835	1885	1935	1985	2035	2085	2135	2185	2235	2285	2335	2385	2435	2485	2535	2585	2635	2685	2735	2785
	滑块实际跨距最大[180mm]	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640
L		2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910	2960	3010	3060	3110	3160	3210	3260	3310	3360	3410	3460	3510
B		2490	2540	2590	2640	2690	2740	2790	2840	2890	2940	2990	3040	3090	3140	3190	3240	3290	3340	3390	3440	3490
F		195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195
G		10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	15	15	15
H		24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34
J		2020	2070	2120	2170	2220	2270	2320	2370	2420	2470	2520	2570	2620	2670	2720	2770	2820	2870	2920	2970	3020

(注) 公称行程: 型号中记载的行程 有效行程: 实际可动作的行程

各行程质量

公称行程		900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
有效行程	滑块实际跨距最小[35mm]	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635	1685	1735
	滑块实际跨距最大[180mm]	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590
质量 (kg)	无刹车	41.4	42.5	43.5	44.6	45.7	46.7	47.8	48.8	49.9	51.0	52.0	53.1	54.2	55.2	57.2	58.3	59.4	60.4	61.5	62.6	63.6	64.7
	有刹车	41.9	43.0	44.0	45.1	46.2	47.2	48.3	49.3	50.4	51.5	52.5	53.6	54.7	55.7	57.7	58.8	59.9	60.9	62.0	63.1	64.1	65.2

公称行程		2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000
有效行程	滑块实际跨距最小[35mm]	1785	1835	1885	1935	1985	2035	2085	2135	2185	2235	2285	2335	2385	2435	2485	2535	2585	2635	2685	2735	2785
	滑块实际跨距最大[180mm]	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940	1990	2040	2090	2140	2190	2240	2290	2340	2390	2440	2490	2540	2590	2640
质量 (kg)	无刹车	65.7	66.8	67.9	68.9	70.0	71.1	72.1	73.2	74.3	75.3	76.4	77.5	79.5	80.5	81.6	82.7	83.7	84.8	85.8	86.9	88.0
	有刹车	66.2	67.3	68.4	69.4	70.5	71.6	72.6	73.7	74.8	75.8	76.9	78.0	80.0	81.0	82.1	83.2	84.2	85.3	86.3	87.4	88.5

(注) 为单滑块规格的质量上增加一个自由滑块(3kg)的质量。

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※ 可选											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16 (ML3,SSN,ECM为8)	DC24V 单相AC200V 三相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	—	—	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECM无位置数据)	请参考综合产品目录 2020·7-25
RSEL		8	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	36000	请参考综合产品目录 2020·7-27
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	512 (现场网络规格为768)	请参考综合产品目录 2020·7-187
SSEL-CS		2	—	—	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	请参考综合产品目录 2020·7-243
XSEL-P/Q		6	单相 AC200V	—	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	20000	请参考综合产品目录 2020·7-271
XSEL-RA/SA		8	三相 AC200V	—	—	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	55000 (因型号而异)	请参考综合产品目录 2020·7-271

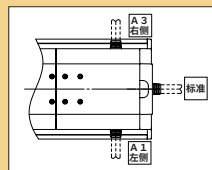
(注) 关于DV、CC等现场网络简称, 请参阅综合产品目录2020·7-17页。

## 选项

### 电缆出线方向

型号 **A1 / A3**

说明 驱动轴本体电缆的出线方向可以选择左侧、右侧。



### AQ 封圈

型号 **AQ** (标配)

说明 AQ封圈是一种润滑元件，使用树脂将润滑油固化的润滑部件。通过接触导轨的钢珠及滚珠丝杆的转动面，持续提供润滑油，与润滑脂结合使用实现协同效应，可以实现长期免加油免维护。

### 刹车

型号 **B**

说明 驱动轴垂直使用时，当电源切断或者伺服关闭时，用于防止滑块落下而损坏工件、造成伤害事故的保护装置。垂直使用驱动轴时，需选择本选项。

### 吊顶安装件

型号 **EB**

说明 附带安装驱动轴时用于吊起驱动轴的吊环螺栓、安装件、内六角螺栓、六角螺母。用于固定安装件的连接螺母以组装在侧面T形槽上的状态出厂。  
※详情请参阅使用说明书。

### 高负载质量设定

型号 **HLA**

说明 提高负载质量的选项。在额定加减速度下(0.2G)，最大负载质量可提升到水平400kg、垂直80kg。  
(注)仅ISPB-WXM导程10可选择。

### 原点限位传感器

型号 **L**

说明 通常的原点复位动作采用“碰撞式”，通常原点复位是滑块移动碰撞到马达侧行程末端的挡块上，再进行反转，本选项通过接近传感器执行该反转动作的触发。指定了本选项时，安装HOME(原点检测用)、+OT(反马达侧超程)、-OT(马达侧超程)等3个接近传感器。(HOME与-OT为一体型的双传感器)

请在想要进行反转位置的微调时或想要提高可靠性时使用。(大幅移动原点传感器时，行程有时会缩短，敬请注意)

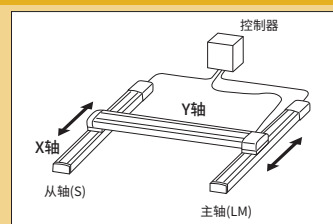
※IS(P)B-WXM/WXMX的限位开关安装在本体内部。

### 同步动作时主动轴指定 / 从动轴指定

型号 **LM**(限位传感器主动轴设定) **S**(从动轴指定)

说明 XSEL控制器具备“同步动作功能”。“同步动作功能”为2轴驱动轴实现同步动作。以1轴为主动轴(记号：M)、另外1轴为从动轴(记号：S)，从动轴通过超高速同步控制追从于主动轴，从而实现2根驱动轴同步动作。进行同步动作的2轴驱动轴必须全部为相同规格(类型、导程、马达输出功率、行程)。

进行同步动作时，主动轴需要限位传感器，因此主动轴的型号中需计入LM(限位传感器主动轴指定)；从动轴的型号中记入S(从动轴指定)。关于限位传感器和盖板的安装位置，从马达侧看，驱动轴本体右侧为标准。需将主动轴的限位传感器安装在相反侧(对侧安装)时，请选择LLM。



### 反原点规格

型号 **NM**

说明 通常，滑块型、拉杆型、平台型均是将原点位置设置在马达一侧，当因设备布局等原因，而希望设置在另外一侧时，可以在选项中将原点方向设定在另外一侧(原点位置在工厂出货时已经调整完毕，因此，如果在交货后需要变更原点方向，需将产品送回我公司进行调整)。

### 双滑块规格

型号 **W**

说明 此选项用于在滚珠丝杆的反马达侧添加自由滑块。使用双滑块后，可以增加允许负载力矩和负载伸出长度。出厂时，驱动滑块与自由滑块未连接。请客户自行连接滑块使用。

### ■双滑块规格时的注意事项

(1) 动态允许负载力矩和负载伸出长根据 2 个滑块间的间距不同而变化。

**动态允许负载力矩方向图**

动态允许负载力矩是假设标准额定寿命的数值。  
超过力矩规格值使用时，会导致导轨使用寿命低下，敬请注意。

**力矩方向**

**负载伸出长图**

在超过伸出允许值使用的情况下，可能会发生振动，请务必在允许值内使用。

**双滑块规格图**

**滑块连接图(示意图)**

出厂时，驱动滑块与自由滑块间未连接。请客户自行连接滑块使用。  
(注) 滑块间请务必以 35mm~180mm 的跨距进行连接。

(2) 订购时请务必指定有效行程。

**例 ISB-WXM-WA-750-50-1050-T2-M-AQ-W(有效行程800mm)**

(3) 指定双滑块规格选项时，从公称行程（型号上的行程）中减去<sup>Ⓐ</sup>（滑块长度+滑块实际跨距）后获得的长度是有效行程（实际可动作的行程）。订购时请选择所需行程加上<sup>Ⓐ</sup>的长度以上的行程。此外，请将“有效行程”设为大于双滑块规格时的最小有效行程。

**公称行程 ≥ 有效行程 + <sup>Ⓐ</sup>**  
 (型号上的行程) (实际可动作的行程)

例 IS(P)B-WXM  
 有效行程：800mm <sup>Ⓐ</sup>：215mm(滑块实际跨距35mm时)  
 800mm + 215mm = 1015mm → 在型号上按1050mm订购

双滑块规格时 可选择有效行程 (mm)	<sup>Ⓐ</sup> 滑块长度 + 滑块实际跨距 (mm)
100~1085 (公称行程350~1300)	215
140~940 (公称行程500~1300)	360
540~2785 (公称行程900~3000)	215
540~2640 (公称行程900~3000)	360

(4) 双滑块规格时的负载质量请务必通过各产品规格页的“不同速度·加速度下的负载质量表(双滑块规格)”进行确认。

(5) IS(P)B-WXM 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。请通过产品规格页的“行程与最高速度”确认所需公称行程的最高速度。

### ■双滑块规格表

型号	动态允许负载力矩						负载伸出长 (mm)	滑块 质量 (kg)	滑块 长 (mm)	双滑块规格时 可选择有效行程 (mm)	<sup>Ⓐ</sup> 滑块长度 + 滑块实际跨距 (mm)	
	基准额定 寿命 (km)	滑块跨距(mm)		Ma方向 (N·m)	Mb方向 (N·m)	Mc方向 (N·m)						Ma· Mb·Mc 方向
		滑块 实际跨距	滑块 盖板跨距									
IS(P)B-WXM	10000	最小35	—	616	880	739	1975	3.0	180	100~1085 (公称行程350~1300)	215	
		最大180	—	1130	1610	739	2700			140~940(公称行程500~1300)	360	
IS(P)B-WXMX	10000	最小35	—	616	880	739	1975	3.0	180	540~2785 (公称行程900~3000)	215	
		最大180	—	1130	1610	739	2700			540~2640 (公称行程900~3000)	360	

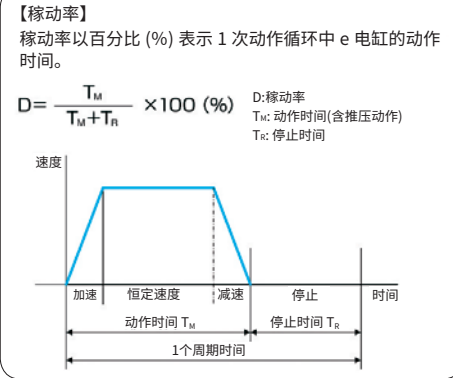
## 稼动率

垂直安装IS(P)B-WXMX使用时，请在稼动率50%以下运转。其他情况下，根据动作条件(搬运质量、加减速度等)，可使用的稼动率也会发生变化。请根据下面的计算公式计算负载率LF和加减速度时间比率 $t_{od}$ ，从图中求得稼动率。

注意：发生过载异常时，请延长停止时间降低稼动率或降低加减速度。

## 稼动率的计算方法

计算负载率和加减速度时间比率，从图中读取稼动率。  
负载率小于50%时，可进行稼动率100%(连续动作)运转。



### 1 负载率LF

额定加减速度及额定加速度时的最大负载质量请参阅产品规格页。

#### 动作时的加减速度小于额定加减速度时

$$\text{负载率: } LF = \frac{M \times \alpha}{M_r \times \alpha_r} (\%)$$

额定加速度的最大负载质量:  $M_r$  (kg)  
额定加减速度:  $\alpha_r$  (kg)  
动作时的搬运质量:  $M$  (kg)  
动作时的加减速度:  $\alpha$  (G)

#### 动作时的加减速度大于额定加减速度时

$$\text{负载率: } LF = \frac{M \times \alpha}{M_d \times \alpha} = \frac{M}{M_d} (\%)$$

指令加速度的负载质量:  $M_d$  (kg)  
动作时的搬运质量:  $M$  (kg)  
动作时的加减速度:  $\alpha$  (G)

### 2 加减速度时间比率 $t_{od}$

$$\text{加减速度时间比率 } t_{od} = \frac{\text{动作时的加速时间} + \text{动作时的减速时间}}{\text{运转时间}} (\%)$$

$$\text{加速时间} = \frac{\text{动作时的加速度} [\text{mm/s}]}{\text{动作时的加速度} [\text{mm/s}^2]} (\text{秒})$$

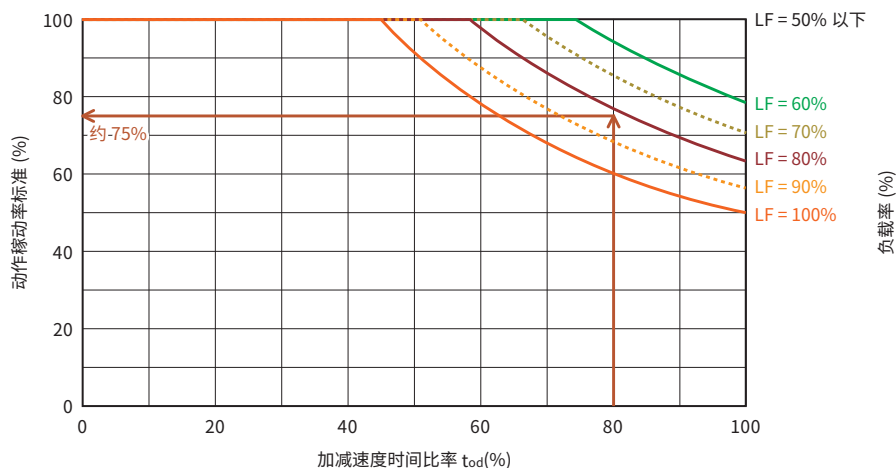
$$\text{减速时间} = \frac{\text{动作时的速度} [\text{mm/s}]}{\text{动作时的减速度} [\text{mm/s}^2]} (\text{秒})$$

$$\text{加速度} [\text{mm/s}^2] = \text{加速度} [\text{G}] \times 9800 \text{mm/s}^2$$

$$\text{减速度} [\text{mm/s}^2] = \text{减速度} [\text{G}] \times 9800 \text{mm/s}^2$$

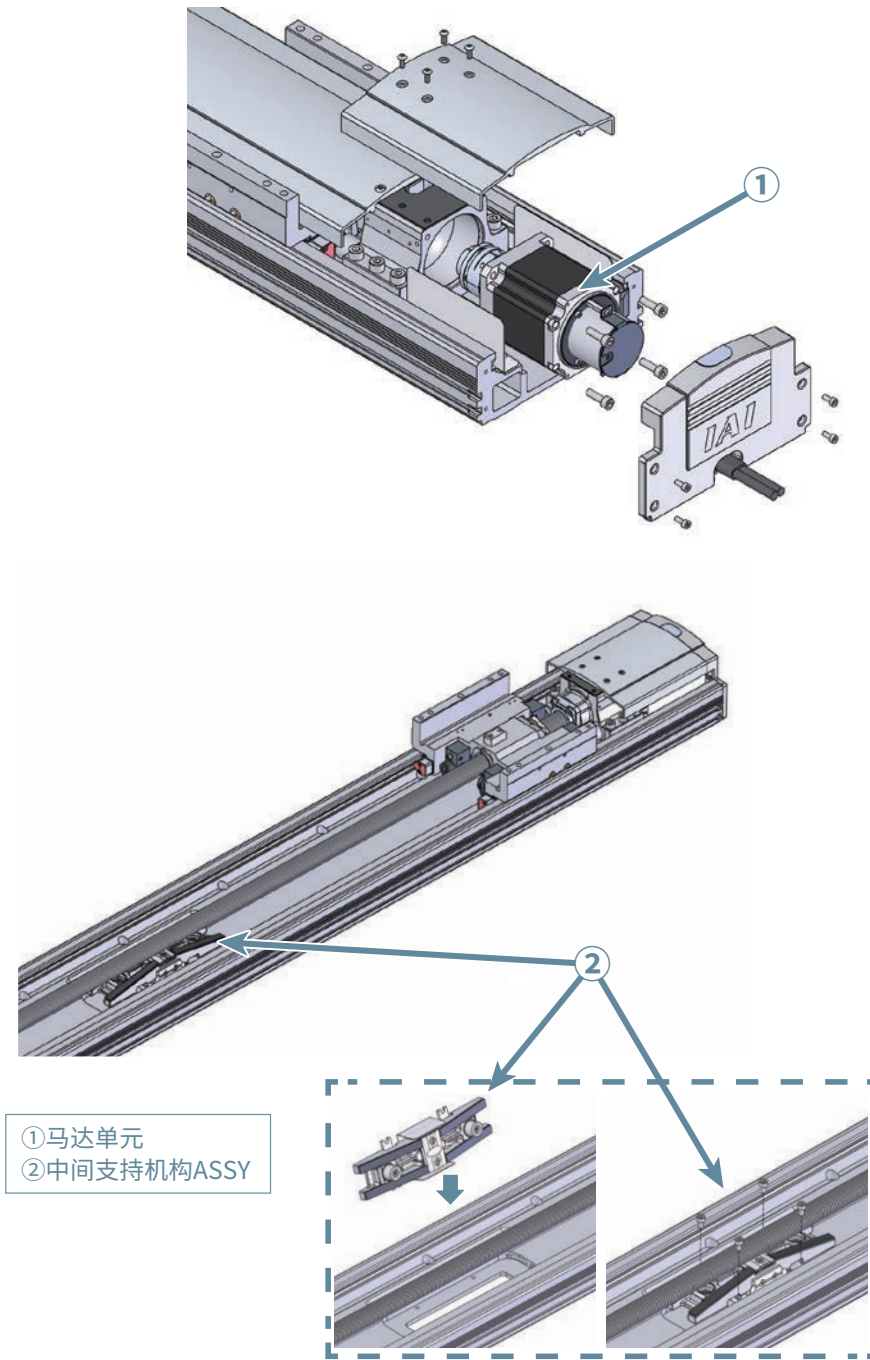
### 3 从计算出的负载率LF和加减速度时间比率 $t_{od}$ 读取稼动率

例) 负载率LF: 80% 下 加减速度时间比率 $t_{od}$ : 80% 时, 稼动率的标准为约75%。





■IS(P)B-WXM/WXMX 维护保养部件示意图



■IS(P)B-WXM/WXMX 维护保养部件型号列表

表中的NO.等同于示意图内的NO.。

本体型号	①马达单元	
	无刹车	带刹车
WXM/WXMX	M-ISB-TMA750-WA-CO	M-ISB-TMA750-WA-BT-CO

本体型号	②中间支持机构ASSY	所需数量	
		行程(mm)	数量(个)
WXMX	IMS-ISB-WXM	900~1550	1
		1600~2550	2
		2600~3000	3

## 控制器/选项



各控制器・选项的详情请参阅“IAI综合产品目录2020”第7卷。  
当您考虑RCON/RSEL时，推荐使用“R-unit控制器机型选择系统”！

### 单轴用控制器

#### 1台控制器控制1轴时

对应控制方式
PIO (输入输出)
脉冲串
现场网络
串行通信 (Modbus)

#### SCON



SCON可进行脉冲输出。  
便于与相关控制设备协同。  
(需要现场网络控制和脉冲输出时，请咨询本公司)

- 可选择与电磁阀相同的控制模式
- 无需控制器专用程序

200v  
AC  
伺服马达

### 多轴用控制器

#### 1台控制器控制多轴时

对应控制方式
SEL语言 (本公司独创语言)
PIO (输入输出)
现场网络

#### RCON



24v 脉冲 伺服马达  
24v AC 伺服马达  
24v DC 无刷马达  
200v AC 伺服马达

- 紧凑型
- 最多可连接16轴  
(根据不同的动作模式，存在部分限制。)

#### RSEL



24v 脉冲 伺服马达  
24v AC 伺服马达  
24v DC 无刷马达  
200v AC 伺服马达

- 紧凑型
- 最多可连接16轴

#### SSEL



200v  
AC  
伺服马达

- 最多可进行2轴插补动作

#### XSEL



200v  
AC  
伺服马达

- 可进行2轴同步控制
- 最多可进行8轴插补动作

请在进行插补动作时使用。

### R-unit控制器机型选择系统

可简便的选择对应多种驱动轴的R-unit。

#### IAI主页

IAI 选型



<http://www.iai-robot.co.jp/sentei/>

#### ▶ 选型软件



### 联机软件

设定位置和参数的软件有2种。



#### IA-OS

支持型号中带“□CON”的控制器



#### IA-101-□

支持型号中带“□SEL”的控制器

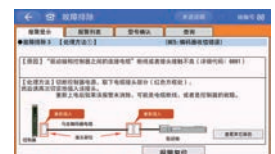
### 示教器



#### TB-02



#### TB-03



- 搭载全彩触摸屏
- 可进行位置登录和试运转、错误的故障排查和确认维护保养部件表

## 维护保养部件(电缆)

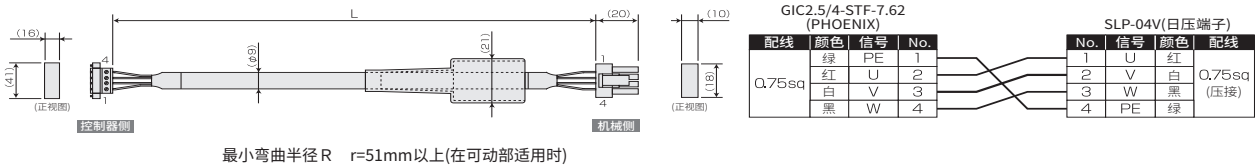
购买产品后,当需要更换电缆等进行维护作业时,请参考以下型号。

※□□□填写电缆长度(L)  
(例)080=8m

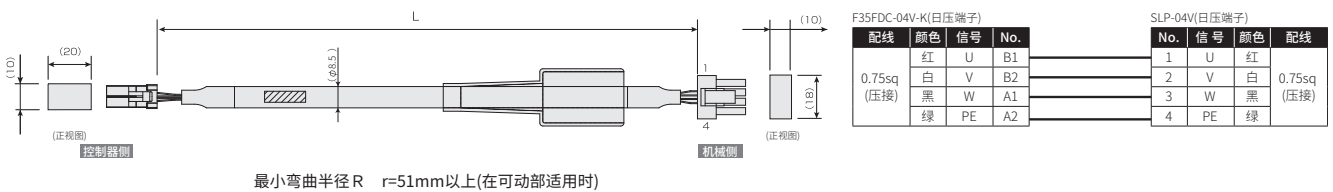
### ■电缆对应表

	电缆长度 (m)	马达柔性电缆		编码器柔性电缆
		SCON/SSEL/XSEL	RCON/RSEL	所有控制器通用
IS(P)B 标准	1~20	CB-X-MA□□□□	CB-X2-MA□□□□	CB-X1-PA□□□□
	21~30			CB-X1-PA□□□□-AWG24
IS(P)B 带LS	1~20			CB-X1-PLA□□□□
	21~30			CB-X1-PLA□□□□-AWG24

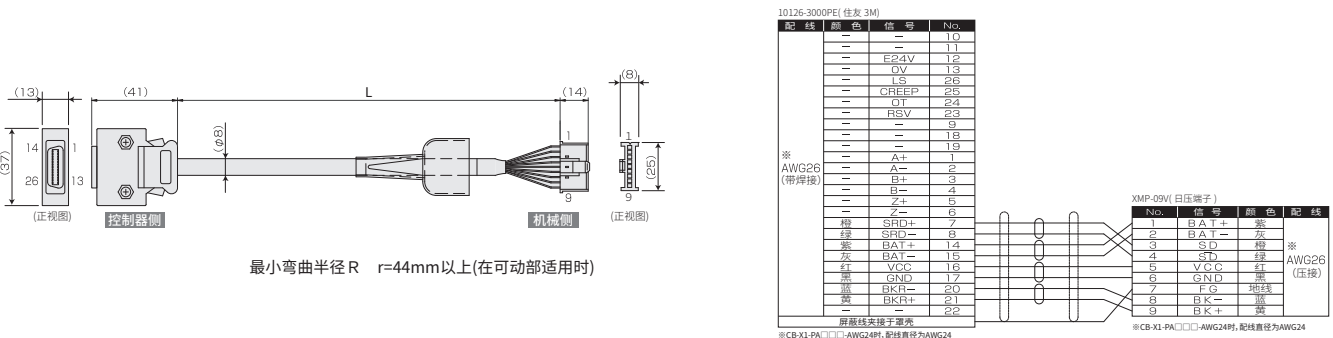
### 型号 CB-X-MA□□□□



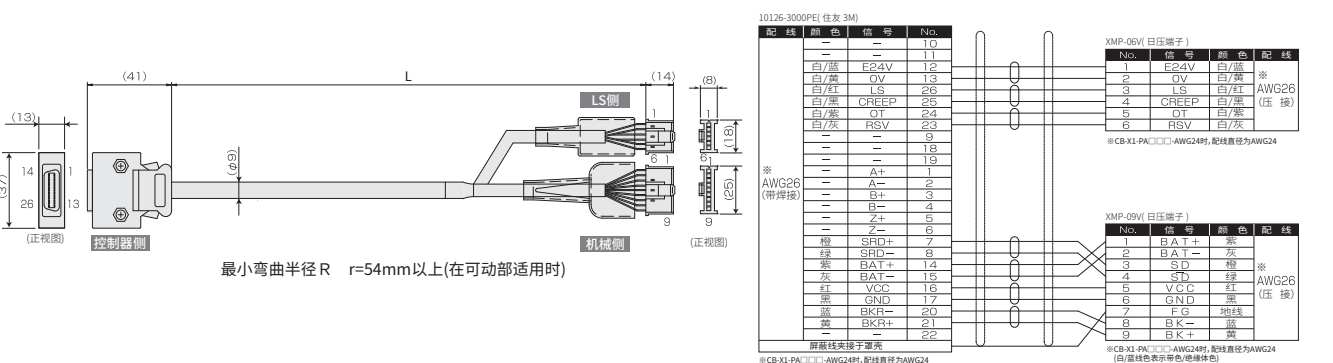
### 型号 CB-X2-MA□□□□



### 型号 CB-X1-PA□□□□ / CB-X1-PA□□□□-AWG24



### 型号 CB-X1-PLA□□□□ / CB-X1-PLA□□□□-AWG24



# 艾卫艾商贸（上海）有限公司

上海市虹桥路808号融景解园A8栋303室 邮编: 200030  
Email shanghai@iai-robot.com

TEL 021-64484753 FAX 021-64483992

深圳分公司 深圳市福田区车公庙泰然工贸园泰然四路212栋502室 邮编: 518042  
Email shenzhen@iai-robot.com

TEL 0755-23932307 FAX 0755-23932432

天津分公司 天津市和平区北安桥南侧合生财富广场2号楼1105室 邮编: 300021  
Email tianjin@iai-robot.com

TEL 022-58171826 FAX 022-58171828

# 株式会社アイエイアイ

本社 〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1

TEL 054-364-5105 FAX 054-364-2589

東京営業所 〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング 4F  
大阪営業所 〒530-0005 大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F

TEL 03-5419-1601 FAX 03-3455-5707  
TEL 06-6479-0331 FAX 06-6479-0236

名古屋支店 〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル 8F  
名古屋営業所 〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル 6F  
四日市営業所 〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル 6F

TEL 052-269-2931 FAX 052-269-2933  
TEL 0568-73-5209 FAX 0568-73-5219  
TEL 059-356-2246 FAX 059-356-2248

豊田支店 〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-3 朝日生命新豊田ビル 4F  
新豊田営業所 〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F  
安城営業所

TEL 0565-36-5115 FAX 0565-36-5116  
TEL 0566-71-1888 FAX 0566-71-1877

盛岡営業所 〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21 ビル7F  
仙台営業所 〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6 イースタンビル 7F  
新潟営業所 〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F  
宇都宮営業所 〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F  
熊谷営業所 〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル 5F  
茨城営業所 〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル 2F  
多摩営業所 〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSEN ビル 2F  
甲府営業所 〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F  
厚木営業所 〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル 3F  
長野営業所 〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401  
静岡営業所 〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1  
静岡営業所 〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソンビル浜松7F  
金沢営業所 〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F  
滋賀営業所 〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21 第2小島ビル2F  
京都営業所 〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12  
兵庫営業所 〒673-0898 兵庫県明石市樽味町8-34 甲南アセット明石第二ビル8F  
岡山営業所 〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101  
広島営業所 〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 鯉城広島サンケイビル5F  
徳島営業所 〒770-0905 徳島県徳島市東大工町191 徳島ファーストビル 5F-B  
松山営業所 〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト 21 1F  
福岡営業所 〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21 エフビルWING 7F  
大分出張所 〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンバウム Ⅲ 2F  
熊本営業所 〒862-0954 熊本県熊本市中央区神水1-38-33 幸山ビル1F

TEL 019-623-9700 FAX 019-623-9701  
TEL 022-723-2031 FAX 022-723-2032  
TEL 0258-31-8320 FAX 0258-31-8321  
TEL 028-614-3651 FAX 028-614-3653  
TEL 048-530-6555 FAX 048-530-6556  
TEL 029-830-8312 FAX 029-830-8313  
TEL 042-522-9881 FAX 042-522-9882  
TEL 055-230-2626 FAX 055-230-2636  
TEL 046-226-7131 FAX 046-226-7133  
TEL 0263-40-3710 FAX 0263-40-3715  
TEL 054-364-6293 FAX 054-364-2589  
TEL 053-459-1780 FAX 053-458-1318  
TEL 076-234-3116 FAX 076-234-3107  
TEL 077-514-2777 FAX 077-514-2778  
TEL 075-693-8211 FAX 075-693-8233  
TEL 078-913-6333 FAX 078-913-6339  
TEL 086-805-2611 FAX 086-244-6767  
TEL 082-544-1750 FAX 082-544-1751  
TEL 088-624-8061 FAX 088-624-8062  
TEL 089-986-8562 FAX 089-986-8563  
TEL 092-415-4466 FAX 092-415-4467  
TEL 097-543-7745 FAX 097-543-7746  
TEL 096-386-5210 FAX 096-386-5112

## IAI America, Inc.

Head Office: 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA  
Chicago Office: 110 East. State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

## IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

## IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,  
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

## IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 Phairojikijja Tower 7th Floor, Debaratana Rd.,  
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

ホームページ [www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

因产品改良等原因, 记载内容若有变更, 恕不另行通知。

ロボシリンダ/ロボシリンダー/ROBOCYLINDER/エレスリリンダ/エレスリリンダー/ELECYLINDER/ラジアルシリンダ/ラジアルシリンダー/RADIAL CYLINDER/  
パワーコン/パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの注册商标。



微信公众号